

RÉPUBLIQUE FRANÇAISE

INSTITUT NATIONAL  
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE

PARIS

(11) N° de publication :  
(A n'utiliser que pour les  
commandes de reproduction).

**2 492 606**

A2

**DEMANDE  
DE CERTIFICAT D'ADDITION**

(21)

**N° 80 22353**

Se référant : au brevet d'invention n° 80 21799 du 13 octobre 1980.

(54) Moteur magnétique.

(51) Classification internationale (Int. Cl.<sup>3</sup>). H 02 K 53/00; H 02 N 11/00.

(22) Date de dépôt ..... 20 octobre 1980.

(33) (32) (31) Priorité revendiquée :

(41) Date de la mise à la disposition du  
public de la demande ..... B.O.P.I. — « Listes » n° 16 du 23-4-1982.

(71) Déposant : BOUDET Roger Nicolas, résidant en France.

(72) Invention de : Roger Nicolas Boudet.

(73) Titulaire : *Idem* (71)

(74) Mandataire :

Certificat(s) d'addition antérieur(s) :

( Addition à la description de la demande de brevet n° 80 21799 du 15/10/80 )

Afin d'obtenir le maximum de puissance du moteur magnétique, il faut multiplier le nombre des parallélépipèdes qui sont devant chaque plan aimanté. mais ces parallélépipèdes ne se déplacent qu'en tournant autour d'un axe. Chacun d'eux doit donc être relié à un axe, qui lui-même suivra le déplacement de son parallélépipède devant le plan aimanté.

Pour obtenir cela, une tige traverse le centre de l'ensemble constitué par les plans aimantés. A chaque extrémité de cette tige se trouve un anneau mobile qui porte six petits axes sur lesquels se placent les extrémités de six barres ( figure 1 ), reliées chacunes à un parallélépipède ( figure 2 et 3 ).

Cet anneau est rattaché à une roue pouvant tourner autour de la tige, et comprenant six fentes dans lesquelles passent les six barres ( figure 4 ). Les déplacements des parallélépipèdes entraîne cette roue qui recueille le mouvement mécanique, et entraîne à son tour l'anneau qui fait tourner les points d'attache des barres.

Les deux ensembles situées de part et d'autre des plans aimantés, formés de six parallélépipèdes, d'une roue, d'un anneau, ( et des rails qui guident les parallélépipèdes ), peuvent se déplacer le long de la tige autour de laquelle ils tournent. De cette façon, les parallélépipèdes subissent plus ou moins l'effet magnétique des plans aimantés, et tournent donc plus ou moins vite. Au-delà d'un certain éloignement, les parallélépipèdes ne bougent plus, et le moteur s'arrête. ( figure 5 )

Pour que la plus grande partie possible du déplacement des parallélépipèdes soit producteur de mouvement, les plans aimantés sont plus longs que haut. De cette façon, les déplacements verticaux, en sens contraire, de deux parallélépipèdes, qui ne produisent aucun travail, ont lieu pendant que quatre autres parallélépipèdes se déplacent devant les plans aimantés. ( figure 6 )

Les plans et les parallélépipèdes sont disposés de telle façon, par rapport à leur polarisation, que les deux ensembles situés de part et d'autre des plans aimantés tournent en sens inverse.

REVENDICATIONS

( Addition aux revendications de la demande de brevet n° 80 21799 du 12/10/80 )

- 1) Moteur selon la revendication 1 du brevet principal, utilisant une propriété des champs magnétiques des aimants permanents comme source d'énergie, caractérisé en ce que, de chaque côté des plans aimantés, six parallélépipèdes aimantés fonctionnent simultanément.
- 5 2) Moteur selon la revendication 1, caractérisé en ce que les mouvements des parallèleslipipèdes sont recueillis sur une roue tournant autour d'une tige passant au milieu des plans aimantés.
- 10 3) Moteur selon la revendication 1, caractérisé en ce que l'accélération, la décélération et l'arrêt sont provoqués par le déplacement des deux ensembles mobiles le long de la tige, selon la revendication 2.

1/2

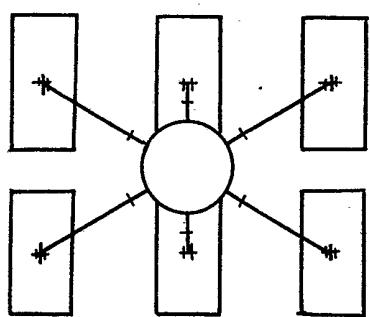


FIG. 1

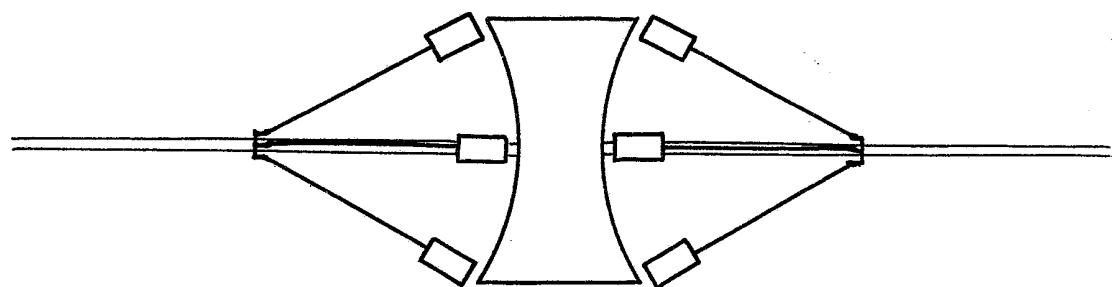


FIG. 2      Coupe horizontale

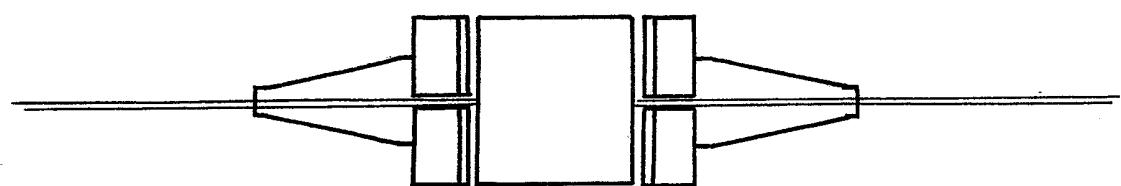


FIG. 3      Coupe verticale

2/2

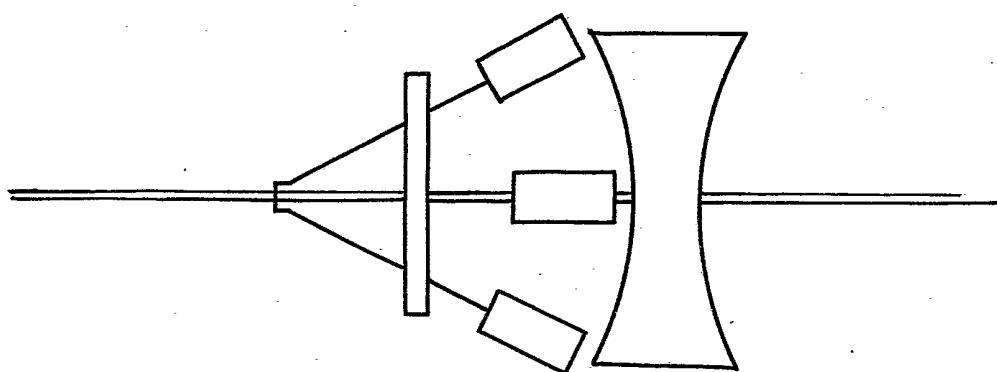


FIG. 4

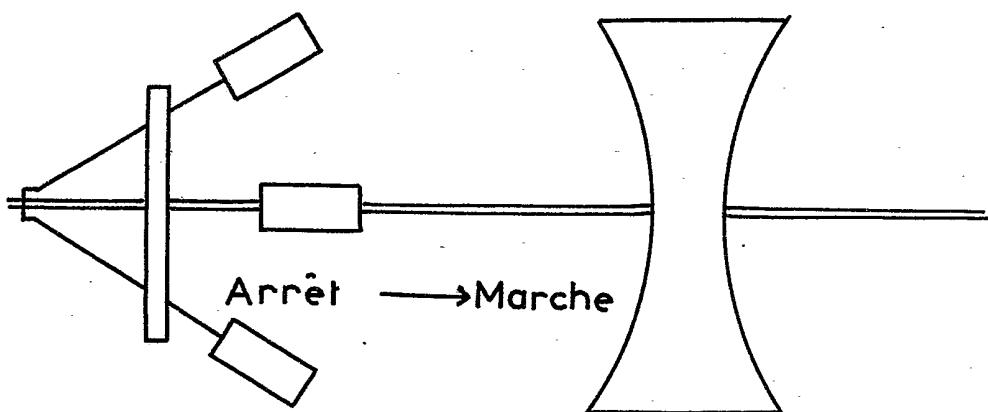


FIG. 5

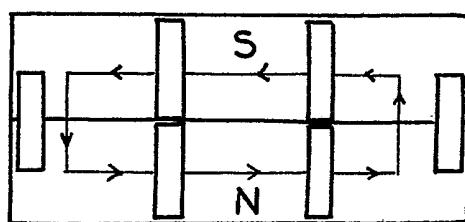


FIG. 6