## 项目需求书

本项目标的所属行业为工业

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **包号** | **货物名称** | **技术要求** | **数量** |
| 1 | 光学运动捕捉系统 | ★1)分辨率：≥1280×1024；  2)最大分辨率下最大采集频率≥240Hz；  3)供电方式：POE；  4）支持镜头程序优化升级  5）具有自主知识产权；  6）提供链路设备。 | 8 |
| 2 | 区域台架 | 1）坚固可靠；  2）具备防护功能；  3）整体长度≥8米。 | 1 |
| 3 | 运动捕捉运算终端 | 1）内存类型：DDR4  2）内存频率≥3200MHz；  3）内存容量：8G。 | 2 |
| 4 | 无人机及动力系统 | 1）轴距≥250mm；  ★2）采用高密电池，飞行时长≥20min；  ★3）具备集群控制功能；  ★4）通讯系统支持4G，WIFI，电台通讯；  5）旋翼数量≥4；  6）需要具备自主知识产权；  ★7）碳纤维机身，能够承受一般的碰撞，掉落等。 | 8 |
| 5 | 智能小车及动力系统 | ★1）可进行规划，满足动态捕捉条件；  2）可开发功能强；  3）位置，速度信息开放通用数据接口。 | 4 |
| 6 | 接收机 | 1）双向接收  2）频率：2.4GHz  3）额外电压：0-70V直流  4）重量≤12g | 8 |
| 7 | 遥控设备 | ★1）通道≥10  2）通讯频率：5.8GHz，2.4GHz | 1 |
| 8 | 机载WIFI通讯模块 | 1）双向通讯  2）尺寸≤13（mm） | 12 |
| 9 | **▲**多无人机协同控制与规划软件 | 1）可定制开发，位置控制模式，速度控制模式  2）可实现不少于3种编队构型  3）可定制指令控制模式，包括：位置控制模式，速度控制模式，姿态角控制模式，  4）具备不低于15Ms的控制指令刷新周期  5）可实现多种编队队形。  ★6）支持无人机飞行模拟环境功能，可以进行无人机单机飞行实验、多机飞行实验等，飞行实验中可以通过地面控制软件给无人机发送位置控制、队形控制指令，实现对多个无人机的远程控制。  ★7）可实现两个异地城市的三个编队15架无人机协同飞行模拟。 | 1 |
| 10 | **▲**多车协同与规划软件 | 1）可定制开发，位置控制模式，速度控制模式  ★2）能够以位置控制/速度控制两种模式控制多辆无人车执行任务  ★3）可实现不少于3种编队构型  4）能够实时显示位置、速度等信息，利于监视系统的运行状况。  5）将稳定组网中的无人车系统的位置、速度信息开放通用数据接口 | 1 |

**注：**

# **加注“▲”号的产品为核心产品，任意一种核心产品为同一品牌时，提供相同品牌产品且通过资格审查、符合性审查的不同投标人参加同一合同项下投标的，按一家投标人计算，评审后得分最高的同品牌投标人获得中标人推荐资格；评审得分相同的，由采购人或者采购人委托评标委员会按照招标文件规定的方式确定一个投标人获得中标人推荐资格，**

标记“★”号的技术参数要求为实质性要求，未响应或不满足指标参数的按无效响应处理。