

Video systém pro vizuální kontrolu trati a jejího bezprostředního okolí umístěného na stanovišti strojvedoucího (Driver's View Video)

- dodávka + montáž,
- plná kompatibilita a synergická funkčnost s již provozovaným systémem Laser Scanner LSM Q 2501,
- zcela přesné určení místa závady v průjezdném profilu,
- určení přesné specifikace závady,
- zjištění a určení dalších závad na svršku a spodku tunelu i trati.
- poskytování video záznamu ve vysokém rozlišení a jeho ukládání na pevném disku záznamového počítače,
- příjem informace o koleji a signálu GPS,
- navýšení, resp. výměna generátoru,

V rámci dodávky bude:

- osazeno 8, nebo 10 světlometů HQL o výkonu 500, nebo 575 W, toto dle možnosti prostorového uspořádání plochy vzhledem k funkci Laser scanneru VQ 450-T,
- světelný tok světlometu je 40.000lm u 500 W, nebo 45.000 lm u 575 W,
- rozlišení dodané kamery je 1920 x 1080 (full HD),
- frekvence snímání je 25 Hz,
- snímací úhel je 71.6 ° x 44.2 °,
- Doplnění PC systému měřicího vozu,
- stanoviště bude doplněno o zobrazovací monitor 24",
- budou osazeny jednotky: duální optická jednotka, interní navigační jednotka, úložiště pro video záznam, video switch, rack pro usazení technologie,
- SW video systému pro prohlížení a záznam,
- Celý video systém bude integrován do centrálního serveru EM-1 a centrálního analytického PC s označením EM-2 a přenos bude zajištěn přepínači KVM 16 in / 4 out,
- Video systém musí po síti přijímat informace o koleji a souřadnicích GPS z palubního síťového počítače s analytickým,
- systémem na bázi operačního systému Windows. Každé uložené zobrazení musí být opatřeno informací, jako je lokace, GPS, divize / subdivize / trať / kód / kolej apod.,
- Pro každý sejmutý obraz musí video systém serveru odeslat informaci o poloze. Informace o poloze musí být uložena společně se všemi ostatními naměřenými údaji o koleji, tzn. propojení videozáznamů s údaji o trati.
- Nainstalované přídavné reflektory musí mít funkci tzv. přepínání za tepla, tedy leze je dočasně vypínat, aby nedocházelo k osliňování strojvedoucích v protijedoucích vozidlech.