

Drone Hélicoptère

Modèle : Copter 1b

Fabricant : Survey Copter

Visibilité web : *BN :* IDENTIFICATION

Existe :

Étiqueté : *Avancement :* à faire

ID_Inventaire: 025-000000463

Numéro d'inventaire UMR-CNRS-MC-MAP-461

Numéro de fiche : 463

Région: PACA

Image défaut : 025-000000463/helico1

Partie secondaire du titre : -

Autre titre : -

Titre en anglais : Helicopter Drone

Acquisition d'origine :

Mode d'acquisition : (non renseigné)

Date d'acquisition : -

Mode de conservation : Sec

Date d'entreposage : __/__/____

Modèle :

Numéro de série : -

Numéro de lot : -

Marque : -

Indexation :

Domaine d'application:

Physique
Procédés industriels
Sciences humaines et

Sous-domaine :

Robotique

Mots clés :

-

Domaine instrumental: -

Commentaires :

-



DESCRIPTION

Description :

L'hélicoptère 1b fabriqué par la société Survey Copter sert à embarquer un appareil photo afin de réaliser des prises de vues "à la verticale" pour cartographier avec précision des sites archéologiques par exemple. Capable d'effectuer un vol stationnaire stable, l'hélicoptère permet d'obtenir des clichés impossibles à obtenir par d'autres moyens. L'altitude nominale d'un vol est dans la plupart des cas comprise entre 35 et 50m. La mission est programmée sur un fond de carte géo-référencée. Du décollage à l'atterrissage (automatique ou manuel pour contrebalancé une éventuelle dérive GPS), tous les points de passage du vecteur aérien sont définis en

coordonnées GPS, vitesse et cap. L'ensemble des paramètres est up-loadé dans l'auto-pilote de l'hélicoptère avant décollage.

Le laboratoire Modèles et simulations pour l'Architecture et le Patrimoine (MAP) dispose de dispositifs radio-commandés pour la prise de vue aérienne à très basse altitude (< à 150m). Ce dispositif relève de la réglementation concernant l'aéromodélisme, il évolue à vue dans un rayon de 500 m maximum autour d'une station sol (valise de commande, ordinateur de monitoring) gérant un vol assisté ou automatique pré-programmé. Le contrôle du vecteur aérien est doublé par un « pilote sol » doté d'une radio-commande indépendante. Il ne reste que la coque.

Le vecteur aérien est constitué d'un hélicoptère bi-moteur thermique doté d'un rotor de 1,80 m de diamètre dont l'autonomie de 45 minutes n'est jamais utilisée compte tenu des caractéristiques des missions qui lui sont allouées (en général une quinzaine de minutes). La vérification du plan de vol est effectuée par simulation informatique sur le poste de monitoring. Au retour sol, l'ensemble des paramètres de vol est transféré sur le poste informatique de monitoring afin de disposer de tous les paramètres pour chaque cliché.

Utilisation :

L'objet se trouve dans un local technique du laboratoire et il a été utilisé pour des campagnes de relevé photographique aérien, notamment lors des campagnes de relevé de la Turbie, dans les Alpes-Maritimes (2007) et du pont d'Avignon dans le cadre du projet PAVAGE (2011-2013).

Caractéristiques Techniques :

Documentation :

Le relevé aérien constitue, dans le domaine de l'archéologie et de l'architecture, un vaste champ d'applications et d'intérêt. Au-delà des capacités croissantes des drones existants, le potentiel opérationnel de tels outils dépasse aujourd'hui l'imagination de leurs propres créateurs : initialement conçus dans le secteur de la robotique civile et militaire, de récentes expérimentations ont pu tester le vol autonome, la prise de décision automatique, ainsi que l'intelligence distribuée.

Inscription :

-

Encombrement :

Hauteur (cm) : 180,00 *Diamètre (cm) :* 0,00 *Largeur (cm) :* 0,00
Profondeur (cm) : 170,00 *Poids (g) :* 0,00

Lien Information Internet :

-

Nombre de parties : 0

Etat général : -

Constatation d'Etat : -

Préconisation de conservation : -

Intégrité : Non

Fonctionnel : Non renseigné

MATERIAUX

Matériau	Nom de la partie concernée
----------	----------------------------

LOCALISATION

LOCALISATION*Organisme* : Laboratoire Modèles et simulations pour l'Architecture et le Patrimoine-UMR 3495*Laboratoire* : Laboratoire Modèles et simulations pour l'Architecture et le Patrimoine (MAP-CNRS-MC)*Salle* : Local technique du laboratoire*Ville* : Marseille*Région* : PACA*Pays* : FranceORGANISMES

Type de relation	Raison Sociale	Commentaire
Propriétaire	Laboratoire Modèles et simulations pour l'Architecture et le Patrimoine-UMR 3495 (MAP-CNRS-MC)	
Utilisateur	Laboratoire Modèles et simulations pour l'Architecture et le Patrimoine-UMR 3495 (MAP-CNRS-MC)	
Fabricant	Survey Copter	

PERSONNES

Type de relation	Nom	Commentaire
Correspondant collection	Néroulidis	Correspondant local

INVENTAIRES PRECEDENTS

Numéro Inventaire Précédent	Source	Année
-----------------------------	--------	-------

LIENSOBJET MAITRE*Titre de l'objet maître* : -*id_inventaire de l'objet-maître* -*Numéro fiche de l'objet maître* 0*Numéro d'inventaire de l'objet maître* : -OBJETS ASSOCIES

Numéro de fiche	Numéro d'inventaire	Titre
-----------------	---------------------	-------

JOURNAL (en cours de développement)

INFO

<i>Auteur de la création :</i>	C. Battesti	<i>Date de la création :</i>	2019-06-17
<i>Auteur de la modification :</i>	C. Battesti	<i>Date de la modification :</i>	2019-06-17