



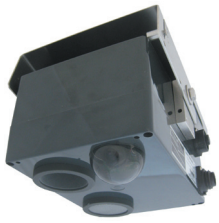
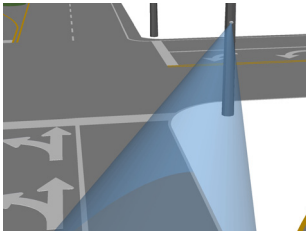
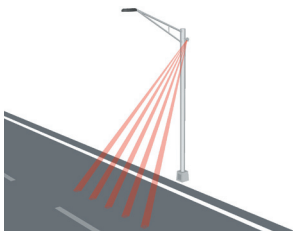
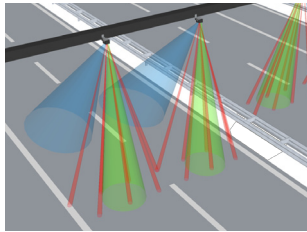
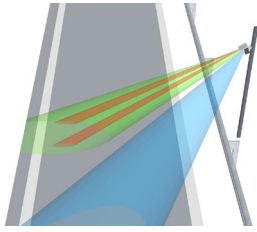
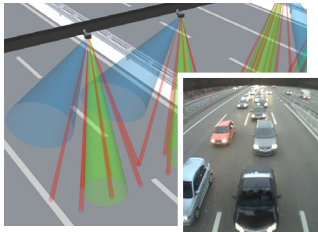


Verkehrsdetektoren-Referenz Tabelle

Detektor					
Beispiel-Anwendung Illustration					
Serie	TDD1-MW	TDC1-PIR	TDC3	TDC3-S	TDC-4
Montage	seitlich / überkopf	seitlich / überkopf	überkopf	seitlich	überkopf
Erfassungsdistanz	30 m / 75 m	-	-	-	-
Entfernung zur Fahrspur	-	5.5 - 18 m	5 - 7 m	3 - 11 m	5 - 7 m
Ausrichtung	manuell	Ausrichthilfe	Skala auf Halterung	manuell, softwareunterstützt	Skala auf Halterung
Erfassungs-Technologien	Doppler Radar	4+1 Kanal PIR	Doppler Radar, PIR Vorhang, Ultraschall		Doppler Radar, PIR Vorhang, Ultraschall, Einzelbildkamera
Speisung	5 - 60 V DC / 24 V AC	5.5 - 30 V DC	10.5 - 30 V DC		10.5 - 30 V DC
Leistungsaufnahme (typ / max.)	0.55 W (0.6 W)	56 mW (60 mW)	0.96 W (1.32 W)		1.92 W (2.28 W)
Datenschnittstelle	-	RS 485 @ 9600 baud	RS 485 @ 9600 baud		RS 485 @ 9600 baud
Digitalausgang	SPDT relay	transistor output (optional)	transistor output (optional)		transistor output (optional)
Fahrzeug-Detektion	approaching, receding, bi-directional	approaching, wrong-way driver	approaching, queue-detection wrong-way driver detection		approaching, queue, wrong-way driver,
Geschwindigkeits Schwelle / bzw. -genauigkeit	low-speed threshold 3 km/h - 5 km/h	± 5% (> 100 km/h) ± 5 km/h (≤100m/h)	< 2.2% (> 100 km/h) < 2.5 km/h (≤100 km/h)		<2.2% (> 100 km/h) <2.5 km/h (≤100 km/h)
Fahrzeugklassifizierung	-	up to 3 classes by vehicle length	up to 8 TLS classes by vehicle height-profile	2 classes by vehicle length	up to 8 TLS classes by vehicle height-profile
Belegzeit	-	0-655.35 sec	0-655.35 sec		0-655.35 sec
Zeitlückenerfassung	-	0-655.35 sec	0-655.35 sec		0-655.35 sec