VECTIS R M2 — RELAY

KOAXIALE KOMMUNIKATIONSPLATTFORM

Modular. Vernetzt. Missionsspezifisch.

Vier Arme | Acht Antriebe | Relay als Missionsschwerpunkt

4	8	Relay	IP
Arme	Antriebe	Missionsschwerpunkt	Netzwerkoptionen

R-Plattform für Kommunikation

VECTIS R Relay M2 priorisiert Kommunikationsmodule und Antennen auf der koaxialen R-Plattform. Vier Arme tragen acht Antriebe. Datenlink, Energieversorgung und optionale EO/IR-Sensorik werden gemeinsam integriert. Für Akkubetrieb und optionale Tether-Anbindung gelten jeweils die Grenzen der abgestimmten Gesamtkonfiguration.

- **Koaxialer Oktokopter**

  Vier Arme mit insgesamt acht Antrieben.

- **Relay als Hauptaufgabe**

  Kommunikationsnutzlast und Antennen führen die Auslegung.

- **EO/IR als Ergänzung**

  Sensorik ist innerhalb der Systemreserven integrierbar.

- **Eigene Tether-Auslegung**

  Bodenstation, Kabel und Bordmodul müssen zur R-Ausführung passen.

4	8	Relay	IP
Arme	Antriebe	Missionsschwerpunkt	Netzwerkoptionen

Plattform & Missionsrolle

Aufbau	Koaxialer Oktokopter
Missionsrolle	Kommunikation / Relay
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.