



12

4

2

17

Rapp

Max

32

35

40

23

24

32

32

32

35

35

35

7

7

Piet

Seul

Ch.5

Ch.2

Phases (Ø)

V min (s)

Jaune (s)

Rouge (s)

V max.1 (s)

V max.2 (s)

V max.3 (s)

Mode d'opération - véhicules.

Temps d'intervalle (s) Silhouette (s)

110

90

100

120

110

80

90

100

110

110

110

110

100

100

100

68

4

25

77

13

25

25

25

4

4

Plan de

3

4

5

12

13

14

15

6

8

10

41

42

43

44

45

46

Dét	Détection des files d'attente dans la bretelle "C" (A-720 Ouest)						
Scénarios de détection	Longueur de file d'attente (L)		Plans de coordination				
1	L'≤.60m	15	5	7	3	6	13
2	∵60m'<.L'≤`.125m∵.	41	5	7	3	6	44
3	.125m.< L.≤ ·190m.·	42	5	7	3	6	45
4	L > 190m	43	5	7	3	6	46

	7	7		1	5	1	1		houette (s)	Sil
Prog. spécial	13	13		9	1	1	1	Main clignotante (s)		
Plan de coordination	Lapp	Rapp		Rapp	Rapp	Rapp	Rapp	Mode d'opération - piétons		
41 42	Répartition (s)						Décalage (s)	Cycle (s)	an de dination	
43									90	2
44	31	31		62	7	24	7	57	100	3
46									120	4
	20	20				2.2			110	-

64

51

56

43

52

64

64

64

51

51

51

10

Max

12

4

2

24

Piet

39

42

47

30

31

39

39

39

42

42

42

Progra hebdon	Programme hebdomadaire			
Jour	Prog.jour.			
Lun.	1			
Mar.	1			
Mer.	1			
Jeu.	1			
Ven.	1			
Sam.	2			
Dim.	2			

Prog. journa	Prog. journalier 1				
Heure	Plan de coordination				
00:00	7				
06:00	5				
10:00	7				
14:00	15				
19:00	7				

Force off (par phase):

Ø1 : Flottant Ø2 : Fixe Ø3 : Flottant Ø4 : Fixe

Ø6: Fixe

Prog. journ	alier 2
Heure	Plan de coordination
00:00	7

Informations complémentaires

Marque: Peek Modèle: ATC-1000 Norme: NEMA TS2 Type1 I.D. contrôleur: 8070

Nombre de relais de charge: 16

Réseau no: 7 Adresse de télémétrie: N/A Maître du réseau:

N/A

Mode de coordination: Horloge interne + CGMU Phases de coordination: 4 Référence du décalage : début du vert Démarrage: a) clignotant tout rouge: 6 s

 $9 \text{ m} \pm 10 \text{ m}$

4-12ua

Wellington

Pu Pu

сн. 6Р

Ø4*CH, 3

pn **→** 12ua **→**

12ua **→**

12ua **→**

pn-▶

CH. 10+CH. 9 -

 $9 \text{ m} \pm 10 \text{ m}$

34 CH. 1 +CH. 1 0+CH. 9

CH. 6P

b) jaune: Ø 4

Ch.1 : \emptyset 1 + \emptyset 2: Mode 1 sur \emptyset 2 (ch. éteint pendant plein vert) Ch.10 : \emptyset 1 + \emptyset 2: Mode 1 normal

Ch.2: Ø1 + Ø2: Mode 1 sur Ø2 (ch. éteint pendant plein vert)

Ch.3: Ø3 + Ø4: Mode 1 normal

Ch.3p: Ø3 + Ø4: Mode 2, Silh. Prolongée sur Ø4 Ch.5: Ø1 + Ø2: Mode 1 normal

Ch.6: Ø2: Mode 1 normal Ch.6p: Ø6: Mode 2, Ch.9: Ø2: Mode 1 normal

Dessins de reference : 0382_11_PE_00 0382_10_EP1_01



-CH. 2+CH. 5+CH. 6

La silhouette de la Ø4p doit utiliser le temps de vert résiduel lorsque la somme du jaune, du tout rouge, de la silhouette et de la main clignotante est inférieure à la durée de la phase en cours.

La fonction "Pedestrian Override Mode" doit être activée pour tous les plans de coordination. Zones de détection:

La zone de détection doit couvrir une zone continue de 7m de longueur à partir de la ligne d'arrêt.

Les boutons pour piétons des traverses sud et nord doivent appeler les $\emptyset1p$, $\emptyset2p$ et $\emptyset6p$.

Les plans de coordination du programme spécial sont appelés par le système centralisé (CGMU) ou, en mode dégradé, par le système local de détection des files d'attente. Le système de détection des files d'attente est situé à la sortie de l' A-720 Ouest (bretelle "C"), voir le plan 1487_07_EP1_01.

La transition entre deux plans de coordination doit toujours se faire à la fin du cycle, quelque soit le mode d'opération (dégradé ou non).

Les cotes linéaires ne sont pas à l'échelle.

3	Émis pour implantation	2018-10-25
2	Émis pour coordination	2018-10-05
1	Émis pour coordination	2018-08-31
0	Émis pour commentaires	2018-07-23
No	Révision	Date

Programmation Électronique

Robert-Bourassa (Est) / Wellington



Andrei Durlut, ing., M.Sc.A. Carole Taillée, ing., D.E.S.S. Sébastien Bouchard, tech.



Autres ingénieurs

Intersection	Dossier	Dessin	Révision	Échelle
0382	12	PE	03	1:500