



NaviTop

Modèles NaviTop : C10 et P10

PYPILOT CONTROLEUR MOTEUR 12-24V 10A* SANS SORTIE EMBRAYAGE par NaviTop

1 – Présentation et caractéristiques

Pypilot a été imaginé par Sean D'EPAGNIER. Merci à lui pour ce fantastique pilote automatique de bateau.

* Le courant maxi est celui du moteur se déplaçant librement, moteur non bloqué.

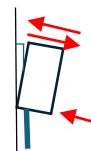
Ce contrôleur moteur a besoin d'être associé à un calculateur de pilote tel que [Tinypilot](#) ou [OpenPlotter](#) faisant tourner pypilot.

- Fonctionne en 12 ou 24 volts (9,5V à 34V)
- Peut commander quasiment tous les actionneurs sans embrayage électromagnétique
- Avec pypilot, ce contrôleur permet d'ajuster l'accélération/décélération et vitesse du moteur
- Protection contre la température et limitation réglable de surcharge (moteur bloqué)
- Connecteur étanche pour la connexion série au Raspberry Pi (tinypilot ou openplotter) par une communication sérielle 3.3 ou 5V avec isolation galvanique pour prévenir les boucles de courant et autres problèmes électriques.
- Bornes pour connecter un capteur d'angle de barre, des fins de course de barre ou détecteurs de proximité 5V
- Voltage et intensité sont transmis à pypilot
- Protection contre l'inversion de polarité et fusible ATC 15A
- Consommation du contrôleur seul 5 mA (60 mW en 12V, 120 mW en 24V)
- Alimentation et sorties avec bornes à levier Wago 32 ampères pour conducteurs 4mm² (pour 6.6mm², voir §3)
- Alimentation 5V CC reconçue pour permettre d'alimenter le calculateur pypilot avec Pi Zero. Toutes les sorties 5V sont protégées des courts-circuits.
- Robustesse CEM améliorée vis-à-vis des microcoupures et des perturbations de l'alimentation électrique
- Circuit imprimé marinisé par application de vernis acrylique tropicalisant
- Arduino open-source logiciel installé (ISP connecteur).
- Connecteur étanches en option pour le capteur d'angle de barre ou les fins de course de barre
- Câble micro-USB de 90cm en option avec connecteur JST PH2 pour alimenter le Pi Zero calculateur pypilot
- Dimensions :
 - Circuit imprimé : 104 x 70 x 25 mm
 - Boîtier : 133 x 98 x 34 mm with 4 fixing holes for 4mm screw (120 x 48 mm)



2 - Précautions pour enlever et remettre le couvercle du boîtier

Pour enlever et mettre le couvercle, basculer le haut du couvercle en maintenant le bas du couvercle plaqué contre la cloison



3 - Connection de l'alimentation et du moteur - Dimensionnement des câbles de puissance

Pour l'alimentation électrique du contrôleur et le raccordement au moteur, utilisez autant que possible un câble de section suffisante pour que la résistance électrique de celui-ci ne soit pas supérieure à la résistance interne du contrôleur de moteur. L'objectif est que l'actionneur fonctionne le plus rapidement possible avec une perte minimale en chaleur dans les câbles.

- Longueur de 4m entre tableau électrique et moteur = 2x 3.3mm² (AWG12)
- Longueur de 6m entre tableau électrique et moteur = 2x 5.2mm² (AWG10)

Dénuder les fils sur 9 à 11mm, puis :

- Connecter les fils d'alimentation + et – aux bornes WAGO + et – repérées « Power ».
- Connecter les fils du moteur aux bornes Wago A et B repérées "Motor" sur le circuit imprimé. Les deux fils du moteur doivent être inversés si les corrections du pilote se font dans le mauvais sens.

Les fils d'alimentation + et –, dénudés se connectent aux bornes + et – du bornier à levier Wago repéré "Power" sur le circuit imprimé.

Pour pouvoir insérer un fil de plus de 4mm² dans le terminal Wago 32A, il suffit de supprimer un peu moins de la moitié des brins sur la longueur dénudée. L'idéal est de faire un point de soudure ponctuel à l'endroits de la coupe pour bien recréer la liaison électrique avec tous les brins (voir photo ci-contre).

Il n'y a alors aucun risque d'échauffement ni d'augmentation des pertes électriques.



4 - Connection sérielle vers le calculateur pypilot

Cable type 1	Cable type 2	Cable type 3	Fonction	raspberry pin
Rouge	Marron	Noir	+3.3v	1
Vert	Blanc	Marron	Rx to Tx	8
Bleu	Bleu	Vert	Tx to Rx	10
Noir	Noir	Bleu	0v, GND	6, 9

Note: la couleur des fils du câble peut être une des 3 possibilités selon la fabrication.

Cette connexion de données série est découpée galvaniquement. Le fil + sert à alimenter le circuit de découplage galvanique du contrôleur qui peut être alimenté en +3.3V (Pi) ou même +5V si on souhaite raccorder le contrôleur à un pilote Arduino. La consommation électrique de l'ordre du mA permet d'utiliser un câble avec des fils fins.

Ce câble peut être prolongé de plus de 30 mètres avec du câble téléphonique ou éthernet. Si vous êtes particulièrement préoccupé par les interférences, vous pourriez utiliser un câble blindé, mais c'est rarement, voire jamais, une préoccupation dans la pratique.

Si vous connectez directement le contrôleur moteur à un Pi, nous vous recommandons d'installer des diodes TVS du côté du Pi pour écrêter les éventuelles surtensions pouvant être induites par un coup de foudre à proximité, surtout si ce câble mesure plus d'un mètre de longueur (voir schéma d'un tinyPilot simple dans l'onglet documentation du site www.navitop.fr).

5 - Contacts électriques de fin de course de barre

Avec un actionneur puissant, installer des interrupteurs de fin de course pour arrêter le moteur avant qu'il ne force sur les butées mécaniques de barre est la solution la plus fiable, même si ces interrupteurs sont facultatifs avec pypilot. Ils seront plus fiables qu'un capteur d'angle de barre mal étalonné dont la bielle peut se tordre ou se détacher. Ils sont indispensables avec certains actionneurs hydrauliques pour lesquels la limitation d'intensité avec le réglage servo.max_current ne permet pas de limiter efficacement la force.

GND est le fil commun aux deux interrupteurs. Mettre en contact le fil A ou le fil B avec GND, empêche tout mouvement du moteur dans la direction correspondante.

La connexion sur le circuit imprimé est repérée "End Stops". La pastille carrée est GND, la seconde est End B, la troisième est End A, et la dernière pastille est l'alimentation +5V utilisée uniquement si vous installez des détecteurs de proximité ou des capteurs logiques à effet Hall nécessitant une alimentation électrique 5V.

Dans tous les cas, les interrupteurs de fin de course doivent être installés de sorte que le contact électrique reste fermé au-delà de leur seuil d'enclenchement pour que le moteur ne puisse pas démarrer avec la barre au-delà du seuil de réglage.

Après connexion, il faut vérifier par essai qu'en faisant tourner le moteur dans une direction, c'est bien l'interrupteur de fin de course correspondant à cette direction qui arrête le moteur. Si ce n'est pas le cas, il faut inverser les fils End A et End B.

6 - Mesure et limitation du courant dans le moteur

Pypilot arrête instantanément le moteur de l'actionneur lorsque le courant mesuré (servo.current) dépasse le réglage pypilot servo.max_current. Le moteur n'est alors plus alimenté tant que le calculateur ne demande pas au contrôleur de démarrer dans l'autre direction. Cela suffit pour limiter efficacement la course et la force de beaucoup d'actionneurs.

Tous les contrôleurs pypilot sont équipés d'une mesure précise de l'intensité consommée par le moteur. La variable servo.current, directement en ampères, est accessible avec pypilot client (page de configuration) ou avec le script pypilot_scope.

Important : le paramètre servo.max_current de pypilot doit impérativement être réglé en fonction du moteur et du contrôleur installé sur le bateau. Si ce réglage de limitation d'intensité est réglé trop bas, des messages « OVERCURRENT_FAULT » apparaissent constamment et bloquent le déplacement de l'actionneur. Si la valeur est trop haute, l'actionneur pourrait continuer à forcer dangereusement avec l'actionneur en butée.

Pour les actionneurs de barre franche habituels, un réglage de 3.5 à 7 ampères est généralement correct. Ce contrôleur permet de commander des actionneurs plus rapides consommant plus. Pour les entraînements hydrauliques puissants, des valeurs plus élevées telles que 12 à 20 ampères devraient être utilisées. L'utilisation du script pypilot_scope peut être utile pour connaître la courbe de consommation réelle du moteur en fonctionnement et en butée.

7 - Capteur d'angle de barre

Tout d'abord, avec pypilot, le capteur d'angle de barre est facultatif.

Il peut être déconnecté et pypilot continuera à diriger le bateau. Il permet de reporter l'angle de barre sur un afficheur ou d'éviter d'arrêter le moteur en utilisant la limitation réglable de courant. Certains algorithmes de pilotage peuvent également l'utiliser pour améliorer la direction, mais l'algorithme de pilotage de base pypilot ne l'exige pas. En clair, les corrections nécessaires en conditions modérées sont dix fois supérieures ou plus aux erreurs dues à l'intégration due à la méconnaissance de la position du gouvernail. L'amélioration potentielle des performances de pilotage grâce au retour d'information du gouvernail est donc limitée.

Un potentiomètre à 3 fils peut être connecté au contrôleur. La plage de résistance du potentiomètre doit être comprise entre 1 kΩ et 100 kΩ. Vous pouvez également connecter un capteur à effet Hall 5 V avec sortie analogique à ces 3 fils.

La connexion sur le circuit imprimé du contrôleur moteur est intitulée « Rudder ». La pastille carrée correspond à la masse (GND), la pastille du milieu à la mesure et la dernière à l'alimentation 5 V. Il n'est pas essentiel que la tension augmente ou diminue avec l'angle de barre, car l'étalonnage du capteur de barre gère la direction. Pour connaître la couleur des trois fils correspondants, vérifiez visuellement le branchement de ceux-ci sur le PCB.

Si on raccorde un capteur de barre existant avec seulement deux fils, une résistance de 1kΩ doit alors être ajoutée entre la broche 5 V et la broche mesure.

Une fois le capteur d'angle de barre installé, vous pouvez consulter la page d'étalonnage du gouvernail pour lire la valeur et vous assurer de son bon fonctionnement.

Le capteur d'angle de barre doit être étalonné. Vous devez tourner manuellement le gouvernail vers bâbord, tribord et au centre, et appuyer sur chaque bouton pour chaque position. L'ordre n'a pas d'importance, mais une fois les trois opérations terminées, l'échelle, le décalage et la non-linéarité doivent être calculés. Le champ « plage de barre » doit être défini manuellement pour indiquer l'angle réel à chaque position et limiter le mouvement du pilote automatique au-delà de cette position. Il est possible de définir la « plage de barre » à 35 degrés, par exemple pour étalonner le capteur en déplaçant la barre à 35 degrés de chaque côté, puis mettre 30 degrés de plage pour limiter la course du pilote automatique à 30°. En clair, la « plage de barre » sert à l'étalonnage, quelle que soit la valeur au moment de l'appui sur le bouton, mais en fonctionnement, elle spécifie l'angle maximal auquel le contrôleur moteur peut déplacer le gouvernail.

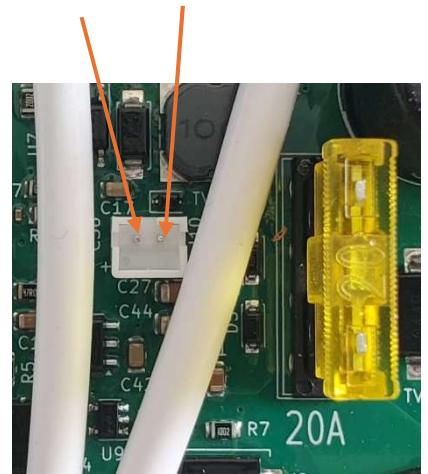
Remarque : Il est important de garder à l'esprit que l'utilisation du capteur d'angle de barre pour limiter la course de l'actionneur peut désactiver le pilote automatique si la tige reliant la barre est accidentellement pliée ou déconnectée. Des interrupteurs de fin de course correctement installés ou un bon réglage du limiteur de courant permettent souvent de limiter plus sûrement les efforts exercés sur la barre.

8 - Capteur de température moteur

Facultatif capteur 10k NTC (2 fils) pour mesurer la température du moteur.

Ceci n'est généralement pas nécessaire, car la plupart des moteurs ne surchauffent pas, sauf en cas de calage prolongé. Cela peut servir à éviter la surchauffe et la panne du moteur.

Pin +5V Pin GND



9 - Connecteur JST permettant d'alimenter en 5V le calculateur pypilot équipé d'un Raspberry Pi Zero

Le contrôleur moteur 12-24V 15A de Navitop dispose d'une sortie 5V 0.3A (embase JST PH2 sur photo ci-contre). Il est possible d'alimenter en 5V CC uniquement un calculateur avec un Pi Zero. Le calculateur du pilote et le contrôleur fonctionnent alors parfaitement avec une tension d'alimentation du contrôleur comprise entre 9.5V et 34V

Les calculateurs avec des Pi plus gros ont une consommation trop importante en crête. Ils ne doivent pas être alimentés avec ce connecteur.

Tous les calculateurs de Navitop (simples ou avec télécommande) sont munis d'un câble d'alimentation 5V CC pré-équipé du connecteur JST pour pouvoir les alimenter avec ce contrôleur.

Pour ceux qui réalisent leur calculateur, la boutique Navitop propose un câble de 90cm avec connecteur JST à une extrémité et une prise mâle micro-USB à l'autre bout. Cette prise se raccorde au Pi Zero pour alimenter le calculateur.

10 - Désignation des versions de contrôleurs de moteur 12-24V 10A de Navitop

- C10 : Contrôleur de moteur Pypilot 12-24V 10A de NaviTop avec boîtier
- P10 : Contrôleur de moteur Pypilot 12-24V 10A de NaviTop sans boîtier

Options :

- CS3R : Câble avec connecteur étanche 3 contacts pour capteur d'angle de barre
- CS3S : Câble avec connecteur étanche 3 contacts pour contacts de fins de course du gouvernail
- CS4 : Câble avec connecteur étanche 4 contacts pour fins de course inductifs de gouvernail nécessitant une alimentation 5V
- CUP : Câble micro-USB pour alimenter directement un Pi Zero à partir de la prise JST du contrôleur