



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 106941310 A

(43)申请公布日 2017.07.11

(21)申请号 201710148753.0

(22)申请日 2017.03.14

(71)申请人 张保平

地址 742500 甘肃省陇南市成县城关镇中
心村八社

(72)发明人 张保平

(51)Int.Cl.

H02K 53/00(2006.01)

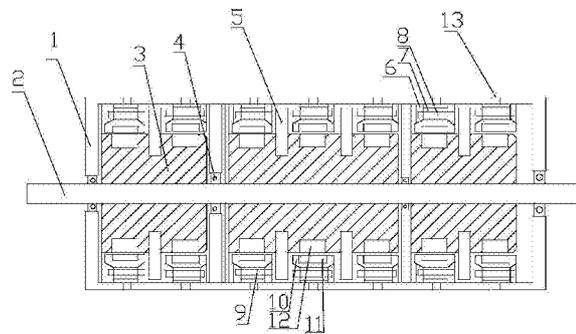
权利要求书1页 说明书4页 附图3页

(54)发明名称

永磁体磁力动力机

(57)摘要

本发明是一种以磁体之间的引、斥力,来做动力运转的动力机。属新能源:磁能(磁体相互之间的引、斥力)技术领域。能量产生是利用可调控磁极定子,调控定子与转子之间的磁场角度、距离(弧度),突破定·转子之间的引力平衡。让多组定子磁极与多组转子磁极之间,处循环做功状态(引斥力在同一方向),机械开始运转。转子上加装加重轮,增强了转子的能量储存能力和机械的稳定性。加装支撑轴承增强了转子的抗扭曲能力和机械的耐用性。转子磁极的角度设计,让机械运转时以引力为主。机械停止时,定·转子磁体磁极相吸,磁场不易消失。在不接触状态下,完成对机械的控制,不存在控制磨损,可长期使用。此机械不受一般的环境影响,不存在排放物,对环境不造成污染,是人类急需的新型环保能源。



CN 106941310 A

1. 一种永磁体磁力动力机,包括壳体、可调控磁极定子结构、储能增稳磁极转子,定、转子永磁体之间的排列方法、转子磁体的角度设计、定子磁极调控装置、在定子调控内圈磁体之间加装线圈组,大小结合、多极组合、多组结合结构。

2. 根据权利要求1一种永磁体磁力动力机,其特征在于,所述的壳体,壳体上与可调控定子调控弧度相应的调控窗口,完成了内、外部的连接和用于调控。

3. 根据权利要求1所述的可调控磁极定子的设计,其特征在于,实现了对磁体磁场的调控,在磁空间相互作用下,以永磁体磁力(引、斥力)为动力源,完成了机械的运转。此设计是对磁场控制的突破。

4. 根据权利要求1所述的储能增稳磁极转子,其特征在于,在转子磁组之间,加装支撑轴承,增强转子抗扭曲能力。在磁组之间加装加重轮,加强了势能的储存能力,并增强了机械的稳定性。是转子设计的创新。

5. 根据权利要求1所述的定、转子永磁体之间的排列方法,其特征在于,在一个圆上定转子永磁体相对程的排列:相对的两个相同的定子磁体,与两个相对相同的转子磁体,磁能积相等,引力相等,因运转方向相反,两方定子磁体对转子磁体的引力相抵消,此设计是磁能够开发利用的重要环节。

6. 根据权利要求1所述的转子永磁体角度设计,其特征在于,使定、转子磁极之间,相互做用力以引力为主,使机械在停止在引力状态,减少了磁损耗,延长了磁场的存在时间,此设计是机械可长期运转的重要环节。

7. 根据权利要求1所述的定子磁极调控装置,其特征在于,由定子调控连接杆、归位拉簧、拉绳、方向转换轴承、操控拉杆组成。可调控定子磁极角度,控制机械的运转与停止。

8. 根据权利要求1所述的在定子上加装线圈组,其特征在于,可设计出能用自身能源发电的永磁体磁力发电动力机。

9. 根据权利要求1所述的,大小结合、多极组合、多组结合结构,其特征在于,由此结构的可变化性,可设计出多种大小功率不同,形态不同的多种运转方式的永磁体磁力动力机。

永磁体磁力动力机

技术领域

[0001] 新能源,永磁体磁能的开发利用,永磁体磁力(引、斥力)动力机,一种以磁体之间的引力和斥力为动力源的动力机,可作多种机械动力的动力源使用。

背景技术

[0002] 磁能(磁体的引、斥力):人类对磁体、磁场理论研究与实验所得到的认识并不完整,加之许多新发现、新认识、新理论的出现,不断地推动着科技的发展进步。所以,先前科技界认为,磁体的磁场由于力量相等、方向相反,且不可设计、无法控制,磁动力机是不可能完成的。也不一定是磁场理论的终极结论。

[0003] 本人在长期的实践中,于2009年发现,两个磁体之间,在一定条件下。一个磁体在另一磁场的单极面上会产生同一方向运动的力(图1)。经过八年多的研究、分析、学习、实验、总结,最终对磁场有了新的认识。终于找到了磁体之间磁场做功的方法,并设计出这台以磁体之间磁场的引斥力,做动力源的动力机械装置,“永磁体磁力动力机”,给人类找到了新能源。

[0004] 由于永磁体生产技术的不断提高,现在的强磁体,不但磁能积强,而且磁场可长期存在。所以,利用磁体的磁能做动力源,继不消耗其它能源,又可长期运转。从此人类将不再出现能源危机。

[0005] 此机械不存在排放物,是当今人类急需的环保形新能源。

发明内容

[0006] 一种永磁体磁力动力机,由外壳固定可调控磁极定子组,利用转子支撑轴承,连接组合式磁极转子,利用调控装置,对可调控磁极定子磁极的调控,控制机械的运转与停止,完成机械对外功率的输出与控制。

[0007] 外壳;用以连接固定定子和转子。壳体上开有与可调控定子调控弧度相应的调控窗口,用以安装调控装置,控制机械的转停。

[0008] 可调控磁极定子;由定子固定圈、固定圈连接轴、免润滑轴承、可调控内圈、加固镶丝、永磁体组成。用以调整各磁组定子磁体与转子磁体之间的角度、距离,突破定、转子磁力平衡。是完成磁场调控的主要部件。

[0009] 储能增稳磁极转子;由转子能量输出轴、转子体、永磁体、加重轮、支撑轴承组成。在转子轴两端与磁组之间,加装支撑轴承,用以连接壳体,增强转子抗扭曲能力。在磁组之间加装加重轮,用以增强势能储存能量,增强机械的运转稳定性。

[0010] 磁极调控装置:由定子调控连接杆,归位拉簧,拉绳,方向转换轴承,操控拉杆组成。用于调控定子磁极角度,控制机械的运转与停止。

[0011] 定、转子永磁体之间的排列方法:在同一个圆上,(定、转子)永磁体相对方向、同角度的排列。为了增强磁场的稳定性,使定、转子磁极以引力状态运转停止,对转子永磁体所做的磁极角度的设计。

[0012] 以永磁体磁力(引、斥)为动力源,在磁空间相互作用的做功方法、与加重轮惯性储能,增强机械稳定性、并利用异极相吸实现定子对转子的不接触控制方法。

[0013] 在定子上加装线圈组,能设计出可发电的磁动力机。

[0014] 在此方法的基础上,可大小组合、多极组合,多组结合设计出多种功率、多种运转形式磁能动力机。

附图说明

[0015] 图1为发现的磁体之间运动方向图。

[0016] 图2为本发明机械的剖面结构主视图。

[0017] 图3为本发明可调控磁极定子侧视图。

[0018] 图4为本发明机械运转时定子、转子磁体排列展示图。

[0019] 图5为本发明机械运转时定子、转子磁体排列侧视图。

[0020] 图中标示和具体部件1壳体,2转子输出轴,3转子体,4轴承,5加重轮,6定子固定圈,7免润滑轴承,8定子固定圈连接固定轴,9定子固定圈加固镙丝,10定子可调控内圈,11定子磁体,12转子磁体,13调控窗口;具体部件14定子调控连接杆,15归位拉簧,16拉绳,17方向转换轴承,18操控拉杆。

具体实施方式:

[0021] 一种永磁体磁力动力机。由一壳体1,二可调控磁极定子(图三),三储能增稳磁极转子,四转子支撑轴承4,五定子磁极调控装置,五部分组成。

[0022] 壳体1,对扣式榫卯连接,外用镙丝加固。用以连接固定定子和转子。壳体上开有与可调控定子调控弧度相应的调控窗口13,用以安装调控装置,便于控制机械转停。可调控磁极定子。由定子固定圈6,定子固定圈连接固定轴8,免润滑轴承7,定子固定圈加固镙丝9,定子可调控内圈10,定子磁体11组成。在可调控圈内圆,与转子磁体相对应的位置安装永磁体,外圆开安装调控丝杆的丝孔。

[0023] 将两片对称的定子固定圈,用六个连接固定轴,先榫卯连接一面固定圈,在连接固定轴上,套上免润滑轴承,将可调控磁极内圈装在六组免润滑轴承内,再连接另一面定子固定圈,固定圈连接轴两面用镙丝加固。利用六组免润滑轴承和定子固定圈内圆的内倾角,与可调控磁极内圈外圆的外倾角,限制可调控磁极内圈的运动方向。

[0024] 在可调控圈内圆上与转子磁极相对应的位置,安装永磁体;在两个磁体之间的外圆上,开与定子调控连接杆14相对应的丝孔。

[0025] 储能增稳磁极转子,将28个转子磁体12分为7组,以同磁极、同角度、等间距安装在转子体3上。

[0026] 在转子体3上磁组的1-2、3-4、4-5、6-7之间加装加重轮5,用以加强势能,储存能量,增强运转的稳定性。

[0027] 在转子输出轴2两端与磁组2-3、5-6之间,加装支撑轴承4,增强转子的抗扭曲能力与机械的耐用度,用以连接壳体1。

[0028] 磁极调控装置,由定子调控连接杆14,通过壳体上的调控窗口13,安装在定子内圈上,与定子可调控内圈10连接。壳体外与归位拉簧15连接,将拉簧固定在壳体上运转停止的

所需部位。在相反方向与拉绳16连接,将拉绳通过外壳开口运转端的方向转换轴承17,连接操控拉杆18。控制机械的运转与停止。

[0029] 做功方法

[0030] 运转,用磁极调控装置调控第1.2.3.5.6.7组定子磁极弧度,让定子组磁体相互之间,以13度角度差,成八形排列。

[0031] 在此状态下,七组定子磁组中,始终有六组磁极,循环对转子产生同一方向的做用力,引斥力在同一方向,则转子开始运转。(图四)为定.转子磁体在转子运转时,磁体之间磁极关系展视图。(图5)为各组定子磁组在转子运转时与转子磁体之间磁极关系侧视图。

[0032] 控制方法

[0033] 运转,拉动操控拉杆18,利用磁极调控装置,调控定子磁体之间的弧度,机械开始运转对外输出功率。

[0034] 停止,松开操控拉杆,用归位拉簧15的拉力和定、转子磁体之间的引力,让六组定子磁体回归到与转子磁极角度相同的状态,则定、转子所有磁极相吸,运转停止,完成对机械的控制。

[0035] 发展前景

[0036] 由于此发明以磁体之间的引力与斥力为动力源,以磁极相互之间的引力为主,在引力状态下,定.转子磁体的磁力基本不会损耗,可长期做功,解决了人类的能源危机。

[0037] 在定子上加装线圈组,可设计成能发电的磁动力机。在此方法的基础上,还可大小组合、多极组合,多组结合设计出多种大小功率,不同运转方式的永磁体磁力动力机。不受一般环境的影响,不存在排放物,是未来人类必不可少的新型环保能源。

[0038] 对磁场的新认识

[0039] 磁材料、磁体、磁体磁场

[0040] 磁材料 内部电子与磁体内电子或磁场等电子链(现称等离子)的电子,产生做用力的所有物质,可分为斥力物质和引力物质。

[0041] 斥力物质,如金、银、铜、铝等正电子量大的物质。当磁体在物体面上运动时,其内部电子与磁场中等离子链的电子,有做用力(斥力)的物质,(现理论称磁逆阻)可做电磁材料应用(如线圈)(减速装置—阻逆器)。

[0042] 引力物质,其内部电子与磁体内部电子之间,可相互吸引而产生引力的物质。如铁、钴、镍等;铁氧体、钕铁硼等。

[0043] 磁体 引力物质中其内部电子在强电流定向冲击后,内部电子能稳定、定向、有序排列的物体。

[0044] 磁体磁场 磁体内部的自由电子,在强电流定向冲击后,正负电子稳定有序的定向排列,并在两端截面上显现出不同的电子性,对空间等离子体的一极产生引力,让空间等离子体在磁体的两端截面上,形成依磁体内部电子排列方向相同的等离子链。由于两端等离子链在各自的面上存在同向、同极性,所以,两端各自的等离子链之间产生斥力。因此,两端等离子链在各自面上不断扩大的空间扩散。又由于两端等离子链以相反的电子方向链接,两端链相互之间产生引力,相近者相吸链接,不相近者依磁体对等离子的引力大小延伸。

[0045] 所以,磁场就是由磁体内部电子定向有序的稳定排列,对空间等离子体产生引力,让空间自由运动的等离子体,依磁体内部电子排列方向,链接行成的等离子场。

[0046] 磁体磁场中的磁力线也就应该是等离子链,磁力线所形成的环,也就是磁体两极等离子链因相吸而形成的连接环。不存在电子运动。由此可以确定,磁体的磁力线在沒有外来条件干涉的状态下,应该是稳定的。所以,磁体磁场是与电磁场不同的衡稳磁场。

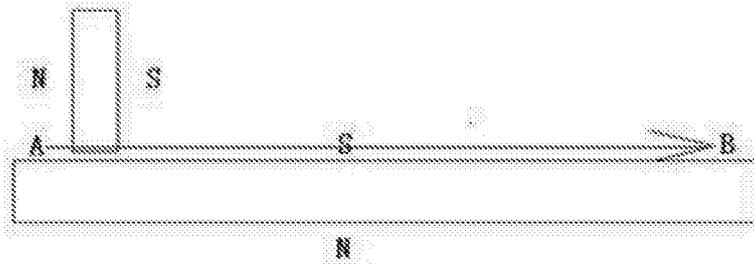


图1

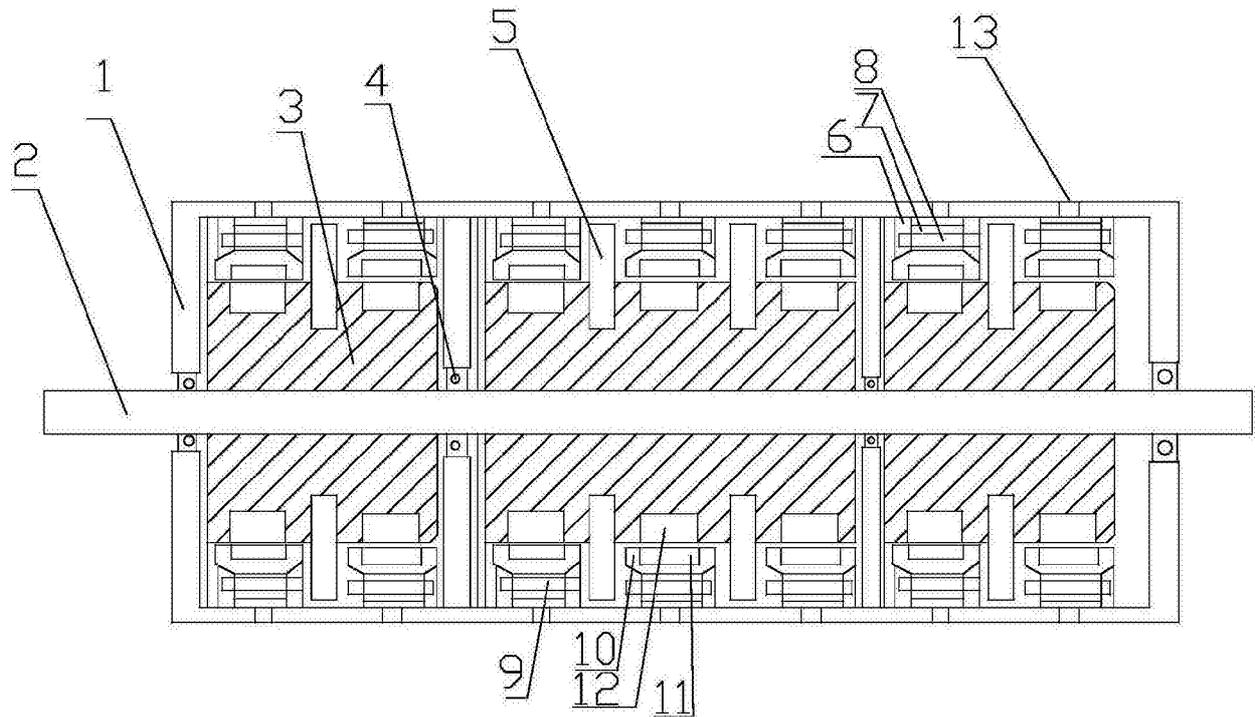


图2

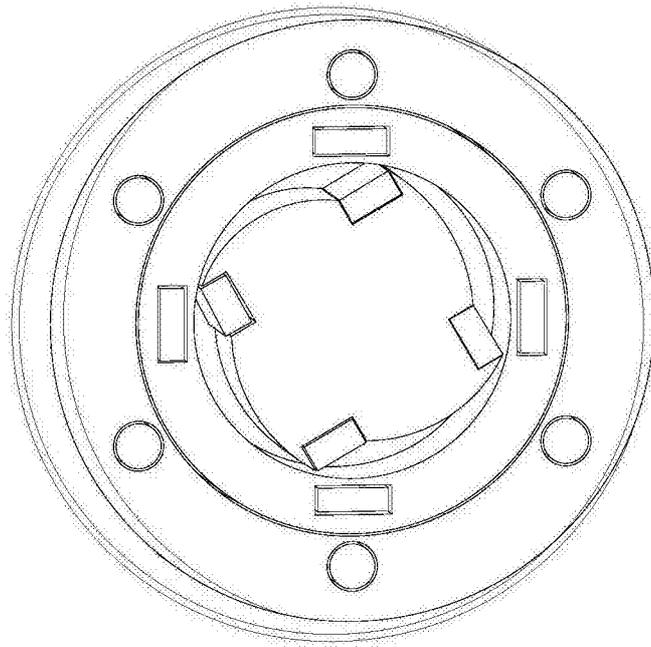


图3

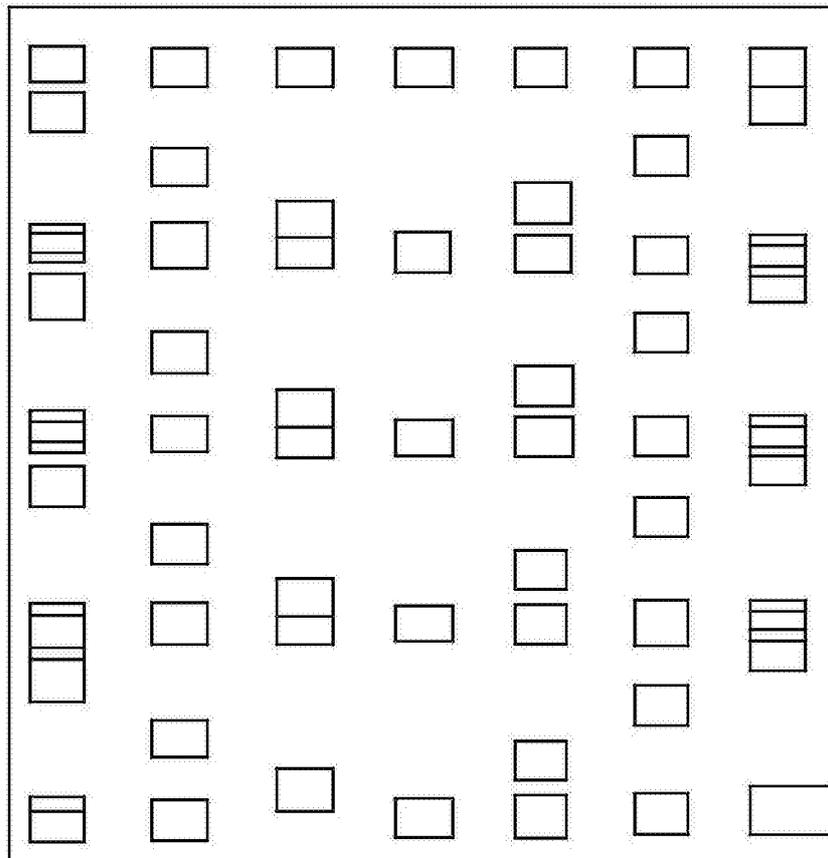


图4

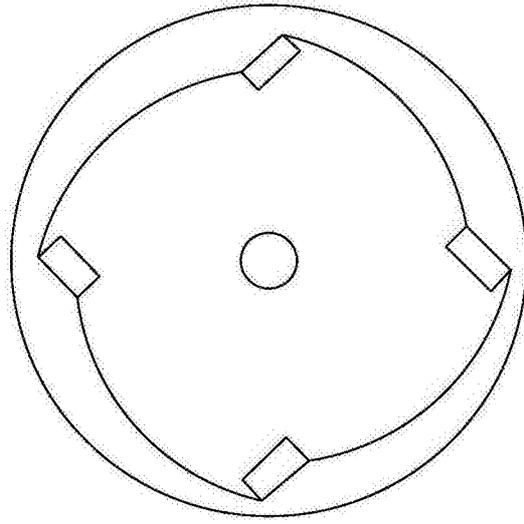


图5