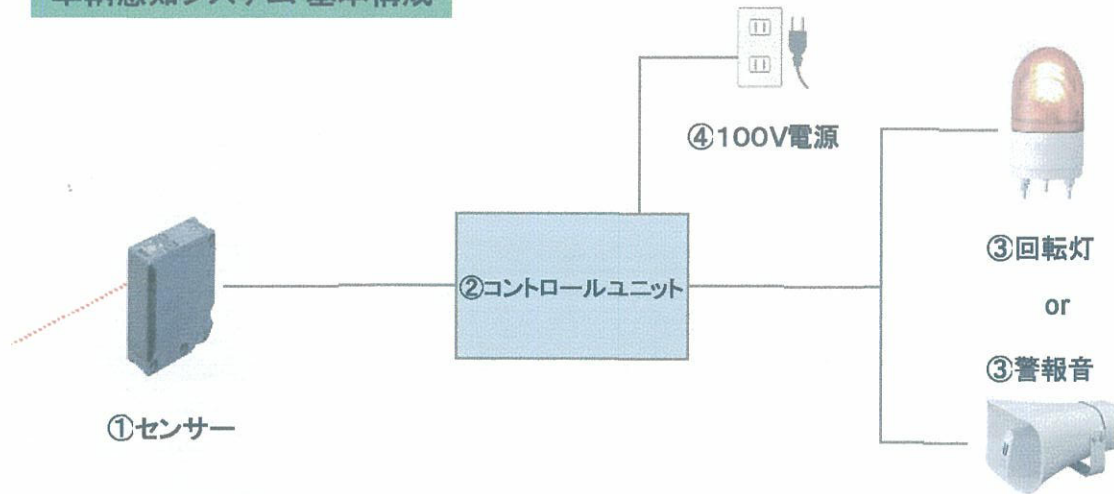


システムの基本構成と概要

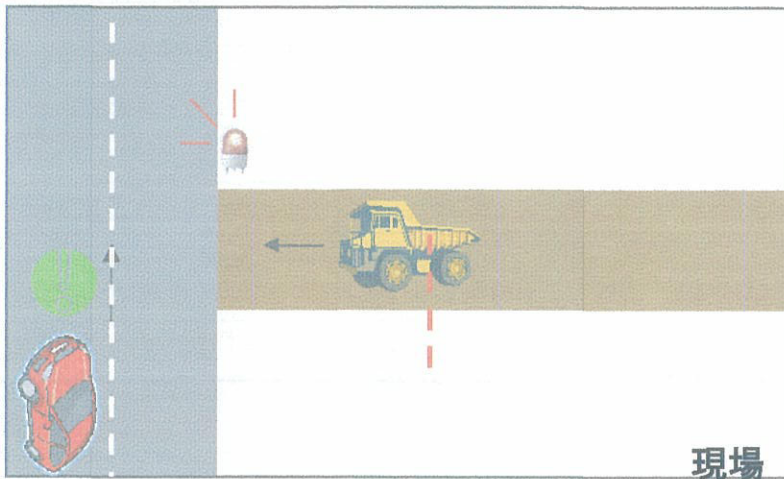
車輦感知システム 基本構成



《POINT》

- ① 車輦や人も感知できる赤外線センサーを使用。検出距離は2.5m
- ② センサーからの信号を処理。出力へ信号を送る
- ③ コントロールユニットからの信号を受け取り回転灯(視覚)または警報音(聴覚)にて周囲へ警告する。各出力部の稼働時間はコントロールユニット側で制御可能
- ④ 電源部。基本構成は100V仕様。電源供給が困難な現場ではソーラーシステム(オプション品)を活用

車輦感知システム 概要

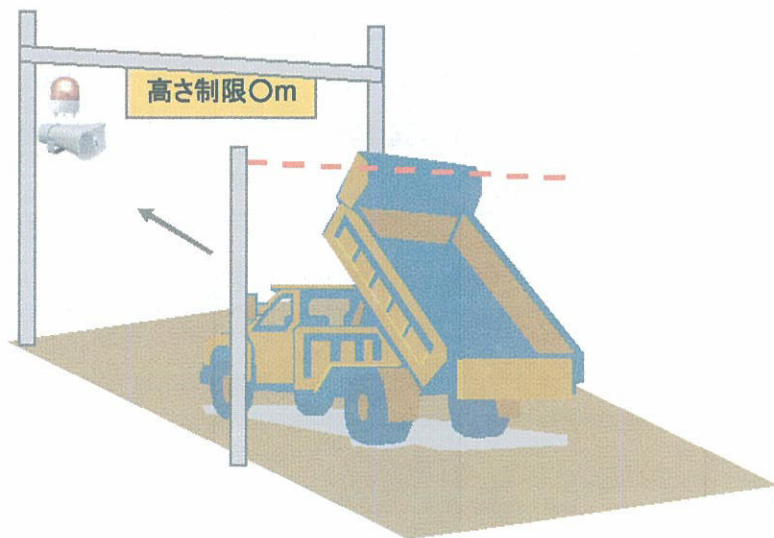


《POINT》

工事車輦が現場から一般道に進出しようとしていることを一般車輦に知らせ、一般車輦・作業車輦共に注意を促す。ほとんどの現場には誘導員が常駐していると思いますが、当システムはその補助的意味合いのシステムです。

運用実例ご紹介（Ⅱ）

Ⅱ. ダンプ跳上げ忘却防止システム



《POINT》

作業車の荷台を跳ね上げた状態で一般道路に進出するのを未然に防ぐシステム。
現場出入り口に設置されたゲートの数メートル手前にセンサーを設置しゲートをくぐる前に荷台が上がっていることドライバーに警告します。
主に、河川での盛り土や排土作業に関わる車輛が頻繁に出入りする現場などに活用されます。