

HORUS



HOvering

Remote controlled

Ultra-light

Sensor platform

TECHNISCHE DATEN



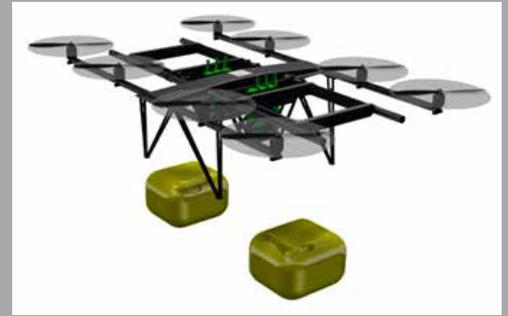
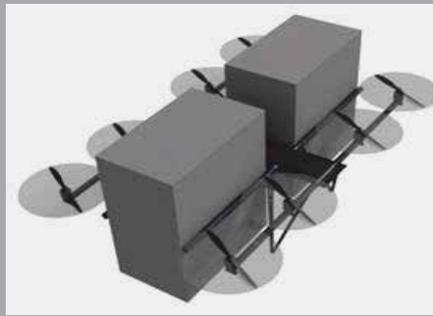
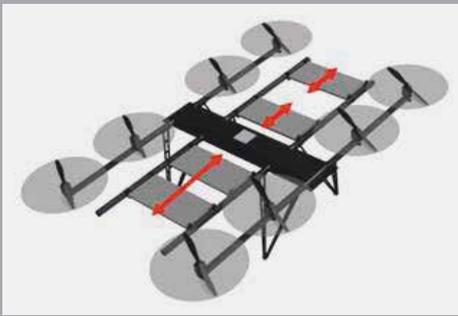
Abmessungen und Gewichte	Quadrocopter	Oktokopter	Dodekakocter
Länge	700 mm	1.300 mm	1.300 mm
Breite	1.000 mm	1.000 mm	1.000 mm
Höhe	400 mm	400 mm	400 mm
Leergewicht	1.500 g	2.400 g	2.900 g
maximales Abfluggewicht	3.800 g	6.300 g	8.500 g
maximale Flughöhe	450 m	450 m	450 m
maximale Flugzeit	40 min	40 min	40 min
maximaler Gesamtschub	8.800 g	17.600 g	26.400 g

Nutzlastaufnahme

Modulkonzept

modulares Wechselkonzept zur Nutzlastaufnahme
Fixierung der Module über Schnellspanner an den Trageholmen
Modulwechselzeiten von wenigen Sekunden

Anzahl Containeraufnahmen	2	2	2
Bauraum je Containeraufnahme	150 x 300 x 500 mm	400 x 300 x 500 mm	400 x 300 x 500 mm
maximale Nutzlast	1.000 g	3.000 g	4.500 g



Aufbau

Konstruktion	Kombination aus tragenden Kohlefaserverbund-Schalenelementen und Rohren wasserdichte Verbindungstechnik wasserdichtes Kühlkonzept für die Leistungselektronik Motorträger aus Kohlefaserrohren und Platten verbesserte Schwingungsentkopplung
--------------	---

Avionik

Sensoren	3-Achs-Beschleunigungssensor 3-Achs-Drehratensensor 3-Achs-Magnetfeldsensor barometrischer Höhenmesser GPS-Antenne
Kommunikation	Telemetrie 866 MHz Telemetrie 2,4 GHz und Telemetrie 5,8 GHz Videodownstream 5,8 GHz 12-Kanal-Fernsteuerung 2,4 GHz
Elektronik	Mikrocontrollerschaltungen zur Sensordatenfusion und Stellgrößenberechnung für Motoransteuerung Ausgabe von Kompensationsstellgrößen zur Ruhigstellung der Nutzlast oder der Kameras Live-Übermittlung aller relevanten Flug- und Steuerungsdaten
Flugmodi	Handsteuerung mit Lagestabilisierung automatisches Halten der Höhe dynamisches Halten der GPS-Position automatisches Anfliegen von GPS-Routen automatisches Starten/Landen

Stromversorgung

Akkumodule	bestehend aus Lithium-Polymer-Akkus 6.100 mAh 12.200 mAh 18.300 mAh
Bordspannung	17 V

