

16

17

Rapp

Max

Rapp Rapp Rapp

30

30

35

33

30

30

29

28

7

7

7

7

7

46

63

57

58

Seul

38

Max

Rapp

Répartition (s)

Seul

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)

Mode d'opération - piétons

90

100

120

110

90

100

120

110

80

90

100

110

110

110

110

100

100

100

Décalage (s)

49

61

22

79

12

22

22

22

0

0

Silhouette (s)

Main clignotante (s)

Plan de ordinatio

2

3

4

12

13

14

15

6

10

41

42

43

44

45

46

| Scénarios<br>de<br>détection | Longueur de<br>file d'attente (L) | Plans de coordination |   |   |   |   |    |
|------------------------------|-----------------------------------|-----------------------|---|---|---|---|----|
| 1                            | L.≦.60m                           | 15                    | 5 | 7 | 3 | 6 | 13 |
| 2                            | ∵60m;<:Ŀ≤: 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 |

## Force off (par phase):

Ø1 : Flottant

Ø2 : Fixe Ø3: Flottant

Ø4 : Fixe

Ø5 : N/A Ø6 : Fixe

Ø7: N/A

Ø8 : Fixe

13

4

1

45

Seul

14

Rapp

63

68

63

68

50

53

68

70

73

63

64

65

4

24

17

Rapp

37

42

42

30

37

42

40

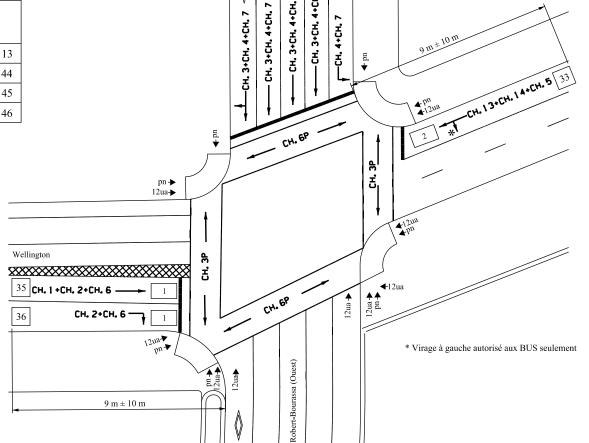
37

37

36

35

| Prog. spécial        |                 |                        |
|----------------------|-----------------|------------------------|
| Plan de coordination | Ø<br>Coordonnée | Ø référenc<br>décalage |
| 41                   | Ø4+Ø8           | Ø4                     |
| 42                   | Ø4+Ø8           | Ø4                     |
| 43                   | Ø4+Ø8           | Ø4                     |
| 44                   | Ø4+Ø8           | Ø4                     |
| 45                   | Ø4+Ø8           | Ø4                     |
| 16                   | 0.4±0.9         | OA.                    |



| Détecteur | Phases | Mode     | Extension | Délai | Prés. max. |
|-----------|--------|----------|-----------|-------|------------|
| 1         | 2      | Présence | 1         |       |            |
| 2         | 2      | Présence | 1         |       |            |
| 33        |        | Système  |           |       |            |
| 35        |        | Système  |           |       |            |
| 36        |        | Système  |           |       |            |

| Progra<br>hebdom | Programme<br>hebdomadaire |  |  |
|------------------|---------------------------|--|--|
| Jour             | Prog.jour.                |  |  |
| Lun.             | 1                         |  |  |
| Mar.             | 1                         |  |  |
| Mer.             | 1                         |  |  |
| Jeu.             | 1                         |  |  |
| Ven.             | 1                         |  |  |
| Sam.             | 2                         |  |  |
| Dim.             | 2                         |  |  |

| Prog. journa | lier 1               |                 |                         |
|--------------|----------------------|-----------------|-------------------------|
| Heure        | Plan de coordination | Ø<br>Coordonnée | Ø référence<br>décalage |
| 00:00        | 7                    | Ø4 et Ø8        | Ø4                      |
| 06:00        | 5                    | Ø4 et Ø8        | Ø4                      |
| 10:00        | 7                    | Ø4 et Ø8        | Ø4                      |
| 14:00        | 15                   | Ø4 et Ø8        | Ø4                      |
| 19:00        | 7                    | Ø4 et Ø8        | Ø4                      |

|              |                      | •               |                         |
|--------------|----------------------|-----------------|-------------------------|
| Prog. journa | lier 2               |                 |                         |
| Heure        | Plan de coordination | Ø<br>Coordonnée | Ø référence<br>décalage |
| 00:00        | 7                    | Ø4 et Ø8        | Ø4                      |
|              |                      |                 |                         |
|              |                      |                 |                         |
|              |                      |                 |                         |
|              |                      |                 |                         |

Informations complémentaires

Marque: Peek Modèle: ATC-1000 Norme: NEMA TS2 Type1 I.D. contrôleur: 8071

Nombre de relais de charge: 16

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

Mode de coordination: Horloge interne + CGMU Phases de coordination: Voir prog. journaliers

Référence du décalage : début du vert (voir prog. journaliers) Démarrage: a) clignotant tout rouge: 6 s
b) jaune: Ø 4

Ch.1 : Ø1 + Ø2: Mode 1,ch. éteint pendant plein vert de la Ø2 Ch.13: Ø1 + Ø2: Mode 1,ch. éteint pendant plein vert de la Ø2

Ch.14: Ø1 + Ø2: Mode 1, normal Ch.2: Ø1 + Ø2: Mode 1, normal

Ch.3: Ø3 + Ø4: Mode 1,ch. éteint pendant plein vert de la Ø4

Ch.3p: Ø8: Mode 2

Ch.4: Ø3 + Ø4: Mode 1, normal

Ch.5: Ø2: Mode 1, normal Ch.6: Ø2: Mode 1, normal

Ch.6p: Ø6: Mode 2, normal Ch.7: Ø4: Mode 1, normal

Dessins de reference :

0398\_09\_PE\_00



La silhouette des Ø8p 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

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

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, quel que 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 (Ouest) / Wellington Réseau 7



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



Autres ingénieurs

| Intersection | Dossier | Dessin | Révision | Échelle |
|--------------|---------|--------|----------|---------|
| 0398         | 10      | PE     | 03       | 1:500   |