

【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】平成 29 年 9 月 28 日 (2017.9.28)

【公開番号】特開 2017-56934 (P2017-56934A)

【公開日】平成 29 年 3 月 23 日 (2017.3.23)

【年通号数】公開・登録公報 2017-012

【出願番号】特願 2016-151978 (P2016-151978)

【国際特許分類】

B 6 4 D 31/10 (2006.01)

B 6 4 C 27/08 (2006.01)

B 6 4 C 39/02 (2006.01)

B 6 4 D 27/24 (2006.01)

【F I】

B 6 4 D 31/10

B 6 4 C 27/08

B 6 4 C 39/02

B 6 4 D 27/24

【手続補正書】

【提出日】平成 29 年 8 月 18 日 (2017.8.18)

【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】

複数の飛行ユニット (11、12、70) が連結されている飛行装置 (10) であって

、
複数の前記飛行ユニット (11、12、70) を一体に接続する接続機構部 (39) を備え、

複数の前記飛行ユニット (11、12、70) は、それぞれ、推進力を発生するスラスト (24～27)、および前記スラスト (24～27) で発生する推進力を制御することにより飛行姿勢を制御する制御部 (41、51) を備え、

前記飛行ユニット (11、12、70) は、相互の推進力が合成されるように、ヨー軸方向へ複数重ねられて、一体に設けられているとともに、

複数重ねられている前記飛行ユニット (11、12、70) は、前記接続機構部 (39) においてヨー軸を中心に相対的に回転可能である飛行装置。

【請求項 2】

前記接続機構部 (39) は、複数重ねられている前記飛行ユニット (11、12、70) を、ヨー軸を中心に相対的に回転駆動する請求項 1 記載の飛行装置。

【請求項 3】

前記接続機構部 (39) が複数の前記飛行ユニット (11、12、70) を相対的に回転駆動する角度は、推進力が不足する不足スラストの推進力を補完する位置に設定されている請求項 2 記載の飛行装置。

【請求項 4】

複数の前記飛行ユニット (11、12、70) は、ヨー軸と垂直な方向に連結されている請求項 1 記載の飛行装置。

【請求項 5】

複数の前記飛行ユニット（１１、１２、７０）にそれぞれ設けられている制御部（４１、５１）は、互いに通信可能に接続されている請求項１から４のいずれか一項記載の飛行装置。

【請求項６】

複数の前記飛行ユニット（１１、１２、７０）にそれぞれ設けられている制御部（４１、５１）は、互いに通信することにより、その制御部（４１、５１）と同一の飛行ユニット（１１、１２、７０）に設けられている同ユニットスラストだけでなく、その制御部（４１、５１）とは別の飛行ユニット（１１、１２、７０）に設けられている異ユニットスラストも制御する請求項５記載の飛行装置。

【請求項７】

複数の前記飛行ユニット（１１、１２、７０）にそれぞれ設けられている制御部（４１、５１）は、個別に前記飛行ユニット（１１、１２、７０）の飛行姿勢を制御する請求項１から４のいずれか一項記載の飛行装置。

【請求項８】

複数の前記飛行ユニット（１１、１２、７０）は、前記スラスト（２４～２７、３４～３７）に電力を供給するバッテリー（４２、５２）をそれぞれ有し、

複数の前記飛行ユニット（１１、１２、７０）にそれぞれ設けられているバッテリー（４２、５２）は、そのバッテリー（４２、５２）と同一の飛行ユニット（１１、１２、７０）に設けられている同ユニットスラストだけでなく、そのバッテリー（４２、５２）とは別の飛行ユニット（１１、１２、７０）に設けられている異ユニットスラストにも電力を供給する請求項１から７のいずれか一項記載の飛行装置。