

INSTRUKCJA OBSŁUGI

MOBILNY MIERNIK PRĘDKOŚCI NAJAZDOWEJ i ŚREDNIEJ

TYP: RTS003 OSK2

1. Uruchomienie zestawu

Urządzenie składa się z następujących elementów:

- Bramki poziomej nadawczej
- Bramki poziomej odbiorczej z transmisją radiową
- Bramki STOP na statywie z akumulatorem
- Jednego lustra refleksyjnego na statywie
- Statywu z wyświetlaczem LED i akumulatorem
- Pilot do gaszenia i wyświetlania ostatniego pomiaru
- Ładowarki akumulatorów żelowych

Przed pierwszym użyciem sprawdź wszystkie elementy systemu, pod kątem ewentualnych uszkodzeń wynikających ze złego magazynowania lub transportu urządzeń. Jeżeli nie stwierdzisz żadnych wad rozpocznij instalację.

1.1. Rozstawienie bramek pomiarowych prędkości najazdowej na torze przejazdu.

Urządzenie mierzy prędkość chwilową w danym punkcie, tylko od Ciebie zależy rozmieszczenie punktu pomiaru. Bramki posiadają widoczne czujniki, po dwa na każdej ze stron. Prawidłowa instalacja zakłada umieszczenie bramek naprzeciw siebie tak, aby zapewnić liniowe ułożenie czujników. Maksymalna odległość między bramkami to 7-8m. Pamiętaj, aby tor przejazdu znajdował się pomiędzy bramkami prostopadle przecinając wiązki czujników!

Na obudowach akumulatorów znajdują się przyciski sterujące pracą bramek. Ustawienie przełącznika w pozycji „**TRYB PRACY**”, oznacza tryb gotowości do pracy/nadawania. Pozycja „**TRYB ŁADOWANIA**” określa tryb spoczynku i gotowość do podłączenia zewnętrznego ładowania. W pierwszej kolejności należy włączyć bramkę nadawczą, później odbiorczą – oklejoną logo RTS.

1.2. Rozstawienie czujników do pomiaru prędkości średniej.

W pierwszej kolejności rozłóż 2 załączone statywy i zainstaluj na nich czujnik STOP oraz lustro refleksyjne. Rozstaw bramki najazdowe z czujnikiem START na torze przejazdu pamiętając o kierunku przeprowadzanych przejazdów, wyznaczonych przez czerwone strzałki na bramkach. Jeden z czujników na bramkach najazdowych opisany jako START rozpoczyna pomiar czasu, bramka STOP kończy. Następnie podłącz akumulatory ustawiając przełączniki w **TRYB PRACY**. Na obudowie czujnika zaświeci się niebieska (lub zielona) dioda LED. Służy ona także do informacji o stanie naładowania akumulatora. Pulsacyjny tryb świecenia z częstotliwością raz na sekundę oznacza niski stan naładowania. Po tej sygnalizacji należy pamiętać o naładowaniu akumulatora, po zakończonym dniu pracy. Czujnik STOP współpracuje z dołączonym lustrem refleksyjnym. Wiązkę podczerwieni z czujnika należy skierować idealnie w stronę lustra, uzyskując odbicie wiązki. Maksymalny rozstaw czujnika względem lustra to 6m. Dla mniejszych odległości łatwiej „scelować” ze sobą oba elementy. Prawidłowe ustawienie czujnika spowoduje wyłączenie sygnalizacji dźwiękowej. Brak lustra, brak odbicia wiązki, błędne ustawienie sygnalizuje ciągły sygnał dźwiękowy. Przy prawidłowo ustawionych bramkach start i stop, przecięcie wiązki start rozpocznie pomiar czasu, a na wyświetlaczu zaświecą się dwie poziome linie. Po sygnale start urządzenie oczekuje na sygnał stop z drugiej bramki. Po jego otrzymaniu wyświetli się średnia prędkości na odcinku 28m.

1.3. Rozstawienie statywu z wyświetlaczem LED

Statyw z wyświetlaczem stanowią dwa odłączalne elementy. W pierwszej kolejności ustal miejsce odczytu wyniku pomiaru tak, aby maksymalna odległość bramek pomiarowych od statywu nie przekraczała 200m w linii prostej (w otwartej przestrzeni). Następnie zainstaluj wyświetlacz LED na statywie. Ostatnim krokiem jest podłączenie źródła zasilania. Przy pomocy specjalnego zaciskowego złącza podłącz kabel wyświetlacza do skrzyni akumulatora, który **koniecznie należy zawiesić na haku statywu**. Gwarantuje to stabilność konstrukcji i odporność na podmuchy wiatru. Następnie ustaw dzwignię przełącznika w pozycji **„TRYB PRACY”**.

Prawidłowe podłączenie spowoduje zapalenie zielonej „kropki” na wyświetlaczu, określając gotowość do pracy.

Przeprowadź próbny przejazd sprawdzając wynik pomiaru. Czas świecenia ustalamy programowo, standardowo ok. 25s. Po tym czasie wynik gaśnie, świeci się tylko zielona „kropka”. Urządzenie jest gotowe do pracy.

Przejazdy można przeprowadzać w sposób ciągły, zachowując odstęp między kolejnymi przejazdami min 3s. Nie ma konieczności oczekiwania na wygaszenie wyświetlacza przed następnym przejazdem. W razie potrzeby można go wygasić przy pomocy jednego z przycisków dołączonego pilota. Wyświetlenie ostatniego wyniku pomiaru odbywa się przy pomocy kolejnego przycisku. Przypisanie danych przycisków uzależnione jest od wersji otrzymanego pilota.

Procedurę demontażu zestawu należy przeprowadzić w odwrotnej kolejności zaczynając od odłączenia źródła zasilania od wyświetlacza.

2. Procedura zmiany trybu pracy przejazd najazdowy/przejazd średni

Zmiany trybu pracy urządzenia dokonujemy przy użyciu przełącznika, zainstalowanego na bramce najazdowej, opisanej logo RTS. Aby zmiana trybu była skuteczna, należy najpierw odłączyć zasilanie bramki, ustawiając przełącznik w tryb ładowania. Następnie dokonujemy zmiany trybu, po czym włączamy zasilanie bramki, przełącznik w pozycje tryb pracy.

3. Procedura ładowania

Każdy z elementów zestawu posiada własne, niezależne zasilanie akumulatorowe. W optymalnych warunkach temperaturowych (ok. 20C) system pracuje do 60h. Niższe temperatury, zwłaszcza poniżej 0C, skracają czas pracy nawet o 40%. Dlatego w okresie zimowym zaleca się ładowanie zestawu raz na 3 dni, zakładając ciągłą pracę 8h/dobę. W okresie letnim raz na 5 dni.

Zestaw posiada akumulatory o pojemnościach:

- 4szt. 5Ah/12V w obudowach (mały akumulator), dwa akumulatory posiadają haczyk do zawieszenia.

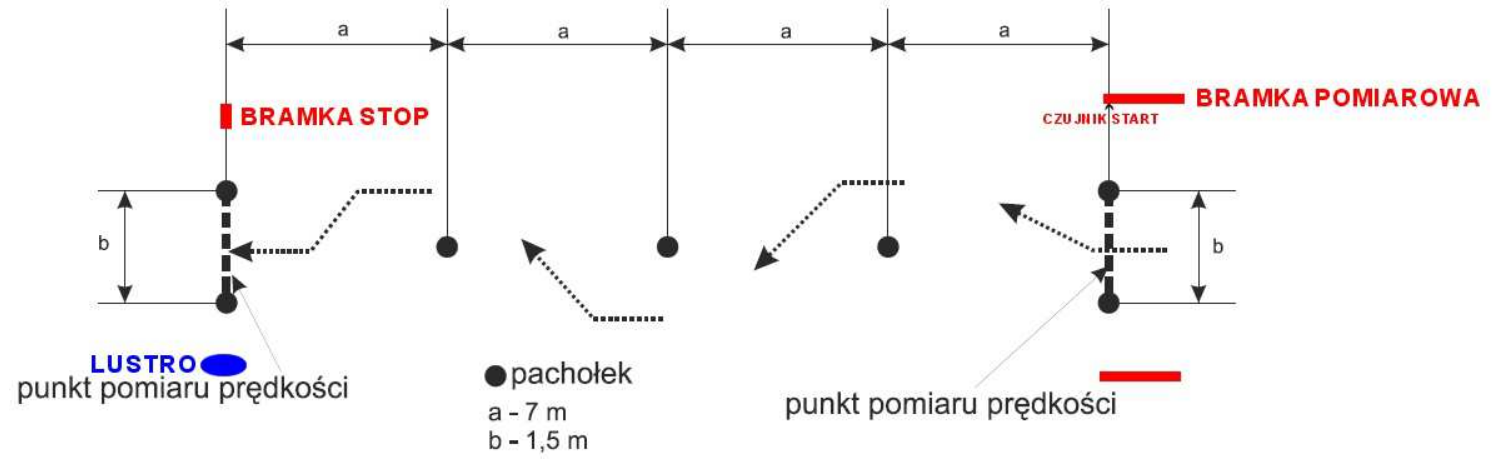
W pierwszej kolejności podłącz przewód ładowarki do gniazda ładowania. Następnie zasil ładowarkę z gniazda sieciowego 230VAC. Na ładowarce zapali się zielona dioda potwierdzająca gotowość do ładowania. Przyciskiem **MD** wybierz wielkość ładowanego akumulatora. Mały akumulator - symbol motocykla. Stan ładowania potwierdza dioda przy symbolu akumulatora do połowy pełnego. Pełne naładowania potwierdzi zielona dioda przy symbolu pełnego akumulatora. Szczegółowe informacje na temat ładowarki znajdują się w dodatkowej instrukcji producenta ładowarki.

W celu zabezpieczenia akumulatorów przed nadmiernym rozładowaniem, bramki, czujniki oraz wyświetlacz wyposażono w automatyczny układ sygnalizacji niskiego napięcia pracy. Sygnalizowany jest niebieską (lub zieloną) diodą LED pulsującą z częstotliwością raz/sek., umieszczoną na obudowach lub na ekranie(dla wyświetlacza LED). Jest to ostrzeżenie, które pozwala dokończyć dzień pracy, jednak przypomina o konieczności ładowania. Lekceważenie sygnalizacji zbyt długo spowoduje błędne działanie systemu, aż do całkowitego odłączenia.

Podłączając ładowarki do gniazd ładujących, pamiętaj o wcześniejszym ustawieniu przełączników akumulatorów w pozycje „TRYB ŁADOWANIA”.

| Parametry techniczne mobilnego miernika prędkości RTS-003 | |
|--|-----------|
| Napięcie zasilania | 12VDC AKU |
| Czas pracy na akumulatorze | Do 60h |
| Zasięg transmisji | Do 200m |
| Max szerokość rozstawu bramek najazdowych | 7-8 m |
| Max szerokość rozstawu czujników wzg. luster | Do 6m |
| Zakres pomiarowy | 1-99km/h |
| Dokładność/rozdzielczość wyświetlacza | +/- 1km/h |
| Widoczność wyniku | 50m |
| Odporność na warunki atmosferyczne | Tak |
| Czas pomiaru | <1s |
| | |

Słalom szybki



Ominięcie przeszkody

