



(19) **RU** ⁽¹¹⁾ **2 080 483** ⁽¹³⁾ **C1**

(51) МПК⁶ **F 03 G 3/00**

РОССИЙСКОЕ АГЕНТСТВО
ПО ПАТЕНТАМ И ТОВАРНЫМ ЗНАКАМ

(12) ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

(21), (22) Заявка: 94016725/06, 04.05.1994

(46) Дата публикации: 27.05.1997

(56) Ссылки: 1. Линевич Э. И. Геометрическое обоснование эксперимента Хаясака-Такеучи с вращающимися роторами. 2-ая СНГ Межнаучная конференция "Единая теория мира и ее практическое применение". 20-21.09.93. Петрозаводск.

(71) Заявитель:

Линевич Эдвид Иванович

(72) Изобретатель: Линевич Эдвид Иванович

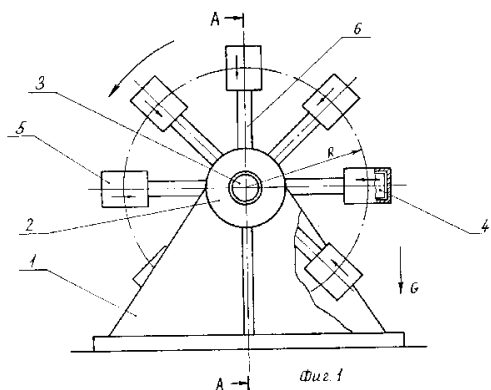
(73) Патентообладатель:

Линевич Эдвид Иванович

(54) ГРАВИИНЕРЦИОННЫЙ ДВИГАТЕЛЬ

(57) Реферат:

Использование: гравитационный двигатель предназначен для привода различных технических средств, преимущественно стационарных. Сущность изобретения: двигатель состоит из основания или корпуса с опорами, в которых установлен вал с вертикальным рабочим ротором, выполненным в виде радиального набора вспомогательных свободно вращающихся роторов, при этом ось вращения каждого тангенциально закреплена на валу конструктивными элементами, а все упомянутые роторы вращаются синхронно в одну сторону. 2 з. п. ф-лы, 2 ил.



RU 2 080 483 C1

RU 2 080 483 C1



(19) **RU** ⁽¹¹⁾ **2 080 483** ⁽¹³⁾ **C1**

(51) Int. Cl.⁶ **F 03 G 3/00**

RUSSIAN AGENCY
FOR PATENTS AND TRADEMARKS

(12) **ABSTRACT OF INVENTION**

(21), (22) Application: 94016725/06, 04.05.1994

(46) Date of publication: 27.05.1997

(71) Applicant:

Linevich Ehdvid Ivanovich

(72) Inventor:

Linevich Ehdvid Ivanovich

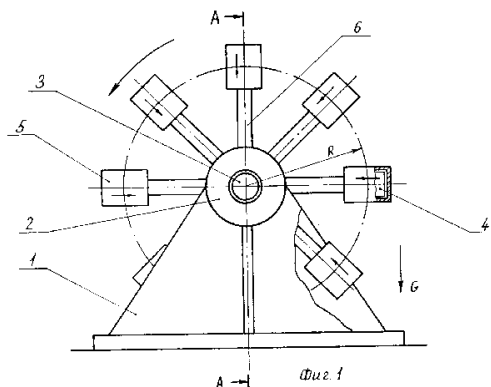
(73) Proprietor:

Linevich Ehdvid Ivanovich

(54) **GRAVITY-INERTIA MOTOR**

(57) Abstract:

FIELD: mechanical engineering.
SUBSTANCE: motor consists of base or housing with supports wherein a shaft with a vertical working rotor is mounted. The rotor is made up as a radial assembly of auxiliary rotors which rotate freely. The axle of rotation of each rotor is tangentially secured to the shaft by means of structure members. All of the rotors rotate synchronously in the same direction. EFFECT: enhanced efficiency. 3 cl, 2 dwg



RU 2 080 483 C1

RU 2 080 483 C1

Изобретение относится к двигателестроению и предназначено преимущественно для привода стационарных средств, например, установленных на фундаменте электрогенераторов.

Известен электромаховичный аккумулятор (авт. св. СССР N 1707699, кл. H 02 K 7/02), содержащий вакуумированный герметичный корпус, статор из немагнитного материала с обмотками, уложенными в пазах, прикрепленный к стенке корпуса, и установленный на валу в подшипниках ротор с витым ободом на ступице и постоянными магнитами, радиально установленными в прорезях ступицы с чередованием полярности по обе стороны статора с обмотками, при этом ротор выполнен с кольцевой радиальной прорезью, в которой расположен статор, выполненный в виде плоского кольца, составленного из половин, внешняя часть которого прикреплена к цилиндрической стенке корпуса, а по обе стороны статора на роторе с зазором расположены полюса постоянных магнитов, выполненные подковообразными, и два витых обода, по одному на каждой стороне.

Недостатком известного аккумулятора является то, что от него невозможно получить энергии больше, чем им накоплено от источника электропитания.

Известен гидравлический двигатель водяное колесо, приводимое во вращение весом воды, состоящее из обода с лопатками или ковшами, соединенного посредством спиц с горизонтальным валом (БСЭ 2 изд., т. 8, с. 395-396, рис. 1).

Недостатками известного двигателя являются: тихоходность, большие габариты, зависимость от источника воды.

Известна экспериментальная установка, содержащая электромотор, на валу которого закреплен вертикально пустотелый ротор с осевым отверстием, охватывающий неподвижную камеру с отверстием, совпадающим с отверстием ротора, в которой расположен груз соединенный через отверстия с одним плечом рычажных весов, а на другом плече установлен уравновешивающий противовес (Черняев А. Ф. Инерция движение взаимодействия. Сборник статей, М, 1992, с. 55).

Известная установка предназначена лишь для демонстрации эффекта изменения веса тела при вращении ротора и не может быть использована в качестве двигателя.

Известна экспериментальная установка для демонстрации изменения веса роторов выполненная английским физиком Э. Лейтуэйтом, содержащая два ротора-гироскопа с общей осью вращения, соединенные с приводным двигателем и установленные на весах (Знание сила, 1977, N 1, с. 29).

Известная установка не может быть использована в качестве приводного двигателя для других устройств. Изменение веса роторов происходит кратковременно (в течение времени ускорения вращения роторов).

Известен двигатель-генератор английского изобретения Дж. Сирла (John R. R. Searl), содержащий систему концентрических колец-магнитов с зазорами, в которых радиально размещены цилиндрические роторы-магниты, с возможностью свободного

вращения, при этом плоскость колец-магнитов расположена горизонтально, направление относительного и переносного вращения всех роторов одинаковое, а все оси вращения параллельны друг другу (например, Raum Zeit, Германия, 1989, N 40, с. 74; N 42, с. 80-81).

Информация об этом двигателе-генераторе содержится также в ("The Principles of Ultra Relativity" 10 th edition. By Shinishi Seike, стр. 224 - 241) которую можно получить по адресу Shinichi Seike, Space Research Institute, Box 33, Uwajima (798), Japan. Номер издания 915517-1.

Известный двигатель-генератор выполнен в виде функционально совмещенных в одном устройстве гравитационного двигателя и электрогенератора, поэтому он не может быть использован в качестве непосредственного привода других устройств. Кроме того, известный двигатель-генератор весьма критичен к технологии изготовления, возможность его работы сильно зависит от ориентации к направлениям вращения (вокруг оси Земли, вокруг Солнца, вокруг центра Галактики и т.д.).

Указанных недостатков лишен известный гравиинерционные двигатель, включающий основание с опорами, в которых установлен вал с рабочим ротором с возможностью вращения, в котором рабочий ротор содержит систему вспомогательных роторов, радиально закрепленных с валом с возможностью свободного и синхронного вращения относительно него, причем ось вращения каждого расположена тангенциально относительно вала, а направление вращения относительно траектории движения его центра одинаковое для всех упомянутых роторов, при этом рабочий ротор расположен вертикально.

В качестве вспомогательного ротора может применяться, например, электромаховичный аккумулятор.

В последнем случае, двигатель может содержать средство для синхронизации вращения вспомогательных роторов.

На фиг. 1 изображен предлагаемый гравиинерционный двигатель, общий вид; на фиг. 2 разрез А-А на фиг. 1.

Двигатель имеет основание 1, установленное на фундаменте, подшипниковые опоры вращения 2, на которые опирается вал 3. На валу 3 выполнен рабочий ротор, состоящий из радиально расположенных одинаковых свободно вращающихся роторов 4, в закрытых корпусах 5, которые соединены с валом 3 конструктивными элементами 6. Вал 3 расположен перпендикулярно действию гравитации G. Стрелками обозначено направление вращения роторов 4. R радиус траектории центра ротора.

В брошюре (Линевич Э.И. Явление гравитации физических тел. Хабаровск, 1991, 20 с.) исследуется движение физического тела в плоскости перпендикулярной гравитации. На пространственно временных моделях показано четыре варианта доказательств возникновения антигравитации. Получены соотношения связывающие антигравитацию с массой тела, скоростью, ориентацией движения, масштабом. Показаны области возможного использования.

В докладе Линевиц Э.И. Геометрическое обоснование эксперимента Хаясака-Такеучи с вращающимися роторами (2-ая СНГ Межнаучная конференция "Единая теория мира и ее практическое применение". 20 21 сентября 1993, Петрозаводск. Россия прототип), получено теоретическое обоснование изменения веса вращающегося ротора применительно к японскому эксперименту. Сделан вывод точной формулы разности веса горизонтально вращающегося ротора, при этом теоретический расчет по ней хорошо согласуется с экспериментальными значениями. Приведены сравнительные графики. Показаны способ умножения антигравитации: путем использования многороторных систем, путем увеличения осевой длины ротора или их комбинацией, при этом в первом случае доказывається, что антигравитация увеличивается, как минимум, пропорционально квадрату количества роторов, а во втором она также пропорциональна квадрату осевой длины ротора.

В известном гравиинерционном двигателе, при относительном вращении роторов 4 (фиг. 1) любые два диаметрально противоположные относительно вала 3 роторы оказываются вращающимися противоположно друг другу. Это положение справедливо и для горизонтальной плоскости проходящей через ось вала 3, поэтому относительно вертикальной оси симметрии, проходящей через ось вала 3, появится и будет постоянно поддерживаться разность веса роторов 4, которая заставляет вал 3 вращаться. Крутящий момент на валу 3 пропорционален радиусу R и, как минимум квадрату количества вращающихся роторов 4. Под действием разности веса рабочий ротор начнет раскручиваться, увеличивая свою мощность неограниченно. Если к валу 3 приложить равную мощность сопротивления нагрузки, то скорость вращения стабилизируется.

Наилучший вариант исполнения машины, когда в качестве роторов 4 используются

инерционные аккумуляторы без потерь на трение. Современный уровень технологии позволяет изготавливать такие. При этом, одновременно с изготовлением, необходимо производить раскручивание (активирование) роторов и их отбор по допуску на требуемый разброс кинетического момента.

Как промежуточный вариант (ухудшенный) исполнения машины, если использовать уже существующие аккумуляторы, например, электромаховичные и раскручивать их на месте эксплуатации двигателя от вспомогательного источника питания. В этом случае требования к допуску на разброс кинетического момента те же, что и в предыдущем случае, но ввиду увеличения дестабилизирующих факторов (разброс температур, геометрия обмоток и др.) может понадобиться средство синхронизации вращения роторов 4. Такие средства хорошо известны, поэтому не показаны. Можно использовать для этих целей, (например, авт. св. СССР N 1723640, N 02 К 19/06; авт. св. СССР N 1723533, G 01 R 23/00; авт. св. СССР N 1714783, H 02 P 7/42 и др.

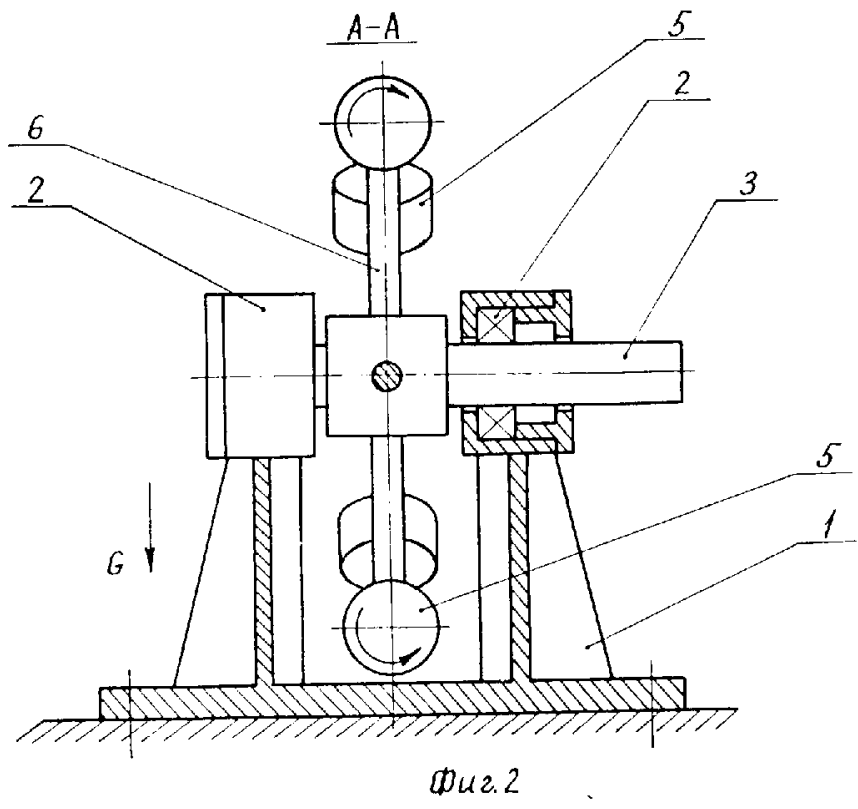
Формула изобретения:

1. Гравиинерционный двигатель, включающий основание с опорами, в которых установлен вал с рабочим ротором с возможностью вращения, отличающийся тем, что рабочий ротор содержит систему вспомогательных роторов, радиально закрепленных с валом с возможностью свободного и синхронного вращения относительно него, причем ось вращения каждого расположена тангенциально, а направление вращения относительно траектории его центра одинаковое для всех упомянутых роторов, при этом рабочий ротор расположен вертикально.

2. Двигатель по п. 1, отличающийся тем, что в качестве вспомогательного ротора применяется электромаховичный аккумулятор.

3. Двигатель по п. 2, отличающийся тем, что он снабжен средством для синхронизации вращения вспомогательных роторов.

RU 2080483 C1



RU 2080483 C1