

Parametri tehnici pentru sistemul de termoviziune proiectat

Cerințe: Sistemul de termoviziune este necesar să fie compus din cel puțin 2 tehnologii de preluare a imaginilor care să acopere spectrul vizibil cât și cel infraroșu. Acesta se impune să asigure buna funcționare și aplicabilitate la utilizarea pe perioada zilei de întuneric total, în exces de lumină solară sau alte condiții nefavorabile de mediu (ceață, smog, ploaie, etc). Reieșind din considerentele enumerate, sistemul urmează să fie încapsulat într-o carcasă cu un rang de protecție cel puțin IP67 și design anti-vandal. Echipamentul trebuie să ofere posibilitate de integrare cu alte sisteme, respectiv să posede interfețe de comunicare pentru control de la distanță și preluarea imaginilor sau materialelor video în timp real.

Sistemul trebuie să asigure cel puțin următoarele caracteristici minime:

Cerințe generale pentru multisenzor (EO head)	
Toate componentele multisenzorului trebuie să fie construite pentru a rezista la condiții extreme, cum ar fi: vânturi puternice - sistemul trebuie să fie construit rigid și fără un acoperiș general / parasolar care ar provoca rezistență la vânt. Fiecare dispozitiv (cameră de zi/noapte, cameră termică, cutie de alimentare) trebuie să fie echipat cu propriul acoperiș/parasolar individual pentru a minimiza rezistența vântului. Toate componentele externe trebuie să fie proiectate să funcționeze la umiditate ridicată, la temperaturi foarte scăzute și foarte ridicate.	
Camera layout	Camerele trebuie să fie în aceeași carcasă
Control interface	Serial și Ethernet
Camera video output	Sistemul ar trebui să aibă două fluxuri video H.264 separate independente, câte unul pentru fiecare cameră
Supported control protocols	ONVIF Profile S,
Supported video outputs	Fluxuri video RTSP H.264 și profilul ONVIF S
Consumption	Nu mai mult de 190 W
Operating voltage	Cel puțin de la 18 la 32 Vdc
Operating temperature range	De la -32°C pînă +55°C
Environmental	De la IP67
Weight	Nu mai mult de 25 kg
Thermal camera	
Detector	Uncooled LWIR VOx microbolometer
Resolution	640 x 512
Detector pitch	12 μm
Spectral Band	De la 8 pînă la 14 μm
NETD	≤ 40 mK
Focal length	30 – 180 mm
Field of View	14.6° - 2.4° (H)
Continuous Optical Zoom	Yes, up to 6x
Continuous Digital Zoom	Yes, up to 8x
Focus	Automatic or Manual (remote)
Image stabilization	Yes (using VPU/ST)
Image processing	Tunable Digital Detail Enhancement Brightness Contrast Digital Noise Reduction Non uniformity correction White Hot / Black Hot Colour Palette OSD

Video outputs	Analog, RTSP H.264 Ethernet stream	
Control interface	Serial, Ethernet	
Consumption	15 W typical, <60W maximum with heaters /lens defrost	
Operating voltage	18 - 32 Vdc	
Operating temperature range	-32°C to +55°C	
IP rating	IP67, built according to MIL-810	
Dimensions	600 x 225 x 220 mm	
Weight	14 kg	
D/R/I NATO (2.3 m x 2.3 m)*	Min. 11.15 km / 5.28 km / 2.74 km	
D/R/I human (1.8 m x 0.5 m)*	Min. 6.38 km / 2.28 km / 1.17 km	
*	Method	STANAG 4347
*	ΔT_0 (K)	2
*	σ (km ⁻¹)	0,2
*	Probability	50 %
*	Background temperature	288 K
Camera de Zi/Noapte		
Sensor	1/1.9" CMOS sensor	
Resolution	1920x 1080	
Sensitivity	Colour 0.001 Lux @ (F1.5, 25 fps);	
Horizontal FoV	59° pînă la 2.25°	
Continuous optical zoom	Yes, up to 30x	
Digital optical zoom	Yes, up to 8x	
Focus	Automatic or Manual (remote)	
Image stabilization	Yes* (using VPU/ST)	
Optical filters	Colour: IR Cut filter / B&W: Defog Filter – NIR only	
Image processing	Auto / Manual White Balance Auto / Manual Gain Control Wide Dynamic Range Digital Fog Removal / Auto Contrast Dynamic Noise Reduction	
Video outputs	HD-SDI or analog, optional RTSP H.264 Ethernet stream (using VPU/ST)	
Control interface	Serial, Ethernet	
Consumption	15 W typical, < 60 W maximum with heaters / lens defrost	
Wide Dynamic Range		
Digital Fog Removal / Auto Contrast		
Operating voltage	18 - 32 Vdc	
Operating temperature range	-32°C to +55°C	
IP rating	IP67, built according to MIL-810	
Dimensions	488 x 166x 172 mm	
Weight	7.5 kg	
Pan tilt		
Load capacity / Torque	35 kg / 60 Nm	
Weight	Nu mai mult de 17 kg	
Pan axis range / angle	n x 360°	
Dimensions (HxWxL)	323 x 220 x 336 mm (without arms)	
Materials	Aluminium	
Operating temperature	-32°C to +55°C	
Pan axis range / angle	n x 360°	

Pan axis speed	Cel puțin de la 0.001°/s to 60 °/s
Tilt axis range / angle	± 90° (limited by application between ± 35° and ± 45°)
Tilt axis speed	Cel puțin de la 0.001°/s to 60 °/s
Accuracy	Nu mai puțin de 0.02°
Backlash	None
Brake	Self-Locking
Operating voltage	18 - 32 VDC
Maximum power	160 W
Communication to the unit	Eth 10/100 Base-T, RS-232, RS-485,
Control protocol	DC-PT protocol
Protection / IP rating	IP67, built according to MIL-810
Telemetru Laser	
Eye safety	Laser Class 1
Measurement range	50m – 32 000m
Measurement range (Standard target):	10 000m – Target size 2.3 x 2.3 m, visibility 15 km, target reflectivity 30%, detection probability >90%
Precision	0.5 – 1.5 m depending on the distance and target reflectivity
Beam divergence	0.35 mrad
Wave length	1.54 μm
Measurement rates	10 meas. per min (up to 40 meas. per min with reduced power / range)
Control interface	Serial, Ethernet
Operating voltage	18 - 32Vdc
Power consumption	3 W on standby, 7 W max on measurement
IP rating	IP67, built according to MIL-810
Operating temperature	-32°C + 55°C
Dimensions	172 x 151 x 75 mm with connector
Weight	2 kg
Suport metalic de montare pe turn la înălțime	25 m
Power supply box	
Power supply box with sun shield and dual shielding	Da
Environmental	Capabil să reziste la temperaturi de la -32° până la 55°C, în condiții de afară
Power	Compatibilitate cu multisnesorul
Input power	230Vac 50Hz conector standard
Input communication	1xRJ-45 conector standard
Protection	Dispozitiv de frînare la tensiune înaltă și joasă
Service outlet	Da
All necessary interconnection cables	Da
Joystick	
Type	USB
Sensory type	Efectul de hall
Joystick	3-axe, 2 butoane
Buttons	10 butoane programabile
Operating temperature	-40°C to +80°C
Software	

MS caracteristicile de control software	
Software-ul trebuie să fie proiectat să ruleze pe sistemul de operare Windows 10.	
Console	Software-ul ar trebui să permită gestionarea și controlul complet al tuturor sistemelor și modulelor electro-optice, precum și al altor module, dispozitive, mecanisme de pan/ tilt existente. Acesta trebuie implementat ca un pachet software bazat pe sistemul de operare Windows care oferă un cadru de operare stabil și logic. Pachetul software trebuie să fie de natură modulară și complet proiectat pentru a oferi o interfață ușor de utilizat.
Keyboard	Trebuie să existe comenzi rapide de la tastatură programabile pentru funcțiile de bază și avansate.
Mouse	Trebuie să existe operații complete de control al mouse-ului care să ajute operatorul cu controlul, navigarea și introducerea datelor.
Joystick	Trebuie să existe un control complet al joystick-ului XYZ (Rotație) și butoane programabile pentru funcțiile de bază și avansate.
Touch	Va exista suport tactil și optimizare tactilă pentru software.
System overview	Va exista un instrument care va arăta starea curentă a sistemului și toate componentele implicate care sprijină raportarea stării. Acest instrument va oferi o perspectivă asupra sănătății sistemului și a posibilelor nevoi de întreținere.
Cameras	Va exista opțiunea de a controla complet și extins camerele și alte componente ale EO.
Control	Trebuie să existe control complet al înălțimii și azimutului sistemului. Control complet al obiectivului și control complet al camerei asupra sistemului, separate prin funcționalități de bază și avansate (în funcție de dispozitiv).
Picture in picture	În timpul controlului camerei selectate (primare), care se află în imaginea completă, va exista opțiunea de a afișa videoclipul camerei (secundare) necontrolate în modul Imagine în imagine. Această fereastră ar trebui să fie redimensionabilă și mobilă pe desktop.
Zoom synchronization	Trebuie să existe opțiunea de a sincroniza zoom-urile între camere, astfel încât o cameră secundară necontrolată să urmeze camera controlată primară.
Secondary camera control	Va exista opțiunea de a controla manual obiectivul camerei secundare în timp ce vă aflați în vizualizarea camerei primare și observați camera secundară în modul Imagine în imagine.
Panorama	Va exista opțiunea de a face fotografii panoramice cu camera selectată. Va exista o opțiune de export și importare a unor astfel de imagini, iar EO va fi controlabil prin navigare în fotografia panoramică. Înseamnă că selectarea zonei din fotografia panoramică va orienta EO către poziția selectată.
Presets	Va exista opțiunea de a defini și reda preșetări ale componentelor EO (pan-tilt, camere). Va exista opțiunea de a stoca cel puțin 12 preșetări separat pe liste de redare diferite. Aceste liste de redare ar trebui să fie redare de către operator în modul selectat, unde operatorul definește vitezele de mișcare, timpii de așteptare și comportamentul de repetare a listei de redare. Trebuie să existe cel puțin 16 liste de joc separate.
BIT	Ar trebui să existe un instrument care să pornească și să înregistreze starea EO. Acest instrument va fi pornit manual și va executa teste integrate pentru a determina starea de sănătate a sistemului. Un raport generat va servi ca un posibil raport de service/cerere către producător.

System information	Trebuie să existe o bară de informații de sistem care repotează starea curentă a sistemului, la minimum Pan, Tilt, Azimuth, Heading, FOV și Focus.
Recording and snapshots	Va exista opțiunea de a declanșa înregistrări instantanee ale fluxurilor video curente.
Full screen	Va exista opțiunea de a activa ecranul complet, unde doar imaginea video va fi afișată pe ecran complet.