VECTIS R M2 — RECON

KOAXIALE AUFKLÄRUNGSPLATTFORM

Modular. Vernetzt. Missionsspezifisch.

Vier Arme | Acht Antriebe | EO/IR als Missionsschwerpunkt

4	8	EO/IR	IP
Arme	Antriebe	Missionsschwerpunkt	Netzwerkoptionen

R-Plattform für Aufklärung

VECTIS R Recon M2 verbindet eine koaxiale Oktokopter-Architektur mit einer priorisierten EO/IR-Missionsnutzlast. Vier Arme tragen acht Antriebe. Sensorik, Datenlink, Energieversorgung und zusätzliche Kommunikationsmodule werden als gemeinsame Konfiguration ausgelegt. Nutzlast und Flugleistung werden für das konkrete System festgelegt.

- **Koaxialer Oktokopter**

  Vier Arme mit insgesamt acht Antrieben.

- **Recon als Hauptaufgabe**

  EO/IR-Sensorik und Beobachtungsaufgabe führen die Auslegung.

- **Relay als Ergänzung**

  Zusätzliche Funkmodule innerhalb der Systemreserven.

- **Eigene Systemauslegung**

  R-spezifische Geometrie und Integration gesondert bestimmen.

4	8	EO/IR	IP
Arme	Antriebe	Missionsschwerpunkt	Netzwerkoptionen

Plattform & Missionsrolle

Aufbau	Koaxialer Oktokopter
Missionsrolle	EO/IR-Aufklärung
Arme / Antriebe	4 Arme / 8 Antriebe
Zusatznutzlast	EO/IR bzw. Relay, nach Systemreserve
Abmessungen	Konfigurationsabhängig; auf Anfrage
Leergewicht	Konfigurationsabhängig; auf Anfrage
Abfluggewicht	Konfigurationsabhängig; auf Anfrage
Nutzlastgrenze	Konfigurationsabhängig; auf Anfrage
Flugzeit	Konfigurationsabhängig; auf Anfrage
Propeller / Antrieb	Konfigurationsabhängig; auf Anfrage

Systeme & Integration

Datenarchitektur	IP-basierte Integration
Funkoptionen	Mesh / MANET, projektspezifisch
EO/IR	Sensor und Gimbal nach Konfiguration
Missionsrechner	Optionale lokale Verarbeitung / KI
Bodensystem	GCS- / C2-Anbindung nach Projekt
Energie	Akku und Versorgung nach Auslegung
Tether	Optional; separate Systemabstimmung
TELEVATOR	Standard-Landering nicht kompatibel
Kabel / Höhe	Kabellänge ist keine garantierte Flughöhe
Lieferumfang	Gemäß vereinbarter Systemkonfiguration

AUSWAHL UND ABGRENZUNG

- Recon priorisiert Sensorik; Relay priorisiert Kommunikation.
- Zusatzfunktionen benötigen freie Einbau-, Massen- und Energiereserven.
- Mesh/MANET, GCS/C2 und optionale KI sind keine exklusiven Variantenmerkmale.
- Die R-Geometrie und acht Antriebe unterscheiden R von der Quad-Basis.
- Flugleistung nur für die vereinbarte Gesamt- und Nutzlastkonfiguration.
- Abbildung zeigt eine beispielhafte Konfiguration; Lieferumfang projektabhängig.

Technische Grenzwerte werden mit der Konfiguration festgelegt. Technische Änderungen vorbehalten.