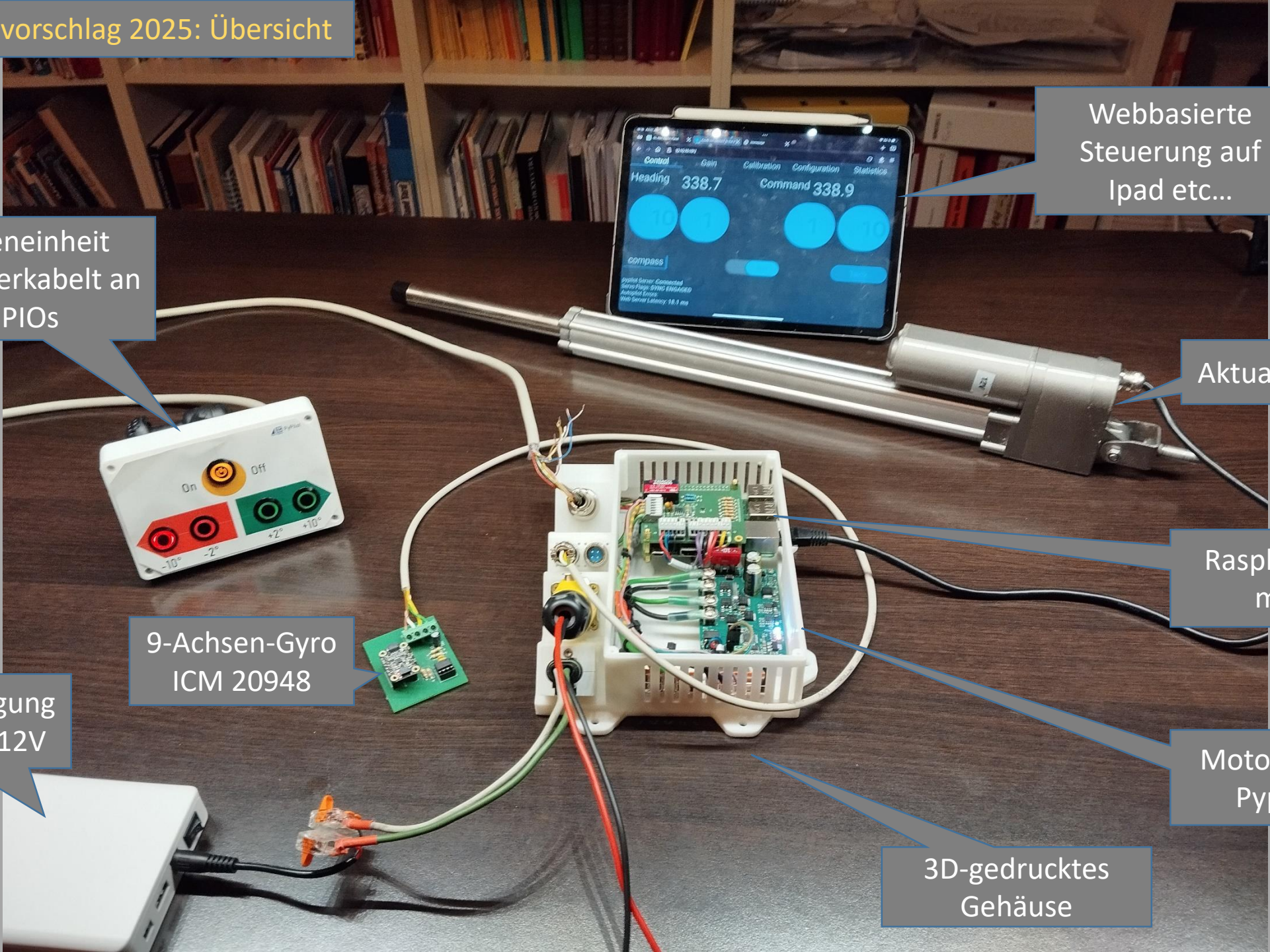


Pypilot Aufbauvorschlag 2025: Übersicht



Webbasierte
Steuerung auf
Ipad etc...

Bedieneinheit
direkt verkabelt an
GPIOs

Aktuator PCNautik

Raspberry Pi 3B
mit HAT

9-Achsen-Gyro
ICM 20948

Stromversorgung
Powerbank 12V

Motorsteuerung
Pypilot.org

3D-gedrucktes
Gehäuse

Pypilot Aufbauvorschlag 2025: Rechner und Motorsteuerung

Abmessungen:
210x165x65

DCV-DC-Wandler
12V > 5.1V

I2C-
Leitungstreiber
P82B715

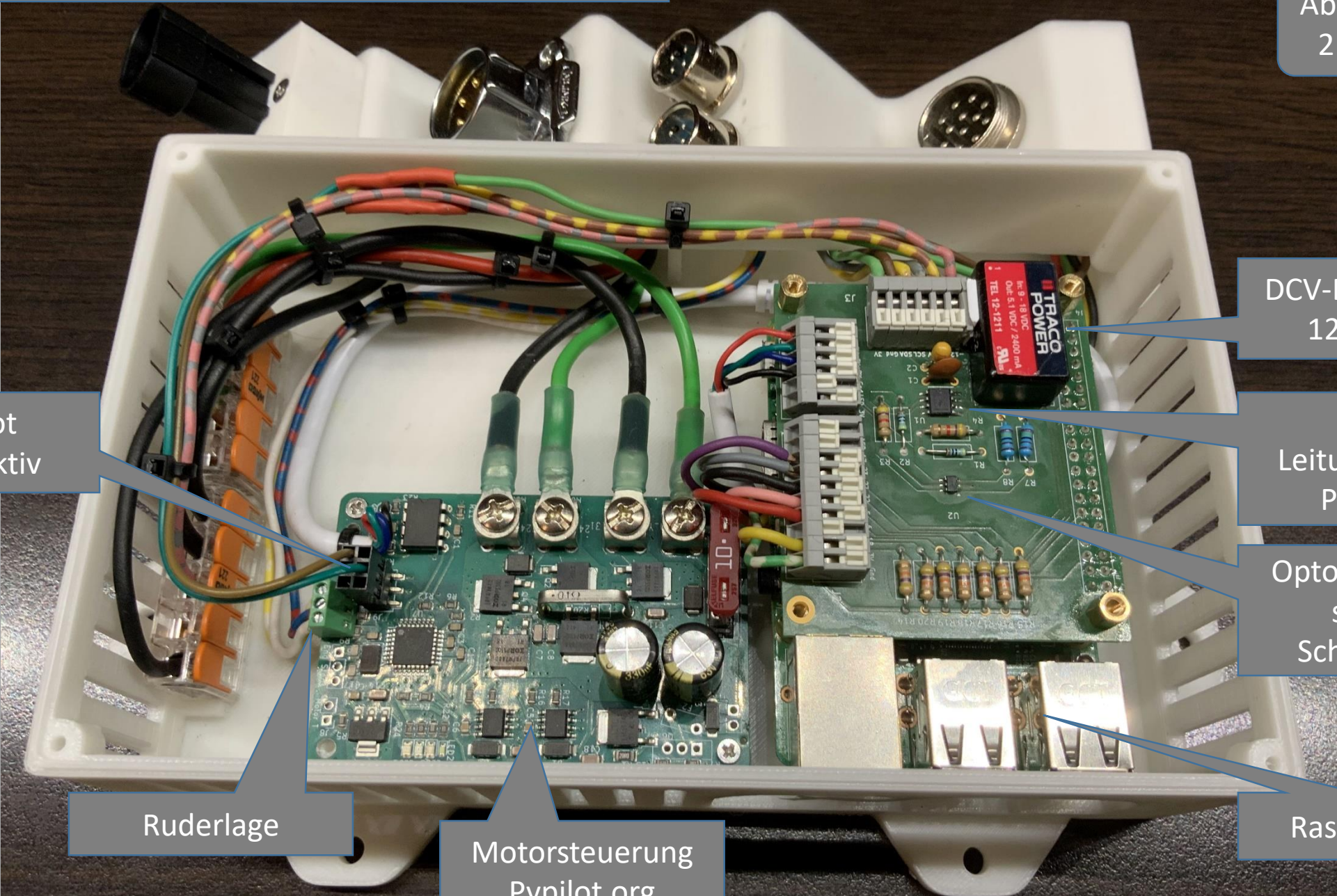
Optokoppler für
serielle
Schnittstelle

Raspberry 3B

LED Pilot
aktiv/inaktiv

Ruderlage

Motorsteuerung
Pypilot.org



Pypilot Aufbauvorschlag 2025: Anschlüsse

Anschluss Bedieneinheit
(SzJelen 12polig)

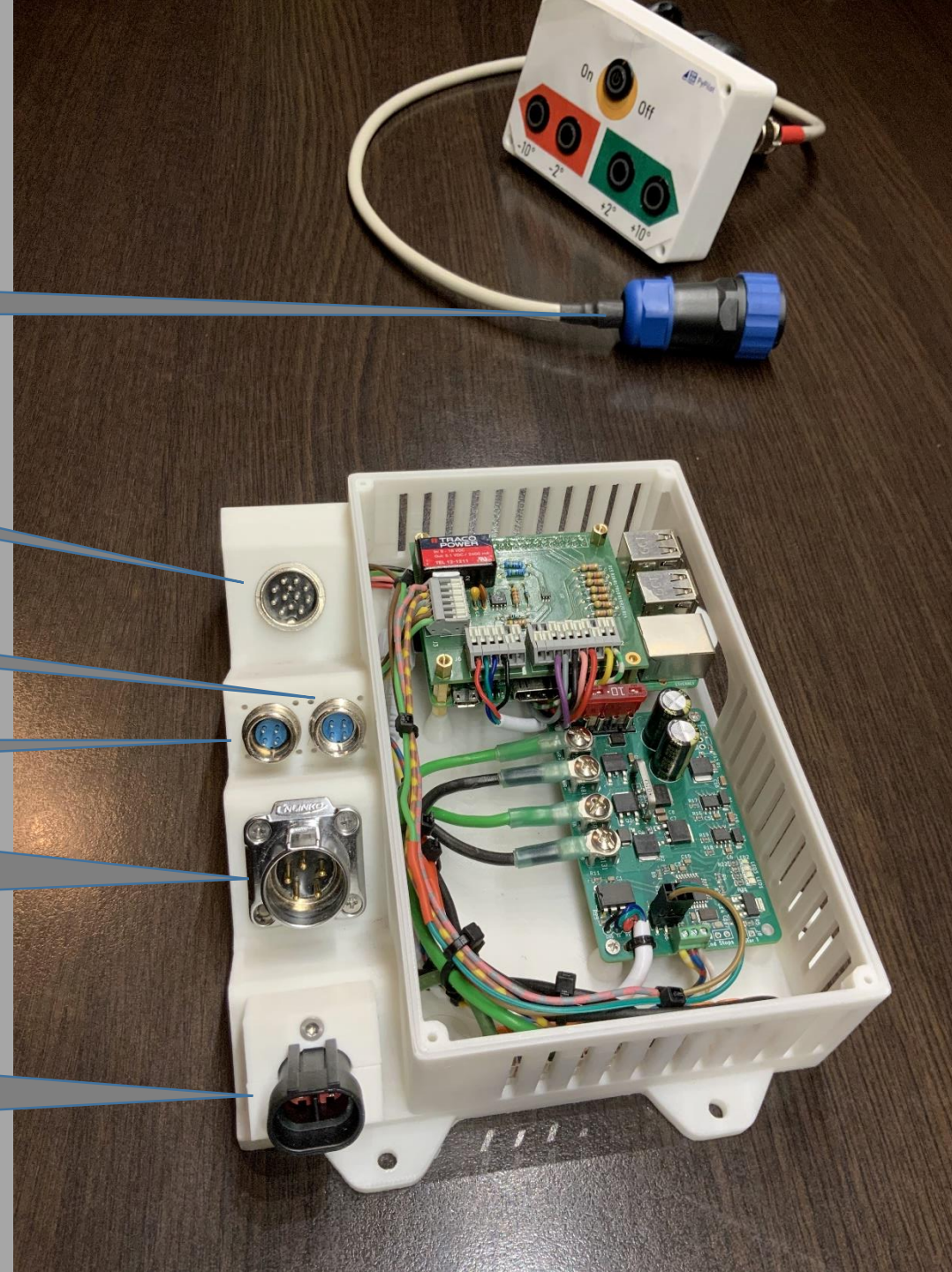
Anschluss Bedieneinheit
(Gx20 12polig)

Anschluss Ruderlagengeber
(XS12 4polig)

Anschluss Gyro-Platine
(XS12 4polig)

- Aktuator 12V
- Durchleitung 12V für
ältere Piloten
(Cnlinko 5polig)

Stromversorgung
12V Amphenol
(Superseal 2polig)



Abmessungen:
130x85x30

Aufnahme Railblazor

Taster mit LED-Kranz

Vorwiderstand LEDs

