

水下定位系统需求

版本号：V1.0

版本记录				
版本号	日期	修改章节	修改内容及说明	编制者
V1.0	20180523			清流

一 任务概述

提供一套水下定位系统，不限于技术实现方式，如水声，惯导等，但要求体积（水下部分）和功耗尽量小，价格尽量低。

二 应用背景

用于小型水下机器人，工作范围 0~300 米。水下机器人下水工作半径 300 米，通过缆线连接到水下机器人，缆线提供电源和通信的功能。定位系统设备允许有多个部分，安装在岸上或水下机器人上，或两端都安装。

三 功能需求

- 提供水下半径 300 米的定位装置
- 定位设备安装限于岸上或搭载在水下机器人上，或两者都安装
- 定位精度 10%，如 100 米最大误差 10 米
- 提供信息读取接口，可以在岸上输出数据，或水下设备输出，输出方式再议
- 定位装置功耗不超过 30W，供电电压 12V 或 24V 或 48V 都可

五 用户接口

再议