

【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11月2日 (2017.11.2)

【公開番号】特開2017-74826(P2017-74826A)

【公開日】平成29年4月20日 (2017.4.20)

【年通号数】公開・登録公報2017-016

【出願番号】特願2015-202508(P2015-202508)

【国際特許分類】

B 6 4 C 13/20 (2006.01)

B 6 4 C 39/02 (2006.01)

B 6 4 C 27/08 (2006.01)

G 0 5 D 1/00 (2006.01)

G 0 5 D 1/08 (2006.01)

A 6 3 H 27/133 (2006.01)

A 6 3 H 30/04 (2006.01)

A 6 3 H 33/22 (2006.01)

【F I】

B 6 4 C 13/20 Z

B 6 4 C 39/02

B 6 4 C 27/08

G 0 5 D 1/00 B

G 0 5 D 1/08 Z

A 6 3 H 27/133 D

A 6 3 H 30/04 A

A 6 3 H 33/22 A

【手続補正書】

【提出日】平成29年9月21日 (2017.9.21)

【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】

複数の操縦端末のそれぞれにより操縦可能な遠隔操縦型無人飛行機であって、
前記複数の操縦端末間で操縦の引き継ぎを行うプログラムである操縦引継手段を備え、
前記操縦引継手段は、前記複数の操縦端末のうちの操縦している一の操縦端末からの制
御引継指令を受信する手順を有し、前記制御引継指令を受信した後で前記一の操縦端末か
らの飛行制御信号を受信しなくなった場合に、空中のその場所で飛行を続けるホバリング
状態に移行して他の操縦端末からの次の飛行制御信号の受信を待つ手順と、前記次の飛行
制御信号の受信により前記ホバリング状態から次の飛行状態に移行する手順と、を有する
ことを特徴とする遠隔操縦型無人飛行機。

【請求項 2】

前記複数の操作端末が、全く同一の制御信号を送信する操作端末であることを特徴とす
る請求項 1 に記載の遠隔操縦型無人飛行機。

【請求項 3】

さらに、前記一の操縦端末からの飛行制御信号を受信しているときには他の操縦端末か
らの飛行制御を受け付けられない手順による制御ロック機構と、前記ホバリング状態に移行し

たときに前記制御ロック機構が解除される手順を有することを特徴とする請求項 1 または 2 に記載の遠隔操縦型無人飛行機。

【請求項 4】

さらに、前記ホバリング状態に移行したときに他の操縦端末からの次の飛行制御信号の受信を待つ状態であることを示す動作が実行される手順を有することを特徴とする請求項 1 から 3 のいずれか 1 項に記載の遠隔操縦型無人飛行機。

【請求項 5】

前記次の飛行制御信号の受信を待つ状態であることを示す動作が、機体に設置された発光手段による発光動作、または、機体の一部または全部の自転動作であることを特徴とする請求項 4 に記載の遠隔操縦型無人飛行機。

【請求項 6】

さらに、前記次の飛行制御信号を受信したときに前記制御引継指令を解除する手順を有することを特徴とする請求項 1 から 5 のいずれか 1 項に記載の遠隔操縦型無人飛行機。

【請求項 7】

さらに、前記一の操縦端末からの飛行制御信号を受信しているときには機体に設置された発光手段による発光動作が実行される手順と、前記次の飛行制御信号を受信したときには前記発光動作が変化する手順と、を有することを特徴とする請求項 1 から 6 のいずれか 1 項に記載の遠隔操縦型無人飛行機。

【請求項 8】

複数の操縦端末を用いて行う遠隔操縦型無人飛行機の操縦引継方法であって、

前記複数の操縦端末のうちの操縦している一の操縦端末からの制御引継指令を受信する手順を有し、前記制御引継指令を受信した後で前記一の操縦端末からの飛行制御信号を受信しなくなった場合に、前記遠隔操縦型無人飛行機は空中のその場所で飛行を続けるホバリング状態に移行する構成とし、当該ホバリング状態において、他の操縦端末からの次の飛行制御信号の受信により前記ホバリング状態から次の飛行状態に移行することを特徴とする遠隔操縦型無人飛行機の操縦引継方法。

【請求項 9】

前記複数の操作端末が、全く同一の制御信号を送信する操作端末であることを特徴とする請求項 8 に記載の遠隔操縦型無人飛行機の操縦引継方法。