**附件一：技术要求**

**1. USBL**

需求超短基线数据追踪与航姿参考系统调制解调器一台，能够实现水下机器人水下定位及水下机器人与岸上母船的通信。

主要指标：

工作深度：>600m

通信方式：RS232或RS485

工作电压：9~28V

声学距离：水平半径≥1km，垂直半径≥1km

测距分辨率：≤±50mm

角分辨率：≤±2°

辅助传感器：深度、航姿参考、电源电压监测

工作温度：-5°~+40°