

■ Организация видеоконтроля для обеспечения посадки и высадки пассажиров

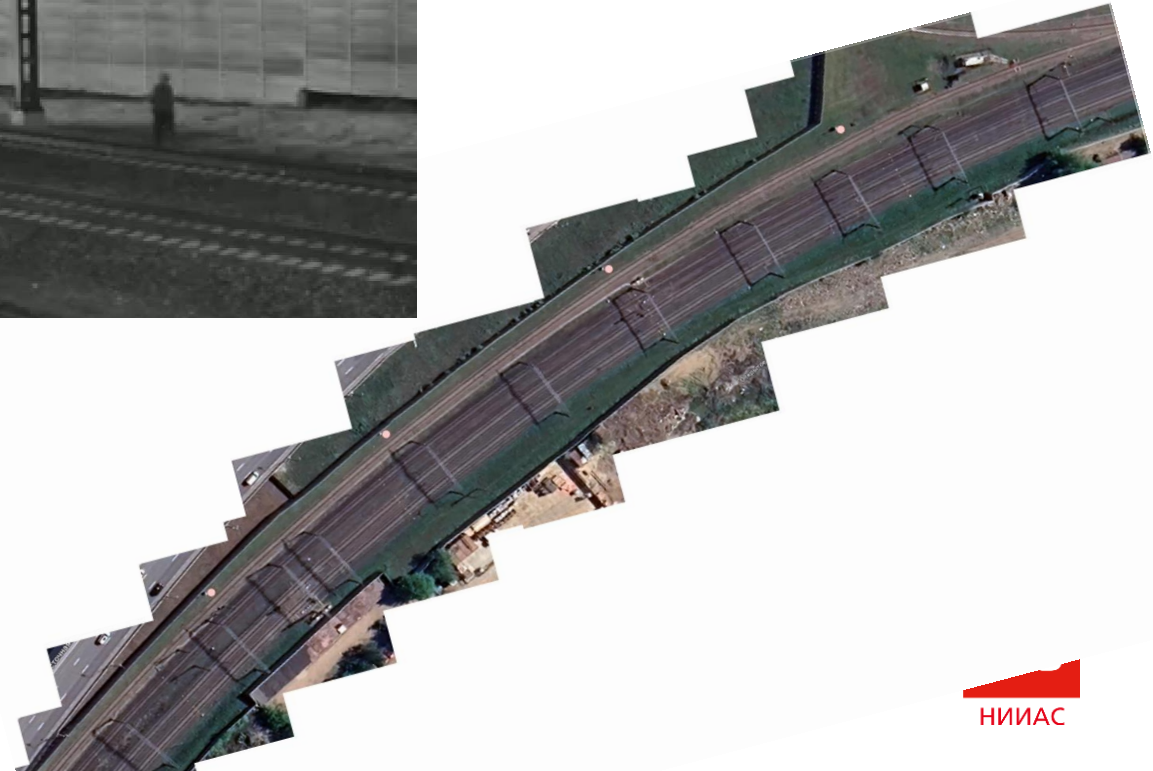
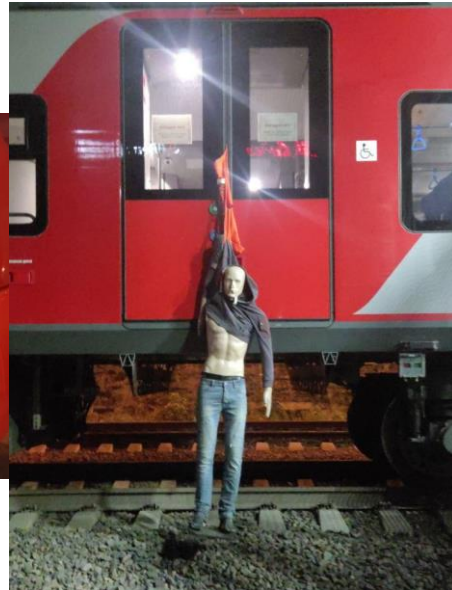
/// Докладчик:

Попов Павел

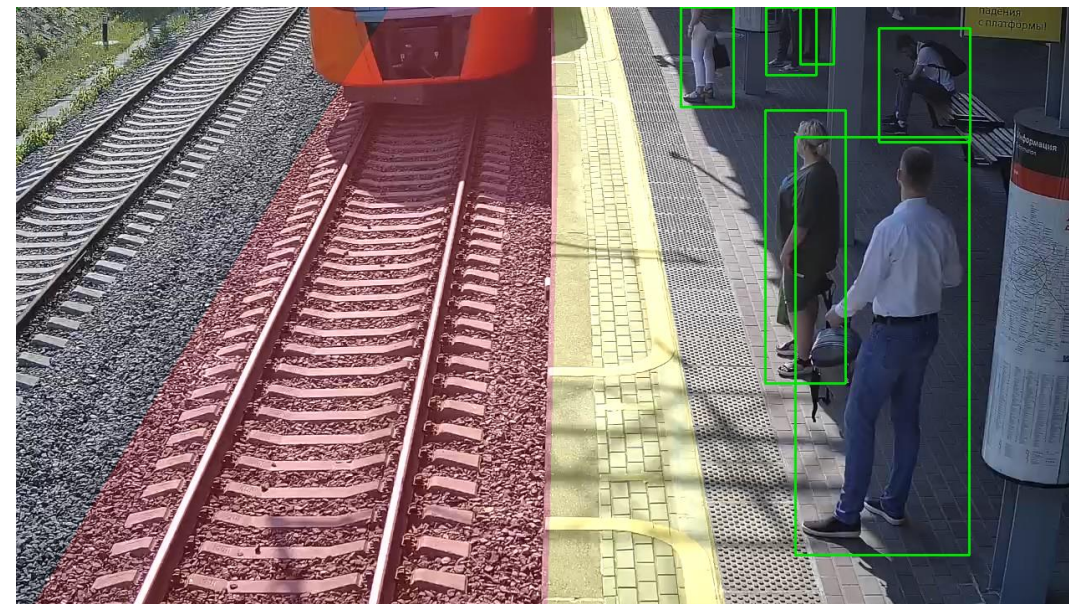
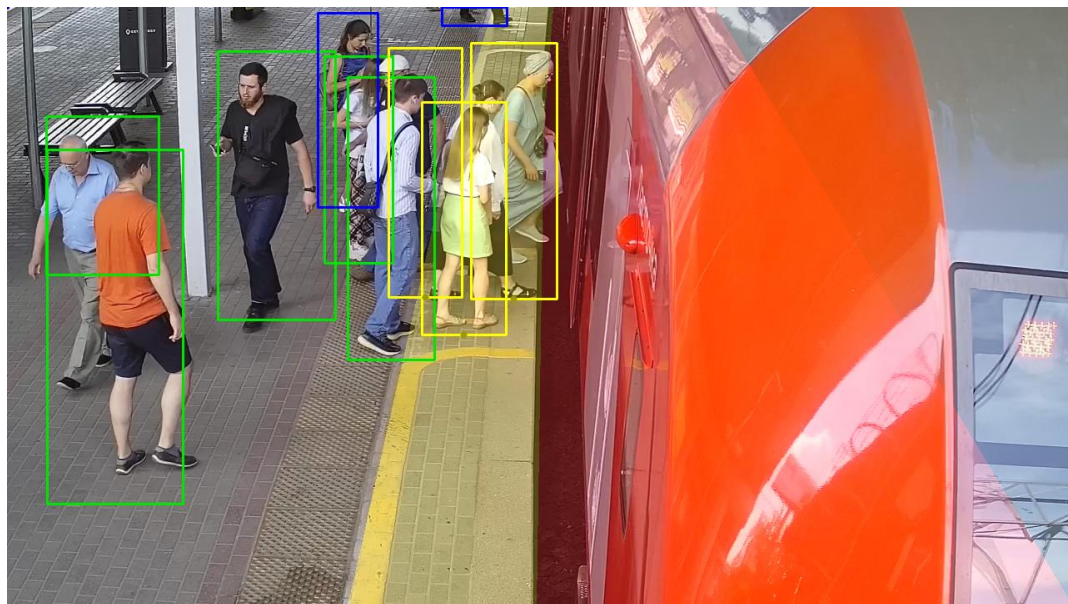
АО НИИАС

Видеоконтроль для обеспечения безопасности

Задачи на МЦК



Обеспечение безопасности посадки и высадки пассажиров



Испытания системы контроля посадки и высадки пассажиров

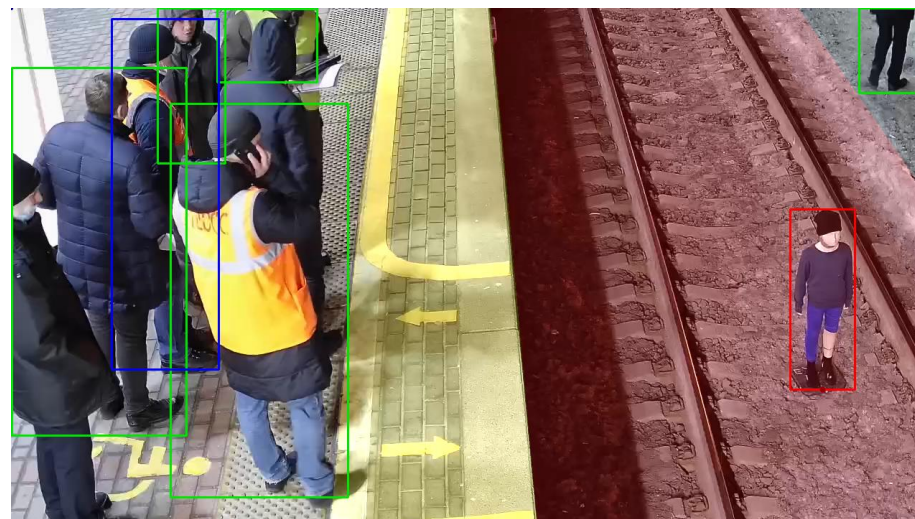
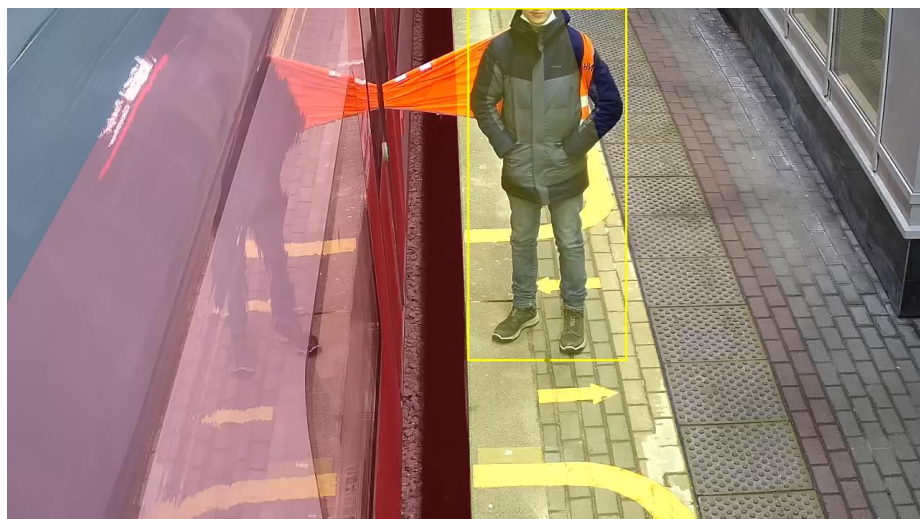
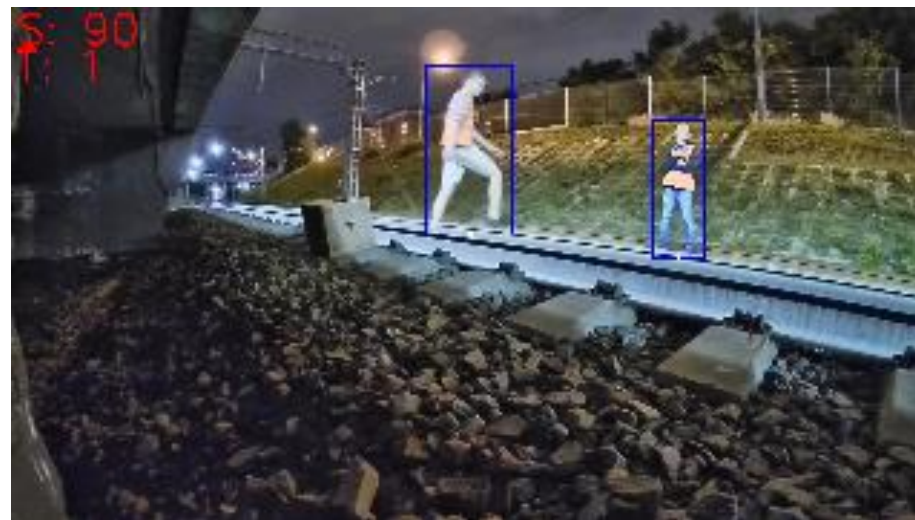
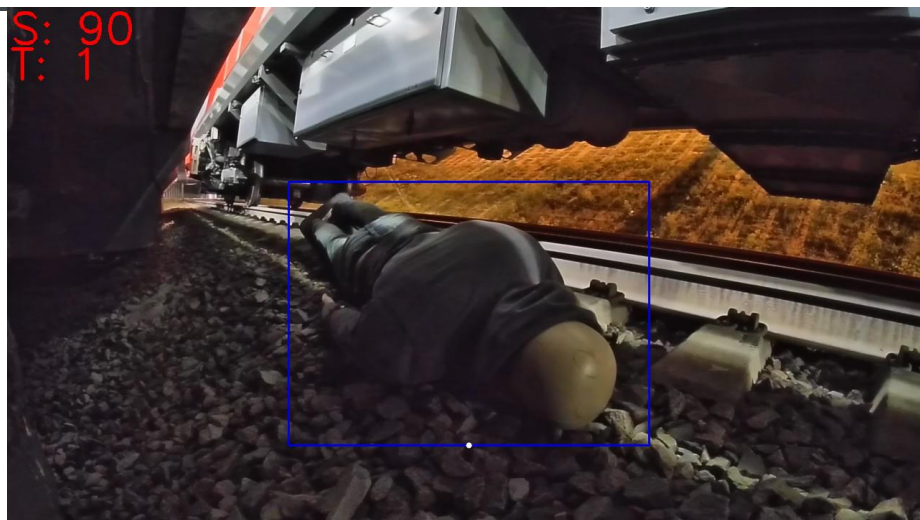
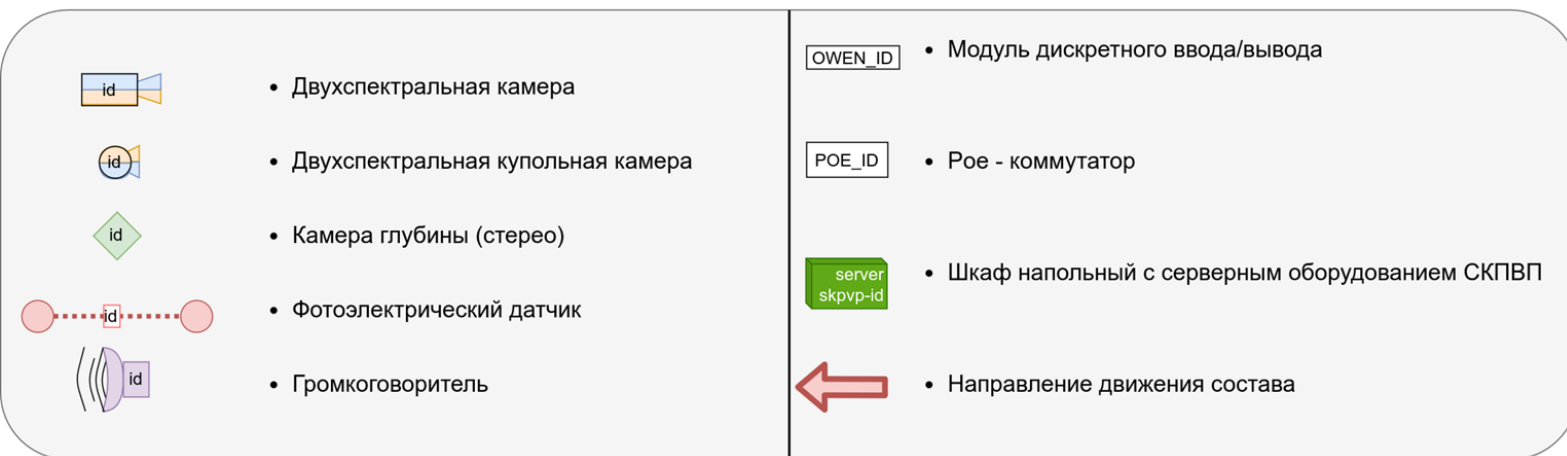
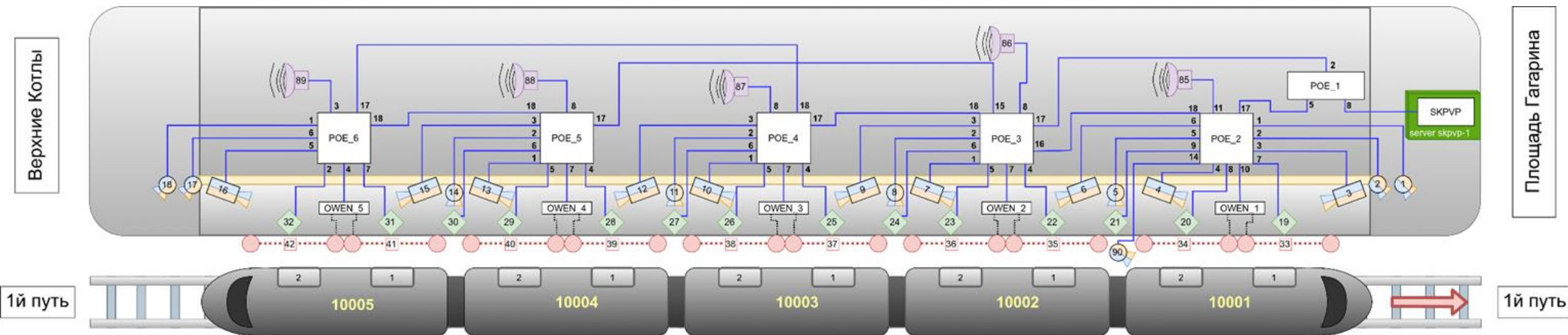


Схема подключения сенсоров

Концепция СКПВП (Система Контроля Посадки Высадки Пассажиров) на МЦК




АРМ машиниста-оператора

Данные СКПВП на экране АРМ МО

Платформа Крымская-1
32 км 7 пк - 32 км 9 пк

ДИАГН 18:18:10

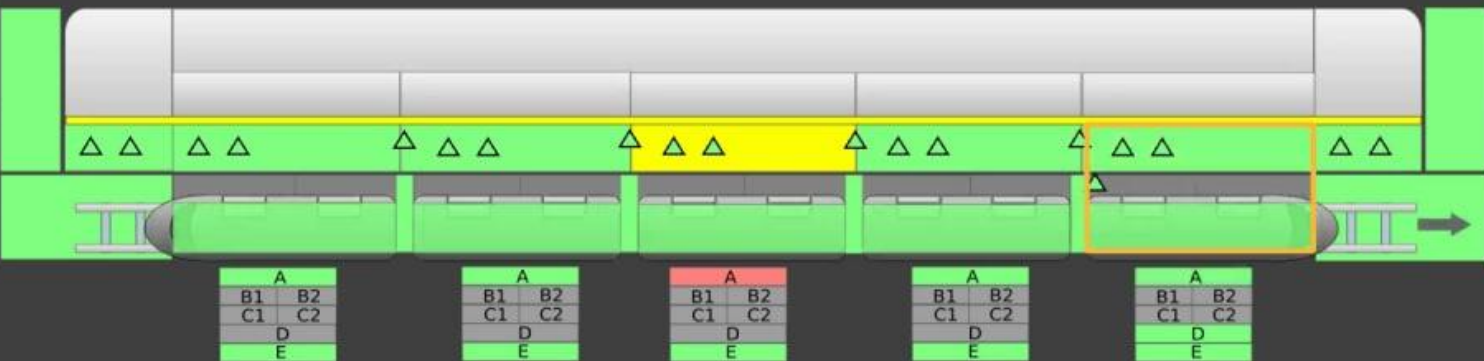


ОТПРАВЛЕНИЕ

Выбранные камеры
Зона ост. 1-го вагона

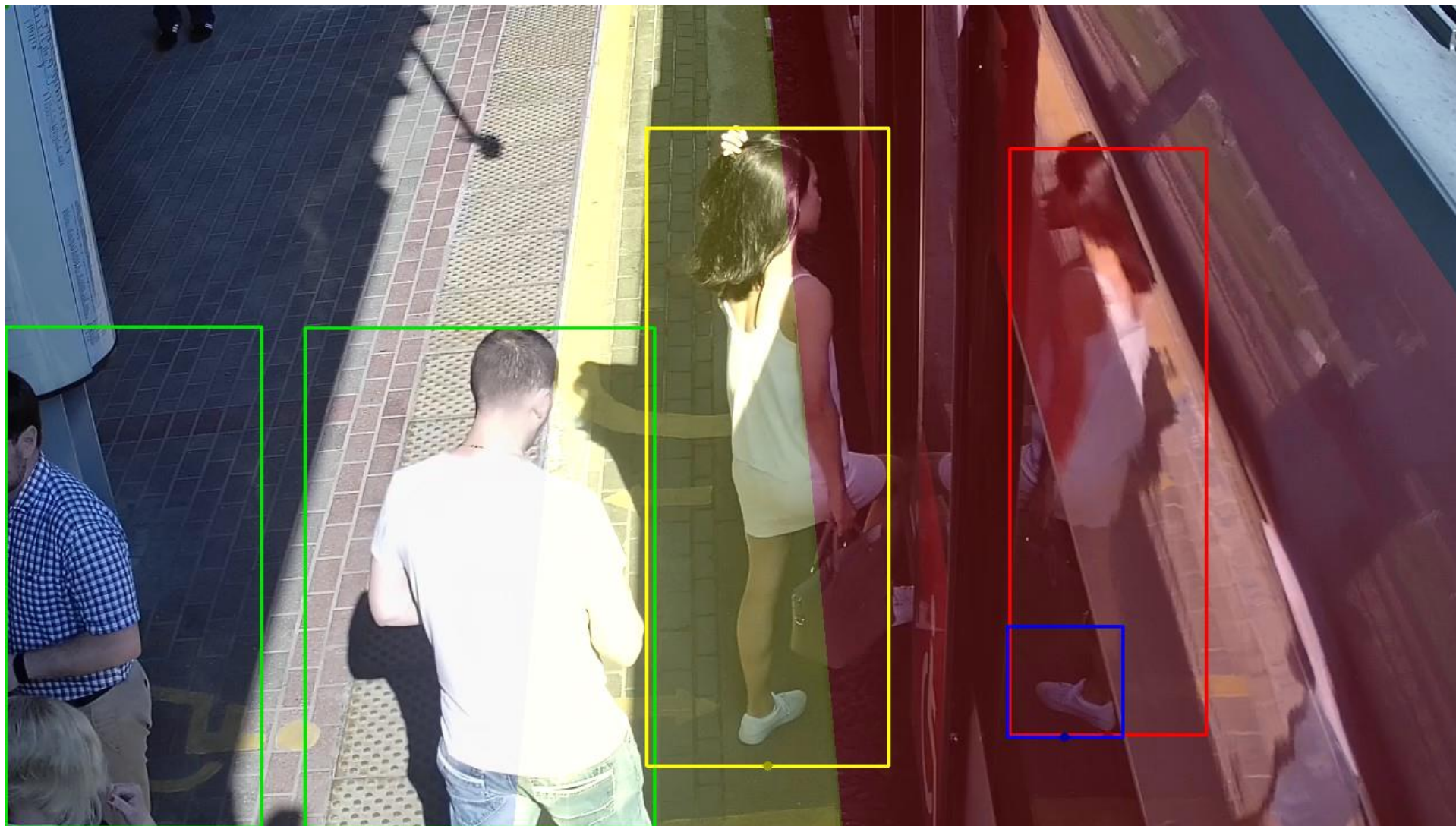
Легенда для устройств

Тип	Состояние
▲ видекамера	■ активно
◐ стереокамера	■ не исправно
● лазер	■ не активно
	■ отсутствие устройства



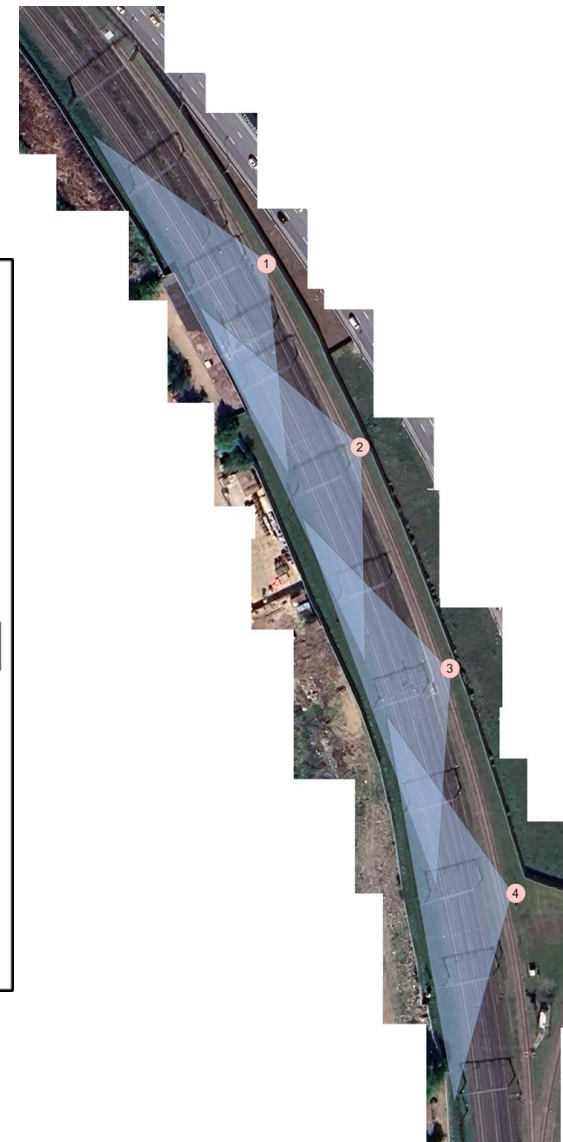
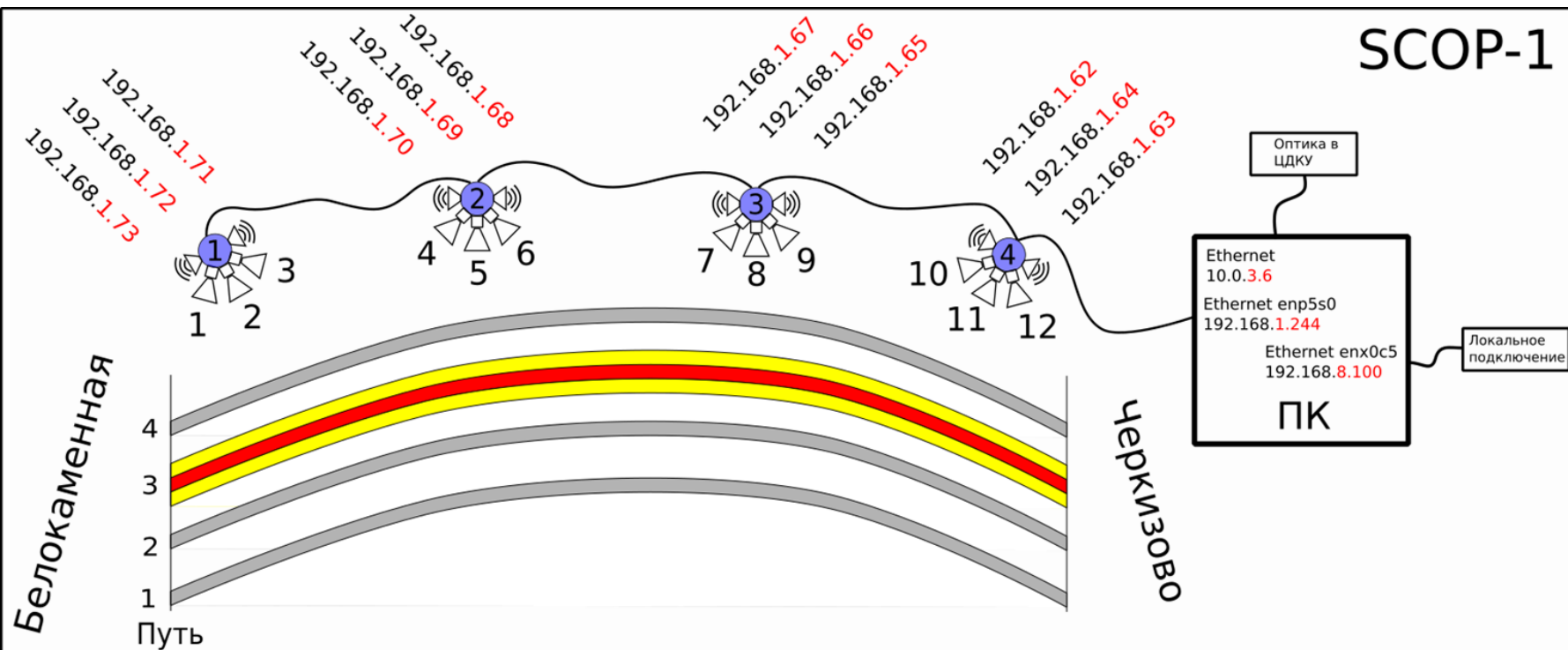
ОГРАНИЧЕНИЕ СКОРОСТИ

Возникшие сложности



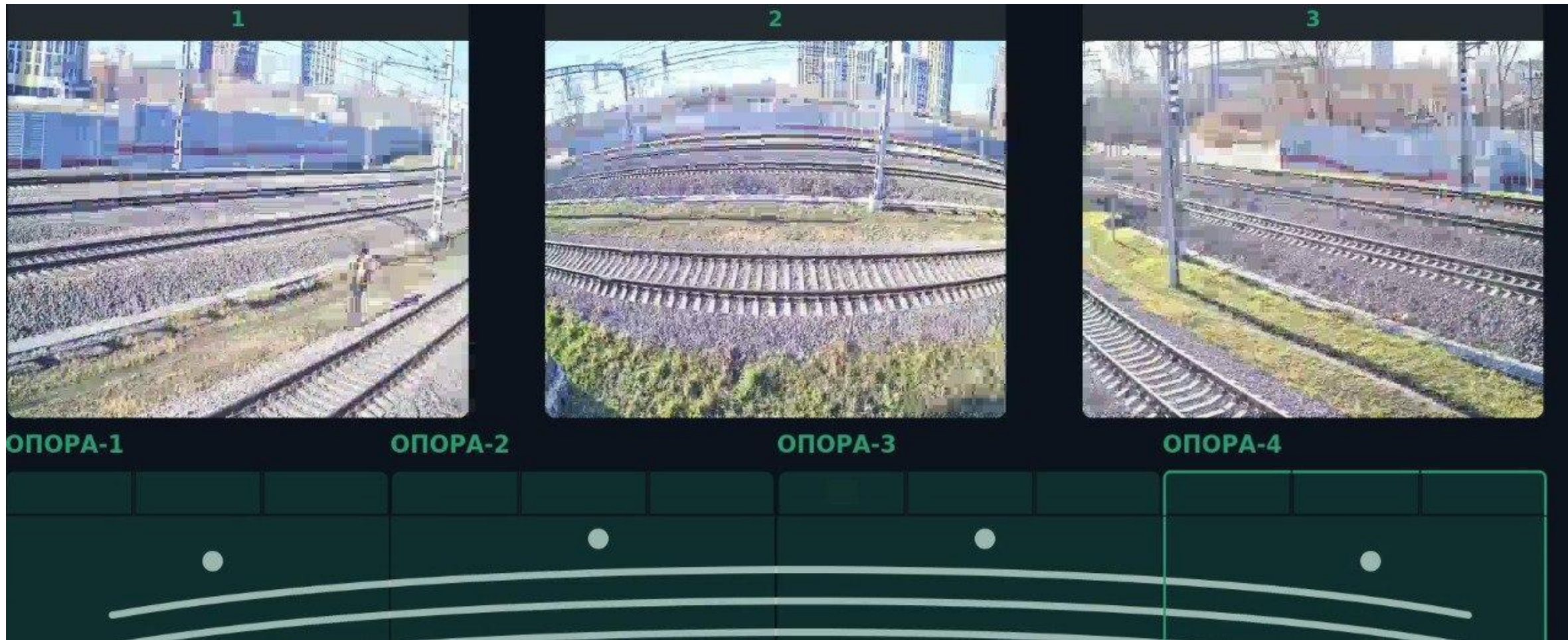
Разновидности стационарной инфраструктуры

Концепция СКОП (Стационарный Комплекс обнаружения препятствий) на МЦК



Стационарные комплексы в рамках инфраструктуры МЦК

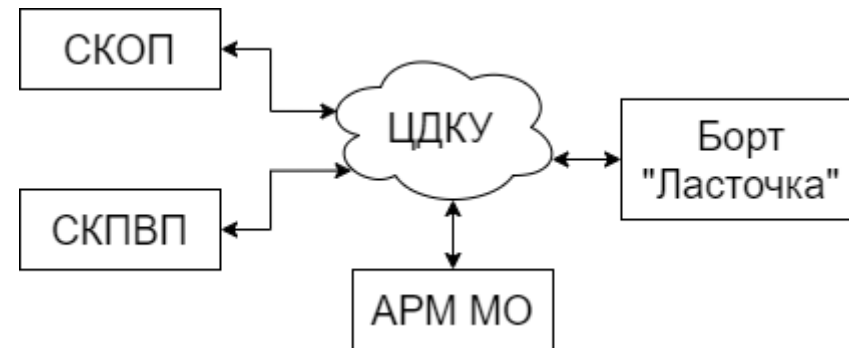
Данные СКОП на экране АРМ МО



Стационарные комплексы в рамках инфраструктуры МЦК

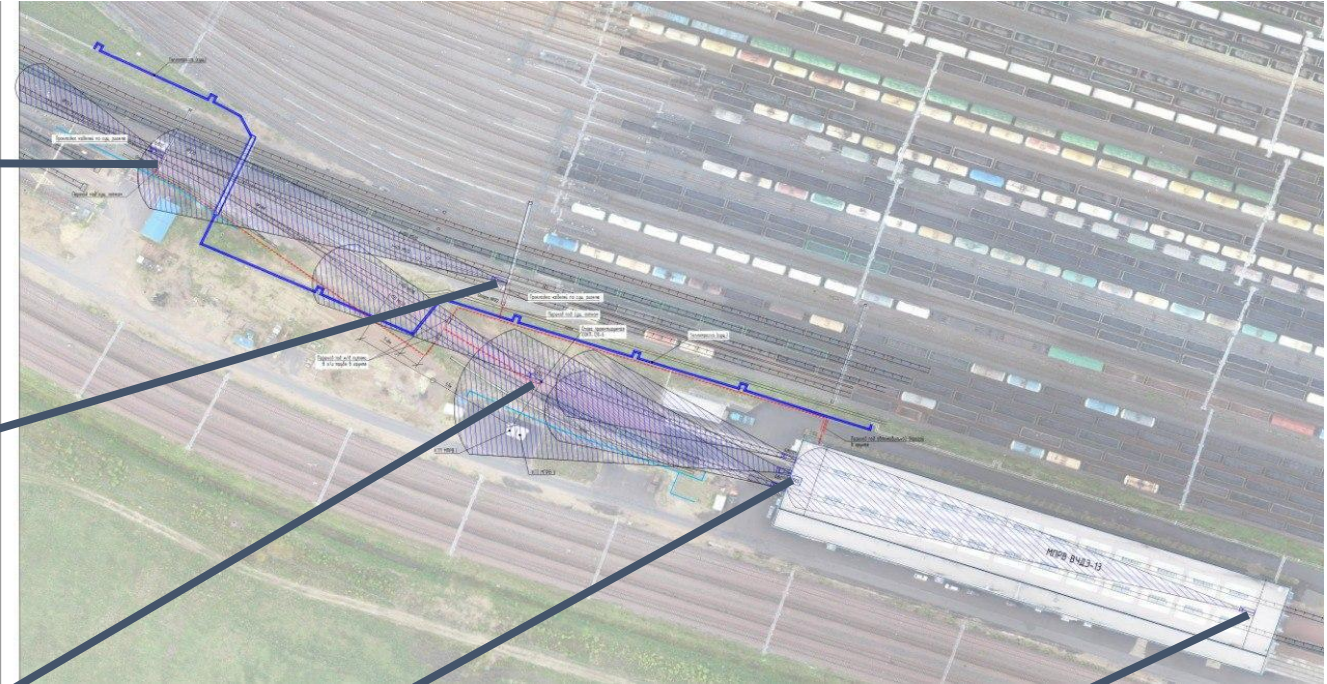
Передача данных от стационарных систем в ЦДКУ для дальнейшего отображения на АРМ МО (автоматизированное рабочее место машиниста оператора)

- RTSP поток с камер
- JSON сообщения
 - В ЦДКУ отправляется результат работы системы
 - От ЦДКУ принимаются информационные сообщения или управляющие воздействия
- Доступ к архивной информации



Разновидности стационарной инфраструктуры

Концепция СККСП (Стационарный Комплекс Контроля Свободности Пути) на Лужской





Спасибо за внимание!
p.porov@vniias.ru
