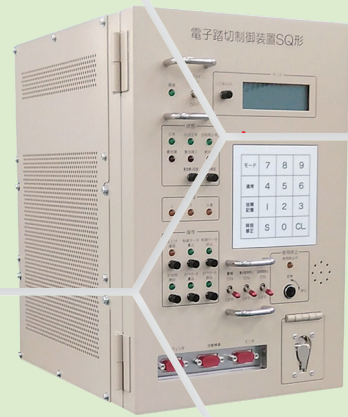


踏切制御装置



電子踏切制御装置 (SQ 形)

概要

電子踏切制御装置SQ形は、制御データを入力することで、踏切毎の線形に対応した制御を行います。

適用可能な線形については2種類の制御モードにより異なります。

スイッチ設定モードはDIP スwitchの組み合わせにより警報開始時間の調整や、簡易構内踏切の制御が可能となります。DIP スwitchは内部の専用基盤に内蔵しています。

支援システムモードは専用ソフトにより、制御データを作成。作成後、CF (コンパクトフラッシュ) 経由で本体にデータを書き込むことで、制御したデータに基づいた警報制御を行うことが可能です。支援システムモードは最大で16経路の制御を行うことが可能です。

【スイッチ設定モード】

①DIPスイッチにより制御データを設定

②適用可能な線形

- ・単線、複線区間にある中間踏切 (上り/下り共 中間にある踏切)
- ・単線及び複線区間にある簡易な構内 (上下のうち、一方が中間、他方の一部が構内に混在するもの)

【支援システムモード】

①専用ソフトにより制御データを設定する

②適用可能な線形

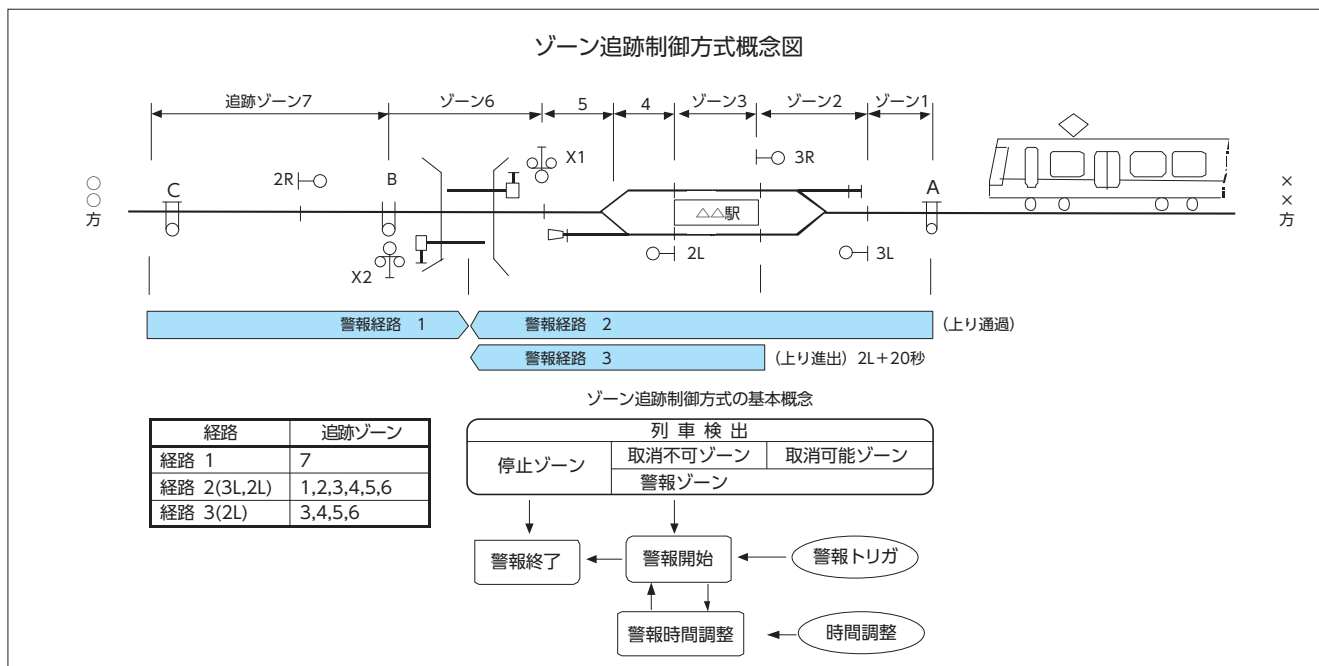
- ・中間踏切、構内/中間の境界に位置する踏切
- ・構内踏切、出発外方にある踏切

特長

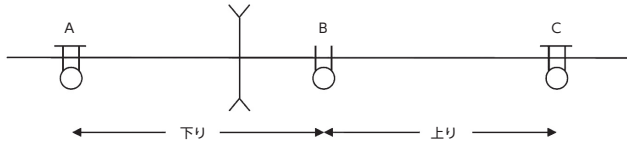
- 遮断機、警報灯、警報スピーカーへは直接出力せずリレーや専用機器を介して出力します。
※専用器具箱もご用意しておりますので、詳しくはお問い合わせ願います。
- 警報制御は始動点から終止点までの列車追跡を行うため、続行対策用制御子は不要です。また、軌道回路/制御子のアオリ対策も強化しております。
- リレー式踏切との置き換えが可能です。
- スイッチ設定モードは他社製電子踏切制御装置との置き換えも可能です。
- 故障時の記録を保存することが可能です。
- オプションでプリンタやモニターを購入いただくことで故障や異常発生への解析が可能です。



SQ形

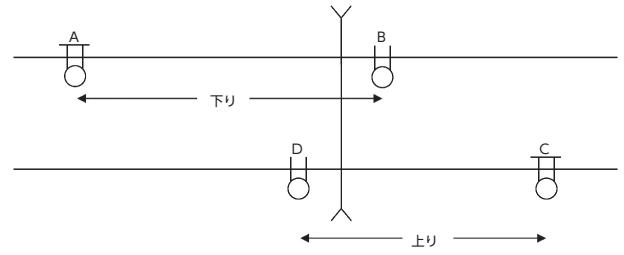


使用可能な線形例（スイッチ設定モード）



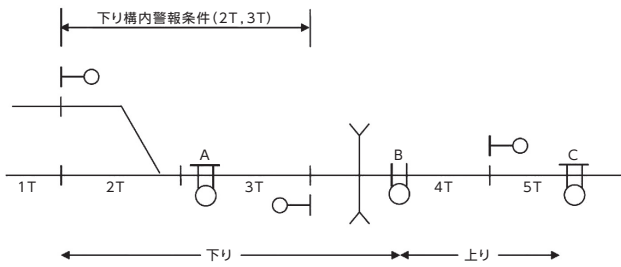
入力例
A：下り警報開始点制御子
B：警報終了点制御子
C：上り警報開始点制御子

単線踏切



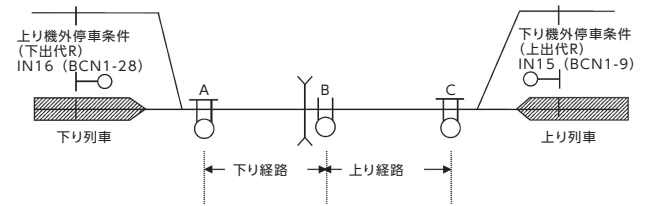
入力例
A：下り警報開始点制御子
B：下り警報終了点制御子
C：上り警報開始点制御子
D：上り警報終了点制御子

複線踏切



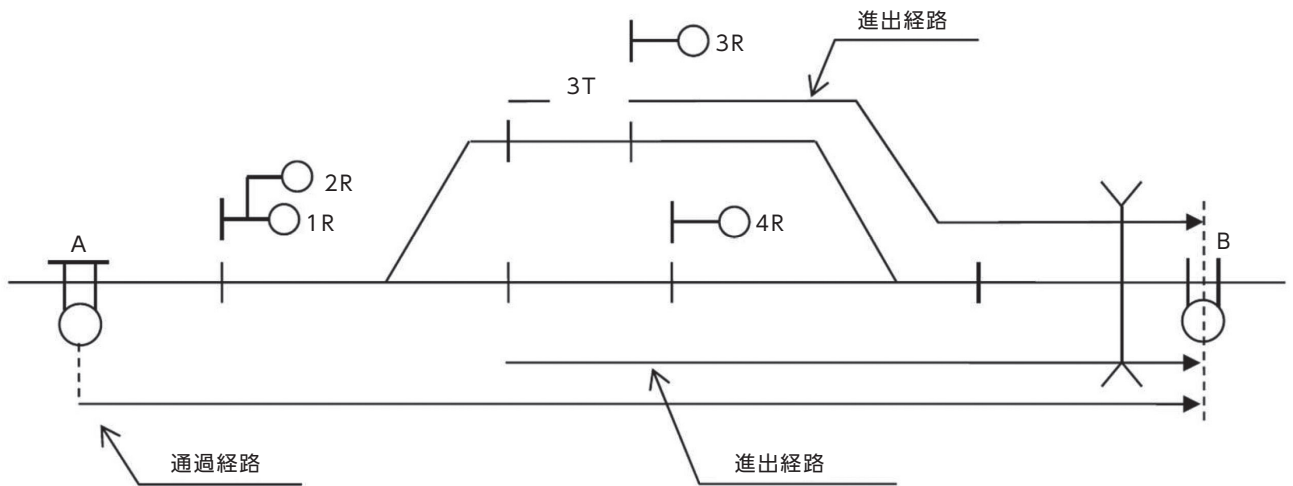
A：下り警報開始点制御子
B：警報終了点制御子
C：上り警報開始点制御子

簡易構内踏切



機外停車条件

使用可能な線形例（支援システムモード）



支援システムモードの線形例

※支援システムモードは最大で16経路まで制御データの設定が可能です

性能

使用環境条件	
設置場所	屋外器具箱(線路脇)
周囲温度	-20℃～+60℃
相対湿度	95%以下(但し結露なきこと)
電源電圧	DC21.6V～28.8V
振動	9.8m/s ² 以下
衝撃	490 m/s ² 以下
絶縁抵抗	電源入力端子と筐体において DC500V で 10MΩ以上
耐電圧	電源入力端子と筐体間において AC1500V(実効値)1分以上加圧

性能		
外部入力点数	64点	DC24V 20mA以下
外部出力点数	12点	DC10～30V,0.125A(最大)
外部通信	対モニタ装置 - 通信仕様	RS232C 調歩同期
	対プリンタ - 通信仕様	RS232C 調歩同期
	対自動検査装置 - 通信仕様	RS422 HDLC
	対列番伝送装置 - 通信仕様	RS422 HDLC
	対伝送部 - 通信仕様	RS422 その他未定
電源入力	論理部	DC18V～DC32V(15A以下)
消費電流	入力64点、出力12点使用時	4.0A
	論理部単体	1.5A

設計支援ツール (専用ソフト)

電子踏切制御装置SQ形において支援システムモードに設定する場合、制御データは設計支援ツール(専用ソフト)による作成が必要です。

本システムは外部の入力条件(最大64入力)に従い、経路毎に鳴動条件(警報開始条件)、終止条件(警報終止条件)、その他踏切毎の個別条件が設定可能です。

最大で16経路の制御を設定することができ、直感的な操作を可能としています。

