INTERNT KAPACITETSDATABLAD

FAE Predator V2

Oktokopter til LiDAR-missioner og specialiserede opgaver

FAE-platform til levering af tjenester

Rolle i FAE-missioner

Sammenklappelig platform med otte motorer, internt anvendt til integration af LiDAR-sensorer og andre tekniske nyttelaster. Sensor og flyveprofil vælges efter terræn, adgang, vegetation og den ønskede leverance.

Denne platform er designet, konfigureret og drevet internt af FAE Drones. Den tilbydes ikke til salg, konfiguration eller levering til tredjeparter.

Tekniske nøglepunkter

8 motorer	**5 kg** anbefalet last	**>70 min** uden nyttelast*	**IP44** angivet beskyttelse

* Endelig konfiguration, nyttelast, flyvetid, radioforbindelse og vejr-vindue bekræftes for hvert sted og hver leverance. Værdierne nedenfor beskriver platformens kapacitet; de udgør ikke et universelt præstationsløfte.

INTERNT KAPACITETSDATABLAD

FAE Predator V2

Oktokopter til LiDAR-missioner og specialiserede opgaver

FAE-platform til levering af tjenester

Angivne specifikationer og brugsgrænser

Struktur	Sammenklappelig oktokopter; 8 motorer; kulfiber og AL7075.
Geometri	1.115 mm mellem motorakslerne; 18-tommers propeller; ca. 1,5 m mellem spidserne.
Fremdrift	6,5 kgf/motor, oplyst nominel værdi.
Masse og nyttelast	11,5 kg uden nyttelast, med 60 Ah-batteriet; anbefalet nyttelast 5 kg. 20 kg er den oplyste maksimale grænse, ikke en standardkonfiguration.
Oplyst flyvetid	Over 70 min. uden last; op til 45 min. med 5 kg; ca. 12 min. ved den angivne grænse på 20 kg.
Referenceforhold	Nyt 60 Ah-batteri, 8S–12p, 25 °C, 60 m AMSL, svævning ved 5 m AGL. Nyttelast, vejr og mission ændrer flyvetiden.
Hastighed / stigning	Oplyst maksimum 90 km/t; oplyst stigning 15 m/s.
Miljø	IP44; –10…+60 °C. Oplyst vindstød på 70 km/t er ikke en driftsanbefaling.
Teknisk loft	3.500 m, oplyst teknisk værdi; drift er fortsat betinget af regler og placering.
Forbindelse	Op til 30 km under gunstige udbredelsesforhold; terræn og radiomiljø kan reducere afstanden.
Grænseflader	12 mm skinner ved 165 mm; PWM, TTL, S-Bus og CAN; strømforsyning tilpasset sensoren.
Avionik	Pixhawk / ArduCopter, GNSS F9P, RTH og terrænfølgning, konfigureret til missionen.

Projektkvalificering	Endelig konfiguration, nyttelast, flyvetid, radioforbindelse og vejr-vindue bekræftes for hvert sted og hver leverance. Værdierne nedenfor beskriver platformens kapacitet; de udgør ikke et universelt præstationsløfte.

Anmod om vurdering af en LiDAR-mission · discover-lidar.eu

Udgave 19. august 2026