采购招标项目参数要求

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 项目名称 | | 四旋翼实验台 | 采购数量 | | 15套 |
| 供货时间 | | 2021.10 | 供货地点 | | 珠海科技学院 |
| 售后服务要求 | | 3年 | 安装调试要求 | | 专人送货到指定房间、安装、调试、培训等 |
| 项目概述：全套设备同时满足15组（每组2人，共30人）完成四旋翼无人机动力学建模、数字仿真、飞行控制、传感器测试等实验。 | | | | | |
| **重要技术指标（必填）** | | | | | |
| 序号 | 指标名称 | 参数明细 | | | |
| 1 | 四旋翼实验台 | 1.实验台架  2.四旋翼无人机：不小于20cm×25cm×8cm（长×宽×高），带碳纤防护框，起飞重量不小于500g  3.续航时间：空机不小于6分钟（台架实验提供电源适配器，可连续飞行）  4.飞控：包括主控及故障安全协处理器，内置三轴陀螺仪、加速度计  5.视觉处理板：CPU选用不低于ARM cortex-A53四核64位@1.4GHz，1G内存，双频WiFi接口，千兆以太网，40PIN GPIO可扩展SPI、I2C、UART等接口  6.单目镜头：USB接口，720p 30fps,视野60度 | | | |
| 2 | 飞控代码自动化生成工具 | 代码生成工具集成在MATLAB软件中，完成Simulink模型到目标代码的转换和编译 | | | |
| 3 | 飞控外设模型库 | 外围设备模型库集成在MATLAB软件中，包含传感器、执行机构、图像采集等模块。 | | | |
| 4 | Simulnk实验示例包 | 基于MATLAB Simulink开发，能够覆盖姿态控制和视觉伺服两个方向，包括四旋翼的Simulink仿真模型（含视觉伺服、姿态控制、飞机动力学）和实验指导书。 | | | |
| 5 | 开发主机 | CPU：不低于酷睿I5，2.9GHz；内存：8GB ；硬盘：1TB；显示器：23英寸 | | | |
| **一般技术指标（选填，不作为评标依据）** | | | | | |
| 序号 | 指标名称 | 参数明细 | | | |
| 1 | Simulnk实验示例包 | 基于MATLAB Simulink开发，能够覆盖姿态控制和视觉伺服两个方向，包括四旋翼的Simulink仿真模型（含视觉伺服、姿态控制、飞机动力学）和实验指导书。 | | | |
| 2 | 开发主机 | CPU：不低于酷睿I5，2.9GHz；内存：8GB ；硬盘：1TB；显示器：23英寸 | | | |
| 申报人 | | 隋江涛 | | 单位负责人 | 王峰 |

**注： 1、参数不可与已获批学年采购预算有冲突，如有冲突以已批准采购文件为准；2、不得含有排他性技术指标；3、条目可根据具体情况增减；4、本页不够可另起一页。**