

A quadcopter drone is shown in flight, silhouetted against a bright sunset. The sun is a large, glowing orb on the right side of the frame, casting a warm orange glow over the entire scene. The drone's four arms and propellers are clearly visible. The background shows a horizon line with some dark, silhouetted trees or bushes in the foreground.

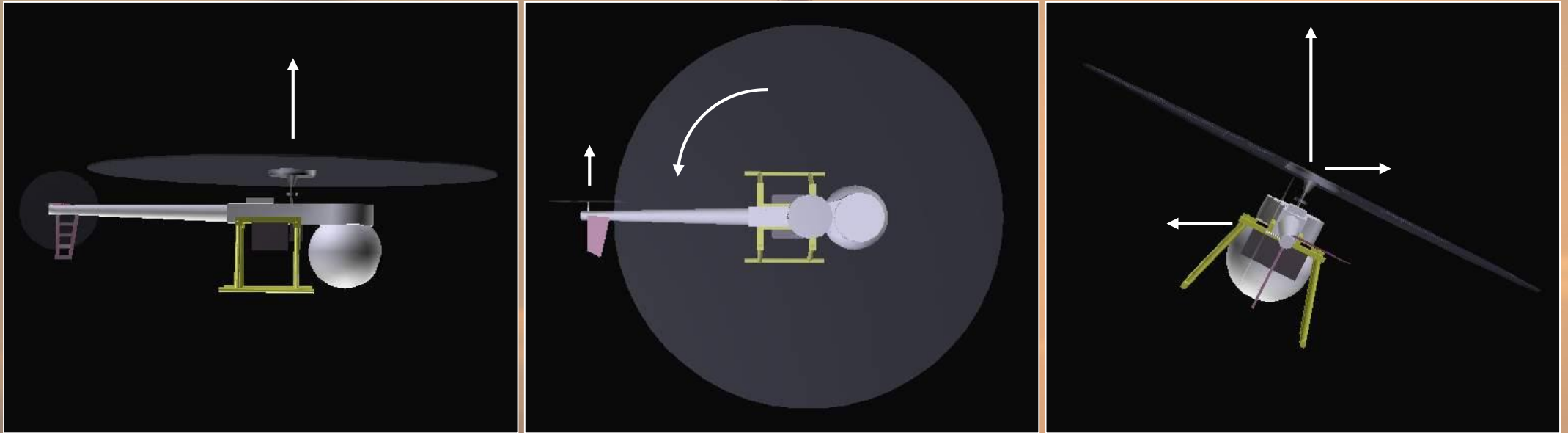
**Delft Dynamics**

Arnout de Jong MSc

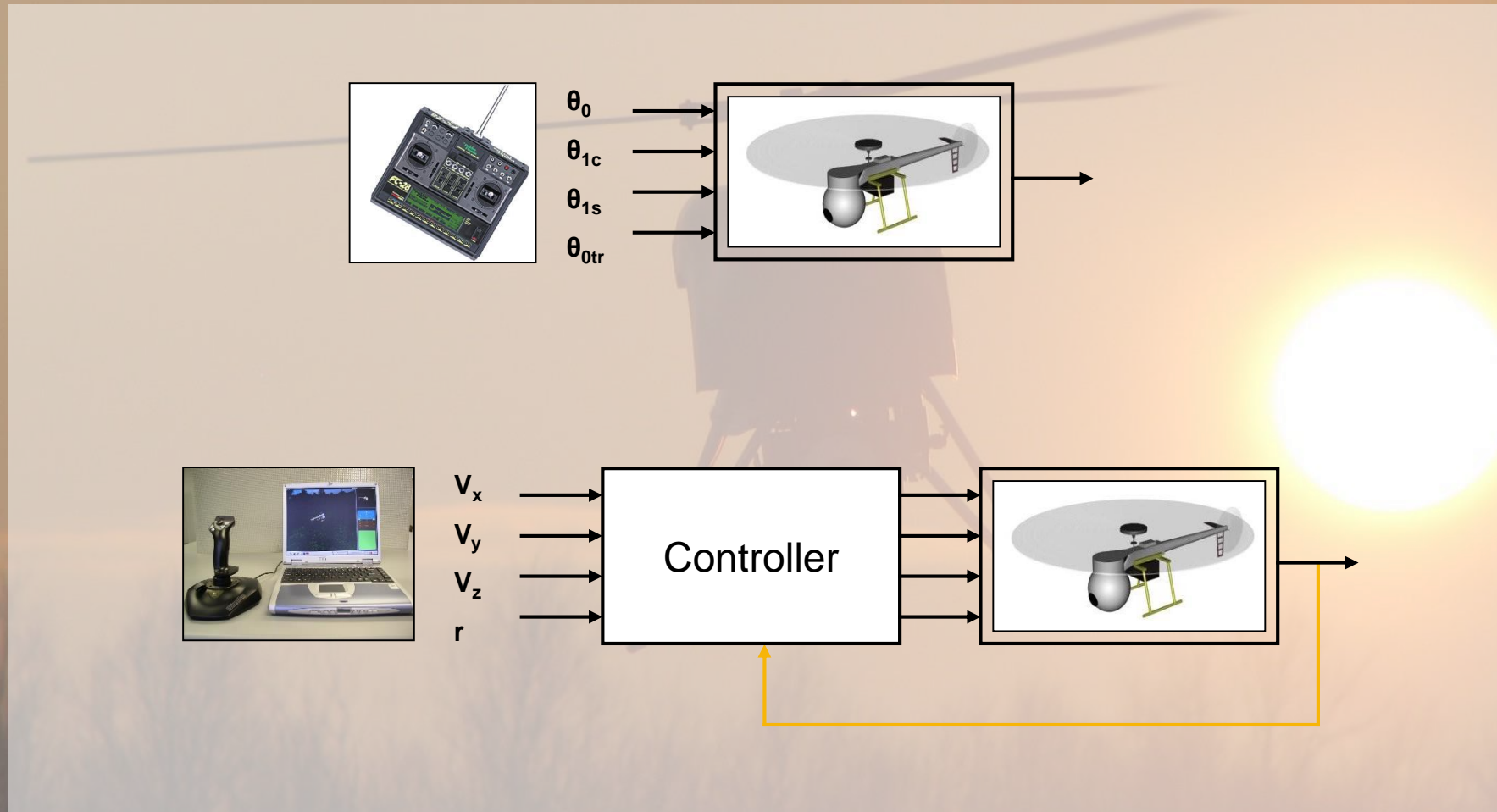
*Robust Performance*

[www.delftdynamics.nl](http://www.delftdynamics.nl)

# Stabilisatie van drones



# Stabilisatie van drones





# RH2 'Stern'



# RH4 'Spyder'



# SBIR project ASIMOV

Autonome Snel Inzetbare Multicopter  
voor Overzicht en Veiligheid



# Octocopter versie





# Quadcopter versie



KOOLSCHIJN  
BOUWMATERIALEN



innovatic:

MOCS

MOCS

YES Delft

# “Out of the box”



# SBIR Project DroneCatcher





# RH3 'Swift'



	max. payload	max. vliegduur
Payload	5 kg	1,25 kg
Vliegduur	1 uur	6 uur
Max. snelheid	70 knopen (130 km/h)	

# DTP 'CBRNcopter'

## Remote Aerial CBRN Sensing

In dit project wordt onderzocht in hoeverre bestaande sensorsuites en monsternamemiddelen geïntegreerd kunnen worden in onbemande helikoptersystemen.





[Hyperlink naar video's](#)