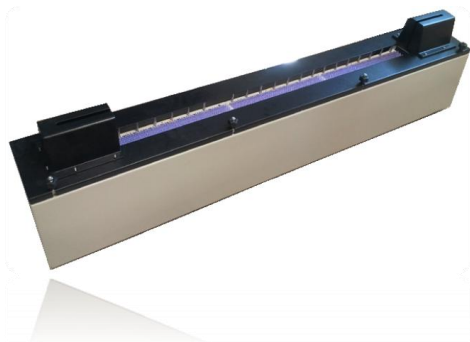


Su misión es la de auscultar la catenaria registrando medidas de altura y descentramiento. La altura de la catenaria y el descentramiento se miden sin contacto por visión artificial.

- Aviso de alarmas en tiempo real.
- Detección de apoyos por tecnología láser y software.
- Compensación de la suspensión por Potenciómetro o LVDT.
- Registro de posición del vehículo por GPS y odometría.
- Grabación y visualización de video con datos de la auscultación. Toma muestras cada 0.25 m
- Almacenamiento de la auscultación en base de datos.
- Cálculos de la pendiente, flecha y contra-flecha.
- Permite la visualización, impresión y exportación.



Características principales

- Velocidad máxima de auscultación: 60 km/h – 160 Km/h.
- Rango de medición de la altura: 4.4 m – 6.2 m.
- Rango de medición de descentramiento: de -45 cm a +45 cm.
- Resolución de altura y descentramiento: 1.4 mm con una precisión del 0.06 %.

COMPENSACIÓN DE LA SUSPENSIÓN LVDT.

- Rango de medición de la suspensión: ± 50 mm.
- El error de medición del aplastamiento permitido es $\leq \epsilon\% = 10.0$ (5 mm).
- El error de medición de la basculación permitido es $\leq \epsilon\% = 2.5$ (5 mm).

LECTURA DE LA POSICIÓN DEL VEHÍCULO POR GPS

- Interface serie RS232 (protocolo NMEA0183).
- Sensibilidad: -150 dbM.
- Ratio de salida de datos: 0.5-4 Hz.
- Precisión con DGPS: 2.6 m.
- 3 canales SBAS (BASS-Egnos-Rtcm).

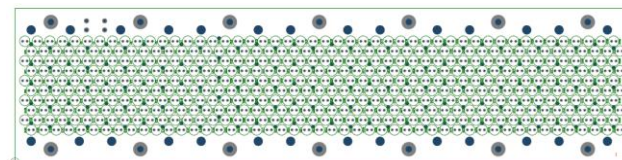
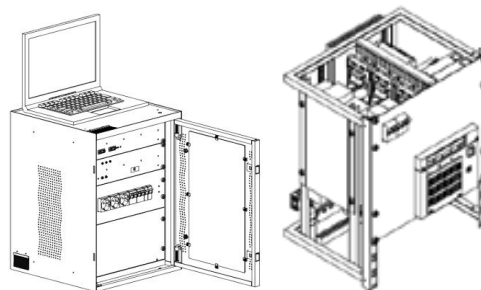
DETECCIÓN AUTOMÁTICA DE POSTES POR TECNOLOGÍA LÁSER

- Frecuencia de funcionamiento: 250 Hz.
- Rango de funcionamiento: 200 – 6000 mm.
- Grado de protección IP67.

GRABACIÓN Y VISUALIZACIÓN DE LA AUSCULTACIÓN REALIZADA

- Cámara submarina tubular IP68 con sensor CCD 1/3” y óptica fija de 3,6 mm.
- Resolución de la cámara de 420 LTV con ajuste automático de luminosidad (AES).
- Iluminación mínima de 1 Lux a F 2.0.
- Videos de resolución VGA (640x480) a 25 fps en formato comprimido 3ivx MPEG-4.

Características mecánicas



SISTEMA DE ILUMINACIÓN INFLARROJA

