

1. Octocopter, care conține un corp (1), în care sunt fixate o sursă de energie electrică (2) și un dispozitiv de control-comandă (3); patru brațe (4), fixate rigid de corp (1), pe capetele cărora, în vârfurile unui patrulater imaginar, într-un plan, sunt montate patru rotoare portante (6), fiecare fiind dotat cu câte un motor electric (5), totodată rotoarele portante (6) sunt plasate simetric față de centrul de greutate și față de axa longitudinală de simetrie ale octocopterului; în corp (1), pe axa transversală de simetrie a octocopterului, este montat prin intermediul unui lagăr (7), cu posibilitatea rotirii, un braț (8), pe capetele căruia, simetric față de axa longitudinală de simetrie a octocopterului, sunt fixate câte o pereche de rotoare auxiliare (11 și 12), fiecare fiind dotat cu câte un motor electric (13), totodată rotoarele auxiliare (11 și 12) sunt fixate prin intermediul unor console (9 și 10), plasate la o distanță una de alta, orientate opus una față de alta și paralel axei longitudinale de simetrie a octocopterului; mai conține un tren de aterizare (14).
2. Octocopter, conform revendicării 1, în care planurile de rotație ale rotoarelor auxiliare (11 și 12) sunt diferite, fiind paralele față de axa brațului (8).
3. Octocopter, conform revendicării 1, în care raportul dintre dimensiunile rotorului portant (6) și rotorului auxiliar (11 sau 12) este de 1,4...2,2.
4. Octocopter, conform revendicării 1, în care raportul dintre pasul elicei rotorului auxiliar (11 sau 12) și pasul elicei rotorului portant (6) este de 1,4...4,0.
5. Octocopter, conform oricărei din revendicările precedente, în care suplimentar corpul (1) este dotat cu cel puțin două aripi (15), totodată planurile acestora formează cu planul orizontal al corpului (1) un unghi de $3 \dots 12^\circ$.