

Modernizacja systemu sterowania ruchem drogowym

Miasto: Zielona Góra

Skrzyżowanie: Obiekt nr 1 Waryńskiego - Wyjazd ze Szpitala

Tabela nr 5. Zestawienie detektorów magnetycznych i ich rola w algorytmach sterowania

Lp.	Detektory elektromagnetyczne													
	Nazwa - symbol detektora	Opis, charakterystyka detektora	Wymiary geometryczne detektora		Ilość zwojów w pętli	Lokalizacja detektora na pasie ruchu			Powiązanie grup sygnalizacyjnych z detektorami					
			Długość	Szerokość		Od linii P-14	Od krawędzi pasa ruchu		Funkcja w algorytmie					Krok akomodacji
							Prawej	Lewej	Przypisanie do grupy - relacja	Numer fazy ruchu	Przywołanie fazy	Zliczanie pojazdów	Akomodacja	
1	2	3	4	5		6	7	8	9	10	11	12	13	14
1.	D1.1	skośna 45°	3,0	0,75	5	2	0,3	0,5	K1a	1		X		
2.	D1.2	prostokątna	20,3	1,25	2	14,6	0,95	1,15	K1a				X	1,5
3.	D2.1	skośna 45°	2,8	0,75	5	2	0,5	0,5	K1b			X		
4.	D2.2	prostokątna	21,0	1,10	2	15,3	1,15	1,15	K1b				X	1,5
5.	D3.1	skośna 45°	3,0	0,75	5	2	0,5	0,3	K1L		X	X		
6.	D3.2	prostokątna	16,5	1,15	2	10	1,15	0,95	K1L		X		X	1,5
7.	D4.1	prostokątna	20,0	1,00	2	10	0,9	1,1	K2	3 do 3.3			X	1,5
8.	D4.P	skośna 45°	3,0	0,75	5	wg proj.	0,3	0,58	K2 (P)			X		
9.	D4.W	skośna 45°	2,8	0,75	5	wg proj.	0,3	0,6	K2 (W)			X		
10.	D5.1	skośna 45°	3,0	0,75	5	2	0,6	0,6	K2L			X		
11.	D6.P	skośna 45°	3,0	0,75	5	wg proj.	0,3	0,6	K3a,b,c (P)	1.1, 2, 2.1		X		
12.	D6.W	skośna 45°	4,0	0,75	5	wg proj.	0,6	0,6	K3a,b,c (W)			X		
13.	D7	skośna 45°	2,9	0,75	5	2	0,6	0,6	K3a,b,c (W)			X		
14.	D8	skośna 45°	2,9	0,75	5	2	0,6	0,3	K3d,e (L)			X		
15.	D9	skośna 45°	2,8	0,75	5	wg proj.	0,6	0,6	K4p	3, 3.2		X		
16.	D10	skośna 45°	2,9	0,75	5	2	0,3	0,6	K4w		X	X	X	1,5