

# TRAFFISTAR SR520

Apparecchio fotografico per la rilevazione del passaggio con il semaforo rosso e misuratore di velocità

Manuale Utente





Approvazione Ministeriale N.xxxxx

#### ROBOT Visual Systems GmbH - Monheim - Germania

Titolare del decreto di approvazione Ministeriale e distributore ufficiale per l'Italia:

LINDBLAD & PIANA SRL Via Mugello 70 00141 Roma Telefono: 06 812 56 17 - 06 886 33 17 - 06 886 41 794 Fax: 06 810 48 48 E-mail:<u>lindblad@tin.it</u> Web: <u>www.fotocontrollo.com</u>

Manuali di riferimento originali: TRAFFIPAX/95/791/05.05/A

Copyright:

Queste Istruzioni sono protette dal diritto d'autore. Tutti i diritti sono riservati, in particolare quelli riguardanti la ristampa, la traduzione e la riproduzione mediante sistemi elettronici e fotomeccanici.

Marchi:

I marchi protetti, i nomi d'uso, ecc. talvolta non sono identificati come tali nel testo. L'assenza di una tale identificazione non significa che si tratta di nomi liberi ai sensi della legislazione sui marchi.

Responsabilità:

Le informazioni contenute nel presente manuale sono state accuratamente controllate. Tuttavia, non è possibile garantire che le informazioni sono prive di errori. La ditta ROBOT Visual Systems GmbH si riserva il diritto di apportare modifiche ai prodotti documentati e alle relative informazioni e declina qualsiasi responsabilità derivante dall'utilizzo dei prodotti descritti nella presente documentazione.

Il presente documento non contiene nessuna licenza per i prodotti ivi descritti.

### **1 INDICE**

- 1 INDICE
- 2 NOTE IMPORTANTI
  - 2.1 Obbligo di lettura
  - 2.2 Conservazione
  - 2.3 Destinatari
  - 2.4 Utilizzo conforme alle norme
  - 2.5 Descrizione delle note di sicurezza
  - 2.6 Contrassegno di ulteriori note
- 3 NOTE SULLA SICUREZZA
- 4 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO
  - 4.1 Monitoraggio del semaforo rosso
  - 4.2 Monitoraggio della velocità
- 5 COMPONENTI
  - 5.1 SmartCamera II
    - 5.1.1 Significato dei LED
    - 5.1.2 Display
    - 5.1.3 Collegamenti
  - 5.2 Rilevatori di velocità per spire induttive
    - 5.2.1 Significato dei LED
    - 5.1.3 Stato del LED L1 e L2

5.3 Scheda di elaborazione intelligente dei segnali semaforici e di velocità

- 5.3.1 Modalità di funzionamento dell'ISK
  - 5.3.1.1 Stato dei LED
  - 5.3.1.2 Stato di funzionamento/LED 3
  - 5.3.1.3 Comunicazione della SmartCamera II/LED 2
  - 5.3.1.4 Comunicazione dell'ISK/ LED 1
- 5.4 Flash ON/OFF
- 5.5 Gruppo comandi
- 5.6 Scheda delle fasi Rosso/Giallo
- 5.7 Power ON/OFF interruttore principale

- 5.8 Dati tecnici
  - 5.8.1 Unità elettronica
  - 5.8.2 SmartCamera II
  - 5.8.3 Schede detector a spira
    - 5.8.3.1 Dati generali
    - 5.8.3.2 Rilevamento della velocità
    - 5.8.3.3 Rilevamento della lunghezza
    - 5.8.3.4 Classificazione del veicolo
    - 5.8.3.5 Spire
  - 5.8.4 Nodo di spira intelligente
  - 5.8.5 Gruppo comandi / monitor
- 6 TRASPORTO E IMMAGAZZINAGGIO
- 7 INSTALLAZIONE
- 8 MESSA IN FUNZIONE
  - 8.1 Accensione del TraffiStar SR 520
- 9 AZIONAMENTO
  - 9.1 Informazioni generali
    - 9.1.1 Gruppo comandi
    - 9.1.2 Layout dello schermo
    - 9.1.3 Voci di menu generali
  - 9.2 Avvio del sistema
  - 9.3 Esecuzione dell'autotest
  - 9.4 Misurazione
    - 9.4.1 Modifica della modalità di visualizzazione
    - 9.4.2 Scatto delle foto al successivo superamento della spira
  - 9.5 Impostazione dei parametri
    - 9.5.1 Impostazione Data/Ora
    - 9.5.2 Impostazione dei parametri di ripresa
      - 9.5.2.1 Verifica delle impostazioni
    - 9.5.3 Attivazione / Disattivazione del flash
    - 9.5.4 Definizione dei limiti di velocità
      - 9.5.4.1 Definizione dei limiti di velocità per le autovetture

9.5.4.2 Definizione	dei limiti d	i velocità p	er gli autocarri
---------------------	--------------	--------------	------------------

- 9.5.4. Definizione dei limiti di velocità per andatura lenta
- 9.5.5 Assegnazione della corsia degli autobus
- 9.5.6 Immissione dei dati per la documentazione
  - 9.5.6.1 Immissione dei dati relativi alla località
  - 9.5.6.2 Immissione dei dati dell'operatore
  - 9.5.6.3 Denominazione della corsia
- 9.5.7 Impostazione del sensore

9.5.7.1 Impostazione della sensibilità del sensore

- 9.5.7.2 Impostazione della frequenza
- 9.5.7.3 Determinazione del punto di scatto della spira
- 9.5.7.4 Impostazione della distanza delle spire
- 9.5.7.5 Impostazione della lunghezza delle spire
- 9.5.8 Doppia fotografia
  - 9.5.8.1 Attivazione/Disattivazione dello scatto di una seconda foto
- 9.5.9 Impostazione del parametro del semaforo rosso
  - 9.5.9.1 Assegnazione del semaforo rosso
  - 9.5.9.2 Verifica della fase del rosso/giallo
  - 9.5.9.3 Impostazione della durata massima del rosso
  - 9.5.9.4 Impostazione della durata del ritardo del rosso
  - 9.5.9.5 Impostazione della durata minima del giallo
- 9.5.10 Parametri dell'amministratore del sistema
  - 9.5.10.1 Selezione del flash
  - 9.5.10.2 Immissione dei dati di rete
  - 9.5.10.3 Selezione della lingua del touch-screen
  - 9.5.10.4 Definizione dei formati per data e ora
  - 9.5.10.5 Definizione dell'unità di misura della velocità
  - 9.5.10.6 Impostazione della dinamica delle immagini
  - 9.5.10.7 Definizione del formato immagine
- 9.6 Visualizzazione delle informazioni di sistema
- 9.7 Visualizzazione dei messaggi di sistema
- 9.8 Visualizzazione della statistica dei messaggi

#### 9.9 Visualizzazione delle operazioni memorizzate

- 9.9.1 Indicazione in modalità elenco
  - 9.9.1.1 Visualizzazione della foto
  - 9.9.1.2 Indicazione delle operazioni in una sub-directory
- 9.9.2 Visualizzazione con anteprima di immagine/modalità immagine
  - 9.9.2.1 Visualizzazione delle operazioni in una sub-directory
- 9.10 Collegamento dell'unità di memoria di massa esterna tramite USB
  - 9.10.1 Download dei file di processo dalla SmartCamera II
  - 9.10.2 Trasferimento dei file di Log della SmartCamera II
  - 9.10.3 Trasferimento dei file di processo dal backup della SmartCamera II
  - 9.10.4 Riparazione del sistema dei dati su un'unità di memoria di massa USB
- 10 APPENDICE
  - 10.1 Descrizione degli errori
    - 10.1.1 Messaggi nel Menu "Info-Messaggi"
    - 10.1.2 Segnalazione di errore nella SmartCamera II

10.1.2.1 LED

- 10.1.2.2 Display
  - 10.1.2.2.1 Messaggi durante l'update del software tramite USB
  - 10.1.2.2.2 Informazioni durante il salvataggio del file di LOG tramite USB
  - 10.1.2.2.3 Informazioni durante il salvataggio della directory di backup tramite USB
- 10.2 Indicatore LED 3 dell'ISK
- 10.3 Guida del Menu
- 11 Manutenzione, assistenza e smaltimento

# 2 NOTE IMPORTANTI

Il presente manuale d'uso è indispensabile all'operatore per una migliore e più approfondita conoscenza del TraffiStar SR520 e dei relativi componenti del sistema affinché l'apparecchio possa essere utilizzato per gli scopi progettati. Le istruzioni contengono indicazioni importanti per consentire un uso sicuro, corretto ed economico dell'apparecchio. L'osservanza delle istruzioni consente di evitare rischi e di ridurre i costi per riparazioni e tempi di inattività.

Il presente documento può essere utilizzato solo integralmente.

## 2.1 Obbligo di lettura

Tutti gli addetti all'installazione o allo smontaggio, al funzionamento o alla manutenzione dell'apparecchio e dei componenti del sistema devono leggere, comprendere e rispettare scrupolosamente le prescrizioni del presente documento. Ai fini della sicurezza personale, è opportuno leggere attentamente la sezione relativa alle Note sulla sicurezza. Le istruzioni dovranno essere seguite rigorosamente per evitare rischi personali e a terzi e per evitare che l'apparecchio e i suoi componenti subiscano danni.

Per ulteriori informazioni su argomenti non inclusi nel presente manuale d'uso, rivolgersi al servizio clienti di ROBOT.

## 2.2 Conservazione

Il presente manuale d'uso deve essere a disposizione dell'operatore in qualsiasi momento e conservato insieme all'apparecchio.

## 2.3 Destinatari

Le presenti istruzioni sono destinate a personale tecnico qualificato, specializzato in particolar modo nell'utilizzo dell'apparecchio TraffiStar SR520 e dei suoi componenti.

## 2.4 Utilizzo conforme alle norme

Il TraffiStar SR520 è stato progettato esclusivamente per rilevare la velocità ed effettuare registrazioni fotografiche dei veicoli nel traffico stradale. Al riguardo, possono essere utilizzati solo i componenti forniti e approvati.

Qualsiasi diverso utilizzo è considerato non conforme alle norme.

## 2.5 Descrizione delle note di sicurezza



## 2.6 Contrassegno di ulteriori note



Suggerimenti importanti per l'uso pratico o corretto dell'apparecchio.

# 3 NOTE SULLA SICUREZZA

Durante l'utilizzo dell'apparecchio e dei componenti del sistema, leggere e seguire scrupolosamente le note riguardanti la sicurezza. L'apparecchio e i suoi componenti devono essere destinati al solo uso per il quale sono stati espressamente concepiti.

	Traffico intenso.
	Morte o lesioni gravi.
<u> </u>	<ul> <li>Osservare le direttive e le norme relative ai lavori nel traffico stradale.</li> </ul>
PERICOLO	<ul> <li>Rispettare le misure precauzionali in materia di sicurezza.</li> </ul>
	<ul> <li>Fare attenzione al traffico.</li> </ul>
	Non mettere a rischio altri utenti della strada.
$\mathbf{\Lambda}$	Alta tensione a rischio mortale nella sostituzione dei flash! Rischio di morte o di gravi lesioni.
	<ul> <li>Osservare le istruzioni d'uso nella sostituzione della lampada flash.</li> </ul>
AVVISO	
	Accecamento a causa del flash.
	Lesioni agli occhi.
	Evitare di far scattare il flash a distanza ravvicinata dagli occhi.
ATTENZIONE	
	Penetrazione di polvere, sporco e umidità.
ATTENZIONE	Danno dei componenti
	<ul> <li>Proteggere il TraffiStar SR520 da polvere e umidità</li> </ul>

# 4 DESCRIZIONE DEL PRODOTTO

Il TraffiStar SR520 è una combinazione di sistema di rilevamento della velocità e impianto di monitoraggio delle infrazioni per transito con semaforo rosso, con registrazione fotografica e dispositivo flash per l'utilizzo diurno e notturno.

In relazione al tipo di apparecchiatura, è possibile monitorare da una a quattro corsie. Per la registrazione dei veicoli, sono installate, su ogni corsia, una coppia di spire di induzione, progettate in funzione del luogo del rilevamento.

Tutte le impostazioni del TraffiStar SR520 possono essere effettuate attraverso lo schermo con i relativi tasti di comando, oppure tramite connessione rete, con l'ausilio del Sistema TraffiNet disponibile come optional (in aggiunta al CameraNetworkManagement CNM).



## 4.1 Monitoraggio del semaforo rosso

In modalità "monitoraggio del semaforo rosso", vengono collegati i segnali semaforici rosso e giallo. Dall'inizio della fase di rosso, si attiva il monitoraggio sulla o sulle corsie controllate; in tal modo, è possibile rilevare fotograficamente il transito di un veicolo sulle spire. E' possibile inoltre impostare un intervallo di tempo, compreso fra 0 e 5 secondi, in cui dopo l'inizio del segnale di rosso e la fine dell'intervallo di tempo siano registrate le infrazioni, al fine di garantire che gli scatti fotografici siano limitati ai casi potenzialmente pregiudizievoli per la circolazione. Inoltre, con l'impostazione del "tempo minimo di giallo" un'infrazione viene riconosciuta come tale solo se la fase di giallo del semaforo è in atto già da un periodo di tempo sufficiente.

Immettendo, inoltre, una velocità limite inferiore (variabile da 1 km/h) vengono esclusi dagli scatti fotografici quei veicoli che superano le spire a velocità basse. In tal modo, si eliminano le foto dei veicoli che si sono fermati sulla linea di arresto o immediatamente dopo.

Per ogni infrazione semaforica vengono scattati due fotogrammi. Il primo fotogramma, che documenta un'infrazione al segnale del rosso, mostra il veicolo con l'asse anteriore approssimativamente centrato sulla seconda spira (visto nella direzione di marcia). Il secondo fotogramma può essere scattato al termine di un intervallo di tempo regolabile, oppure in un punto fotografico fisso. Con la funzione del punto fotografico fisso, la rappresentazione del veicolo avviene indipendentemente dalla velocità, a una distanza selezionabile dopo la seconda spira. Inoltre, l'operatore può determinare lo scatto nella posizione prestabilita tenendo conto o della parte frontale o della parte posteriore del veicolo. Questa opzione consente una lettura ottimale della targa.

La fine della fase di rosso disattiva automaticamente lo scatto della foto dell'infrazione al semaforo rosso sulla corsia controllata.

Come ulteriore parametro, è possibile impostare la "durata massima del rosso." Mediante questa indicazione, alla scadenza del tempo programmato dopo l'inizio del periodo di rosso, l'apparecchio si disattiva; in tal modo, in caso di avaria di un semaforo, con luce rossa permanente, la foto non viene scattata. Il sistema si riattiva ad ogni nuovo inizio di segnale rosso.

## 4.2 Monitoraggio della velocità

Il monitoraggio della velocità funziona indipendentemente dai segnali del semaforo. Le posizioni delle foto corrispondono a quelle delle foto con il rosso; le impostazioni per il punto fotografico fisso sono analoghe. La sanzione per infrazione esclusivamente per eccesso di velocità può essere erogata anche previo lo scatto di una sola foto.

Al contrario, con il segnale di rosso attivo, la sanzione dell'infrazione al passaggio con semaforo rosso ha la priorità; in questo caso vengono scattati due fotogrammi.

# 5 COMPONENTI

## 5.1 SmartCamera II

# 5.1.1 Significato dei LED



INDICATORE POWER	Blu costante	La fotocamera è accesa Alimentazione presente
	Blu intermittente	La fotocamera è in fase di spegnimento
	Rosso	Segnalazione di fuori servizio dovuto a tensione di alimentazione insufficiente o superamento dei limiti di temperatura
READY	Blu	Inizializzazione della fotocamera eseguita con successo (pronta all'uso)
STATUS	Blu intermittente	Trasferimento dati sulle porte seriali
DISK	Rosso	Esaurimento dello spazio di memoria disponibile sull'hard disk interno.
		La fotocamera non esegue più scatti e non possono più essere memorizzati altri files di processo.
		Il contenuto dell'hard disk può essere cancellato eseguendo il trasferimento dei dati su una memoria di massa USB.
ACTIVE	blu	Pronta per la ripresa
	Spento	Elaborazione interna in corso.
		Non è possibile effettuare le riprese.

## 5.1.2 Display



Durante l'avvio della SmartCamera II, sul display sono visualizzati vari dati.

Successivamente, sono visualizzate le informazioni di stato dettagliate sinteticamente in appendice.

# 5.1.3 Collegamenti



Numero	Denominazione	Тіро	Collegamento
1		a 5 poli	Connettore di alimentazione (Non utilizzato in questa configurazione)
2	Sistema	a 25 poli	Collegamento sensori compresa alimentazione
3	USB (x 2)	USB	Tastiera Connessione per memoria esterna
4	LAN	RJ 45	Rete (facoltativa)
5	VGA	a 15 poli	Collegamento monitor
6	СОМ	a 9 poli	Collegamento seriale

## 5.2 Rilevatore di velocità per spire induttive



### Caratteristiche dei rilevatori di velocità della FEIG:

- Individuazione della velocità, lunghezza e categoria dei veicoli con l'ausilio di una doppia spira.
- Interfaccia seriale (RS485) per la parametrazione e il trasferimento dei dati rilevati.
- Uscite digitali per l'azionamento di una fotocamera.
- Punti fissi di scatto riferibili alla parte frontale o posteriore del veicolo con percorso di superamento da 0 a 32 metri.
- Alta precisione di misurazione mediante misurazione multipla.
- Alta sensibilità (è possibile il rilevamento di motocicli).
- Precisione di misura di 1/10% o 1/10 km/h per ogni singola misurazione.
- Riconoscimento indipendente di misurazioni errate.
- Misura della velocità in km/h o mph.
- Sensibilità di rilevazione regolabile.
- Attribuzione sicura delle rilevazioni e dei dati dei veicoli anche se procedono in colonna.
- Regolazione della distanza tra le due spire di rilevamento.
- Rilevamento dei veicoli in entrambe le direzioni di marcia.
- Calibrazione automatica all'accensione o mediante tasto Reset.
- Calibrazione automatica della frequenza di rilevamento per impedire disturbi ambientali.
- Riconoscimento automatico della deriva a lungo termine e delle anomalie a carico delle spire.
- Segnalazione tramite LED.
- Classificazione dei veicoli in otto categorie secondo le direttive TLS (opzionale).

## 5.2.1 Significato dei LED



L1	verde	Indicatore della spira 1
L2	verde	Indicatore della spira 2
CH1	rosso	Segnale di occupato della spira 1
CH2	rosso	Segnale di occupato spira 2
SP1	rosso	Superamento del limite spira 1
SP2	rosso	Superamento del limite spira 2
DET	rosso	Segnale parte posteriore autocarro
RDY	rosso	Segnale punto fisso veicolo

## 5.2.1.1 Stato dei LED L1 e L2

LED lampeggia	Calibrazione della spira
LED lampeggio lento	Deriva di frequenza troppo ampia
LED acceso	Spira collegata e pronta all'uso
LED spento	Anomalie della spira (circuito interrotto)

## 5.3 Scheda di elaborazione intelligente (ISK)

Insieme ad una scheda di rilevamento velocità, l'elaboratore di segnali di rilevamento e segnalazione (ISK) forma la base per un sistema di monitoraggio per infrazioni semaforiche o di velocità.

L'ISK presenta le seguenti caratteristiche:

- Rilevatori di velocità utilizzati FEIG VEK S20
- Rilevamento di 2 WLZA1 rosso-giallo-verde
- Rilevamento di 3 WLZA rosso-giallo
- Rilevamento della durata del segnale giallo e rosso
- Controllo della durata del segnale verde (possibile solo con 2 WLZA)
- Monitoraggio di tutte le condizioni di WLZA per garantire l'immunità alle interferenze di segnale.
- Nuova sincronizzazione in caso di scostamento dalla condizione prevista. Monitoraggio dei dati provenienti dai rilevatori di velocità.

## 5.3.1 Modalità di funzionamento dell'ISK

L'ISK rileva i cambiamenti ai segnali di WLZA e ai segnali di "occupato" dei rilevatori a spira.

Durante il funzionamento del rosso con i rilevatori di presenza, durante il transito e all'uscita dalle spire, viene generato un messaggio con i dati del WLZA e altre informazioni.



## 5.3.1.1 Stato dei LED

L'ISK dispone di tre LED di stato sul frontalino:

LED 3	in alto	bicolore	Indicatore dello stato di funzionamento
LED 2	al centro	verde	Indicatore attività nella comunicazione della SmartCamera II
LED 1	In basso	verde	Indicatore attività della comunicazione del rilevatore ISK

## 5.3.1.2 Stato di funzionamento / LED3

Lo stato di funzionamento è rappresentato da una sequenza di diversi segnali:

- 1 sequenza per lo stato di errore/stato del sistema
- 4 sequenze per lo stato delle spire, una sequenza per ogni corsia
- 3 sequenze per gli stati WLZA, una sequenza per ogni WLZA

In appendice, è illustrato un esempio di elaborazione tipo.

## 5.3.1.3 Comunicazione della SmartCamera II / LED2

II LED 2 cambia lo stato (Acceso/Spento) durante ogni comunicazione dell'ISK con la SmartCamera II.

## 5.3.1.4 Comunicazione dell'ISK / LED 1

II LED 1 segnala la comunicazione dell'ISK con il rilevatore.

## 5.4 Flash ON/OFF



Utilizzando l'interruttore a bilico rosso, si attiva e disattiva il flash. Dopo l'attivazione, l'interruttore deve rimanere acceso.

Con le due manopole è possibile impostare separatamente l'intensità del flash per la prima e la seconda foto, nel caso di un doppio scatto.

## 5.5 Gruppo comandi

La console dei comandi è costituita da un display e 8 tasti adiacenti, corrispondenti ai pulsanti di comando. Un vetro posto anteriormente protegge il display dagli agenti esterni.



L'utilizzo dell'impianto tramite la console dei comandi è descritto dettagliatamente in un successivo capitolo.

## 5.6 Scheda delle fasi "rosso" e "giallo"

La scheda delle fasi del rosso/giallo segnala la condizione corrente del WLZA collegato. E' possibile collegare due WLZA rosso-giallo-verde o tre WLZA rosso-giallo. In tal caso, entrambi i LED verdi servono alla rappresentazione del terzo WLZA.



## 5.7 Power ON/OFF / Interruttore principale

L'impianto si accende e si spegne tramite l'interruttore a bilico rosso (interruttore principale). Dopo l'accensione, l'interruttore deve rimanere acceso.

Informazione:

L'impianto dispone di una UPS, che garantisce una chiusura controllata di tutti i componenti in caso di mancanza di tensione o di spegnimento del sistema.



# dati tecnici

## 5.8.1 Traffistar sr 520

Alimentazione	220 V +/- 10% 50 Hz
Assorbimento di corrente	0,3A (stand-by)
Peso	Circa 20 kg
Dimensioni (LxPxH)	328 x 303 x 456mm
Range di temperatura	Il normale funzionamento è garantito per temperature che vanno da -10 a +50°C. Le temperature si riferiscono a valori misurabili all'interno della custodia dove l'unità elettronica è alloggiata. L'unità elettronica stessa dispone di un gruppo riscaldante che si attiva a +5 °C e di due ventilatori che creano una circolazione di aria forzata quando la temperatura supera +40°C. Se tali artifizi non riescono a compensare il superamento delle soglie minime e massime di temperatura, l'unità elettronica si pone in fuori servizio (si spegne) per tornare a ripristinarsi solo quando la temperatura rientra nei parametri ammessi.

## 5.8.2 SmartCamera

Sensore	CCD a colori a scansione progressiva
Numero di pixel	2,0 Mega Pixel (1628 x 1236)
Otturatore	elettronico da 1/50 fino a 1/10.000 s
Collegamento obiettivo	passo C
Interfacce	RS232, Ethernet 10/100 Mbit/s, 2 x USB, VGA
Alimentazione	12 V DC ± 15%
Assorbimento di corrente	2,5 A
Peso	2 kg
Dimensioni (L x P x H)	150 mm x 195 mm x 140 mm (senza obiettivo)

## 5.8.3 Scheda di analisi per spire induttive

# 5.8.3.1 Dati generali

Tipo costruttivo	Scheda da 19"100 mm x 160 mm (formato Euro) 3 HE/4 TE
Alimentazione	12-24 V cc
Assorbimento	
12 V	norm. 100 mA (a riposo)
	max. 200 mA (rilevamento veicolo)
24 V	norm. 75 mA (a riposo)
	max. 150 mA (rilevamento veicolo)
Interfaccia seriale	RS-485 Interfaccia bus e interfaccia di servizio RS-232 per collegamento ad un portatile

## 5.8.3.2 Rilevamento della velocità

Capacità di rilevamento	da 1 a 400 km/h
Risoluzione	1 km/h (calibrato), 0,1 km/h (non calibrato)
Limite di errore del sistema	da 5 a 100 km/h: +/- 3 km da 100 a 250 km/h: +/- 3%

## 5.8.3.3 Rilevamento della lunghezza veicolo (al momento non utilizzabile)

Range di rilevamento	da 2,0 a 20,0 m
Risoluzione	0,1 m
Limite di errore	+/- 0,3 m con velocità del veicolo costante

## 5.8.3.4 Classificazione del veicolo (al momento non utilizzabile)

8 categorie	Autovetture, autovetture con rimorchio, autocarri, autocarri
	con rimorchio, furgoni, motociclette, autobus e altro

## 5.8.3.5 Spire induttive

Range di regolazione distanza spire	da 150 a 600 cm
Lunghezza della spira	100 cm
Range di induttanza max	da 30µH a 600µH
Induttanza consigliata	da 80µH a 300µH
Frequenza di lavoro	da 30 kHz a 130 kHz
Max lunghezza del cavo di collegamento alla spira	200 m
Max resistenza della spira	20 $\Omega$ compreso cavo di collegamento

## 5.8.4 Scheda di elaborazione ISK

Tipo costruttivo	Scheda da 19"100 mm x 160 mm (formato Euro) 3 HE/4 TE
Alimentazione / assorbimento di corrente	5V/ 300 mA Monitoraggio 12V/ <1mA
Risoluzione	Interna: 25µs Esterna: spire 1ms WLZA 10ms

## 5.8.3.5 Monitor di controllo

Risoluzione

640x 480 pixel

# 6 TRASPORTO E IMMAGAZZINAGGIO

Utilizzare l'apposito contenitore di trasporto dell'apparecchio.

Dopo un immagazzinaggio prolungato in ambiente freddo, non esporre immediatamente il TraffiStar SR520 a temperature più elevate, onde evitare la formazione di condensa.

## 7 INSTALLAZIONE

L'installazione dell'impianto è descritta nel Manuale d'Installazione. Questo documento fa parte della fornitura.

In mancanza di tale documento, rivolgersi al servizio clienti della LINDBLAD E PIANA SRL.

## 8 MESSA IN FUNZIONE

Accendere l'apparecchio dopo l'inserimento dell'Unità nella custodia.

## 8.1 Accensione del TraffiStar SR 520

Portare l'interruttore "POWER" in posizione "ON(I)"



L'apparecchio è dotato di una USV1; pertanto può essere acceso e spento solo attraverso un interruttore

Agendo sul l'interruttore ON/OFF, Inizia la fase di avviamento dell'impianto.

L'interruttore si illumina di rosso.



Accertarsi che la fotocamera e il flash siano entrambi accesi. In caso contrario, accenderli.

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup> Alimentazione di corrente senza interruzione automatica

Portare l'interruttore FLASH"in posizione"ON(I)"



L'interruttore si illumina di rosso

Accendere la SmartCamera II



Premere l'interruttore (2) sulla SmartCamera II (1). Gli indicatori "Power", "Ready", "Status", "Disk"e "Active" si illuminano.

*Avvio del* Il sistema si avvia. Sullo schermo è visibile l'avanzamento della fase di sistema caricamento.



- > Attendere fino alla sola accensione delle spie "Power" e "Ready".
- > Attendere la visualizzazione della schermata di avvio.

*Impostare i* > Impostare i parametri per il posto di misurazione (leggere il capitolo *parametri* "Azionamento del TraffiStar SR520"). *Rilevare i dati della posizione della posizione*. Qualora, durante il caricamento, il sistema dovesse riconoscere una EPROM, lo schermo visualizza un messaggio.

Confermare il caricamento dei dati premendo il tasto accanto alla voce di menu sullo schermo.

*Funzione di misurazione* Passare dal menu principale alla funzione di misurazione selezionando la relativa voce di Menu (leggere il capitolo "Azionamento del TraffiStar SR520/ Misurazione")

## 9 AZIONAMENTO

## 9.1 Informazioni generali

### 9.1.1 Gruppo comandi



L'azionamento del TraffiStar SR520 avviene tramite lo schermo (1) e i tasti disposti a destra e sinistra (2).



Sullo schermo (9) appaiono otto voci di menu (1) - (8). Ogni voce di menu può essere selezionata con il corrispondente tasto situato a lato.

Si possono selezionare solo le voci di menu contraddistinte da un simbolo nel campo grigio.

Nel presente menu di esempio, alle voci di menu (1), (2), (3), (4), (5) e (8) sono collegate altrettante funzioni. Le altre due voci (6) e (7) non hanno alcuna funzione.

# 9.1.2 Layout dello schermo



Riga di intestazione

(1)	Logo azienda	le				
(2)	Denominazione del menu visualizzato					
(3)	Numero del m	ienu visualizzato				
Voci	di menu					
(4)	Otto voci di m	enu, selezionate con l'apparecchio manuale				
Riga	inferiore					
(5)	Messaggio di	stato				
	Rosso:	si è verificato un errore				
	Arancio:	segnalazione di avviso				
	Verde:	nessun messaggio presente				
(6)	Ora					
(8)	Visualizzazior	ne di messaggi di sistema o di numeri delle immagini				
Cam	npo di visualizza	azione				
(7)	Campo di visu	ualizzazione del menu corrente				

# 9.1.3 Voci di menu generali

Alcune voci di menu, illustrate di seguito, vengono utilizzate in diversi menu con la stessa funzione.

	Pulsanti senza funzione
s//	"OK"
× ×	adozione delle impostazioni/immissioni, conferma della richiesta "Annulla"
$\checkmark$	annullamento delle impostazioni/ immissioni effettuate in questo menu, risposta negativa a richiesta
[ لم	"Indietro"
<b>~</b> -	ritorno al menu precedente
<b>L</b> 5	"Avanti"
<b>~</b> ⁄	passa al menu successivo
$\wedge$	"Riga superiore"
	sposta il cursore di una riga in alto, dopo la prima riga torna all'ultima.
$\nabla$	"Riga inferiore"
V	sposta il cursore di una riga in basso, dopo l'ultima riga torna alla prima.
$\triangleright$	"Sposta a destra"
V	sposta il cursore di un campo verso destra; quando il cursore raggiunge l'ultimo campo di una riga passa al primo campo della riga.
$\triangleleft$	"Sposta a sinistra"
N	sposta il cursore di un campo verso sinistra; quando il cursore raggiunge il primo campo di una riga, passa all'ultimo campo della riga.
순	"Aumenta valore, seleziona simbolo successivo/valore successivo nell'elenco"
	per i <u>valori:</u> aumenta il valore di un incremento; tenendolo premuto, i valori vengono aumentati rapidamente in successione;
	per i <u>simboli</u> (ad esempio, inserimento della password): selezionando il simbolo successivo, all'ultimo simbolo segue il primo;
	per <u>il valore di elenco</u> 2: selezionando il successivo valore di elenco, all'ultimo valore di elenco segue il primo.
-	"Diminuisci valore, seleziona il simbolo precedente/valore precedente nell'elenco"
	per i <u>valori</u> : diminuisce il valore di un incremento; tenendolo premuto, i valori vengono diminuiti rapidamente in successione;

 $<sup>^{2}</sup>$  Valore dell'elenco: Per alcune voci di menu è disponibile un elenco con inserimenti prestabiliti. È possibile scegliere solo tra queste registrazioni e non può essere effettuata alcuna ulteriore immissione.

per i <u>simboli</u> (ad esempio, inserimento della password): selezionando il simbolo precedente, al primo simbolo segue l'ultimo;

per <u>il valore di elenco:</u> selezionando il valore di elenco precedente, al primo valore di elenco segue l'ultimo.



"Modifica campo"

apre il Menu di modifica per il parametro selezionato.

#### 9.2 Avvio del sistema

Schermata di avvio

Dopo l'accensione del TraffiStar SR520, il sistema viene caricato.

L'avanzamento è evidenziato sullo schermo da una barra.

Al termine del caricamento, appare la schermata di avvio.





Per richiamare il menu successivo, scegliere la voce di menu (8)

Registrazione

Si passa quindi alla registrazione nel menu "Login".

one Per consentire l'accesso solo a personale autorizzato, è necessario effettuare la registrazione all'inizio di ogni attivazione.

Appare il menu "Login"

robot	L	ogin	9
	User	admin	
	Password		
$\nabla$			_
			_
X			$\checkmark$
			08:56

L'utente si registra come "standard", il gestore del sistema come "admin"

Scegliere la riga "Utente" con la voce di menu (1) o (2)



> Impostare il nome utente con la voce di Menu (5) o (6)

Inserire la password.

Inserimento della password Menu "Login".

È stato selezionato l'utente desiderato.





- > Selezionare la riga "Password" con la voce di menu (1) o (2)
- > Per inserire la password, scegliere la voce di menu (3).

todor						1	Ed	it '	Val	lue							20000
$\triangleright$							Pa	ISS	wo	ord							÷
4		•	•	•	•		•	•	•	18							_
7																	
7		;	a	b	c	d	e	f	g	h	1	1	k	T	m	n	
7	0	; p	a q	b r	c s	d t	e u	fv	g w	h x	i y	j z	k A	I B	m C	n D	
<ul> <li></li> <li></li></ul>	o E	; P F	a q G	b r H	c s l	d t J	e u K	f v L	g w M	h x N	i y O	j z P	k A Q	I B R	m C S	n D T	

Appare il menu "Modifica - valore"

Per facilitare l'inserimento, si può utilizzare la finestra caratteri visualizzata.

- Selezionare con l'ausilio della voce di menu (1) o (2) la posizione per l'inserimento
- Selezionare con l'ausilio della voce di menu (5) o (6) un carattere. Possono essere selezionati solo i caratteri che appaiono nella casella.

#### Conferma

> Per confermare la password, scegliere la voce di menu (8)



> per uscire dal menu senza conferma, scegliere il menu (4)

Inserendo la password corretta, si accede al "Menu principale"

Password errata Inserendo una password errata, appare il messaggio

robot	Ereignis-Info	30002
	Fehler	
	Passwort nicht gültig	
×		$\checkmark$
		17:47



~	N	
	17:47	
	Inserire nuovamente la password	b

## 9.3 Esecuzione dell'autotest

Prima di avviare la funzione di rilevamento, occorre eseguire un autotest per verificare il corretto stato dei componenti. A titolo di documentazione, viene scattata una fotografia sulla quale compare la scritta 'CHK' inserita nella riga di script sotto il parametro Speed.



Procedura di autotest eseguita con successo Se la procedura di autotest è stata eseguita con successo, appare il seguente messaggio:



• Confermare il messaggio con la voce di menu (8). Il messaggio scompare automaticamente dopo circa 15 secondi.

Si ritorna nuovamente al "Menu principale"

Eseguire nuovamente l'autotest.

La procedura di autotest ha rilevato degli errori

 $\triangleright$ 

Se la procedura di autotest ha rilevato degli errori, vengono visualizzate le relative informazioni. Si ritorna al menu principale.

- > Controllare i collegamenti tra il sensore e la SmartCamera.
- A

Qualora non fosse possibile individuare o eliminare l'errore, contattare il servizio clienti della societa LINDBLAD E PIANA SRL.

Menu principale:

## 9.4 Misurazione

robot	Hauptmenü	2
() Info		Parameter =C
Archiv		
Admin		Selbsttest
		Messung 🚑
		09:06

Misurazione



> Per accedere alla funzione di misurazione, selezionare menu (8).

Appare il Menu di misurazione e il TraffiStar Sr 520 è pronto per la misurazione.

Vengono documentate le infrazioni al limite di velocità, durante la fase di rosso.

robot	Messung	11
ď	R1 1.02 s 11:11:33 F093 S 36 km/h 04:04:05 L1	٢
<b>(</b>	Letzte Messungen R11.023 A13.015 5564mch 11.06.23 04.04 05 F032 12 R11.023 A13.025 5556mch 11.07.23 04.04 05 F031 11 R11.055 A13.015 5514mch 11.04 23 04.04 05 F039 11 R11.035 A13.035 S634mch 11:06 23 04.04 05 F039 12	
		11-39

Visualizzazione in modalità elenco Nel campo superiore vengono visualizzati i dati delle misurazioni correnti

R1 1.02 s	11:11:33	F093	
S 36 km/h	04.04.05	L1	
Durata luce rossa fase 1	Orario	Numero fotogr	amma
Velocità	Data	Corsia	
			:

Nel campo inferiore sono elencati i risultati di misurazioni precedenti, mentre la misurazione corrente appare nella prima riga.

R1:1.02s A1:3.01s S:56km/h 11:08:23 04.04.05 F092 L2

Durata luce rossa fase1, durata del giallo 1, velocità, orario, data, n. di foto e corsia 2

Questo tipo di rappresentazione è denominata "Modalità elenco".

## 9.4.1 Modifica della modalità di visualizzazione

È possibile selezionare tra due diverse modalità di visualizzazione dei risultati delle misurazioni: modalità elenco e modalità immagine.

Attivando il menu Misurazione, appare automaticamente la modalità elenco.

Il sistema si trova nel menu Misurazione e nella visualizzazione modalità elenco



Passaggio alla visualizzazione in modalità

Per passare alla visualizzazione in modalità immagine, selezionale la voce di menu (3).

Appare la modalità immagine.



Attuale



Viene visualizzato solo l'operazione corrente.

Nel campo superiore appaiono i dati della misurazione corrente (come con la modalità elenco).

Nel campo inferiore appare la fotografia dell'operazione corrente.

Passaggio alla modalità elenco  $\geq$ Per passare di nuovo alla visualizzazione in modalità elenco, selezionare la voce di menu (3).

Viene visualizzata la modalità elenco.



#### 9.4.2 Scatto delle foto al successivo superamento della spira

Durante la misurazione corrente, è possibile scattare una foto al rilevamento del veicolo successivo (superamento della spira), indipendentemente dalla sua velocità e dalla fase del semaforo in corso.

La modalità di visualizzazione selezionata è indifferente.

Funzione Misurazione:

funzione è quindi attivata.



Scatto della foto



> Per scattare una fotografia al successivo superamento della spira, selezionare la voce di menu (1)

Mentre il sistema è in attesa del successivo superamento della spira per lo scatto della foto, appare un simbolo evidenziato da un riquadro rosso: la

Attesa del successivo superamento delle spire



Visualizzazione della foto scattata manualmente Nel momento del successivo superamento delle spire, la foto viene scattata e visualizzata nel seguente menu:





Per visualizzare la foto ingrandita, selezionare la voce di menu (3). I tre gradi di ingrandimento possibili sono dell'ordine del 200%, 400% e 800%.
 Per aumentare l'ingrandimento, selezionare ripetutamente la voce di menu (3). Dopo la misura dell'800%, si torna alla grandezza originale del 100%.
 Nella riga inferiore appare l'ingrandimento corrente.

Rev.2.0

Spostare una sezione di immagine durante l'ingrandimento Per ogni livello di ingrandimento selezionato, si evidenziano ulteriori comandi, tramite i quali è possibile spostate la sezione dell'immagine rappresentata per osservarne i dettagli.





Per spostare la sezione corrente dell'immagine, scegliere la voce di menu (1), (2), (5) o (6). Queste voci di menu sono disponibili solo con visualizzazioni ingrandite.

Ц

Per tornare alla schermata di misurazione, scegliere la voce di menu (4).

## 9.5 Impostazione dei parametri

I parametri necessari al rilevamento possono essere modificati in qualsiasi momento.

#### Menu principale:



Selezione del parametro

Parametro

Per selezionare il parametro da impostare, scegliere la voce di menu (5).

-2

Si accede al menu "Parametri"



## 9.5.1 Impostazione data/ora

La data e l'ora possono essere impostate nel Menu "Parametri – Apparecchio – Data/Ora".

L'ora corrente appare nella riga inferiore. Nel formato impostato sulle 12 ore, dopo l'ora appare un ulteriore campo con l'indicazione 'am' o 'pm'.

Il formato della data e dell'ora può essere modificato nel menu 'Admin' dall'amministratore del sistema (cfr. il relativo capitolo).

Appare il menu "Parametri"





Scegliere la voce di menu (1)

#### Apparecchio

Parametro dell'apparecchio

Appare il menu "Parametri - Apparecchio"





Scegliere la voce di menu (1)

Appare il menu "Parametri – Apparecchio – Data/Ora"

robot	Parameter - Gerät - Datum/Uhrzeit				1311
	Datum	15	03	2005	÷
	Zet	17	57	58	_
$\bigtriangledown$	Тур		Manuell		
$\triangleright$					
×					$\checkmark$
					17:57
Modifica della data/ora



Scegliere la riga del parametro desiderato con menu (1) o (2).

- Selezionare il valore della riga da modificare con menu (3).
- Inserire il valore con la voce di menu (5) o (6).

Conferma/rifiuto delle modifiche



Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

Oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al precedente menu "Parametri - Apparecchio"

# 9.5.2 Impostazione dei parametri fotografici

Nel Menu

"Parametri - Foto - Foto1" e

"Parametro – Foto – Foto2" è possibile modificare le impostazioni di Contrasto e Otturatore di SmartCamera II per la prima fotografia e, se abilitata, per la seconda fotografia.

L'emissione della seconda fotografia è dettagliata nel capitolo "Attivazione/disattivazione dello scatto della seconda foto".

Appare il menu "Parametri"



Foto

Selezionare la voce di menu (2)



Appare il menu "Parametri - Foto".





Foto 2

 $\triangleright$ Per inserire le impostazioni per la prima foto, selezionare la voce di menu (1)

oppure, per inserire le impostazioni per la seconda foto, scegliere la  $\triangleright$ voce di menu (2)

La voce di menu (2) è disponibile solo se è attivata la doppia fotografia (cfr. "Attivazione/Disattivazione dello scatto per la seconda foto").

Parametri fotografici Appare il menu selezionato "Parametri - Foto - Foto 2"

robot	Parametri-F	oto-Foto2	1331
$\triangle$	Contrasto	120	÷
	Otturatore	1/1000	
$\nabla$			
<b>B</b>			to
$\boldsymbol{\times}$			$\checkmark$
Standa	rd		11:16

Impostazione del contrasto e otturatore	Contrasto:
	l valori possono essere impostati tra 0 e 255.
	Otturatore:
	l valori possono essere selezionati tra 1/50. 1/125.

5, 1/1000, 1/2000, 1/4000 e 1/10000 s.



Scegliere la riga del parametro desiderato con menu (1) o (2)

 $\triangleright$ Impostare il valore con la voce di menu (5) o (6).

Conferma annulla modifiche





- > Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegli menu (8).
- > Oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere menu (4).

Si torna al precedente menu "Parametri - Foto".

# 9.5.2.1 Verifica delle impostazioni

Per verificare le impostazioni, è possibile scattare una foto di prova. Appare il menu "Parametri foto- Foto 1" oppure "Parametri foto -Foto2".



Scatto di una foto di prova al successivo superamento delle spire



Per scattare una foto di controllo al successivo superamento delle spire, scegliere la voce di menu(3).

Mentre il sistema è in attesa del successivo superamento delle spire, appare un simbolo evidenziato da un riquadro rosso: la funzione è quindi attivata.

Scatto di una foto di controllo

> Per scattare una foto di controllo immediatamente, scegliere la voce di menu (7)

La foto scattata appare nel menu "Foto".

Visualizzazione	
della foto di	
controllo	





> Per visualizzare la foto ingrandita, selezionare menu (3).

I tre gradi di ingrandimento possibili sono dell'ordine del 200%, 400% e 800%. Per aumentare l'ingrandimento, selezionare ripetutamente la voce di menu (3). Dopo la visione all'800%, si torna alla visione del 100%. Nella riga inferiore appare l'ingrandimento corrente.

Spostamento del riquadro immagine con ingrandimento

Per ogni livello di ingrandimento selezionato, si evidenziano ulteriori comandi, tramite i quali è possibile spostare la sezione dell'immagine rappresentata per osservarne i dettagli





Per spostare la sezione corrente dell'immagine, scegliere la voce di menu (1), (2), (5) o (6)

*Scatto immediato* E' possibile scattare immediatamente una nuova foto. *di una nuova foto* 



> Per scattare immediatamente un'altra foto, scegliere menu (8)

Ritorno al menu precedente



> Per tornare al menu precedente, scegliere la voce di menu (4)

# 9.5.3 Attivazione/disattivazione del flash

In funzione delle condizioni del luogo e della luce, è possibile attivare o disattivare il flash.

Al riguardo, utilizzare l'interruttore "Flash".



Standard

L'attivazione e disattivazione del flash è possibile anche tramite menu.

11:16



Appare il menu "Parametri foto"

Scegliere la voce di menu (2).

todon	Parametri-	Foto	133
<u>I</u>	Foto 1	Flash	٢
01 1	Foto 2		
¢			⇔
Stand	ard	01	3:53 📒

Scegliere la voce di menu (5).



il flash

Attiva Disattiva Appare il menu "Parametri – Foto - Flash"

robot	Parametri- Fot	o - Flash	1333
	Flash	ON	÷
			-
×			<b>√</b>
Standard			09:02



> Per attivare o disattivare il flash, scegliere la voce di menu (5) o (6).

Conferma annulla

#### modifiche



 Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8)

 Oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4)

Si torna al precedente menu "Parametri - Foto"

# 9.5.4 Definizione dei limiti di velocità

### 9.5.4.1 Definizione dei limiti di velocità per le autovetture

Per ogni corsia attiva, è possibile stabilire sia il limite di velocità valido per la località, sia la velocità di scatto per le autovetture.

L'attivazione/disattivazione delle corsie si effettua nel menu "Parametri -Sensori - Sensibilità"

Menu "Parametri":

robot	Pa	rametri	13
<u></u> 33	Dispositivo	Documentazione	<u>p</u> í
ľ	Foto	Sensori	1  <b>F</b> 3
<b>S</b> °	Velocita	Rosso	<mark>.</mark> =3
⇔			$\Leftrightarrow$
Stand	ard	1	1:16 📕



Scegliere la voce di menu (3).

Si accede al menu "Parametri - Velocità".

robot	Parametri-	Velocità	134
æ	Limite auto	Limite rosso	S
4	Limite camion		
(0000	Bus corsia		
⇔			¢
Stand	ard	1	3:42

Limite auto



Per impostare il limite auto, scegliere la voce di menu (1).



Appare il menu "Parametri - Velocità - Limite auto"

### Limite:

La velocità massima è quella consentita per la località. I valori possono essere impostati tra 000 e 250 km/h. Questo valore viene visualizzato nello schermata di misurazione e nella foto.

#### Trigger:

Velocità alla quale viene scattata una foto. I valori possono essere impostati tra 010 e 250.

Modifica dei limiti



Selezionare la corsia desiderata con la voce di menu (1) o (2). Sono selezionabili solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel Menu "Parametri - Sensori - Sensibilità".



- > Selezionare il valore della riga da modificare con menu (3).
- Impostare il valore del limite selezionato con menu (5) o (6).

#### Conferma annulla modifiche



- Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),
- Oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al precedente menu "Parametri"

# 9.5.4.2 Definizione dei limiti di velocità per gli autocarri

Menu "Parametri": Per ogni canale attivato/corsia attiva è possibile stabilire sia il limite di velocità valido per la località, sia la velocità di scatto per gli autocarri. L'attivazione/disattivazione dei canali nel menu

"Parametri - Sensori - Sensibilità".

robot	Pa	rametri	13
<b>.</b> S	Dispositivo	Documentazione	<u>D</u>
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	Foto	Sensori	<b> </b> *\$
<u>s</u>	Velocita	Rosso	S=3
$\Leftrightarrow$			$\Leftrightarrow$
Stand	ard	1	1:16



Scegliere la voce di menu (3)

Si accede al Menu "Parametri velocità".

obot	Parametri-	Velocità	134
æ	Limite auto	Limite rosso	S
10	Limite camion		
( <u>,,,,,,</u> )	Bus corsia		
$\diamond$			$\diamond$
Stand	ard		13:42 📕

## Limite camion



> Per impostare i limiti di velocità per gli autocarri, scegliere la voce di menu (2).

Appare il menu "Parametri - Velocità - Limite camion"

robot	Parame	etri-Vel	locità-Lin	nite camion	1341
$\triangle$			Limite	Trigger	÷
	Corsia 1	(km/h)	250	250	
$\bigtriangledown$	Corsia 2	(km/h)	250	250	
	Corsia 3	[km/b]		250	
	Corsia 4	[km/h]	250	250	_
×					$\checkmark$
Standa	ard			1	3:28

#### Limiti:

La velocità massima è quella consentita per la località. I valori possono essere impostati tra 000 e 250 km/h. Questo valore viene visualizzato nella schermata di misurazione e nella foto. Trigger:

Velocità alla quale viene scattata una foto. I valori possono essere impostati tra 010 e 250 km/h.

### Modifica dei limiti



Selezionare la corsia desiderata con la voce di menu (1) o (2). Sono selezionabili solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel menu "Parametri - Sensori - Sensibilità"

- Selezionare il valore della riga da modificare con menu (3).
- Impostare il valore del limite selezionato con menu (5) o (6).

Conferm annulla modifiche



Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al precedente menu "Parametri - Velocità"

## 9.5.4.3 Definizione dei limiti di velocità su "limite rosso"3

Per ogni corsia attiva è possibile determinare il cosiddetto "limite ad andatura lenta", il quale stabilisce la velocità minima a partire dalla quale viene riconosciuta un'infrazione per transito con semaforo rosso. In tal caso, viene scattata una foto.

L'attivazione/disattivazione delle corsie si effettua nel Menu "Parametri -Sensori - Sensibilità"

Menu "Parametri":

robol		Parametri	13
2 <b>1</b> 2	Dispositivo	Documentazione	QŰ
ľ	Foto	Sensori	FS
s.	Velocita	Rosso	<b>€</b> =3
$\diamondsuit$			$\Leftrightarrow$
Stand	ard	1	1:16 📒



Scegliere la voce di menu (3)

Si accede al Menu "Parametri - Velocità"

todor	Parametri- Ve	locità	134
<b>a</b>	Limite auto	Limite rosso	6
Ð	Limite camion		
(0000)	Bus corsia		
$\diamondsuit$			$\Leftrightarrow$
Stand	ard		13:42



> Per impostare i limiti ad andatura lenta per qualche corsia, scegliere la voce di menu (5).

Appare il menu "Parametri - Velo cità – Limite rosso"

<sup>&</sup>lt;sup>3</sup> In alcuni Centri, è consentito svoltare a destra con il semaforo rosso, purchè a bassa velocità. Per evitare di fotografare il veicolo che si accinge a tale manovra, si imposta il limite su rosso.



Modifica dei limiti



Selezionare la riga della corsia desiderata con la voce di menu (1) o (2). Sono selezionabili solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel Menu "Parametri - Sensori – Sensibilità".



Impostare il valore del limite selezionato con la voce di menu (5) o (6).

Conferma annulla modifiche

✓ × oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere menu (4).

Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere menu (8),

- Si tampa al presedente monu "Deremetri Malacità"
- Si torna al precedente menu "Parametri Velocità"

# 9.5.5 Assegnazione della corsia degli autobus (funzione non attiva)

E' possibile assegnare una corsia degli autobus ad una o più corsie. Su questa corsia viene sempre scattata una foto nel momento in cui vi transiti un veicolo diverso dall'autobus.

L'attivazione/disattivazione dei canali si effettua nel menu "Parametri sensori - Sensibilità"

Menu "Parametri":

lodor	Pa	arametri	13
<u></u> 33	Dispositivo	Documentazione	Ĩ
ľð	Foto	Sensori	<b> </b> *\$
Ē,	Velocita	Rosso	8 <b>-</b> 5
$\diamond$			$\Leftrightarrow$
Stand	ard	1	1:16 📕



robot	Parametri - Velocità			
<b>a</b>	Limite auto	Limite rosso	s.	
40	Limite camion			
(0000)	Bus corsia			
⇔			$\Leftrightarrow$	
Stand	ard	1	3:42 📕	



Per assegnare una corsia agli autobus, scegliere la voce di menu (3).
 Appare il menu "Parametri - Velocità – Tipo corsia"



robot	Parametri - Velocità - Tipo corsia		1343
$\triangle$	Corsia 1	Corsia Bus	÷
	Corsia 2	Normale	
$\nabla$	Kanal 3	Normale Spur	
	Corsia 4	Normale	
×			<b>~</b>
Standa	ird		11:32

# 9.5.6 Immissione dei dati per la documentazione

Assegnazione di una corsia autobus



Selezionare la corsia desiderata con la voce di menu (1) o (2). Sono selezionabili solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel Menu "Parametri - Sensori - Sensibilità".



Impostare il tipo di corsia con la voce di menu (5) o (6).E' possibile scegliere fra "normale" e "corsia bus".

Conferma annulla modifiche



 Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al precedente menu "Parametri - Velocità"

# 9.5.6.1 Immissione dei dati relativi alla località

Per una adeguata connotazione delle misurazioni, è necessario immettere i dati relativi alla località scelta.

Menu "Parametri":



## Documentazione



Scegliere la voce di menu (5)

Appare il menu "Parametri - Documentazione".

robot	Parametri-Documentazione	13
	Località	
	Operatore	Å <sup>€</sup>
	Corsia	
$\Leftrightarrow$		¢
Standard		



Selezionare la voce di menu (5)

Appare il menu "Parametri - Documentazione - Località"

todor	Parametr	i-Documentazione-Località	1351
	Code	01234567	
	Text1	ROBOT VISUALSYSTEMS	_
$\bigtriangledown$	Text2	SMARTCAMERA TESTSITE	
Í	Text3	HILDEGHEIM	
×			<b>V</b>
Stand	ard		13.11

Codice:

È possibile immettere una combinazione numerica fino a otto cifre.

Testo 1, 2 o 3:

È possibile immettere una combinazione di numeri o caratteri fino a 16 caratteri.



Selezionare la riga con la voce di menu (1) o (2).

Modifica immissione



> Per modificare la voce selezionata, selezionare menu (3).

Modifica valore 20000 D Password ₽ .......  $\triangleleft$ - ? [ [ ] ] \ 53 56 BCDEFGHIJK OPORSTUVWXYZD 4 5 6 7 8 6 11.20

Appare il menu "Modifica valore".

Nel campo inferiore appare una finestra di selezione dei caratteri.

Selezionare mediante la voce di menu (1) o (2) la posizione del  $\geq$ carattere da modificare.

Con (5) o (6) selezionare il carattere. Si possono selezionare solo i  $\succ$ caratteri visualizzati nella finestra.

Conferma modifiche



- > Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8)
- oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di  $\triangleright$ menu (4).

Si torna al precedente menu.

# 9.5.6.2 Immissione dei dati dell'operatore

Per poter attribuire le misurazioni, è necessario immettere le informazioni relative all'operatore.

Menu "Parametri":

todor	P	arametri	13
<u></u> 33	Dispositivo	Documentazione	Ĩ
ľð	Foto	Sensori	<b> </b> *\$
Ī	Velocita	Rosso	<b>€</b> =3
$\Leftrightarrow$			$\diamondsuit$
Stand	ard	1	1.16

#### Documentazione

Scegliere la voce di menu (5)  $\geq$ 







# Operatore 우重

Selezionare la voce di menu (6). Appare il menu "Parametri - Documentazione - Operatore"



Codice:

È possibile immettere una combinazione numerica fino a otto cifre.

Testo 1 o 2:

È possibile immettere una combinazione di numeri e lettere fino a 16 caratteri.



Selezionare la riga con la voce di menu (1) o (2).

Modifica immissione



> Per modificare i dati immessi, selezionare la voce di menu (3).

00



Appare il menu "Modifica - Valore"

Nel campo inferiore appare una finestra con caratteri selezionabili.



- Selezionare con la voce di menu (1) o (2) la posizione del carattere da modificare.
- Con (5) o (6) selezionare il carattere. È possibile selezionare solo i caratteri evidenziati nella finestra.

Conferma annulla



- Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),
- oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente.

# 9.5.6.3 Denominazione della corsia

Per poter attribuire chiaramente le misurazioni, si possono contrassegnare le singole corsie.

Menu "Parametri":

todor	Pa	rametri	13
្ពះទ	Dispositivo	Documentazione	ĩ
ľð	Foto	Sensori	11 <b>F</b> S
s.	Velocita	Rosso	<b>8</b> ≓3
⇔			$\diamondsuit$
Stand	lard	1	1:16 📕

#### Documentazione

 $\triangleright$ 



Scegliere la voce di menu (5)

Appare il menu "Parametri - Documentazione"



Scegliere la voce di menu (7)

Appare il menu "Parametri - Documentazione - Corsia"





Selezionare la corsia con la voce di menu (1) o (2).

### Modifica immissione



Per modificare i dati immessi, selezionare la voce di menu (3).
 Appare il menu "Modifica valore"

robot	Modifica valore		20000
$\triangleright$	TEXT1		÷
- 1992			
$\triangleleft$			-
	! " § \$ %& { } = ? [	(1))	1
	1-+-*.:.:	bode	
	fghijkimnopq	rstu	
	vwxyzABCDEFGI	ніјк	
$\mathbf{\vee}$	LMNOPORSTUVW	KYZ 0	.1
$\sim$	123456789		V

 $\triangleright \triangleleft$ 

Selezionare con la voce di menu (1) o (2) la posizione del carattere da modificare.

Nel campo inferiore è visualizzata una finestra con caratteri selezionabili.

Con (5) o (6) selezionare il carattere. Si possono selezionare solo i caratteri evidenziati nella finestra.

Conferma annulla



Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),



> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente.

## 9.5.7 Impostazione delle spire

## 9.5.7.1 Impostazione della sensibilità

È possibile modificare la sensibilità delle spire sulla schermata di misurazione anche nel corso della misurazione.

La sensibilità può essere impostata per ogni corsia.

I valori sono:

- 1 = bassa
- 2 = media
- 3 = alta

Spenta = corsia non attiva



Selezionando l'impostazione "Spenta" in relazione ad una corsia, questa viene disattivata. Per tale corsia, non è possibile effettuare impostazioni in altri menu.

#### Menu "Parametri":

robot	Pa	rametri	13
<b>9</b> 3	Dispositivo	Documentazione	Ĩ
۳. ۲	Foto	Sensori	fs
<u>s</u>	Velocita	Rosso	<mark>.</mark> =3
⇔			⇔
Stand	ard	1	1:16 📕



Selezionare la voce di menu (6)







Appare il menu "Parametri - Sensori - Sensibilità"

robot	Parametri-Sensori-Sensibilità		1362
$\triangle$	Corsia 1	2	<b>4</b>
	Corsia 2	2	
$\sim$	Kanal 3 Corsia 4	Spenta	
×			<ul> <li>✓</li> </ul>
Standa	urd		11:32

### Modifica della sensibilità del sensore

$$\Delta \nabla$$

Selezionare la riga della corsia desiderata con menu (1) o (2).



Selezionare il valore della sensibilità con menu (5) o (6). Per disattivare, selezionare l'impostazione "Spenta".

## Conferma annulla



- Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),
- oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al precedente menu "Parametri - Sensori"

## 9.5.7.2 Impostazione della frequenza

Ogni corsia comprende due spire "A" e "B" per i quali si deve impostare separatamente la rispettiva frequenza.

La frequenza può essere selezionata progressivamente tra 1 e 7.

Menu "Parametri":

todor	Pa	rametri	13
<u>e</u> s	Dispositivo	Documentazione	Ĩ
ľ	Foto	Sensori	8411
s.	Velocita	Rosso	8 <sup>=3</sup>
$\diamond$			$\diamondsuit$
Stand	ard	1	1.16



Selezionare la voce di menu (6).

Appare il menu "Parametri - Sensori"





Selezionare la voce di menu (2).

Appare il menu "Parametri - Sensori - Frequenza"

robot	Parametri-S	Sensori-Fr	equenza	1366
$\triangle$		Α	в	÷
	Corsia 1	1	2	
	Corsia 2	7	8	
	Kanal 3	1	- E	Δ
	Corsia 4	4	5	_
×				$\checkmark$
Standa	rd			13:35

Modifica della frequenza

Selezionare la riga della corsia desiderata con menu (1) o (2).

Si possono selezionare solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel Menu

"Parametri - Sensori - Sensibilità".



Selezionare il valore da modificare della riga (A o B) con la voce di menu (3).

Selezionare il valore con la voce di menu (5) o (6).



 $\triangleright$ 

È parimenti possibile determinare automaticamente le frequenze e assegnarle.



Per eseguire l'uniformazione automatica, selezionare la voce di menu (7)

Conferma annulla



- Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),
- oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al precedente menu "Parametri - Sensori".

# 9.5.7.3 Determinazione del punto di scatto della spira

È possibile prestabilire le condizioni di scatto della foto.

Tocca A / Tocca B

La foto è scattata quando il veicolo passa sopra la spira

A o B.

Lascia A / Lascia B

La foto è scattata all'atto del superamento della spira A o B.

Menu "Parametri":

robot	Pa	arametri	13
ۍ تو	Dispositivo	Documentazione	Ĩ
1 1 1 1 1	Foto	Sensori	<b> </b> *\$
<u> </u>	Velocita	Rosso	8 <b>-</b> 3
$\diamond$			$\Leftrightarrow$
Stand	ard	1	1:16 📕



 $\triangleright$ 

Selezionare la voce di menu (6)

Appare il menu "Parametri sensori"



Tocca/Lascia

Selezionare la voce di menu (3)

Appare il menu "Parametri sensori - Tocca/Lascia"

Modifica del punto di scatto



Selezionare la riga della corsia desiderata con menu (1) o (2). Sono selezionabili solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel Menu "Parametri sensori - Sensibilità".



Selezionare il punto di scatto con la voce di menu (5) o (6). Si può scegliere tra i valori "Tocca A", "Lascia A", "Tocca B", "Lascia B".

Conferma annulla



 Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente "Parametri sensori".

# 9.5.7.4 Impostazione della distanza fra le spire

Impostare la distanza fra le bobine di ogni corsia.

La distanza è misurata tra l'ingresso della spira A e l'ingresso della spira B.



Il valore può essere impostato tra 1,500 m e 4,000 m.

L'impostazione standard corrisponde a "2,500 m."





> Selezionare il punto di scatto con la voce di menu (5) o (6), e



scegliere un valore compreso fra 1,500 m e 4,000 m.

## Conferma annulla



- > Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere menu (8),
- > oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere menu (4).
- Si torna al menu precedente "Parametri sensori".

# 9.5.7.5 Impostazione della profondità delle spire

Impostare la profondità delle bobine. La profondità delle bobine è la distanza tra l'entrata e l'uscita di una bobina. La profondità delle spire A e B deve essere uguale!



L'impostazione standard è pari a "1,00 m".

## Menu "Parametri":





Selezionare la voce di menu (6)



Appare il menu "Parametri - Sensori"



Appare il menu "Parametri - Sensori - Profondità spire".

robot	Parametri-	Senso	pri-Profondità spire	1369
$\triangle$	Corsia 1	m	2.500	÷
$\nabla$	Corsia 2	m	2.500	-
	Corsia 4	m	2.500	
×				<b>V</b>

Modifica profondità delle spire



Selezionare la riga della corsia desiderata con la voce di menu (1) o
 (2). Sono selezionabili solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel menu

"Parametri - Sensori - Sensibilità".



- Selezionare la profondità delle spire con la
  - voce di menu (5) o (6). È possibile impostare
  - valori compresi fra 0,50 e 3,50 m.

Conferma annulla



Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente "Parametri - Sensori".

# 9.5.8 Doppia fotografia

# 9.5.8.1 Attivazione/disattivazione dello scatto di una seconda foto

In funzione delle varie situazioni, potrebbe rendersi necessaria una "duplice fotografia", scattata dopo un determinato intervallo di tempo o una distanza preimpostata.

Tempo:

Indipendentemente dalla posizione o dalla velocità del veicolo, si scatta una seconda foto dopo un determinato intervallo di tempo compreso fra 0,3 e 0,5 s.

Posizione posteriore:

Scatto della seconda foto dopo un percorso prefissato, compreso fra 0 e 50 m. Il punto di riferimento è la parte posteriore del veicolo.

Posizione frontale:

Scatto della seconda foto dopo un percorso prefissato, compreso fra 0 e 50 m. Il punto di riferimento è la parte frontale del veicolo.

Menu "Parametri".

lodor	F	Parametri	13
<u>9</u> 33	Dispositivo	Documentazione	Ĩ
ð	Foto	Sensori	l Ifs
<b>S</b> °	Velocita	Rosso	8=3
$\diamond$			⇔
Stand	ard	1	1:16 📕

Sensori

Selezionare la voce di menu (6)Appare il menu "Parametri - Sensori".

robot	Parameti	ri-Sensori	136
10	Sensibilità	Seconda foto	Ð
₩	Frequenza	Distanza spire	QD
°]°	Tocca/Lascia	Profondità spire	ÖΟ
$\diamondsuit$			$\diamondsuit$
Stand	- lard	1	1:32

 $\triangleright$ 



Selezionare la voce di menu (5)

Appare il menu "Parametri - Sensori - Seconda foto".



Modifica posizione della seconda foto



Selezionare il parametro "Seconda foto" con la voce di menu (1) o (2). Sono selezionabili solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel Menu "Parametri - Sensori - Sensibilità".

Selezionare l'impostazione del parametro tra "Nessuna" "Tempo" "Pos.Anteriore", "Pos.Posteriore" con la voce di menu (5) o (6).



> Per immettere il tempo o la posizione, selezionare la seconda riga del parametro con la voce di menu (1) o (2).



Impostare il valore relativo all'intervallo di tempo o alla posizione con la voce di menu (5) o (6).



Conferma annulla



 Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente "Parametri - Sensori".

# 9.5.9 Impostazione semaforo

 $\triangleright$ 

 $\triangleright$ 

# 9.5.9.1 Impostazione passaggio con rosso

Ad ogni corsia va impostati i relativi dati.

Menu "Parametri".

todor	Pa	rametri	13
<b>9</b> 3	Dispositivo	Documentazione	Ĩ
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	Foto	Sensori	<b> </b> *\$
s.	Velocita	Rosso	8=3
⇔			$\Leftrightarrow$
Stand	ard	1	1.16



Selezionare la voce di menu (7).

Appare il menu "Parametri - Rosso"





Selezionare la voce di menu (1).

# Si accede al Menu

"Parametri - Rosso - Assegnazione"

robot	Parametri-	Rosso-Assegnazion	ie 1371
$\triangle$	Corsia 1	Rosso 1	÷
	Corsia 2	Rosso 2	_
$\bigtriangledown$	Kanal 3	Keine	-
	Corsia 4	Rosso 3	
×			$\checkmark$
Standa	ard		13:11

Modifica impostazione

 $\Delta \nabla$ 

Selezionare la riga della corsia desiderata con la voce di menu (1) o
 (2). Sono selezionabili solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel menu

"Parametri - Sensori - Sensibilità".



Solution Assegnare la corsia al corrispondente semaforo rosso con la voce di menu (5) o (6).

Conferma annulla



 Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente "Parametri - Rosso".

# 9.5.9.2 Verifica della fase del rosso/giallo

Per il controllo, è possibile visualizzare la durata delle fasi del semaforo. L'assegnazione del semaforo alle corsie si effettua nel Menu

"Parametri - Rosso - Assegnazione".

La visualizzazione ha luogo al termine di un ciclo semaforico. Si inizia con il rosso.

Inoltre, accanto alla denominazione della corsia, appare un simbolo dello stesso colore della fase del semaforo in corso.

Menu "Parametri":

robot	Pa	rametri	13
ۍ و	Dispositivo	Documentazione	Ş
1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	Foto	Sensori	f3
T <sup>c</sup>	Velocita	Rosso	<mark>.</mark> =3
$\Leftrightarrow$			⇔
Stand	ard	1	1:16



 $\geq$ 

Selezionare la voce di menu (7).

 

 robot
 Parametri - Rosso
 137

 Image: Segnazione
 Tempo max.rosso
 Image: Segnazione

 Verifica fasi giallo/rosso
 Ritardo dal rosso
 Image: Segnazione

 Tempo min.giallo
 Image: Segnazione
 Tempo min.giallo

 Standard
 13:17

Selezionare la voce di menu (2).





Verifica fasi giallo/rosso

# Si accede al Menu

"Parametri - Rosso - Verifica fasi".



Appaiono solo i canali attivi. L'attivazione/disattivazione si effettua nel menu "Parametri - Sensori - Sensibilità".

L'indicazione è espressa in secondi.



Selezionare la voce di menu (4) per annullare il menu e tornare nuovamente al menu precedente.

# 9.5.9.3 Impostazione della durata massima del rosso

Per ogni canale si può stabilire una durata massima del rosso. Questo valore indica l'intervallo di tempo trascorso al quale un'infrazione al transito con semaforo rosso non è più considerata tale (ad esempio, con semaforo difettoso).

Appare il menu "Parametri "

robot	F	Parametri	13
<u></u> 33	Dispositivo	Documentazione	ů.
ľð	Foto	Sensori	<b> </b> *\$
Ē,	Velocita	Rosso	8=3
⇔			$\Leftrightarrow$
Stand	ard	1	1:16 📕



 $\triangleright$ 

 $\geq$ 

Selezionare la voce di menu (7).

Appare il menu "Parametri - Rosso"



Tempo max. rosso



Selezionare la voce di menu (5)



"Parametri - Rosso - Tempo max.rosso".

todor	Parametri-Ro	sso-Tempo ma	ax.rosso 1373
$\triangle$	Corsia 1 🖻	200	÷
	Corsia 2 🕅	200	
$\nabla$	Kanal 3 [s]	200	-
	Corsia 4 🛯	200	
×			$\checkmark$
Stand	lard		1138

Modifica durata massima del rosso



Selezionare la riga del canale desiderato con la voce di menu (1) o (2). Sono selezionabili solo i canali attivati. L'attivazione/disattivazione si effettua nel menu "Parametri - Sensori – Sensibilità".



Selezionare il valore della durata massima del rosso in secondi con la voce di menu (5) o (6).

## Conferma annulla



 Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu
 (4).

Si torna al menu precedente "Parametri - Rosso".

# 9.5.9.4 Impostazione della durata del ritardo del rosso

Menu "Parametri".

In questo menu, si determina la durata del ritardo del rosso. Si tratta di un tempo limite impostabile per lo scatto della foto all'inizio della durata del rosso. La foto non viene scattata prima della decorrenza di tale intervallo di tempo.

La durata del ritardo è compresa tra 0 e 5,0 secondi.

 Parametri
 13

 Image: Second s



Selezionare la voce di menu (7).Appare il menu "Parametri - Rosso".





"Parametri - Rosso - Ritardo dal rosso". Si accede al Parametri-Rosso-Ritardo dal rosso robot 1374 Menu Corsia 1 🗐 1.0  $\triangle$ ÷ Corsia 2 [s] 1.0  $\nabla$ Kanal 3 [s] Corsia 4 [s] 1.0

Standard

Modifica del ritardo del rosso



Selezionare la riga del canale desiderato con la voce di menu (1) o (2). Sono selezionabili solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel menu "Parametri - Sensori – Sensibilità".

11:38



Selezionare il valore del ritardo del rosso in secondi con la voce di menu (5) o (6).

## Conferma annulla



 Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente "Parametri - Rosso".

# 9.5.9.5 Impostazione della durata minima del giallo

Se il valore è inferiore al tempo minimo di giallo impostabile, la foto non viene scattata.

La durata minima del giallo è compresa tra 0 e 5,0 secondi.

Menu "Parametri"


	loden	Para	ametri	13
	<u></u> 33	Dispositivo	Documentazione	<u>p</u> í
	ľð	Foto	Sensori	<b> </b> \$
	T,	Velocita	Rosso	8 <sup>-3</sup>
	$\diamondsuit$			$\Leftrightarrow$
	Stand	ard	1	1:16
<u>.</u> -C		Selezi	onare la voce	e di menu (7).
Rosso 🖸	App	are il meni	u "Parametri	- Rosso".
	robot	Parametri -	Rosso	137
		Assegnazione	Tempo max.rosso	
		Verifica fasi giallo/rosso	Ritardo dal rosso	•
			Tempo min.giallo	•
	$\diamondsuit$			$\Diamond$
	Stand	ard	1	3:17 🗖
	$\triangleright$	Selez	ionare la voc	e di menu (7)

Тетро min.giallo

Si accede al menu "Parametri - Rosso - Tempo min.giallo "

(7).

robot	Parametri-Ro	sso-Tempo min.giallo	1375
$\triangle$	Corsia 1 🗐	1.0	÷
	Corsia 2 🗐	1.0	
$\nabla$	Kanal 3 [s]	200	
	Corsia 4 🛯	1.0	
×			<b>V</b>
Stan	dard		11:38

Modifica durata minima del giallo



> Selezionare la riga della corsia desiderata con la voce di menu (1) o (2). Sono selezionabili solo le corsie attivate. L'attivazione/disattivazione si effettua nel menu "Parametri - Sensori - Sensibilità".



Selezionare il valore della durata minima del giallo  $\triangleright$ in secondi con la voce di menu (5) o (6).

Conferma annulla



 Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente "Parametri - Rosso".

#### 9.5.10 Parametri dell'amministratore del sistema

Per l'amministratore del sistema sono disponibili ulteriori impostazioni. L'accesso a tali impostazioni è protetto da password e l'avvenuto accesso si realizza ,oltre che con funzioni avanzate o di modifica all'interno dei menu, con la visualizzazione sulla barra in basso a sinistra della scritta Admin

robot	Menu		2
(	Informazione	Parametri	3=
Ŧ	Archivio		
₿°	Amministrazione	Autotest	T
		Misurazione	
Admi	n	1	1:11 📕

Inserimento Si può accedere come amministratore dopo la schermata di avvio o all'interno del menu principale di qualsiasi utente tramite il passaggio menu

" Amministrazione - Utente - Login".





 $\geq$ 

Per inserire la password, selezionare la voce di menu (3).

Appare il menu "Modifica valore".



Per facilitare l'inserimento, i caratteri vengono visualizzati in una finestra di selezione caratteri.



Selezionare con la voce di menu (1) o (2) la posizione per l'inserimento.

Con (5) o (6) selezionare un carattere. Sono selezionabili solo i caratteri presenti nella finestra di selezione caratteri.

#### Conferma annulla



Se si inserisce una password corretta, appare il seguente messaggio:



Se si inserisce una password errata, appare il seguente messaggio:

#### Password errata



Ripetere l'inserimento della password.



Accesso al menu

Br⊂ Dispositivo Elaborazione	Ðr
Fotocamera Sicurezza	
Amministrazion Servizio Utente	Re
ALC 4	4
Admin 11	:13

#### 9.5.10.1 Selezione del flash

Nella versione italiana la selezione tramite pannello di controllo dell'amministratore di sistema non è disponibile.

## 9.5.10.2 Immissione dei dati di rete

 $\triangleright$ 

Per utilizzare il TraffiStar SR 520 tramite rete, è necessario immettere i corrispondenti indirizzi.



Verificare che l'indirizzo selezionato non sia ancora assegnato alla rete che si intende utilizzare.

Menu "Amministrazione":





Selezionare la voce di menu (1)

Appare il menu "Amministrazione - Dispositivo".





Selezionare la voce di menu (2)
 Appare il menu "Admin – Apparecchio - Rete".



Modifica della frequenza



Selezionare la riga del parametro desiderato con la voce di menu (1) o (2).

- > Selezionare il valore della riga da modificare con la voce di menu (3).
- Impostare il valore con la voce di menu (5) o (6).

Conferma annulla



Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente "Admin - Apparecchio".

### 9.5.10.3 Selezione della lingua del touchscreen

Il TraffiStar SR 520 consente la scelta di varie lingue.

Per facilitare la selezione di una lingua straniera, la scelta è visualizzata in inglese.

Menu "Amministrazione":

todor	Amminis	strazione	191
<u>9</u> -3	Dispositivo	Elaborazione	īĐ
B	Fotocamera	Sicurezza	0
3=C	Servizio	Utente	Re
4			4
Admin	i i		11:13



Selezionare la voce di menu (1)

Appare il menu "Amministrazione - Dispositivo".





Selezionare la voce di menu (5).

Appare il menu "Amministrazione - Dispositivo - Lingua"

robot Am	ministrazione-Dis	spositivo-Lingua	19123
	Lingua	Italiano	÷
			-
×			<b>~</b>
Admin		(	09:09 🗖

Modifica della lingua

 $\triangleright$ 

Scegliere la lingua con la voce di menu (5) o (6).



Conferma annulla modifiche



- > Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere menu (8),
- > oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere menu (4).

Si torna al menu precedente "Amministrazione-Dispositivo"

#### 9.5.10.4 Definizione dei formati e impostazioni per data e ora

Il TraffiStar SR 520 consente la selezione di diversi formati di data e ora. Per quanto riguarda la data, è possibile scegliere fra le seguenti opzioni: GG.MM.AAAA o MM.GG.AAAA.

Per quanto riguarda il metodo di aggiornamento dei dati, è possibile scegliere fra le seguenti opzioni:

MANUALE o GPS o NTP

#### Menu "Amministrazione.



Dispositivo

 $\triangleright$ 

Selezionare la voce di menu (1)



Appare il menu "Amministrazione - Dispositivo".

di menu (1) o (2).



Impostare il valore del parametro selezionato con la voce di menu  $\triangleright$ (5) o (6).

Conferma annulla modifiche

> Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente

"Amministrazione -Dispositivo- Orario"".



Le nuove impostazioni del fuso orario vengono accettate dal sistema previa accettazione di tutti i valori del formato Ora (cfr. paragrafo successivo).

Formato data

Menu "Amministrazione-Dispositivo-Orario":

robot	Amministrazio	one-Dispositivo- Ora	rio 19122
$\triangle$	Zona	Europa/Roma	÷
	Form data	GG.MM.YY	
$\bigtriangledown$	Aggiorna	GPS	
×			$\checkmark$
Admin			09:10 🗖



Selezionare il parametro "Form.data" con la voce di menu (1) o (2).

Impostare il formato della data con la voce di menu (5) o (6),  $\geq$ scegliendo una delle seguenti opzioni: 'GG.MM.YYYY' o 'MM.GG.YYYY'.

Impostazione modalità aggiornamento valori

Appare il menu

 $\geq$ 



 $\triangleright$ 





Selezionare il parametro con la voce di menu (1) o (2).

Impostare la modalità "Aggiorna" con la voce di menu (5) o (6), scegliendo fra le tre opzioni 'Manuale' 'GPS' 'NTP'.

Accettazione delle impostazioni del fuso orario, del formato data e della modalità aggiornamento.

Conferma annulla modifiche del fuso orario, del formato data e della modalità aggiornamento

 Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente



"Amministrazione-Dispositivo".

# 9.5.10.5 Definizione dell'unità di misura della velocità

Il TraffiStar SR 520 consente di selezionare, come unità di misura della velocità, km/h o mph.

robot	Ammini	strazione	191
2 <b>-</b>	Dispositi∨o	Elaborazione	īÐī
٩N ال	Fotocamera	Sicurezza	$\bigcirc$
=C	Servizio	Utente	Re
4			47
Admir	1		11:13



 $\triangleright$ Selezionare la voce di menu (1)

Appare il menu "Amministrazione - Dispositivo".



Unità di misura m ft

 $\triangleright$ 

 $\triangleright$ 

Selezionare la voce di menu (7) Appare il menu "Amministrazione - Dispositivo - Unità".

robot	Amministrazione-Di	spositivo-Unità	19125
	Velocità	Km/h	÷
×			<ul> <li>✓</li> </ul>
Admir	1		09:10

Modifica dell'unità di misura



Selezionare l'unità di misura della velocità con la voce di menu (5) o (6).

Conferma annulla modifiche

> Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),



> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente "Amministrazione-Dispositivo"

#### 9.5.10.6 Impostazione della dinamica delle immagini

Con TraffiStar SR 520 è possibile stabilire il campo dinamico delle immagini.

Selezionando il valore Allarga (campo dinamico ampliato), è possibile evidenziare nell'immagine sia il conducente (riprese in avvicinamento) che il numero di targa.

Menu "Amministrazione":





 $\triangleright$ 

Selezionare la voce di menu (2)

Appare il menu "Amministrazione-Fotocamera".

todor	Amministrazione-F	otocamera	1916
	Immagine dinamica	Migliorare	÷
			-
×			<ul> <li>✓</li> </ul>
Admin	5. 		17:38

Modifica della dinamica

Impostare la dinamica con la voce di menu (5) o (6). E' possibile scegliere tra "Standard" e "Migliorare".



Conferma annulla



Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente "Amministrazione"

#### 9.5.10.7 Definizione del formato immagine

Con TraffiStar SR 520 è possibile selezionare i formati immagine in JPEG o BIF.

Nel formato immagine BIF, viene visualizzata la riga Compressione, che può essere attivata o disattivata. Per il formato immagine JPEG, la disattivazione non può essere selezionata.

La qualità dell'immagine può essere regolata tra 1 % e 99 %.

Menu "Amministrazione":





Selezionare la voce di menu (5).

Si torna al menu precedente

"Amministrazione - Elaborazione".

todor	Amministrazione-Elaborazione	1911
	Formato file	Ì
$\Leftrightarrow$		$\diamondsuit$
Admin	(	0.11

Formato immagine

Selezionare la voce di menu (5).

 $\geq$ 



#### Si và al menu

"Amministrazione-Elaborazione-Immagine".



Impostazione formato immagine Con l'impostazione 'BIF', è possibile determinare sia l'attivazione della compressione sia la qualità dell'immagine, mentre per il formato 'JPEG' è disponibile solo la qualità .



Selezionare il parametro "Formato immagine" con la voce di menu
 (1) o (2).

Impostare "BIF" o "JPEG" con la voce di menu (5) o (6).

# Impostazione compressione

$\triangle$	$\bigtriangledown$
슈	

- Selezionare il parametro "Compressione" con (1) o (2).
- Impostare "Acceso" o "Spento" con la voce di menu (5) o (6).

Impo	stazione
della	qualità

La qualità può essere regolata tra "1" e "99".



- Selezionare il parametro "Qualità" con la voce di menu (1) o (2).
- Regolare il valore della qualità con la voce di menu (5) o (6).

Conferma annulla modifiche



Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di  $\succ$ menu (8),

> oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al menu precedente "Admin".

## 9.6 Visualizzazione delle informazioni di sistema

L'operatore ha la possibilità di leggere le informazioni sul TraffiStar SR520 in uso.



Prima di contattare l'Ufficio Tecnico della LINDBLAD & PIANA, prendere nota delle informazioni.

Menu principale:

 $\triangleright$ 





Selezionare la voce di menu (1).

Appare il menu "Informazione".





Selezionare la voce di menu (1).

Le informazioni sul TraffiStar SR520 sono disponibili nel Menu "Informazione-Sistema".



Nota: Per la seconda pagina freccia a destra.

# 9.7 Visualizzazione dei messaggi di sistema

I messaggi di sistema possono essere visualizzati sin dalla fase di attivazione dell'impianto.

Menu principale:



#### Informazione

 $\triangleright$ 

 $\triangleright$ 

Selezionare la voce di menu (1).



 robot
 Informazione
 12

 Image: Sistema statistiche
 Image: Sistema statistiche
 Image: Sistema statistiche

 File awenimento
 Image: Sistema statistiche
 Image: Sistema statistiche

Appare il menu "Informazione".





Selezionare la voce di menu (6).

todo	Informazione	-Mess	saggi	122
	10:56:56 06.04.05	13012	System Leerlauf	~
$\Delta$	10:56:33 06.04.05	13013	System aktiv	111
	10:55:55 06.04.05	30113	Selbsttest	
	10:55:55 06:04:05	25506	Selbsttest	
$\nabla$	10:54:39 06:04:05	13012	System Leerlauf	
×	10:54:27 06:04:05	13013	System aktiv	
	10:54:17 06:04:05	13012	System Leerlauf	
	10:54:05 06:04:05	13013	System aktiv	
	10:30:47 06:04:05	13012	System Leerlauf	
	10:30:23 06:04:05	13013	System aktiv	
4	10:29:59 06:04:05	30113	Selbsttest	1
~	10:29:59 06:04:05	25506	Selbsttest	~

Appare il menu "Informazione - File avvenimento".

Sono elencate le informazioni, gli avvisi e i messaggi di errore verificatisi dall'ultimo avviamento del sistema.

I messaggi hanno la seguente struttura:

simbolo di stato, ora, data, numero messaggio, testo messaggio.

Simbolo di stato I messaggi sono raggruppati in tre classi identificate mediante simboli di stato colorati.

Informazioni



Avvisi

(rosso) Messaggi di errore

In caso di avvisi o errori, il rispettivo simbolo colorato viene evidenziato anche nella riga inferiore fondo.

Numero messaggio	La classificazione dei messaggio	messaggi è riprodotta anche nei numeri del
	1000019999	Informazioni
	2000029999	Avvisi
	3000039999	Messaggi di errore
Cancellazione	l mossaggi possono o	esoro cancollati non singolarmonto ma solo

Cancellazione I messaggi possono essere cancellati non singolarmente ma solo messaggi globalmente.

Per cancellare tutti i messaggi, selezionare la  $\geq$ voce di menu (5).

 $\triangleright$ 

# 9.8 Visualizzazione della statistica dei messaggi

Il TraffiStar SR 520 consente la visualizzazione della statistica delle operazioni.

robot	М	enu	2
(j)	Informazione	Parametri	=C
Ŧ	Archivio		
<u>Ö</u> s	Amministrazion	e Autotest	T
		Misurazione	
Stand	lard	11	1:11 📒

Informazione

Selezionare la voce di menu (1).



Appare il menu "Informazione".





Selezionare la voce di menu (5).

Appare il menu "Informazione-Statistiche".



Il numero totale delle misurazioni e il numero delle infrazioni è indicato separatamente per ogni corsia.

Azzeramento

000 contatori

I contatori possono essere azzerati solo globalmente. Non è previsto l'azzeramento selettivo di un singolo contatore. 

Per azzerare i contatori, selezionare la voce di menu (1).

## 9.9 Visualizzazione delle operazioni memorizzate

## 9.9.1 Indicazione in modalità elenco

Le operazioni memorizzate possono essere visualizzate in un archivio.

Menu principale:

robot	Menu		2
(	Informazione	Parametri	3=
Ŧ	Archivio		
۵°	Amministrazione	Autotest	T
		Misurazione	
Stand	lard	1'	1:11 💻



Scegliere la voce di menu (2).
 Appare il menu "Archivio - Modalità elenco".

0		2906-02-11	10:55:39	عي ا
7	421473.	2308-01-11	85.58.20	
	10080812_804	2806-02-03	11:32:42	- 10
7	10080818 803 384	2809-02-23	10:24.46	
	10080810_802_314	2806-02-22	12.13.17	
	10000011_HOL 314	009-02-23	32:39:51	1
	10080806_805-39.8	2805-02-22	09:40.84	
	10080804_804_38.4	18/9-02-02	09:37:46	200
4	1000008_003_014	188-12-21	18 27 JA	1
-	10080806_832_384	109-02-02	09:07.80	<

- (a) Appare il nome del file selezionato.
- (b) Il numero corrente del file
- (c) Il numero totale dei file.

Selezione

Per selezionare una voce, scegliere la voce di menu (1) o (2), fino alla relativa visualizzazione all'interno di un riguadro.

 $\triangle \bigtriangledown$ 

*Voce=Subdirect* La visualizzazione della voce di menu (5) indica la selezione di una subdirectory.



Voce=File

Selezionando un file, appare la voce di menu (3).



#### 9.9.1.1 Visualizzazione della foto

Menu "Archivio - Modalità elenco":

todon	Archivi	o-Modalità e	lenco	
^		1809-02-23	10.28.05	
$\Delta$	anticra.	2808-03-91	85.58 20	
	10080812_804	2806-02-23	11:22:42	
$\nabla$	10080818.803.384	2905-52-11	10.52.39	
~	10080613_802.394	2806-02-22	82:33:87	
p	100100110_001. 30.6	100-02-10	82:18:51	
	10080808_805	2806-02-82	09:41:64	
	10080808_304_38.6	1009-02-02	09:27:46	
A	10000008_003 _9 g	18.8-(2-2)	00.07.06	1
5	10080806_802_38.4	007-02-00	09:07:00	5
10000	0010 003.ipg (4/	30)		18:11



Selezionare un file con la voce di menu (1) o (2).

Per visualizzare il file selezionato come foto, scegliere la voce di menu (3).

La foto appare nel Menu "Archivio - Visualizzazione"





Per ingrandire la fotografia, selezionare la voce di menu (3). I tre gradi di ingrandimento possibili sono dell'ordine del 200%, 400% e 800%. Per aumentare l'ingrandimento, selezionare ripetutamente la voce di menu (3). Dopo la misura dell'800%, si torna alla grandezza originale del 100%.

Il grado di ingrandimento attuale appare nella riga inferiore a sinistra.

Per ogni livello di ingrandimento selezionato, si evidenziano ulteriori comandi tramite i quali è possibile spostare la sezione dell'immagine rappresentata per osservarne i dettagli.

Spostamento di sezione dell'immagine nell'ingrandimen to

robot	Archivio-Visualizzazione	1411
[官]	Time Code 4nb- Red- Int Phote Lan 2005 16-39-36.226	[e=]
[8]		[00]
<u>C</u> ]		
$\diamondsuit$	NU	⇔
200%	1	4:11

[∞] [∞] [월] [♣]	Per spostare la sezione dell'immagine, selezionare la voce di menu (1), (2), (5) o (6).
Ingrandimento e sezione dell'immagine restano invariate	Richiamando la foto, questa viene visualizzata con lo stesso ingrandimento e la stessa sezione dell'immagine visibile.

#### 9.9.1.2 Indicazione delle operazioni in una subdirectory

Le operazioni memorizzate possono essere visualizzate in un archivio, mentre i file possono essere archiviati in una subdirectory. Per visualizzarli, è necessario passare attraverso questa subdirectory. È possibile visualizzare successivamente i file seguendo le precedenti istruzioni.

Menu principale.

robot	Menu		2
(	Informazione	Parametri	3=
Ŧ	Archivio		
6°	Amministrazione	Autotest	T
		Misurazione	
Stand	lard	1'	1:11 📕



Selezionare la voce di menu (2).

Appare il menu "Archivio - Modalità elenco".

6		2905-02-11	12:52:39	Æ
7	antern.	(1-(1)-8085)	85.28.20	
	10080612_804	2806-02-03	11:20:42	-
7	.10000110.003.384	2809-02-23	30:21:05	
	10080813_802.394	2806-02-22	82:33 87	
	10010119_101.384	1809-02-23	30:38:51	
	10080803_805	2006-02-22	09:41.84	
_	1000000_304_384	28/8-02-02	09:37.46	Ave
4	1010008_011 .94	183-02-27	09 37 36	1
di i	10080806_832.384	1809-02-02	09:07:40	1

Passaggio a un sottomenu

 $\triangleright$ Per selezionare una subdirectory, selezionare la voce di menu (1) o (2) fino alla sua visualizzazione all'interno di un riguadro.

Con la voce di menu (5) si seleziona una directory; con la voce di menu (3), si seleziona un file.

Per visualizzare il contenuto della directory, selezionare la voce di  $\geq$ menu (5).

Appare il sottomenu selezionato.



*Visualizzazione* I file eventualmente presenti nella subdirectory possono essere selezionati e visualizzati come descritto in precedenza.

Passaggio a subdirectory successiva di livello superiore

Per passare alla subdirectory successiva di livello superiore, evidenziare la riga aggiungendo "..", quindi selezionare la voce di menu (5). La voce ".." occupa sempre la prima posizione nell'elenco.

#### 9.9.2 Visualizzazione con anteprima di immagine

Menu principale:

È possibile visualizzare i file come anteprima di immagine. Si possono selezionare i singoli file e visualizzarli come immagine intera.

robot	Menu		2
<b>(</b> )	Informazione	Parametri	3=
Ŧ	Archivio		
₿ <sup>3</sup>	Amministrazione	Autotest	T
		Misurazione	
Stand	lard	11	1.11



Selezionare la voce di menu (2).



Conversione in

Selezionare la voce di menu (7).

Appare il menu "Archivio - Modalità immagine".

formato immagine





- (a) Appare il nome file del file selezionato.
- (b) Il numero di file corrente
- (c) Il numero totale di file.
- (d) I file sono visualizzati come anteprima di immagine

(e) Le subdirectory sono rappresentate con il simbolo della directory e il nome della subdirectory.



> Per selezionare un file o una subdirectory, scegliere la voce di menu (1) o (2).

Un riquadro rosso indica il file selezionato o la subdirectory selezionata.

Per passare alla modalità elenco, selezionare la voce di menu (7)



La voce di menu (3) viene visualizzata con un file.



Evidenziando una subdirectory appare la voce di menu (5)

Passaggio alla visualizzazione in forma di elenco  $\geq$ 



*Visualizzazione* > Per visualizzare un file come foto, selezionare la voce di menu (3).

#### della foto

Appare il menu "Archivio - Visualizzazione immagine".





Per ingrandire la fotografia, selezionare la voce di menu (3). I tre gradi di ingrandimento possibili sono dell'ordine del 200%, 400% e 800%. Per aumentare l'ingrandimento, selezionare ripetutamente la voce di menu (3). Dopo la misura dell'800%, si torna alla grandezza originale del 100%.

Sono possibili tre ingrandimenti: 200%, 400% e 800%. Selezionare ripetutamente questa voce di menu per aumentare l'ingrandimento. Dopo l'800% si passa di nuovo alla grandezza originale di 100%.

Il grado di ingrandimento attuale è indicato nella riga inferiore.

Per ogni livello di ingrandimento selezionato, si evidenziano ulteriori comandi, tramite i quali è possibile spostare la sezione dell'immagine rappresentata per osservarne i dettagli



┉> <>>> 🔒 👵

Per spostare la sezione dell'immagine, selezionare la voce di menu (1), (2), (5) o (6).

sezione dell'immagine restano invariate

Ingrandimento e Richiamando la foto, questa viene visualizzata con lo stesso ingrandimento e la stessa sezione dell'immagine visibile.

Spostamento

della sezione

dell'immagine

l'ingrandimento

durante

## 9.9.2.1 Visualizzazione delle operazioni in una subdirectory

I file possono essere contenuti in una subdirectory: per la relativa visualizzazione, operare come descritto in precedenza.

Menu "Archivio - Modalità immagine":



Passaggio a una subdirectory

Per selezionare una directory, scegliere la voce di menu (1) o (2)  $\triangleright$ fino alla relativa visualizzazione.

Le directory sono riconoscibili dal relativo simbolo, sotto il quale appare il

Selezionando una directory, si visualizza la voce di menu (5). Selezionando un file, si visualizza la voce di menu (3).

_	0
N	$\sum$
_	<u>-</u>

 $\triangleright$ Per visualizzare il contenuto della directory, selezionare la voce di menu (5).

Appare il sottomenu selezionato.

nome della directory.

Visualizzazione della foto

Gli eventuali file della subdirectory possono essere selezionati e visualizzati come descritto in precedenza.

superiore, appare sempre come prima voce dell'elenco.

Spostamento al Questo simbolo, che rappresenta la directory successiva di livello successivo menu di livello superiore

 $\geq$ Selezionare la voce di menu (1) o (2) fino a evidenziare il simbolo della directory successiva di livello superiore.



Per passare al Menu successivo di livello superiore, selezionare la  $\triangleright$ voce di menu (5).

98

### 9.10 Collegamento dell'unità di memoria di massa esterna tramite USB



Alla porta USB (3) della SmartCamera II può essere collegata un'unità di memoria di massa esterna. Come unità di memoria di massa, si possono inserire memory stick e hard disk USB.

L'unità di memoria di massa consente le seguenti operazioni:

- Scaricare file di processo dalla SmartCamera II.
- Caricare aggiornamenti software sulla SmartCamera II.

Il sistema di file dell'unità di memoria di massa esterna deve essere del tipo FAT32.



È utilizzabile solo la partizione primaria. La SmartCamera II non supporta altre partizioni.

Collegando più memorie di massa esterna alle porte USB della SmartCamera II, viene utilizzata solo la memoria di massa collegata per prima.

Nell'ipotesi di hard-disk USB o drive per dischi magneto-ottici, non è necessaria un'unità di rete esterna.

Messaggi nel<br/>displaySe alla SmartCamera II è collegata un'unità di memoria di massa esterna,<br/>il display della SmartCamera II evidenzia diversi messaggi, il cui tempo di<br/>visualizzazione varia in funzione della durata dei diversi processi.

# 9.10.1 Download dei file di processo dalla SmartCamera II

			6
			COM
	Ready Status Disk	Active	5
		Ļ	VOA
	2		4
1 0	System		JSB

Spegnere la fotocamera	Per so massa	caricare i file di processo dalla SmartCamera II all'unità di memoria di a esterna, eseguire le seguenti operazioni:	
	$\triangleright$	Spegnere l'interruttore di alimentazione di SmartCamera II.	
	La Sm	nartCamera II viene disattivata.	
	$\triangleright$	Attendere fino allo spegnimento di tutte le spie della SmartCamera II.	
Collegamento della memoria esterna		Collegare l'unità di memoria di massa esterna alla porta USB (3).	
Accendere la fotocamera		Accendere l'interruttore di alimentazione di SmartCamera II.	
Processo di copia	L'unità di memoria di massa esterna viene automaticamente riconosciuta dalla SmartCamera II.		
automatico	Nella directory interna della SmartCamera II viene verificata la presenza di file di processo. In presenza di file, il processo di copia inizia automaticamente.		
	Il numero di file di processo copiati appare sul display della SmartCamera II.		
Rimozione della memoria di massa	Al terr	nine della copia dei file, rimuovere l'unità di memoria di massa esterna.	
ATTENZIONE	Per evitare perdite di dati, spegnere la fotocamera e non rimuovere l'unità di memoria di massa mentre è in funzione. Attendere fino a che la fotocamera non sia completamente spenta.		
ิด	l file d Smart conse	i processo vengono spostati all'unità di memoria di massa esterna. Sulla Camera II i file di processo si trovano nella directory di backup; di guenza, non si visualizzano direttamente nel menu "View" ma è	

necessario passare nella directory di backup.

# 9.10.2 Trasferimento dei file di Log della SmartCamera

	ROBOT       Prover Robidy Status       Prover Robidy Status       Deck Active       Status       Log       Status       Using		
Spegnere la fotocamera	Per scaricare i file di log dalla SmartCamera II ad un'unità di memoria di massa esterna, effettuare le seguenti operazioni:		
	Spegnere l'interruttore di alimentazione di SmartCamera II.		
	SmartCamera II si spegne.		
	> Attendere fino allo spegnimento di tutte le spie della SmartCamera II.		
Collegamento della memoria esterna	Collegare l'unità di memoria di massa esterna alla porta USB (3). La memoria di massa deve contenere una directory scgetlog.		
Accendere la fotocamera	Spegnere l'interruttore di alimentazione di SmartCamera II .		
Processo di copia	L'unità di memoria di massa esterna viene automaticamente riconosciuta dalla SmrtCamera II.		
automatico	Nella directory interna della SmartCamera II viene verificata la presenza di file di processo. In presenza di file, il processo di copia inizia automaticamente.		
	Il numero di file di log copiati appare sul display della SmartCamera II.		
Rimozione della memoria di rilevamento	Ultimata la copia di tutti i file, rimuovere l'unità di memoria di massa esterna.		
ATTENZIONE	Per evitare perdite di dati, non rimuovere l'unità di memoria di massa mentre è in funzione, ma spegnere prima la fotocamera. Attendere fino a che la fotocamera non sia completamente spenta.		
Archiviazione dei file di log	Sotto la directory SCgetlog viene creata una subdirectory con il nome di SmartCamera II. Sotto tale subdirectory, si crea un'ulteriore subdirectory con la data corrente, nella quale sono archiviati tutti i file di log.		

# 9.10.3 Trasferimento dei file di processo dal backup della SmartCamera II

	<ul> <li>ROBC</li> <li>Power</li> <l< th=""><th>T CON</th></l<></ul>	T CON	
Spegnere la fotocamera	Per so un'uni opera:	aricare i file di processo dal backup della SmartCamera II ad tà di memoria di massa esterna USB, effettuare le seguenti zioni:	
	$\triangleright$	Spegnere l'interruttore di alimentazione di SmartCamera II.	
	SmartCamera II viene disattivata.		
	≻ II.	Attendere fino allo spegnimento di tutte le spie della SmartCamera	
Collegamento della memoria esterna	Collegare l'unità di memorizzazione di massa esterna alla porta USB (3). La memoria di rilevamento deve contenere una directory scgetbak.		
Accendere la	$\triangleright$	Accendere l'interruttore di alimentazione di	
fotocamera	$\triangleright$	SmartCamera II.	
Processo di copia	L'unità dalla S	a di memoria di massa esterna verrà automaticamente riconosciuta SmartCamera II.	
automatico	Nella directory interna della SmartCamera II viene verificata la presenza di file di processo. In presenza di file, il processo di copia inizia automaticamente .		
	Il numero di file di processo copiati appare sul display della SmartCamera II.		
Rimozione della memoria di rilevamento	Ultimata la copia di tutti i files, è possibile rimuovere l'unità di memoria di massa esterna.		
ATTENZIONE	Per evitare perdite di dati, non rimuovere l'unità di memoria di massa mentre è in funzione, ma spegnere prima la fotocamera. Attendere fino a che la fotocamera non sia completamente spenta.		
Archiviazione dei files di log	Sotto la directory SCgetbak viene creata una subdirectory con il nome di SmartCamera II. Sotto tale subdirectory si crea un'ulteriore subdirectory con la data corrente, nella quale sono archiviati tutti i file di log.		

# 9.10.4 Riparazione del sistema dati su un'unità di memoria di massa USB

- > Collegare l'unità di memoria di massa esterna a un PC Windows.
- > Aprire Explorer.
- Fare clic con il tasto destro del mouse sul simbolo del drive dell'unità di memoria di massa esterna.
- > Selezionare la voce di menu "Proprietà".
- Selezionare la scheda "Opzioni"
- Cliccare sul pulsante "Controlla ora".
- Selezionare le due opzioni "Correzione automatica degli errori del sistema di file" e "Cerca/Ripristina settori difettosi".
- Fare clic sul pulsante "Avvio".
- > Il file di sistema sull'unità di memoria di massa esterna viene riparato.
- > Riprovare il collegamento con la SmartCamera II.
- In caso di esito negativo, l'unità di memoria di massa esterna deve essere riformattata con il file di sistema FAT32. Se anche questa operazione dovesse avere esito negativo, utilizzare il software di formattazione per l'unità di memoria di massa esterna fornito dal produttore.

# **10 APPENDICE**

# 10.1 Descrizione degli errori

Nella seguente tabella, sono illustrati i probabili problemi relativi alla messa in funzione dell'apparecchio e le eventuali soluzioni. Ulteriori informazioni sulle varie soluzioni sono illustrate nei relativi capitoli del presente manuale d'uso.

In caso di difetti gravi o reiterati, rivolgersi direttamente al Ufficio Tecnico della LINDBLAD & PIANA.

Tipo di errore	Possibile causa	Soluzione
Riavvio automatico ripetuto dell'impianto	Errore interno di programma	Scaricare i file di log dalla SmartCamera II1
		Informare il Servizio Clienti della ROBOT Visual Systems GmbH.
Inizializzazione del sensore fallita	Collegamento al sensore interrotto o sensore difettoso	Verificare i collegamenti. Se l'errore persiste, contattare l'Ufficio Tecnico della LINDBLAD & PIANA SRL
		Osservare e valutare i LED delle schede delle bobine d'induzione (LED L2 spento = anomalie della bobina)
		Osservare l'indicatore LED3 dell'ISK (cfr. Appendice/Indicatori LED3 dell'ISK)
		Eseguire nuovamente l'autotest.
Interruzione automatica dell'impianto	Temperatura troppo alta/ troppo bassa	Verificare il funzionamento del riscaldamento o del raffreddamento della custodia.
	Tensione troppo alta/ troppo bassa	Verificare la tensione di rete.
Nessuno scatto di foto	Hard disk pieno	Verificare il LED DISK della SmartCamera II (rosso = disco pieno)

# 11.1.1 Messaggi nel Menu "Info – Messaggi"

Il simbolo di stato situato nella riga inferiore dello schermo cambia in funzione del messaggio/avviso. E' possibile visualizzare i messaggi (anche informazioni importanti) sotto "Info-Messaggi".

Nella schermata appaiono le seguenti informazioni: simbolo di stato, ora, data, numero del messaggio e testo del messaggio.

robot	Info - Meldungen	122
	10:56:56 06.04.05 13012 System Leerlauf	0
$\Delta$	10:56:33 06.04.05 13013 System aktiv	- WI
	10:55:55 06:04:05 30113 Selbsttest	
	10:55:55 06:04:05 25506 Selbsttest	
$\nabla$	10:54:39 06:04:05 13012 System Leerlauf	
· ·	10:54:27 06:04:05 13013 System aktiv	
	10:54:17 06:04:05 13012 System Leerlauf	
	10:54:05 06:04:05 13013 System aktiv	
	10:30:47 06:04:05 13012 System Leerlauf	
	10:30:23 06.04.05 13013 System aktiv	
	10:29:59 06:04:05 30113 Selbsttest	
~	10:29:59 06.04.05 25506 Selbsttest	7
1/2		11:11

Il simbolo di stato caratterizza il messaggio:



#### Ogni messaggio è contrassegnato da un numero:

30000-39999	Errore
20000-29999	Avviso
10000-19999	Informazione

In funzione del numero del messaggio, è possibile ottenere informazioni più dettagliate sulla base della seguente tabella.

Errore				
Numero del messaggio	Possibile causa	Soluzione		
30001-30003	Errore di hardware	Spegnere l'impianto e accenderlo di nuovo.		
		Se l'errore persiste, rivolgersi all'Ufficio Tecnico della LINDBLAD & PIANA.		
30101-303xx	Sensore (bobina) o collegamento alla bobina difettoso	Verificare il collegamento.		
		Spegnere l'impianto e accenderlo di nuovo		
		Se l'errore persiste, rivolgersi all'Ufficio Tecnico della LINDBLAD & PIANA.		
30901	Firma elettronica fallita, impossibilità di generare i codici	Spegnere l'impianto e accenderlo di nuovo.		
		Se l'errore persiste, rivolgersi all'Ufficio Tecnico della LINDBLAD & PIANA.		
30911-309xx	Un errore interno del programma causa la riattivazione automatica dell'impianto	Se l'errore si verifica spesso, rivolgersi all'Ufficio Tecnico della LINDBLAD & PIANA.		
33001	Non viene scattata la foto di prova	Ripetere lo scatto.		
		Spegnere l'impianto e accenderlo di nuovo.		
		Se l'errore persiste, rivolgersi all'Ufficio Tecnico della LINDBLAD & PIANA.		

Avvisi				
N° del messaggio	Possibile causa	Soluzione		
20001	Errore dei settori dell'hard-disk	Sostituire l'hard-disk .		
		Rivolgersi all'assistenza tecnica.		
20002	Temperatura del sistema troppo alta Minaccia di spegnimento automatico	Spegnere, far raffreddare il sistema, ottimizzare la temperatura.		
20003	Temperatura del sistema troppo bassa Minaccia di spegnimento automatico	Ottimizzare la temperatura.		
20004 20005	Tensione troppo alta, troppo bassa Minaccia di spegnimento automatico	Spegnere e verificare la tensione di alimentazione		
20006	Temperatura della CPU troppo alta Minaccia di spegnimento automatico	Spegnere, lasciar raffreddare il sistema, ottimizzare la temperatura.		
20007	Temperatura della CPU troppo bassa Minaccia di spegnimento automatico	Ottimizzare la temperatura.		
20008 20009	Tensione della CPU troppo alta, troppo bassa Minaccia di spegnimento automatico	Spegnere e controllare la tensione di alimentazione.		
20051-20053	Problemi di rete	Controllare la tensione.		
20112	Errore del sensore	Ripetere l'autotest.		
	Autotest – Timeout	Spegnere, controllare il sensore e accendere		
	Mancato scatto dell'autotest.	Se l'errore persiste, rivolgersi all'Ufficio Tecnico della LINDBLAD & PIANA.		

Avvisi			
N° del messaggio	Possibile causa	Soluzione	
20303	Problema di tensione della bobina	Verificare ed eventualmente adeguare la tensione della spira.	
20304	Problema di temperatura della bobina	Verificare ed eventualmente adeguare.	
20310	Problema della bobina	Verificare i collegamenti.	
20320	Interruzione nelle bobine della corsia 1	Misurare i dati delle spire.	
20321	Interruzione nelle bobine della corsia 2	Misurare i dati delle spire.	
20322	Interruzione nelle bobine della corsia 3	Misurare i dati delle spire.	
20323	Interruzione nelle bobine della corsia 4	Misurare i dati delle spire.	
20330	Problemi con il semaforo	Controllare l'impianto.	
21111	Errore del sensore. L'autotest si è attivato nonostante l'assenza delle bobine.	Collegare . Ripetere l'autotest.	
22001	Sistema di file errato sull'unità di memoria esterna USB	Formattare l'unità di memoria secondo le direttive.	
22003	L'unità di memoria esterna USB non risponde	Verificare il collegamento USB.	
22005	Unità di memoria esterna USB piena	Sostituire l'unità di memoria.	
23001	Memoria delle immagini della fotocamera piena (si accende il LED DISK sulla SmartCamera II)	Scaricare le immagini della fotocamera su un'unità di memoria esterna USB.	
Avvisi			
------------------	---	--	--
N° del messaggio	Possibile causa	Soluzione	
23003	Lo scatto della foto di prova fallisce	Spegnere l'impianto e riaccenderlo.	
		Verificare l'indicatore della memoria.	
		Scattare di nuovo una foto di prova.	
25105	Operatore non valido.	Verificare la digitazione, effettuare una nuova registrazione.	
25106	Password non valida.	Verificare la digitazione, inserire di nuovo la password.	
		Se questo messaggio appare spesso, è probabile che una persona non autorizzata voglia accedere al sistema!	

Informazioni			
Numero del messaggio	Possibile causa	Soluzione	
13003	Potrebbe essere stata scattata una foto di prova, poiché al momento non vi è alcuna memoria	Ripetere l'operazione. Spegnere l'apparecchio e riaccenderlo.	
13005	Non è possibile scattare alcuna foto, poiché l'apparecchio non risponde.	Verificare tutti i collegamenti.	
		Sono accesi tutti i componenti?	
		Riavviare l'impianto.	
1301x	Messaggi interni del sistema.	Nessuno.	
18151	Autotest ok.	Nessuno.	
19001	I codici sono stati generati con successo.	Nessuno.	

### 10.1.2 Segnalazione di errore sulla SmartCamera II

#### 10.1.2.1 LED

La SmartCamera II è dotata posteriormente di cinque diodi luminosi (cfr. il capitolo SmartCamera II/significato dei LED) che possono segnalare anche la presenza di errori.



Eventuali messaggi di errore:

Denominazione	Stato	Significato
Power	Rosso	Calo di tensione o disinserimento termico.
Disk Rosso	Insufficiente memoria dell'hard disk interno.	
		La fotocamera non esegue alcuno scatto e non è più possibile memorizzare ulteriori file di processo.
		Il contenuto dell'hard disk può essere cancellato di nuovo selezionando un collegamento ad un'unità di memoria di massa USB.
Attivo	Spento	Elaborazione interna in corso, non è possibile alcuna foto.

#### 10.1.2.2 Display

La SmartCamera II è dotata, inoltre, di un display blu a quattro righe, su cui sono visualizzati alcuni messaggi di stato e di errore.

Riga 0	ScC: offline
Riga 1	5cP: started
Riga 2	No USB-Storage found
Riga 3	App: Starting

#### All'attivazione del sistema, appaiono i seguenti messaggi:

Riga	Testo	Descrizione	
0	Robot Visual Systems	Nome della fabbrica	
1	*SmartCamera II*	Tipo di fotocamera	
2			
3	Checking ext. EEPROM	Stato della fase di avvio:	
	No ext. EEPROM	Verifica interna Messaggi	
	Input voltage 13.0 v		
	Internal Temp 42,3 °C		
	Mount appfs		

Successivamente, appaiono le seguenti informazioni:

Riga	Testo	Descrizione
0	Init Components Configure Modules	Processo di avvio ScCapture
1	ScP: delay start	Processo di avvio vltproc

Dopo l'attivazione del sistema, i messaggi sono assegnati nelle righe dei diversi processi

Riga	Testo	Descrizione
1	<info scprocess=""> <info sccapture=""></info></info>	Processo di informazione "ScCapture"

2	<info speciali=""></info>	"ScIncidentCopy" "Watch" "Interfaccia-USB"
3	<varie></varie>	Informazioni generali

#### E' possibile visualizzare i seguenti messaggi

Riga	Testo	Descrizione
Informazioni "ScCapture"		
0	ScC: active	Fotocamera online, modalità misurazione
0	ScC: suspend	Fotocamera occupata, modalità misurazione interrotta
0	ScC: idle	Fotocamera offline, modalità comando
0	ScC:unconfig	Fotocamera non configurata
0	ScC: fail	Accertato problema grave

#### Messaggi di errori "ScCapture"

0	CAM init FAILED	Errore di inizializzazione di scCapture
0	SENSOR init FAILED	Errore di inizializzazione del sensore
0	ScC: set active FAIL	Impossibile avviare la funzione di misurazione

#### Informazioni "ScProcess"

1	ScP: processing image	Processo attivo, la fotografia viene elaborata	
1	ScP: idle	Idle di processo	
Informazioni "Scincident Copy"			
2	Starting Sclc	Avvio del processo "ScincidentCopy"	
2	SCICopy 0005 di 1230	Numero dei file copiati	

2	Copy to USB complete	Processo di copia terminato o unità piena	
Messaggi di errore "Scincide	entCopy"		
2	USB media full EXIT!	Mancanza di spazio sull'unità USB	
2	SclCopy subdir Err!	Errore nella subdirectory giornaliera	
2	SclCopy backup fail!	Creazione di copia di backup fallita	
2	SclCopy FileIO Err <n></n>	Errore IO nell'accesso al file: n = codice di errore	
Informazioni "Watch"			
2	Shutdown system	Riavviare l'applicazione	
2	Rebooting system	Riavviare l'applicazione	

Le informazioni riguardanti l'emissione dei messaggi dell'interfaccia USB sono contenute nella pagina seguente.

Le informazioni visualizzate nella riga 3 del display LC riguardanti lo stato della memoria interna delle immagini servono principalmente al controllo dello svolgimento della misurazione.

La seguente tabella mostra le diverse condizioni di stato, nonché la sequenza delle condizioni di una memoria di immagini:

Stato	Descrizione
	Memoria vuota
L	Bloccato (per scrittura)
Т	Transmit (Trasmissione per processo "scxmlsoap")
U	Underlimit (viene respinto nel "scxmlsoap")
Q	Queued (Memorizzazione per ulteriori elaborazioni)
Ρ	Processed (L'elaborazione avviene attraverso "vltproc")

#### 10.1.2.2.1 Messaggi durante l'update del software tramite USB

Riga	T esto	Descrizione
2	Detected USB device	Unità USB rilevata
2	Check for update	Cerca per aggiornamento
2	Copying update	Copia aggiornamento
2	Shutdown system	Arresto del sistema
2	Rebooting System	Riavvio del sistema
3	Restarting	Attivazione del sistema

Nell'esecuzione dell'aggiornamento del software, possono verificarsi i seguenti errori, visualizzati nella seconda riga.

Riga	Testo	Descrizione
2	SC locked >> no update	L'accesso alla Smartcamera è bloccato, l'aggiornamento viene rifiutato
2	Update already done	Questo aggiornamento è stato già eseguito
2	Copy '*.sup' failed	Processo di copia del pacchetto di aggiornamento fallito
2	Copy '*.key' failed	Processo di copia del codice fallito
2	Update key invalid	Codice non valido, aggiornamento respinto
2	No update key	Nessun codice, aggiornamento respinto
2	No update package	Pacchetto di aggiornamento mancante, aggiornamento respinto

#### 10.1.2.2.2 Informazioni durante il salvataggio del file di LOG tramite USB

## Durante il salvataggio del file di LOG sull'unità USB esterna possono apparire i seguenti messaggi, visualizzati anche nella riga 2.

	-	
Riga	Testo	Descrizione
2	Check logfile demand	Verificare la presenza della directory "scgetlog" (richiesta dei file di log)
2	Copying backup	Copia file di Log
2	No logfile requested	Non è richiesto alcun file di Log (manca "scgetlog")

# 10.1.2.2.3 Informazioni durante il salvataggio della directory di backup tramite USB

Durante il salvataggio della directory di backup sull'unità esterna di USB possono apparire i seguenti messaggi, visualizzati anche nella riga 2.

Riga	Testo	Descrizione
2	Check backup demand	Verificare presenza della directory "scgetbak" (richiesta di backup)
2	Moving backup	Spostamento della directory di backup
2	No backup available	Nessun backup sulla fotocamera o nessun accesso sulla directory /usr/bif/backup
2	No backup requested	Nessun backup richiesto ("scgetbak" manca)

#### 10.2 Indicatore LED3 dell'ISK

Il LED3 dell'ISK (LED in alto, bicolore) indica lo stato di funzionamento della comunicazione tra l'impianto e le spire d'induzione.

Attraverso il led, vengono elaborate una dopo l'altra 8 sequenze. Se il sistema funziona perfettamente, il ciclo inizia con quattro brevi intermittenze verdi del LED.

La prima sequenza è riconoscibile; successivamente, si possono osservare e analizzare le ulteriori sequenze.

Il ciclo standard dei LED ISK è visualizzato come segue:

Sequenza		Stato del LED 3	Significato
1	Stato del sistema	II LED lampeggia brevemente 4 volte (luce verde)	Sistema OK
2	Bobine della corsia 1	II LED lampeggia a lungo 2 volte (luce verde)	Spire OK
3	Bobine della corsia 2	II LED lampeggia a lungo 2 volte (luce verde)	Spire OK
4	Bobine della corsia 3	Il LED lampeggia a lungo 1 volta (luce verde) e 1 volta a lungo (luce rossa)	Le spire sono disattivate
5	Bobine della corsia 4	II LED lampeggia a lungo 1 volta (luce verde); segue una lunga pausa	Le spire non collegate
6	WLZA11	II LED lampeggia brevemente (luce verde-gialla rossa), poi 1 volta a lungo (luce verde)	WLZA verde
7	WLZA 2	II LED lampeggia brevemente (luce verde-gialla rossa), poi 1 volta a lungo (luce gialla)	WLZA giallo
8	WLZA3	Il LED lampeggia brevemente (luce verde-gialla rossa), poi 1 volta a lungo (luce rossa)	WLZA rosso

Torna.successivamente.alla.prima.sequenza

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup> WLZA= Impianto di segnalazione luminosa variabile

## 10.3 Guida del Menu \* Tutti \* Modifiche(Admin) \* Info \*Solo Admin

	→Informazione sistema 2 pag.		$\rightarrow$ Rete		
Menu' di			→ Dati approvazione		
	→Login	$\rightarrow$ Informazione	→ Sistema 2 pag.		
avvio	Menu'		→ File Avvenimento		
			→ Statistiche		
		$\rightarrow$ Archivio	$\rightarrow$ Modalità elenco		
			→ Visualizzazione		
		→ Amministrazione	$\rightarrow$ Dispositivo	→ Rete	
				→ Lingua	
				→ Data/Ora	
				→ Unità	
			$\rightarrow$ Fotocamera	→ Immagine dinamica	
			$\rightarrow$ Servizio	→ Configurazione	
			$\rightarrow$ Elaborazione	→ Formato file immagine	
			→ Sicurezza	$\rightarrow$ Nuova chiave	
				→ Parametro	
				→ Verifica	
			$\rightarrow$ Utente	→ Cambiare password	
				$\rightarrow$ Login	
				→ Nuovo	
				$\rightarrow$ Cancellare	
		→Parametri	→ Dispositivo	→ Data/ora	
			→Foto	$\rightarrow$ Foto 1	
				$\rightarrow$ Foto 2	
				→ Flash	
			→ Velocità	$\rightarrow$ Limite auto	
				→ Limite camion	
				→ Bus corsia	
			Desumentariana		
			→ Documentazione	$\rightarrow$ LOCAIITA	
				$\rightarrow$ Operatore	



Appare il menu "Parametri - Foto".



> Per inserire le impostazioni per la prima foto, selezionare la voce di menu (1) oppure, per inserire le impostazioni per la seconda foto, scegliere la voce di menu (2)

La voce di menu (2) è disponibile solo se è attivata la doppia fotografia (cfr. "Attivazione/Disattivazione dello scatto per la seconda foto").

Parametri fotografici

Foto 2

Appare il menu selezionato "Parametro- Foto- Foto 1/2"



Impostazione del Contrasto: contrasto e

I valori possono essere impostati tra 0 e 255.

Otturatore:

 $\triangleright$ 

I valori possono essere selezionati tra 1/50, 1/125, 1/1000, 1/2000, 1/4000 e 1/10000.



otturazione

Scegliere la riga del parametro desiderato con la voce di menu
(1) o (2)



Impostare il valore con la voce di menu (5) o (6).

Conferma/annulla modifiche

 Per confermare le impostazioni nuove o correnti, scegliere la voce di menu (8),



Oppure per uscire dal menu senza confermare, scegliere la voce di menu (4).

Si torna al precedente menu "Parametri - Foto".

### 11 MANUTENZIONE, ASSISTENZA E SMALTIMENTO

Sebbene il dispositivo disponga di un controllo di autodiagnosi dei guasti, che blocca il funzionamento alla presenza di anomalie di sistema, è obbligatorio sottoporre lo strumento ad una **verifica periodica (con cadenza annuale)**, tendente a valutare la corretta funzionalità delle sue parti. Tali verifiche dovranno essere eseguite a cura del costruttore del dispositivo o di un centro di assistenza tecnica riconosciuto dallo stesso.

### Pulizia

Per la pulizia, utilizzare un panno morbido. Rimuovere lo sporco persistente o gli schizzi con un panno umido. Non utilizzare solventi aggressivi (benzina, alcol, solvente per vernice, etc.).

## Servizio clienti

Per la manutenzione o la riparazione dell'unità o di qualsiasi parte dei componenti del sistema, contattare:

LINDBLAD & PIANA SRL Assistenza tecnica Via Mugello 70 00141 Roma Tel: 06 812 5617 – 06 886 3317 Fax: 06 810 4848 e-mail: <u>lindblad@tin.it</u> www.fotocontrollo.com