

1.1.(2) 展開の手引き ~ゲートモニタ (ガンマ・ポール) ~

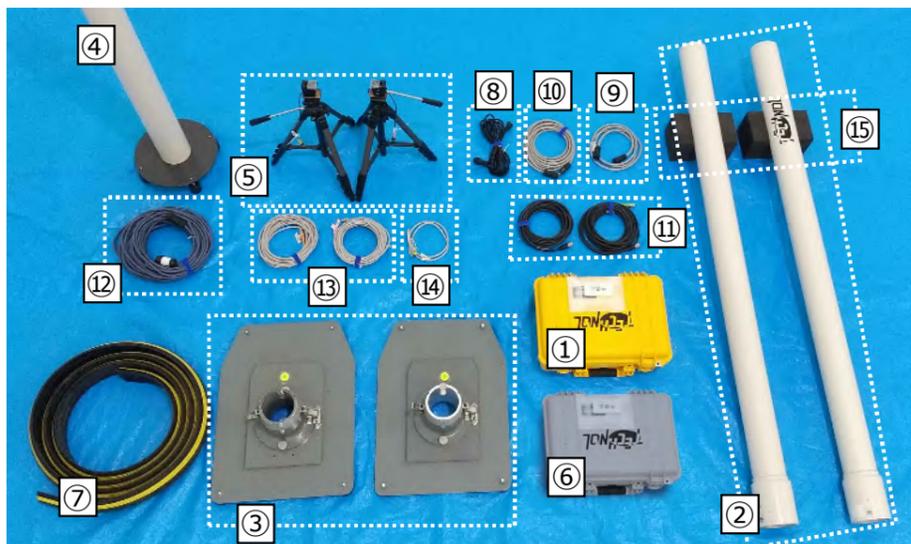
展開目安時間：約40分/2人作業
(ケース開封～運用)

準備品



ケース外観

ケース内観



ケース内容物



その他

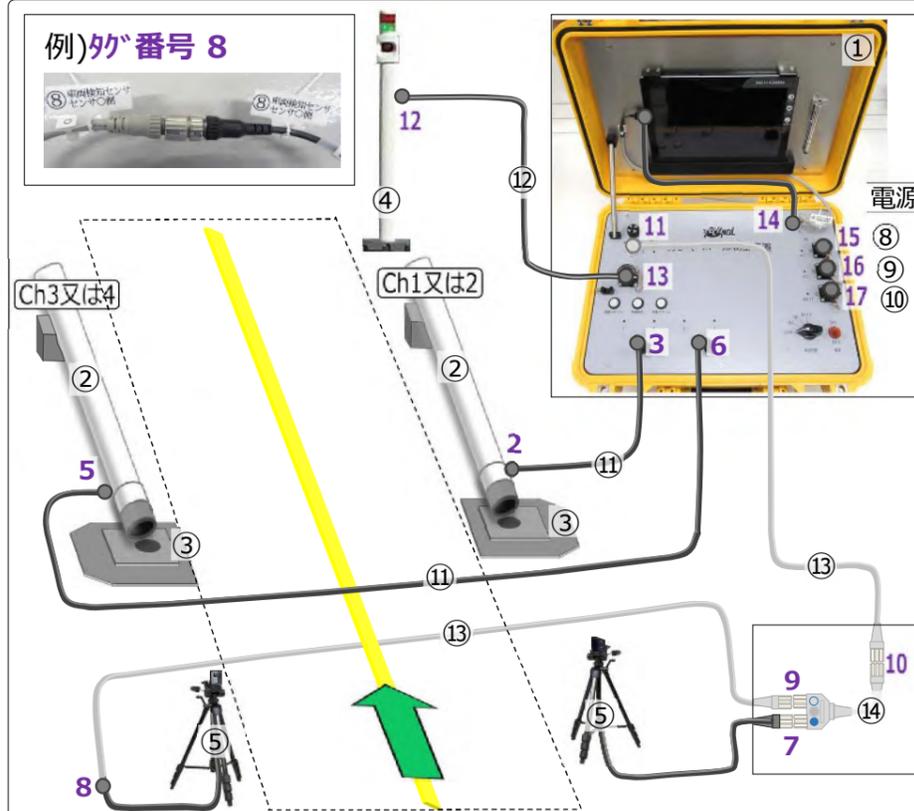
- | | | | |
|----------------|----|---------------|-----|
| ① 制御装置 | 1台 | ⑪ 検出器ケーブル | 2本 |
| ② 検出器 | 2本 | ⑫ 警報表示灯ケーブル | 1本 |
| ③ 台座 | 2枚 | ⑬ 赤外線ケーブル | 2本 |
| ④ 警報表示灯 | 1本 | ⑭ 赤外線ケーブル(二股) | 1本 |
| ⑤ 赤外線センサ | 2個 | ⑮ 緩衝材 | 2個 |
| ⑥ 電池ケース | 1箱 | ⑯ 巻尺 | 1個 |
| ⑦ ケーブルプロテクタ | 1本 | ⑰ 水平器 | 1個 |
| ⑧ 電源ケーブル(AC) | 1本 | ⑱ 単一乾電池 | 30本 |
| ⑨ 電源ケーブル(DC) | 1本 | ⑲ ポリ袋 | |
| ⑩ 電源ケーブル(BATT) | 1本 | | |

Point 接続端子に**カ**番号が付いていない場合は、事前に取り付ける。

完成イメージ



配線図

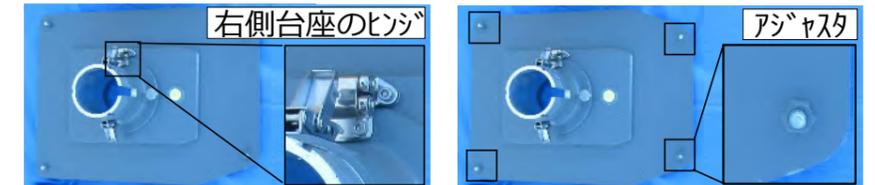


ケーブル名称	接続先	カ番号
⑧ 電源ケーブル(AC)	① 制御装置 ~ 100Vコンセント	15 ~ -
⑨ 電源ケーブル(DC)	① 制御装置 ~ 12Vソケット	16 ~ -
⑩ 電源ケーブル(BATT)	① 制御装置 ~ ⑥ 電池ケース	17 ~ -
⑪ 検出器ケーブル	② 検出器(Ch1又は2) ~ ① 制御装置	2 ~ 3
	② 検出器(Ch3又は4) ~ ① 制御装置	5 ~ 6
⑫ 警報表示灯ケーブル	④ 警報表示灯 ~ ① 制御装置	12 ~ 13
⑬ 赤外線ケーブル	⑭ 赤外線ケーブル(二股) ~ ⑤ 赤外線センサ	8 ~ 9
	⑭ 赤外線ケーブル(二股) ~ ① 制御装置	10 ~ 11
⑭ 赤外線ケーブル(二股)	⑤ 赤外線センサ ~ ⑬ 赤外線ケーブル	7 ~ 9 ~ 10

Point 接続 (差込み側、受け側) の**同じカ番号同士**で接続する。

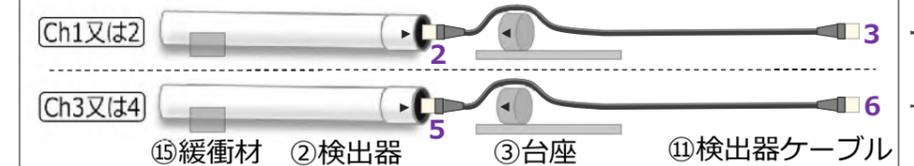
1. 台座・ケーブルプロテクタの設置

(1) ⑯巻尺で設置予定場所の距離を測り約**3.5m**の間隔で③台座を左右に設置(車両進行方向に対し台座のヒンジが奥側)し、⑦ケーブルプロテクタを手前に敷設する。



(2) ⑰水平器を基に、③台座の四隅についているアジャスタを、回し、水平調整をする。

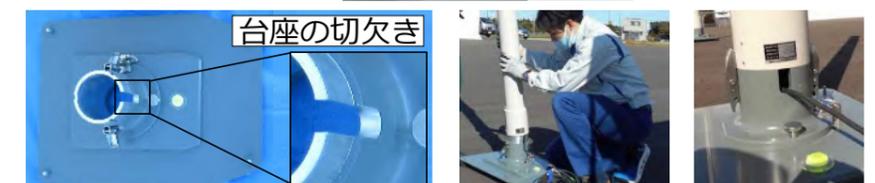
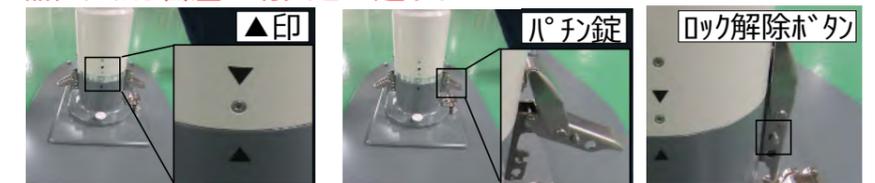
2. 検出器の接続



(1) ②検出器と⑪検出器ケーブルを、同じ**カ**番号同士で接続(接続端子の**5個の爪を合わせ真直ぐ差し込む**)する。



(2) ②検出器と③台座の▲印が合うように接続し、両側のパチパチ2個を施錠(ロック解除ボタンを押しながら解錠)する。⑪**検出器ケーブルは台座の切欠きに通す**。

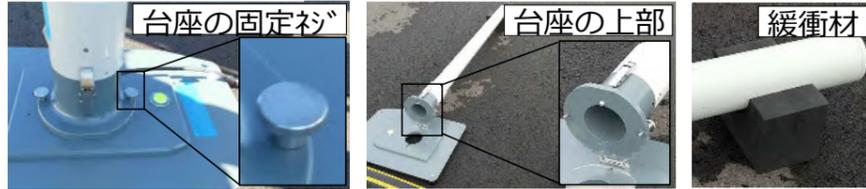


1.1.(2) 展開の手引き ~ゲートモニタ (ガンマ・ポール) ~

展開目安時間：約40分/2人作業
(ケース開封～運用)

2. 検出器の接続

(3) ③台座の固定ネジ2個を反時計回り(約20周が目安)に回して**完全に緩め**、台座の上部を②検出器ごと地面に寝かせる。検出器と地面の間には、⑤緩衝材を敷く。



3. 赤外線センサの接続



Point 通電時は右側の赤外線センサのLEDで動作状況を確認可能

(1) ⑯巻尺で検出器手前の距離を測り、**検出器から約1m**の位置に⑤赤外線センサ(高さ約50cm)が向き合うよう**ケーブル番号(左側：8、右側：7)**を基に**左右へ設置**する。



(2) ⑬⑭赤外線ケーブルと⑤赤外線センサを、**同じケーブル番号同士(7～10)**で**接続**(接続端子の1個の爪を合わせ真直ぐ差し込む)し、**接続端子を1/8回転してロック**する。



4. ケーブルの保護

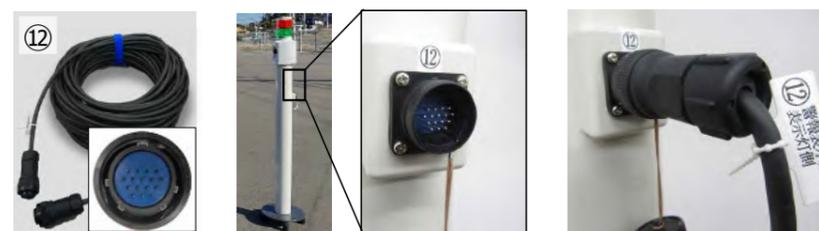
(1) 通過車両が踏む可能性のある⑪検出器ケーブルと⑬赤外線ケーブルを⑦ケーブルプロテクタに収納する。



5. 警報表示灯の接続



(1) ④警報表示灯を設置し、⑫警報表示灯ケーブルの**同じケーブル番号同士(12)**を**接続**(5個の爪を合わせ真直ぐ差し込む)する。



Point ゲートモニタ後方の要員に出力結果を伝達するため、警報表示灯は要員の近く(検出器から約3m以上奥側)に設置。

(2) ④警報表示灯の音量ボリュームを軽く回して音量を調整する。



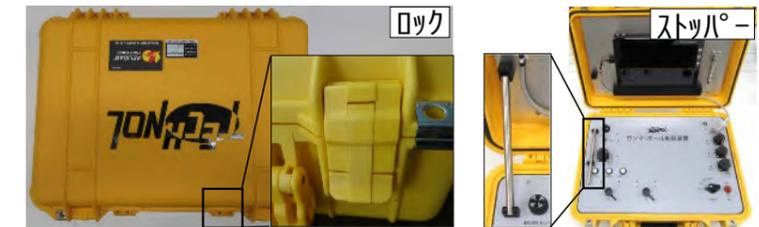
Point ゲートモニタ後方の要員に出力結果を伝達できる、必要最小範囲の音量に留めておく。

6. 制御装置・電源の接続



Point 雨天時は①制御装置に大ポリ袋を被せ、防滴性を補強する。

(1) **右側**の②検出器近くに①制御装置を設置後、取手横の**ロック**を上げてから蓋を開き、蓋の**ストッパー**を上げる。



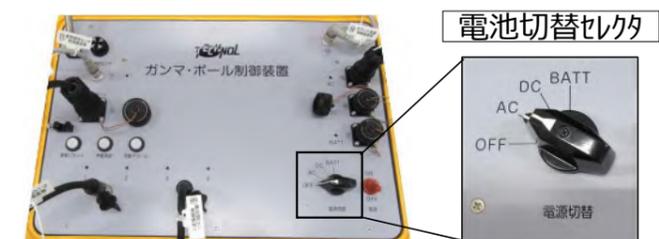
(2) 制御装置と各種ケーブルを、**同じケーブル番号同士(3、6、11、13、14)**で**接続**する。

(3) 使用する電源(AC100Vコンセント、12Vシガーソケット、⑥電池ケース)に合わせて、**ケーブル番号(15～17)**の**いずれか一つ**を選択し、**接続**(5個の爪を合わせ真直ぐ差し込む)する。



Point 感電のおそれがあるため、**電源ケーブルは最後に電源(コンセント等)へ接続**

(4) 選択した電源(AC100Vコンセント、12Vシガーソケット、⑥電池ケース)に、「**電源切替**」レバを合わせる。



例) AC100V電源の場合

1.1.(2) 展開の手引き ～ゲートモニタ (ガンマ・ポール)～

展開目安時間：約40分/2人作業
(ケース開封～運用)

7. 制御装置の起動

(1) 「電源切替」レクタと電源の接続端子が一致していることを確認し、電源スイッチを「ON」にする。

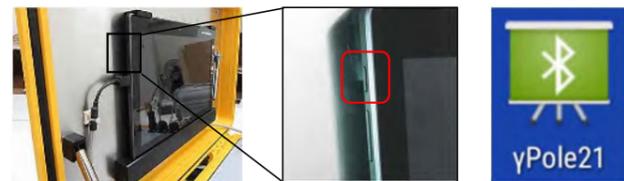


例) AC100V電源の場合

(2) 左右の⑤赤外線センサの角度を調整し赤外線を通信(右側の赤外線センサ上部のLEDが緑色点灯)させる。



(3) タブレットの電源ボタンを長押しして起動後、タブレット画面上の「γ Pole21」をタッチし、アプリを起動する。



(4) 起動後、Ch1、3又はCh2、4に「準備中」が表示されるため、デジタル表示値が表示されるまで待機(約1分間)する。

	準備中	デジタル表示値
Ch1 :	準備中	Ch1 : 48480 cpm(GROSS)
Ch2 :		Ch2 :
Ch3 :	準備中	Ch3 : 49920 cpm(GROSS)
Ch4 :		Ch4 :

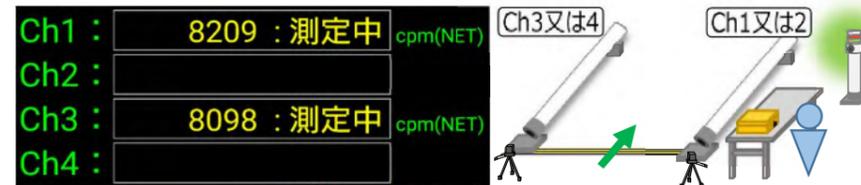
Point 起動直後は、起動してから5分間の余熱時間待つこと。

8. 使用前点検の実施

(1) タブレットを確認し、デジタル表示値が検出器間で同程度であることを確認する。

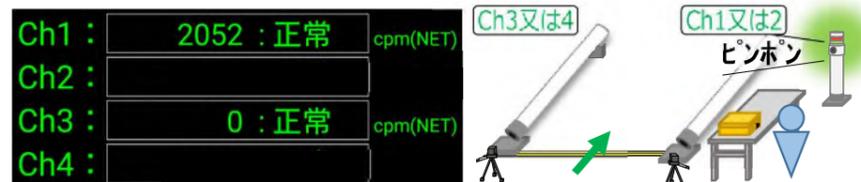
Ch1 :	48480	cpm(GROSS)
Ch2 :		
Ch3 :	49920	cpm(GROSS)
Ch4 :		

(2) 手で赤外線センサを遮ることで、車両通過時を模擬し、車両通過時はCh1、3又はCh2、4に「測定中」画面表示、緑ランプ点滅が出力されることを確認する。

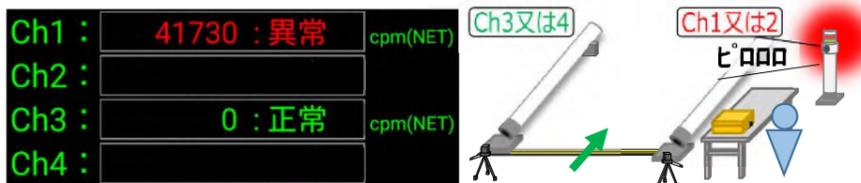


(3) 赤外線センサを遮ることを止め、車両通過後を模擬し、次のいずれかの出力になるか確認する。

①車両通過の3秒後、警報設定値以下の場合はCh1、3又はCh2、4に「正常」画面表示、緑ランプ点灯、音出力(約3秒間)。



②車両通過の3秒後、警報設定値を超えた場合は検知した検出器Ch1、3又はCh2、4に「異常」画面表示、赤ランプ点灯、音出力(約3秒間)。



Point ゲートモニタは、使用前に警報設定値を設定する必要がある。「運用の手引き」を参照。

(4) 結果出力後はバックグラウンド計数率の画面に自動で戻ることを確認する。

正常に動作しない場合の対応

(1) 事象に応じて、以下の対応を試みる。

- ①タブレットの画面が固まって動かない場合
一度タブレットのアプリを終了し、再度立ち上げる。
- ②タブレットのバッテリー残量がない場合
AC電源に切り替えて、タブレットが充電されるか確認する。
- ③タブレットの画面に数値が表示されない場合
検出器-制御装置間の検出器ケーブルの接続を再確認する。
- ④タブレット画面に「測定中」が表示されたままの場合
左右に設置されている赤外線センサ同士が通信できているか確認する。

(2) 上記事象に該当しない場合は、**検査責任者補佐員**に無線・トランシーバ等を用いて伝達する。