

Description: prototype for close range reconnaissance, surveillance, UAV system .

System application : micro air vehicle

Description : prototype pour reconnaissance courte portée et système de surveillance

Application du système : micro vecteur aérien

<b>Data</b>	<b>Data</b>	<b>EPSILON 2</b>
<b>Platform</b>	<b>Vecteur aérien</b>	
Span	Envergure	250 mm
Length	Longueur	200 mm
Height	Hauteur	50 mm
Operational weight	Poids opérationnel	0,125 kg
Included payload	Dont charge utile	0,025 kg
Max Takeoff Weight	Potentiel max.	0,150 kg
Stand-by potential	Réserve de potentiel	
Bulk payload	Volume charge utile	
<b>Power plant</b>	<b>Groupe Moto Propulseur</b>	
Engine	Moteur	A pistons haute pression
Batteries	Batteries	
Control	Commande	Ion lithium
<b>Performance</b>	<b>Performances</b>	
Max speed	Vitesse max.	60 km/h
Loiter speed	Vitesse min.	35 km/h
Cruise speed	Vitesse de croisière	50 km/h
Climb ratio	Taux de montée	
Ceiling	Altitude	1000 m
Service altitude	Hauteur de vol	100 m
Glide performance	Finesse max.	
Max endurance	Endurance	8 mn
Run following distance	Distance parcourue sans vent	0,6 km
<b>Payload</b>	<b>Charge utile</b>	
CCD Real time imagery	CCD	Caméra couleur CCD Trans- mission vidéo en temps réel
ILL on 2 axes Cardan joint piloted	ILL	ILL sur cardan 2 axes pilotes
Data link 72Mhz up,400Mhz down	Transmissions	72Mhz en liaison montante 400Mhz en liaison descendante
Mission radius	Portée	
<b>Guidance / tracking</b>	<b>Guidage</b>	
handle control. Optical stabilization or piezo gyro		Radiocommandé Stabilisation optique ou gyro piezo
Gilde mode	Mode plané	non
Automatic flight	Vol automatique	
Pre-programmed missions	Prépa-missions	

<b>Ground station</b>	<b>Station sol</b>	
<b>Launch / recovery</b>	<b>Lancement / Récupération</b>	
Hand launcher with pilot	Type de lanceur vol piloté	Lancé à la main
Skid landing	Atterrissage	Sur le ventre
<b>Weather restriction</b>	<b>Conditions limites</b>	
Drizzle	Pluie fine	oui
Pouring	Pluie battante	non
Snowing	Neige	oui
Temperature	Température	
Wind	Vent	12m/s
<b>Package</b>	<b>Package</b>	
	Conditionnement	
<b>Options</b>	<b>Options</b>	
<b>Patent rights</b>	<b>Propriété industrielle</b>	ALCORE Technologies SA
<b>Customer Operator</b>	<b>Opérateur client</b>	
<b>Program status</b>	<b>Etat du programme</b>	
Corroborate calculate and experimental approach for create a drone family for low Reynolds flight		Corroborer une approche expérimentale destinée à créer une famille de drones pour vols en bas Reynolds
<b>Additional information</b>	<b>Informations complémentaires</b>	

