

13

4

2

14

Rapp

Max

1

32

20

30

38

20

23

36

32

28

28

26

24

Rapp Rapp

Seul

10

23

Rapp

Max

9

Rapp

61

28

63

65

53

60

67

71

75

65

67

69

Répartition (s)

4

21

Seul

14

Rapp

39

27

37

45

27

30

43

39

35

35

33

31

Phases (6) 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)

Mode d'opération - piétons

Cycle (s)

90

100

120

55

90

100

120

110

80

90

100

110

110

110

110

100

100

100

Décalage (s)

22

7

77

108

74

88

108

108

108

72

72

77

Main clignotante (s)

Plan de

3

4

5

12

13

14

15

10

41

42

43

44

45

46

Détecteur	Phases	Mode	Extension	Délai	Prés. max.
1	2	Présence	1		
33		Système			
34		Système			
35		Système			
36		Système			
37		Système			
38		Système			
39		Système			
40		Système			
41		Système			

Dét	ection des files d'attente d	lans la	bretelle	"C" (A	-720 O	uest)	
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 <·Ŀ≤· 190m ·	42	5	7	3	6	45
4	////L>/1.90m	43	5	7	3	6	46

William

	Prog. spéc
	Plan de coordinati
	41
	42
	43
	44
	45
	46

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

Prog. journa	ilier 1	Prog. journa	lier 2
Heure	Plan de coordination	Heure	Plan de coordinati
00:00	7	00:00	7
06:00	5		
10:00	7		
14:00	15		
19:00	7		

Informations complémentaires

Marque: Peek Modèle: ATC-1000 Norme: NEMA TS2 Type1 I.D. contrôleur: 806E

 $6 \text{ m} \pm 10 \text{ m}$

Ø4P

Nombre de relais de charge: 16

Réseau no: 7 Adresse de télémétrie: N/A

Maître du réseau: N/A

40 39 38

Ø. Đ.

CH. 6P

CH. 6P

≠8 <>>

Force off (par phase):

Ø1 : Flottant

Ø4 : Flottant

Ø2 : Fixe

Ø6 : Fixe

Mode de coordination: Horloge interne + CGMU Phases de coordination: 4

Référence du décalage : début du vert Démarrage: a) clignotant tout rouge: 6 s

b) jaune: Ø 4

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

Ch.6p: Ø6: Mode 2, normal

Dessins de reference

1487 07 PE 00 1487_07_SL_00 1487_07_EP1_01



-Ø2+CH.1+CH.2 ← 👟 🗢

-Ø2+CH. 1 +CH. 2

-Ø2+CH. 1 +CH. 2

Ø2+CH. 2

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.

Zone 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 nord et sud doivent appeler les Ø1p, Ø2p et Ø6p.

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.

En mode dégradé, la lecture des entrées du système de détection de files d'attente se fait une fois par cycle.

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

Les cotes linéaires ne sont pas à l'échelle.

_	4	
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 (Ouest) / William Réseau 7



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

Auteurs



Autres ingénieurs

Intersection	Dossier	Dessin	Révision	Échelle
1487	08	PE	03	1:500