P1 应用背景

在铁路日常运营中，列车控制系统故障时有发生；当列车切除**ATP**进行人工驾驶时，会导致列车缺少设备层面的安全保障。在人员、环境等综合因素的影响下，可能发生追尾事故。

2011年7月23日20时30分05秒，甬温线温州境内583公里831米处，由北京南站开往福州站的D301次列车，以99公里/小时的速度，与前方16公里/小时速度前行的D3115次列车发生追尾，这是一起特别重大的铁路交通运输事故——温州动车事故

2011年9月27日下午2点45左右，上海地铁10号线发生两车追尾事故，隧道内被追尾的1016号车车尾变形，造成多人受伤

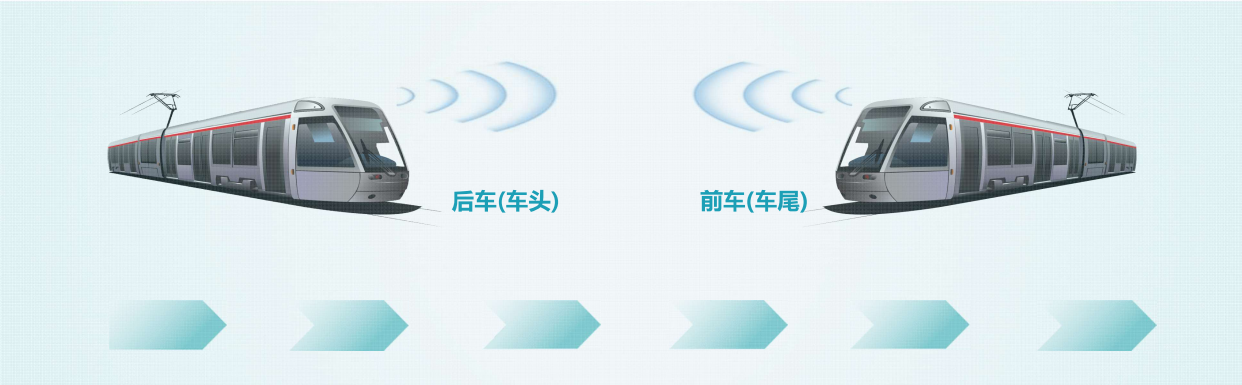
P2 应用需求

要避免追尾事故，就需要在列车**ATP**切除状态下，仍然能够实时获知前后车辆状态、安全距离。

构建一个

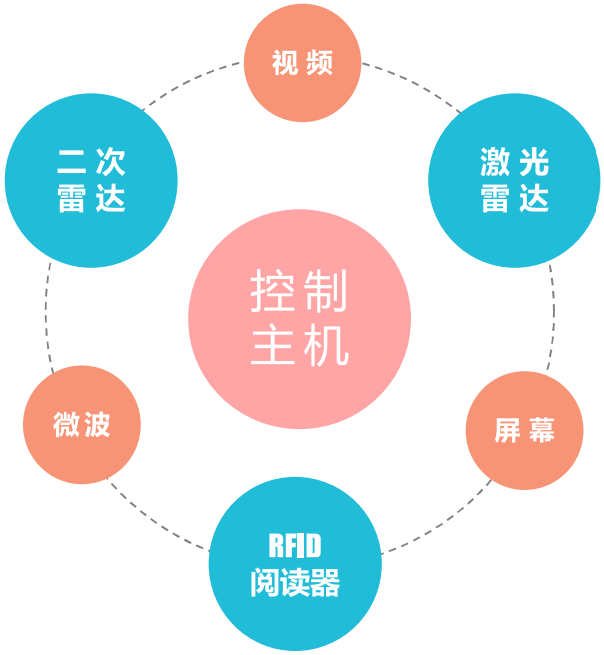
车车互联、轨道异物瞬时检测

的智能化辅助系统



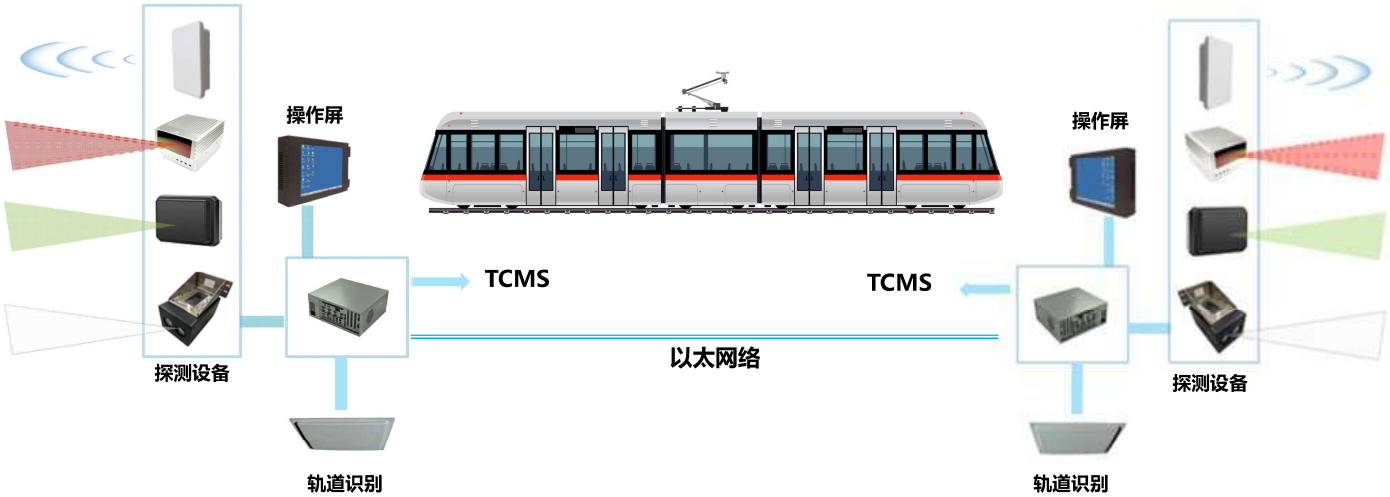
P3 技术选型

我们根据现有技术状态，以及铁路应用特点，选用多种高精尖智能技术，实现功能互补

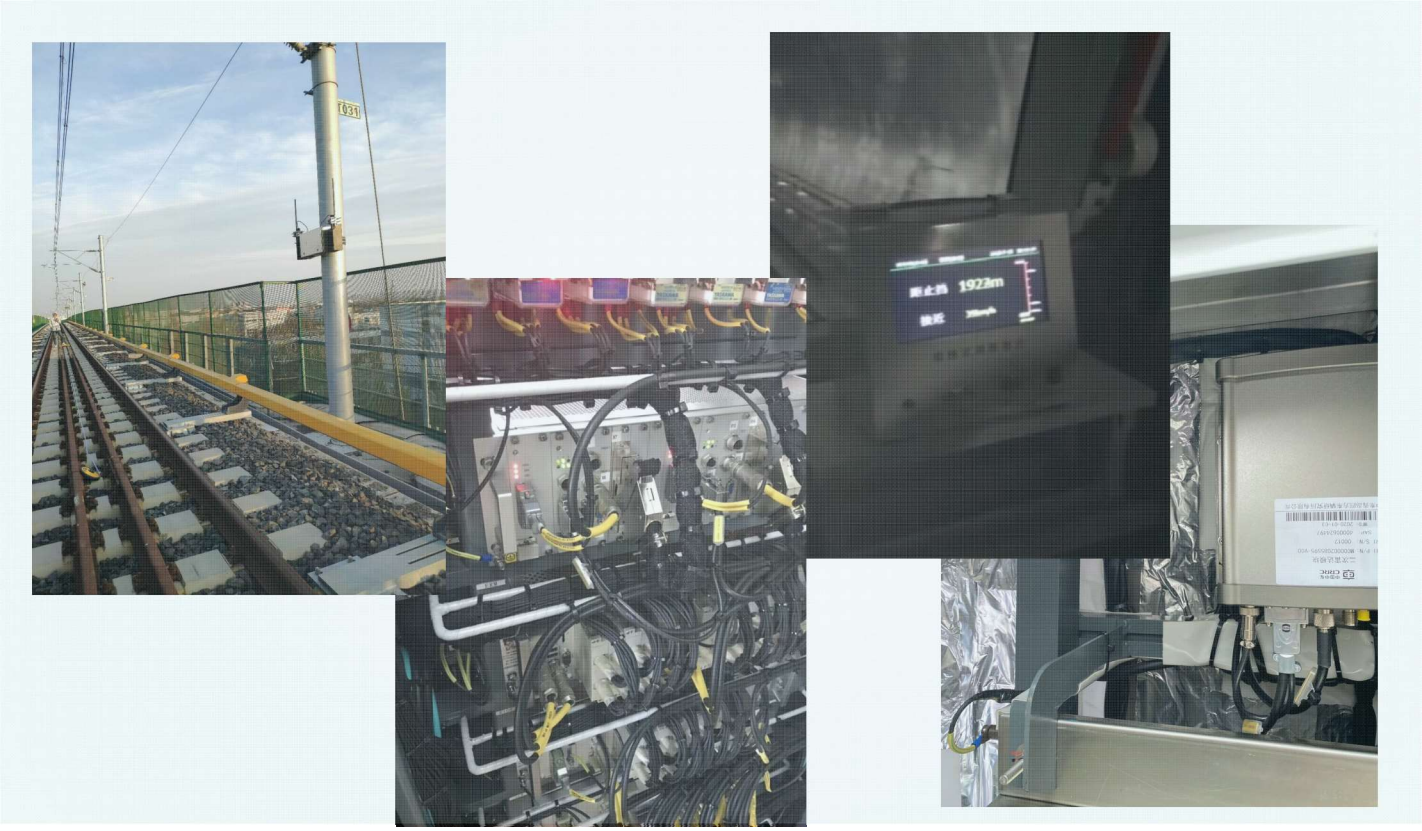


P4 设备部署

设备安装于列车的头尾，并单独成系统
各设备的数据在控制主机进行融合
二次雷达可工作于**1000m**以上的远程测量（弯道可用雷达地面站补充）
其他各主动设备可工作于**200-400m**区间



P5 一些实景



P6 市场覆盖

上海申通地铁

深圳地铁

石家庄地铁

青岛地铁

航天系

（锐明，神添，黎明瑞达）

中车系

（中车数字、四方所、泽高、诠诺、同济）

联系我们，获取完整版！

www.wellnode.com

© Shanghai Wellnode Electronics Co., Ltd.