

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 2 部門第 5 区分

【発行日】令和 3 年 3 月 11 日 (2021.3.11)

【公開番号】特開 2019-163049 (P2019-163049A)

【公開日】令和 1 年 9 月 26 日 (2019.9.26)

【年通号数】公開・登録公報 2019-039

【出願番号】特願 2019-107566 (P2019-107566)

【国際特許分類】

B 6 4 C 13/00 (2006.01)

B 6 4 D 25/00 (2006.01)

B 6 4 C 27/08 (2006.01)

B 6 4 C 39/02 (2006.01)

【F I】

B 6 4 C 13/00 B

B 6 4 D 25/00

B 6 4 C 27/08

B 6 4 C 39/02

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 1 月 28 日 (2021.1.28)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

複数のロータと、当該ロータが設けられたアームと、フラップ部を有する回転翼機の飛行方法であって、

前記制御部が、

前記ロータのいずれかに異常が発生したことを検知するステップと、

前記検知に基づき、前記フラップを利用して当該回転翼機の姿勢を制御するステップと、

を実行する、回転翼機の飛行方法。