INTERNT KAPACITETSBLAD

FAE Predator V2

Oktokopter för LiDAR-uppdrag och specialiserade laster

FAE-plattform för tjänsteleverans

Roll i FAE-uppdrag

Hopfällbar plattform med åtta motorer, använd internt för integration av LiDAR-sensorer och andra tekniska laster. Val av sensor och flygprofil görs efter terräng, åtkomst, vegetation och begärd leverans.

Denna plattform utformas, konfigureras och drivs internt av FAE Drones. Den erbjuds inte till försäljning, konfigurering eller leverans till tredje part.

Tekniska riktmärken

8	5 kg	>70 min	IP44
motorer	rekommenderad last	utan nyttolast*	angivet skydd

* Slutlig konfiguration, nyttolast, flygtid, radiolänk och väderfönster bekräftas för varje plats och leverans. Värdena nedan beskriver plattformens kapacitet; de utgör inte ett universellt prestandalöfte.

INTERNT KAPACITETSBLAD

FAE Predator V2

Oktokopter för LiDAR-uppdrag och specialiserade laster

FAE-plattform för tjänsteleverans

Angivna specifikationer och användningsgränser

Struktur	Hopfällbar oktokopter; 8 motorer; kolfiber och AL7075.
Geometri	1.115 mm mellan motoraxlarna; 18-tums propellrar; cirka 1,5 m mellan spetsarna.
Framdrivning	6,5 kgf/motor, angivet nominellt värde.
Massa och nyttolast	11,5 kg utan nyttolast, med 60 Ah-batteriet; rekommenderad nyttolast 5 kg. 20 kg är den angivna maximala gränsen, inte en standardkonfiguration.
Angiven flygtid	Över 70 min utan last; upp till 45 min med 5 kg; cirka 12 min vid den angivna gränsen på 20 kg.
Referensförhållanden	Nytt 60 Ah-batteri, 8S–12p, 25 °C, 60 m AMSL, hovring vid 5 m AGL. Nyttolast, väder och uppdrag påverkar flygtiden.
Hastighet / stigning	Angivet maximum 90 km/h; angiven stighastighet 15 m/s.
Miljö	IP44; –10…+60 °C. Angiven vindby på 70 km/h är inte en operativ rekommendation.
Tekniskt tak	3.500 m, angivet tekniskt värde; drift förblir villkorad av regler och plats.
Länk	Upp till 30 km under gynnsamma utbredningsförhållanden; terräng och radiomiljö kan minska avståndet.
Gränssnitt	12 mm skenor vid 165 mm; PWM, TTL, S-Bus och CAN; strömförsörjning anpassad till sensorn.
Avionik	Pixhawk / ArduCopter, GNSS F9P, RTH och terrängföljning, konfigurerade för uppdraget.

Projektkvalificering	Slutlig konfiguration, nyttolast, flygtid, radiolänk och väderfönster bekräftas för varje plats och leverans. Värdena nedan beskriver plattformens kapacitet; de utgör inte ett universellt prestandalöfte.

Begär utvärdering av ett LiDAR-uppdrag · discover-lidar.eu

Utgåva 19 augusti 2026