



Nom du projet :
DRONE – Collision Alert System

Projet N° 1 / 2020
Version : 1
Date de mise à jour : 09/02/2020

Contexte et problématique	Besoins opérationnels, cas d'usage :	Spécifications: performances, contraintes techniques et environnementales :	Résultats attendus, gains, suite envisagée :
<p>Les aéronefs de DGA EV peuvent évoluer dans des espaces de classes E et G dans lesquels la présence d'activité drone peut avoir lieu. Le non-respect des hauteurs maximales de vol par les télé-pilotes de drones dans le cadre d'un usage récréatif engendre des risques d'abordage. Des remontées de « near miss incident » montrent que ce risque est réel et devrait, avec la forte croissance du marché des drones, augmenter dans les prochaines années.</p>	<p>L'objectif est d'évaluer une solution de détection de drone sur hélicoptère (type Fennec ou Puma) afin de réduire le risque d'abordage. Cette solution devra alerter le pilote lorsqu'un drone est à proximité de l'hélicoptère et donner une indication de site/ gisement/distance de la menace drone par rapport au référentiel du pilote afin de le guider dans sa fonction de « voir et éviter ».</p>	<ul style="list-style-type: none">• Détecter tous les types de drones de loisir sur un rayon minimal de portée de 1km.• Système autonome énergétiquement (autonomie supérieure à 3h de fonctionnement)• Système interfaçable avec la tablette de bord via wifi.	<p>Essais sol et vol à DGA EV Gain sur la sécurité en vol Prototype suivi d'une mise à l'échelle (envisagée).</p>