

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

Data	Data	EPSILON 1
Platform	Vecteur aérien	
Span	Envergure	500 mm
Length	Longueur	400 mm
Height	Hauteur	100 mm
Operational weight	Poids opérationnel	0,400 kg
Included payload	Dont charge utile	0,100 kg
Max Takeoff Weight	Potentiel max.	0,450 kg
Stand-by potential	Réserve de potentiel	
Bulk payload	Volume charge utile	
Power plant	Groupe Moto Propulseur	
Engine	Moteur	A pistons haute pression
Batteries	Batteries	
Control	Commande	
Performance	Performances	
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	100m
Glide performance	Finesse max.	
Max endurance	Endurance	10 mn
Run following distance	Distance parcourue sans vent	1 km
Payload	Charge utile	
CCD Real time imagery	CCD	Caméra couleur CCD Transmission vidéo en temps réel
ILL on 2 axes Cardan joint piloted	ILL	ILL sur cardan 2 axes pilotés
Data link 72Mhz up,400Mhz down	Transmissions	72Mhz en liaison montante 400Mhz en liaison descendante
Mission radius	Portée	
Guidance / tracking	Guidage	
handle control. Optical stabilization or piezo gyro		Radiocommandé Stabilisation optique ou gyro piezo
Glide mode	Mode plané	Non
Automatic flight	Vol automatique	
Pre-programmed missions	Prépa-missions	

Ground station	Station sol	
Launch / recovery	Lancement / Récupération	
Hand launcher with pilot	Type de lanceur vol piloté	Lancé à la main
Skid Landing	Atterrissage	Sur le ventre
Weather restriction	Conditions limites	
Drizzle	Pluie fine	oui
Pouring	Pluie battante	non
Snowing	Neige	oui
Temperature	Température	
Wind	Vent	12m/s
Package	Package	
	Conditionnement	
Options	Options	
Patent rights	Propriété industrielle	ALCORE Technologies SA
Customer Operator	Opérateur client	
Program status	Etat du programme	
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 au bas Reynolds
Additional information	Information complémentaire	

