

Descripción : prototipo para reconocimiento de corto alcance y sistema de vigilancia.

Aplicación del sistema : microvector aéreo sin piloto

Data	Datos	EPSILON 1
Platform	Vector aéreo	
Span	Envergadura	500 mm
Length	Longitud	400 mm
Height	Altura	100 mm
Operational weight	Peso operacional	0,400 kg
Included payload	Incluso carga útil	0,100 kg
Max Takeoff Weight	Potencial máximo	0,450 kg
Stand-by potential	Reserva de potencial	
Bulk payload	Volumen carga útil	
Power plant	Grupo Motopropulsor	
Engine	Motor	De émbolos alta presión
Batteries	Baterías	
Control	Mando	
Performance	Cualidades técnicas	
Max speed	Velocidad máxima	60 km/h
Loiter speed	Velocidad mínima	35 km/h
Cruise speed	Velocidad de crucero	50 km/h
Climb ratio	Tasa de ascensión	
Ceiling	Altitud	1000 m
Service altitude	Altura de vuelo	100 m
Glide performance	Tenuidad máxima	
Max endurance	Resistencia	10 mn
Run following distance	Distancia recorrida sin viento	1 km
Payload	Carga útil	
CCD Real time imagery	CCD	Cámara en color CCD con transmisión vídeo en tiempo real
ILL on 2 axes Cardan joint piloted	ILL	
Data link 72Mhz up,400Mhz down	Transmisiones	72 Mhz en enlace creciente 400 Mhz en enlace descendiente
Mission radius	Alcance	
Guidance / tracking	Dirección	
handle control. Optical stabilization or piezo gyro		Por radio Estabilización óptica o gyro piezo
Glide mode	Modo planeado	No
Automatic flight	Vuelo automático	
Pre-programmed missions	Misiones programadas de	

	antemano	
Ground station	Estación al suelo	
Launch / recovery	Lanzamiento / Recuperación	
Hand launcher with pilot	Tipo de lanzador vuelo pilotado	Lanzado a mano
Skid Landing	Aterrizaje	De despiste
Weather restriction	Condiciones límites relativas al tiempo	
Drizzle	Lluvia menuda	si
Pouring	Lluvia recia	no
Snowing	Nieve	si
Temperature	Temperaturas	
Wind	Viento	12m/s
Package	Package	
	Acondicionamiento	
Options	Opciones	
Patent rights	Propiedad industrial	ALCORE Technologies S.A.
Customer Operator	Operador cliente	
Program status	Situación del programa	
Corroborate calculate and experimental approach for create a drone family for low Reynolds flight		Corroborar un estudio experimental cuyo objetivo es crear un conjunto de drones para vuelos abajo Reynolds

