采购招标项目参数要求

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 项目名称 | 无人机飞控半实物实验平台 | 采购数量 | 2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 | 实时仿真机 | 1. cPCI机箱：支持3U板卡，4槽，ATX电源200W2. CPU板：3U cPCI单板计算机，第三代Intel Core i7-3555LE处理器 2.5GHz ，4G DDR3-1333内存 |
| 2 | 主控软件 | 提供多工程管理、模型自动下载、运行控制、模型状态监视、在线参数修改、数据存储及后处理等功能；提供一组图形化输入输出组件，包括曲线、表盘、旋钮、开关等，支持用户以拖拽方式快速搭建虚拟仪表界面。自动获得模型参数、信号表，并与显示组件建立连接关系 |
| 3 | 目标代码生成模块 | 集成于Matlab Simulink环境中，实现由Matlab Simulink模型自动生成目标代码。 |
| 4 | Simulink功能模块库 | 系统集成于Matlab Simulink环境中的功能模块库 |
| 5 | 实时仿真支持组件 | 运行于操作系统之上的仿真引擎 |
| 6 | 飞行视景驱动组件 | 可驱动第三方视景显示软件Vega Prime、FlightGear、Xplane的运行 |
| 7 | 飞控代码自动化生成工具 | 可直接通过Matlab Simulink图形化建模环境完成控制算法/策略软件的设计，而不用去写源代码，生成的代码可直接部署到PixHawk或APM飞控板中执行 |
| 8 | 飞行器数字仿真模型 | 基于Matlab Simulink开发的固定翼、四旋翼飞行仿真示例模型，包括飞控、动力学和传感器三个子系统 |
| 9 | 电动三轴转台 | 1.负载：不小于2kg（含产品和工装）；2.角位置范围：内轴：-90°~+90°；中轴：-90°~+90°；外轴：360°连续旋转；3.精度：不小于0.2°；4.最快转速：50°/S。 |
| **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 | 开发主机 | 不低于CPU：I7，2.9GHz；内存：8GB DDR4；硬盘：512GB SSD；显示器：23英寸；显卡：2G显存。 |
| 2 | 无人机飞控开发套件 | 遥控器，电池、飞控板等 |
| 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。**