



БПЛА ГРОЗА Т2

LITUS MOTORS

БПЛА ГРОЗА Т2

Электрический многофункциональный тактический беспилотный летательный аппарат (ГРОЗА) является компонентом системы беспилотных летательных аппаратов (UAS), которая включает в себя добавление наземного контроллера и системы связи.

БПЛА ГРОЗА Т2

LITUS MOTORS



ВЗЛЕТ И ПОСАДКА
(АВТОМАТИЧЕСКИ)



МАКС ВЗЛЕТНАЯ
МАССА 350 КГ



ВРЕМЯ ПОЛЕТА
ДО 18 ЧАСОВ



КРЕЙСЕРСКАЯ
СКОРОСТЬ 120 КМ/Ч



МАКСИМАЛЬНАЯ
ВЫСОТА 6500 МЕТРОВ



РАБОЧАЯ ВЫСОТА
5000 МЕТРОВ



РАЗМАХ КРЫЛА
8 МЕТРОВ



МАКСИМАЛЬНАЯ
СКОРОСТЬ 190 КМ/Ч



ПОЛЕЗНЫЙ ВЕС
ОТ 50 ДО 100 КГ



ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЬ
МОЩНОСТЬЮ 50 КВТ



Длина: 4,5 м

Ширина: 8 м

Высота: 1,8 м

Номинальная мощность: 50 кВт

Пиковая мощность: 100 кВт

Взлетная: 73,5 кВт при 6000 об/мин

Крейсерская: 50 кВт при 4500 об/мин

Крутящий момент: 160 Н*м

Пиковый крутящий момент: 320 Н*м

85 КМ/Ч СКОРОСТЬ СВАЛИВАНИЯ ПРИ МАКСИМАЛЬНОЙ МАССЕ

Платформа БПЛА ГРОЗА Т2 имеет смешанную конструкцию крыла с перевернутым V-образным оперением. Тяга создается двухлопастным винтом переменного шага в конфигурации толкача. Пропеллер установлен между хвостовыми балками и приводится в движение электрическим двигателем PMSM LITUS RDS-112QS100 с номинальной мощностью 50 кВт, расположенным в корпусе. Монококовая платформа является модульной со съемными основными элементами, такими как крыло, хвостовая балка и клиновые хвосты. Детали фюзеляжа изготовлены в основном из композитных материалов, углеродного волокна с обработанными алюминиевыми деталями в местах соединения. Аккумуляторные блоки распределены по фюзеляжу БПЛА.

Мобильная наземная станция управления с диапазоном контроля от 150 до 300 км. Управляется одним оператором с дисплея спереди вместе с программным обеспечением интерфейса оператора, используемым для управления, контроля и мониторинга в режиме реального времени.

ГРОЗА Т2 оснащен системой управления полетом с возможностью автономного руления, взлета, круиза, посадки. Компьютеризированная система управления полетом является основным компонентом, выполняющим алгоритмы объединения датчиков с данными датчиков в реальном времени. Управление конкретной миссией осуществляется с помощью компьютерной системы управления полетом. Воздушная платформа управляется с помощью различных резервных поворотных и линейных сервоприводов. Все основное бортовое радиоэлектронное оборудование, программное и аппаратное обеспечение находятся в постоянном развитии.

Электронный источник питания, обеспечивающий питание бортовых систем, поддерживается тройными сбалансированными литий-ионными аккумуляторами. Архитектура резервирования авионики поддерживает автономные аварийные посадки на разных аэродромах, если это необходимо. Алгоритмы слияния датчиков, включая инерциальную навигационную систему, обеспечивают навигацию и автоматическую посадку даже при потере сигналов глобального позиционирования.

ООО "МК ГРУПП"

Производство летательных аппаратов,
включая космические, и соответствующего
оборудования (30.30)

www.litusmotors.com

Руководитель проект:

Лучко Алексей Александрович
+7 (925) 931-91-89
info@litusmotors.com