

A1

**DEMANDE
DE BREVET D'INVENTION**

⑪

N° 79 25558

⑤4 Moteur utilisant la poussée d'Archimède.

⑤1 Classification internationale (Int. Cl.³). F 03 B 17/04.

②2 Date de dépôt 15 octobre 1979.

③3 ③2 ③1 Priorité revendiquée :

④1 Date de la mise à la disposition du
public de la demande B.O.P.I. — « Listes » n° 16 du 17-4-1981.

⑦1 Déposant : MEYRIGNAC Henri, résidant en France.

⑦2 Invention de : Henri Meyrignac.

⑦3 Titulaire : *Idem* ⑦1

⑦4 Mandataire : Henri Meyrignac,
Chemin de la Faurie, 19470 Le Lonzac.

La présente invention concerne un moteur d'une conception nouvelle, utilisant la poussée décrite par Archimède, qui a constaté qu'un corps plongé dans un liquide reçoit une poussée verticale dirigée de bas en haut, égale au poids du liquide déplacé par ledit corps.

5 Nous allons utiliser cette poussée pour mettre en mouvement une série d'éléments, plus légers que l'eau, disposés selon une topologie particulière et solidaire les uns des autres. Nous présentons d'abord un modèle théorique du moteur à poussée d'Archimède (fig. 1 et fig. 4 pl. 1/3) ; ensuite nous avons représenté un modèle de moteur à poussée
10 d'Archimède (fig. 2 pl. 2/2) et le détail des attaches qui relient les éléments du moteur (fig. 3 pl. 3/3).

Nous allons étudier les dispositions topologiques qui sont à la base du fonctionnement de l'invention;

soit les 3 axes de rotation a, b, c, (fig. 1) des trois tambours
15 disposés dans une cuve e (fig. 1), autour desquels se meuvent 18 éléments cylindriques 1 à 18 (fig. 1), identiques, vus de face, reliés entre eux par des attaches 19 (fig. 1). Ils constituent une chaîne inextensible, la distance entre les axes de rotation des éléments cylindriques 34 - 35, (fig. 4 pl. 1) restant invariable ; nous remplissons la cuve d'eau.

20 Les éléments, de volume identique, reçoivent chacun une poussée égale au poids de l'eau qu'ils déplacent ; il en résulte que le système est soumis à deux forces contraires.

Une force f, égale à la somme des poussées exercées sur les éléments 1 à 11 (fig. 1) qui se trouvent à droite de l'axe b. c. (fig. 1)

25 Une force f' égale à la somme des poussées exercées sur les éléments 12 à 18 (fig. 1) qui se trouvent à gauche de l'axe b. c. (fig. 1)

Les éléments étant identiques, nous avons $f > f'$; si la différence $f - f'$ est supérieure au poids des 18 éléments, le système se met à tourner dans le sens inverse des aiguilles d'une montre ; la puissance
30 du moteur est égale à la différence, $f - (f' + \text{poids des éléments})$.

Le moteur est placé dans une cuve, représentée en coupe e (fig. 1). Les parois de la cuve sont percées, légèrement au dessus de la hauteur du moteur, de trop-pleins 30 (fig. 1) ainsi que d'arrivées d'eau

31 (fig. 1).

Les trop-pleins évitent le heurt des ondes produites par la rotation du moteur avec les dites parois ; les arrivées d'eau maintiennent le moteur au-dessous de la surface du liquide, elles peuvent aussi servir à la vidange de la cuve et, de ce fait, réguler la vitesse du moteur.

Le système peut être conçu avec un nombre supérieur d'axes de rotation à condition que soit respectée la formule $f. > f'$.

Pour exposer plus précisément le fonctionnement du moteur à poussée d'Archimède nous avons représenté un modèle (fig. 2) dont les 18 éléments, de forme cylindrique, sont numérotés de 1 à 18 (fig. 2). Supposons que chaque élément ait un volume d'un mètre cube (1 m³) - cylindre d'environ 55 cm de rayon et 110 cm de long. Ils reçoivent, identiquement, une poussée d'une tonne (1 t.). En admettant que chacun d'eux pèse 150 kg - poids raisonnable puisque seul l'axe des cylindres (20 et 21 fig. 2 et fig. 3) et leurs annexes et les attaches 19 (fig. 2. fig. 3) doivent être en acier, les cylindres eux-mêmes pouvant être pressurisés et construits en matériaux légers 32 (fig. 3).

Nous avons un poids mort de 2 700 kg. La formule $f - (f' + \text{poids des éléments})$ se chiffre dans notre exemple, comme suit : 11 tonnes - (7 tonnes + 2,7 tonnes) = 1,3 tonne de poussée. Cette poussée est susceptible d'entraîner un alternateur ou une machine.

Les axes de rotation reçoivent des poussées variables : les attaches entre les cylindres 19 (fig. 1, fig. 2. fig. 3) doivent supporter des tractions de sens contraire, l'une de 6,5 tonnes l'autre de 3,5 tonnes.

Nous allons décrire leur conception (fig. 3) : les axes de rotation (20 fig. 2 et fig. 3) - fixés aux parois de la cuve par paliers 34 (fig. 2) - supporteront la traction par l'intermédiaire de bandes de roulements 21 et 22 (fig. 3) sur lesquelles vont se déplacer des roulements à billes 25 et 26 (fig. 3) dont les axes doivent pouvoir résister aux tractions envisagées plus haut : les axes desdits roulements font partie du corps de l'attache 33 (fig. 3) qui est en forme de cylindre plat, dont la force est facile à contrôler.

Deux autres séries de roulements à billes 27 - 28 et 29 - 30 (fig 3), qui se déplacent contre les parois extérieures des cylindres,

contrôlent les mouvements latéraux des cylindres

Il est possible d'envisager des attaches supplémentaires -
ou même d'un modèle différent si des aciers spéciaux peuvent résister
aux pressions sus envisagées - par de simples cables, fixées, à des
5 anneaux, en bout des axes de rotation des cylindres, 36 (fig. 2).

REVENDECATIONS

1) Moteur à poussée d'Archimède, utilisant l'énergie fournie par la poussée d'Archimède pour entraîner la rotation d'une prise de force.

5 2) Moteur à poussée d'Archimède, selon revendication 1, caractérisé par la disposition topologique d'éléments 1 à 18, formant une chaîne inextensible, enroulée sur des tampons rotatifs a. b. c. et plongée dans un liquide, eau, ce qui détermine la rotation du système du fait qu'un nombre supérieur d'éléments, 11, tendent à entraîner le mo-
10 teur dans le sens contraire aux aiguilles d'une montre et 7 éléments tendent à l'entraîner dans le sens des aiguilles d'une montre, ce, dans le modèle proposé pour la démonstration (fig. 2).

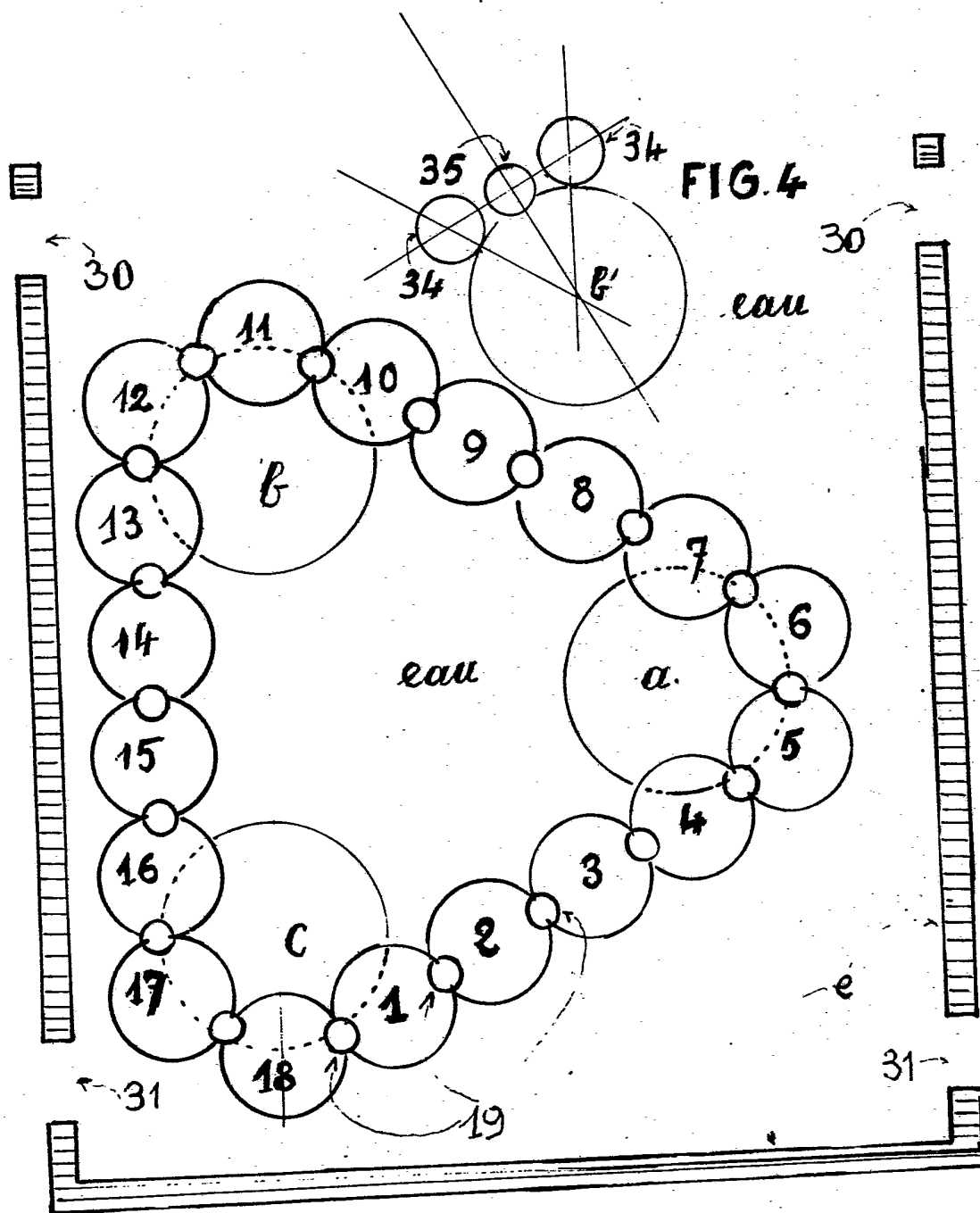
3) Moteur à poussée d'Archimède, selon revendication 1 et 2, caractérisé par la méthode de liaison 19, entre les éléments, permettant
15 aux dits éléments, 1 à 18, de se déplacer solidairement autour d'axes de rotation a, b, c, entraînant la rotation desdits axes, sur lesquels peuvent être placées des prises de force auxquelles sont raccordées des machines, alternateurs etc.

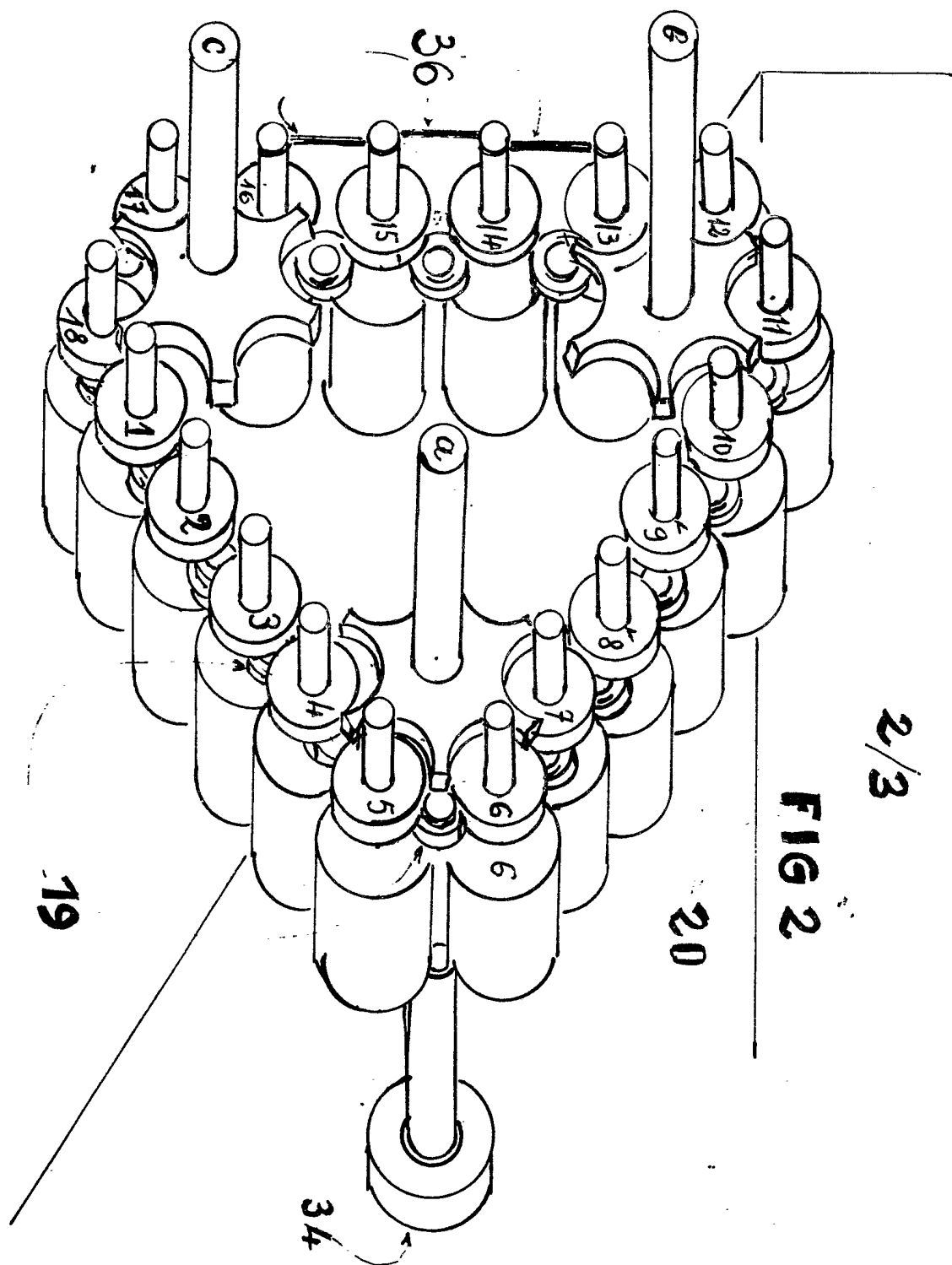
4) Moteur à poussée d'Archimède, selon revendication 1, 2 et
20 3 caractérisé par un système d'amortissement des ondes liquides, 30 créées par la rotation du moteur à l'intérieur du liquide et par le rétablissement permanent du niveau 31.

5) Moteur à poussée d'Archimède, selon revendication 4 caractérisé par la mise en oeuvre dudit moteur en circuit fermé, le liqui-
25 de évacué par le trop plein 30, pouvant être réinjecté par les arrivées 31.

6) Moteur à poussée d'Archimède, selon revendication 1, 2 et 3, caractérisé par un système d'attaches, 19, tournant entre les cylindres 20, et reliées à chaque cylindre par trois roulements à billes 25- 26, 27- 29, 28 -30, appuyés sur trois points extérieurs des cylindres :
30 les roulements à billes 25, 26 empêchent les cylindres de s'éloigner. Les roulements à billes 27-29, 28-30 maintiennent, les cylindres en ligne pendant leur rotation autour des axes a, b, c, (fig. 2) sur lesquels ils s'appuient par leurs propres axes 20 (fig. 2, fig. 3).

7) Moteur à poussée d'Archimède, selon revendication 1, 2 3 et 6, caractérisé par l'utilisation d'attaches souples (cables) allant de l'axe de rotation d'un cylindre à un autre axe de rotation ou même d'attaches rigides si la nature des aciers utilisés permet de rester dans des poids acceptables 36 (fig. 2).

1/3
FIG. 1



3/3
FIG 3

