1. 节点能够记忆转辙机是处于定位还是反位，并且能够接受上位机的定反位设置。
2. 节点依据记忆的定反位状态确定是定位拍照/录像还是反位拍照/录像。若是定位状态，则定时拍照定位图片，且有振动时拍摄定位录像，此时若检测到道岔开始转换（有电流），则开始反位录像，并在录像完毕后把定反位状态设置成反位。若是反位状态，则相反。（两个触发不会同时发生）
3. 节点发送的图片或视频信息要带有所属的定位或反位信息。
4. 节点上电时因没有定反位状态，此时定反位图片都要拍照，并分别附带自己的定反位信息上传上位机，由上位机识别出是定位还是反位后（该工作由郑州这边实施）再发送给节点进行设置。
5. 工作过程中若上位机进行图片识别后发现定反位状态错误，则上位机就重新向节点发送定反位状态设置。
6. 在现场，一些转辙机中的左边摄像头对应的是定位，右边摄像头对应的是反位，在另一些转辙机中则相反，具体情况只有到现场才知道。因此，视频板上2个图像传感器插座需通用，以便2个摄像头的连接调换。摄像头的线长应能够连接远端的插座。(不需要支持)
7. 油压信号只作为普通的模拟量监测，数据上传，不作为节点进行定反位判断的依据。
8. 所有的模拟量可以采用相同的频率采样和发送，可以多次采样后打包发送，即一次发送固定次数的采样数据。（所有的采集和发送频率一样）