Schweizerische Eidgenossenschaft
Confédération suisse
Confederazione Svizzera
Confederaziun svizra

Eidgenössisches Institut für Metrologie METAS

Zulassungszertifikat CH-P-16221-16

Gestützt auf Artikel 16 der Messmittelverordnung vom 15. Februar 2006 (SR 941.210) haben wir die Zulassung mit der Ordnungsnummer 221 vom 8. Juni 2016 wie folgt ergänzt:

Ergänzung	**Messbetrieb hinter einer IR-Filterscheibe**
zu Gegenstand	Überwachungssystem für Rotlicht und Geschwindigkeit mit digitaler Bilderfassung und Datenübertragung Gatso T-Series
Hersteller	**Gatsometer BV** NL-2003 EZ Haarlem
Antragsteller	**Bredar AG** CH-3174 Thörishaus
Ordnungsnummer	221, 16. Ergänzung
Zulassungszeichen	
Datum der Ergänzung	17. Juni 2019
Gültigkeit	Diese Ergänzung ist gültig bis zum Ablauf der Erstzulassung.

Die Bauartänderung, ergänzende Eichvorschriften und allfällige Auflagen sind in der Beilage beschrieben. Diese ist Bestandteil der Zulassung.

3003 Bern-Wabern, 17. Juni 2019

Bereich Prüfungen und Eichungen

Fabiano Assi, Bereichsleiter

Dieses Dokument darf nur in vollständiger Form weitergegeben werden.

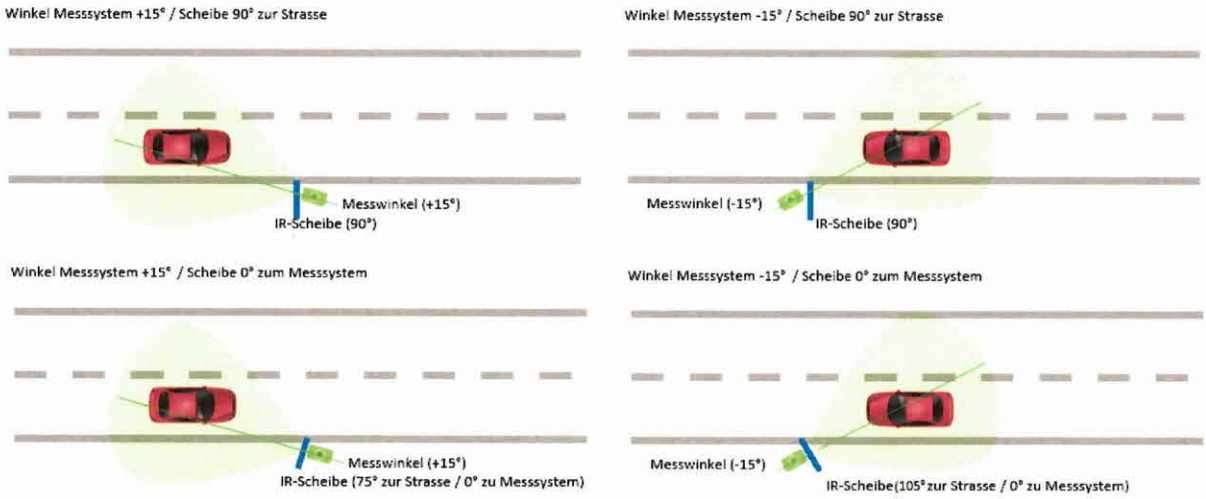
METAS
Lindenweg 50, 3003 Bern-Wabern, Schweiz, Tel. +41 58 387 01 11, www.metas.ch

Beilage zu Zulassungszertifikat CH-P-16221-16

Bauartänderung

1. **Messbetrieb hinter einer IR-Filterscheibe**
   Das Überwachungssystem für Rotlicht und Geschwindigkeit Gatso T-Series kann ergänzend zu den Basisversionen hinter einer IR-Filterscheibe (genaue Bezeichnung bei METAS hinterlegt) betrieben werden.

   Der Messbetrieb ist in beiden Fahrtrichtungen wie folgend dargestellt zugelassen:



Dieses Dokument darf nur in vollständiger Form weitergegeben werden.

Beilage zu Zulassungszertifikat CH-P-16221-16

1.1. Einsatzparameter

Use	Vehicle Direction	Radar Sensor Height (m)	Trigger edge	Lateral Distance (*) (m)	Trigger line Distance (m)	Yaw estimation
Gatso T-Series for speed enforcement	Approaching	0.5 m - 1.5 m	Front veh	no limit	≥ 15	Automatic (Auto-Yaw)
	Receding	0.5 m - 1.5 m	Rear veh	no limit	≥ 20	Automatic (Auto-Yaw)

(*) lateral distance from radar to the 1st lane to be enforced

2. Rechtliche Auflagen

2.1. Diese Bauartänderung ergänzt die vorgängigen Versionen.

2.2. Die Messwinkelbestimmung hat mittels Auto-Yaw zu erfolgen und ist so im System für amtliche Messungen festzulegen.

2.3. Der Betrieb eines Messmittels mit der vorher erwähnten Bauartänderung bedingt eine Eichung der angewandten Bauform.

Für die Prüfung

E. Chatagny

Eric Chatagny

Dieses Dokument darf nur in vollständiger Form weitergegeben werden.