

RF40 roderlägesgivare

Installationshandbok

RF40 är en resistiv roderlägesgivare som är lämplig för autopilotsystem med en NAC-1- eller NAC-2-autopilotdator.

→ **Obs!** RF40 kan inte användas med NAC-3-autopilotdatorn.

RF40 kan också användas tillsammans med autopilotdatorer som har ingång för analoga roderlägesgivare.

→ **Obs!** Ta inte bort överföringsarmen från givaren.

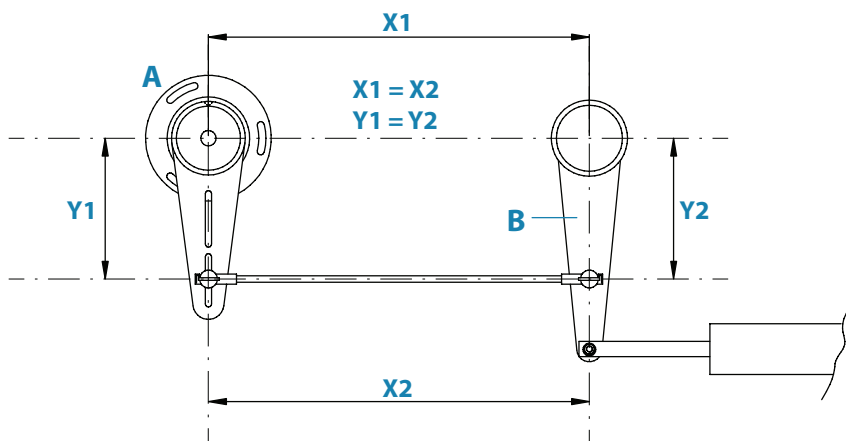
→ **Obs!** Enhet är fabriksinställd och kräver ingen ytterligare justering vid installation än vad som beskrivs nedan.

Monteringsplats

RF40-enheten (**A**) monteras nära rodret och är mekaniskt kopplad till rorkulten (**B**) eller roderkvadranten.

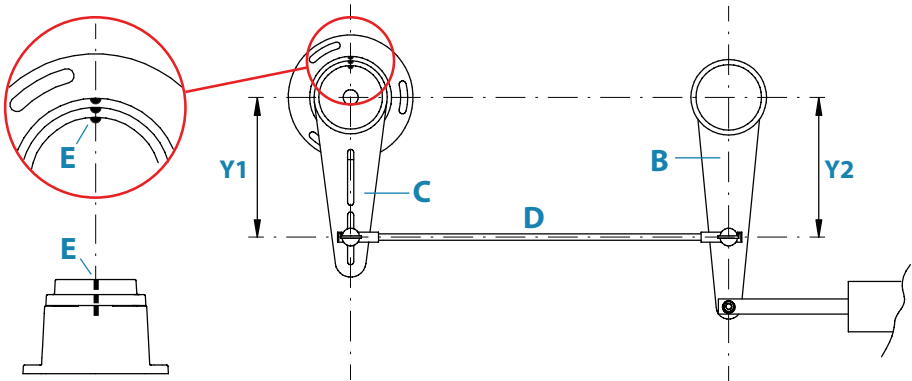
Välj en monteringsplats för RF40 enligt illustrationen.

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



Installation

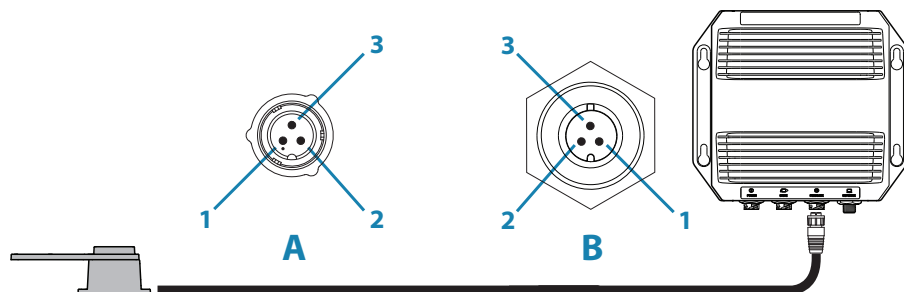
RF40-hävvarmen (C) har två spår för överföringslänkarmen (D). Spåren möjliggör maximal flexibilitet för att få ett 1:1 mekaniskt länkförhållande.



1. Vrid rodret så att rorkulden (B) är i ungefärlig centrerad position
2. Montera RF40 på en lämplig plattform
 - Vid behov:
 - lägg blockerande material under RF40 för att justera höjden på överföringslänkarmen så att den är i nivå med rorkulden
 - kapa av längden på överföringslänkarmen (D) för att flytta givarenheten närmare roderarmen
3. Vrid RF40-hävvarmen till mittläget
 - markeringarna (E) på enheten och på hävvarmen ska vara inriktade
4. Vrid RF40 så att roderhävvarmen är parallell med rorkulden
5. Ställ in överföringslänkarmen till den inre gränsen av det yttre spåret om möjligt
6. Borra och knacka rorkulden så att Y2-måttet är lika med Y1-måttet
7. Sätt fast kulleleden på rorkulden och anslut överföringslänkarmen till kulleleden vid rorkulden
8. Dra åt fästskruvarna för både RF40 och överföringslänkarmens kulle.
9. Observera givarenheten medan någon vrider rodret genom hela rodrets rörelse med fullt utslag från ytterläge till ytterläge, och kontrollera att den mekaniska länken rör sig fritt.

Kablage

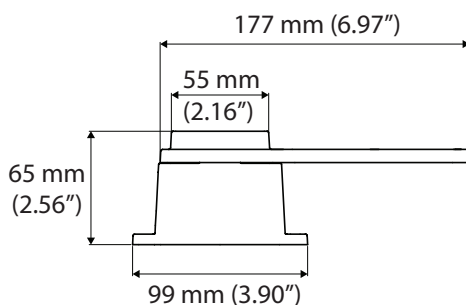
RF40 är utrustad med en 15 m (49 fot) kabel med kontakt (A). Enheten ansluts till NAC-1/NAC-2-autopilotdatorns tre stift för roderlägesgivarens uttag (B).



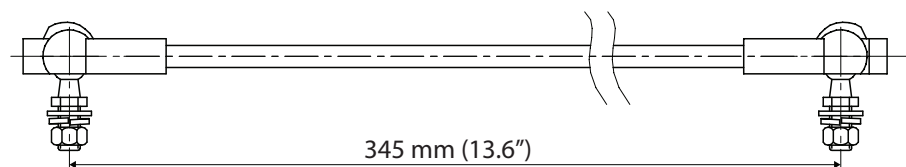
	Funktion	Färg
1	+5 V DC	Röd
2	Signal	Gul
3	-0 V DC	Svart

Måttritningar

RF40



Överföringslänkarm



Reservdelar

20193454 Överföringslänkarm

Tekniska specifikationer

→ **Obs!** Den senaste specifikationslistan finns på www.simrad-yachting.com

Fysiskt	
Mått	Se bild
Vikt	0,5 kg (1,1 lbs.)
Material	Arnite T06 200 PBT
Säkerhetsavstånd från kompass	1,0 m (3,1 fot)
Montering	Horisontellt, vertikalt eller upp och ned
Kabel	15 m (49 fot) med anslutning
Överföringslänkarm	Rostfritt stål 345 mm (13,6 tum) med 2 kulleleder
Elektricitet	
Spänning	+5 V DC
Energiförbrukning	2,5 mW
Miljö	
Arbetstemperatur	-25 till +55 °C (-13 till +130 °F)
Förvaringstemperatur	-30 till +70 °C (-22 till + 158 °F)
Vattentätning	IP56
Gränssnitt	
Rodervinkel	+/-120 grader
Utgångssignal	0-5 V DC
Resistansvärde	10 kOhm
Noggrannhet	+/-0,25° inom +/-5°, annars +/-0,5°
Repeterbarhet	+/-0,1°

