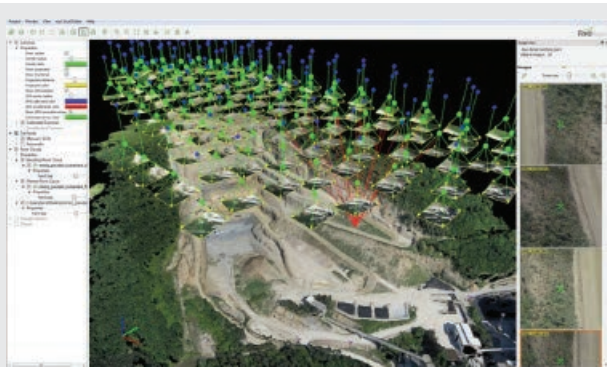


EtherCopter

Drone EtherCopter X8 4S Overview



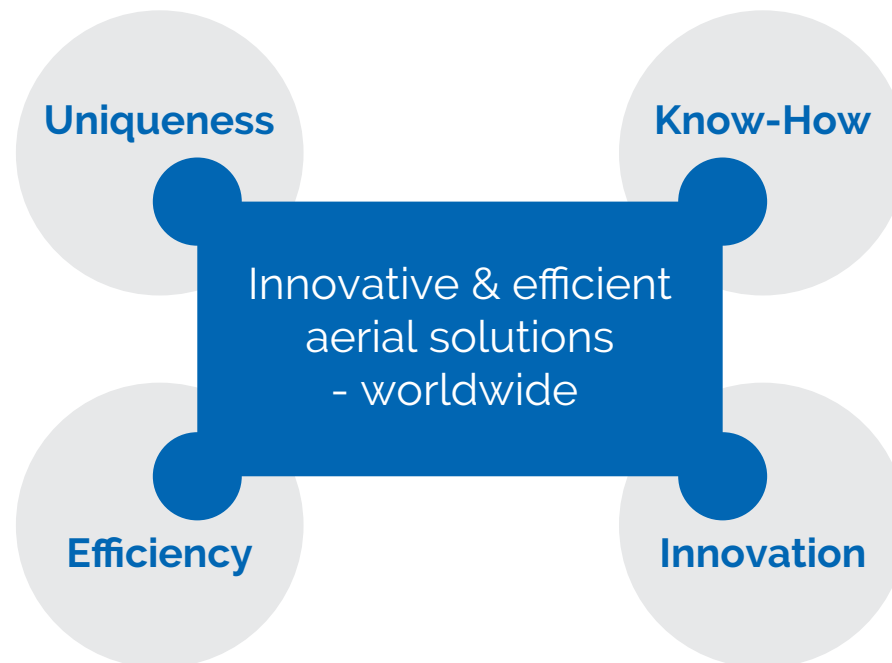
NOVARUM SKY

Innovative & efficient aerial solutions - worldwide

Visão Geral

EtherCopter X8 4S é um Drone de 8 motores com **redundância total** contra falhas na comunicação, motor e controlador de voo (tecnologia alemã Mikrokopter), equipado com a câmera DSLR CANON EOS Rebel T6 e computador de bordo dedicado para processamento de sinais digitais Raspberry Pi que roda o software EtherCopter RTK / PPK V10, permitindo criar **mapas georeferenciados** com **acurácia centimétrica** sem necessidade de pontos de controle em solo ou **milimétrica** com pontos de controle em solo.

Razões para nos escolher



Especificações Técnicas

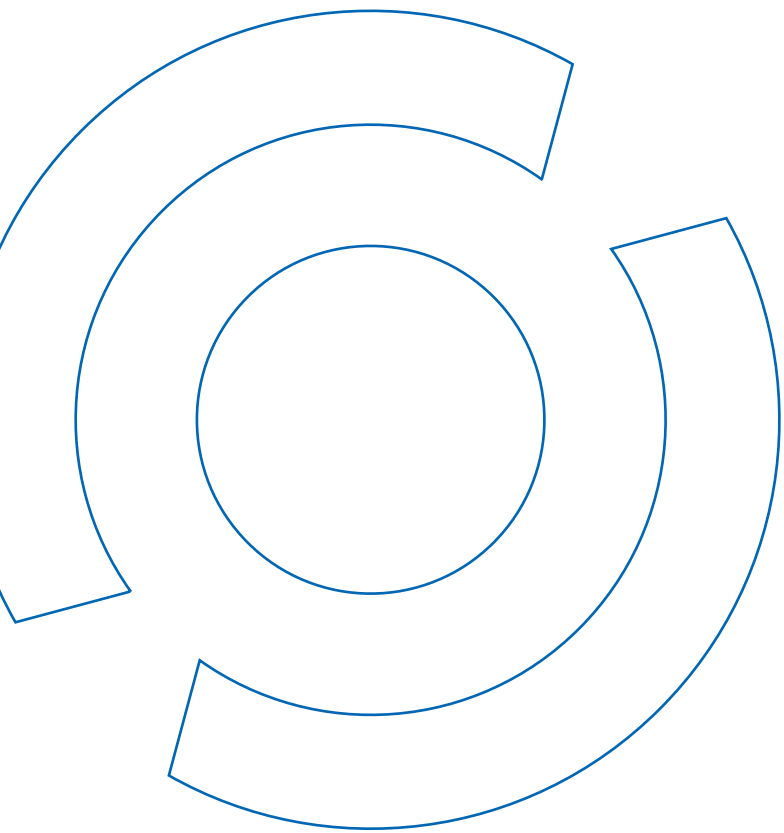
	EtherCopter RTK-PPK V10
Acurácia Horizontal*	=<3 cm
Tempo para RTK Fix	< 3 minutos
Tipo de Câmera	Câmera com conexão Hot-Shoe
Modo de Operação	RTK/PPK (NTRIP, Estação GNSS)
Interface de Operação	WEB Browser e app RTKLIB**
PPK	Online na nuvem ou Offline local

*Acurácia e precisão da posição das fotos sem necessidade da utilização de pontos de controle em solo.

**O pacote RTKLIB é usado para operação RTK-PPK. É um software de código aberto mantido por uma grande comunidade mundial.

	Drone EtherCopter X8 4S
Plataforma de voo base	Mikrokopter MK XL2 4S
Gimbal	Eixos estabilizados
Câmera (sensor)	CMOS (APS-C), 18MP
Transmissão de vídeo/telemetria*** Controle remoto***	Herelink HD Video Transmission System
Controlador de voo	Pixhawk
Configuração e plano de voo	Mission Planner / QGround
Condições de voo	Na chuva e ventos de até 45 km/h
Sistema redundante: anti-falha	Motor, GNSS e sensores
Autonomia	20 minutos @ 10000mAh, 4S/10C
Dimensões/peso(com bat.)	90x90x55cm (WxLxH)/4kg

***Alcance do link > 3000m.



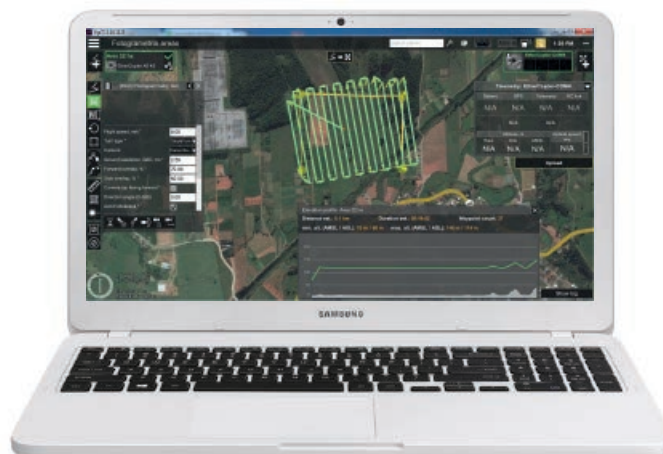
Software embarcado

> O Software EtherCopter RTK-PPK V10 instalado no Drone EtherCopter X8 4S permite fazer mapas cartográficos com acurácia e precisão centimétrica (< 3cm) sem utilização de pontos de controle em solo ou milimétrica (< 10mm) com a utilização de pontos de controle em solo.

Novas versões de Software Novarum Sky estarão disponíveis para operar com o Drone EtherCopter X8 4S.

Plano de voo

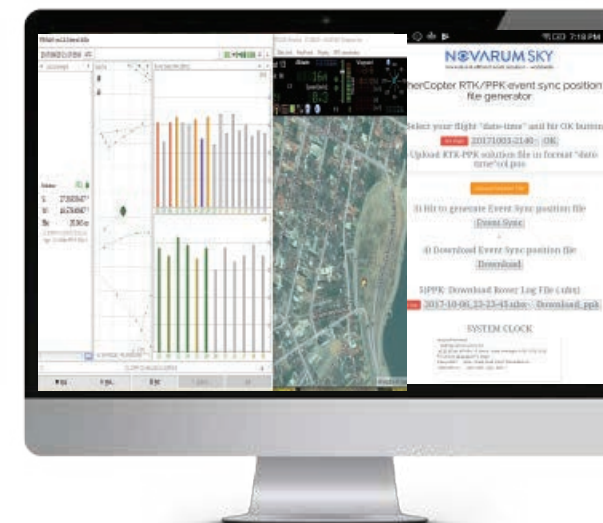
> Os planos de voo são feitos de maneira rápida e fácil. Basta informar os quatro pontos do perímetro, GSD, sobreposição lateral e longitudinal das fotos georeferenciadas. Automaticamente é considerado a altimetria do terreno para o Drone evitar choques com o terreno e garantir o correto GSD durante todo o voo.



Estação GNSS base

- > Executa PPK sem conexão durante o voo do Drone com a Estação GNSS base
- > Executa RTK através de:
 - > conexão WiFi entre o Drone e o Computador ou tablet em solo
 - > conexão internet entre a Estação GNSS base e o computador ou tablet em solo

Para o georeferenciamento com alta acurácia nas fotos, não é necessário um link da Estação GNSS base com o Drone durante todo o voo. Basta saber quando a solução RTK entra no estado FIX enquanto o Drone está em solo. Logo após é possível interromper a comunicação entre o Drone e a Estação GNSS base e executar o plano de voo.



NOVARUM SKY

Innovative & efficient aerial solutions - worldwide

Informação de Contato

www.novarumsky.com.br

+55 48 32067087

contact@novarumsky.com

Manoel de Oliveira Ramos, 205, sala 602 - Estreito
Florianópolis - SC - Brasil - CEP: 88075-120