

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

Aplicación del sistema : microvector aéreo sin piloto.

<b>Data</b>	<b>Datos</b>	<b>EPSILON 2</b>
<b>Platform</b>	<b>Vector aéreo</b>	
Span	Envergadura	250 mm
Length	Longitud	200 mm
Height	Altura	50 mm
Operational weight	Peso operacional	0,125 kg
Included payload	Incluso carga útil	0,025 kg
Max Takeoff Weight	Potencial máximo	0,150 kg
Stand-by potential	Reserva de potencial	
Bulk payload	Volumen carga útil	
<b>Power plant</b>	<b>Grupo Motopropulsor</b>	
Engine	Motor	De émbolos alta presión
Batteries	Baterías	
Control	Mando	Ion lithium
<b>Performance</b>	<b>Cualidades técnicas</b>	
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	8 mn
Run following distance	Distancia recorrida sin viento	0,6 km
<b>Payload</b>	<b>Carga útil</b>	
CDD Real time imagery	CCD	Cámara en color CCD con transmisión vídeo en tiempo real
ILL on 2 axes Cardan joint piloted	ILL	ILL en cardan 2 ejes pilotados
Data link 72Mhz up,400Mhz down	Transmisiones	72 Mhz en enlace creciente 400 Mhz en enlace descendiente
Mission radius	Alcance	
<b>Guidance / tracking</b>	<b>Dirección</b>	
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	

<b>Ground station</b>	<b>Estación al suelo</b>	
<b>Launch / recovery</b>	<b>Lanzamiento / Recuperación</b>	
Hand launcher with pilot	Tipo de lanzador vuelo pilotado	Lanzado a mano
Skid landing	Aterrizaje	De despiste
<b>Weather restriction</b>	<b>Condiciones límites relativas al tiempo</b>	
Drizzle	Lluvia menuda	Si
Pouring	Lluvia recia	No
Snowing	Nieve	Si
Temperature	Temperaturas	
Wind	Viento	12 m/s
<b>Package</b>	<b>Acondicionamiento</b>	
<b>Options</b>	<b>Opciones</b>	
<b>Patent rights</b>	<b>Propiedad industrial</b>	ALCORE Technologies S.A.
<b>Customer Operator</b>	<b>Operador cliente</b>	
<b>Program status</b>	<b>Situación del programa</b>	
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 vehículos aéreos sin piloto para vuelos abajo Reynolds

