

AMON sezione sommergibili

testo di Paolo Saccenti, su progetto di Dario De Carolis.

10 maggio 2006

Circuito d' emergenza "self control"

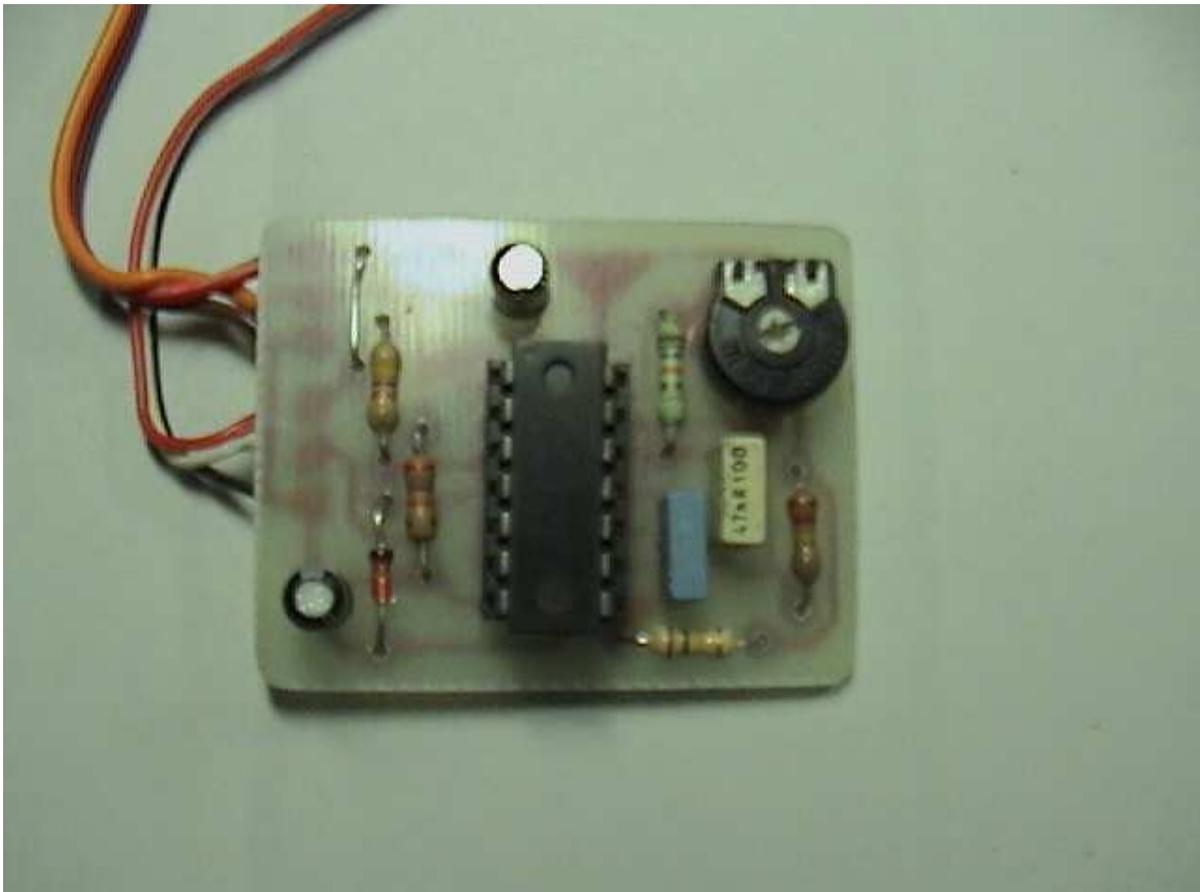
Usa un integrato CD4011

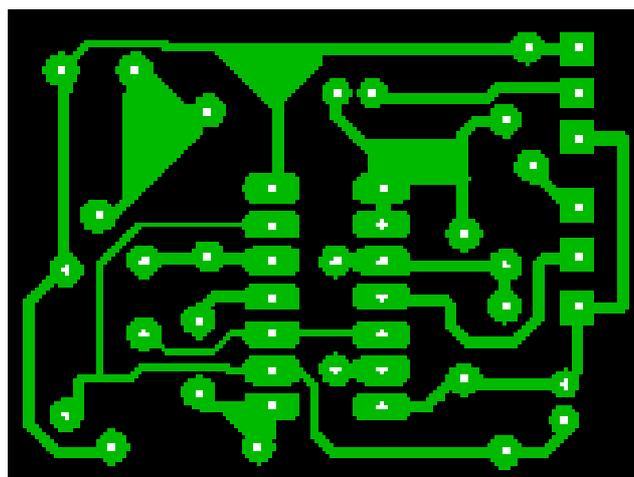
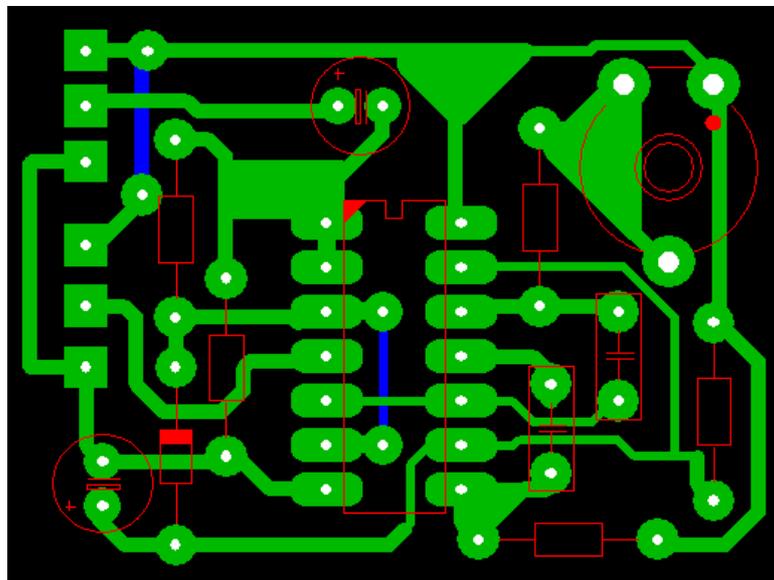
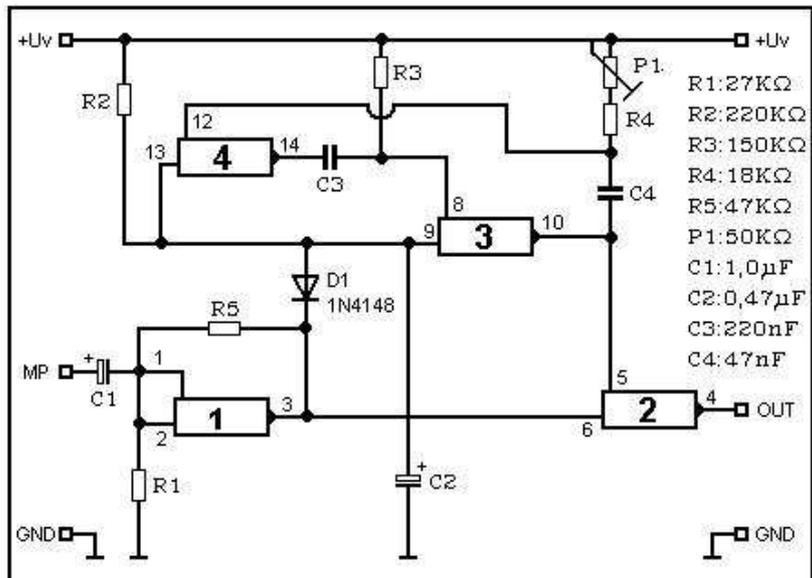
Mettiamo a disposizione dei nostri amici questo semplice dispositivo ideato dal nostro amico Dario De Carolis. Il dispositivo è utilissimo nei sommergibili con immersione statica per comandare la pompa a scarico quando il battello raggiunge una profondità tale da non essere più in grado di ricevere il segnale. Il dispositivo serve anche per i battelli ad immersione dinamica per fermare il motore di propulsione sempre sotto la profondità di ricezione, a meno che il regolatore di velocità non abbia questa funzione già incorporata. Per verificare basta spegnere la trasmittente, con il modello a terra, e vedere cosa succede.

Questa è la descrizione:

Il Self_control è un dispositivo elettronico ideato per sostituirsi alla trasmittente qualora questa per una causa qualsiasi non invii i segnali alla ricevente. In questo caso il servo collegato al dispositivo assume automaticamente la posizione predefinita tramite il trimmer da 50k(47k).

Il collegamento è semplice: RX ----> Self control ----> Servocomando.
Praticamente il dispositivo è messo in serie tra la ricevente ed il servo.





NOTA

Pcb-rame in scala 1:1

Pcb-componenti, in colore blu sono ponticelli da eseguire in filo di rame.

in colore rosso disposizione componenti