

【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 2 月 12 日 (2021.2.12)

【公開番号】特開 2019-177867 (P2019-177867A)

【公開日】令和 1 年 10 月 17 日 (2019.10.17)

【年通号数】公開・登録公報 2019-042

【出願番号】特願 2019-107588 (P2019-107588)

【国際特許分類】

B 6 4 C 13/16 (2006.01)

B 6 4 C 27/08 (2006.01)

B 6 4 C 39/02 (2006.01)

B 6 4 D 45/00 (2006.01)

【F I】

B 6 4 C 13/16 Z

B 6 4 C 27/08

B 6 4 C 39/02

B 6 4 D 45/00 A

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 12 月 23 日 (2020.12.23)

【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】

回転翼機の飛行制御方法であって、

前記回転翼機は、

機体の上部を監視する上部監視センサと、プロペラを回転させるモータを備えており、
少なくとも自律航行を含むステック操作をしている際には、モータしきい値以下に回転
を落とさず、

前記上部監視センサの値が設定値以下の場合に限り、前記モータしきい値以下とする制
御を認める、回転翼機の飛行制御方法。