

## **PUESTO DE CONTROL PARA LA DETERMINACIÓN DEL PESO Y LAS DIMENSIONES DE LOS VEHÍCULOS DE CARGA**

### **Equipado con:**

**BÁSCULA AL PASO FIJA O PORTATIL PARA PESAR VEHÍCULOS DE CARGA EJE POR EJE EN MODO DINAMICO.**

**SENSOR LASER "AUTOSENSE II" PARA DETERMINACIÓN DE LAS DIMENSIONES DE LOS VEHÍCULOS DE CARGA EN CIRCULACIÓN**

**LAZOS INDUCTIVOS PARA CLASIFICACION DE LOS VEHÍCULOS SEGÚN LAS CATEGORÍAS ESTABLECIDAS POR EL REGLAMENTO**

**SISTEMA INFORMATICO PARA AUTOMATIZACIÓN DE LA OPERACIÓN Y ELABORACIÓN DE REPORTES DE VERIFICACIÓN**

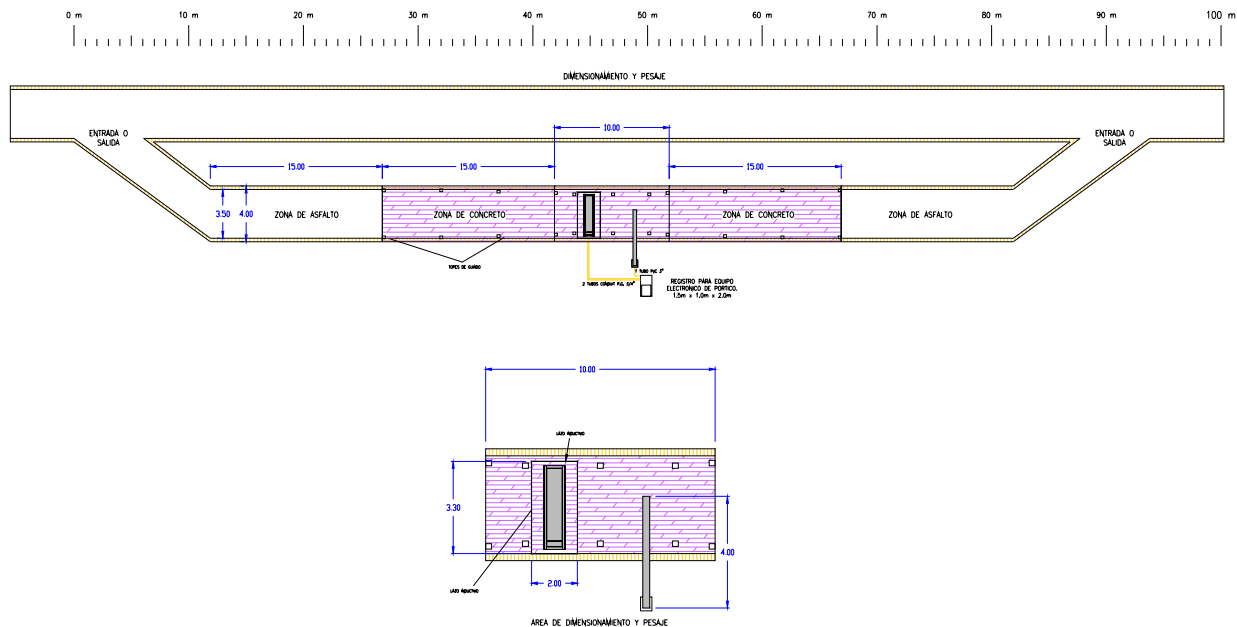
## CARACTERÍSTICAS Y ESPECIFICACIONES TÉCNICAS DE UN PUESTO DE CONTROL PARA VERIFICACION DE PESO Y DIMENSIONES DE VEHÍCULOS DE CARGA.

### Configuración del sistema.

El Micro-Centro para verificación de peso y dimensiones de los vehículos de carga estará equipado con:

- ❑ Un sistema de pesaje al paso, constituido por una báscula fija que pesa eje por eje.
- ❑ Un sensor láser para medición de las tres dimensiones de vehículos en movimiento
- ❑ Equipo informativo.

Los vehículos de carga que sean dirigidos a verificación encontrarán una báscula de pesaje al paso y un sensor láser para determinación automática de dimensiones. Al terminar de pasar bajo el sensor, el camión quedará frente al inspector que controla el sistema, y deberá seguir, o pararse, según lo que el inspector le indique. El sistema estará equipado con un semáforo rojo-verde a la entrada y otro a la salida, de funcionamiento automático y/o manual, que se colocaran donde proceda según la geometría de la instalación.



Al llegar el vehículo a la báscula el lazo inductivo situado alrededor de esta detecta la presencia su presencia, y se determinará en forma automática el peso del vehículo eje por eje y se calcularán los pesos por grupos de ejes y el peso total, así como las sobrecargas por ejes o totales sobre lo autorizado. La bascula también determina la velocidad de cada eje, lo cual se utiliza para corregir la señal de velocidad proporcionada inicialmente por el sensor láser, ya que el vehículo no mantiene una velocidad constante, sino que esta decelerando al pasar,