

# Pesaje Dinámico en Carreteras

Dr. Manuel de Jesús Fabela Gallegos Octubre 09, 2018







## Introducción. Vehículos de carretera

- Satisfacen la necesidad de desplazar bienes y/o personas. Imprescindibles en la actualidad.
- Su operación requiere de un conductor y de infraestructura carretera para transitar, sujeta a las condiciones del entorno
- El tránsito se sustenta en aspectos básicos como:
  - Seguridad vial (convivencia del sistema de transporte)
  - Uso adecuado de infraestructura (conservación)
  - Productividad y sustentabilidad del transporte
  - Protección al medio ambiente









# **Autotransporte**

- Características:
  - Vehículos de grandes dimensiones
  - Alta capacidad de carga / pasajeros
  - Elevada potencialidad de daño en accidentes
  - Gran potencialidad de daño a infraestructura
- Sobrepeso: Preocupación agudizada por:
  - Siniestralidad y severidad de accidentes
  - Deterioro de caminos
- Dimensiones y operación
  - Compatibilidad de geometría de vehículos y carreteras









## **Autotransporte...**

- Regulación: Establecer criterios para armonizar los elementos del sistema de transporte
  - Conductor
  - Vehículo
  - Infraestructura (entorno)
- Principal Norma reguladora: NOM-012-SCT-2
  - Definiciones relevantes de unidades vehiculares
  - Clasificación de configuraciones vehiculares
  - Especificación de límites de pesos y dimensiones
  - Evaluación de la conformidad, verificación del cumplimiento







## **Autotransporte...**

Clasificación y detalles característicos de las configuraciones de doble remolque.

Gladinadion y detailed daractivities de las comigaraciones de debie remeigae.					
Esquema	Nomenclatura	No. de ejes	No. de llantas*	Largo máx., [m]	Peso máx., [ton]
	T2S1R2	5	18	31,0	47,5
	T2S1R3	6	22	31,0	54,5
	T2S2R2	6	22	31,0	54,5
	T3S1R2	6	22	31,0	54,5
	T3S1R3	7	26	31,0	60,5
	T3S2R2	7	26	31,0	60,5
	T3S2R4	9	34	31,0	66,5
	T3S2R3	8	30	31,0	63,0
	T3S3S2	8	30	25,0	60,0
	T2S2S2	6	22	31,0	51,5
*No se considera el uso de llantas de h	T3S2S2	7	26	31,0	58,5

<sup>\*</sup>No se considera el uso de llantas de base ancha en sustitución del arreglo dual.









# Verificación del peso vehicular

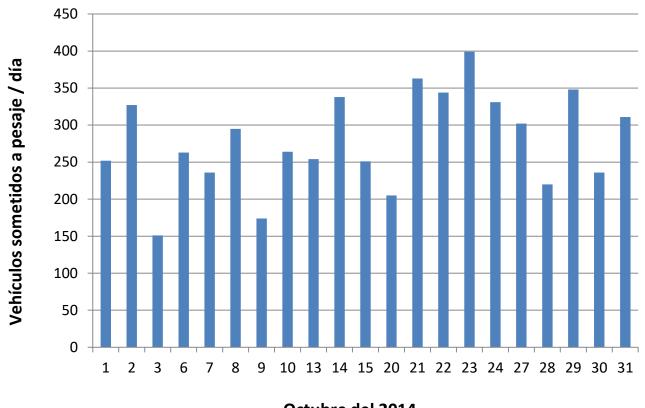
- Determinación del peso para determinar excedentes superiores a 50 kg (490 N)
- Procedimiento de pesaje tradicional:
  - Determinación de peso total (PBV)
  - Básculas estáticas
  - Alta exactitud (± 10 kg)
- Requerimiento de operación: Colocar vehículo sobre báscula y mantenerlo quieto
- Tiempo invertido: 5 min a 10 min / vehículo
- Selección discreta, por sospecha







# Verificación del peso vehicular...













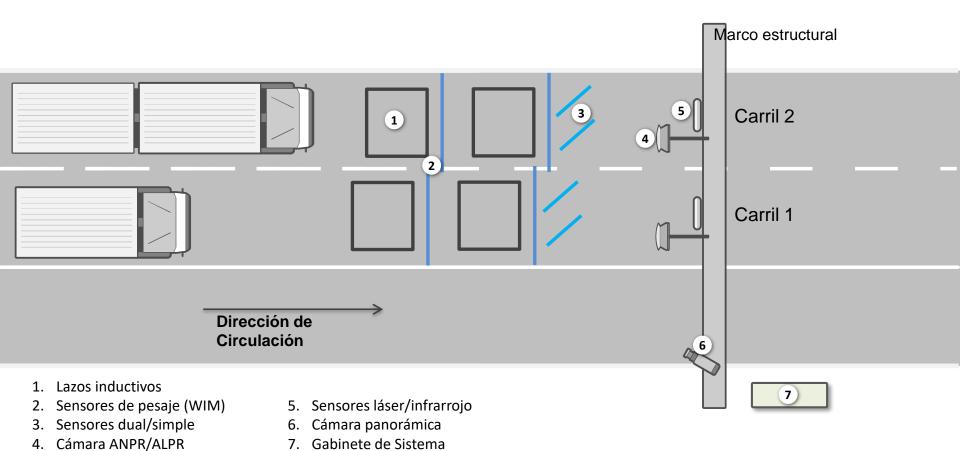
# Pesaje en movimiento (WIM)

- Técnica alterna, sin interrupción del flujo vehicular
- Pesaje de todo vehículo circulante (1 a 2 s/veh/carril)
- Distintas tecnologías disponibles
- Capacidad de determinar peso por eje o lado de eje
- Posible medición de parámetros de operación
- Combinación con esquemas de medición de dimensiones
- Combinación con esquemas de identificación

















### Parámetros de medición

- Peso
  - Total, por eje, por rueda
- Ejes
  - Número, grupos
- Arreglo de llantas
  - Dual, sencilla
- Dimensiones
  - Largo, alto, ancho

- Operación
  - Velocidad, carril, sentido de flujo
- Identificación
  - Placa (ANPR, ALPR)
- Comunicación
  - Almacenamiento, bases de datos, comparación, despliegue WEB







# Proyecto de evaluación

- Pista de pruebas del Centro Experimental Nacional de Innovación Tecnológica para la Seguridad Vehicular del IMT
  - Óvalo principal de 2 km de longitud







# Centro Experimental Nacional de Innovación Tecnológica para la Seguridad Vehicular

- (CENIT-Seguridad Vehicular)
  - Pista oval de aproximadamente 2 km de longitud (1950 m)
  - Ancho general 7 m (2 carriles de 3,5 m)
  - Rectas de 500 m y curvas de 150 m
  - Pendiente longitudinal de 1,13% máx.
  - Pendiente transversal (bombeo) 2%
  - Curva circular peraltada 10%
  - Pistas circulares planas de 150 m y 60 m de radio
  - Sección recta de 14 m de ancho, 400 m de longitud
  - Coeficiente promedio de fricción de 0,65







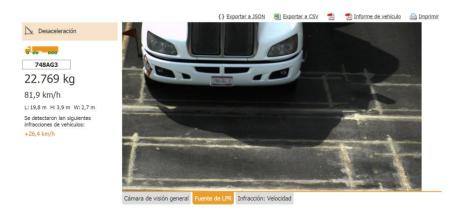














4NDA25 12.551 kg

38,6 km/h L: 10,3 m H: 3 m W: 2,4 m





Se detectaron lan siguientes infracciones de vehículos:

+0,8% (GVW) +4,5% (#4-5)













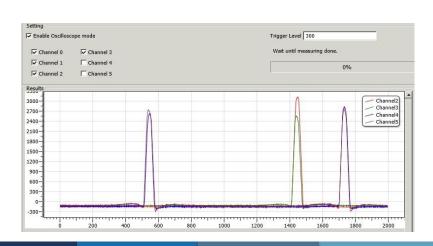


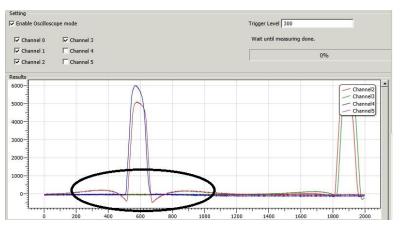






- Algunos resultados:
  - Velocidad. 95% de mediciones ±3,3% (±1,3 km/h)
  - Peso PBV. 95% de mediciones ± 14% (1ra)
  - Peso PBV. 95% de mediciones ± 8% (2da)
  - Peso PBV. 95% de mediciones ± 4% (3ra)







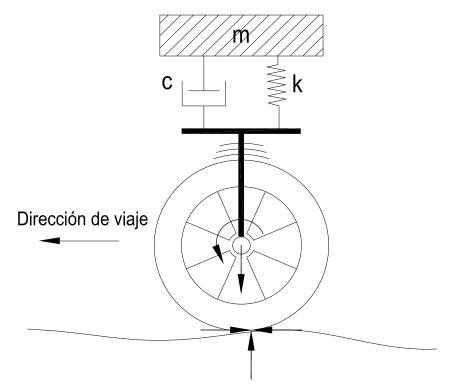






# Sobre el pesaje dinámico

Interacción dinámica entre llantas y superficie del camino









# Sobre el pesaje dinámico...

- Realmente, ¿qué se mide?
- ¿Qué se requiere, peso o masa?
- Peso
  - Producto de masa por valor de aceleración de la gravedad
    P = m·g
  - Dependiente del valor local de g
- Masa
  - Valor inmune a condiciones físicas y topográficas
  - Determinación indirecta a partir del peso







# Sobre instalación y operación

- Acondicionamiento del sitio de acuerdo a recomendaciones y prácticas recomendables (ASTM E-1318 / COST 323, PROY-NOM-198-SCFI-2017)
  - Selección del sitio de ubicación
  - Proceso de instalación
  - Preparación física de infraestructura y superficie
  - Puesta a punto, procesos de calibración y verificación
- ilmportante!
  - Manejo de sensibilidad de sensores
  - Algoritmos de estimación de masa
  - Verificación de capacidad estructural con criterios de deflexión y espesor de capas







#### A considerar:

- Se hace referencia a peso, pero se requiere masa
- Medición directa de la masa de los vehículos en circulación, no es una tarea práctica sencilla
- La medición del "peso" a través de la fuerza de interacción dinámica entre llantas – camino
- Sistemas de pesaje en movimiento con potencial de aplicación al disminuir incertidumbres de medición
- Conocer la masa de los vehículos que circulan por carretera permiten definir estrategias para incrementar la seguridad y reducir deterioro de caminos









# INGENIERÍA VEHICULAR E INTEGRIDAD ESTRUCTURAL



(442) 2169777 ext. 3102



ivie@imt.mx



www.imt.mx



