

INTRODUCCIÓN

SISTEMA VTOL CW 100

TEMARIO

- 1 CW - 100
- 2 INTRODUCCIÓN AL MODELO
- 3 COMPOSICIÓN DEL SISTEMA

JOUAV

CW - 100

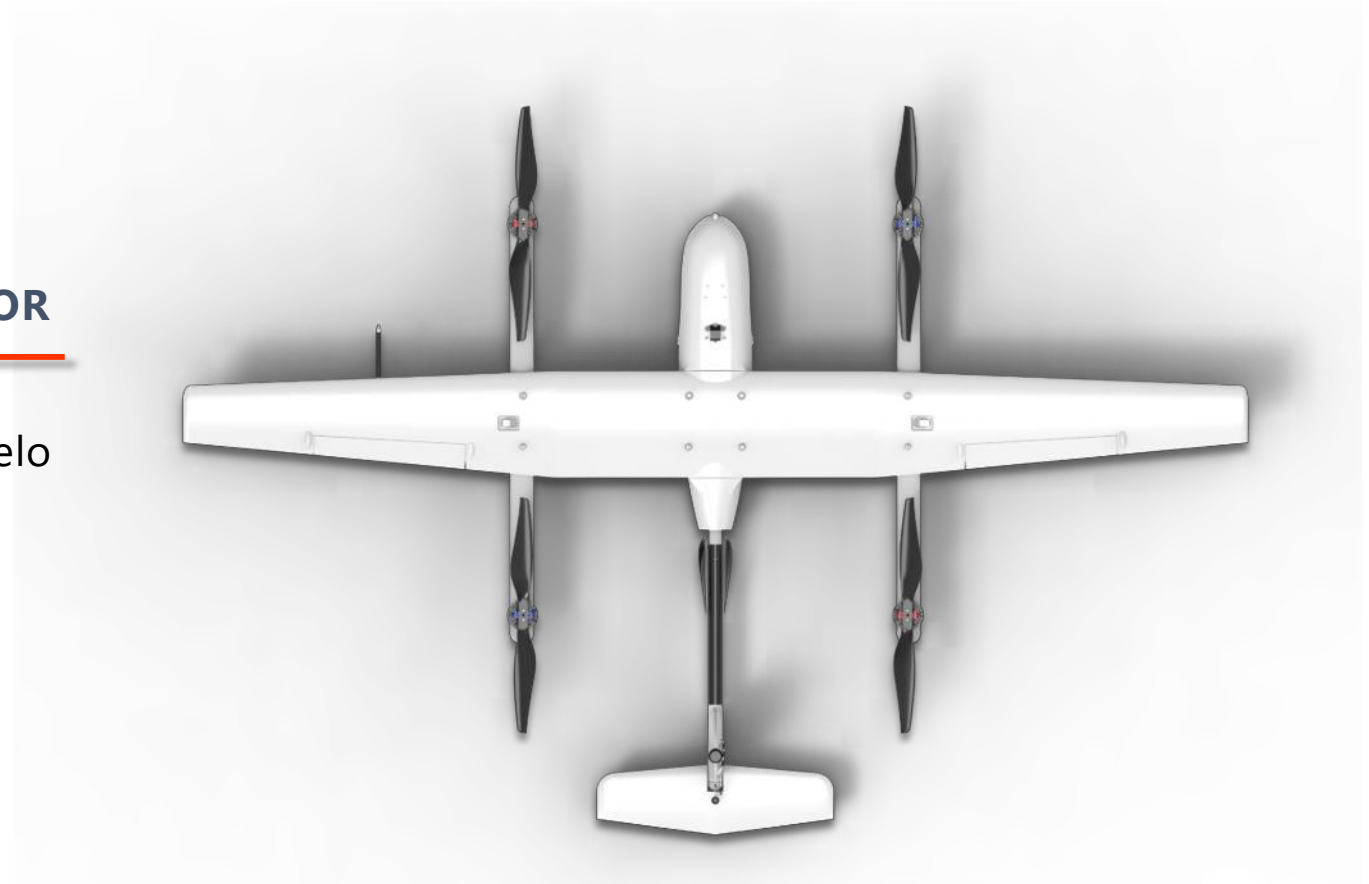
VERTICLE TAKE OFF & LANDING UAV

DRONESVIP
CAPACITACIÓN



COMBINACIÓN ENTRE ALA FIJA Y MULTIRROTOR

- ✈ Mayor velocidad, Mayor tiempo de vuelo
- ✈ VTOL, Bajos requisitos en sitio



VTOL

Despegue y aterrizaje con multirrotores, no requiere pista, bajos requerimientos en sitio.

TRANSPORTE

Serie completa de diseño modular, montaje y desmontaje rápido, pequeño volumen de embalaje, fácil transporte.

OPERACION

Despegue y aterrizaje en forma automática durante todo el proceso, sin necesidad de intervención humana, fácil de aprender y operar.

PRECISION

Sistema de posicionamiento diferencial, alta precisión en toda la operación y al momento del aterrizaje.

MODELOS

JOUAV



CW-007



CW-15



CW-30



CW-10










CW-40



CW-100



CW-100

	5.4m		10h
	110kg		4000m
	110km/h		6000m
	Level 6		

JOUAV

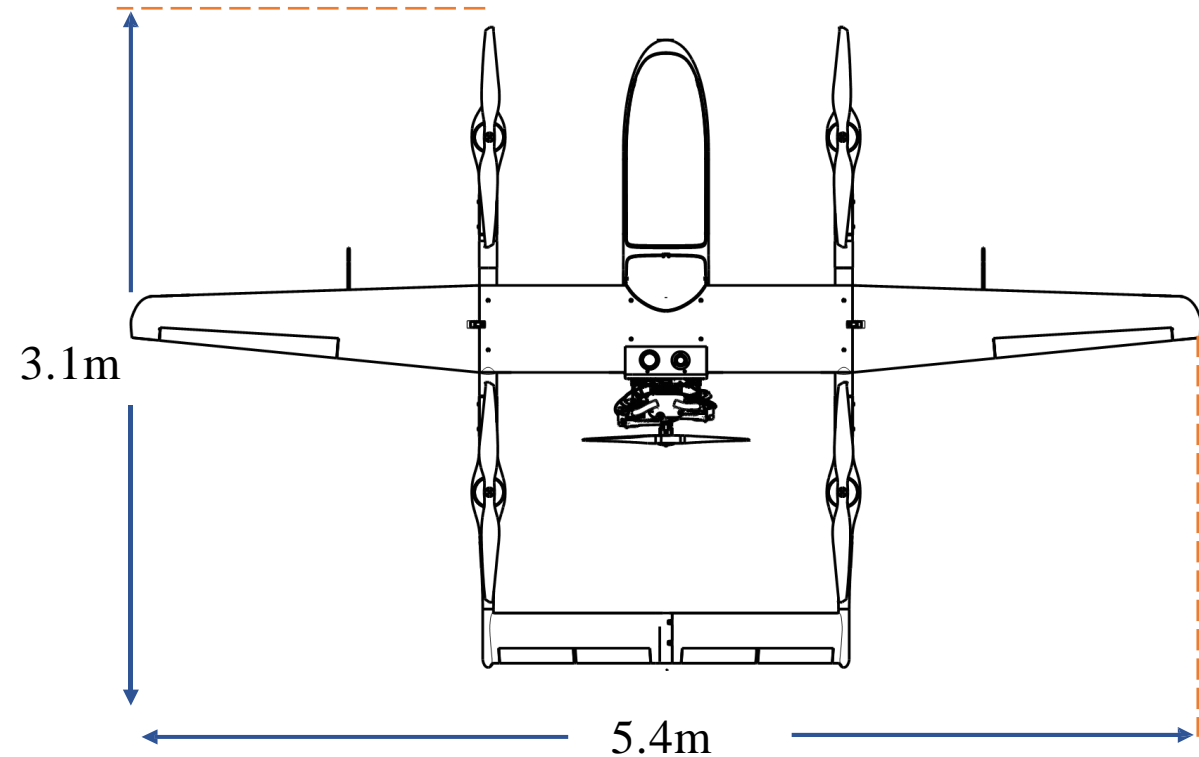
CW - 100

ESTRUCTURA

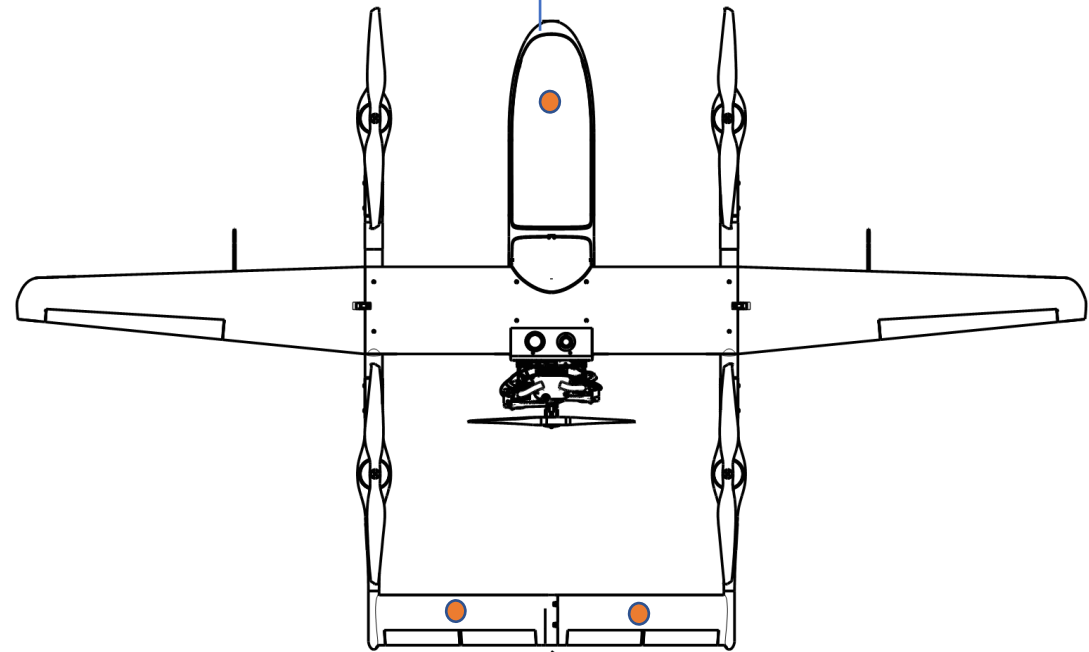
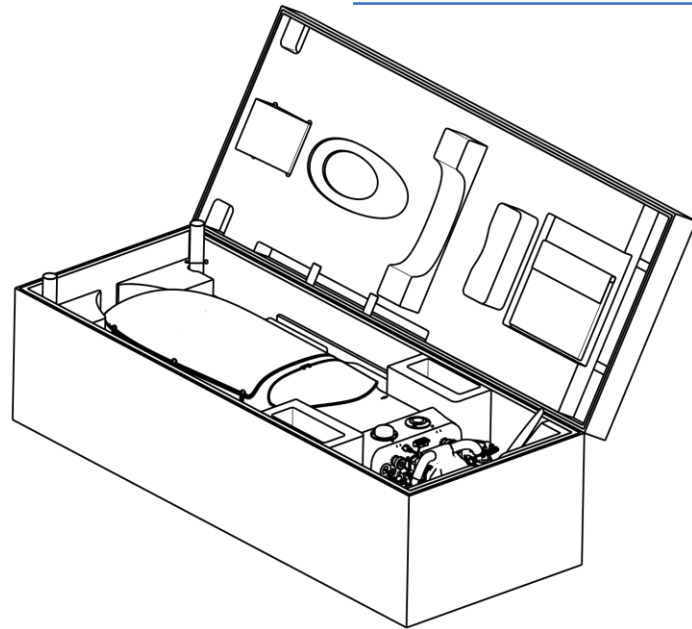
La aeronave CW-100 mide:

- 3,1 mts de largo.
- 5,4 mts de envergadura.

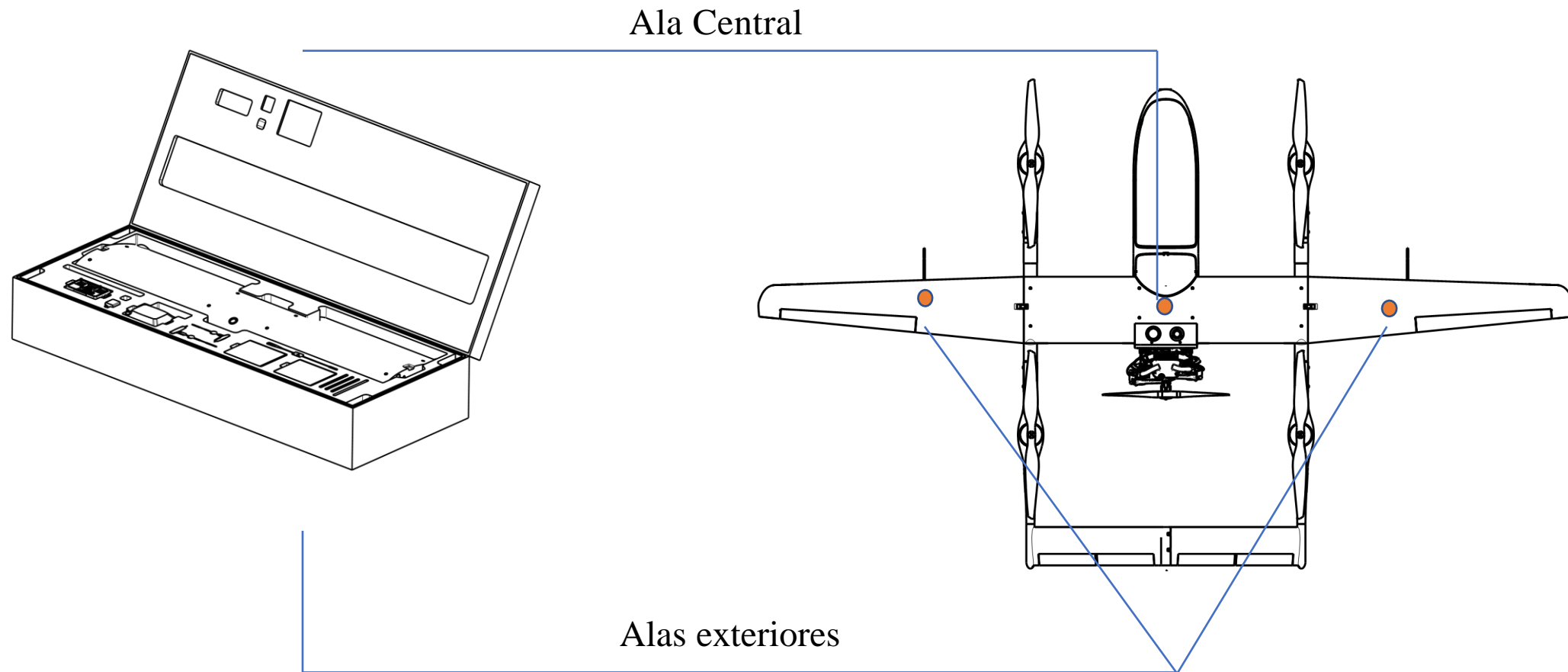
Posee 9 baterías (Rotores y Aviónica).



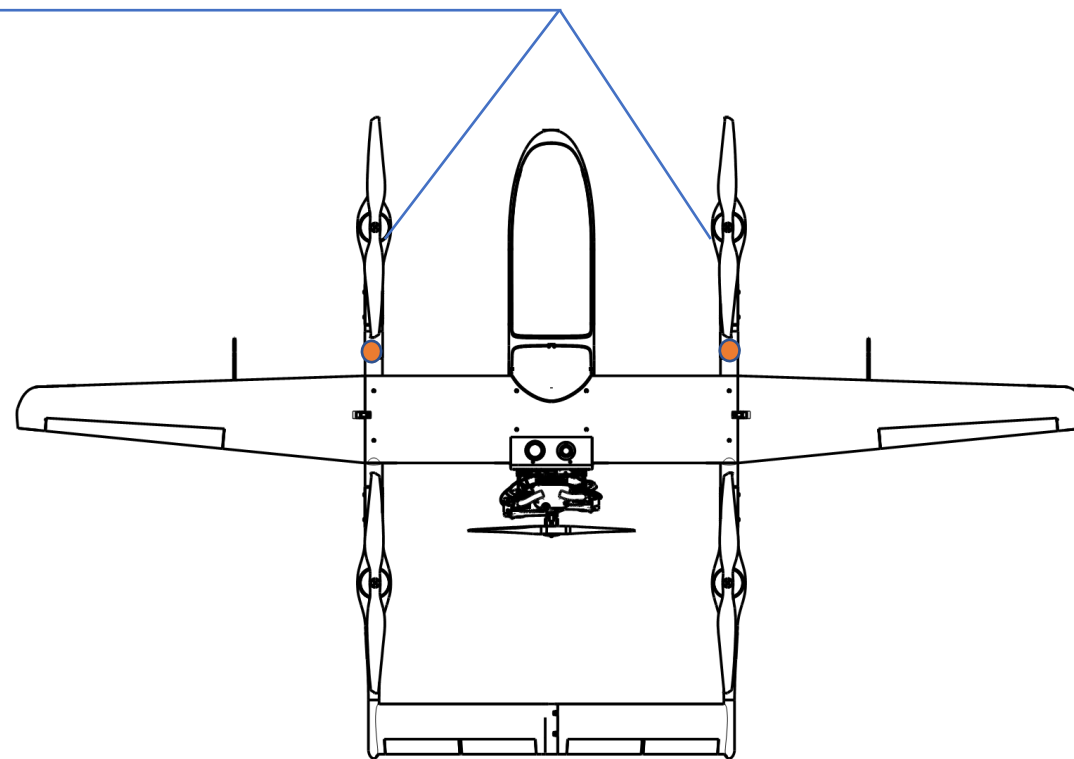
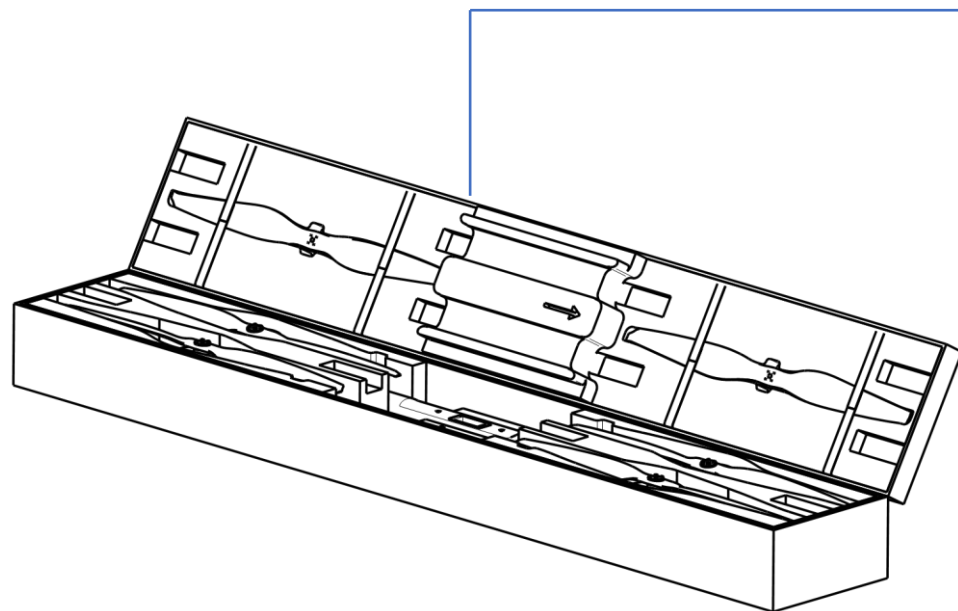
Fuselaje



Elevador

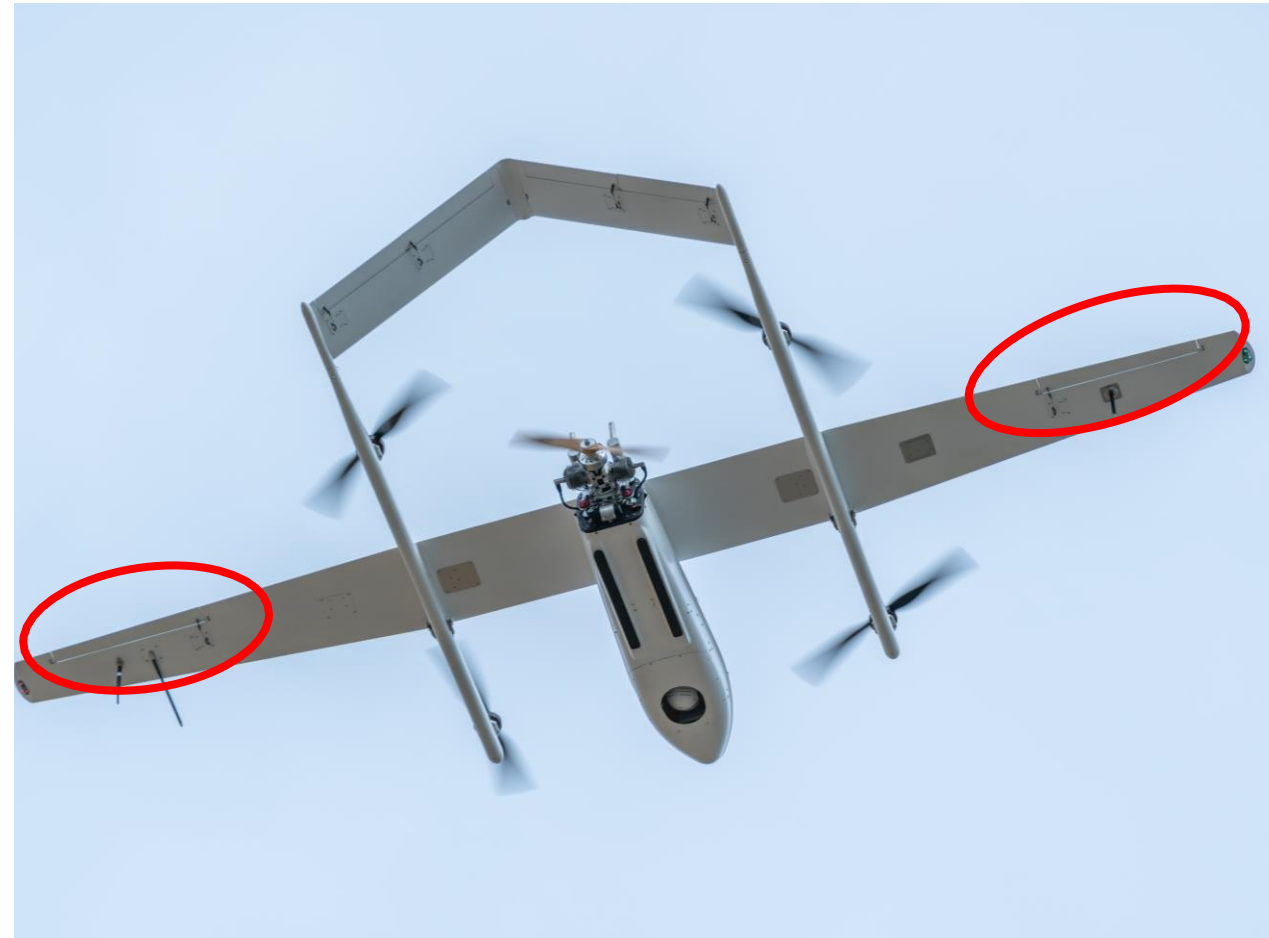


Brazo de Rotores



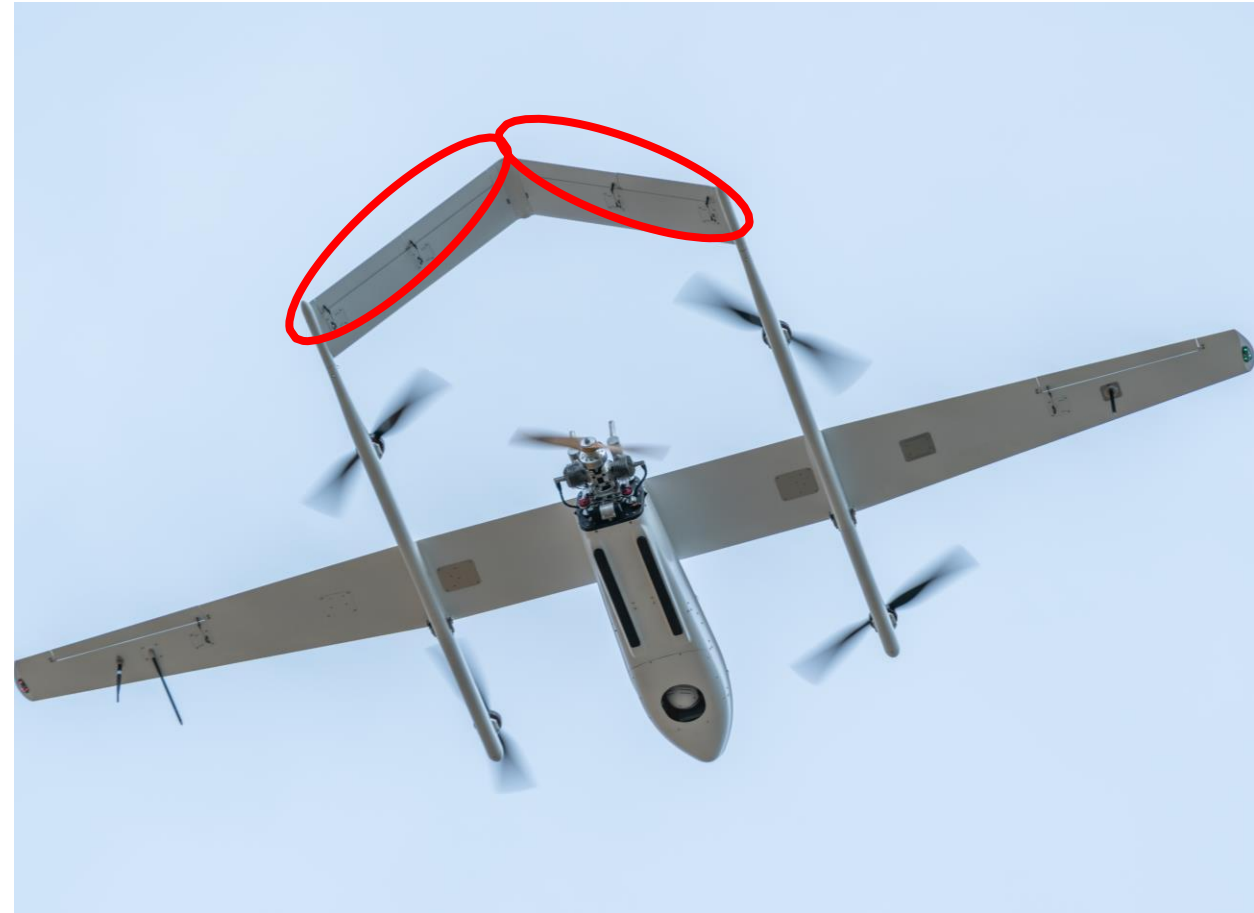
Alerones

Controla el movimiento de alabeo o roldo de la aeronave



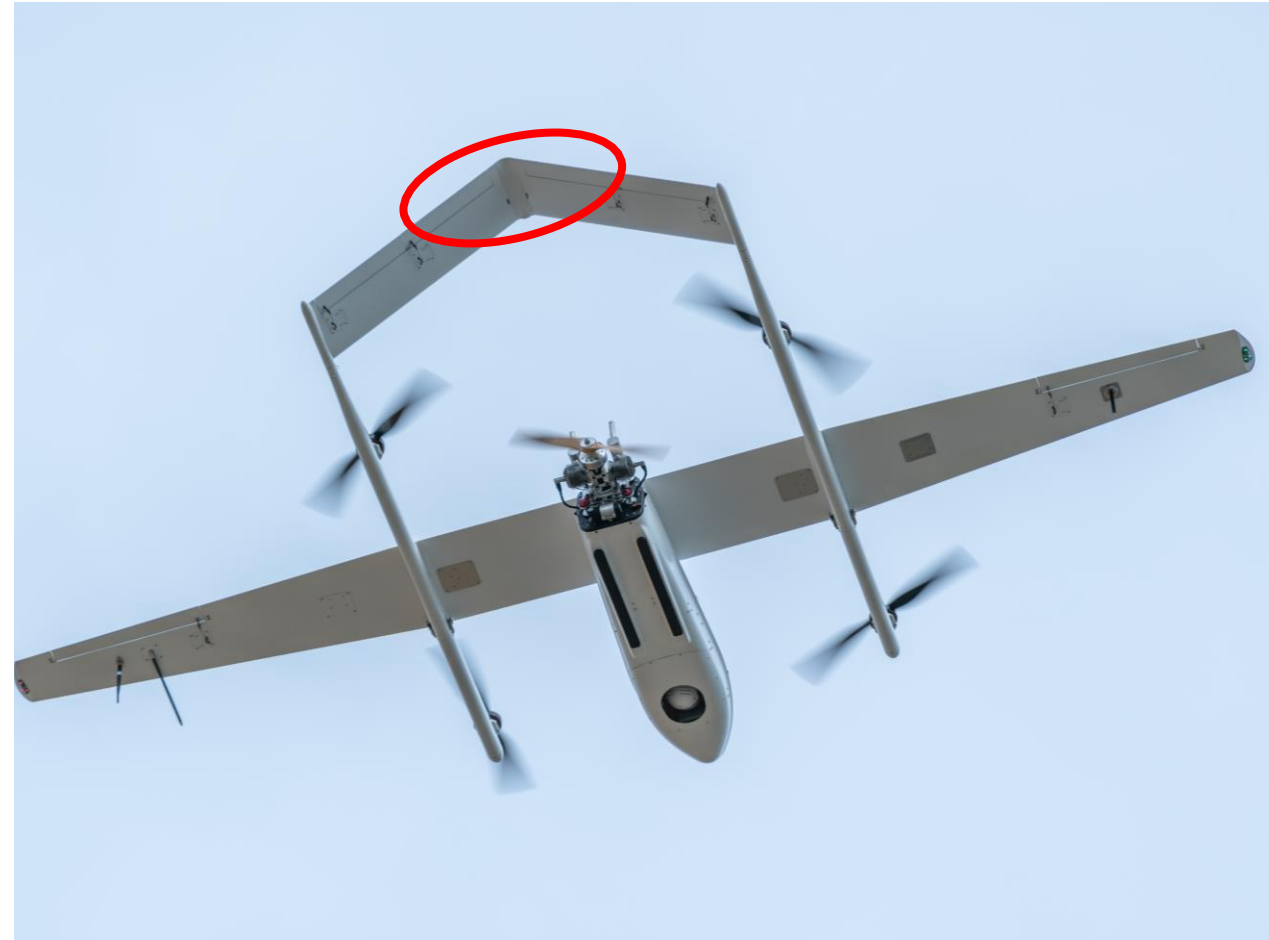
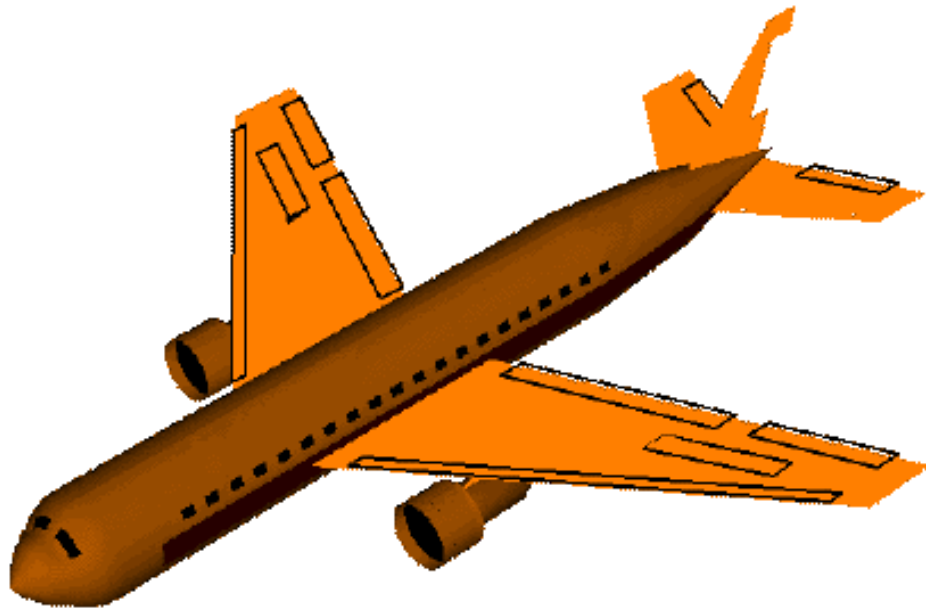
Elevadores

Controla el movimiento de cabeceo de la aeronave



Timón

Controla el movimiento de guiñada de la aeronave



Principio

La diferencia de velocidad de las hélices controlan los movimientos de alabeo, cabeceo y guiñada.

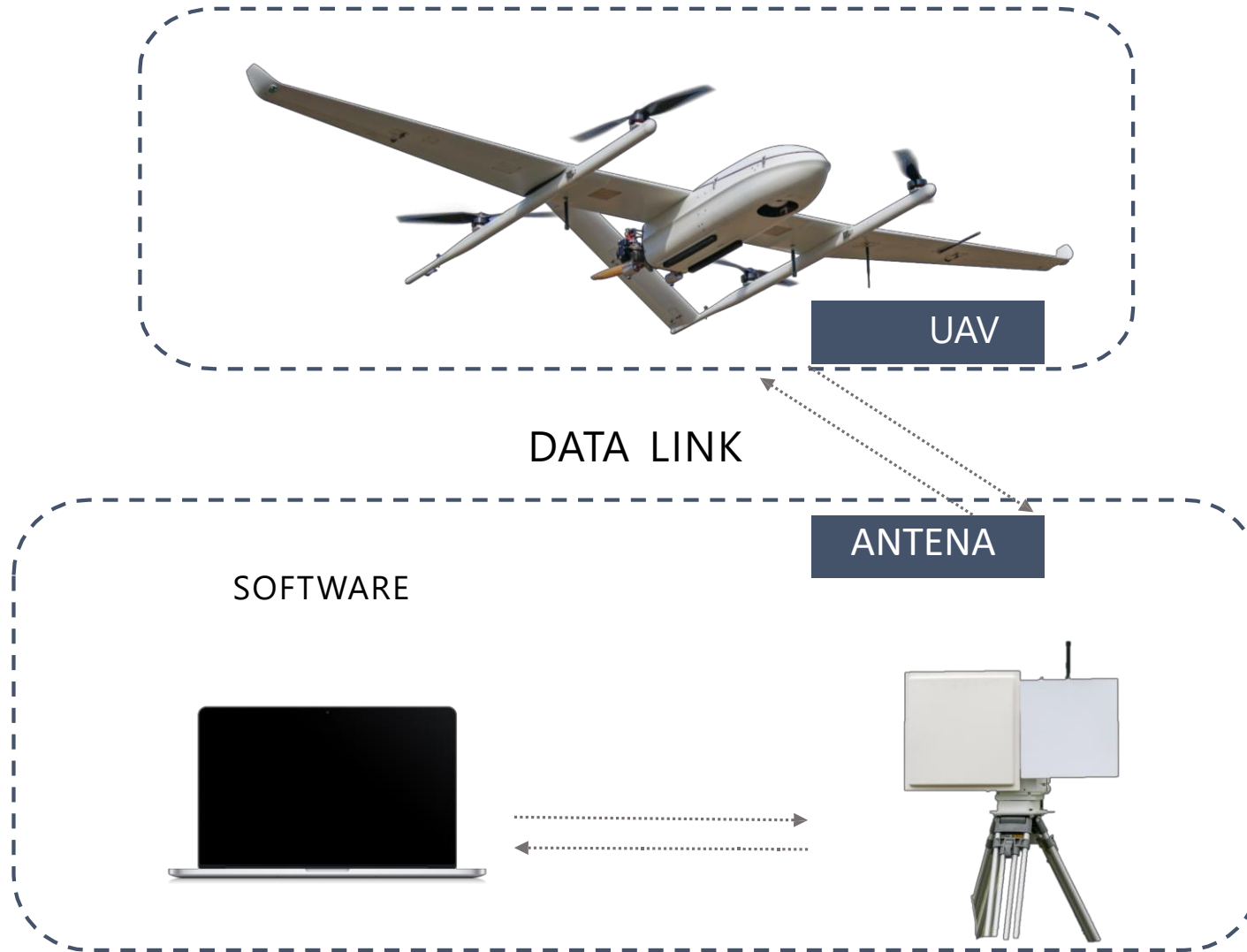


JOUAV

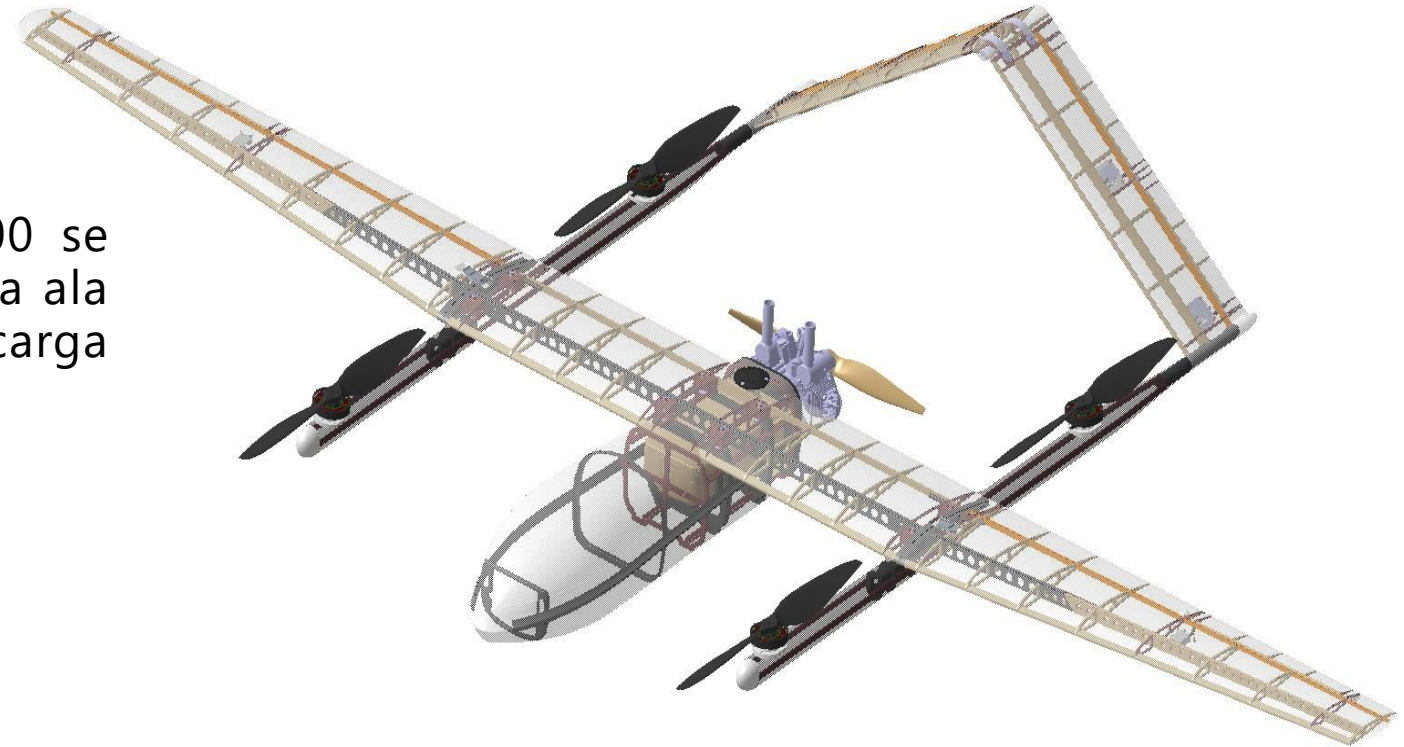
CW - 100

**COMPOSICIÓN DE
SISTEMA**

COMPOSICIÓN DE SISTEMA



La plataforma de vuelo del CW 100 se compone de los 4 rotores, estructura ala fija, fuselaje, motor a explosión y carga útil o paga.








FUSELAJE

JOUAV



MG-170E

-  **Medidas del Sensor** 35.9×24.0mm
-  **Efectividad de pixeles** Alrededor 424 millones Pixeles efectivos
-  **Lente de la Camara** F 5.6 / 35mm
-  **Retardo de exposición** ≤10ms
-  **Método de exposición** Exposición Isocronica/Isometrica



CARGA ÚTIL O PAGA

JOUAV

Visible

Laser

Termica



TGT
039513° Lat: E114.4695732° HMSL: 75 m
Alt: 21.270m 00:147m TMO: 274.07 TMS: 54.3km/h

ACFT
Lat: N 37.1034431° Lon: E114.4690939° HMSL: 301(301) m
TAG: 20.3(20.3)m/s OS: 22.7m/s WS: -2.4m/s VS: 1.3m/s
Heading: 322.0° Y-Dir: 328.2° AOS: 0.2° OPS: 1.0
H2H: 130.0 02H: 73 m FLT: 00:13:34 Pdup: 1.0
Awb: 25.5% Mow: 24.4V Thr: 71% RPM: 0 APS: Fly Dwt: 793

Technical Innovation, Aviation Quality, Service Fir

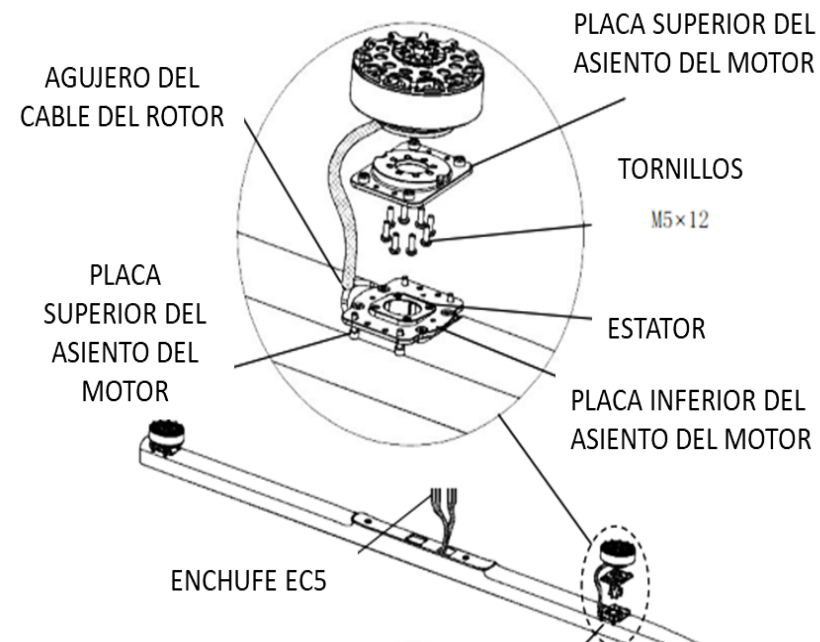


gimbal
VER: V200 3.9.0 Power: 24.2V
TV FOV: 13.375.7° R FOV: 28.0°
AZ: 72.972° P: -58.446°
Pan: 110.749° Tilt: -44.832°
CTL: TRA ES: OFF
RTT: Auto DEM: ON
RC: ON ZS: OFF
SD: Norm REC: ON
MT: OFF M-R: CAR
Snap: 0
R Model: W/B M: OFF
UTC+8 2018-10-21 11:26:54

Motores eléctricos

Modo de vuelo vertical mediante rotores eléctricos.

Combustible: Baterías de litio polímero (LIPO)

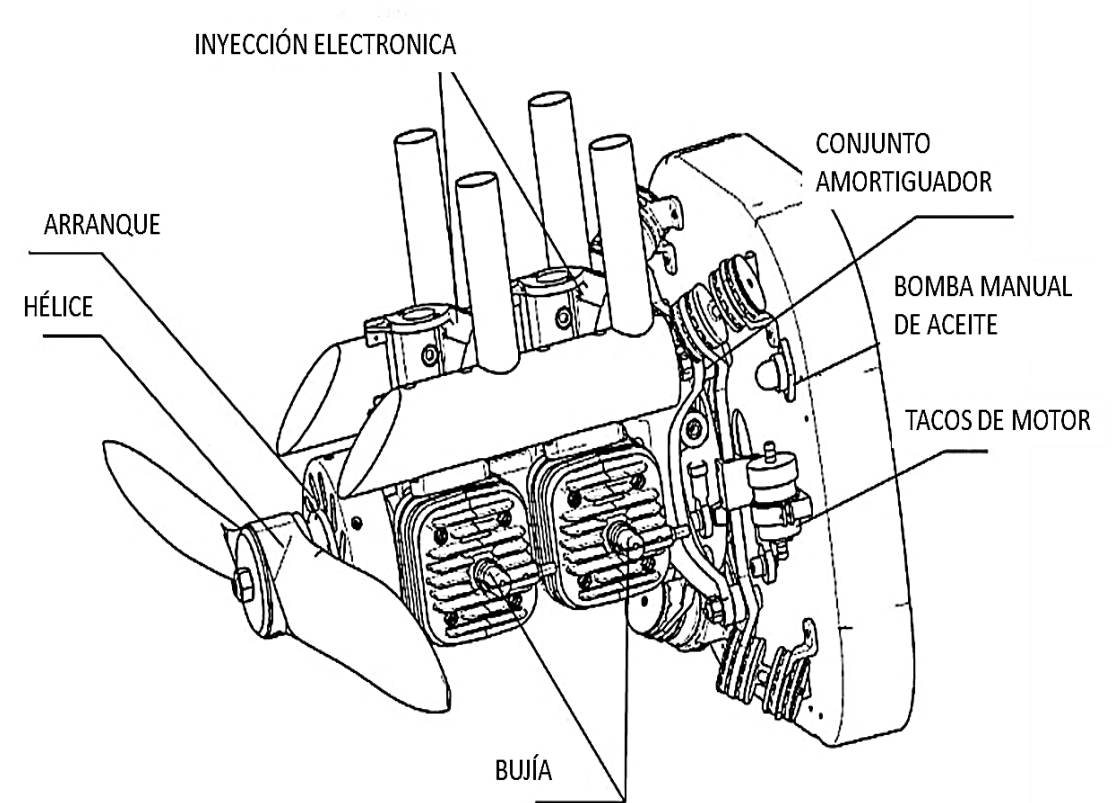


MOTOR A EXPLOSIÓN

Motor a pistón

Ala fija con planta de poder a combustión.

Combustible: Nafta super.



Baterías Litio Polímero (LiPo)

Type	CW-100	CW-40	CW-15	
	6s(6 cells)	8s	6s(6 cells)	12s
Full	25.2v	33.6v	26.1v	50.4v
Normal	22.2v	29.6v	22.8v	44.4v
Empty	21v	28v	21.6v	42v

TIEMPO DE PREGUNTAS

Gracias por su
atención!