

咨询处理 - 软件咨询 #2263

默认咨询 # 2260 (已拆分): 使用现有相机和电动摆台以及摆台实现追踪-天津大学

李吉宁-软件部分-跟踪算法（待定）

2026-08-04 11:54 - 曹晏彬

状态:	更新	开始日期:	2026-08-04
优先级:	C级	计划完成日期:	
指派给:	宁欣洋	% 完成:	0%
类别:		预期时间:	0:00 小时
目标版本:			
描述			

历史记录

#1 - 2026-08-04 13:12 - 曹晏彬

- 状态 从 新建 变更为 评估中

#2 - 2026-08-04 13:12 - 曹晏彬

- 状态 从 评估中 变更为 缺少信息

- 指派给 从 曹晏彬 变更为 宁欣洋

算法本身没什么问题，大概率复用空天院的算法就行。但是他目前没有初指向，缺乏初指向引导 = 大海捞针
在 5km 外，针对 0.9 ° 的窄视场，如果没有任何初指向引导（雷达、ADS-B、大视场全景相机等），光靠长焦镜头去盲搜 1
平米的目标，在三维空间里捕捉到的概率接近于零。除非目标是按固定预设轨道缓慢移动，或者前端有广角搜索相机做粗引导，切入长焦进行精跟踪。
目前客户怎么计划他的初指向方法的？

#3 - 2026-08-04 14:15 - 宁欣洋

- 指派给 从 宁欣洋 变更为 曹晏彬

他有一个长焦镜头，是否需要我把长焦镜头的参数发过来？

#4 - 2026-08-04 14:16 - 曹晏彬

- 状态 从 缺少信息 变更为 更新

- 指派给 从 曹晏彬 变更为 宁欣洋

可以，我看看行不行

#5 - 2026-09-16 20:04 - 宁欣洋

- 文件 研发投入情况统计（天津大学目标跟踪项目）.xlsx 已添加

- 主题 从 软件部分-跟踪算法（待定） 变更为 李吉宁-软件部分-跟踪算法（待定）

目前客户设备已经寄出，报价工时表格已经收到。需要给客户报价

文件

研发投入情况统计（天津大学目标跟踪项目）.xlsx	11.2 KB	2026-09-16	宁欣洋
---------------------------	---------	------------	-----