

### **Electricidad**

El constructor es responsable de abastecer 208-230 VAC (+/- 10%) 50/60Hz monofase con servicio de 30 amperios a la Caja del Controlador del Motor y 24VCD con servicio de 10 amperios a la Caja de Control. El voltaje de entrada al motor debe ser especificado con el pedido.

### **Refrigeración**

Los cojinetes y la Caja del Controlador del Motor están refrigerados por un sistema cerrado de glicol que incorpora un intercambiador de calor de agua salada. El constructor/instalador es responsable de proveer 12 litros por minuto de agua salada a temperatura ambiente a un máximo de 6,9 bares de presión al intercambiador de calor. La temperatura ambiente en el compartimiento en el que están el giroscopio y la Caja del Controlador del motor no debe exceder los 60º C.

### **Cargas**

El constructor/instalador es responsable de diseñar la base sobre la que los soportes del giroscopio son instalados y asegurarse de que, dicha base, puede transferir con seguridad las cargas concentradas del giroscopio a la estructura adyacente del casco

### **Seguridad**

El sistema de freno del giroscopio lo bloquea para que no pueda generar un par anti-escora excesivo en el evento de un fallo de sistema, alarma, pérdida de alimentación eléctrica o pérdida de presión hidráulica. El sistema de freno también puede ser activado desde la botonera o cortando la alimentación localmente a la Caja del Controlador del Motor o la Caja de Controles.

### **Localización**

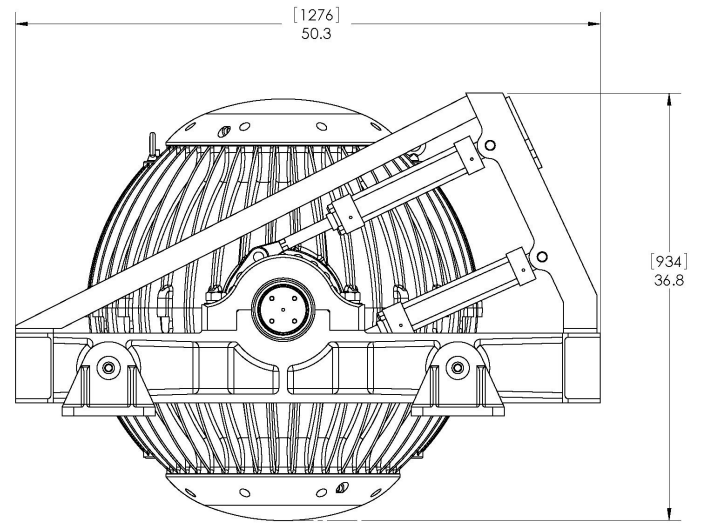
El giroscopio es un dispositivo de fuerza de torsión, por lo que no tiene que ser instalado en una zona específica de proa, popa o en el eje de crujía. No obstante el giroscopio no debe ser instalado en proa en un barco de alta velocidad, en localizaciones en las que pueda generar una aceleración vertical que exceda +1G o -1G (rango entre 0 y 2G).

### **Controles**

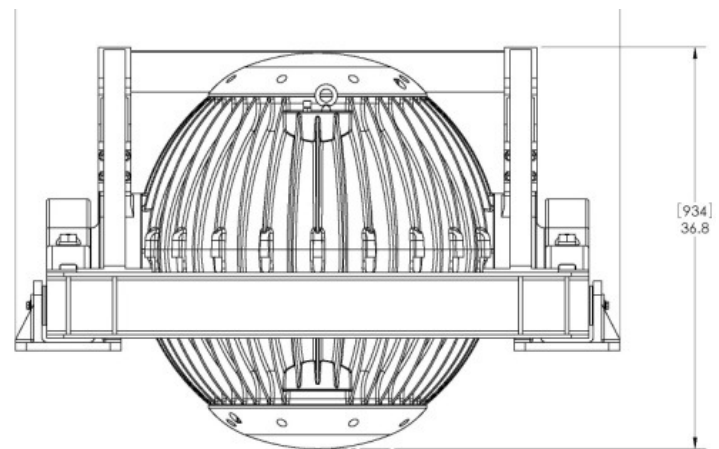
Una botonera y un pequeño display son provistos para encender, operar, monitorizar y apagar el giroscopio.

### **Monitorización**

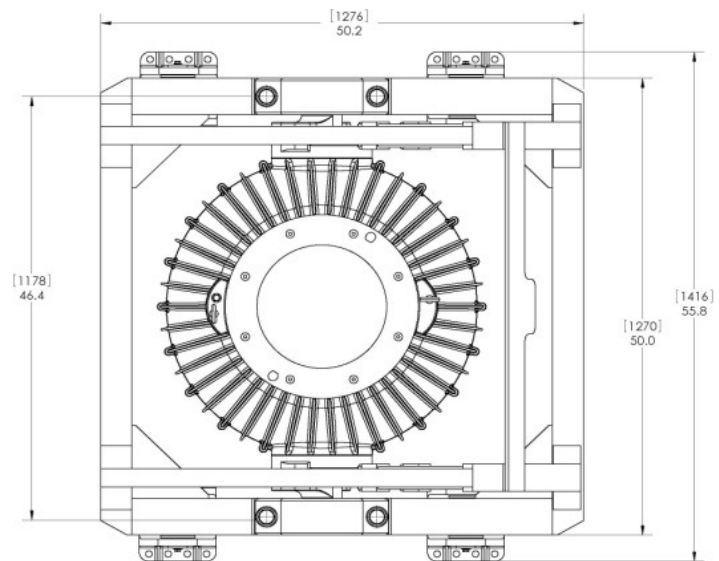
Sensores, alarma y desconectores son provistos para permitir una operación no supervisada. Los sensores miden la temperatura de los cojinetes del volante de inercia, la presión del vacío, temperatura del motor y la caja controladora del motor, eje de inclinación del movimiento de precesión, presión del sistema de freno activo y la moción del barco. El Controlador monitoriza el giroscopio, enviando valores de los sensores e información de alarmas al display. También bloquea y apaga la Caja Controladora del motor en el evento de un fallo o alarma. El historial de alarmas o fallos está grabado en la memoria del controlador para poder ser recuperados por un operador de servicios cualificado.



PORT SIDE VIEW



FRONT VIEW



TOP VIEW