

DETECTOR VEHICULAR



Molinetes y Pasarelas

Detector de Masa Metálica



Ante la instalación de Barreras Vehiculares hay que contemplar opciones anti-aplastamiento que garanticen la seguridad del acceso, el Detector Vehicular es ideal para accionar el cierre automático de una barrera.

El detector de presencia de vehículos es un dispositivo basado en microprocesador diseñado específicamente para aplicaciones en Estacionamientos, Control de Accesos, y Canales de Control de Peaje.

Características

- **Controlado por Microprocesador.**
- **Componentes con especificación industrial.**
- **Detección por variación de frecuencia.**
- **Doble frecuencia de operación.**
- **Sensibilidad e histéresis ajustables.**
- **Indicaciones luminosas de actuación.**
- **Detección de loop abierto ó en cortocircuito.**
- **Protección contra descargas atmosféricas.**



- **Autoajuste por variación de las condiciones físicas.**
- **Selección de filtro temporizado para la actuación y liberación.**
- **Entrada adicional para accionamiento de barrera.**
- **Bornera de conexión de fácil acceso.**
- **Montaje para riel DIN**
- **El equipo NO posee zócalo de conexionado**
- **Salida por presencia o por pulso**
- **Salidas opto aisladas ó a Relé**
- **Alimentación de baja tensión en CA y en CC**

Aplicaciones

- **Barreras automáticas**
- **Portones/Cortinas Industriales**
- **Semáforos inteligentes**
- **Semáforos de garaje**
- **Sistemas de Control de Acceso**
- **Detección de sentido de circulación**
- **Medición de velocidad, etc.**

Funcionamiento

El sistema está compuesto de 2 partes: el loop y el detector.

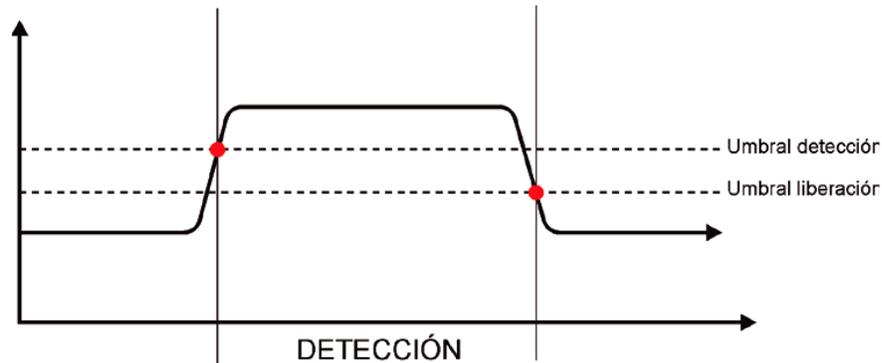
El loop es un arrollamiento continuo de cable ubicado en la zona que se desea controlar. Los dos extremos del loop se conectan al detector para cerrar el circuito. El detector genera en el loop un campo magnético que oscila a una frecuencia determinada. Cuando un vehículo se posiciona sobre el loop, la frecuencia de oscilación varía en función de la masa metálica del vehículo y su cercanía al loop. El equipo mide constantemente la frecuencia de oscilación, entonces, cuando las variaciones superan el umbral prefijado por la sensibilidad, el equipo produce una variación en su salida de detección.



Modos de Funcionamiento

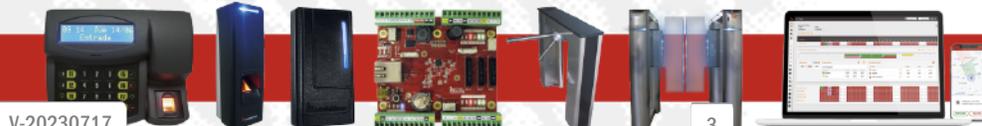
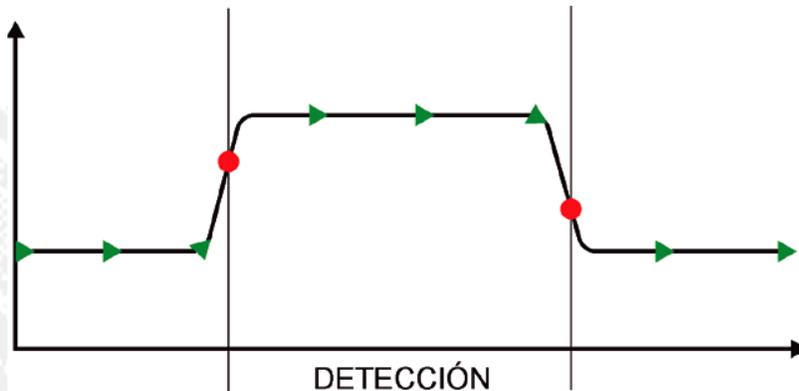
DMM ESTANDAR / INDUSTRIAL: Modo de funcionamiento ABSOLUTO

La detección del vehículo se produce al superarse un umbral estable según el nivel de sensibilidad previamente configurado por el usuario. El umbral de detección y liberación es corregido automáticamente por el DMM para adecuar el nivel a las condiciones climáticas y del entorno.



DMM EXTENDIDO: Modo de funcionamiento RELATIVO

El equipo genera un muestreo constante de frecuencias (milisegundos). La detección del vehículo ocurre cuando la frecuencia de una muestra es ampliamente diferente de su anterior. El mismo método se utiliza para la liberación del loop y retorno al estado de reposo.



Versión Disponible

DMM ESTANDAR / INDUSTRIAL: Modo de funcionamiento ABSOLUTO

La detección del vehículo se produce al superarse un umbral estable según el nivel de sensibilidad previamente configurado por el usuario. El umbral de detección y liberación es corregido automáticamente por el DMM para adecuar el nivel a las condiciones climáticas y del entorno.



DMM52C Versión 12Vcc/12Vca/24Vcc

Dimensiones y Montaje

Posee una fijación del tipo riel DIN



> INTELEKTRON, IN, API, REI, INPROX, REIWin, APIWin, VISWin y sus respectivos logos son marcas registradas de INTELEKTRON S.A. Las características del producto pueden sufrir variaciones sustanciales a lo largo del tiempo. INTELEKTRON S.A. se reserva el derecho de alterarlas sin previo aviso.