



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 104088764 A

(43) 申请公布日 2014. 10. 08

(21) 申请号 201410270888. 0

(22) 申请日 2014. 06. 10

(71) 申请人 陈群

地址 414200 湖南省岳阳市上太子庙 16 号 3
单元 2 楼东

(72) 发明人 陈群

(51) Int. Cl.

F03G 3/00 (2006. 01)

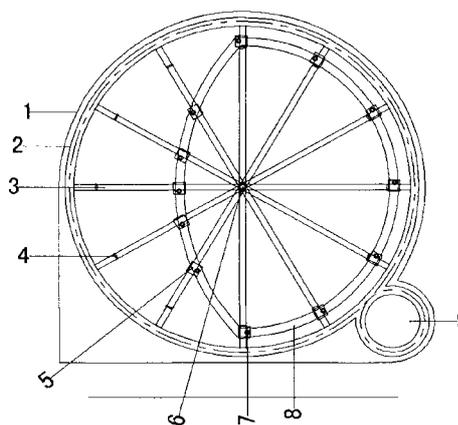
权利要求书1页 说明书1页 附图1页

(54) 发明名称

重心偏移动力机

(57) 摘要

一种重心偏移动力机, 以驱动轮外圈设有的齿轮带动输出轮转动, 驱动轮内均匀交叉分布多组相同的连接杆, 外壳两侧各设有一相同跑道, 滑杆、滑块和滑杆上所加重物受跑道的限制下在连接杆上移动来改变它们到主一轴的距离, 使驱动轮重心偏移而朝同一方向点动。



1. 一种动力机机械：主轴固定在机壳里，驱动轮在主轴上转动相接，连接杆两端与驱动轮外圈、中间与轮心分别固定相接，连接杆上设有定位器，滑块与连接杆滑动相接，滑杆过滑块、两端分别受跑道限制滑动，跑道在机壳的两内侧，驱动轮输出轮相齿合。

2. 权利要求所叙跑道其特征是：它的轨迹是由一段半圆弧和一段与该半圆弧同一玄、高小于半圆弧半径的弧组成的圈。

重心偏移动力机

所属技术领域：

[0001] 本发明涉及一将地球对物体的引力能，转变成机械能的装置。

背景技术：

[0002] 目前利用地球引力能转变为机械能属未开发阶段。

发明内容：

[0003] 为了实现引力能转变为机械能，设置一驱动轮带动输出轮转动，该驱动轮是利用物体自身重量在杠杆的作用下产生的力作用在它的同一边，使它重心保持偏移而转动。

[0004] 本发明解决的技术问题所采用的技术方案是：驱动轮在两机壳之间，与固定在机壳中间的主轴转动连接；两机壳内侧各设一跑道，它的轨迹是由一段半圆弧和一段与该半圆弧同一玄、玄在主轴水平垂直线上、高小于半圆弧半径的弧组成的圈；在驱动轮内，均匀交叉的分布多组相同的一根或多根为一组的连接杆，连接杆中间与驱动轮轮心、两端与驱动轮外圈分别固定相连接；在连接杆上与跑道高点和低点相对应的位置设置一定位器；在每根连接杆上隔轮心各设置一滑块，滑块与连接杆活动连接，滑块与滑杆固定相连，滑杆上加装重体，两端与跑道滑动连接。当滑块在随连接杆绕主轴转动的同时，也受到滑杆在跑道上移动的限制，让滑块、滑杆和滑杆上所加重物到主轴的距离得到有序改变，使连接杆以主轴为中心点的两边重心保持偏移。连接杆在非水平垂直的状态下就形成一根杠杆，当滑块移动到高点位置时就被定位器锁住，此时滑块、滑杆和所加重物的重量全附着于此处，当滑块运动到低点时，定位器解开，滑块又能沿跑道在连接杆上移动。在一组连接杆完成一次做功期间，其它均匀分布于驱动轮内的连接杆相继进入做功状态，这样驱动轮就不停的转动而持续动力输出。

[0005] 本发明的有益效果是：可以将地球对物体的引力能，转变成可持速使用的机械能。

附图说明：

[0006] 本附图是结构示意图

[0007] 下面结合附图和实施例对本发明进一步说明：

[0008] 图中 (1) 机壳 (2) 驱动轮 (3) 连接杆 (4) 定位器 (5) 滑块 (6) 主轴 (7) 滑杆 (8) 跑道 (9) 输出轮。

在附图中跑道 (8) 设置在两机壳 (1) 的内侧，主轴 (6) 与机壳 (1) 固定连接，驱动轮轮心与主轴 (6) 转动相接，连接杆 (3) 两端与驱动轮 (2) 外圈固定相连接，中间固定连接驱动轮 (2) 的轮心，在连接杆 (3) 上与跑道 (8) 上下点相对应之处设一定位器 (4)，轮心与主轴 (6) 转动相接，滑块 (5) 在连接杆 (3) 上滑动相接，滑杆 (7) 过滑块 (5)、两端与跑道 (8) 滑动连接，每根滑杆 (7) 上加装相同的重体，驱动轮外圈上设有齿轮，与输出轮相啮合。

