## 关于更正三维运动捕捉系统采购招标文件的公告

各报名投标单位：

三维运动捕捉系统采购招标文件（项目编号：JDHW2017194）作如下修改：

招标文件的第三部分“招标货物及有关说明”，“四、配置及技术要求”更正为：

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 序号 | 配置及技术要求 | | |
| 1 | 相机 | 相机数量 | ≧8 |
| \*分辨率 | 不低于1664 x 1088 |
| 帧速 | ≧360，可调 |
| \*相机延迟 | 不超过3ms |
| 最大捕捉距离 | ≧ 15米 |
| 三维云台 | 支持XYZ三轴方向任意调节，最大负重15kg，与系统的摄像机数量一致 |
| LED灯 | ≧20个，850nm红外，亮度可调 |
| 镜头 | Fast Glass低畸变镜头专利技术，M12镜头接口，具有高透光性的宽带抗反射镀膜 |
| 接口 | 具有PoE功能的千兆网接口 |
| 2 | 数据交换机 | \*接口数量 | ≧10； |
| 接口标准 | 带有螺丝锁的GigE接口，支持PoE |
| 接口功率 | ≧12W |
| 快速进行三维点、刚体、骨骼标定； | |
| 图像存储：支持16MB帧存储器； | |
| \*能够在标记点被遮挡时实现实时数据补偿； | |
| \*支持接入的摄像机数量≧24台； | |
| 3 | 多相机图像采集检测系统 | \*实时数据预览和数据输出，支持VRPN、Trackd或基于开源的NatNet SDK开发的自定义的数据流通道； | |
| \*编译语言：支持C/C++，C#/VB/.NET，或LabView/Matlab | |
| \*冗余点管理：支持创建自定义标记点集，可以手动标注零散的标记点的轨迹，冗余标记点与刚体互不干扰 | |
| 预览：逐一预览每个摄像机的实时视频 | |
| \*广播：支持单路或多路广播 | |
| 信息挖掘：支持获取三维点的位置、面积、尺寸、圆度、畸变消除等信息 | |
| 数据格式有BVH、C3D、FBX等 | |
| 实时预览3D标记点； | |
| 局部图像模式：支持Binning和ROI | |
| \*应用参考：提供参考程序和源代码 | |
| \*标定：使用特定设置来标定不同组群的摄像机，支持DIY标定 | |
| **\***长时间记录特性：在以上指定工控机下可实现长时间、无丢帧记录 | |
| \*开发性：基于开源的Motive API开发自定义的应用程序，直接访问2D图像、标记点矩心数据、未标注的3D点、已标注的标记点和刚体等 | |
| 4 | 配套台式工作站 | 戴尔（DELL ）T7910工作站。显示器：24寸以上宽屏。 | |
| 5 | 标记点 | \*运动捕捉标记点超过50个 | |

特此公告

江南大学采购与招标管理办公室

2017年10月17日