



MINISTERO DELLO SVILUPPO ECONOMICO
DIREZIONE GENERALE PER LA TUTELA DELLA PROPRIETÀ INDUSTRIALE
UFFICIO ITALIANO BREVETTI E MARCHI

UIBM

DOMANDA NUMERO	101999900805944
Data Deposito	06/12/1999
Data Pubblicazione	06/06/2001

Titolo

CONTRA-HYDRO-ENERGIA-RESTITUITO-MACCHINA HYDRO-MECCANICA A FORZE
CONTRAPPOSTE CON GENERAZIONE DI ENERGIA, TIPO: JSR

PI 99A000078

Rss (I)

Descrizione di Invenzione Industriale avente per

titolo: -CONTRA-HYDRO-ENERGIA-RESTITUTO- Macchina

Hydro-Meccanica a Forze Contrapposte con Generazio-
ne d'Energia, tipo: JSR .

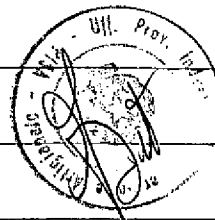
-Depositata da Raso Michele, domiciliato a S. Gior-
gio Morgeto (Reggio Cal.)-----

-Posizione protocollo n° _____

-Data di deposito: - _____

DESCRIZIONE:

E' una Macchina capace di creare Energia maggiore di
quanto si spende per produrla, costituita nelle par-
ti essenziali di un Corpo principale produttore di
Energia e Organi secondari di: trazione, Alimentazi-
one, Accumulo, Conversione, Distribuzione e Scarico.
Caratterizzata dal fatto che nel movimento angolare
alternato, in settore prestabilito, di uno o più
Bracci di Leva ad Arco, vincolato ognuno al relativo
Fulcro, in rapporti dimensionali, aperture e movimen-
ti angolari di ogni singolo Segmento di Leva compo-
nenti ogni Braccio di Leva: dettati da vincoli di ren-
dimento e funzioni specifiche. Contrapposti in posi-
zione tangente tra loro e a organi Agenti e Reagen-
ti di: Sollecitazione, Accumulo, Produzione e Conver-
sione dell'Energia. Nella sollecitazione e conseguen-
te movimento angolare di questi, si Generano dei diff-



Rss

PI 99 A 000 078

(2)

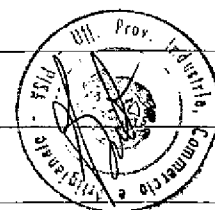
-ferenti scorrimenti tangenziali e potenziali, con conseguente prodotto Energia Maggiore di quanto si spende per produrla. L'Energia prodotta, parte va ad alimentare un nuovo ciclo di produzione, la rimanenza va all'utilizzo.-----

-Il Principio fisico su cui si basa, non ha precedenti, rimane confermata sia dagli studi teorici che dalle esperienze pratiche condotte in anni di sperimentazione e ricerca cui fanno riferimento le diverse soluzioni tecniche riportate sulle relative tavole di disegni e descritte alle pagine successive.----

-Il campo d'applicazione è dove necessita una produzione d'Energia, quindi abbraccia tutti i Settori delle attività umane, pertanto di indiscussa utilità.

-Lo stato della tecnica in questo settore è altamente negativo, in quanto basato su sistemi di trasformazione e di reazioni Chimiche e Fisiche-Nucleari, che oltre a inquinare in modo irreversibile l'ambiente, producono rendimenti molto aldisotto delle quantità utilizzate per produrla, con costi economici e rischi di sopravvivenza generale su tutta la terra.

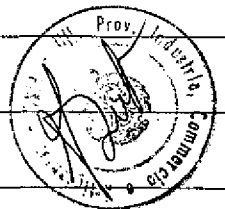
-Scopo di questa Macchina è quello di produrre Energia pulita, a basso costo economico e in quantità illimitata. la possibilità che questi risultati sono ottenibili, risulterà più evidente dalla descrizione



Rss

delle caratteristiche principali del trovato oget-
to dell'invenzione.-----

-Macchina Hydro-Meccanica a forze contrapposte con
generazione d'Energia, tipo: JSR; composta da un Cor-
po principale produttore d'Energia e organi second-
ari di Trazione, Produzione, Accumulo, Controllo, Tras-
formazione, Utilizzo e Scarico. Il Corpo principale
produttore d'Energia é composto da una Corona centra-
le A e quattro Corpi tangenti B, fissati a questo in
posizione tangente in asse radiale diametralmente op-
posti tra loro e distanza radiale pari a $360^\circ/4$, for-
manti una Croce. La Corona centrale A, é costituita
da: Corone portanti fissati tra loro con sedi tangen-
ti di fissaggio e collegamento ai Corpi tangenti B.
In posizione assiale, opposte tra loro, portano le
sedi d'accoppiamento e fissaggio per una Pompa di
Alimentazione fluido collegata con relativo circuito
ricavato su questa e di un Motore trainante, entram-
bi vincolati nelle rispettive sedi ricavati agli es-
tremi assiali di un Albero con eccentrico in asse su
questa su Cuscinetti a rotolamento e su cui sull'Ec-
centrico é vincolato un Pressore circolare, che in
fase di lavoro, rotando sul proprio Fulcro, trainato
nel rotolamento dal Motore Trainante vincolato a una
estremità longitudinale all'Albero con eccentrico.



[Handwritten signature]

Nel rotolamento comprime con la superfice Radiale:

l'estremità longitudinale di quattro Bracci di Leva

ad Arco tipo: J, formati ognuno da due Segmenti di

Leva rettilinei, vincolati nel punto d'intersezione

angolare al relativo Fulcro fissato in posizione tras-

versale su ogni Corpo tangente B. Contrapposti in po-

sizione tangente con il piano longitudinale Presso-

re del secondo Segmento di Leva componente, median-

te Piano di riscontro: l'estremità longitudinale di

un Braccio di Leva tipo: S, formato ognuno da tre

Segmenti di Leva vincolati nel punto d'intersezione

angolare tra il Segmento di Leva mediano e quello

contrapposto allo Stantuffo convertitore: al relati-

vo Fulcro fissato in posizione trasversale su ogni

Corpo tangente B, parallelo in asse a quello del

Braccio di Leva tipo: J. Ogni Braccio di Leva tipo:

S, é contrapposto in posizione tangente con l'estre-

mità longitudinale del terzo Segmento di Leva compo-

nente, mediante Rotella Pressore: al Piano assiale

di contrapposizione di uno Stantuffo convertitore

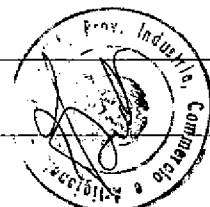
posto in posizione tangente e accoppiato in stretta

tolleranza radiale con il rispettivo Cilindro rica-

vato nel Corpo distributore del Corpo tangente B,

comunicante mediante circuito di alimentazione ed

Erogazione con i rispettivi circuiti dei restanti



A large, stylized handwritten signature in black ink, located at the bottom right of the page.

tre corpi tangenti B, controllati ognuno da relativa

Valvola unidirezionale di controllo flusso Fluido

in fase di Lavoro. Questi Circuiti sono ricavati sui

Corpi distributori collegati tra loro con quelli ri-

cavati sulla Corona centrale A e da questa mediante

circuito esterno sono collegati: quello di Alimenta-

zione al Serbatoio Fluido, con Organo di filtraggio

e collegamento intermedio con Pompa di Alimentazio-

ne: quello di Erogazione, controllato da Valvola uni-

direzionale supplementare, non vincolante, va all'Ac-

cumulatore, da questo: un Circuito é collegato con

il Motore trainante fissato alla Corona portante cen-

trale A, un'altro é collegato con l'utilizzo: entram-

bi sono collegati con Organi di controllo pressione

e portata. Il Circuito di scarico del Motore trainan-

te é collegato mediante Circuito esterno, alla Coro-

na centrale, il Fluido scaricato all'interno di ques-

ta, passa ai Corpi tangenti B, da questi ritorna nel-

la Corona centrale A e mediante Circuito esterno va-

ene scaricato nel Serbatoio fluido. In queste fasi

di passaggio, tutti i componenti in movimento del

Corpo principale vengono lubrificati.-----

La Ruota costituente il Pressore circolare montata

sull'Albero con eccentrico, nella fase di movimento

angolare di questo, trasmette in modo unitario per

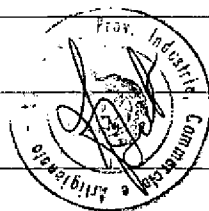


[Handwritten signature]

giro, a ogni estremità longitudinale del Braccio di
Leva su cui agisce, uno spostamento angolare e una
pressione di intensità variabile. Questo spostamento
e pressione convertita in Energia dallo Stantuffo
convertitore, é resa pressoché unitaria dalla contrap-
posizione e scorrimento tangente del Braccio di Leva
S sul piano longitudinale del Braccio di Leva J con-
trapposto, con movimento angolare, rapporti longitu-
dinali, aperture angolari determinati da vincoli di
rendimenti e funzioni specifiche. L'Energia prodot-
ta in quantità maggiore di quanto speso per produrla,
accumulata e controllata nella pressione e portata:
parte v'è ad alimentare il ciclo continuo di produzi-
one, quella eccedente v'è all'utilizzo.-----

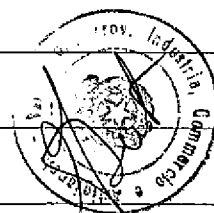
I risultati raggiunti, risulteranno maggiormente con-
fermati dalla descrizione dettagliata di una forma
di esecuzione e possibili varianti tipo, preferita
ma non esclusiva di questa invenzione oggetto della
domanda di Brevetto, illustrata a titolo indicativo
ma non limitativo nei disegni che evidenziano l'esem-
pio di esecuzione e possibili varianti tipo.-----

-Le tavole N° I,2,3, riportate, rappresentano in sca-
la ridotta le sezioni secondo le linee A-A e B-B,
e la vista frontale posteriore C, del Corpo princi-
pale di una esecuzione tipo: JSR.-----



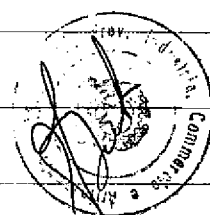
JSR

-Macchina Hd-ro-Meccanica a Forze contrapposte con
Generazione d'Energia, tipo: JSR, composta nelle par-
ti principali: di un Corpo produttore d'Energia tipo:
JSR e componenti secondari di: Trazione, Alimentazi-
one, Accumulo, Distribuzione, Controllo, Utilizzo,
Scarico del Fluido. Il Corpo principale produttore
d'Energia, predisposto per il funzionamento di tipo
Oliodinamico é composto da una Corona centrale A, cos-
tituita da due Corone portanti (1,2), fissati tra lo-
ro mediante Viti (3), con Guarnizioni di serraggio
(4) e sedi tangenti in posizione radiali opposti tra
loro per collegamento e fissaggio di quattro Corpi
tangenti B, fissati a questa mediante Viti (5), a u-
na distanza angolare di novanta gradi, a forma di
Croce; con Guarnizioni di serraggio (6) contrappos-
ta tra le facce d'accoppiamento. Queste Corone por-
tanti, all'interno racchiudono un interspazio dove
lavorano in rotolamento i componenti agenti, mentre
in posizione assiale esterna portano le sedi di ac-
coppiamento e fissaggio per una Pompa di Alimentazi-
one (P), con raccordo di collegamento e fissaggio
del relativo Circuito, al Circuito (C), ricavato su
questo, con Guarnizioni di serraggio (7), circoscri-
venti i fori tangenti B di questa Macchina. In posi-
zione assiale opposta alla sede della Pompa di Ali-



[Handwritten signature]

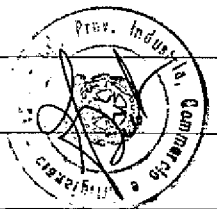
-mentazione é ricavata una sede (m) per l'accoppiamento e con dispositivi di fissaggio (d) di un Motore trainante (M); in posizione assiale concentrica a queste due sedi di queste Corone portanti, interni opposti tra loro, sono ricavate le sedi dove sono alloggiate le Guarnizioni radiali paraolio (8) e le sedi per Cuscinetti a rotolamento (9), su cui lavora un Albero con eccentrico formato da due Mozzi (10, 11) e un componente d'accoppiamento (12), fissati tra loro mediante Viti (13). Sulle estremità assiali esterne di ognuno, sono ricavate le sedi di vincolo per una pompa di Alimentazione (P) e per un Motore trainante (M), mentre in posizione intermedia all'estremità longitudinale di un Mozzo é ricavata la sede eccentrica (c) di vincolo per un Pressore circolare rotante (14), vincolato a questa mediante Cuscinetto a rotolamento (15) e contrapposta mediante la Superficie radiale: a una Rotella Pressore (16) vincolata sul relativo Perno (17), fissato all'estremità longitudinale di ogni Braccio di Leva tipo: J, composto ognuno di due Segmenti di Leva; L1, L2, fissati tra loro da un'estremità longitudinale, con apertura angolare al vertice: $L1, L2 = 51^{\circ}.42''$, vincolati nel punto d'intersezione angolare tra i Segmenti di Leva : L1, L2, ognuno a un Fulcro (18), fissa-



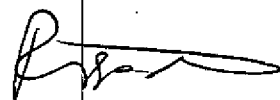
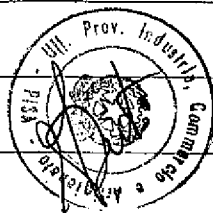
to in posizione trasversale su ogni Corpo tangente
B, su cui é fissato in posizione d'asse parallelo a
questo, un secondo Fulcro (19), su cui é vincolato un
Braccio di Leva tipo: S, formato da tre Segmenti di
Leva: L3, L4, L5, in rapporto longitudinale tra loro:
 $L3/L4 = 1.61$; $L4/L5 = 1.61$; e apertura angolare: L3,
 $L4 = 128^{\circ}.58''$; $L4, L5 = 25^{\circ}.71''$. Contrapposti con l'estre-
mità longitudinale del Segmento di Leva L3, mediante
Rotella pressore (20) vincolata al relativo Perno
(21) fissato sull'estremità longitudinale di questo:
in posizione tangente e apertura angolare d'inizio
lavoro tra i Segmenti di Leva contrapposti: L2, L3,
di: $57^{\circ}.79''$; al piano di riscontro (22) della super-
ficie longitudinale del Segmento di Leva L2 del Bra-
cio di Leva tipo: J, scorrendo in fase di Lavoro su
questo allontanandosi dall'asse verticale di vineolo
del Braccio di Leva tipo: J, per una distanza: D in
rapporto con quella che va dall'asse verticale di
vineolo del Braccio di Leva tipo: J a quella d'ini-
zio Lavoro del Segmento di Leva L3: d pari a: $D/d =$
0.50; prodotta da un movimento angolare di entrambi
i Segmenti di Leva contrapposti. Questo Braccio di
Leva tipo: S, ognuno é vincolato al relativo Ful-
cro (19), nel punto d'intersezione angolare tra i
Segmenti di Leva: L4, L5, e contrapposto con l'es-



-tremità longitudinale del Segmento di Leva L5, mediante Rotella Pressore vincolata al relativo Perno (24) fissato sull'estremità longitudinale di questo: al Piano di riscontro assiale dello Stantuffo convertitore (25), posto in stretta tolleranza d'accoppiamento con il relativo Cilindro (26), ricavato sul Corpo distributore (27) in unico Corpo con il Corpo contenitore (28) del Corpo tangente B, su cui è stato fissato mediante Viti (29) un Coperchio d'ispezione (30), con guarnizione di serraggio (31) tra le facce contrapposte. Sulla superficie radiale d'accoppiamento con il relativo Cilindro: di ogni Stantuffo Convertitore (25), sono state ricavate degli scarici di depressione (S) e in posizione assiale opposta a quella di contrapposizione, è stata ricavata una sede, quale contenimento e contrapposizione di un Corpo elastico (molla 32), contrapposto da un'estremità assiale al piano assiale interno di questa sede e dall'estremità assiale opposta, alla base assiale interna del Cilindro, facilitando in fase di alimentazione il ritorno dello Stantuffo convertitore nella posizione di lavoro iniziale e l'aspirazione del Fluido quando questo si vuole fare lavorare in autoalimentazione. La Camera di compressione di ogni Cilindro è collegata con il Circuito di Alimen-



-tazione ed Erogazione ricavati sul Corpo distributore di ogni Corpo contenitore, con sede in asse dove sono fissate le rispettive Valvole unidirezionali e collegando tutti i Corpi tangenti B, con unico specifico Circuito ricavati sulla Corona centrale A, con sede di collegamento per Circuito esterno che collega i rispettivi circuiti di questo Corpo principale: quello di Alimentazione al Serbatoio Fluido S, Organo di filtraggio (f) e Pompa di Alimentazione (P); quello di Erogazione controllato da Valvola unidirezionale supplementare (v) non vincolante, all'Accumulatore di Energia Idraulica (Q), dove in uscita da questo mediante due Circuiti collegati uno con il Motore trainante (M), l'altro é collegato con l'Organo di utilizzo, entrambi i Circuiti sono collegati con Organi di controllo pressione (e), massima pressione e portata. Il Circuito di scarico (x) del Motore trainante e dell'Organo di utilizzo, collegati tra loro in unico Circuito, sono collegati mediante circuito esterno, alla Corona centrale A, scaricando il Fluido; da questa passa ai Corpi tangenti B, ritornando alla Corona centrale A, da dove mediante Circuito di scarico esterno (S) che collega il Corpo principale al Serbatoio Fluido, viene scaricato in quest'ultimo. L'Energia accumulata, controllata

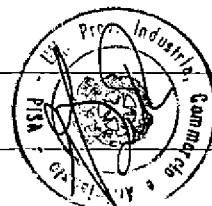


PI 99 A 000 078

(12)

nella pressione e portata, parte vada ad alimentare il ciclo continuo di produzione, la parte eccedente vada all'utilizzo, con la possibilità di essere trasformata in altro tipo d'Energia mediante apposito Organo, secondo le necessità d'utilizzo e Progetto.---

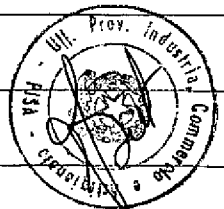
-In fase di lavoro il movimento angolare di ogni singolo Braccio di Leva tipo: J è di tredici gradi, determinato dal movimento radiale dell'Organo pressore circolare vincolato all'albero con eccentrico, determinando ognuno a loro volta: il movimento angolare di ogni singolo Braccio di Leva tipo: S, contrapposto, con conseguente scorrimento tangenziale sulla superficie longitudinale di questi e il movimento angolare di contrapposizione del relativo Segmento di Leva contrapposto allo Stantuffo convertitore con andamento pressoché unitario della pressione agente su questo e la differenza positiva tra il lavoro impiegato e quello prodotto, con conseguente prodotto Energia maggiore di quanto impiegata. I rapporti delle misure longitudinali tra i Segmenti di Leva che compongono il Braccio di Leva tipo: J, sono: $L2/L1 = I/I$; quelli che compongono il Braccio di Leva tipo: S: $L3/L4 = I.6I$; $L4/L5 = I.6I$. Queste misure longitudinali dei Segmenti di Leva componenti ogni singolo Braccio di Leva e il movimento e aperture



angolarideterminano lo scorrimento tangenziale tra i Segmenti di Leva contrapposti tra loro e gli Organi Agenti e Reagenti contrapposti ai restanti Segmenti di Leva. I rapporti longitudinali tra i Segmenti di Leva che compongono il Braccio di Leva tipo S, sono determinate dal calcolo secondo la regola della Spirale logaritmica, con andamento pgressivo tra il primo e quello successivo di circa: 1.61 e apertura angolare dall'asse verticale tangente della posizione di vincolo e movimento angolare di inizio Lavoro: Asse verticale a $L=00^{\circ}.00''$; i rapporti delle misure longitudinali dei Segmenti di Leva che compongono il Braccio di Leva tipo J: sono dettate da esigenze di progetto. Inoltre queste misure longitudinali, rapporti, aperture e movimenti angolari tra i Segmenti di Leva componenti ogni Braccio di Leva, sono dettate e determinate da vincoli di rendimento e funzioni specifiche e possono variare all'interno del settore di massimo rendimento, in più o meno secondo esigenze di progetto.-----

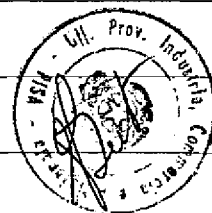
-La tavola N° 4, rappresenta in modo schematico un esempio di funzionamento tipo: Ap e tre possibili varianti tipo: Cp, Dp, Bp.-----

-Il particolare schematico Ap, rappresenta un esempio di funzionamento tipo: Oliodinamico dei componen-



A handwritten signature, likely of the author or official, located at the bottom right of the page.

-ti esterni al Corpo principale tipo: JSR; dove un Circuito di Alimentazione Y, fissato alla Pompa di alimentazione P, é collegata con il Serbatoio Fluido terminante al suo interno collegato all'estremità longitudinale con Organo di filtraggio (f), mentre un Organo di controllo livello Fluido (i), é fissato sul Serbatoio (S). Il Circuito di Erogazione (z) é collegato con l'Accumulatore d'Energia Idraulica (Q) controllato da Valvola unidirezionale (u); a questo Accumulatore sono collegati due Circuiti in uscita: un Circuito (K), collegato con il Motore trainante M, che alimenta il ciclo continuo di produzione, scaricandolo mediante Circuito secondario (x) nel Corpo principale JSR; il circuito (h), collegato con Organo di utilizzo (E) dell'Energia, con circuito di Scarico (S2) collegato con quello di scarico del Motore trainante. Entrambi i Circuiti sono controllati da Valvola di massima pressione e portata C, scaricando il Fluido in esubero nel Serbatoio S, mediante circuito di scarico SI. -Il particolare schematico Cp, rappresenta un secondo esempio tipo di funzionamento Oliodinamico dei Componenti esterni al Corpo principale JSR. Mantiene le stesse caratteristiche funzionali del particolare schematico Ap, varia nell'eliminazione della Pompa di Alimentazione (P), con at-

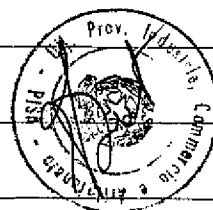


P. M.

-tacco diretto del Circuito di Alimentazione Y, alla Corona centrale A. -----

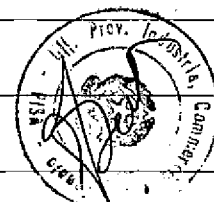
-Il particolare schematico Dp, rappresenta un terzo esempio di funzionamento Oliodinamico-Elettrico dei componenti esterni al Corpo principale: JSR, mediante Circuito (v), alimenta un Motore Idraulico (M), che aziona un Generatore Elettrico, trasformando l'Energia Idraulica in Elettrica. Questa Energia, tramite Circuito (9), viene trasportata a un Accumulatore Elettrico (A). L'Energia Accumulata, mediante un Circuito (K), parte alimenta il Motore Trainante (M), la rimanenza, mediante Circuito (d), va all'utilizzo. -Il Particolare schematico Bp, varia nell'aggiunta di una Pompa idraulica (P), fissata in asse, sulla Corona centrale A.-----

-Il trovato così concepito é suscettibile di numerose modifiche e varianti tutti rientranti nell'ambito del concetto inventivo. Inoltre tutti i dettagli tecnici sono sostituibili con altri tecnicamente equivalenti.-----



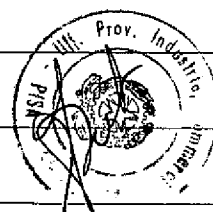
-RIVENDICAZIONI:

I) -Macchina Hydro-Meccanica a Forze contrapposte con Generazione d'Energia, tipo: JSR, a funzionamento Oliodinamico. Composta nelle parti essenziali principali: di un Corpo produttore d'Energia tipo: JSR e componenti secondari di: Trazione, Alimentazione, Accumulo, Distribuzione, Controllo, Utilizzo, Scarico del Fluido. Il Corpo principale produttore d'Energia tipo: JSR é predisposto per il funzionamento di tipo: Oliodinamico ed é composto da una Corona centrale A, costituita da due Corone portanti, fissati tra loro mediante Viti, con Guarnizione di serraggio tra le facce contrapposte e sedi tangenti in posizione radiale opposti tra loro per collegamento e fissaggio di quattro Corpi tangenti B, fissati a questa mediante Viti a una distanza radiale angolare di novanta gradi, formanti una Croce; con Guarnizione di serraggio contrapposta tra le facce d'accoppiamento. Queste Corone portanti, all'interno racchiudono un interspazio dove lavorano in rotolamento i componenti Agenti, mentre in posizione assiale esterna portano le sedi di accoppiamento e fissaggio per una Pompa di Alimentazione (con raccordo di collegamento e fissaggio del relativo Circuito, al Circuito ricavato su questo, con guarnizioni di serraggio cir-



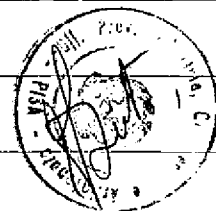
[Handwritten signature]

-coscriventi i fori tangenti B di questa Macchina.
in posizione assiale opposta alla sede della Pompa
di Alimentazione é ricavata una sede (m) per l'accop-
piamento e con dispositivi di fissaggio di un Moto-
re trainante; in posizione assiale concentrica a qu-
este due sedi di questa Corona portanti, interni op-
posti tra loro, sono fissate le sedi dove sono al-
loggiate le Guarnizioni radiali paraolio e le sedi
per Cuscinetti a rotolamento, su cui lavora un Albe-
ro con eccentrico formato da due Mozzi e un componen-
te d'accoppiamento, fissati tra loro mediante Viti..
Sulle estremità assiali esterne di ognuno, sono ri-
cavate le sedi di vincolo per una Pompa di Alimenta-
zione e per un Motore trainante, mentre in posizio-
ne intermedia, all'estremità longitudinale di
un Mozzo é ricavata la sede eccentrica di vincolo
per un Pressore circolare rotante, vincolato a ques-
ta mediante Cuscinetto a rotolamento e contrapposta
mediante la superfice radiale: a una Rotella Presso-
re vincolata al relativo Perno fissato all'estremità
longitudinale di un Segmento di Leva LI, di ogni
Braccio di Leva tipo: J, composto ognuno di due Seg-
menti di Leva: LI ,L2, fissati tra loro da un'estre-
mità longitudinale, con apertura angolare al vertice:
LI,L2= $51^{\circ}.42''$, vincolati nel punto d'intersezione



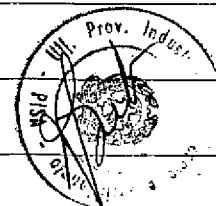
[Signature]

angolare tra i Segmenti di Leva: $L1, L2$, ognuno a un Fulcro, fissato in posizione trasversale su ogni Corpo tangente B , su cui é fissato in posizione d'asse parallela a questo, un secondo Fulcro su cui é vincolato un Braccio di Leva tipo: S , formato da tre Segmenti di Leva: $L3, L4, L5$, in rapporto longitudinale tra loro: $L3/L4 = 1.61$; $L4/L5 = 1.61$; e apertura angolare: $L3, L4 = 128^{\circ}.58''$; $L4, L5 =$. Contrapposti con l'estremità longitudinale del Segmento di Leva $L3$, mediante Rotella pressore vincolata al relativo Perno fissato sull'estremità longitudinale di questo: in posizione tangente e apertura angolare d'inizio lavoro tra i Segmenti di Leva contrapposti: $L2, L3$, di: $57^{\circ}.79''$; al Piano di riscontro della superficie longitudinale del Segmento di Leva $L2$, del Braccio di Leva tipo: J , scorrendo in fase di lavoro su questo allontanandosi dall'asse verticale di vincolo del Braccio di Leva tipo: J , per una distanza D in rapporto con quella che va dall'asse verticale di vincolo del Braccio di Leva tipo: J a quella d'inizio lavoro del Segmento di Leva $L3$: d pari a $D/d = 0.50$; prodotta da un movimento angolare di entrambi i Segmenti di Leva contrapposti. Questo Braccio di Leva tipo: S , ognuno é vincolato al relativo Fulcro, nel punto d'intersezione angolare tra i Segmenti di Le-

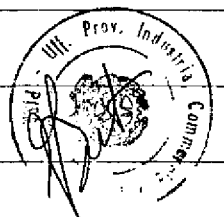


Handwritten signature

-va L4, L5, e contrapposto con l'estremità longitudinale del Segmento di Leva L5, mediante Rotella Pressore vincolata al relativo Perno fissato sull'estremità longitudinale di questo: al Piano di riscontro assiale dello Stantuffo convertitore, posto in stretta tolleranza d'accoppiamento con il relativo Cilindro ricavato sul Corpo distributore in unico corpo con il Corpo contenitore del Corpo tangente B, su cui è stato fissato mediante Viti un Coperchio d'ispezione, con guarnizione di serraggio tra le facce contrapposte. Sulla superficie radiale d'accoppiamento con il relativo Cilindro di ogni Stantuffo convertitore, sono state ricavate degli scarichi di depressione e in posizione assiale opposta a quella di contrapposizione, è stata ricavata una sede, quale contenimento e contrapposizione di un Corpo elastico (molla), contrapposto da un'estremità assiale interno di questa sede e dall'estremità assiale opposta, alla base assiale interna del Cilindro, facilitando in fase di alimentazione il ritorno dello Stantuffo convertitore nella posizione di lavoro iniziale e l'aspirazione del Fluido quando questo si vuole fare lavorare in autoalimentazione. La Camera di compressione di ogni Cilindro è collegata con il Circuito di alimentazione ed Erogazione ricavati sul Corpo dis-

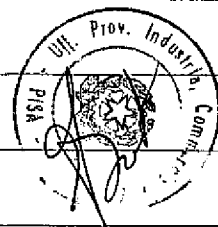


tributore di ogni Corpo contenitore, con sede in as-
se dove sono fissate le rispettive Valvole unidire-
zionali e collegando tutti i Corpi tangenti B, con
unico specifico Circuito ricavati sulla Corona cen-
trale A, con sede di collegamento per Circuito ester-
no che collega i rispettivi circuiti di questo Corpo
principale: quello di Alimentazione al Serbatoio Flu-
ido, Organo di filtraggio e Pompa di Alimentazione;
quello di Erogazione controllato da Valvola unidire-
zionale supplementare, non vincolante, all'accumula-
tore di Energia Idraulica, dove in uscita da questo
mediante due Circuiti collegati: uno con il Motore
trainante, l'altro é collegato con l'Organo di uti-
lizzo, entrambi i Circuiti sono collegati con Orga-
ni di controllo pressione, massimappressione e porta-
ta. Il Circuito di scarico del Motore trainante e
dell'Organo di utilizzo, collegati tra loro in unico
Circuito, sono collegati mediante Circuito esterno,
alla Corona centrale A, scaricando il Fluido; da qu-
esta passa ai Corpi tangenti B, ritornando alla Co-
rona Centrale A, dove mediante Circuito di scarico
che collega esternamente il Corpo principale tipo
al Serbatoio Fluido, viene scaricata in quest'ulti-
mo. L'Energia accumulata, controllata nella pressi-
one e portata, parte vè ad alimentare il ciclo con-

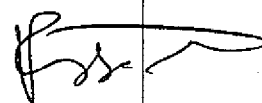


For

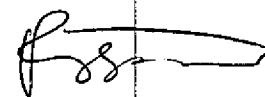
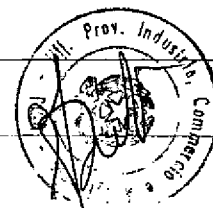
-tinuo di produzione, la parte eccedente v  all'util-
lizzo, con la possibilit  di essere trasformata in
altro tipo d'Energia mediante apposito Organo, secon-
do le necessit  d'utilizzo e Progetto. -In fase di
lavoro il movimento angolare di ogni singolo Braccio
di Leva tipo: J   di tredici gradi, determinato dal
movimento radiale dell'Organo pressore circolare vin-
colato all'Albero con eccentrico, determinando ognu-
no a loro volta: il movimento angolare di ogni sin-
golo Braccio di Leva tipo: S, contrapposto, con con-
seguente scorrimento tangenziale sulla superfice lon-
gitudinale di questi e il movimento angolare di con-
trapposizione del relativo Segmento di Leva contrap-
posto allo Stantuffo convertitore con andamento pres-
soch  unitario della pressione agente su questo e
la differenza positiva tra il Lavoro impiegato e qu-
ello prodotto, con conseguente prodotto Energia mag-
giore di quanto impiegata. I rapporti delle misure
longitudinali tra i Segmenti di Leva che compongono
il Braccio di Leva tipo: J, sono: $L2/L1 = I/I$; quel-
li che compongono il Braccio di Leva tipo: S sono:
 $L3/L4 = I.6I$; $L4/L5 = I.6I$. Queste misure longitudi-
nali dei Segmenti di Leva componenti ogni singolo
Braccio di Leva e il movimento e aperture angolari
determinano lo scorrimento tangenziale tra i Segmen-



[Handwritten signature]



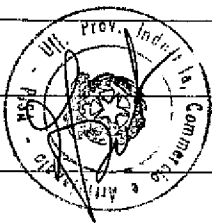
-ti di Leva contrapposti tra loro e gli Organi Agenti e Reagenti contrapposti ai restanti Segmenti di Leva. La posizione d'inizio Lavoro del Braccio di Leva tipo: J, del relativo segmento di Leva pressore L2 rispetto all'asse orizzontale é: tredici gradi; il movimento angolare del Braccio di Leva tipo: S é di tredici gradi, con posizione angolare d'inizio lavoro tra il relativo Segmento di Leva L4 all'asse verticale: L4 all'asse verticale = $25^{\circ}.71''$. I rapporti longitudinali tra i Segmenti di Leva che compongono il Braccio di Leva tipo: S, sono determinate dal calcolo secondo la regola della Spirale logaritmica, con andamento pgressivo tra il primo e quello successivo di circa: 1,61 e tra il primo e il terzo, $L3/L5=2.6$, e aperture angolari dall'asse verticale tangente della posizione di vincolo e movimento angolare di inizio Lavoro: asse verticale a $L5=00^{\circ}.00''$; ----; i rapporti delle misure longitudinali dei Segmenti di Leva che compongono il Braccio di Leva tipo: J, sono determinate da esigenze di progetto. Inoltre queste misure longitudinali, rapporti, aperture e movimenti angolari tra i Segmenti di Leva componenti ogni Braccio di Leva, sono dettate e determinate da vincoli di rendimento e funzioni specifiche e possono variare all'interno del settore di massimo rendi-



-mento in più o meno secondo esigenze di progetto.

2)-Come da rivendicazione I, in cui: quale funzionamento Oliodinamico di questa macchina: un Circuito di Alimentazione Y, fissato alla Pompa di Alimentazione é collegata con il Serbatoio fluido terminante al suo interno collegato all'estremità longitudinale, con Organo di filtraggio e Organo di controllo livello Fluido fissato sul Serbatoio. Il Circuito di Erogazione é collegato con l'Accumulatore d'Energia Idraulica controllato da Valvola unidirezionale; a questo sono collegati altri due Circuiti: un Circuito collegato con il Motore trainante, che alimenta il ciclo continuo di produzione, scaricandolo mediante circuito secondario, nel Corpo principale: JSR un Circuito collegato con l'Organo di utilizzo dell'Energia é collegato con Circuito di scarico a quello dello stesso tipo del Motore trainante. Entrambi i Circuiti di Alimentazione di questi due Organi sono controllati da Valvola di Massima pressione e portata, scaricando il Fluido in esubero, mediante circuito di scarico al Serbatoio.-----

3) Come da rivendicazioni da I a 2, in cui: la Pompa di Alimentazione possa essere eliminata, adoperando il funzionamento in autoalimentazione utilizzando il Corpo elastico (molla), contrapposto alla base



assiale interna di ogni Stantuffo convertitore e alla base assiale del relativo Cilindro.-----

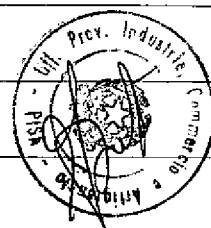
4) Come da rivendicazioni da I a 3, in cui: il Motore Idraulico trainante possa essere sostituito da simile a funzionamento Elettrico, trasformando l'Energia Idraulica in Elettrica, mediante trasformatore trainato da Motore Idraulico e sostituendo l'Accumulatore Idraulico con uno Elettrico.-----

5) Come da rivendicazioni da I a 4, in cui: nel Braccio di Leva tipo: S, pur mantenendo invariato il punto di contrapposizione e i rapporti longitudinali e aperture angolari: i Segmenti di Leva rettilinei componenti questo Braccio di Leva, possono essere sostituiti con uno a forma curva, con curvatura con andamento a Spirale determinata dai punti d'intersezione angolare dei suddetti tre Segmenti di Leva, e punti d'inizio lavoro invariati.-----

6) Come da rivendicazioni da I a 5, in cui: nel Braccio di Leva tipo: S, il rapporto tra le misure longitudinali dei Segmenti di Leva: $L3/L5$, possa essere di: 1.61 .-----

7) Come da rivendicazioni da I a 6, in cui: nel Braccio di Leva tipo: S, i rapporti longitudinali tra i Segmenti di Leva: $L3/L4$, possano essere di: 2.60 .

8) Come da rivendicazioni da I a 7, in cui: nel



[Handwritten signature]

Braccio di Leva tipo: S i rapporti longitudinali tra i Sementi di Leva componenti possano variare secondo esigenze di progetto.-----

9) Come da rivendicazioni da I a 8, in cui: i rapporti delle misure longitudinali dei Sementi di Leva LI, L2, componenti il Braccio di Leva tipo: J, possano variare secondo esigenze di progetto.-----

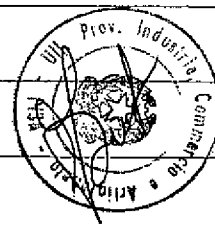
10) Come da rivendicazioni da I a, in cui: l'apertura angolare tra i Segmenti di Leva: LI, L2, componenti il Braccio di Leva tipo: J, possa variare secondo esigenze di progetto.-----

II) Come da rivendicazioni da I a IO, in cui: nel Braccio di Leva tipo: J, l'angolo di contrapposizione del Segmento di Leva L2, dall'asse orizzontale, possa variare secondo esigenze di progetto.-----

I2) Come da rivendicazioni da I a II, in cui: nel Braccio di Leva tipo: J, l'angolo di contrapposizione di inizio lavoro del Segmento di Leva L2, possa essere in asse orizzontale equivalente a: 0°.00".

I3) Come da rivendicazioni da I a I2, in cui: nel Braccio di Leva tipo: J, l'angolo di contrapposizione tra il Segmento di Leva LI e il Pressore circolare contrapposto, possa variare secondo esigenze di progetto. -----

I4) Come da rivendicazioni da I a I3, in cui: nel



[Handwritten signature]

Braccio di Leva tipo: J, il movimento angolare possa variare secondo esigenze di progetto.-----

I5) Come da rivendicazioni da I a I4, in cui: nel Braccio di Leva tipo: S, l'apertura angolare tra i Segmenti di Leva componenti: $L3, L4 = 90^{\circ}.00''$; $L4, L5 = 90^{\circ}.00''$; possano essere come indicato.-----

I6) Come da rivendicazioni da I a I5, in cui: nel Braccio di Leva tipo: S, l'apertura angolari tra i Segmenti di Leva componenti possa essere: $L3, L4 = 77^{\circ}$.

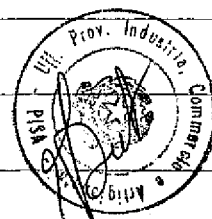
$L3 = 13^{\circ}$; $L4, L5 = 90^{\circ}.00''$; asse verticale a $L5 = 38^{\circ}.58''$.

I7) Come da rivendicazioni da I a I6, in cui: nel Braccio di Leva tipo: S, l'apertura angolare tra i Segmenti di Leva: $L3, L4$, possa essere di: $102^{\circ}.84''$.

I8) Come da rivendicazioni da uno a I7, in cui: nel Braccio di Leva tipo: S, l'apertura angolare tra i Segmenti di Leva: $L4, L5$, possa essere di: $77^{\circ}.00''$.

I9) Come da rivendicazioni da I a I8, in cui: l'angolo di contrapposizione tra i Segmenti di Leva: $L2$ su $L3$, dei Bracci di Leva tipo: J e S, possa variare secondo esigenze di progetto.-----

20) Come da rivendicazioni da I a I9, in cui: il Braccio di Leva tipo: J, possa essere sostituito con uno tipo: S, formato da tre Segmenti di Leva: $L, LI, L2$, con aperture angolari ai vertici rispettivamente: $LI, L2 = 102^{\circ}.71''$; $L, LI = 128^{\circ}.58''$, $L2$ all'as-



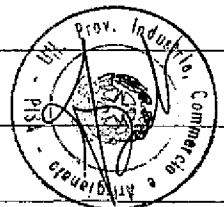
Pass.

-se orizzontale, posizione d'inizio lavoro= $13^{\circ}.00''$.

21) Come da rivendicazioni da I a 20, in cui: il Braccio di Leva tipo: J, possa essere sostituito con uno tipo: S, con la superficie longitudinale estrema del Segmento di Leva L, contrapposto al Pressore circolare, con apertura angolare al vertice tra i Segmenti di Leva componenti: L, LI e LI, L2, secondo esigenze di progetto e posizione angolare di vincolo di inizio lavoro del Segmento di Leva LI all'asse verticale= secondo esigenze di progetto.-----

22) Come da rivendicazioni da I a 21, in cui: il Braccio di Leva tipo: J, possa essere sostituito con uno tipo: S, formato da quattro Segmenti di Leva: L, L0, LI, L2, vincolato al relativo Fulcro nel punto d'intersezione angolare tra i Segmenti di Leva LI, L2; con apertura angolare tra i Segmenti di Leva componenti: L, L0= $154^{\circ}.29''$; L0, LI= $154^{\circ}.29''$; LI, L2= $102^{\circ}.71''$; rapporti longitudinali tra i Segmenti di leva componenti: L/L0= 1.61; L0/LI= 1/1--; LI/L2= 1/1--; con posizione d'inizio lavoro del Segmento di Leva L0, in asse verticale.-----

23) Come da rivendicazioni da I a 22, in cui: il Braccio di Leva tipo: J, possa essere sostituito da uno simile tipo: S, formato da quattro Segmenti di Leva: L, L0, LI, L2, fissati da un'estremità longitudi-



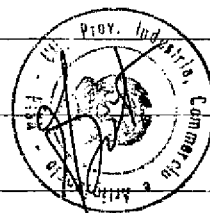
[Handwritten signature]

-nale tra loro e vincolato nel punto d'intersezione
angolare dei Segmenti di Leva: $L1, L2$, con apertura
angolare tra i segmenti di Leva componenti: $L, L0 =$
 $141^{\circ}.42''$; $L0, L1 = 154^{\circ}.29''$; $L1, L2 = 102^{\circ}.71''$ in rap-
porto longitudinale tra loro: $L/L0 = 1.61$; $L0/L1 = 1/1$
---; $L1/L2 = 1/1$; con il Segmento di Leva $L1$ in po-
sizione d'inizio lavoro in asse verticale e il Seg-
mento di Leva L contrapposto con l'estremità longi-
tudinale libera al Pressore Rotante.-----

24) Come da rivendicazioni da I a 23, in cui: il
Braccio di Leva tipo: J , possa essere formato da un
Segmento di Leva, contrapposto con la superficie lon-
gitudinale superiore al Pressore circolare e con l'estremità
inferiore all'estremità longitudinale del Brac-
cio di Leva tipo: S .-----

25) Come da rivendicazioni da I a 24, in cui: il
Pressore Circolare possa avere un diametro maggiore
di quanto riportato in questa esecuzione tipo, secon-
do esigenze di Progetto.-----

26) Come da rivendicazione da I a 25, in cui: il
Braccio di Leva tipo: S , possa essere formato da
quattro Segmenti di Leva, $L3, Ln, L4, L5$, fissati tra
loro da un'estremità longitudinale in rapporto lon-
gitudinale: $L3/Ln = 1.61$; $L4/L5 = 1.61$; $Ln/L4 = 1/1$;
e aperture angolari: $L3, Ln = 154^{\circ}.29''$; $Ln, L4 = 154^{\circ}.29''$



For

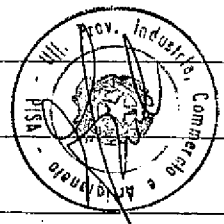
L4, L5 = $64^{\circ}.29''$; vincolato nel punto d'intersezione angolare tra i Segmenti di Leva: L4, L5, con il Segmento di Leva Ln in posizione d'inizio Lavoro in asse verticale.-----

27) Come da rivendicazioni da I a 26, in cui: il Braccio di Leva tipo: S, possa essere formato da quattro Segmenti di Leva fissati tra loro da un'estremità longitudinale in rapporto longitudinale: $L3/Ln = 1/61$; $Ln/L4 = 1/1$; $L4/L5 = 1/1$; e aperture angolari al vertice tra i Segmenti di Leva: L3, Ln = $128^{\circ}.58''$; Ln, L4 = $205^{\circ}.71''$; L4, L5 = $38^{\circ}.58''$; vincolato al relativo Fulcro nel punto d'intersezione angolare tra i Segmenti di Leva L4, L5, in posizione d'inizio lavoro del Segmento di Leva L4 in asse verticale e movimento angolare secondo esigenze.--- --

28) Come da rivendicazioni da I a 27, in cui: il Braccio di Leva tipo S possa essere formato da quattro Segmenti di Leva, con apertura angolare tra i Segmenti di Leva componenti secondo esigenze di progetto-----

29) Come da rivendicazioni da I a 28, in cui: il Braccio di Leva tipo: S, possa essere formato da quattro Segmenti di Leva in rapporto longitudinale tra loro secondo esigenze di progetto.-----

30) Come da rivendicazioni da I a 29, in cui: il



[Handwritten signature]

Braccio di Leva tipo: J, possa essere sostituito da
Braccio di Leva tipo: S formato da tre Segmenti di
Leva in rapporto longitudinale tra loro secondo esi-
genze di Progetto.-----

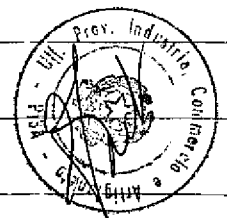
30) Come da rivendicazioni da I a 29, in cui: il
Braccio di Leva tipo: J, possa essere sostituito da
un Braccio di Leva tipo S, formato da tre Segmenti
di Leva con aperture angolari al vertice secondo esi-
genze di progetto.-----

31) Come da rivendicazioni da I a 30, in cui: il
Braccio di Leva tipo: J, possa essere sostituito
da uno tipo S formato da quattro Segmenti di Leva,
in rapporto longitudinale tra loro secondo esigenze
di progetto.-----

32) Come da rivendicazioni da I a 31, in cui: il
Braccio di Leva tipo: J, possa essere sostituito da
uno tipo: S, formato da quattro Segmenti di Leva con
aperture angolari ai vertici secondo esigenze di pro-
getto. -----

33) Come da rivendicazioni da I a 32, in cui: l'an-
golo di contrapposizione tra i Segmenti di Leva:
L2/su L3 in posizione d'inizio lavoro, possa variare
secondo esigenze di progetto.-----

34) Come da rivendicazioni da I a 33, in cui: quale
soluzione tecnica tipo: SR, il Braccio di Leva tipo



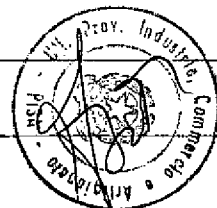
Handwritten signature

J, possa essere eliminato, contrapponendo al pressore circolare l'estremità longitudinale del Segmento di Leva L3, del Braccio di Leva tipo: S, con arco rivolto verso la direzione della rotazione dell'Albero con eccentrico su cui é montato il Pressore circolare.-----

35) Come da rivendicazioni da I a 34, in cui: il senso di rotazione del Pressore Circolare e del relativo Albero con eccentrico su cui é vincolato, siano uguali al senso di rotazione sul proprio Fulcro del Braccio di Leva tipo: J contrapposto, e all'apertura angolare tra i Segmenti di Leva di quest'ultimo.

36) Come da rivendicazione da I a 35, in cui: quale soluzione tecnica tipo: JSRN, il numero dei Corpi tangenti B, componenti ogni singola Macchina e relativi Bracci di Leva tipo: J contrapposti all'Organo Pressore circolare e tipo S contrapposto al tipo: J, con relativi componenti di funzionamento: possano variare da uno a N, secondo esigenze di progetto, fissati in posizione Radiale tangenti sulla Corona centrale A a una distanza angolare di $360^\circ/N$.-----

37) Come da rivendicazioni da I a 36, in cui: in fase di Lavoro dell'Organo pressore rotante, nel rotolamento di questo: i Bracci di Leva contrapposti contemporaneamente, possono variare da uno a N dei Brac-



[Handwritten signature]

dei Bracci di Leva contrapposti alla superficie radiale di questo in un angolo piatto di 180° .-----

38) Come da rivendicazioni da I a 37, in cui: quale soluzione tecnica tipo: JSR2, ogni Macchina come descritta, possa essere formata da due Corpi principali produttori d'Energia tipo: JSR, fissati in asse tra loro, in posizione angolare tra i Corpi tangenti B, suddivisi a uguale distanza angolare: $360^\circ/\text{numero dei Corpi tangenti}$, con Alberi con Eccentrico vincolati tra loro in asse, con unico Motore trainante, Pompa di alimentazione, Circuito di Erogazione, regolati singolarmente da relative valvole unidirezionali.

39) Come da rivendicazioni da I a 38, in cui: quale soluzione tecnica tipo: JSNR, ogni Macchina come descritta possa essere formata da I a N Corpi principali produttori d'Energia, fissati tra loro in posizione angolare, in asse con L'Albero con Eccentrico, suddivisi con i Corpi tangenti B a uguale distanza angolare: $360^\circ/\text{numero dei Corpi tangenti B}$, con Alberi con eccentrico vincolati tra loro in asse, trainati in rotazione da unico Motore trainante e con unica Pompa di Alimentazione, Circuito di Alimentazione, Circuito di Erogazione e relative Valvole unidirezionali specifiche montate singolarmente su ogni Corpo principale produttore d'Energia.-----

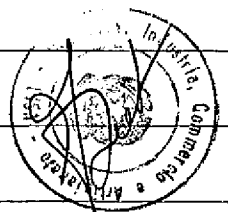


SS

40) Come da rivendicazioni da I a 39, in cui: quale soluzione tecnica tipo: JSRD, nel Corpo principale produttore d'Energia: la Corona centrale A e i Corpi tangenti B, possono essere ottenuti: in un Componente comprendente Corona portante e Corpo distributore con relativi componenti, Circuito di Alimentazione ed Erogazione in parallelo radiale sullo stesso piano assiale comunicanti con relativo Cilindro e con sedi di fissaggio delle Valvole unidirezionali, in corrispondenza assiale di quest'ultimi; un secondo Componente comprendente: Corona portante con Co-perchio, sedi di vincolo e fissaggio dei relativi componenti e alla Corona portante del primo componente e Corpo distributore di quest'ultimo, racchiudendo un interspazio tra i due dove lavorano i Componenti Agenti e Reagenti, racchiudendo inoltre i Circuiti di Alimentazione ed Erogazione, con Guarnizioni di tenuta Fluido tra le facce contrapposte; con fori comunicanti con i relativi Circuiti, con sedi di raccordo e fissaggio dei relativi Circuiti esterni.--

41) Come da rivendicazioni da I a 4I, in cui: il movimento angolare dell'Albero con eccentrico e relativo Pressore circolare, possa essere: Destro o Sinistorso, secondo esigenze di progetto.-----

42) Come da rivendicazioni da I a 4I, in cui: il nu-

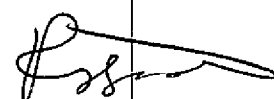
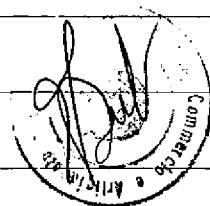


-mero dei giri dell'Albero con eccentrico e relativo Pressore circolare possano variare secondo esigenze di progetto.-----

43) Come da rivendicazioni da I a 42, quale soluzione tecnica tipo: JSP, il Corpo principale di questa Macchina tipo: JSR, possa essere formato da: una Corona Centrale A e un Corpo tangente B, costituenti un settore di lavoro, montati tra loro in parallelo in numero da uno a N, fissati tra loro, con Alberi con eccentrici vincolati tra loro in asse a una distanza angolare tra gli eccentrici di $360^\circ / \text{numero dei settori di lavoro}$, con unico: Motore trainante e pompa di alimentazione vincolati agli estremi assiali degli Alberi con eccentrici e fissati alla corona centrale A e Circuiti di Alimentazione ed Erogazione di ogni settore di lavoro comunicanti ognuno tra loro con unico raccordo di collegamento a circuito esterno specifico di ognuno e Valvole unidirezionali montate singolarmente su ogni singolo Corpo distributore di ogni Settore di Lavoro.-----

44) Come da rivendicazioni da I a 43, in cui: si voglia adoperare questa Macchina per produrre Energia.

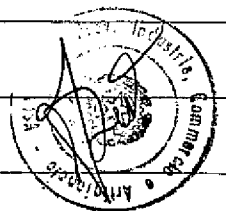
45) Come da rivendicazioni da I a 44, in cui: il funzionamento di questa macchina possa avvenire con ogni tipo di Fluido, adattandola secondo esigenze di pro-



-getto dei relativi componenti tecnici e apportando eventuali modifiche nei dettagli tecnici.-----

45) Come da rivendicazioni da I a 44, in cui: quale soluzione tecnica tipo: JJOR, ogni Braccio di Leva tipo: S, possa essere composto di due Segmenti di Leva, L3, L4, mantenendo invariate le posizioni di vincolo al relativo Fulcro e apertura angolare d'inizio lavoro d'allasse verticale del Segmento di Leva L4 e di contrapposizione del Segmento di Leva L3: contrapponendo con il punto d'intersezione angolare di questi Segmenti di Leva, mediante Rotella presso- re vincolata al relativo Perno fissato in questo punto: al relativo Stantuffo convertitore posto in posizione tangente in asse orizzontale.-----

46) Come da rivendicazioni da I a 45, in cui: quale soluzione tecnica tipo: JJVR, ogni Braccio di Leva tipo: S, possa essere composto di due Segmenti di Leva, L3, L4, mantenendo invariate le posizioni di vincolo al relativo Fulcro e apertura angolare d'inizio lavoro dall'asse verticale del Segmento di Leva L4 e di contrapposizione del Segmento di Leva L3: contrapponendo con il punto d'intersezione angolare di questi Segmenti di Leva, mediante Rotella presso- re vincolata al relativo Perno fissato in questo punto: al relativo Stantuffo convertitore posto in posi-



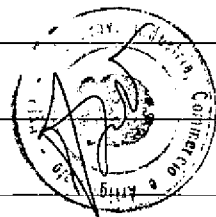
[Handwritten signature]

-zione tangente in asse Verticale.-----

47) Come da rivendicazioni da I a 46, in cui: quale soluzione tecnica tipo: JJDR, ogni Braccio di Leva tipo: S, possa essere composto di due Segmenti di Leva, L3, L4, mantenendo invariate le posizioni di vincolo al relativo Fulcro e apertura angolare di inizio lavoro dall'asse verticale del Segmento di Leva L4 e di contrapposizione del Segmento di Leva L3: contrapponendo nel punto d'intersezione angolare questi Segmenti di Leva, mediante Rotella pressore vincolata al relativo Perno fissato in questo punto: al relativo Stantuffo convertitore posto in posizione tangente, con angolo di contrapposizione variabile secondo esigenze di progetto.-----

48) Come da rivendicazioni da I a 47, in cui: ogni Braccio di Leva tipo: S, possa essere composto di due Segmenti di Leva L3, L4, in rapporto longitudinale e aperture angolari variabili secondo esigenze di progetto.-----

49) Come da rivendicazioni da I a 48, in cui: quale soluzione tecnica tipo: JJR, pur mantenendo invariato il punto e l'angolo di contrapposizione tra il Segmento di Leva L2 su L3, ogni Braccio di Leva tipo: S, possa essere sostituito con uno tipo: J, formato da tre Segmenti di Leva: L3, L4, L5, in rapporto



A handwritten signature in dark ink, located at the bottom right of the page.

longitudinale, $L_3/L_4 = 1.61$; $L_4/L_5 = 1.61$; e apertura angolare: $L_3, L_4 = 102^\circ.84''$; $L_4, L_5 = 218^\circ.58''$ rivolto verso l'asse verticale. Vincolato all'estremità longitudinale del Segmento di Leva L_5 , al relativo Fulcro in posizione angolare d'inizio lavoro in asse verticale e contrapposto nel punto d'intersezione angolare dei Segmenti si Leva L_4, L_5 , mediante Rotella pressore vincolata a un Perno fissato in questo punto: allo Stantuffo convertitore posto in posizione tangente in asse orizzontale.-----

50) Come da rivendicazioni da I a 49, in cui: quale soluzione tecnica tipo: WHR, pur mantenendo invariate i punti di contrapposizione, i movimenti e aperture angolari e rapporti longitudinali tra i Segmenti di Leva contrapposti tra loro: i Bracci di Leva tipo: J formato dai Segmenti di Leva L_1, L_2 e S formato dai Segmenti di Leva L_3, L_4, L_5 , di ogni Corpo tangente B, possano essere raddoppiati, vincolati in coppia di uguale tipo al relativo Fulcro e fissati tra loro in posizione angolare opposta tra loro formando con ogni coppia un nuovo Braccio di Leva: da $2J=W$; da $2S=H$, e generando in ognuno due nuovi angoli ai vertici, nel punto d'intersezione angolare tra i Segmenti di Leva di uguale tipo, con angolo al vertice nel punto di vincolo rispettivamente: $W=L_1, L_1=$



[Handwritten signature]

= $128^{\circ}.58''$; $L2, L2 = 180^{\circ}.00''$; $H = L4, L4 = 38^{\circ}.42''$; $L5, L5 =$

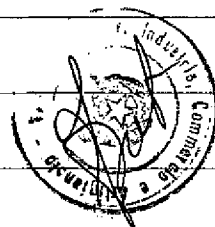
$13^{\circ}.00''$; $L4, L5 = 25^{\circ}.71''$.-----

51) Come da rivendicazioni da I a 50, in cui: quale soluzione tecnica tipo: WHR, i Braeci di Leva tipo: J formato dai Segmenti di Leva L1, L2 e S formato dai Segmenti di Leva L3, L4, L5, di ogni, Corpo tangente B, possano essere raddoppiati, vincolati in coppia di uguale tipo al relativo Fulcro e fissati tra loro in posizione angolare opposta tra loro, formando con ogni coppia un nuovo Braccio di Leva: da $2J=W$; da $2S=H$; generando in ogni nuovo Braccio di Leva due angoli al vertice. Con aperture angolari e rapporti longitudinali tra i Segmenti di Leva componenti, variabili secondo esigenze di progetto.-----

52) Come da rivendicazioni da I a 51, in cui: il movimento angolare dell'albero con eccentrico e relativo Pressore circolare, della Corona centrale A: possano essere con movimento rotatorio destrorso o sinistrorso.-----

53) Come da rivendicazioni da I a 52, in cui si voglia adoperare questo sistema tecnico per produrre Energia, e per tutti gli usi consentite dalle norme di legge vigenti.-----

-Il trovato così concepito e suscettibile di modifiche e varianti tecniche rientranti nel cincto.---



[Handwritten signature]

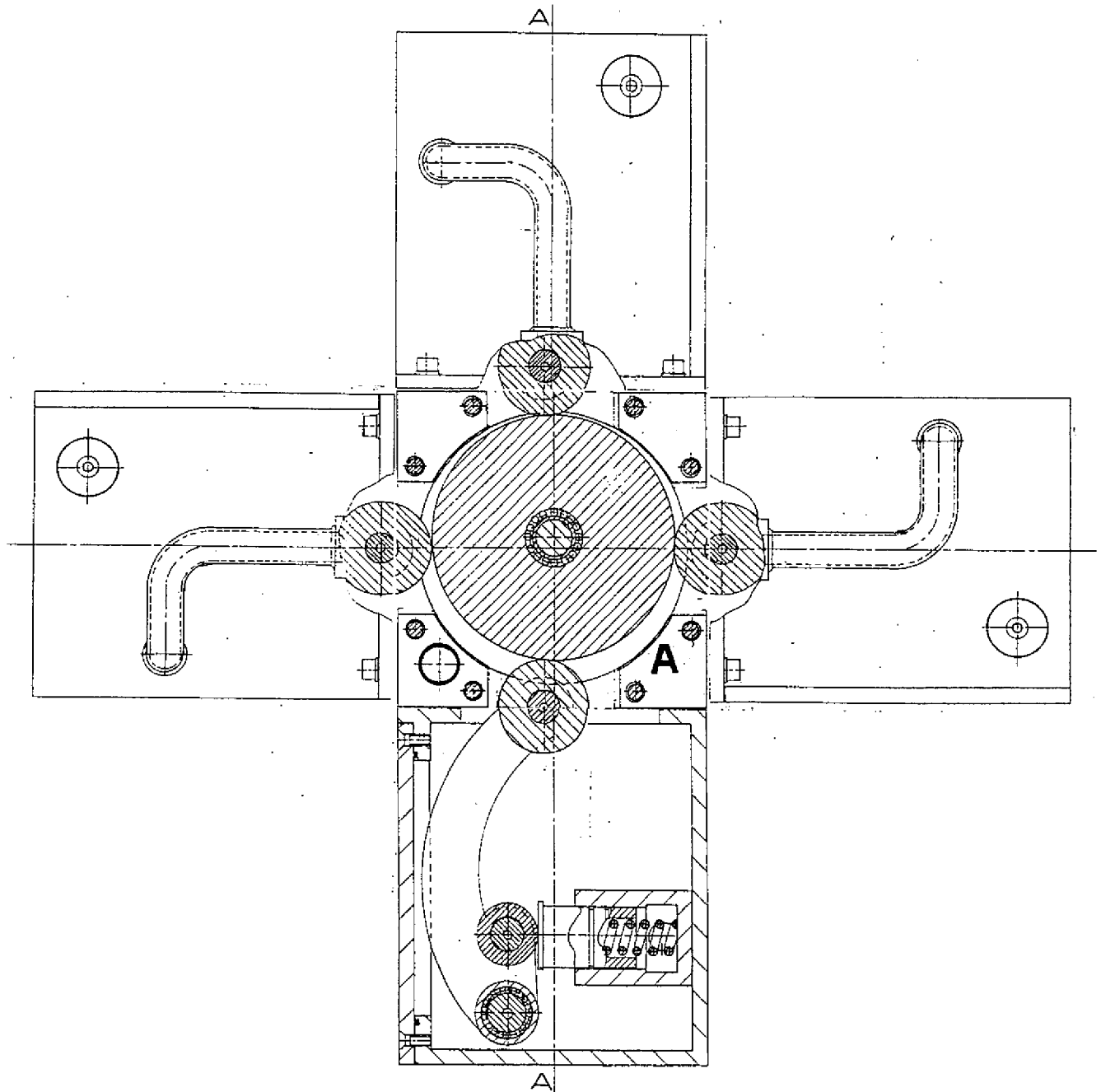
P199A000078

tav 5

SR

scala: 1:4

vista: C



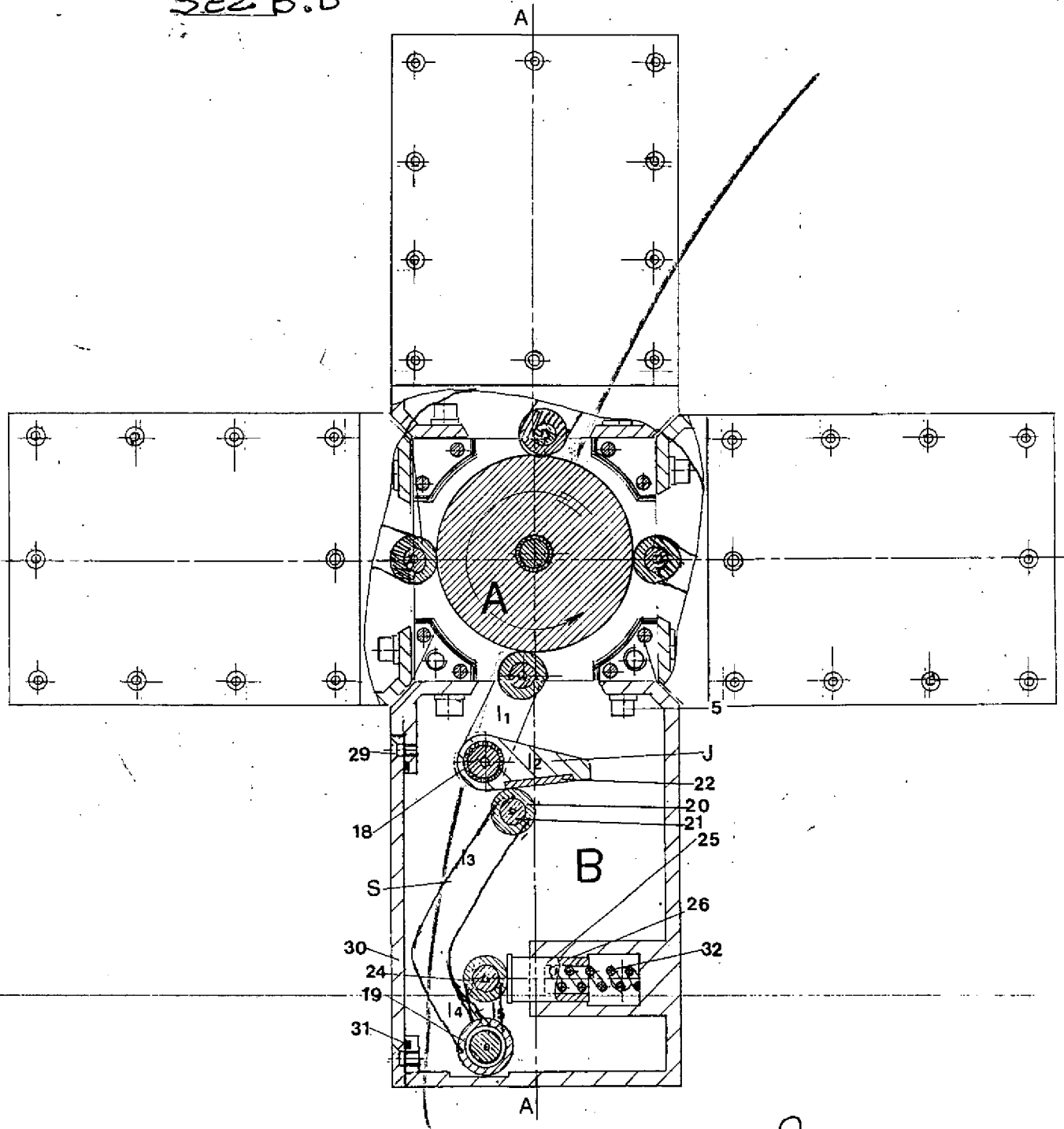
Rosa Hilary



PI 99 A 000 078

tav. 1
Sez B:B

scala: 1:5



Roberto

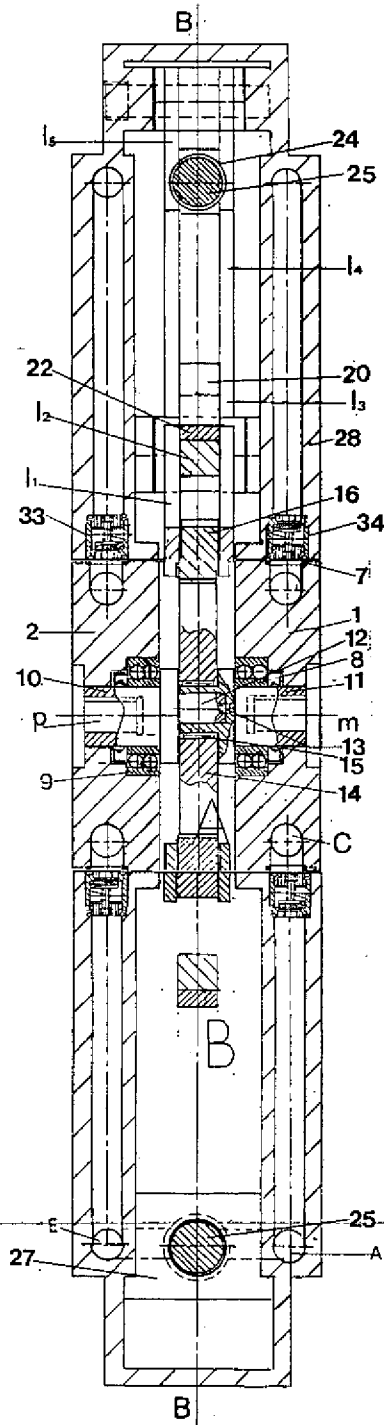


PI 99A000078

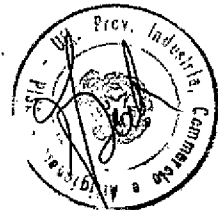
tav.2 JSR

sez. : A:A

scala: 1:5



for

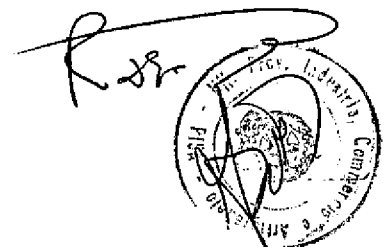
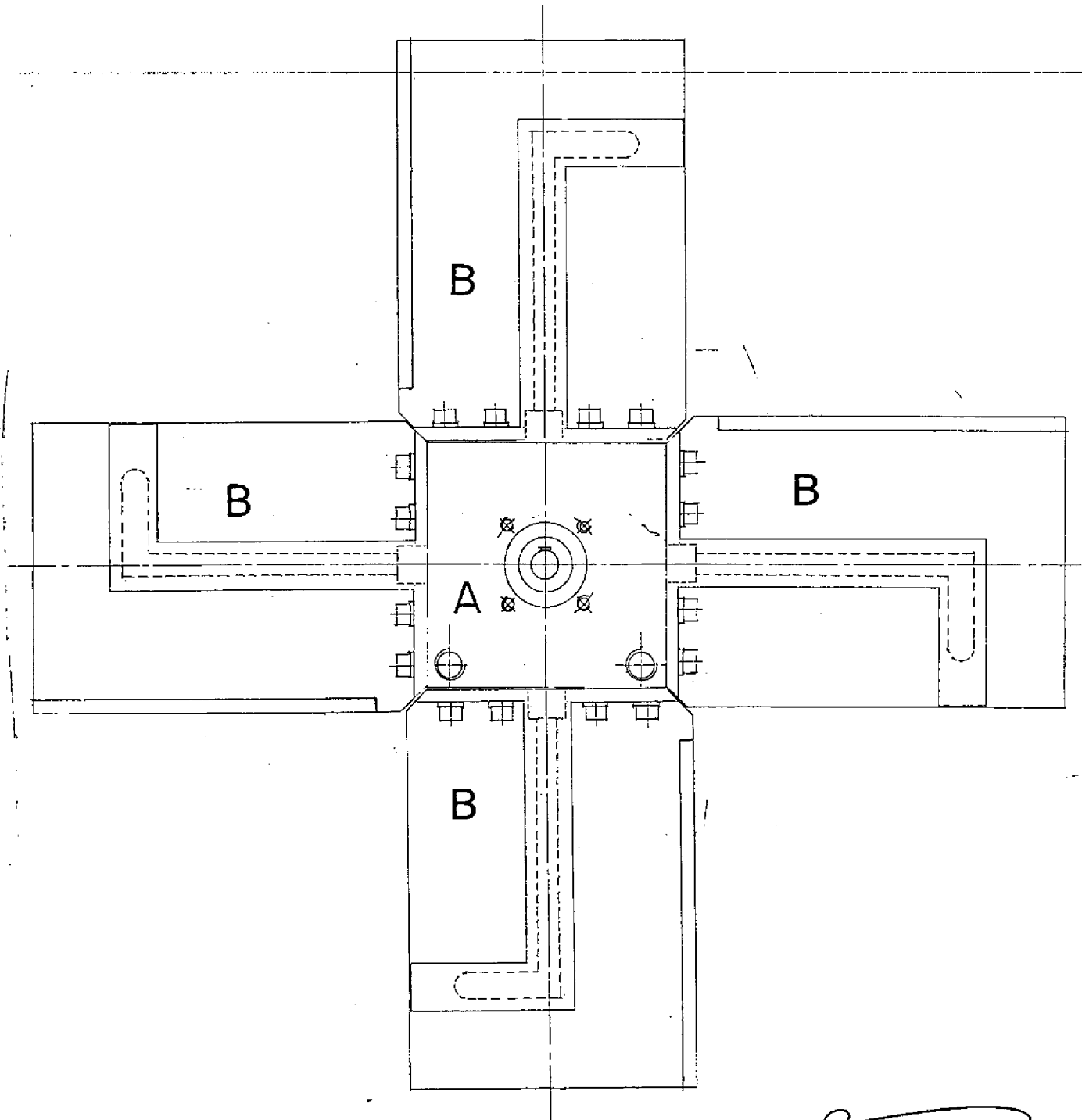


PI 99A000078

tav. 3 JSR

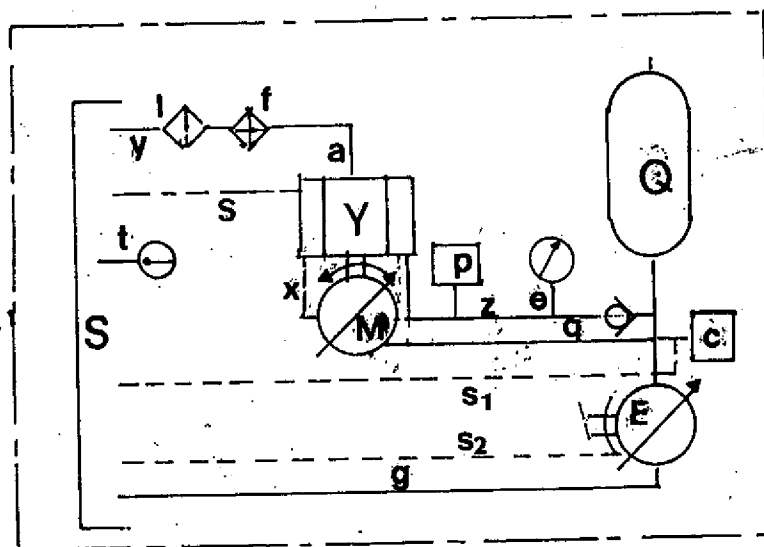
vista: C

scale: 1:5

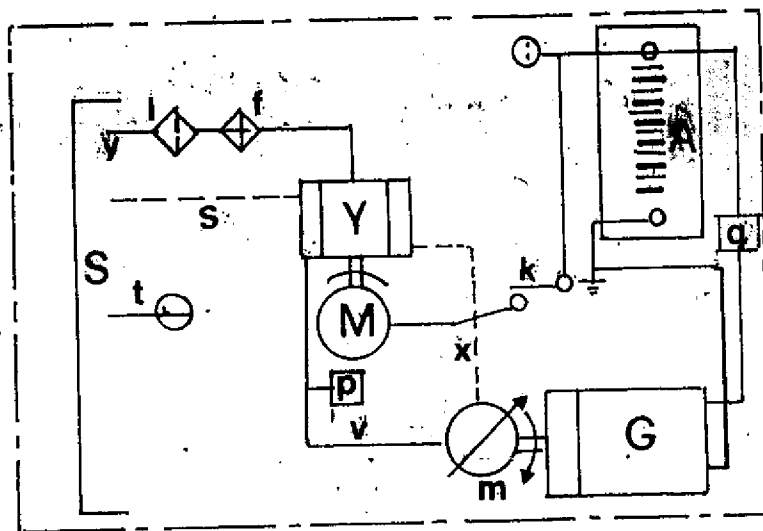


tav. 4

Part. C_p

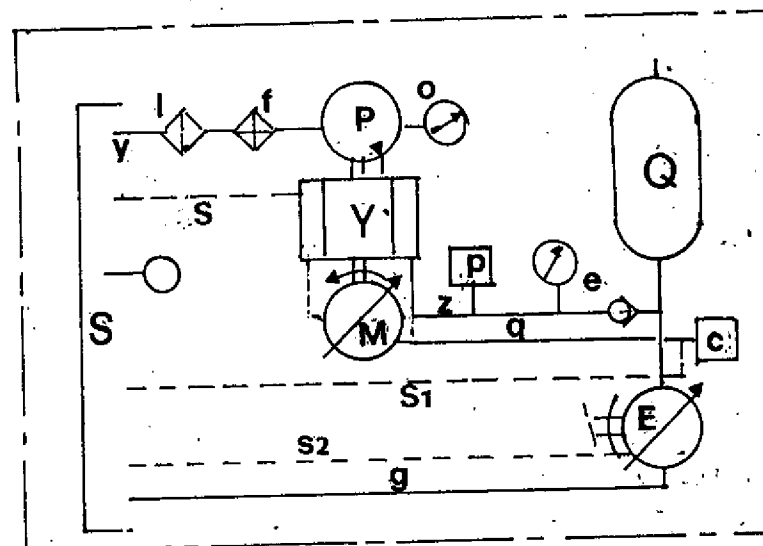


Part. D_p

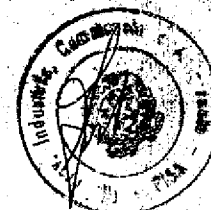
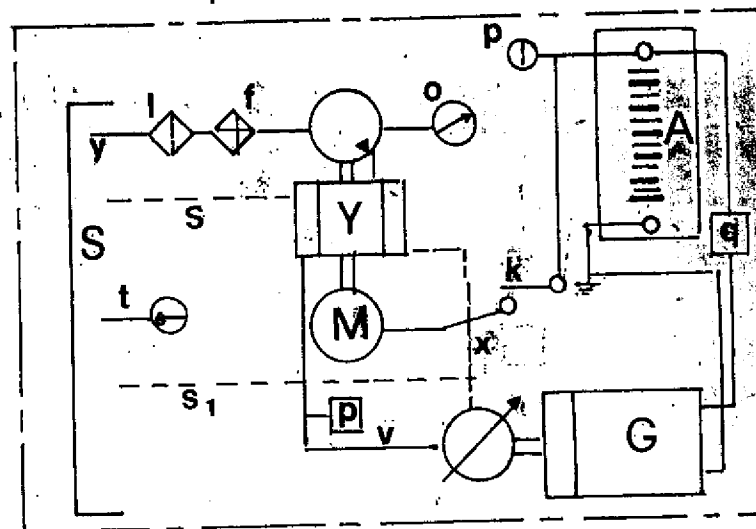


PI 99 A 00 0 078

Part. A_p



Part. B_p



[Handwritten signature]