

Калужский турбинный завод
**РУЛЕВОЕ ДИСТАНЦИОННОЕ
УПРАВЛЕНИЕ**
подвесными моторами
(без управления реверсом и газом)

**ИНСТРУКЦИИ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ
И ПАСПОРТ**

ИНСТРУКЦИЯ ПО ЭКСПЛУАТАЦИИ
РУЛЕВОГО ДИСТАНЦИОННОГО
УСТРОЙСТВА (РДУ)
ДЛЯ ПОДВЕСНЫХ МОТОРОВ
(без управления реверсом и газом)

СОДЕРЖАНИЕ

1. Предупреждение
 2. Краткое описание конструкции
 3. Установка дистанции на мотолодку
 4. Подсоединение дистанции к подвесному мотору
 5. Хранение в межнавигационный период
 6. Гарантии завода и порядок предъявления рекламаций
- Паспорт рулевого дистанционного устройства

1. Предупреждение

Настоящее рулевое дистанционное устройство предназначено для управления поворотами подвесных моторов типа "Вихрь", "Нептун" и их модификаций. Кроме этих моторов дистанционное управление может быть использовано на любом подвесном моторе при условии возможности закрепления на нем кронштейна крепления троса.

Это устройство является новым современным рулевым дистанционным управлением (РДУ). Оно отличается хорошим внешним видом и упрощает управление судном. Применяется для мотолодок с удалением пульта управления до транца до 3,7 м. Применение термопластов привело к уменьшению количества смазываемых поверхностей.

Надежность системы в значительной мере зависит от соблюдения владельцем правил эксплуатации и ухода за ней, изложенных в инструкции. Гарантийные и обязательства выполняются заводом только при соблюдении этих правил.

Поэтому перед началом эксплуатации рулевого дистанционного управления внимательно прочтите инструкцию.

Перед началом эксплуатации надо:

- на пульте управления вырезать центральное отверстие, засверлить отверстия под болты и установить колонку штурвальную;
- наметить места расположения роликов и оттяжек и установить их;
- установить на барабане штурвальный колонки и на роликах канат;
- собрать прихват с двумя демпферами и закрепить их на канате; установить подвесной мотор на штатное место и закрепить к нему прихват;
- произвести регулировку всей системы.

Все эти операции нужно производить, пользуясь указаниями настоящей инструкции.

2. Краткое описание конструкции

Система рулевого дистанционного привода состоит из колонки штурвальной 1 (см. рис. 2), роликов 2 со скобами 3, оттяжек 4, зажимов 5, демпферов 6, прихвата 7.

Колонка штурвальная (см. рис. 1) состоит из валика 8, фланца 9, корпуса 10, барабана 11 с канатом 12 и винтом 13, шплинта 14, втулки 15, винтов и гаек крепления 16, рулевого колеса 17 с крышкой (не показана) и гайки 18.

Фланец 9 служит для установки колонки на вертикально расположенных пультах управления.

Втулка 15, выполненная из термопласта, является подшипником для валика 8.

Стальной валик удовлетворительно работает в подшипнике из термопласта без смазки или при незначительной смазке.

Винт 13 служит одновременно для закрепления барабана 11 на валике 8 и для закрепления каната на барабане. Рулевое колесо 17 фиксируется с помощью шлицов на валике 8 и гайки 18.

Ролики 2 (см. рис.2) выполнены из капрона или полипропилена и установлены в широкие щеки. Большой диаметр роликов обеспечивает надежную работу каната без разрушения его от перегибов.

Широкие щеки и минимальные зазоры между ними и роликом обеспечивают невыпадение каната из ручья ролика даже при ослабленном канате.

Скобы 3 служат для крепления роликов к корпусу. Такая конструкция позволяет в довольно широких пределах ориентироваться ролику в плоскости, образуемой двумя ветвями каната.

Оттяжки 4 используются, при необходимости небольшого, до 10°, отклонения каната.

При необходимости большего отклонения необходимо ставить дополнительный ролик.

Зажим 5 служит для закрепления концов каната у мотора. Он состоит из двух пластик со специальной профилировкой и двух винтов. Применение зажимов исключает необходимость в талрепах и существенно облегчает монтаж всей системы.

Демпфер 6 служит для смягчения рывков и ударов передаваемых от мотора на канат. Демпфер состоит из спиральной

пружины и двух проволочных скоб. Демпфер легко разбирается и собирается. Установка демпфера на нужные места очень проста, достаточно завести скобу в отверстие детали, к которой крепится демпфер, затем сжать концы скобы, и ввести их в пружину.

Прихват 7 устанавливается на ручку подвесного мотора и к нему крепятся концы рулевого канала. С помощью демпферов 6 и зажимов 5.

3. Установка дистанции на мотолодку

Установку рулевого устройства на мотолодку начинают со штурвальной колонки.

В первую очередь нужно, в зависимости от угла наклона пульта, решить, будет ли устанавливаться фланец 9 (см. рис.1).

Затем на пульте нужно отметить центр расположения, колонки с учетом расположения кресла водителя и борта кокпита. Расстояние от обода рулевого колеса до бортовой зашивки кокпита рекомендуется не менее 60 мм.

После нахождения центра нужно вырезать на пульте центральное отверстие и отверстия для болтов, как указано на рис.3 и установить колонку штурвальную.

Во всех случаях следует предпочесть двубортную проводку каната по схеме (рис. 2А).

Для нее требуется меньше роликов, проводка получается более удобной как для установки, так и для эксплуатации.

Однобортную проводку по рис. 2Б следует выполнять только в случае невозможности провести канат с одного борта на другой в районе приборного пульта, т.е. для беспалубных или имеющих рубку с входом из кокпита катеров и мотолодок.

Далее устанавливаются два ближайших к колонке ролика таким образом, чтобы канат был направлен, перпендикулярно оси колонки.

Кормовые ролики рекомендуется устанавливать непосредственно на транец, мотолодки у борта и на высоте верхней кромки транца, где навешивается подвесной мотор.

Если канат, натянутый между роликами, расположен удобно, то оттяжку 4 ставить не следует.

Установка каната производится следующим образом: середину его длины закрепляют к барабану 11 винтом 13 (см.

рис.1), после чего производят намотку на барабан правой и левой ветвей каната. Обе ветви наматываются так, что если смотреть на барабан со стороны штурвала получается, что концы каната сходят с барабана сверху. Канат должен иметь по три витка вправо и влево от крепящего винта 13. При проскальзывании каната необходимо сделать петлю под головкой винта 13. Далее, канат проводится через ролики к корме.

4. Подсоединение дистанции к подвесному мотору

Установить подвесной мотор на транец мотолодки.

К ручке подвесного мотора закрепить прихват 7.

В его два отверстия заводятся, как было указано выше, скобы демпферов 6 с демпферами 6.

Далее нужно во вторые скобы демпферов завести соответствующие концы каната и закрепить их предварительно зажимами 5.

Остается последняя часть работы — регулировка.

Для этого нужно повернуть рулевое колесо и временно закрепить его в положении, при котором винт 13 (см. рис. 1) будет расположен в верхней части барабана.

При этом на барабане должно находиться по три полных витка каната вправо и влево от винта для случая двубортной проводки, а для однобортной проводки соответственно три и три с половиной витка.

Это соответствует нейтральному положению рулевого колеса.

Теперь нужно подтянуть правую и левую ветви каната, обеспечив положение подвесного мотора в диаметральной плоскости мотолодки (соответствующей прямому ходу мотолодки). Для этого нужно, слегка ослабляя винты на зажимах, перетягивать канатовую петлю последовательно на обеих ветвях каната до тех пор, пока обе пружины демпферов не будут обжаты примерно до половины своего хода, а подвесной мотор будет находиться в требуемом (см. выше) положении. После этого затянуть винты зажимов, обрубить излишние концы каната и обернуть канат у его конца изоляционной лентой с тем, чтобы конец троса не царапал руки при эксплуатации мотолодки.

Проверить легкость хода рулевого устройства и углы поворота мотора на месте и на ходу.

Для снятия мотора с мотолодки достаточно отсоединить прихват 7 от ручки мотора.

5. Хранение в межнавигационный период

При хранении мотолодки в помещении рулевое дистанционное управление следует оставить на мотолодке.

Если мотолодка хранится вне помещения, рекомендуется снять колонку штурвальную с рулевым колесом, разобрать ее, промыть и металлические части покрыть консервирующей смазкой, завернуть в промасленную бумагу и хранить в сухом помещении.

Металлические детали, установленные на мотолодке, покрыть консервирующей смазкой.

6. Гарантии завода и порядок предъявления рекламации

Гарантийный срок установлен в 12 месяцев со дня продажи рулевого дистанционного управления. Этот срок достаточен для выявления дефектов узлов и деталей.

В течение гарантийного срока производится безвозмездная замена деталей и узлов, преждевременно вышедших из строя по вине завода при условии, что эксплуатация рулевого управления производилась в условиях, оговоренных настоящей инструкцией.

Для удостоверения рекламационных претензий необходимо выслать в адрес завода:

- детали и узлы, вышедшие из строя;
- паспорт на рулевое дистанционное управление;
- сопроводительное письмо с указанием полного почтового адреса владельца.

На паспорте должна быть проставлена дата продажи изделия и штамп магазина. Без этого рекламационные претензии не принимаются.

В соответствии с положением о поставках товаров народного потребления по вопросу, качества и обмена изделия обращаться в адрес торговых предприятий (торговых баз).

ВНИМАНИЕ!

По истечении срока рекламационные претензии не принимаются.

Завод, помимо выполнения рекламационных претензий, никаких запасных частей не высылает — их нужно приобретать только через торгующие организации.

Рулевое дистанционное управление
подвесными моторами комплектуется
рулевым колесом автомобиля ВАЗ.

Рулевое колесо не предназначено для
установки на автомобиль и может
иметь следы зачистки и покраски.

7. Суммарная масса цветных металлов и их сплавов:

алюминия — 0,318 кг

меди — 0,03 кг

ПАСПОРТ
на рулевое дистанционное управление РДУ

Рулевое дистанционное управление подвесными моторами изготовлено в соответствии с чертежами и техническими условиями, проверено и принято ОТК завода.

Дата изготовления _____

Мастер ОТК _____

Магазин, продавший рулевое дистанционное управление

Город _____

Дата продажи _____

Подпись продавца _____

Штамп магазина

Рекламационные претензии принимаются только при наличии штампа магазина и заполнении данных о продаже.

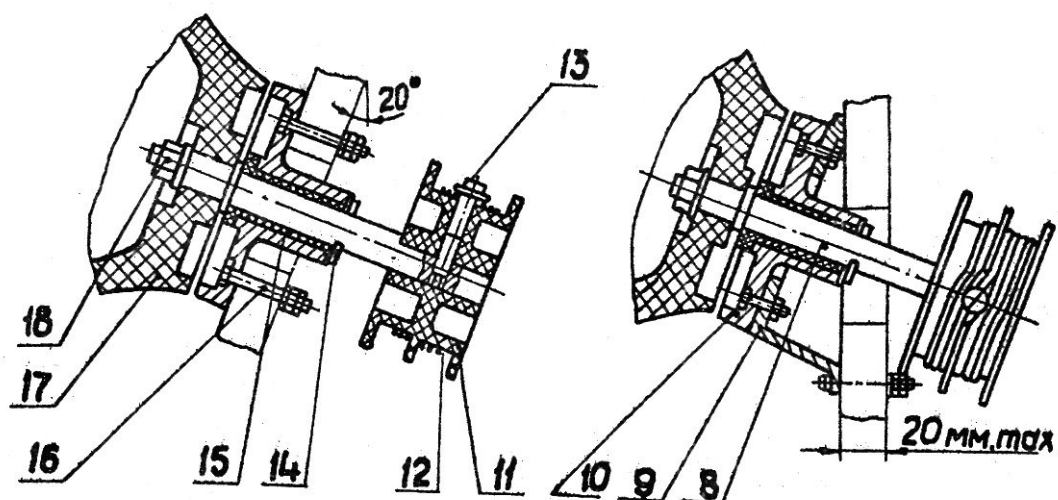


Рис. 1

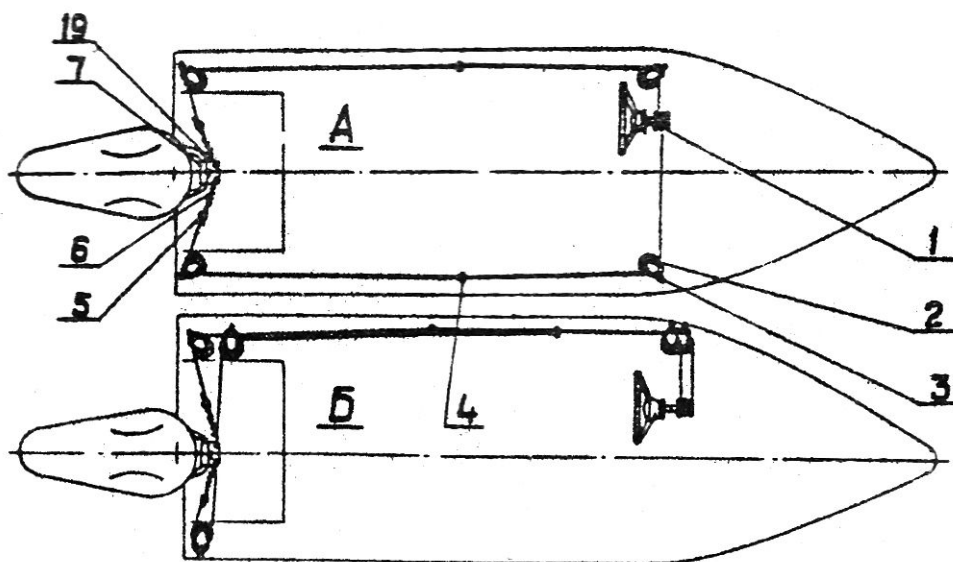
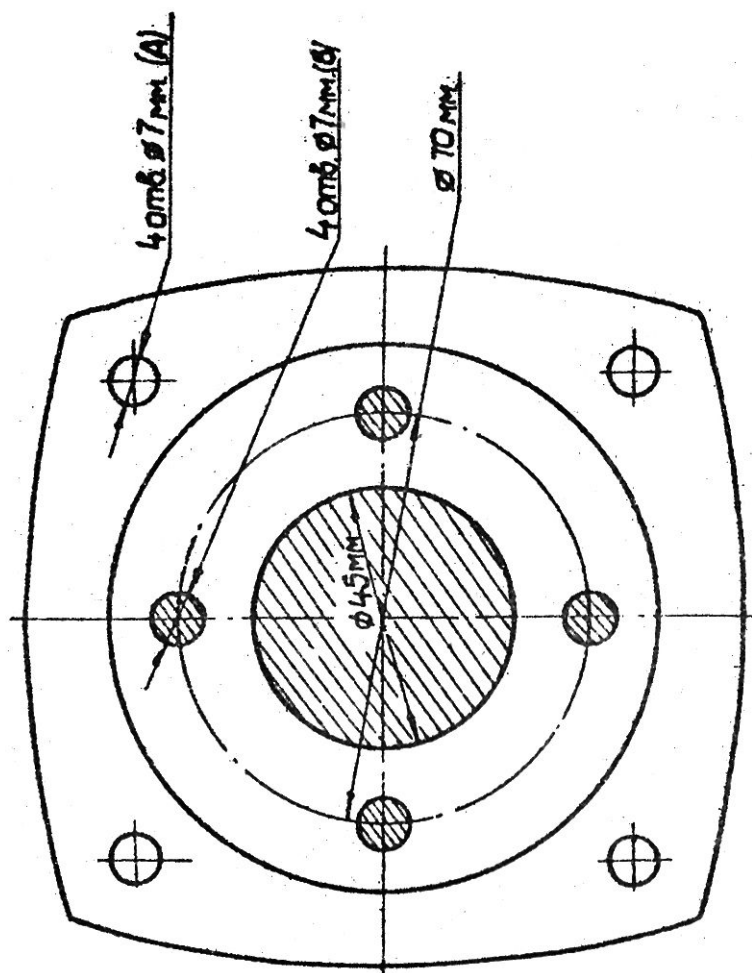


Рис. 2 Схема установки рулевого дистанционного управления.
А - при двухбортной системе; Б - при однобортной системе.



1. Отв. А только для вертикального пульта.
2. Отв. Б только для наклонного пульта.

Рис.3 шаблон отверстий.

«Калужский турбинный завод»
Упаковочный лист
РУЛЕВОГО ДИСТАНЦИОННОГО УПРАВЛЕНИЯ (РДУ)
ТУ 5.16-353-32 Арт. 1С8-СМ-30 Свободная розничная цена

Перечень упакованных предметов	Единица намерения	Кол-во	Примечание
1. Рулевое колесо	шт.	1	в сборе
2. Колонка штурвальная	шт.	1	в сборе
3. Ролик	шт.	5	в сборе
4. Зажим	шт.	2	в сборе
9. Канат диаметр 2,4	м	12	в сборе
6. Демпфер	шт.	2	в сборе
7. Прихват	шт.	1	
8. Оттяжка	шт.	2	
9. Втулка	шт.	1	1 шт в з/ч
10. Скоба	шт.	5	
П. Болт М8Х40	шт.	1	
12. Винт М6Х16	шт.	14	
13. Винт М6Х40	шт.	4	
14. Гайка М6	шт.	22	
15. Гайка М8	шт.	2	
16. Гайка М12	шт.	1	
17. Шайба, пруж. 6	шт.	14	
18 Шайба 6	шт.	8	
19 Шайба 8	шт.	1	
20 Шайба 12	шт.	1	
21 Шплинт 3,2Х25	шт.	1	в з/част.
22 Устройство аварийной остановки двигателя	шт	1	

Упаковку произвел:

Должность: к/мастер _____
(подпись) (фамилия)