

c) CPU do RUDERBOX :

Escolha um local seco e ventilado, próximo ao volante principal (caso haja mais de uma estação) O gabinete de inox pode ser fixado na horizontal ou vertical através dos orifícios nas abas da caixa. Observe o lado em que serão conectados os cabos e fiação, para que haja espaço suficiente para fácil manuseio.

1.2 Instalação elétrica:

a) Instrumentos análogo:

Proceder a instalação de acordo com o folheto fornecido com o mesmo. Use o cabo que acompanha e conecte o mesmo, siga as instruções que acompanham o instrumento, na entrada do mesmo conecte a saída 6 e 7 da CPU observando a polaridade 6 negativo e 7 positivo. (A saída da CPU é de 0~5VDC)

b) Sensor do Indicador de leme:

Para esta conexão utilize uma caixa de passagem (não fornecida) e faça uma emenda com um cabo PP 3X1,0 mm (não fornecido) do sensor até a caixa CPU conectando o fio identificado como “centro” ao centro dos bornes – LEME + e ligue os outros dois fios aos bornes – e + do LEME (a polaridade será definida na secção “Ajustes e Calibragem”).

IMPORTANTE: Para bom funcionamento, a conexão mecânica entre o sensor e a cana de leme não deve ter o mínimo de folga.

c) Alimentação da CPU:

Alimente o RUDERBOX com uma tensão de 10 a 40 volts na entrada 1 e 2 dos bornes, observando a polaridade.

d) Indicador Bargraph e digital (OPCIONAL)

Basta apenas conectar o cabo fornecido com o indicador, nenhum ajuste é necessário.

1.3 Ajustes e Calibragem:

Apenas ação será necessária:

1) Direção do curso e Centralização do sensor de ângulo de leme:

Alimente o RUDERBOX e movimente o sensor de ângulo do leme ainda sem conectar ao leme, para verificar se a direção esta correta. Caso esteja invertido, inverta os fios + e – dos bornes “LEME” da caixa CPU.

Agora conecte do sensor de leme a cana de leme e com o leme centralizado ajuste para que indique “0” no indicador a LED. O ajuste é feito movendo-se toda a base do sensor, se o curso não for suficiente, troque a posição.