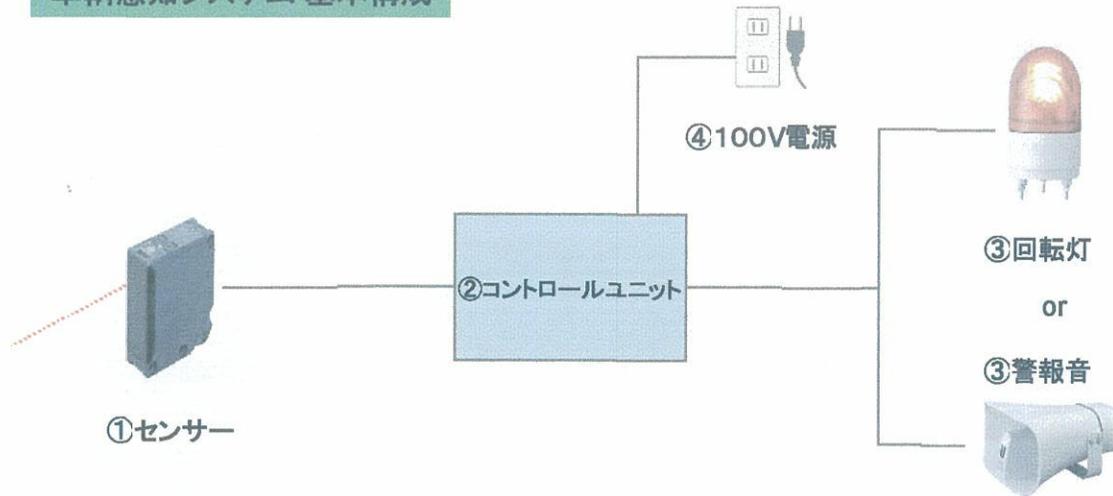


システムの基本構成と概要

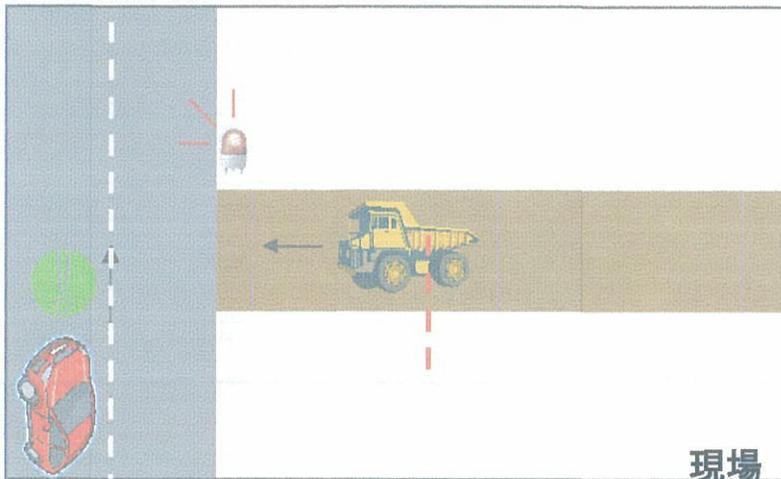
車輦感知システム 基本構成



《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

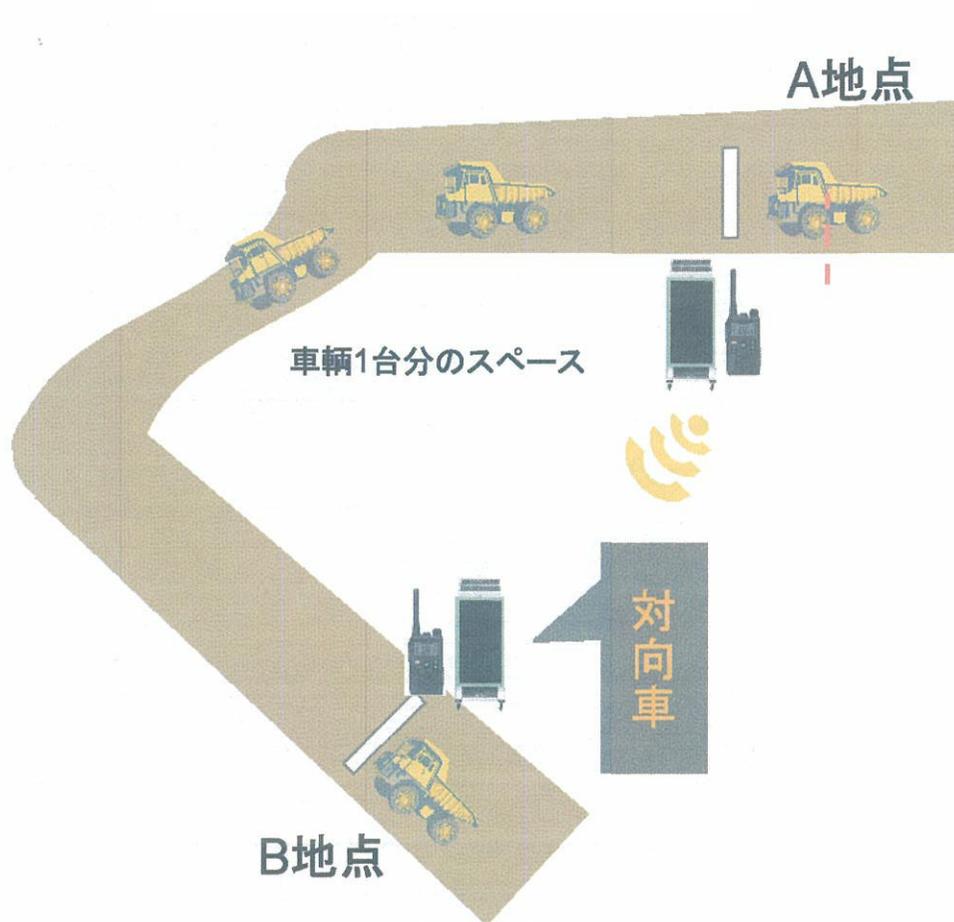


《POINT》

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(Ⅲ)

Ⅲ. 無線連動型車両感知システム



《POINT》

作業車が行き来する現場で専用道路で車両が交差できない現場で活用。
A地点で車両がセンサーを通過した際、B地点に設置した表示板で対向車接近の注意を促す。この際B地点のセンサーはA地点でセンサーを通過した車両の台数×秒数(設置時に制限速度にて計測)+猶予時間の間動作を停止します。

現在までで1現場でのみ運用しましたが

- ・A地点、B地点共に同じ動作をするので先にセンサーを通過した地点が優先になってしまう(連続して車両が通過した場合反対地点の車両が大幅な作業ロスをする場合がある)
- ・通信部にトランシーバーを利用するので、現場の状況次第で利用不可になる(図面上では通信可能距離※直線ででも高低差による)

以上2点を踏まえ、まだまだ改良する必要有