

PŘIHLÁŠKA VYNÁLEZU

Zveřejněná podle §31 zákona č. 527/1990 Sb.

(21) Číslo dokumentu:

2019-68

(13) Druh dokumentu: **A3**

(51) Int. Cl.:

H02K 53/00 (2006.01)

H02N 11/00 (2006.01)

(19)
ČESKÁ
REPUBLIKA



ÚŘAD
PRŮMYSLOVÉHO
VLASTNICTVÍ

(22) Přihlášeno: **08.02.2019**

(40) Datum zveřejnění přihlášky vynálezu: **19.08.2020**
(Věstník č. 34/2020)

(71) Přihlašovatel:
Ing. Chinh Do Quang, Praha 4, Kamýk, CZ

(72) Původce:
Ing. Chinh Do Quang, Praha 4, Kamýk, CZ

(54) Název přihlášky vynálezu:
Zařízení využívající energie magnetického pole

(57) Anotace:
Vynález se týká zařízení, které mění energii magnetického pole permanentního magnetu na mechanickou práci a dále se týká zařízení, které mění energii magnetického pole permanentního magnetu na mechanickou práci.

Zařízení využívající energie magnetického pole

Oblast techniky

5

Vynález se týká zařízení new 2, které mění energie magnetické pole permanentního magnetu na mechanickou práci, a se týká zařízení new 3, které mění energie magnetické pole permanentního magnetu na elektrickou energii.

10

Dosavadní stav techniky

V současné době existuje mnoho druhu zařízení (lineární a otáčivý pohyb...atd) využívajících magnetického pole, které mění energie magnetického pole na mechanickou práci nebo elektrickou energii. Ale dosavadní zařízení má nízkou účinnost, protože bez výzkumu, který by potvrdil text níže:

1 - Magnetická síla závisí na času t , a závisí na prostoru r :

20 Magnetická síla F_m působení na těleso je vždy vzájemné, podle Newtonův zákon 3 - už věděl. Ale magnetická síla F_m je funkce, která závisí na času t , a dále síla F_m je funkce, která závisí na vzdálenosti r , hmotnost m , směr a velikost magnetické indukce I ...atd. Pro tyto vzájemné síly platí:

25 **Síla $F_m = f_1(t) \cdot f_2(m, r, B...) = f_1(t) \cdot f_2(B...) \cdot m_1 \cdot M_2 / r \cdot r$.**

Lze si jej představit jako Einsteinovy teorie: $f_1(t)$ je *funkce času t* , $f_2(m, r, B...) = f_2(B...) \cdot m_1 \cdot M_2 / r \cdot r$ je *funkce prostoru r* .

30 **Hodnota funkce $f_1(t)$: $0 < f_1(t) < 1$ lze si jej představit jako účinnost η vždy menší než 1.**

Funkce $f_2(m, r, B...) = f_2(B...) \cdot m_1 \cdot M_2 / r \cdot r$. - lze si jej představit jako gravitační síla závisí pouze vzdálenosti r , nezávisí na času, podle Newtonův gravitační zákon.

35 **2 - Magnetická síla závisí na času t a závisí na prostoru r na základě vědeckých důkazů a experimentální techniky principu - na obr. 1a, 1b.**

Používá magnety N42: Ni(40 -15 -10) mm. Hmotnost jednoho magnetu $m = 50\text{gr}$, $B \ 1,3 \text{ T}$, m_1 stejný M_2 , jsou li 2 magnety (dva sériový magnety vytvoří jeden magnet), tak hmotnost bloku $m_1 = M_2 = 100\text{gr} = 0,1 \text{ kg}$. Magnet m_1 je stator (1), a magnet M_2 je rotor (2), stator (1) a rotor (2) jsou připojeny k zařízení (na obr. 1a), mohou se volně otáčet kolem pevných dvou os, zařízení má dostatečně velký průměr (např: poloměr $R = 0.45\text{m}$).

45 Kde rotor (2) je opatřen tělesem (5), které má hmotnost $0,5 \text{ kg}$ a těleso (5) je neferomagnetické material, a když rotor (2) se pohybuje a se vzdaluje od statoru, tak rotor (2) a stator (1) jsou opatřeny vnějšími vrstvami (13), které je feromagnetické materiál (magneticky měkké železo), a vnější vrstva (13) mění magnetického toku Φ mezi statorem (1) a rotorem (2), vede k oslabení magnetického pole mezi statorem (1) a rotorem (2). Naopak stator (1) a rotor (2) nemají vnější vrstvu (13), když stator (1) se přibližuje k rotoru (2).

50

Sledujeme změny kinetické a tíhové potenciální energie a energie magnetického pole při pohybu **zařízení new 2, které je jako oscilační kyvadla**, když na rotoru (2) a statoru (1) působí tíhová síla F_G , a magnetická síla F_m .

55 a - Na obr. 1a: Na rotoru (2) působí jen tíhová síla F_G ,

V zařízení new 2, uvažujme rotor (2) o hmotnosti $m = 0,1 \text{ kg}$, a rotor (2) je opatřen tělesem (5), rotor (2) padá z výšky h_0 nad vodorovnou rovinou. V čase $t_0 = 0$, rotor (2) ve výšce h_0 a jeho rychlost je nulová, je také nulová jeho kinetická energie. Celková mechanická energie rotoru (2), který jen tíhovou potenciální energií, tedy $E = E_p = mgh_0$.

Rotor (2) padá a se může volně otáčet, od bodu O ve výšce h_0 , rotor (2) se pohybuje do bodu R, protože vzduch a tření působí k pohybu rotoru (2) $\Rightarrow$ v bodu R - rotor (2) má novou výšku $h_01 < h_0$.

b - Na obr. 1a: Na rotoru (2) a statoru (1) působí tíhová síla F_G a magnetická síla F_m .

A kde rotor (2) a stator (1) jsou opatřeny vnějšími vrstvami (13), které je feromagnetické material (magneticky měkké železo).

Ve výšce h_0 nad vodorovnou rovinou, stator (1) a rotor (2) opačné póly se přitahují, vzdušná mezera mezi statorem (1) a rotorem (2) asi 3mm, když stator (1) a rotor (2) působí tíhová síla F_G na tyčinku (3a3 a 3a3'') $\Rightarrow$ stator (1) a rotor (2) nepadají - protože tyčinka (3a3 a 3a3'') zadrží stator (1) a rotor (2). Ale když tyčinka (3a3 a 3a3'') nezadrží stator (1) a rotor (2), a v paralelním směru s průřezem statoru (1) a rotoru (2) tíhová síla F_G [rotoru (2) + statoru (1) + tělesa (5) + vnější vrstvy (13)] $>$ magnetická síla F_m [rotoru (2) + statoru (1)] $\Rightarrow$ stator (1) a rotor (2) padají z výšky h_0 , další:

- Od bodu O ve výšce h_0 rotor (2) se pohybuje do bodu Q ve výšce h_02 , a stator (1) také se pohybuje do bodu Q' ve výšce $h_02 = h_02$. Protože magnetická síla F_m působí na rotoru (2) a statoru (1) $\Rightarrow$ v bodu Q, Q' rotor (2) a stator (1) mají výšku $h_02 < h_01 < h_0$.

Jasně magnetická síla F_m koná práci $A_z = F_m \cdot s = mg(h_01 - h_02)$.

Kde $(h_01 - h_02) = 0,07\text{m}$ do $0,08\text{m}$, a hmotnost systému $m = \text{hmotnost [rotoru (2) + statoru (1) + tělesa (5) + vnější vrstvy (13)]} = 0,1 \text{ kg} + 0,1 \text{ kg} + 0,5\text{kg} + 0,05\text{kg} = 0,75\text{kg} \Rightarrow A_z = F_m \cdot s = mg(h_01 - h_02) = 0,75\text{kg} \cdot 9,83\text{m/s}^2 \cdot 0,08\text{m} = \text{asi } 0,5898\text{J}$.

Přičemž ztráta energie pro odstranění a vložení vnější vrstvy (13) = asi **0.1 J** $\Rightarrow$ celá ztráta energie $A_z = \text{asi } 0,6898\text{J}$.

Ale ve výšce h_0 nad vodorovnou rovinou, když stator (1) a rotor (2) opačné póly se přitahují, a stator (1) a rotor (2) nemají vnější vrstvu (13), magnetická síla F_m koná práci

práci $A_p = F \int_0^s F_m \cdot ds = 1\text{J}$ Sledujeme další:

Na obr. 1a, 1b: na dráze O2 O2' a naopak O2' O2 stator (1) a rotor (2) opačné póly se přitahují, a stator (1) se přibližuje k rotoru (2) ve směru kolmém s průřezem statoru (1) a rotoru (2):

Stator (1) a rotor (2) jsou uspořádány rovnoběžně, a opačné póly se přitahují, přičemž rotor (2) je v klidu, stator (1) se přibližuje k rotoru (2) ve směru kolmém s průřezem rotoru (2) s malou rychlostí (např. $v < 1 \text{ m/s}$), pak stator (1) je v klidu, když vzdušná mezera mezi statorem (1) a rotorem (2) asi 3mm.

Stator (1) se přibližuje k rotoru (2) na dráze O2 O2' a O2' O2 - $s = 0,10 \text{ m}$.

Na obr. 1b znázorněné působí síly: když stator (1) se pohybuje k rotoru (2) s malou rychlostí, a stator (1) a rotor (2) nemají vnější vrstvu (13), použijeme měřicí přístroj nebo zavěste těžké těleso na statoru (1), a když stator (1) setrvává v klidu mezi vzduchem $\Rightarrow$ můžeme určit grafic magnetické síly F_m .

=> Když stator (1) se pohybuje k rotoru (2) s malou rychlostí (např. $v < 1$ m/s) to vede k tomu, že magnetická síla F_m koná práci $A_p = F_m \cdot s = F_1 \cdot \Delta s_1 + F_2 \cdot \Delta s_2 + F_3 \cdot \Delta s_3$

$$5 \quad + \dots + F_n \Delta s_n = \int_0^s F_m \cdot ds = 0,007m \cdot (8,5g + 4g)/2 + 0,01m \cdot (4g + 2g)/2 + 0,01m \cdot (2g + 1,35g)/2 + 0,01m \cdot (1,35g + 0,5g)/2 + 0,01m \cdot (0,5g + 0,2g)/2 + 0,01m \cdot (0,2g + 0,1g)/2 + \dots + \text{atd.} = 0,43J + 0,2949J + 0,165J + 0,09J + 0,034J + 0,014J + \dots + \text{atd.} = \text{asi } 1,0279J.$$

10 **Jasně přijímání energie (= výstupní energie) A_p asi $1,0279J >$ celá ztráta energie (= vstupní energie) A_z = asi $0,6898J$.**

Dosavadní zařízení však vykazují nízkou účinnost podle vztahu:

15 - Nazveme-li vstupní práce A_z , která je ztráta energie (v Joulech = síla $\cdot$ vzdálenost): **vstupní energie A_z** je elektrická energie nebo mechanická práce pro pohyb magnetu, nebo pro pohyb cívky, nebo pro pohyb vodiče...atd.

20 - Nazveme-li výstupní práce A_p , která je přijímání energie (v Joulech = síla $\cdot$ vzdálenost): **výstupní energie A_p** je elektrická energie vzniká na svorkách cívky, nebo na koncích vodiče, nebo mechanická práce...atd.

Hodnota $A_p/A_z < 1$ vždy menší než 1, pro všechny dosavadní zařízení používající energii magnetické pole, např. pro všechny dosavadní alternátory, generátory nebo elektromotor...atd.

25 => **Výsledek dosavadní stav techniky je nedokonalý.**

Vynález (číslo 2015-482, věstník č 44/2017) zařízení 2, 3 používají elastickou kolizi s tělesem => poněkud obtížné pro techniku. Kde zařízení new 2, new 3 (varianta zařízení 2, 3) nepoužívají elastickou kolizi s tělesem, ale používají magnetickou sílu F_m a tíhovou sílu F_G => jednoduchá
30 technika než technika zařízení 2, 3, ale zařízení new 2, 3 také mají dobrou účinnost.

Podstata vynálezu

35 Výše uvedené dosavadní zařízení využívající magnetického pole jsou technicky nedokonalá, mají nízkou účinnost, přičemž zařízení new 2, 3 podle vynálezu mají účinnost lepší. Zařízení podle vynálezu spočívá v tom, že energie magnetického pole z permanentních magnetu dodá pro zařízení new 2, 3, a tato energie se obnovuje, protože už věděl, že remanentní indukce (jev remanence) probíhá za krátké doby, přičemž vhodná technika vede k tomu, že magnetické pole z
40 permanentních magnetů má dlouhou životnost (5 až 20 let).

1- Zařízení new 2 mění magnetické pole na mechanickou práci.

45 **Podstata zařízení new 2**, které má schematický znázorněn v řezu na **obr. 2a**, že zařízení new 2 je tvořeno N statoru (1) a N rotory (2) ($N = 1, 2, \dots 1000 \dots$ a více), s ovládacími tyčinkami ($3a_2, 3a_2', 3a_2'', 3a_2'''$) (a na obr.2b), s tyčinkami (3), s ložisky (4), s hřídeli (4hř. 4hř-s), s N tělesy (5) ($N = 1, 2, \dots 1000 \dots$ a více), s převodovkou (6) (na obr.2c), se setrvačníky (7), s ovládacími motory ($10a_2, 10a_2', 10a_2'', 10a_2'''$) (na obr.2b). A zařízení new 2 je opatřeno s prostředky ($3a_3, 3a_3', 3a_3'', 3a_3'''$) jsou elektromagnetické relé, které zadrží a určí přesně polohy rotory (2) a statoru (1)
50 => rotory (2) a statoru (1) padají, nebo rotory (2) a statoru (1) nepadají. Stator (1) a rotor (2) mají vnější vrstvu (13) (na obr. 4), když rotor (2) se pohybuje a se vzdaluje od statoru (1) a stator (1) také se pohybuje a se vzdaluje od rotoru (2). Naopak stator (1) a rotor (2) nemají vnější vrstvu (13), když stator (1) se přibližuje k rotoru (2). Kde vnější vrstva (13) mění magnetického toku Φ mezi statorem (1) a rotorem (2), vede k oslabení magnetického pole mezi statorem (1) a rotorem
55 (2) ve správný čas.

Příčemž:

- 5 - Na **obr. 1a, 2a, 2a'**: zařízení new 2 konající impulsní pohyb na principu změny přeměny magnetického pole na mechanickou práci. V čase Δt_1 ($> \Delta t_2$) stator (1) a rotor (2) nemají vnější vrstvu (13) a setrvačníky (7) přijímají energii A_p , když statory (1) a rotory (2) jsou uspořádány rovnoběžně, a opačné póly se přitahují, přičemž rotory (2) setrvávají v klidu, statory (1) se přibližují k rotorům (2) ve směru kolmém k průřezům rotorům (2) s malou rychlostí (např. $v < 1$ m/s), a statory (1) jsou připojeny s převodovkou (6) a setrvačníkem (7) (na obr.2c); pak statory (1) setrvávají v klidu, když vzdušná mezera mezi statory (1) a rotory (2) asi 3mm. V čase Δt_2 ($< \Delta t_1$) stator (1) a rotor (2) mají vnější vrstvu (13) a setrvačníky (7) ztratí energie A_z , když statory (1) a rotory (2) padají, rotor (2) se pohybuje a se vzdaluje od statoru (1) v paralelním směru s průřezem statoru (1) po délkového průřezu statoru (1), a stator (1) také se pohybuje a se vzdaluje od rotoru (2) - protože prostředky (3a3, 3a3' nebo 3a3'', 3a3''') nepůsobí na statorech (1) a rotorech (2).
10 přesně v tomto čase rotory (2) a statory (1) další přijímají energii ΔA = ztráta energie A_z [ze setrvačníků (7)] protože rotory (2) a statory (1) jsou propojeny s ovládacími tyčinkami (3a2, 3a2' nebo 3a2'', 3a2''') (na obr.2b) => od bodu O ve výšce h_o rotor (2) se pohybuje do bodu O' ve výšce $h_{o'} = h_o$, a od bodu O ve výšce h_o stator (1) se pohybuje do bodu O'' ve výšce $h_{o''} = h_o$ (na obr.1a). V bodu O', O'' ve výšce h_o , když kinetická energie E_k [rotoru (2) a statoru (1)] = 0, tak kde prostředky (3a3, 3a3' nebo 3a3'', 3a3''') zadrží stator (1) a rotor (2) => stator (1) a rotor (2) setrvávají v klidu. Další nový cyklus od bodu O2 do bodu O2' (na obr. 1 a, 2a') stator (1) se přibližuje k rotoru (2'), a další rotor (2') se pohybuje a se vzdaluje od statoru (1) v paralelním směru s průřezem statoru (1) po délkového průřezu statoru (1), a stator (1) také se pohybuje a se vzdaluje od rotoru (2')...
15
20
25 - Stator (1) je složen alespoň z jednoho permanentního magnetu, rotor (2) je složen alespoň z jednoho permanentního magnetu, všechny permanentní magnety jsou zdroj energie magnetického pole pro zařízení new 2. Stator (1) a rotor (2) nemají vnější vrstvu (13), když stator (1) se přibližuje k rotoru (2). Naopak stator (1) a rotor (2) mají vnější vrstvu (13), když rotor (2) a stator (1) se pohybují a se vzdalují.
30
35 - Stator (1) je na ploše odvrácené od rotoru (2) opatřen svým tyčinkou (3), která je kolmá na tuto plochu, a tyčinka (3) je uchycena ve svém ložisku (4), které je na hřídeli (4hř - s), který je připojen s tyčinkem (3s) (na obr. 2c). která je připojena k převodovce (6), a **stator (1) a jeho hřídeli (4hř -s) konají lineární pohyb na ložisku (4s)** (na obr. 2a a 2a'). Na **obr. 2b**: existují cykly, jehož na první tyčinky (3) [mezi statorem (1) a jeho ložiskem (4)] je připojena s ovládacími tyčinkami (3a2''); a existují cykly, jehož na druhé volném tyčinky (3) je připojena s ovládacími tyčinkami (3a2''').
40
45 - Rotor (2) je na ploše odvrácené od statoru (1) opatřen svým tyčinkou (3). která je kolmá na tuto plochu, a tyčinka (3) je uchycena ve svém ložisku (4), které je na hřídeli (4hř), a rotor (2) a jeho tyčinka (3) konají impulsní pohyb kolem hřídele (4hř). Na **obr. 2b**: existují cykly, jehož na první tyčinky (3) [mezi rotorem (1) a jeho ložiskem (4)] je připojena s ovládacími tyčinkami (3a2); a existují cykly, jehož na druhé volném tyčinky (3) je připojena s ovládacími tyčinkami (3a2').
50
55 - Ovládací tyčinky (3a2, 3a2', 3a2'', 3a2''') jsou prostředky pro přenos kinetické energie ze setrvačníku (7) pro pohyb rotoru (2) a statoru (1) (pro tento pohyb proti magnetické síle F_m a tíhová síle F_g a třecí síle ...atd.) (na obr. 2b a 2b')
- Hřídele (4hř) jsou upevněny se zemí [nebo podvozek stroje], kde hřídele (4hř) jsou ve vodorovné rovině, tj. hřídele (4hř) jsou kolmo s gravitační silou **P**. Příčemž stator (1) je připojen se svým hřídelem (4hř - s), který' také je ve vodorovné rovině, ale hřídel (4hř-s) má posuvný pohyb na ložisku (4s) (na obr. 2a)
- Zařízení new 2 používá ovládací tyčinky (3a2, 3a2', 3a2'', 3a2''') ~> hřídele (4hř) jsou **duté**

hřídele (na obr. 2b'), a setrvačnick (7) má svou vlastní hřídel (4hř7), setrvačnick (7) se otáčeji na dutý hřídel (4hř), přičemž hřídel (4hř7) se otáčí ve vnitřní dutý hřídel (4hř).

5 - Rotor (2) je opatřen tělesem (5), které je neferomagnetické materiál, kdy v paralelním směru s průřezem statoru (1) a rotoru (2) tíhová síla FG [rotoru (2) + statoru (1) + tělesa (5) + vnější vrstvy (13)] > magnetická síla F_m [rotoru (2) + statoru (1)] => stator (1) a rotor (2) padají z výšky ho.

10 - Převodovka (6)(na obr. 2c) je prostředek, který mění lineární pohyb statoru (1) na rotačním pohybu setrvačnicků (7), **už věděl tento klasické technicku.**

- Setrvačnick (7) je rotační prostředek pro akumulaci kinetické energie, a setrvačnick (7) je kinetická energie zdroj pro pohyb rotoru (2) a statoru (1), **už věděl tento klasické technicku.**

15 - **Na obr. 1a, 2a, 2a'** jsou v cyklu, přičemž setrvačnick (7) přijímá energie: stator (1) a rotor (2) jsou uspořádány rovnoběžně a opačně orientované póly, tak se přitahují.

Mezi statorem (1) a rotorem (2) vždy je vzdušná mezera (nejmenší asi 3mm, největší asi 10 cm) toto je prostor pro pohyb statoru (1) a rotoru (2).

20 Stator (1) se přibližuje k rotoru (2), setrvačnick (7) přijímá energie. Kde zařízení new 2 (**jako zařízení 2**) používá převodovku (6) a setrvačnick (7). **Setrvačnický (7) jsou dost těžké břemeno, tímto vlivem se stator (1) přibližuje k rotoru (2) s malou rychlostí** (např. $v < 1$ m/s).

25 Naopak, když rotor (2) se pohybuje a se vzdaluje od stator (1) a stator (1) také se pohybuje a se vzdaluje od rotoru (2) setrvačnick (7) ztratí energie. Kde zařízení new 2 používá ovládací tyčinku (3a2, 3a2', 3a2'', 3a2'''), a protože rotor (2) je opatřen tělesem (5), které další působí tíhovou silu FG na systém, tímto vlivem se rotor (2) se vzdaluje od statoru (1).

30 - **Na obr. 2b':** Zařízení new 2 používá ovládací tyčinku (3a2), která je uchycena v hřídeli (4hř7) setrvačnicku (7), a ovládací tyčinka (3a2) je připojena s ovládacími motory (10 a2), který je upevněn se zemí (nebo podvozek stroje).

35 - **Na obr. 2c:** Zařízení new 2 používá převodovku (6) a setrvačnicků (7), **už věděl tento klasické technicku. Podle principu Archimédova**, jehož podstata převodovku (6) spočívá v tom, že jestliže tyčinka (6a1, 6a2, 6a3) mění vhodnou délky, a průměr kružnice ozubeného kola (4oz4) mění přesně => **těžký setrvačnick (7) je otáčení s vstupní silou F_1 .**

40 - Převodovka (6) mění lineární pohyb statoru (1) na rotační pohybu setrvačnicků (7). Kinetická energie rotačního setrvačnicku (7) je **výstupní energie A_p** (mechanická energie v Joulech).

- Převodovka (6) má tyčinky (6a1, 6a2, 6a3), která pracují jako oscilační kyvadla => zeslabení tření.

45 - Vnější vrstva (13) mění magnetického toku Φ , kde jen pro zeslabení magnetického pole, kdy rotor (2) se pohybuje a se vzdaluje od statoru (1) a stator (1) také se vzdaluje od rotoru (2).

2- Zařízení new 3 mění magnetické pole na elektrickou energii.

50 Zařízení new 3 je varianta zařízení 3 (číslo 2015-482, věstník č 44/2017).

Zařízení new 3 konají (impulsní nebo stálý) pohyb na principu změny přeměny magnetického pole permanentního magnetu na elektrickou energii. V čase Δt_1 , přičemž stator (1) setrvává v klidu, rotor (2) se přibližuje k statoru (1) v paralelním směru s průřezem statoru (1) s **velkou rychlostí** (např. $v > 10$ m/s).

A když průřez rotoru (2) se překryje průřez statoru (1), v tento čas Δt_2 má dvoje způsoby: a - zařízení new 3 konají impulsní pohyb => všechno stator (1) a rotor (2) setrvávají v klidu, b - zařízení new 3 konají stálý pohyb => rotor (2) se pohybuje, a stator (1) setrvává v klidu.

5

Pak konec času Δt_2 , v čas Δt_3 stator (1) setrvává v klidu, rotor (2) se vzdaluje od statoru (1) v paralelním směru s průřezem statoru (1) s **velkou rychlostí** (např. $v > 10\text{m/s}$). Tento pohyb rotoru (2) vede k času Δt_1 , Δt_2 , Δt_3 změna hodnoty $\Delta\Phi/\Delta t$ je dost velkou, a magnetické pole se otáčí (nebo se kmitá) v jádře cívky statoru (1), tak podle *Faradayova, Lenzova zákona* vždy existuje indukovaný elektrický proud v uzavřeném obvodu statoru (1) v čas Δt_1 , Δt_2 , Δt_3 . Přičemž:

10

- Čas Δt_1 , Δt_2 , Δt_3 závisí v čas změny uspořádání magnetických domén = čas změny vnitřní energie soustavy ΔU = čas přechodového děje v celém elektrickém obvodu RLC, a podle Lenzůva indukovaný proud v celém elektrickém obvodu RLC působí proti změně magnetického indukčního toku a působí proti změně uspořádání magnetických domén, tj. čas Δt_1 , Δt_2 , Δt_3 se zvyšuje, když indukovaný proud vstupuje do celého obvodu RLC. A magnetické pole se otáčí v jádře cívky statoru (1), na cívku statoru (1) je elektrické vinutí, které je v klidu = elektrické vinutí se otáčí v magnetickém poli, které je v klidu.

20

- Jestliže rotor (2) zařízení new 3 nekoná impulsní pohyb, ale rotor (2) zařízení new 3 koná stálý pohyb, tak zařízení new 3 je klasický alternátor nebo klasický generátor.

25

Zařízení new 3 na obr. 3a, 4e: Zařízení new 3 je tvořeno mnoho statoru (1) a mnoho rotoru (2), s hřídeli (4hř), se setrvačnický (7). **Na obr. 3b:** Setrvačnický (7) je opatřen maltézským křížem (14). kdy/ zařízení new 3 konají impulsní pohyb. Přičemž:

30

- Stator (1) je složena z cívky s jádrem, na cívku je elektrické vinutí, na koncích vinutí je opatřen výstupními. Stator (1) je tvořena stejně jako u klasických rotačních strojů feromagnetickým svazkem složeným z technických plechů.

35

- Rotor (2) je složen alespoň z jednoho permanentního magnetu, rotory (2) konají otáčivý pohyb s hřídeli (4hř), tj. hřídele (4hř) je opatřen rotorem (2). **A rotory (2) jsou připojeny vnějšími vrstvou (13)**, a může na vrstvu (13) přidávat elektrické vinutí, přičemž konce vinutí jsou opatřeny výstupy s komutátorem.

40

Na obr. 3a, 4e: všechno rotory (2) mají otáčení ve jednu směru, ale magnetické pole rotorů (2) se pohybují ve dvou opačných směrech pro statoru (1). Když průřez rotoru (2) se překryjí průřez statorů (1), tak všechno rotory (2) a statoru (1) leží na přímce nebo na kole. a celý magnetický indukční tok Φ permanentního magnetu tvoří točivé magnetické pole v jádře cívky.

45

3- Zařízení new 2, 3 využívající vnější vrstva (13), která mění magnetického toku Φ mezi státorem (1) a rotorem (2), vede k oslabení magnetického pole mezi státorem (1) a rotorem (2) ve správný čas.

50

Podle vynalezu, magnetická síla závisí na čas a závisí na prostoru, tudíž používáme vnější vrstvu (13), která vytváří oslabení magnetické pole. **Na obr. 4d** vnější vrstva (13) mění magnetické tok Φ pólů, protože velká část magnetické rozptylové tok Φ_r prochází vnější vrstvou (13), neboť jeho magnetická vodivost je podstatně větší než magnetická vodivost okolního vzduchu, vede k oslabení magnetického pole permanentního magnetu.

55

Taký už věděl, že magnetické tok O vytváří magnetickou sílu, která závisí nejen na hodnotě

indukce B magnetu, ale i na **předchozím stavu magnetické systému**, a výsledky jsou dole.

a) Pro zařízení new 2.

5 - Na obr. 4b: když vložíme vnější vrstvu (13) pro stator (1) a rotor (2), kdy stator (1) a rotor (2) opačné póly se přitahují, vzdušná mezera mezi statorem (1) a rotorem (2) asi 3mm, a každý vnější vrstva (13) se přibližuje k statoru (1) [a k rotoru (2)] ve směru kolmém, pak vnější vrstva (13) setrvává v klidu, když vzdušná mezera mezi vnějšími vrstvou (13) a statorem (1) = vzdušná mezera mezi vnějšími vrstvou (13) a rotorem (2) = 0,05mm až 1 mm => magnetická síla $F'm$ koná práci $Ap2 = A1 + A2$, a $A1 (= F'm \cdot s')$ pro stator (1) = $A2 (= F'm \cdot s')$ pro rotor (2).

15 - Na obr. 4a: když odstraníme vnější vrstvu (13) pro stator (1) a rotor (2). kdy stator (1) už se vzdaloval od rotoru (2), to znamená magnetické tok Φ statoru (1) nezávisí magnetické tok Φ rotoru (2) => magnetická síla $F'm$ koná práci $Az2 = Az1' + Az2'$, a $Az1' (= F'm \cdot s')$ pro stator (1) = $Az2' (= F'm \cdot s')$ pro rotor (2). Protože magnetické tok Φ závisí na **předchozím stavu magnetické systému** => $Ap2 < Az2$, podle experimentální techniky $Ap2 =$ asi 70% $Az2$ a ztráta energie pro odstranění a vložení vnější vrstvu (13) = asi **0.1J** (viz výše uvedené)

b) Pro zařízení new 3 je generator.

20 - Na obr. 4c a 4e: snadno viditelný, že když průřez rotoru (2) se překryjí průřez statorů (1), a rotory (2) a statory (1) leží na přímce na kole => pro odstranění a vložení vnější vrstvu (13) magnetická síla $F'''m$ dost menší, než magnetická síla Fm pro odstranění a vložení vnější vrstvu (13), když rotor (2) už se oddaloval od statoru (1) (na obr 4a).

25 => **permanentní magnet zařízení new 3 je opatřen vnějšími vrstvou (13) pro zvýšení účinnost.**

30 **4- Používá maltézský kříž (14)(řidčeji ženevský kříž).** Už věděl "*maltézský kříž je základem mechanického řešení stěhovacího mechanismu, který převádí plynulý posun filmu ve filmového pásu na pohyb po jednotlivých okeničkách s minimalizací doby na jejich výměnu. Je tak nejdůležitější součástí profesionálních promítacích strojů, vyskytuje se i u filmových kopírek, skeneru a kamer. Pojmenován je podle znaku maltézského kříže*" (viz wikipedie). V tento čas $\Delta t2$ když průřez rotoru (2) se překryje průřez statoru (1), a zařízení new 3 konají impulsní pohyb
35 => všechno stator (1) a rotor (2) asi setrvávají v klidu <=> můžeme používat maltézský kříž a nemá na obrázek protože viz wikipedie.

Objasnění výkresů

40 Vynález je dále objasněn na přiložených výkresech, přičemž:

Na obr. 1a, 1b jsou znázorněné experimenty: Magnetická síla závisí na času t a závisí na prostoru r . Kde na obr. 1a je schematicky znázorněny magnety jako stator 1 a rotor 2 připojené k zařízení new 2 a jejich pohyby ve směru paralelním s průřezem, a stator 1 a rotor 2 **mají** vnější vrstvu 13. A dále je na tomto obr. 1 b. znázorněné působící síly kdy stator 1 se přibližuje k rotoru 2 ve směru kolmém s průřezem, a stator 1 a rotor 2 **nemají** vnější vrstvu 13.

50 - Na obr. 2a je schematicky znázorněn v řezu, který je příklad konkrétního zařízení new 2.

- Na obr. 2a' je schematicky znázorněn v boční pohledu, který je příklad zařízení new 2 pracování.

55 - Na obr. 2b příklad zařízení new 2 používá ovládací tyčinku 3a2, 3a2', 3a2'', 3a2'''.

- Na obr. 2b' je schematicky znázorněn v řezu, který je příklad konkrétní hřídele 4hř jsou duté hřídele, a setrvačnick 7 má svou vlastní hřídel 4hř7, setrvačnick 7 se otáčí na dutý hřídel 4hř, přičemž hřídel 4hř7 se otáčí ve vnitřní dutý hřídel 4hř.
- 5 - Na obr. 2c je schematicky znázorněn v řezu, který je příklad konkrétní převodovka 6 a setrvačnick 7.
- Na obr. 3a, a 4e jsou zařízení new 3: Na obr. 3a, a 4e jsou schematicky znázorněn v řezu, který je příklad konkrétního zařízení new 3: stator 1 je složen alespoň z jedné cívky v klidu, rotor 2 je složen alespoň z jedné permanentního magnetu. Když průřez rotoru 2 se překryjí průřez statoru 1, tak všechno rotory (2) a statory (1) leží na přímce nebo na kole.
- 10 - Na obr. 3b: rotory 2 se otáčí spolu s hřídelem 4hř. tj. spolu se otáčí se setrvačnickem 7, setrvačnick 7 je opatřen maltézským křížem 14, když zařízení new 3 konají impulsní pohyb.
- 15 - Na obr. 4a,b,c,d příklad pro používání vnější vrstvy 13, která závisí nejen na hodnotě indukce B magnetu, ale i na předchozím stavu magnetického systému, a vnější vrstva 13 vytváří oslabení magnetického pole mezi státorem 1 a rotorem 2 ve správný čas pro zvýšení účinnosti zařízení new 2, 3.
- 20

Příklady uskutečnění vynálezu

Na obr. 1a, 2a, 2a' jsou příklad konkrétního a pracovního zařízení new 2:

25 **Začátek cyklu:** Stator 1 se přibližuje k rotoru 2, přičemž statoru 1 a rotor 2 **nemají vnější vrstvu 13** => setrvačnick 7 přijímá energii, tj. potenciální energii magnetického pole permanentního magnetu statoru 1 a rotoru 2 mění na kinetickou energii setrvačnicku 7, a na tlakovou potenciální energii pneumatického zařízení (12 nebo 12').

30 Rotor 2 a stator 1 jsou uspořádány rovnoběžně, opačné póly se přitahují. Přičemž rotor 2 je v klidu, stator 1 se přibližuje do rotoru 2 po dráze $O2\ O2'$ a naopak dráze $O2'\ O2 = s = \text{asi } 0,1\text{m}$, stator 1 je připojen se svým hřídelem (4hř - s), a kdy stator 1 má posuvný pohyb => hřídel (4hř - s) má posuvný pohyb na ložisku 4s, přičemž hřídel (4hř - s) je opatřen tyčinkou 3s (protože jako zařízení 2 nemá na obr.), který je připojen k převodovce 6, která je propojena se setrvačnickem 7 => setrvačnick 7 se otáčí, **přijímá energii A_{p1}** . S vlivem používá technické metody a hmotnost setrvačnick 7 je dost těžké břemeno, které brzdí pohyb statoru 1 => rychlost statoru 1 je malá (asi $0,5\text{m/s} \dots 1\text{m/s} \dots$) a zařízení new 2 koná práci $A_{p1} = F_m \cdot s$. A pak stator 1 je v klidu, protože v tomto čase převodovka 6 není propojena na setrvačnick 7, ale převodovka 6 je propojena s pneumatickým zařízením (12 nebo 12'), které slouží jako brzda, vede k statoru 1 v klidu a

35 zařízení new 2 nekoná práci, když vzdušná mezera mezi státorem 1 a rotorem 2 asi 3mm. A v tento čas vložíme vnější vrstvu 13 pro stator 1 a rotor 2, když každý vnější vrstva 13 se přibližuje k statoru 1 [a k rotoru 2] ve směru kolmém, a vnější vrstva 13 setrvává v klidu, když vzdušná mezera mezi vnějšími vrstvami (13) a státorem (1) = vzdušná mezera mezi vnějšími vrstvami 13 a rotorem 2 = 0,05mm až 1 mm => magnetická síla F_m koná práci $A_{p2} = A_1 + A_2$, jehož $A_1 (= F_m \cdot s')$ pro stator 1 = $A_2 (= F_m \cdot s')$ pro rotor 2.

40

45

Mezi cyklem: prostředky (3a3, 3a3' nebo 3a3'', 3a3''') nepůsobí na statory 1 a rotory 2, přičemž statoru 1 a rotor 2 mají **vnější vrstvu 13** > rotor 2 (opatřen tělesem 5) a stator 1 padají z výšky h_0 nad vodorovnou rovinou => rotor 2 se pohybuje a se vzdaluje od statoru 1 a naopak stator 1 také se pohybuje a se vzdaluje od rotoru 2. Tato doba setrvačnick 7 ztratí energii, **kteřá je ztráta energie A_{z1}** protože ovládací motory 10a2 nebo 10a2' ovládají ovládací tyčinku 3a2 nebo 3a2' je propojena s rotorem 2, a ovládací motory 10a2'' nebo 10a2''' ovládají ovládací tyčinku 3a2'' nebo 3a2''' je propojena se státorem 1 => **rotor 2 a stator 1 přijímají energii $\Delta A = \text{ztráta energie}$ A_{z1}** (ze setrvačnicku 7) => pak rotor 2 a stator 1 setrvávají v klidu ve výšce nový $h_0' = h_0$ nad

50

55

vodorovnou rovinou - protože prostředky ($\underline{3a3}$, $\underline{3a3'}$, $\underline{3a3''}$, $\underline{3a3'''}$) fungují. A v tento čas odstraníme vnější vrstvu $\underline{13}$ pro stator $\underline{1}$ a rotor $\underline{2}$, když každý vnější vrstva $\underline{13}$ se vzdaluje od statoru $\underline{1}$ a od rotoru $\underline{2}$ => **ztráta energie Δz** .

- 5 **Konec cyklu:** kdy rotor $\underline{2}$ a stator $\underline{1}$ v klidu ve výšce nový $h'o = h_o$ nad vodorovnou rovinou, automatic v tomto čase jiný rotor $\underline{2'}$ a stator $\underline{1}$ jsou uspořádány rovnoběžně, s opačně orientované póly, tak se přitahuje => stator $\underline{1}$ se přibližuje k rotoru $\underline{2'}$ na dráze $O2\ O2'$ (na obr. la) a statoru $\underline{1}$ a rotor $\underline{2}$ nemají vnější vrstvu $\underline{13}$ => rotace setrvačnick $\underline{7}$, začátek nového cyklu.
- 10 - Stator $\underline{1}$ je složen alespoň z jednoho permanentního magnetu, a rotor $\underline{2}$ je složen alespoň z jednoho permanentního magnetu. Podle vynálezu, průřez magnetu statoru $\underline{1}$ = průřez magnetu rotoru $\underline{2}$, mají malý velikost: např. délka průřezu magnetu = asi z 1cm do 4cm, šířka průřezu magnetu asi 1 cm. A všechny magnety mají velkou sílu: min. 0,3T, normálně 1,3T, a více. Stator $\underline{1}$ a rotor $\underline{2}$ nemají vnější vrstvu $\underline{13}$, kdy stator i se přibližuje k rotoru $\underline{1}$. A stator $\underline{1}$ a rotor $\underline{2}$ mají
- 15 vnější vrstvu $\underline{13}$, když rotor $\underline{2}$ se se vzdaluje od statoru $\underline{1}$ a naopak stator $\underline{1}$ také se vzdaluje od rotoru $\underline{2}$.

Na obr. 2b a 2b': příklad zařízení new $\underline{2}$ používá ovládací tyčinku $\underline{3a2}$, hřídel $\underline{4h7}$ je **dutý hřídel**, a setrvačnick $\underline{7}$ má svou vlastní hřídel $\underline{4h7}$:

- 20 - Na obr. 2b': Hřídel $\underline{4h7}$ setrvačnicku $\underline{7}$ je opatřen ovládacím tyčinkou $\underline{3a2}$, která je uchycena v ložiscích $\underline{4a2}$, které je upevněno s hřídelem $\underline{4h7}$, přičemž ovládací motor $\underline{10a2}$ je upevněn se zemí, a ovládací tyčinka $\underline{3a2}$ je opatřena s tyčinkou $\underline{3Ta2}$, která je ve tvaru jako písmene T. Setrvačnick $\underline{7}$ dodává tažnou sílu (tj. vstupní energie) pro ovládací tyčinku $\underline{3a2}$, tato síla táhne
- 25 rotor $\underline{2}$. Přičemž ovládací motor $\underline{10a2}$ jenom tvoří speciální pohyb pro ovládací tyčinku $\underline{3a2}$, a ovládací tyčinka $\underline{3a2}$ mění svou polohu.

Funkce:

- 30 Ovládací tyčinka $\underline{3a2}$ se otáčí spolu s hřídelem $\underline{4h7}$ (tj. spolu se otáčí s setrvačnickem $\underline{7}$) ale ovládací motor $\underline{10a2}$ tvoří speciální pohyb pro ovládací tyčinku $\underline{3a2}$, která má posuvný pohyb na hřídel $\underline{4h7}$. Ovládací tyčinka $\underline{3a2}$ je opatřena s tyčinkou $\underline{3Ta2}$, která je ve tvaru jako písmene T. Tyčinka $\underline{3Ta2}$ je propojena s tyčinkou $\underline{3}$, tj. tyčinka $\underline{3Ta2}$ táhne rotor $\underline{2}$, a rotor $\underline{2}$ má kinetickou energii $E = (1/2)mv_o$. $v_o =$ **ztráta energie**.
- 35 Krátce **před časem** rotor $\underline{2}$ ve výšce nový $h'o = h_o$ nad vodorovnou rovinou, ovládací motor $\underline{10a2}$ tvoří posuvný pohyb pro ovládací tyčinku $\underline{3a2}$ => tyčinka $\underline{3Ta2}$ mění polohu, která se nachází ve středu prostoru, a $\underline{3Ta2}$ není propojena s tyčinkou $\underline{3}$. Po uvolnění rotor $\underline{2}$: rotor $\underline{2}$ další se pohybuje do nového $h'o = h_o$ nad vodorovnou rovinou => **rotor $\underline{2}$ přijímá energii ΔA ze setrvačnicku $\underline{7}$, a $\Delta A =$ ztráta energie**.
- 40

- Existují cykly, jehož na první tyčinky $\underline{3}$ (mezi statorem $\underline{1}$ a jeho ložiskem $\underline{4}$) je připojena s ovládacími tyčinkami $\underline{3a2''}$, tj. kdy tyčinka $\underline{3}$ se pohybuje se směrem hodinových ručiček. A existují cykly, jehož na druhé volném tyčinky $\underline{3}$ je připojena s ovládacími tyčinkami $\underline{3a2'''}$ tj. kdy
- 45 tyčinka $\underline{3}$ se pohybuje se směrem v opačném směru hodinových ručiček => stator $\underline{1}$ kmitá kolem hřídelem ($\underline{4h7} - s$), tj. **stator $\underline{1}$ je jako oseilační kyvadla**.

- Existují cykly, jehož na první tyčinky $\underline{3}$ (mezi rotorem $\underline{1}$ a jeho ložiskem $\underline{4}$) je připojena s ovládacími tyčinkami $\underline{3a2}$. tj. kdy tyčinka $\underline{3}$ rotoru $\underline{2}$ se pohybuje se směrem hodinových ručiček.
- 50 A existují cykly, jehož na druhé volném tyčinky $\underline{3}$ rotoru $\underline{2}$ je připojena s ovládacími tyčinkami $\underline{3a2'}$ tj. kdy tyčinka $\underline{3}$ rotoru $\underline{2}$ se pohybuje v opačném směru hodinových ručiček => rotor ($\underline{2}$, $\underline{2'}$) kmitá kolem hřídelem, tj. **rotor ($\underline{2}$, $\underline{2'}$) jsou jako oscilační kyvadla**.

- Na obr. 2c je schematicky znázorněn v řezu provedení **konkrétní činnosti převodovky $\underline{6}$ a setrvačnicku $\underline{7}$** , kdy stator $\underline{1}$ má posuvné pohyb, a stator $\underline{1}$ je připojen s hřídelem ($\underline{4h7} - s$) => jeho
- 55

hřídel (4hř - s) má posuvný pohyb na ložisku 4s, přičemž hřídel (4hř -s) je opatřen tyčinkou 3s > vstupní síla F_1 působí na tyčinku 6a1. A další:

1 - Vstupní síla F_1 má směr hodinových ručiček, vstupní síla F_1 působí na tyčinku 6a 1, která je otáčena na ložisku 4a1. přičemž tyčinka 6a1 je opatřena ozubeným kolem 4oz1 a s tyčinkou 6a4. 6a4'. Ozubené kolo 4oz1 se zabírá do ozubení na ozubeném kole 4oz2. Tyčinka 6a2 je otáčena na ložisku 4a2, přičemž tyčinka 6a2 je opatřena ozubeným kolem 4oz2 a 4oz2'. Ozubené kolo 4oz2' se zabírá do ozubení na ozubeném kole 4oz3. Tyčinka 6a3 je otáčena na ložisku 4a3, přičemž tyčinka 6a3 je opatřena s tyčinkou 6a5 a s ozubeným kolem 4oz3 a 4oz3'. Ozubené kolo 4oz3' se zabírá do ozubení na ozubeném kole 4oz4. které je na setrvačnicku 7 => Výstupní síla F_4 působí na setrvačnicku 7. **Podle principu Archimédova, když tyčinka 6a1, 6a2, 6a3 mění vhodnou délky, a průměr kružnice ozubeného kola 4oz4 mění přesně, tak setrvačnick 7 je otáčen s vstupní silou F_1 .**

15 Konkrétní činnosti převodovky 6 s pneumatickým zařízením 12:

Tyčinka 6a1 je opatřena tyčinkou 6a4 a 6a4'; a tyčinka 6a3 je opatřena tyčinkou 6a5 a 6a5' => tyčinka 6a4 nebo 6a4' vzájemné síly s pístem P2 nebo P2' které je opatřen pružinou 9b nebo 9b'. Tyčinka 6a5 nebo 6a5' vzájemné síly s pístem P1 nebo P1'. A píst P1, P1' a píst P2, P2' je se střídavě práce. Protože:

Stator 1 se přibližuje do rotoru 2 => tyčinka 6a1, 6a2, 6a3, 6a5 a bod N na tyčinku 6a5 se pohybují => bod N se pohybuje z bodu P do bodu R, a převodovka 6 je připojena se setrvačnickem 7 => setrvačnick 7 otočný, ale po dráze R - O převodovka 6 není propojena se setrvačnickem 7. (např. používá výsuvné spojku 11), protože převodovka 6 je opatřena s tyčinkou 6a5, tak převodovka 6 je propojena s pístem P1 => po dráze R - O tyčinka 6a5 působí sílu na píst P1, a píst P1 se pohybuje po dráze R - O, přičemž píst P2 je v klidu, a pak píst P1 je v klidu v bodu O, když pneumatická zařízení 12 brzdí celý systém, výsledek mezi statorem 1 a rotorem 2 má nějakou mezeru asi 3mm, a zbytková energie magnetického pole vytváří potenciální energii pro pneumatické zařízení 12 => konec vstupní síla F_1 má směr hodinových ručiček.

2 - Vstupní síla F_1 má směr v opačném směru hodinových ručiček: vstupní síla F_1 působí na tyčinku 6a1, která je otáčena na ložisku 4a1 atd, jako výše => převodovka 6 se pohybuje do bodu P (původní poloha), a kdy vstupní síla P_1 působí na tyčince 6a1; a přesně v tomto čase píst P2 se pohybuje, přičemž píst P1 je v klidu, tak píst P2 také působí sílu F_1 na tyčince 6a1=> Vstupní síly jsou $F_1 + F_1'$, a tyčinka 6a1, a tyčinka 6a2, a tyčinka 6a3 se pohybují, a setrvačnick 7 je otáčen se stejným směrem, kdy mezi ozubeným kolem 4oz3' a 4oz4 má ozubené kolo 4oz5 (např. používá výsuvnou spojku 11). Přičemž F_1 je tahová síla, a F_1' je tlačná síla.

Podle vynálezu:

- Vstupní síla F_1 má velkou změnu, ale výstupní síla F_4 má malá změna nebo síla F_4 je konstantní, protože změni parametr ramena $r_l = r(x)$ a změni parametr ramena d_6 ...atd.

- Výstupní rychlost převodovky 6 > vstupní rychlost setrvačnicku 7 (v bodu, kde páka je připojena k setrvačnicku pro pohon síly) => převodovka 6 koná práci, a setrvačnick 7 přijímá práci. A naopak, ale v zařízení new 2 neexistuje: Výstupní rychlost převodovku 6 < vstupní rychlostní setrvačnicku 7 => setrvačnick 7 koná práci, a převodovka 6 přijímá práci, protože přesně v tomto čase páka 6 není propojena k setrvačnicku 7.

- Po dráze R - O: převodovka 6 tlačí píst P1, který se pohybuje od bodu R do bodu O, v tomto čase píst P2 je v klidu: pneumatická zařízení 12 přijímá práci.

- Po dráze P - Q: píst P2 se pohybuje, v tomto čase píst P1 je v klidu. Píst P2 tlačí převodovku 6:

pneumatická zařízení 12 koná práci.

- Po dráze Q - R: píst P2 není propojen s převodovkou 6, pružina 9b vytváří sílu, která táhne píst P2 do původní polohy => a vytváří sílu, která tlačí píst P1 do původní polohy, a píst P1 se pohybuje od bodu O do bodu R. A píst P1 a píst P2 mají střídavou práci.

- Převodovka 6 má tyčinky (6a1, 6a2 6a3), která pracují jako oscilační kyvadla => zeslabení tření.

2 - Zařízení new 3 mění magnetické pole na elektrickou energii.

Zařízení new 3 konají pohyb na principu změny přeměny magnetického pole na elektrickou energii. V čase Δt_1 , rotor 2 se přibližuje k statoru 1 ve směru paralelním : průřezem statoru 1. A když průřez rotoru 2 se překryje průřez statoru 1, tato je čas Δt_2 . Pak konec času Δt_2 , v čase Δt_3 , rotor 2 se vzdaluje od statoru 1 v paralelním směru s průřezem statoru 1. Struktura zařízení new 3 za účelem v čase Δt_1 , Δt_2 , Δt_3 má změnu hodnoty $\Delta\Phi/\Delta t$, která je dostatečně velká nebo zesílení, ale zeslabení magnetické síly F_m (se odpuzující a se přitahující), která působí na rotoru 2 proti pohybu rotoru 2, a magnetické pole se otáčí v jádře cívky, která je stator 1 => podle *Faradayova*, *Lenzova zákona* vždy existuje indukovaný elektrický proud v uzavřeném obvodu v čase Δt_1 , Δt_2 , Δt_3 .

- Na počátku, možná zanedbáme, když rotor 2 se přibližuje k statoru 1, tak rotor 2 se přitahuje stator 1 protože rotor 2 je magnet a stator 1 je feromagnetické material pro všechno zařízení new 3, alternátor, generátor.

- Ale když zařízení new 3, a klasický alternátor a klasický generátor (lineární a otáčivý pohyb...atd) už fungují, v čase Δt_1 když rotor 2 se přibližuje k statoru 1, tak rotor 2 se odpuzuje stator 1.

- V čase Δt_2 když průřez rotoru 2 se překryje průřez statoru 1, u zařízení new 3 stator 1 v klidu [nebo ve vhodném čase Δt_2 stator 1 také pohybuje], a když magnetická indukce **B** v jádře cívky se otáčí **180°**, a hodnota proudu v celém obvodu sníží do nuly, pak rotor 2 se vzdaluje od statoru 1.

- A v čase Δt_3 když rotor 2 se vzdaluje od statoru 1, tak rotor 2 se přitahuje stator 1, tj. vždy magnetická síla F_m (se odpuzující a se přitahující) působí na rotoru 2 proti pohybu rotoru 2 pro všechno zařízení new 3, a alternátor, a generátor.

=> Zařízení new 3 a klasického alternátoru a generátoru vždy ztratí svoji kinetickou energii pro pohyb rotoru, ale jiná účinnost.

Na obr. 3a, 3b, 4e jsou schematicky znázorněn v řezu, který je příklad konkrétního zařízení new 3.

Zařízení new 3 je tvořeno mnoho statoru 1 a mnoho rotory 2, s ložisky 4, s hřídeli 4hr, se setrvačníky 7. Rotory 2 se otáčí spolu s hřídelem 4hr, tj. spolu se otáčí se setrvačníkem 7, a stator 1 setrvává v klidu.

- Stator 1 je složen z cívky s jádrem, na cívku je elektrické vinutí, na koncích vinutí je opatřen výstupními. Podle vynálezu průřez jádra cívky podobně nebo větší než průřez permanentního magnetu, stator 1 a rotor 2 mají malý velikost: např. délka průřezu jádra cívky = asi z 4 cm do 5 cm, šířka průřezu jádra cívky = asi z 0,5 cm do 1 cm; výška jádra cívky jsou zvoleny ve vhodné velikosti = asi 6cm do 8cm...atd. Jádro je tvořeno stejně jako u klasického alternátoru a generátoru feromagnetickým svazkem složeným z elektrotechnických plechů. Výška magnetu vybírá odpovídající velikost, a magnety mají velkou sílu: min. 1T, normálně 1,3T, a více.

- Rotor 2 je složen alespoň z jednoho permanentního magnetu, rotory 2 konají otáčivý pohyb s hřídeli 4hř. A rotory 2 jsou připojený vnějšími vrstvou 13, a může na vrstvu 13 přidávat elektrické vinutí, přičemž konce vinutí jsou opatřeny výstupy s komutátorem.

5 - Hřídele 4hř také je hřídele setrvačníky 7, setrvačník 7, a hřídele 4hř se otáčejí na svoje ložiska 4.

- Na obr. 3a, 3b, 4e všechno rotory 2 mají otáčení synchronní ve jednu směru.

10

Průmyslová využitelnost

Zařízení podle vynálezu bude průmyslově využitelné, vzhledem k tomu, že energie pro zařízení je energie magnetického pole, zejména pro snížení těžkého břemene, získání potřebné energie pro

15

člověka.

Zařízením patří k blízké budoucnosti, že bude lidé mít dost energie z obnovitelných zdrojů pro život.

20

Zařízení by mělo fungovat ve vakuu nebo při nízkém tlaku, používá vodu k ochlazování (jako spalovací motor), teplou vodu je možno využít pro topení nebo pro parní stroje, působí jako ochrana proti hluku, a navíc získává energii. Zařízení je velmi důležité pro ochranu životního prostředí.

PATENTOVÉ NÁROKY

1. Zařízení konají pohyb na principu změny přeměny magnetického pole permanentního magnetu na mechanickou práci, **vyznačující se tím**, že je tvořeno N stator (1) a N rotory (2) ($N = 1, 2, \dots 1000 \dots$ a více), s ovládacími tyčinkami (3a2), s tyčinkami (3), s ložisky (4), s ozubeným kolem (4oz), s hřídelem (4hř, 4hř7), s N tělesy (5) ($N = 1, 2, \dots 1000 \dots$ a více), s převodovkou (6). se setrvačníky (7), s ovládacími motory (10 a2), s vnějšími vrstvami (13); v čase $\Delta t1$ stator (1) a rotor (2) nemají vnější vrstvu (13) a setrvačník (7) přijímá energii A_p , když stator (1) a rotor (2) jsou uspořádány rovnoběžně, jejich opačné póly se přitahují, rotor (2) setrvává v klidu a stator (1) se přibližuje k rotoru (2) ve směru kolmém k průřezu rotoru (2) s malou rychlostí (např. $v < 1 \text{ m/s}$), a stator (1) setrvává v klidu, když vzdušná mezera mezi statorem (1) a rotorem (2) je asi 3mm, v tento čas vnější vrstva (13) se přibližuje k statoru (1) [a k rotoru (2)] ve směru kolmém, a vnější vrstva (13) setrvává v klidu, když vzdušná mezera mezi vnějšími vrstvou (13) a statorem (1) = vzdušná mezera mezi vnějšími vrstvou (13) a rotorem (2) = 0,05mm; v čase $\Delta t2$ stator (1) a rotor (2) mají vnější vrstvu (13) a prostředky (3a3, 3a3' nebo 3a3'', 3a3''') nepůsobí na statoru (1) a rotoru (2), přičemž tíhová síla FG [rotoru (2) + statoru (1) + tělesa (5) + vnější vrstvy (13)] působí na statoru (1) a rotoru (2), když je tato síla dostatečně velká $\Rightarrow$ stator (1) a rotor (2) padají, rotor (2) se pohybuje a se vzdaluje od statoru (1), a stator (1) také se pohybuje a se vzdaluje od rotoru (2) v paralelním směru s průřezem statoru (1) a rotoru (2). také v čase $\Delta t2$ setrvačník (7) ztrácí energii A_z pro pohyb statoru (1) a pohyb rotoru (2), který má konstantní mechanická energie = konstantní výška statoru (1) a rotoru (2), kdy ovládací motory (10a2 nebo 10a2') ovládají ovládací tyčinku (3a2 nebo 3a2') je propojena s rotorem (2), ovládací motory (10a2'' nebo 10a2''') ovládají ovládací tyčinku (3a2'' nebo 3a2''') je propojena se statorem (1), v konce čase $\Delta t2$ [stator (1) už se vzdaloval od rotoru (2)] vnější vrstva (13) se pohybuje a se vzdaluje od statoru (1) a od rotoru (2) v paralelním směru.
2. **Zařízení podle nároku 1, vyznačující se tím, že** stator (1) je složena (tvořena) alespoň z jednoho permanentního magnetu, rotor (2) je složen (tvořen) alespoň z jednoho permanentního magnetu, všechny permanentní magnety jsou zdrojem energie magnetického pole pro zatížení new 2, a průřez statoru (1) = průřezu rotoru (2), průřezy mají malou velikost, např. délka průřezu magnetu statoru (1) = délka průřezu magnetu rotoru (2) = asi od 1cm do 4cm, šířka průřezu magnetu statoru (1) = šířka průřezu magnetu rotoru (2) = asi 1 cm, a výška statoru (1) a výška rotoru (2) jsou zvoleny ve vhodné velikosti, všechny magnety mají velkou magnetickou sílu, min. 0,3T, normálně 1,3T, a více; rotor (2) je opatřen tělesem (5) (neferomagnetické material) $\Rightarrow$ když v paralelním směru s průřezem statoru (1) a rotoru (2) tíhová síla FG [rotoru (2) + statoru (1) + tělesa (5) + vnější vrstvy (13)] $>$ magnetická síla F_m [rotoru (2) + statoru (1)] $\Rightarrow$ stator (1) a rotor (2) padají z výšky ho.
3. **Zařízení podle nároku 1 a 2 vyznačující se tím, že** stator (1) je na ploše odvrácené od rotoru (2) opatřena tyčinkou (3), která je uspořádána kolmá na tuto plochu, přičemž tyčinka (3) je uchycena ve svém ložisku (4), které je na hřídeli (4hř - s). který je připojen s tyčinka (3s), která je připojena k převodovce (6), a stator (1) a jeho hřídeli (4hř - s) konají lineární pohyb na ložisku (4s), stator (1) jako oscilační kyvadla kolem hřídele (4hř-s); rotor (2) je na ploše odvrácené od statoru (1) opatřen jeho tyčinkou (3), která je kolmá na tuto plochu, přičemž tyčinka (3) je uchycena v ložisku (4), které je na hřídeli (4hř), a rotor (2) jako oscilační kyvadla kolem hřídele (4hř).
4. **Zařízení podle nároku 1, vyznačující se tím, že** ovládací tyčinka (3a2 a 3a2') je prostředek pro přenos kinetické energie ze setrvačníku (7) pro pohyb rotoru (2) a statoru (1), ovládací tyčinka (3a2) je uchycena ložisky (4a2) v hřídeli (4hř7) setrvačníku (7). a ovládací tyčinka (3a2) je připojena s ovládacím motorem (10 a2). který je upevněn na zemi nebo na podvozku stroje, a zařízení new 2 je opatřeno s prostředky (3a3, 3a3', 3a3'', 3a3''') jsou elektromagnetické relé, které určí přesně polohy rotory (2) a statory (1).

5. **Zařízení** podle kteréhokoliv z nároků 1, 2, 3, 4 **vyznačující se tím, že** hřídel (4hr) rotoru (2) je upevněn na zemi nebo na podstavec stroje, kde hřídel (4hr) je ve vodorovné rovině, tj. hřídel (4hr) je kolmý s gravitační silou P, hřídel (4hr) je dutý hřídel, a setrvačnick (7) má svou vlastní hřídel (4hr7). tak setrvačnick (7) a jeho ložiska (4) se otáčejí na dutém hřídeli (4hr), a hřídel (4hr7) se otáčí ve vnitřním dutém hřídeli (4hr); přičemž hřídel (4hr-s) statoru (1) také je ve vodorovné rovině, ale hřídel (4hr-s) statoru (1) konají lineární pohyb na ložisku (4s) a hřídel (4hr-s) statoru (1) je připojen s převodovkou (6).
6. **Zařízení** podle nároku 1 a 3 a 5, **vyznačující se tím, že** převodovka (6) mění lineární pohyb statoru (1) na rotační pohyb setrvačnicku (7), kde vstupní síla F1 působí na tyčinku (6a1), která je otáčena na ložisku (4a1), tyčinka (6a1) je opatřena ozubeným kolem (4oz1) a tyčinkou (6a4, 6a4'), přičemž ozubené kolo (4oz1) je určeno pro záběr do ozubení na ozubeném kole (4oz2), přičemž tyčinka (6a2) je otáčena na ložisku (4a2), a tyčinka (6a2) je opatřena ozubeným kolem (4oz2) a (4oz2'), kde ozubené kolo (4oz2') je určeno pro záběr do ozubení na ozubeném kole (4oz3), přičemž tyčinka (6a3) je otáčena na ložisku (4a3) a tyčinka (6a3) je opatřena tyčinkou (6a5, 6a5') a ozubeným kolem (4oz3) a (4oz3'), kde ozubené kolo (4oz3') je určeno pro záběr do ozubení na ozubeném kole (4oz4). které je na setrvačnicku (7), výsledek výstupní síla F4 působí na setrvačnicku (7), a když tyčinka (6a1, 6a2, 6a3) mění vhodnou délky, a průměr kružnice ozubeného kola (4oz4) se mění přesně, tak výsledek setrvačnick (7) je otáčen s vstupní silou F1, kde tyčinka (6a1) je opatřena tyčinkou (6a4, 6a4'), a tyčinka (6a3) je opatřena tyčinkou (6a5, 6a5'); tyčinka (6a4, 6a4') vzájemné síly s pístem P2, P2' který je opatřen pružinou (9b, 9b'). tyčinka (6a5, 6a5') vzájemné síly s pístem P1, P1' a píst P1, P1' a píst P2, P2' jsou ve střídavém pohybu, mezi ozubeným kolem (4oz3) a (4oz3') má ozubené kolo (4oz3'') [používá výsuvnou spojku (11)] => kdy vstupní síla F1 mění směr, ale výstupní síla F4 nemění směr, kde pneumatickým zařízením (12 nebo 12'), které slouží jako brzda pro pohybu statoru (1), ale ztrácí energii je dost malý.
7. **Zařízení** podle z výše uvedených nároků, zařízení new 3 jsou varianta zařízení new 2, zařízení new 3 konají pohyb na principu změny přeměny magnetického pole permanentního magnetu na elektrickou energii, **vyznačující se tím, že** zařízení new 3 je tvořeno mnoho statoru (1) a mnoho rotoru (2), s ložisky (4), s hřídeli (4hr), se setrvačnicku (7), s vnějšími vrstvami (13); přičemž setrvačnick (7) je opatřen maltézským křížem (14), kdy zařízení new 3 konají impulsní pohyb, zařízení new' 2 sériový zařízení new 3 vytvoří jedný zařízení new 2 plus 3, kde zařízení new 2 je mechanická energie zdroje pro pohyb rotoru (2) zařízení new 3.
8. **Zařízení** podle nároku 7 **vyznačující se tím, že** stator (1) je složen z cívky s jádrem, na cívku je elektrické vinutí, na koncích vinutí je opatřen výstupními, stator setrvává v klidu, rotor (2) je složen alespoň z jednoho permanentního magnetu, magnety rotoru (2) mají velkou sílu: min. 1T, normálně 1,3T, a více, podle vynálezu průřez jádra statoru (1) podobně nebo větší než průřez rotoru (2), stator (1) a rotor (2) mají malý velikost: např. délka průřezu jádra cívky statoru (1) = asi z 4 cm do 5 cm, šířka průřezu jádra cívky statoru (1) = asi z 0,5cm do 1cm, výška jádra cívky statoru (1) jsou zvoleny ve vhodné velikosti = asi 6cm do 8cm....atd. jádro statoru (1) je tvořeno stejně jako u klasického alternátoru a generátoru feromagnetickým svazkem složeným z elektrotechnických plechů, výška rotoru (2) vybírá odpovídající velikost, rotory (2) konají otáčivý pohyb s hřídeli (4hr), a hřídele (4hr) také je hřídele setrvačnicku (7), setrvačnick (7) a hřídele (4hr) se otáčejí na svoje ložiska (4).
9. **Zařízení** podle nároku 7, 8 **vyznačující se tím, že** když průřez rotoru (2) se překryje průřez statoru (1), tak všechno rotor (2) a stator (1) leží na přímce nebo na kole, a celý magnetický indukční tok Φ permanentního magnetu rotoru (2) tvoří točivé magnetické pole v jádře cívky statoru (1).
10. **Zařízení** podle z výše uvedených nároků, **vyznačující se tím, že** používají vnější vrstvu (13), které je feromagnetické materiál (magneticky měkké železo), vnější vrstva (13) mění

magnetického toku Φ , vede k oslabení magnetického pole ve správný čas, rotor (2) pro zařízení new 3 vždy mají vnější vrstva (13), a žádná vzduchová mezera mezi vnějšími vrstvou (13) a rotorem (2) nebo vzdušná mezera mezi vnějšími vrstvou (13) a rotorem (2) = 0, a může na vrstvu (13) přidávat elektrické vinutí, přičemž konce vinutí jsou opatřeny výstupy s komutátorem.

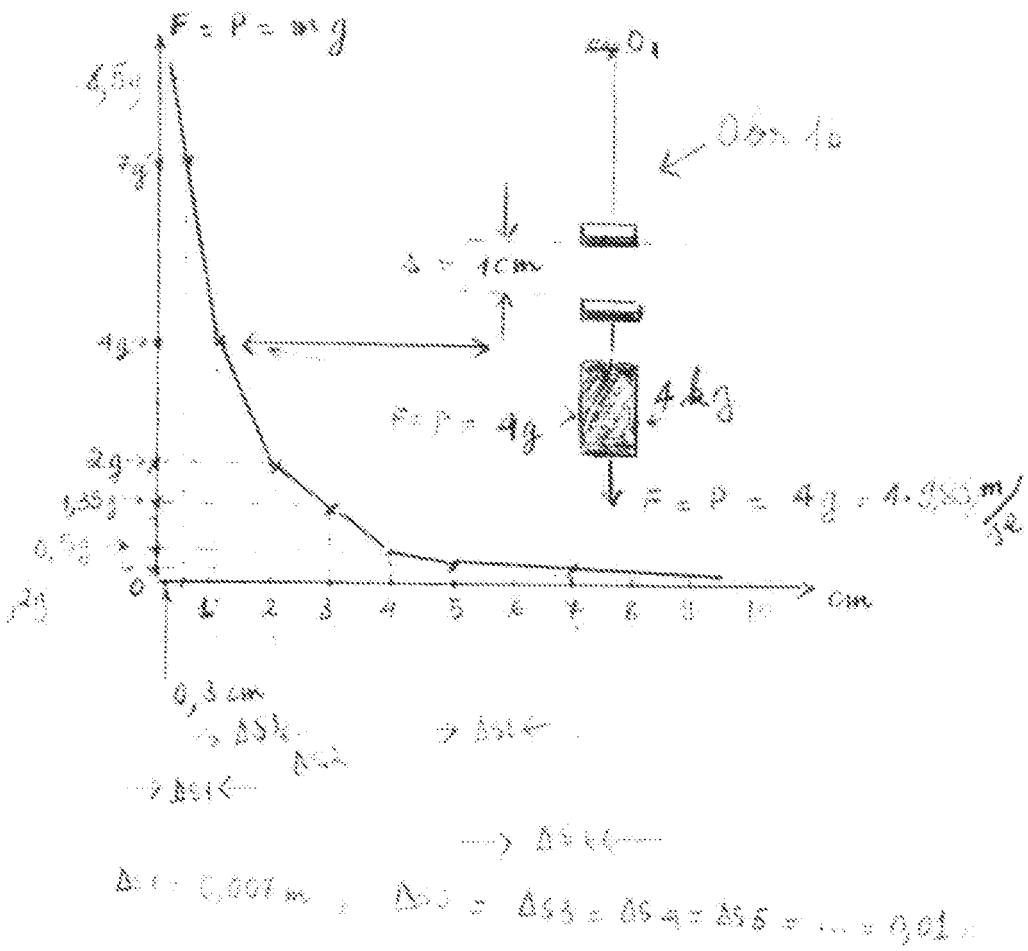
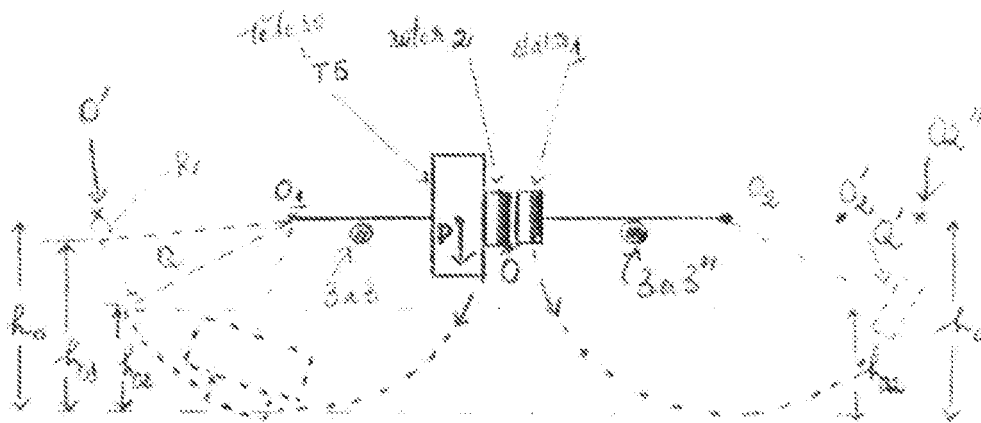
5

11. **Zařízení** podle z výše uvedených nároků, **vyznačující se tím, že** kdy průřez rotoru (2) se překryje průřez statoru (1). v tento čas Δt_2 má dvoje způsoby: a - zařízení new 3 konají impulsní pohyb => v tento čas Δt_2 všechno stator (1) a rotor setrvávají v klidu, a když hodnota proudu v celém obvodu sníží do nuly, pak rotor (2) se vzdaluje od statoru (1) => setrvačnick (7) je opatřen maltézským křížem (14), b - zařízení new 3 konají stálý pohyb => v tento čas Δt_2 rotor (2) se pohybuje, a setrvačnick (7) ne opatřen maltézským křížem (14).
- 10

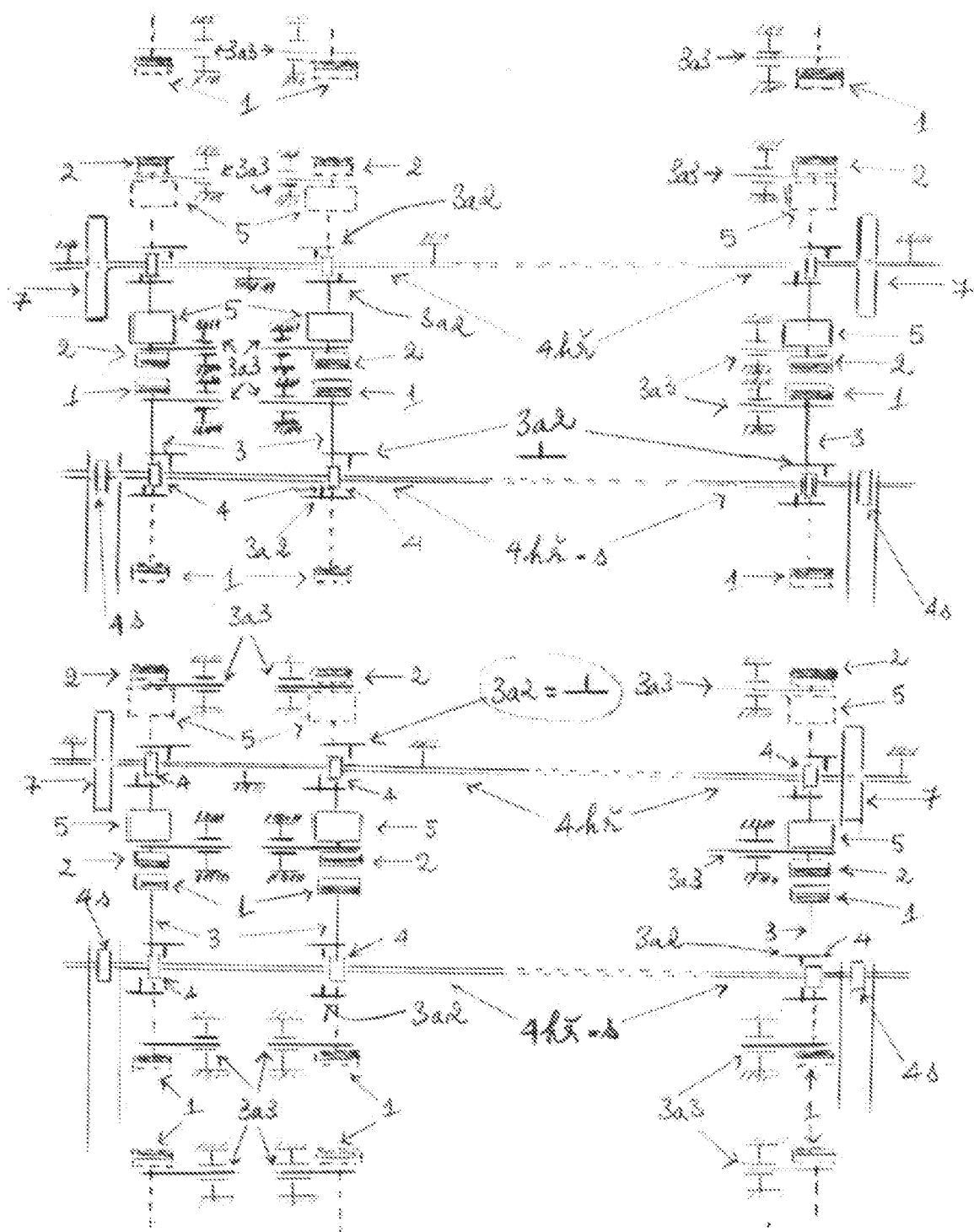
6 výkresů

Seznam vztahových značek:

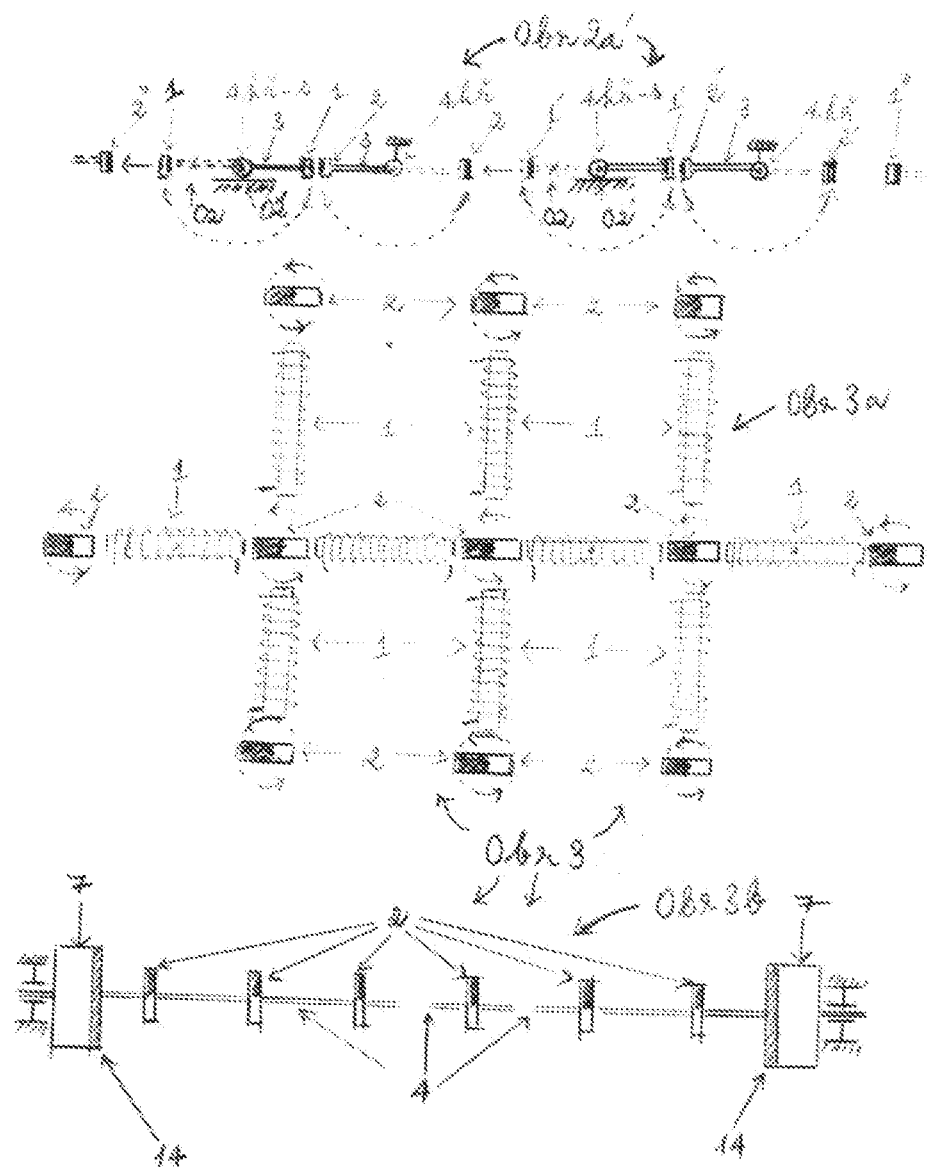
- 1 jsou stator.
- 2 jsou rotor.
- 3) jsou tyčinky, přičemž (3s) jsou tyčinky pro stator, (3r) jsou tyčinky pro rotor, (3a2) jsou ovládací tyčinka.
- 4 jsou ložisko a hřídel, přičemž (4s) jsou kuličkové ložisko pro stator, (4a2) jsou kuličkové ložisko pro ovládací tyčinku (3a2); (4hř). (4hř7) jsou hřídel; (4oz) jsou ozubené kolo.
- 5 jsou těleso - neferomagnetické materiál.
- 6 jsou převodovka, (6a) jsou páka.
- 7 jsou setrvačnick.
- 8 jsou výsuvná spojka.
- 9 jsou pružina.
- 10 jsou ovládací motor.
- 11 jsou výsuvné spojka - nemá na obrázek.
- 12 jsou pneumatické zařízení.
- 13 jsou vnější vrstva - feromagnetické materiál (magneticky měkké železo)
- 14 jsou maltézské kříže (viz wikipedie).



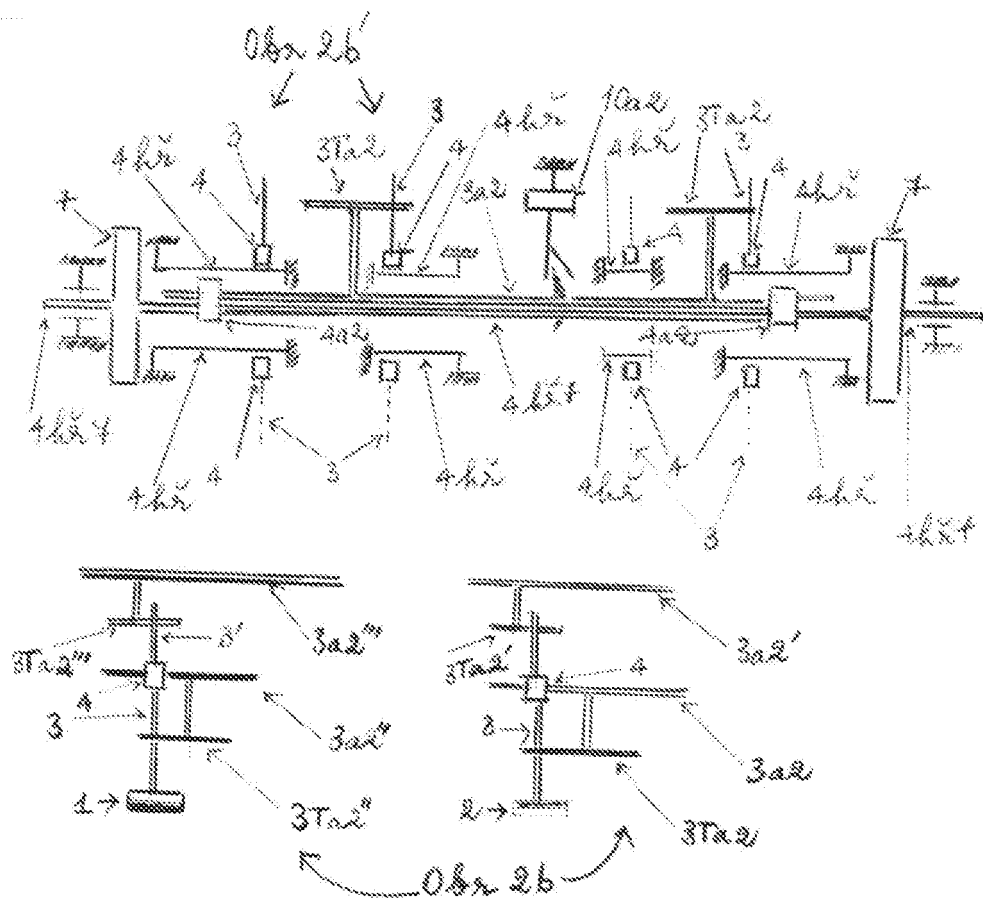
Obr. 1



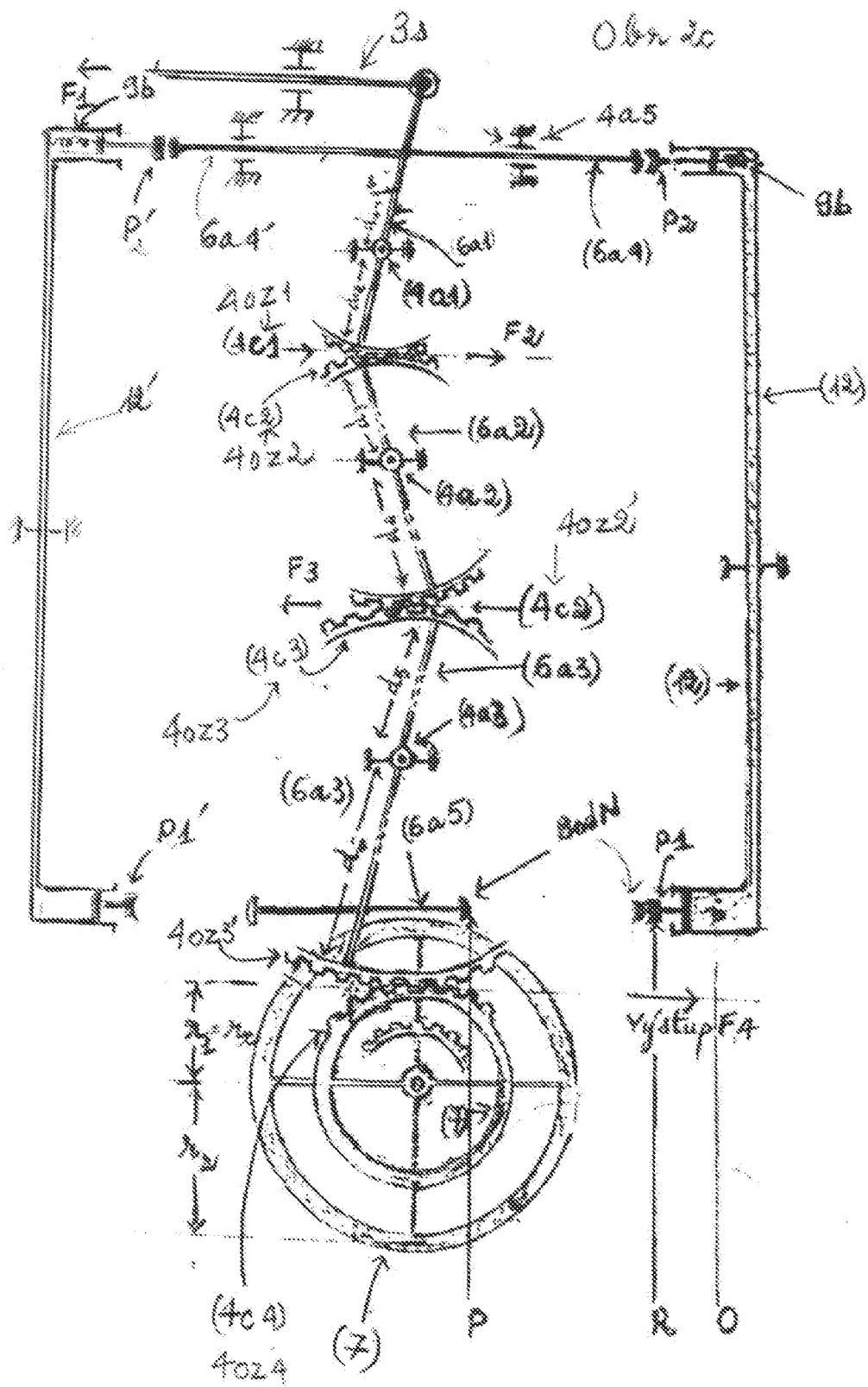
Obr. 2a



Výkres 3

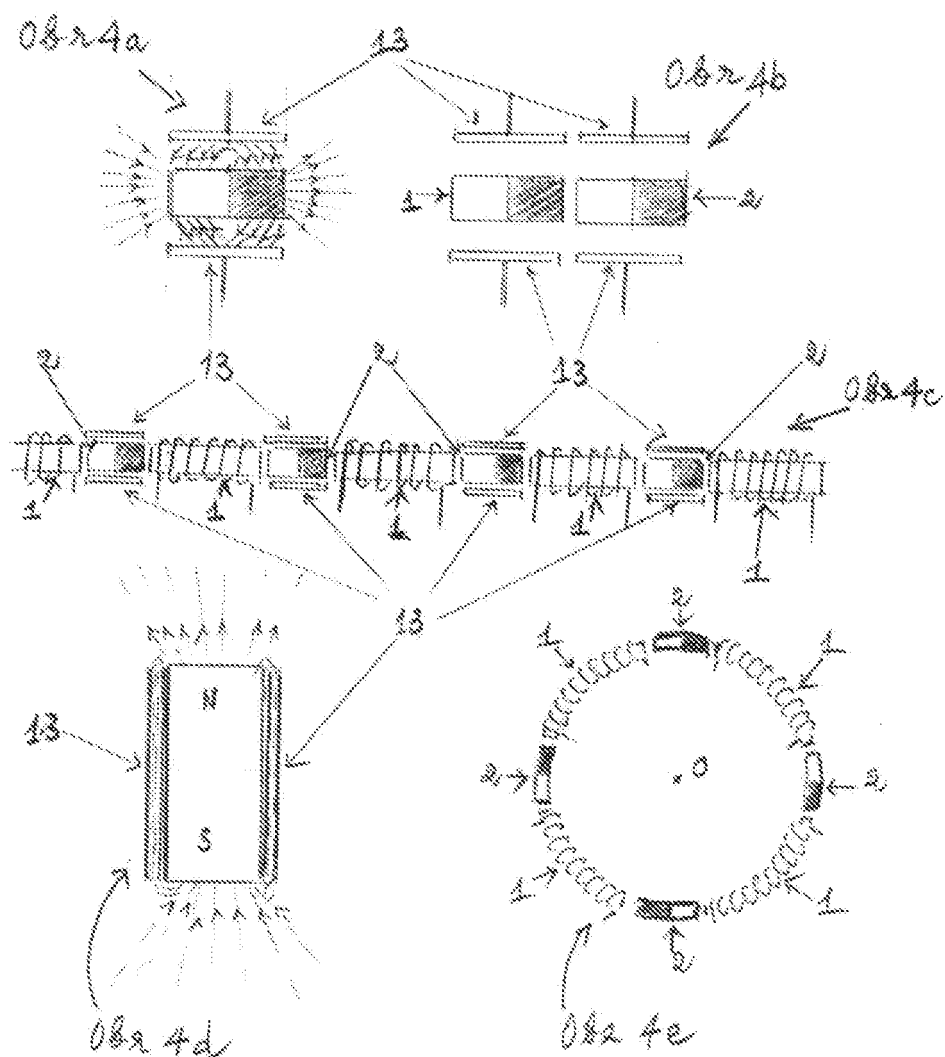


Výkres 4



Výkres 5

Obr 4



Výkres 6