

1 기술개요

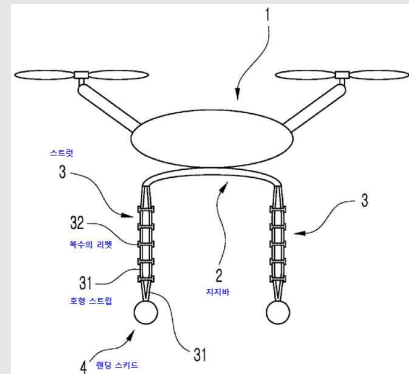
본 발명은 비상 착륙에서도 충격을 효과적으로 흡수할 수 있는 랜딩기어에 관한

기존 문제점	기술의 차별성 및 경쟁력
<ul style="list-style-type: none"> 충분한 강성과 충격 흡수를 위한 탄성이 필요하나 상반된 성질로 인해 모두를 만족하기 어려움 너무 높은 강성은 충격흡수가 불가하여 탑재품의 손상을 발생시킬 수 있으며, 충격흡수를 위한 고강성 스트럿 및 댐퍼는 중량이 커지는 문제가 있음 	<ul style="list-style-type: none"> 착륙 충격 에너지에 비례하여, 복수의 리벳 중에서 순차적으로 탈착되도록 함으로써, 단순한 구조를 통하여, 강성과 탄성을 모두 만족하고 가벼운 랜딩기어를 제공 별도의 구성을 추가할 필요 없이, 사용자가 스트럿의 강성을 손쉽게 변경하면서 조절할 수 있음

2 기술세부내용

○ 멀티콥터 구조

- 몸체부를 지지하는 지지바(2),
- 지지바(2)의 양측에 각각 구비되는 스트럿(3)(strut)
- 스트럿(3)의 하단에 각각 구비되는 랜딩 스키드(4)
 - : 상하단에서 서로 연결된 2개의 호형 스트립(31)을 지지바(2)의 양측에 각각 구비
 - : 2개의 호형 스트립(31)을 서로 이어주는 복수의 리벳(32)
 - : 복수의 리벳(32)은 스트럿(3)이 서로 연결되는 상단에서 하단 방향으로 흡수 개가 장착
- 멀티콥터의 비상착륙 시, 착륙 충격 에너지에 비례하여, 복수의 리벳(32) 중에서 스트럿(3)의 중앙부에 위치하는 제1 리벳(321)이 먼저 탈착되고, 그 다음으로 제1 리벳(321)에 상하 방향으로 가까이 위치하는 리벳부터 순차적으로 더 탈착되도록 함



3 관련특허

구분	출원번호	권리현황	발명의 명칭
대표	10-2020-0081692	등록	멀티콥터

4 적용시장

항공 분야(민간 항공기 착륙장치), 개인형 이동장치(킥보드 브레이크), 드론 분야(착륙 장치)