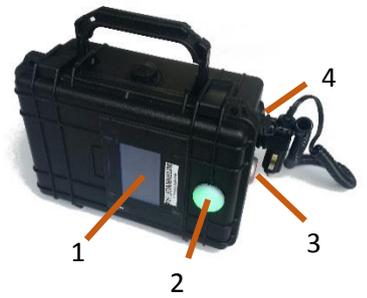


Kurzübersicht ARGUS OBU – Onboard Unit



Systemstart

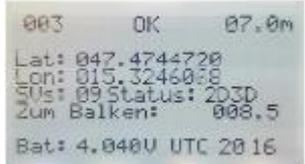
Anzeige der Software Version
Durch Einschalten des Hauptschalters (4) (Versorgung über Akku) oder Einstecken am Zigarettenanzünder startet die OBU.
Während des Startvorgangs wird ein akustischer Ton abgegeben

1



„kein Funk“ - System außer Funkreichweite

die OBU befindet sich außerhalb der Anlagenreichweite
→ keine Alarmierung möglich



„OK“ - System betriebsbereit, normaler Betriebszustand

→ Funkverbindung vorhanden
→ zur Zeit kein ALARM
→ Abstand zum Balken wird angezeigt



Höhenüberschreitung vorhanden – Fahrzeug ist NICHT Verursacher

Der ALARM ist weiter entfernt, als dieses Fahrzeug beeinflussen kann



Höhenüberschreitung vorhanden – FZ ist wahrscheinlich Verursacher

Der ALARM ist innerhalb des Wirkungsbereiches des Fahrzeuges (Aktionsradius)
→ ALARMTON kann mit Taster (3) abgeschaltet werden



Standby

durch Halten der Taste (3) für 3 Sekunden + 3x kurz drücken
Die OBU wird deaktiviert → in diesem Zustand kann geladen werden
→ OBU reagiert nicht auf Alarmierungen
→ Diese OBU wird vom System nicht berücksichtigt
→ Verlassen des Standby Modus: 1x drücken des Tasters (3)



Menü

durch 5 Sek. langes drücken der Taste (3)
→ verändern des Aktionsradius: Taste (3) mehrmals kurz drücken
→ übernehmen des neuen Wertes: langes Drücken der Taste (3)
→ Abbruch: warten, bis Menü von selbst verlassen wird

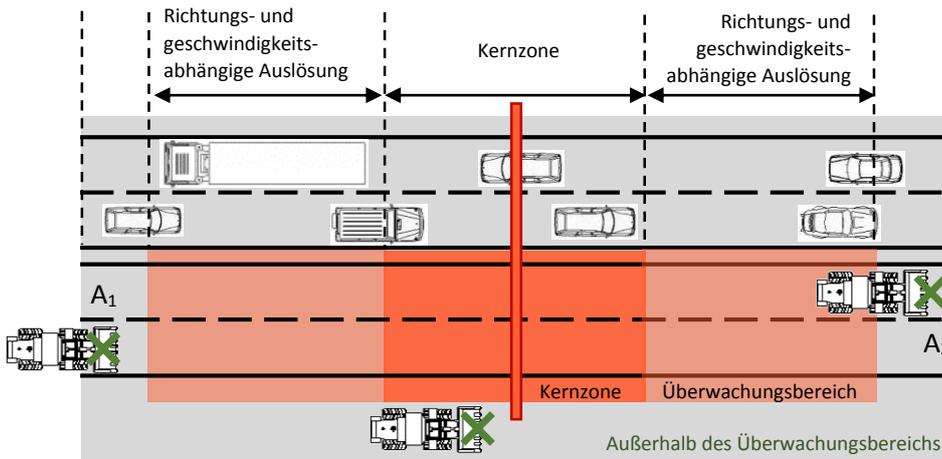
2

Normalbetrieb



Kurzübersicht - ARGUS – Klassifizierung der Höhenüberschreitungen

A – HÜ außerhalb des Überw.bereichs → KEIN ALARM



außerhalb Überwachungsbereich

Jede HÜ wird ALARMIERT !

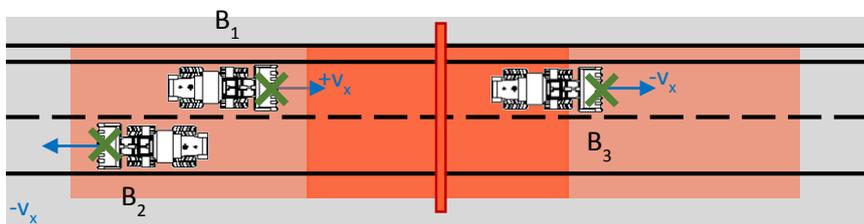
HÜ wird geschwindigkeits- und richtungsabhängig ALARMIERT !!!

Eine Höhenüberschreitung (HÜ) wird nur im roten Bereich alarmiert

Höhenüberschreitung **außerhalb des Überwachungsbereichs**:
→ es wird KEIN Alarm ausgelöst

```
003 OK 07.0m
Lat: 047.4744720
Lon: 015.3246038
SU: 09 Status: ZSD
Zum Balken: 008.5
Bat: 4.040U UTC 2016
```

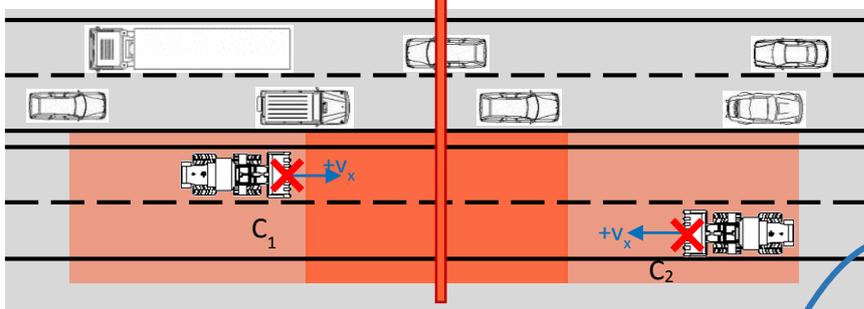
B – zu langsam oder falsche Richtung → KEIN ALARM



B1 ist zu langsam,
B2 und B3 bewegen sich von der ÜK weg → KEIN Alarm

```
003 OK 07.0m
Lat: 047.4744720
Lon: 015.3246038
SU: 09 Status: ZSD
Zum Balken: 008.5
Bat: 4.040U UTC 2016
```

C – HÜ in Richtung ÜKK – Fahrzeug zu schnell → ALARM

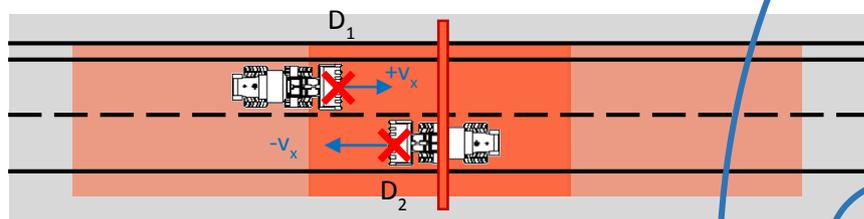


B1, B2 bewegen sich Richtung ÜKK und überschreiten die Alarmierungsgeschwindigkeit → lösen Alarm aus

```
003 ALARM 07.0m
Zum Alarm: 001.3
Zum Balken: 009.5
Anzahl Alarme: 1
Bat: 4.030U UTC 2018
```



D – HÜ in der Kernzone → ALARM

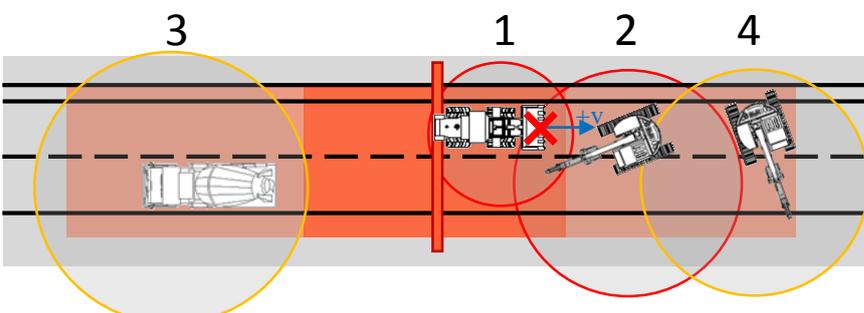


D1 und D2 Höhenüberschreitung in der Kernzone → lösen IMMER aus

```
003 ALARM 07.0m
Zum Alarm: 001.3
Zum Balken: 009.5
Anzahl Alarme: 1
Bat: 4.030U UTC 2018
```



Alarmierungsverhalten im Falle eines ALARMS



OBU 1 und 2 **ALARMIEREN**
Der ALARM befindet sich innerhalb des Aktionsradius

```
003 ALARM 07.0m
Zum Alarm: 001.3
Zum Balken: 009.5
Anzahl Alarme: 1
Bat: 4.030U UTC 2018
```



OBU 3 und 4 **WARNEN**.
ALARM außerhalb des Aktionsradius

```
003 WARNUNG 07.0m
Zum Alarm: 306.6
Zum Balken: 008.7
Anzahl Alarme: 1
Bat: 4.041U UTC 2017
```