

# Ontwikkeling DG-1001TE

---



# Onderwerpen

---



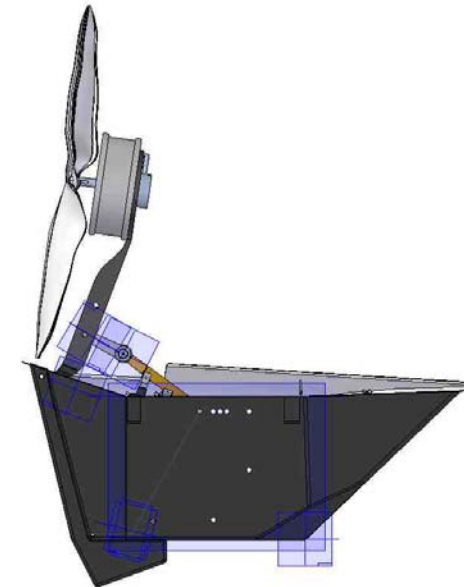
- Aanloop & oorspronkelijke idee
- Concept
- Keuze componenten
- Belasting tests
- Eerste vlucht
- Vooruitzichten

# Aanloop en oorsprong

---



- LS10-E (ruimtegebrek)
- Propeller DG-1001T
- Bestaande klapmimiek
- Ten minste 100 km bereik
- Betrouwbaar
- Veilig
- Modulaire opbouw



# Concept

---

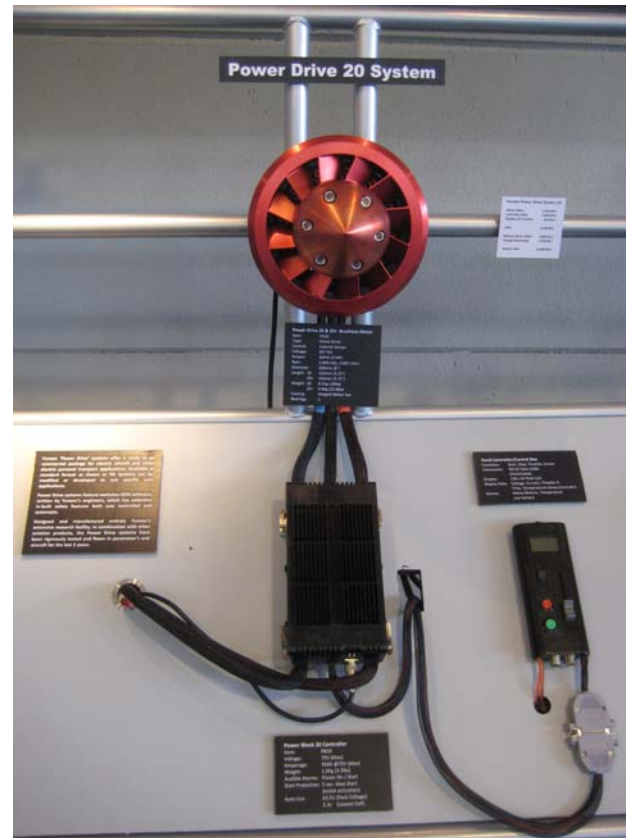
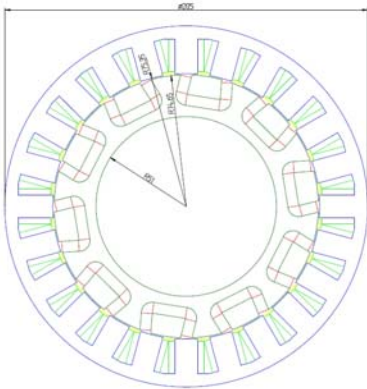


- Systeem compleet in de romp
- Laadapparaat on-board
- Goede actieve & passieve veiligheid

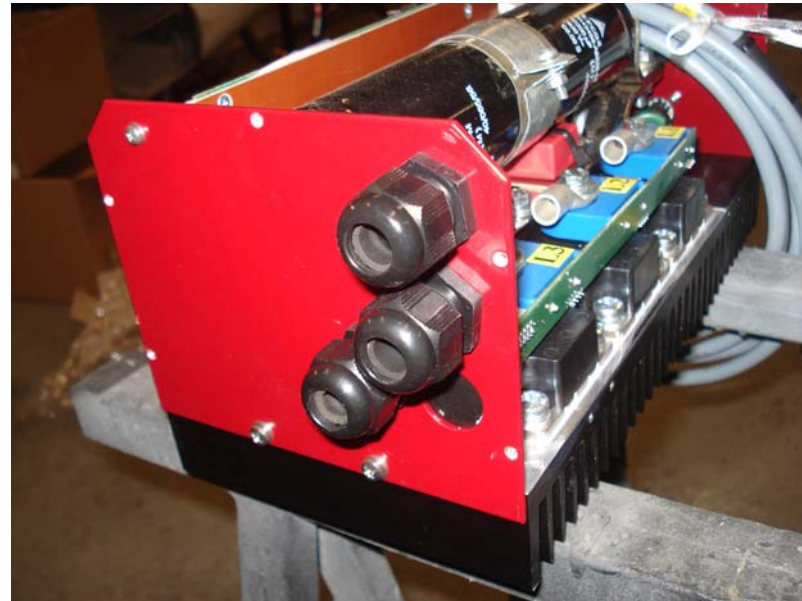
# Keuze componenten



- Motor&regelaar
  - Zelfbouw
  - Yuneec
  - Enstroj - Emrax



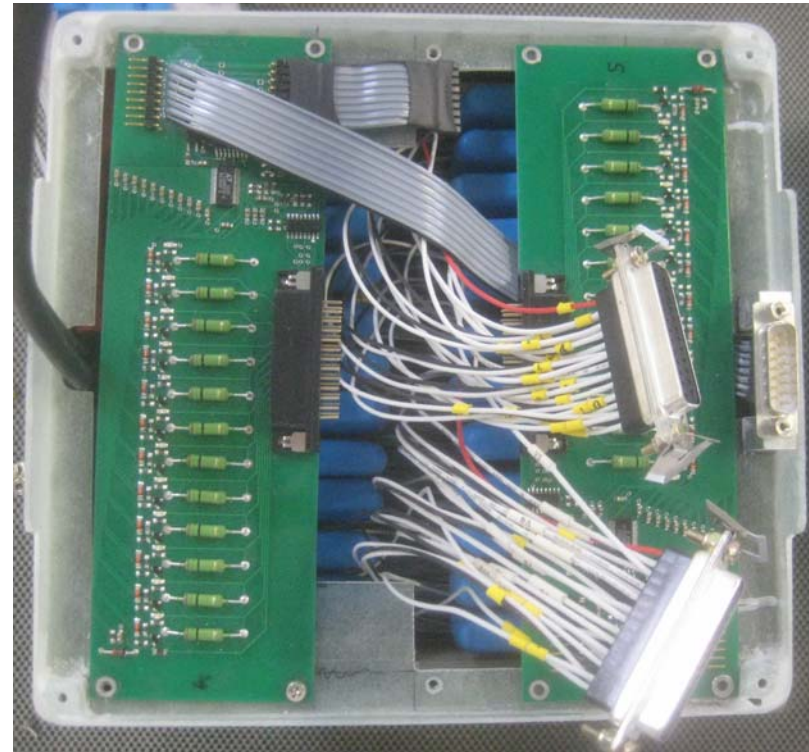
# Componenten Enstroj-Piktronik systeem



# Componenten Accu management



- Eigen ontwikkeling
- Koppeling DEI-NT
- Centrale battery manager
- Per 12-accucellen bewakingseenheid
- Spanning & Temp.
- Balanceerfunctie



# Componenten DEI-NT DG-1001TE

---



- Simpele bediening
- CAN-BUS interface
  - Motorregelaar
  - Battery Manager
  - Acculader
- Alle parameters voorhanden
- Grijpt in bij problemen/gevaar



# Componenten DEI-NT DG-1001TE



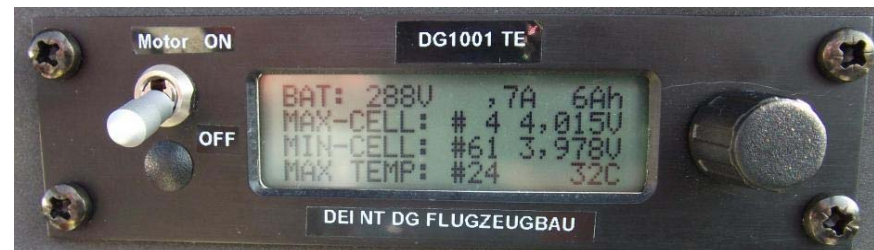
Zweefdisplay



Acculaaddisplay



Motorloopdisplay

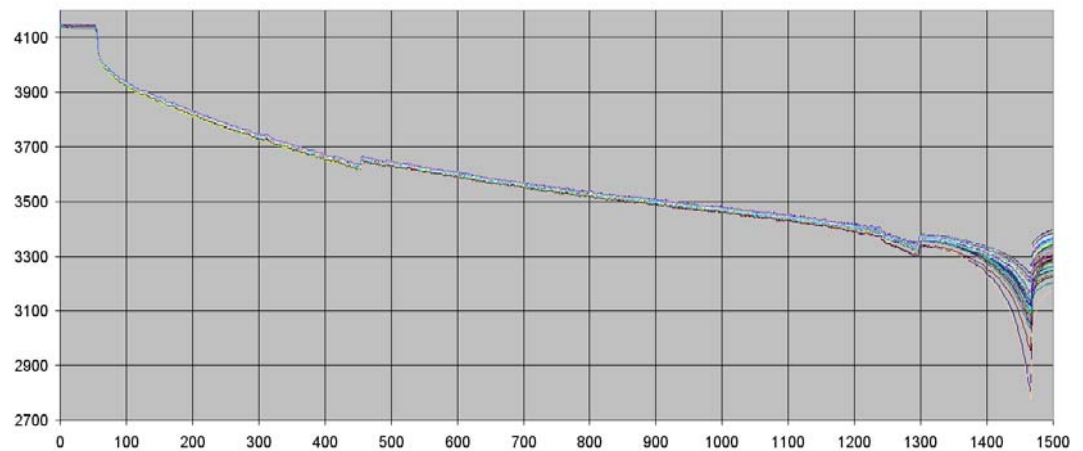
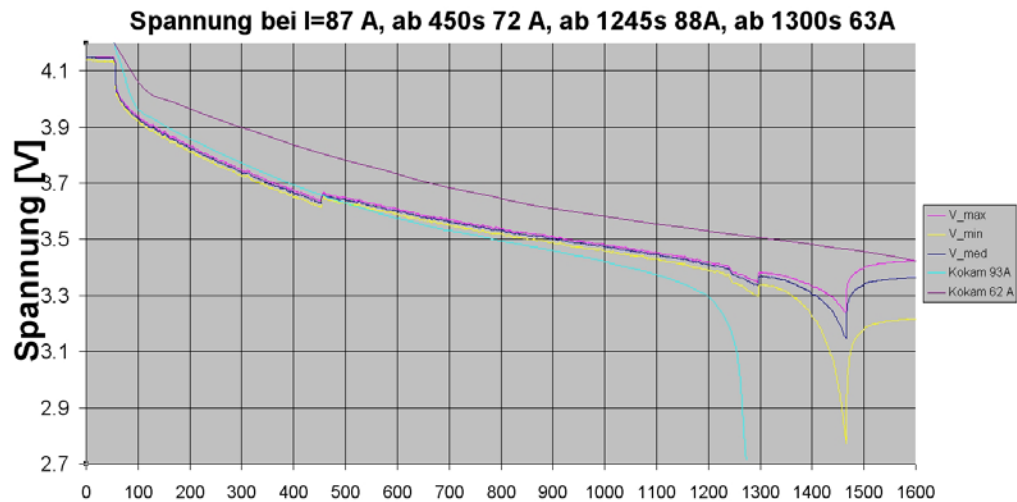


Accubewakingsdisplay

# Belastingtests structuur



# Systemtests proefopbouw



# Eerste vlucht

---



- 7 mei 2011
- Stijgsnelheid 1,2 m/s
- 23 minuten volgas
- 1400m hoogtewinst
- 120 km bereik



# Eerste Zelfstart

---



# Conclusies & Vooruitzichten

---



- Doelstellingen behaald
- Verbeterpunten
  - Propellergeluid
  - Software optimaliseren
- Doorontwikkeling
  - Zelfstarter
  - Bereik
  - Inbouw in andere types

# Vragen?

---

