**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°