

Unità di riscontro timone RF40

Guida per l'installazione

RF40 è un'unità di riscontro timone resistiva, ideale per sistemi autopilota dotati di un computer autopilota NAC-1 o NAC-2.

→ **Nota:** RF40 non può essere utilizzato con un computer autopilota NAC-3.

RF40 può essere utilizzato anche con computer autopilota con ingresso di riscontro timone analogico.

→ **Nota:** Non rimuovere la leva del trasmettitore dall'unità di riscontro.

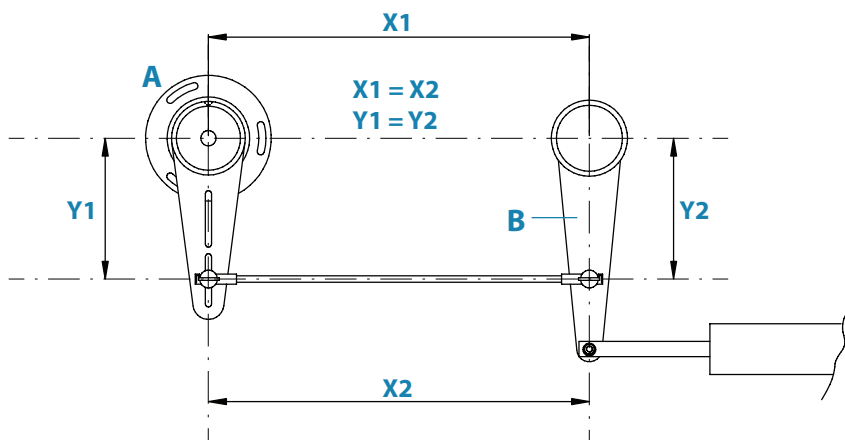
→ **Nota:** L'unità è fornita con impostazioni predefinite di fabbrica e non richiede ulteriori regolazioni al momento dell'installazione, come descritto qui di seguito.

Ubicazione di montaggio

L'unità RF40 (**A**) viene installata vicino al timone ed è collegata meccanicamente al braccio della barra del timone (**B**) o al quadrante del timone.

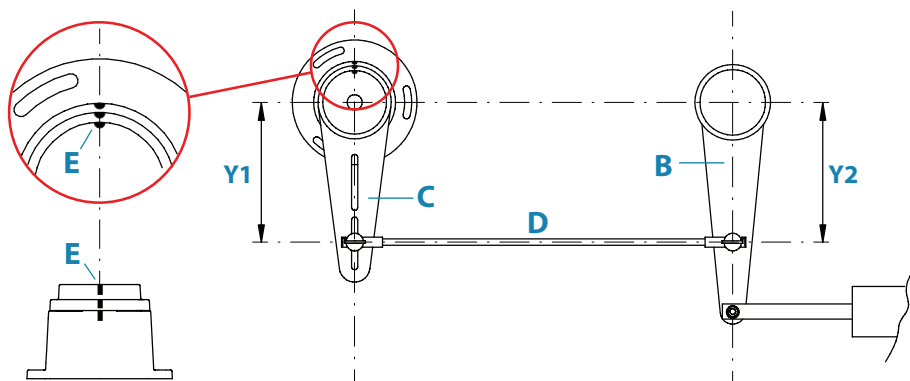
Scegliere una posizione di montaggio per l'unità RF40 in base all'illustrazione

- **X1 = X2:** min 150 mm (5,9"), max 345 mm (13,6")
- **Y1 = Y2:** min 44 mm (1,7"), max 130 mm (5,1")



Installazione

La leva dell'unità RF40 (C) è dotata di due alloggiamenti per il collegamento del trasmettitore (D). Gli alloggiamenti consentono la massima flessibilità in modo da fornire un rapporto di collegamento meccanico 1:1.

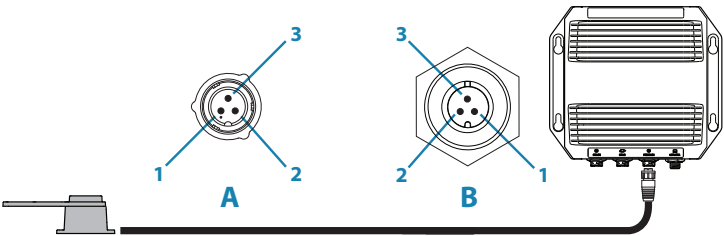


1. Ruotare il timone in modo da impostare il braccio della barra timone (B) circa in posizione centrale
2. Installare l'unità RF40 su una piattaforma adeguata
 - Se richiesto:
 - aggiungere materiale bloccante sotto l'unità RF40 in modo da regolare l'altezza della leva del trasmettitore a livello con il braccio della barra timone
 - ridurre la lunghezza dell'asta del trasmettitore (D) in modo da avvicinare l'unità di riscontro all'asse del timone
3. Ruotare la leva dell'unità RF40 in posizione centrale
 - i contrassegni (E) sull'unità e sulla leva devono essere allineati
4. Ruotare l'unità RF40 in modo che la leva del timone sia parallela al braccio della barra timone
5. Fissare il collegamento del trasmettitore al fine corsa interno dell'alloggiamento esterno, se possibile
6. Praticare fori e incisioni sul braccio della barra timone in modo che la dimensione Y2 sia uguale alla dimensione Y1
7. Collegare il giunto sferico al braccio della barra e connettere l'asta del trasmettitore al giunto sferico sul braccio della barra timone
8. Serrare le viti di montaggio per l'unità RF40 e per il giunto sferico dell'asta del trasmettitore.

9. Osservare l'unità di riscontro timone mentre il timone viene fatto ruotare completamente da fine corsa alla fine corsa opposta e verificare che il collegamento meccanico si muova liberamente.

Cablaggio

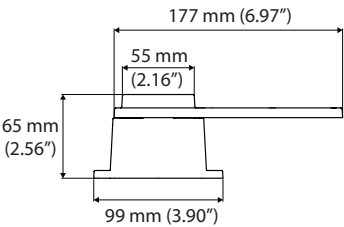
L'unità RF40 è dotata di un cavo di 15 m (49 piedi) con connettore (A). L'unità si connette alla presa di riscontro timone a tre poli del computer autopilota NAC-1/ NAC-2 (B).



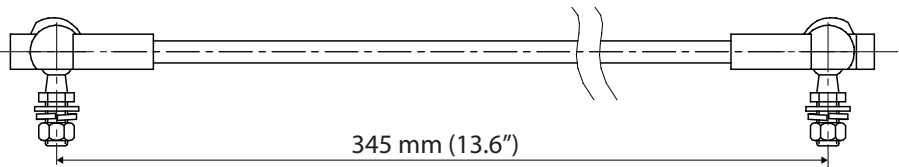
	Funzione	Colore
1	+5 V CC	Rosso
2	Segnale	Giallo
3	-0 V CC	Nero

Disegni dimensionali

RF40



Collegamento del trasmettitore



Parti di ricambio

Collegamento del trasmettitore 20193454

Specifiche tecniche

➔ **Nota:** L'elenco più aggiornato delle specifiche tecniche è disponibile all'indirizzo www.simrad-yachting.com

FISICA	
Dimensioni	Vedere la figura
Peso	0,5 kg (1,1 libbre)
Materiale	Arnite T06 200 PBT
Distanza di sicurezza bussola	1 m (3,1 piedi)
Montaggio	Orizzontale, verticale o capovolto
Cavo	15 m (49 piedi) con connettore
Collegamento del trasmettitore	Acciaio inossidabile da 345 mm (13,6") con 2 giunti sferici
Specifiche elettriche	
Tensione di alimentazione	5 V CC
Consumo di alimentazione	2,5 mW
Dati ambientali	
Temperatura d'esercizio	Da -25 a +55 °C (da -13 a +130 °F)
Temperatura di stoccaggio	Da -30 a +70 °C (da -22 a 158 °F)
Livello d'impermeabilità	IP56
Interfaccia	
Angolo del timone	+/-120 gradi
Segnale di uscita	0-5 V CC
Valore di resistenza	10 K ohm
Precisione	+/-0,25° entro +/-5° (altrimenti: +/-0,5°)
Ripetibilità	+/-0,1°

