

Serás redireccionado a la pagina

[https://rpas.geo-lab.info/1\\_introduccion\\_y\\_conceptos\\_basicos\\_de\\_los\\_rpas/1.1\\_uav\\_-\\_unmanned\\_aerial\\_vehicles/1.1.4\\_tipos\\_de\\_rpas?](https://rpas.geo-lab.info/1_introduccion_y_conceptos_basicos_de_los_rpas/1.1_uav_-_unmanned_aerial_vehicles/1.1.4_tipos_de_rpas?) en 2 segundos aprox.

## Tipos de RPAS

Como ya se ha apuntado en [Clasificación de los Sistemas RPAS](#), existen muy **diversas** percepciones y propuestas sobre clasificación y normalización en la operación de los RPAS, quedando **abiertas** líneas de investigación y documentación sobre estos aspectos.

En este apartado se pretende aportar una **simple visión** del problema de los RPAS en el **ámbito próximo**, de alcance en las labores de investigación y operación accesible a empresas y organismos que podríamos denominar como de nivel **“bajo”** pero aportando una visión general de los **RPAS** existentes y sus principales características.

Para ello se continuará considerando la **clasificación** propuesta por el **JCGUAV** y ya comentada en [Clasificación de los Sistemas RPAS](#).

### Clase III

#### HALE

| Peso (Kg) | Categoría | Empleo      | Altitud máxima | Radio de acción   |
|-----------|-----------|-------------|----------------|-------------------|
| > 650     | HALE      | Estratégico | 65.000 ft      | Sin límite (BLOS) |





**Global Hawk en plataforma, taller y control**

[Global Hawk](#)

| Peso (Kg) | Carga de pago (Kg) | Autonomía (hr) | Autonomía (Km) | Precio \$  |
|-----------|--------------------|----------------|----------------|------------|
| 11.600    | 900                | 30             | 22.000         | 20.000.000 |

**MALE**

| Peso (Kg) | Categoría | Empleo    | Altitud máxima | Radio de acción   |
|-----------|-----------|-----------|----------------|-------------------|
| > 650     | MALE      | Operación | 45.000 ft      | Sin límite (BLOS) |



**Predator en vuelo, en plataforma y control**

[Predator B](#)

| Peso (Kg) | Carga de pago (Kg) | Autonomía (hr) | Autonomía (Km) | Precio \$ |
|-----------|--------------------|----------------|----------------|-----------|
| 4.500     | 3.000              | 24             | 1.500          | 4.500.000 |

## Clase II

| Peso (Kg) | Categoría | Empleo            | Altitud máxima | Radio de acción |
|-----------|-----------|-------------------|----------------|-----------------|
| 150/650   | Táctico   | Formación Táctica | 3.000 ft       | 200 Km (LOS)    |



**Searcher en vuelo, en plataforma y control**  
**Dotación en el Ejército Español destacado en Afganistan**

### Searcher

| Peso (Kg) | Carga de pago (Kg) | Autonomía (hr) | Autonomía (Km) | Precio \$ |
|-----------|--------------------|----------------|----------------|-----------|
| 426       | 45                 | 15             | 250/350        | 6.000.000 |

## Clase I

### SMALL

| Peso (Kg) | Categoría | Empleo            | Altitud máxima | Radio de acción |
|-----------|-----------|-------------------|----------------|-----------------|
| < 150     | Táctico   | Formación Táctica | 1.200 ft       | 50 Km (LOS)     |



## Fulmar de Aerovisión en vuelo, despegue y control

### Fulmar de Aerovisión

| Peso (Kg) | Carga de pago (Kg) | Autonomía (hr) | Autonomía (Km) | Precio \$ |
|-----------|--------------------|----------------|----------------|-----------|
| 20        | 8                  | 8              | 800            | 200.000?  |

## MINI

| Peso (Kg) | Categoría | Empleo            | Altitud máxima | Radio de acción |
|-----------|-----------|-------------------|----------------|-----------------|
| < 150     | Táctico   | Subunidad Táctica | 1.000 ft       | 25 Km (LOS)     |



## Atmos de CATUAV en despegue, vuelo y control

### Tecnología de CATUAV

| Peso (Kg) | Carga de pago (Kg) | Autonomía (hr) | Autonomía (Km) | Precio \$ |
|-----------|--------------------|----------------|----------------|-----------|
| ---       | 0.500              | 1-2            | 15             | ---       |

## MICRO

| Peso (Kg) | Categoría | Empleo  | Altitud máxima | Radio de acción |
|-----------|-----------|---------|----------------|-----------------|
| < 150     | Táctico   | Pelotón | 200 ft         | 5 (LOS)         |



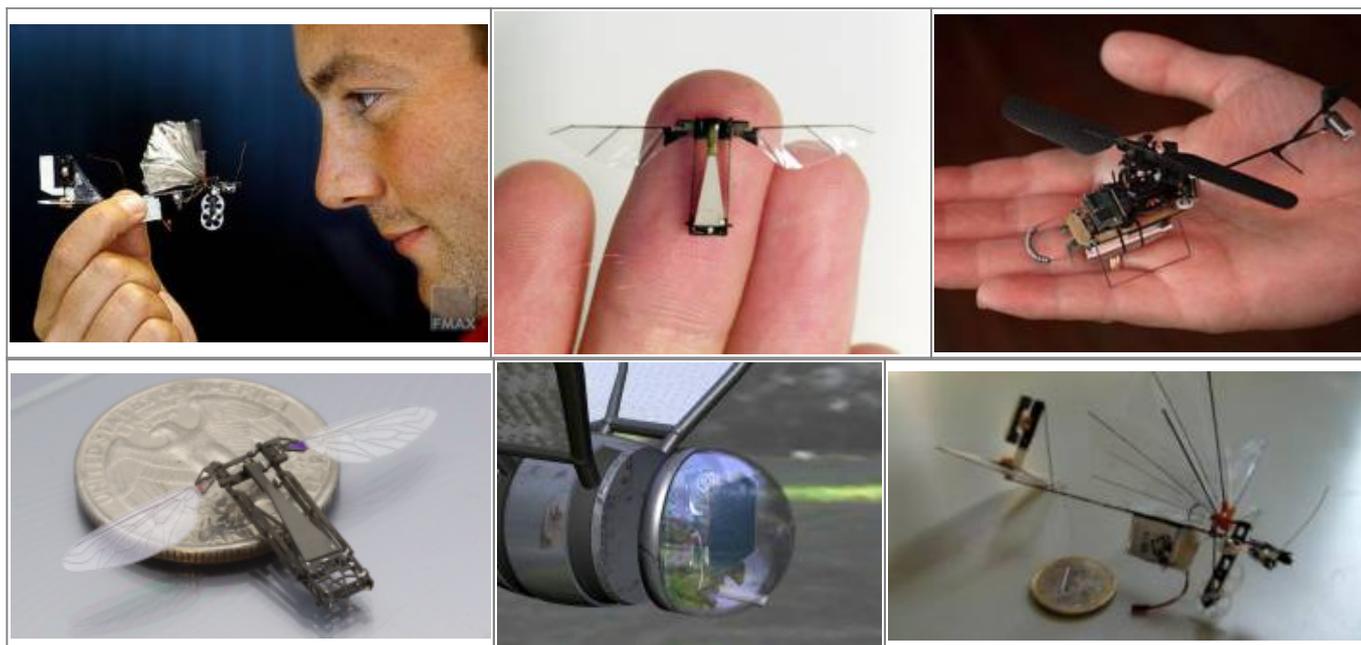
### Microdrones MD4-100

#### Microdrones MD4-100

| Peso (Kg) | Carga de pago (Kg) | Autonomía (hr) | Autonomía (Km) | Precio \$ |
|-----------|--------------------|----------------|----------------|-----------|
| 2,650     | 0.800              | 0,45           | 0.5/20         | 20.000?   |

### μUAV

Especial mención merecen los denominados como **Micro UAV**, **μUAV**, Nano UAV y otros nombres asociados a estos ¿RPAS? de 8 gramos y 20 centímetros, o 10 centímetros y 3 gramos de peso.



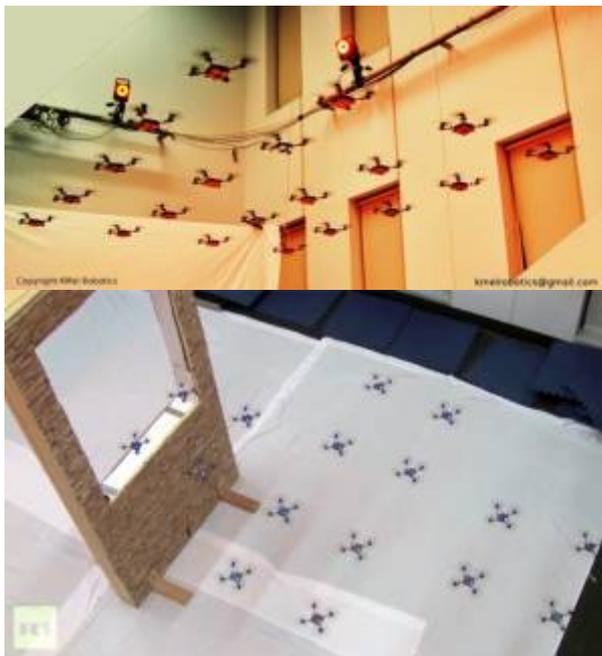
Una visión demostrativa con diferentes lecturas pulsado a continuación.

[Enlace externo](#)

### Swarm

¿**Swarms**, enjambres de Micro UAVs “volando” en formación, coordinadamente?

¿Un “enjambre robotizado” formado por “elementos robotizados”?



Una [Publicación](#) con referencias bibliográficas.

From: <https://rpas.skeye2k.org/> - **Tecnología, Usos y Aplicaciones de Sistemas Aéreos Pilotados Remotamente (RPAS)**

Permanent link: [https://rpas.skeye2k.org/doku.php?id=1\\_introduccion\\_y\\_conceptos\\_basicos\\_de\\_los\\_rpas:1.1\\_uav\\_-\\_unmanned\\_aerial\\_vehicles:1.1.4\\_tipos\\_de\\_rpas](https://rpas.skeye2k.org/doku.php?id=1_introduccion_y_conceptos_basicos_de_los_rpas:1.1_uav_-_unmanned_aerial_vehicles:1.1.4_tipos_de_rpas)

Last update: 2020/06/01 13:05

