

## Le chapitre 2: Déplacer a Battu Systèmes

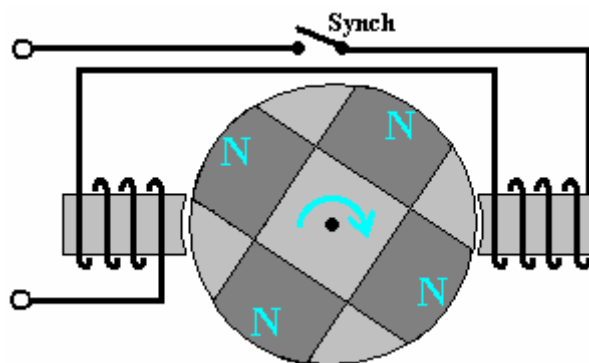
Il y a trois catégories d'a battu système et nous considérerons chacun dans tour. Ce sont des systèmes promenade - battus, le branchement d'énergie a battu systèmes et gravité énergie libre qui bat systèmes. Ici nous regarderons systèmes où une pulsation électrique est utilisée pour causer l'appareil pour opérer en créant un champ aimanté temporaire causés par courant électrique qui coule à travers une bobine ou "électro-aimant" comme il est souvent appelé. Beaucoup de ces systèmes est plutôt subtil dans le chemin qu'ils opèrent. Un exemple très célèbre de ceci est:

### L'Adams Moteur/Générateur.

Robert Adams tardif, un ingénieur électrique de Nouvelle Zélande a conçu et a construit des plusieurs variétés de moteur électrique qui utilise des aimants permanents sur le rotor et a battu électro-aimant sur le cadre du moteur (a appelé le " stator " parce qu'il ne déplace pas). Il a trouvé que si ils avaient été configurés correctement, alors la production de ses moteurs a dépassé leur pouvoir de l'entrée par une grande marge (800%).



Le diagramme de son moteur projeté de montrer le principe du fonctionnement de base est montré ici:



Si un moteur est construit comme ceci, alors il travaillera le plus certainement mais il n'atteindra jamais 100% efficacité a laissé dépasser la 100% marque seul. C'est avec une configuration spécifique qui est rendue public presque jamais seulement que les hauts chiffres de la performance peuvent être accomplis. Pendant que Robert a montré plusieurs configurations différentes pour éviter confusion je décrirai et expliquerai juste d'eux. Je suis endetté à plusieurs des amis de Robert et collègues pour les renseignements suivants et je devrais aimer exprimer mon grâce à ils pour leur aide et supporte dans vous apporter ces renseignements.

D'abord et surtout, la haute performance peut être accomplie avec l'usage intelligent de bobines de la collection du pouvoir seulement. Ces bobines ont besoin d'être placés correctement et leur collection du pouvoir a restreint à seulement un très court arc d'opération en les connectant à, et les déconnecter de, le circuit de la production à seulement le bon instant afin que l'EMF arrière a produit quand les arrêts de l'attraction courants, réellement contribue à la promenade du rotor, en l'allant vite sur lui est chemin et élever l'efficacité totale du moteur/générateur dans son ensemble.

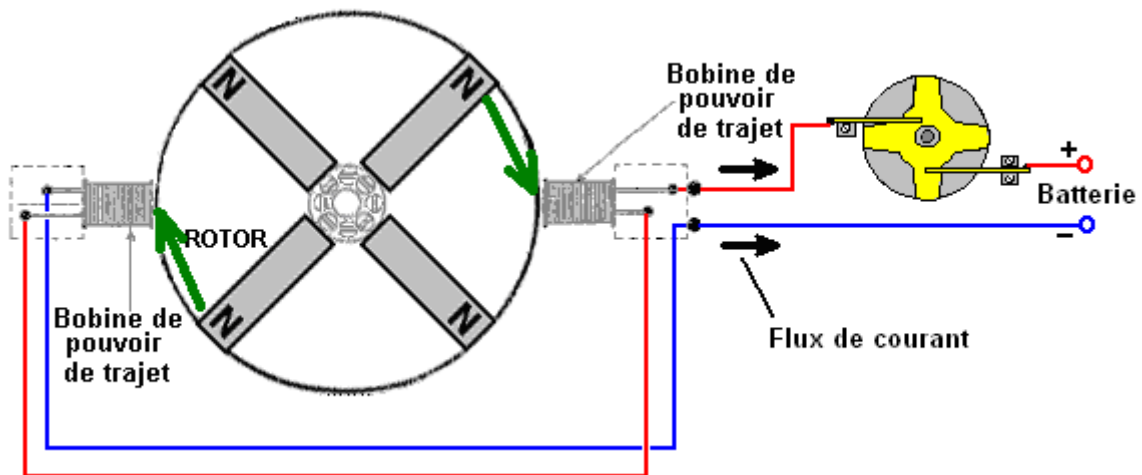
Ensuite, la forme des aimants utilisée est important comme la longueur à proportion de la largeur de l'aimant change le modèle de lui est des champs aimantés. Dans opposition directe au diagramme montrée au-dessus, les aimants ont besoin d'être plus long que leur largeur beaucoup (ou dans le cas d'aimants cylindriques, beaucoup de plus long que leur diamètre).

Plus loin, beaucoup d'expérimentation a montré que la dimension et forme des électro-aimant et bobines du production ont une influence majeure sur la performance. La région en colère d'un groupe du coeur des bobines du production devrait être quatre fois cela de la région en colère d'un groupe des aimants permanents dans le rotor. Le revers est vrai pour les coeurs des bobines de la promenade comme leurs coeurs devrait avoir une région en colère d'un groupe de seulement un quart de l'aimant du rotor région croix - d'un groupe.

Un autre point qui n'est jamais mentionné presque est le fait que les grands gains du circuit ne seront pas accomplis à moins que le voltage de la promenade soit haut. Le minimum devrait être 48 volts mais le plus haut le voltage, le plus grand le gain d'énergie, donc voltages dans les 120 volts (a rectifié le voltage des principaux Américain) à 230 volts (a rectifié le voltage des principaux ailleurs) devrait être considéré. Les aimants Neodymium ne sont pas recommandés pour les voltages de la promenade sous 120 volts.

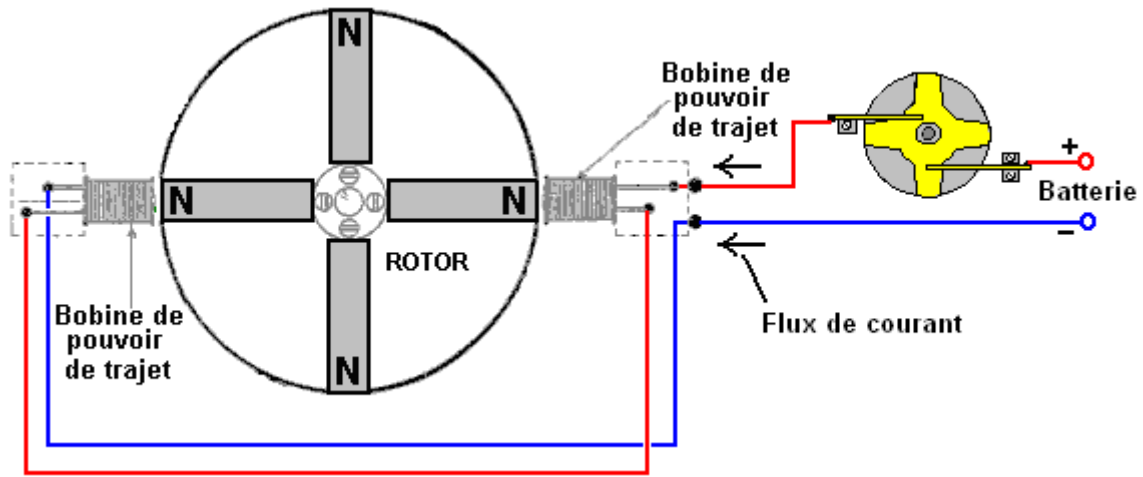
Il y a plusieurs étapes importantes dans la façon dont le moteur / générateur Robert Adams fonctionne et il est important que vous compreniez chacune des étapes.

**Étape 1:** Un aimant du rotor est attiré par le noyau de fer d'un électro-aimant " drive " du stator. À mesure qu'il se rapproche de l'électroaimant d'entraînement, les lignes de force magnétique provenant de l'aimant du stator se déplacent à travers la bobine d'électroaimant d'entraînement. Cela génère un courant électrique dans la bobine d'électroaimant d'entraînement et ce courant est renvoyé à la batterie qui alimente le moteur / générateur :



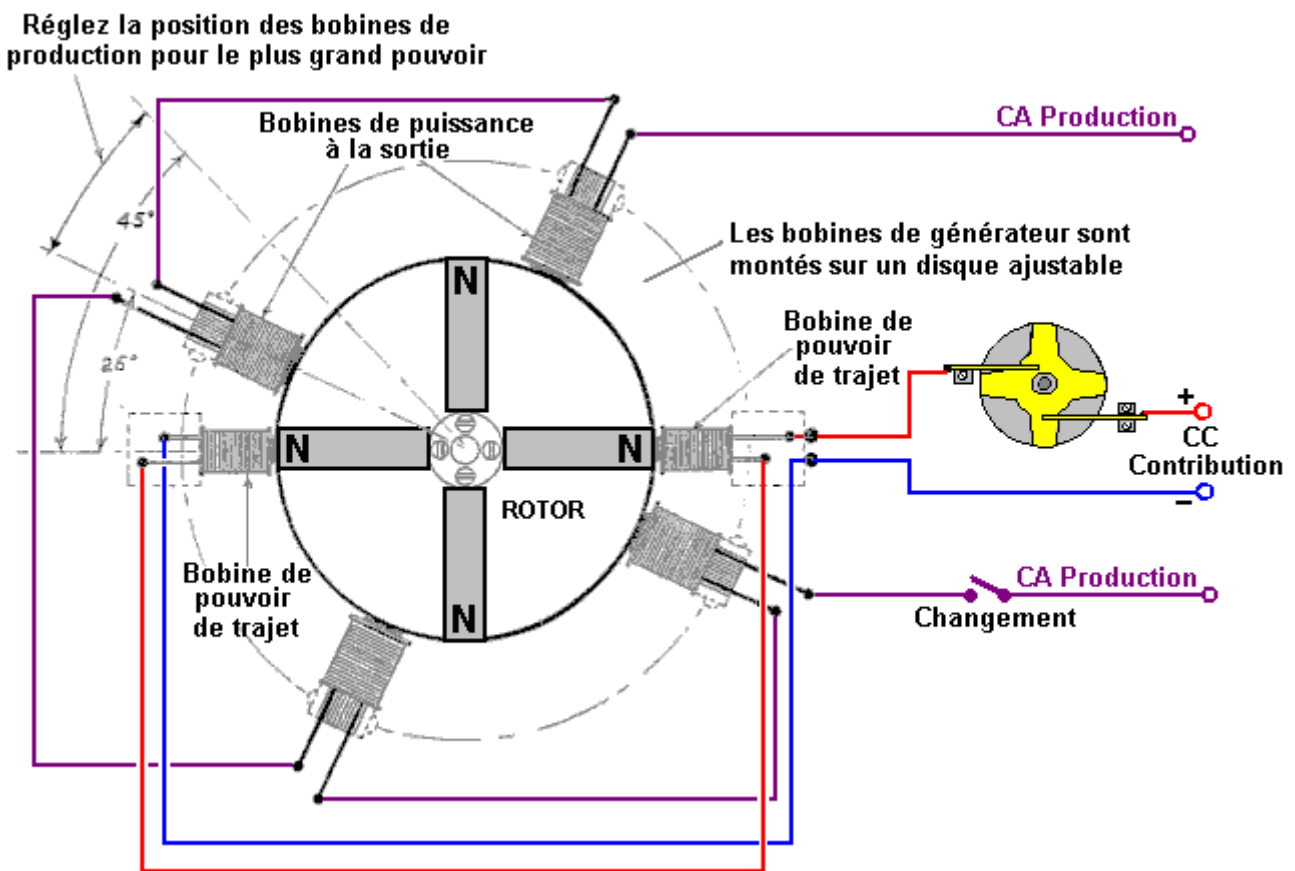
Notez que le mouvement du rotor est provoqué par les aimants permanents étant attirés aux noyaux de fer des électro-aimants d'entraînement et **non** par n'importe quel courant électrique. Le flux électrique retourne dans la batterie et est provoqué par le mouvement du rotor qui à son tour est provoqué par les aimants permanents.

Étape 2: Lorsque le rotor tourne assez loin, les aimants s'alignent exactement sur les noyaux des électroaimants d'entraînement. Le rotor continue de tourner en raison de son inertie, mais si nous ne faisons rien, l'attraction de l'aimant du rotor vers le noyau de l'électroaimant agira pour le ralentir et ensuite le ramener au noyau de la bobine d'entraînement. Nous voulons éviter cela, donc nous injectons une petite quantité de courant dans les bobines d'électroaimants - juste assez de courant pour arrêter la traînée arrière des aimants du rotor. Ce courant **NE doit PAS** repousser les aimants du rotor, il suffit juste d'empêcher le ralentissement du rotor :



**Étape 3:** Lorsque l'aimant du rotor s'est suffisamment éloigné, le courant envoyé aux électroaimants d'entraînement est coupé. Comme avec n'importe quelle bobine, lorsque le courant est coupé, une grande pointe de tension inverse est générée. Cette pointe de tension est rectifiée et renvoyée à la batterie.

Le système produit jusqu'à présent un rotor tournant pour très peu de courant consommé par la batterie. Mais nous voulons que le système nous fournisse une sortie électrique en excès, donc pour cela, quatre électro-aimants supplémentaires sont ajoutés autour du rotor. Ces bobines de sortie sont montées sur un disque non magnétique qui peut être tourné pour ajuster l'écart entre les bobines d'entraînement et les bobines de sortie. Comme les aimants du rotor, les bobines de sortie sont espacées régulièrement autour de la circonférence du rotor à des intervalles de 90 degrés :



**Étape 4:** Étonnamment, les bobines de sortie sont désactivées la plupart du temps. Cela semble fou, mais ce n'est certainement pas fou. Lorsque les bobines de sortie sont déconnectées, les aimants du

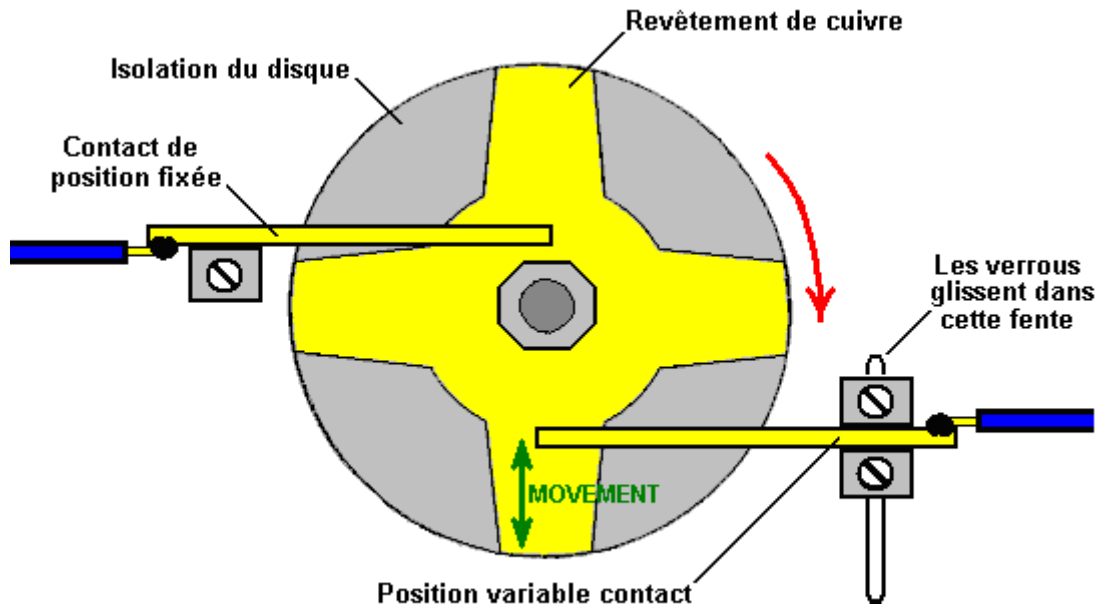
rotor qui se rapprochent génèrent une tension dans les enroulements de la bobine de sortie, mais aucun courant ne peut circuler. Comme aucun courant ne circule, aucun champ magnétique n'est généré et donc les aimants du rotor tirent directement vers les noyaux de fer de la bobine de sortie. La tension maximale de la bobine de sortie est lorsque les aimants du rotor sont alignés avec les noyaux de la bobine de sortie. A cet instant, l'interrupteur de sortie est fermé et une forte impulsion de courant est prélevée puis le commutateur est à nouveau ouvert, coupant le courant de sortie. L'interrupteur de sortie est fermé pour seulement trois degrés de la rotation du rotor et il est de nouveau éteint pour les quatre-vingt-sept degrés suivants, mais l'ouverture de l'interrupteur a un effet majeur. L'interrupteur ouvert coupe le courant circulant dans les bobines de sortie et cela provoque un pic majeur de tension inverse provoquant un champ magnétique majeur qui pousse le rotor sur son chemin. Cette pointe de tension est rectifiée et renvoyée à la batterie.

La rectification de toutes les impulsions de tension de réserve possibles, comme décrit, renvoie 95% du courant de commande à la batterie, ce qui en fait un moteur / générateur extrêmement efficace. Les performances peuvent être encore améliorées en faisant tourner l'ensemble des bobines de sortie pour trouver leur position optimale, puis en verrouillant le disque en place. Lorsqu'il est correctement configuré, ce générateur a un courant de sortie huit fois supérieur au courant d'entrée.

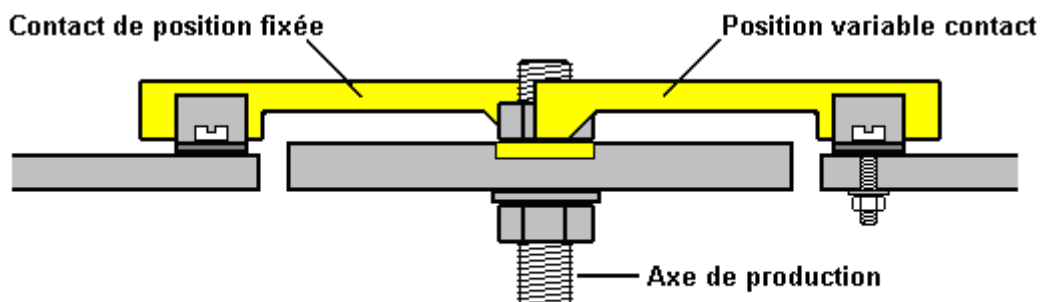
L'avis que les coeurs des " bobines de production du générateur " sont plus larges que les coeurs des bobines de la promenade beaucoup. Aussi observez les proportions des aimants où la longueur est plus grande que la largeur ou diamètre beaucoup. Les quatre windings du générateur sont montés sur un disque seul qui leur permet d'être déplacé à travers un angle pour trouver la place du fonctionnement optimum avant qu'être enfermés dans place et les deux bobines de la promenade soit monté séparément et a tenu clair du disque. Remarquez aussi que les bobines de production du pouvoir sont comparées à leur longueur beaucoup plus largement que les bobines de la promenade sont. C'est un trait pratique qui est expliqué dans plus grand détail plus tard.

L'entrée DC est montrée passer à travers le contactor fait sur commande de Robert changez qui est monté sur l'arbre du moteur/générateur directement. C'est un changement mécanique qui permet un réglable Sur / Fermé proportion qui est connu comme la " Proportion " Marque/Espace ou, si le " Sur " période est d'intérêt particulier, le " Cycle " du Devoir. Robert Adams indique que quand le moteur court et a été ajusté à lui est performance optimum, alors la proportion Marque/Espace devrait être ajustée pour minimiser le Sur période et idéalement le descend jusqu'à approximativement 25% afin que pour trois quarts du temps, le pouvoir de l'entrée est éteint réellement. Il y a des plusieurs façons de qui accomplissent cet aiguillage en portant encore un tour très tranchant et éteint du pouvoir.

Robert a considéré aiguillage mécanique du courant de la promenade pour être une très bonne option bien qu'il n'ait pas été opposé à utiliser le contact pour propulser un transistor faire l'aiguillage réel et ainsi réduire le courant à travers les contacts mécaniques par un facteur majeur. Ses raisons pour sa préférence pour aiguillage de la mécanique sont qu'il donne l'aiguillage très brusquement, besoins aucun pouvoir électrique le faire opérer et il permet à courant de couler dans les deux directions. Le courant courant dans deux directions est important parce que Robert a produit des plusieurs façons de qui obtiennent que le moteur renvoie le courant dans la pile impérieuse, en lui permettant de conduire le moteur pour les longues périodes sans baisser son voltage à tout à peine. Sa méthode préférée de changer est montrée ici:



**LE CHOIX DU MOMENT DU MÉCANISME - VUE SUPÉRIEURE**

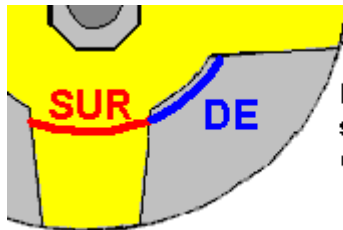


**LE CHOIX DU MOMENT DU MÉCANISME - PROFIL**

Cet équipement de l'aiguillage opère comme suit: Le disque du réglage est verrouillé à l'arbre de la promenade du moteur et sa place solidement soyez mis afin que le changement électrique sur se produit quand l'aimant du rotor est aligné avec le coeur de la bobine de la promenade exactement. L'ajustement de ce réglage est fait en défaisant la fermant à clé noix, en tournant le disque très légèrement et serrant encore le disque dans place. Une machine à laver de la source est utilisée pour garder l'assemblée serré quand l'appareil court. Le disque a un morceau en étoile de drap cuivre mis dans sa surface et deux argent - penché, " arment " les brosses " glissent à travers la surface de l'étoile cuivre.

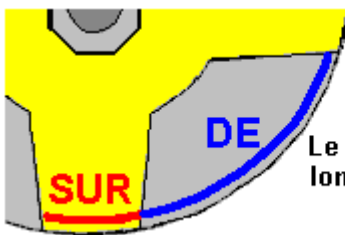
Une de ces deux brosses est arrangée dans place et glisse à travers le cuivre brille près l'arbre de la promenade, en faisant un rapport électrique permanent à lui. La deuxième brosse glisse ou bien sur la surface de la non - conduite du disque et alors sur le bras de la conduite du cuivre. La deuxième brosse est montée afin que sa place peut être ajustée et, parce que le cuivre arme bougie de qui change la proportion le " Sur " le temps au " Fermé " temps. L'aiguillage réel est accompli par courant qui coule à travers la première brosse, à travers le bras cuivre et alors à travers la deuxième brosse. La brosse arme montré dans le diagramme au-dessus comptez sur l'élasticité du bras cuivre pour faire une bonne brosse rapport électrique à - cuivre. Il peut être préféré utiliser un bras de la brosse rigide, peut être le pivoté et peut être utilisé une source pour assurer un très bon contact entre la brosse et les cuivre brillent à tous moments.

L'ajustement du Sur à Fermé temps, ou " Proportion " Marque/Espace ou " Cycle " du Devoir comme les gens techniques le décrivent, pourrait faire avec quelque description peut-être. Si la brosse mobile est placée près le centre du disque, alors, à cause de l'effilement du cuivre arme, la partie du disque de la non - conduite sur qu'il glisse est plus courte et la partie de la conduite cuivre arment avec qu'il connecte est plus long, comme les deux trajectoires glissantes sont au sujet de la même longueur, le courant est sur pour au sujet de la même longueur comme c'est fermé, en donnant une proportion Marque/Espace d'approximativement 50% comme montré ici:



**Le sentier SUR est de la même longueur que le sentier DE et donc le rapport de Marque/Espace est environ 50 %**

Si, au lieu, la brosse mobile est placée près le bord extérieur du disque, alors à cause de l'effilement du bras cuivre, le Sur trajectoire est plus court et la non - conduite Fermé trajectoire est plus longue beaucoup, en étant approximativement trois fois aussi long que le Sur trajectoire, donner une proportion Marque/Espace d'approximativement 25%. Comme la brosse mobile peut être placée entre ces deux extrêmes n'importe où, la proportion Marque/Espace peut être mise à toute valeur de 25% à 50%.

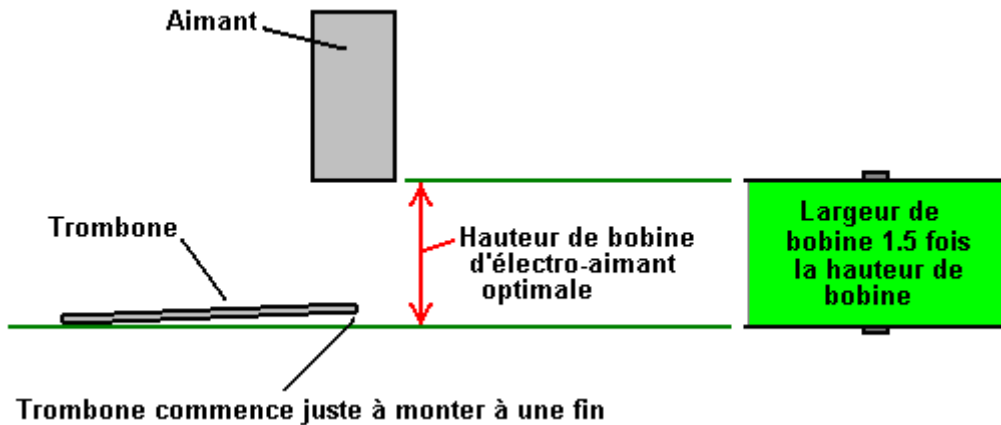


**Le sentier SUR est plus court et le sentier DE est beaucoup plus long et donc le rapport de Marque/Espace est environ 25 %**

Les deux brosses peuvent être sur le même côté de l'arbre de la promenade ou sur les côtés du contraire comme montré. Un trait important est que les brosses touchent dans une place où la surface du disque est toujours directement en mouvement loin de l'installation de la brosse, en causant toute résistance d'être le long du bras directement et ne donnant aucun charger sur la brosse obliquement. Le diamètre de l'appareil est un pouce habituellement (25 mm) ou plus peu.

Vous remarquerez aussi que la production est changée bien que le diagramme ne donne pas toute indication de comme ou quand cet aiguillage a lieu. Vous remarquerez que le diagramme a des angles marqués sur lui pour le positionnement optimum du production enroule, bien, un Adams entrepreneur du Moteur avec un forum ID de " Maimariati " qui a accompli un Coefficient De Performance (" COP ") de 1,223, a trouvé que l'aiguillage optimum pour son moteur est Sur à 42 degrés et Fermé à 44.7 degrés. Cette 2.7 partie du degré minuscule du tour du rotor donne une production du pouvoir substantielle et couper le courant de la production à ces causes du point l'EMF arrière des bobines pour donner une augmentation supplémentaire substantielle au rotor sur son chemin. Son pouvoir de l'entrée est 27.6 watts et son pouvoir de la production est 33.78 kilowatts

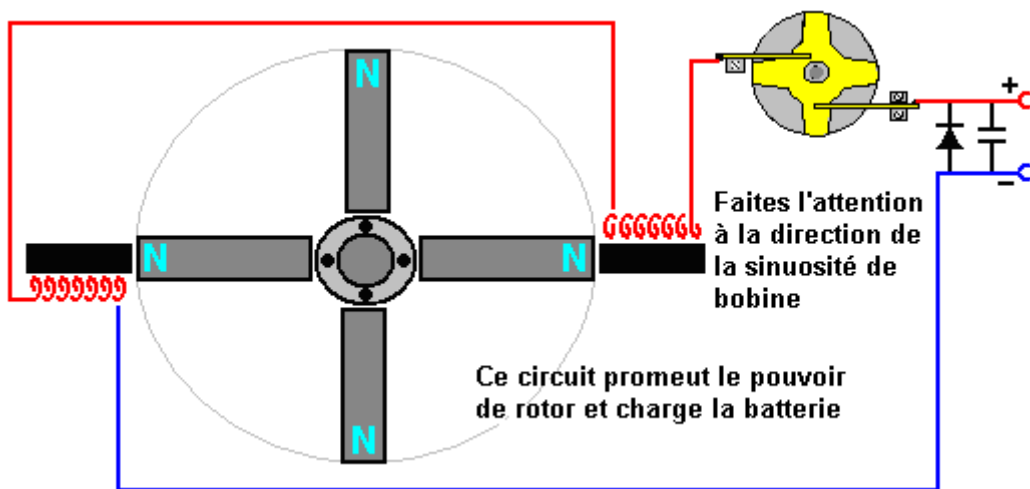
Maintenant pour quelques détails pratiques. Il est suggéré qu'une bonne longueur pour les bobines du production du pouvoir peut être déterminée en utilisant le "épreuve du trombone". Cela est fait en prenant un des aimants permanents utilisé dans le rotor, et mesurer la distance à que cet aimant commence à soulever une fin d'un 32 mm juste (1.25 pouce) trombone fermé la table. La longueur optimum de chaque bobine de fin terminer est exactement le même comme la distance à que le trombone commence à soulever.



La matière du coeur utilisée dans les électro-aimant peut être de plusieurs types différents qui incluent des matières avancées et des alliages tel que 'Somalloy ' ou ' Metglas'. Les proportions de la bobine du production du pouvoir sont importantes comme un électro-aimant devient de moins en moins efficace comme ses augmentations de la longueur, et finalement, la partie plus plus loin de la fin active une gêne peut être à l'opération efficace réellement. Une bonne forme de la bobine est une que vous n'attendriez pas, avec le bobine largeur être, peut-être 50% plus grand que la longueur de la bobine:

Contrairement à ce que vous attendriez, l'appareil sort dans énergie de l'environnement local mieux si la fin de la bobine du production est laissée non affecté par toute autre partie de l'appareil le plus loin du rotor et le même applique à l'aimant qui lui fait face. C'est, la bobine devrait avoir le rotor à une fin et rien à l'autre fin, c'est, aucun deuxième rotor derrière la bobine. La vitesse à que le voltage est appliqué à, et a enlevé de, les bobines sont très importantes. Avec le voltage très tranchant augmente et chutes, l'énergie supplémentaire est sortie du champ de l'énergie de l'environnement environnant. Si utiliser le transistor changer, alors l'IRF3205 FET a été trouvé pour être très bon et un conducteur convenable pour le FET est le MC34151.

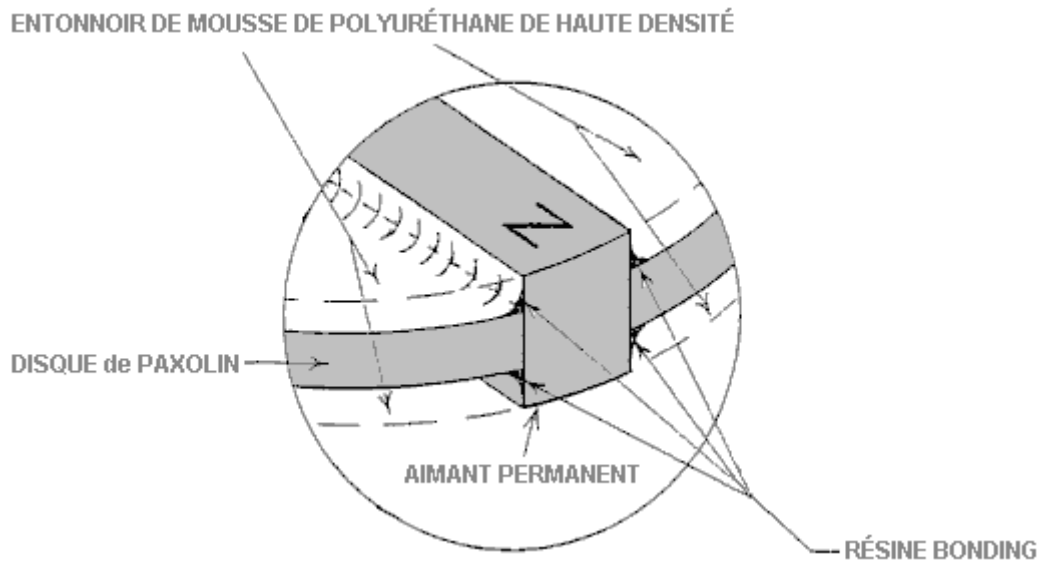
Si utiliser un semi-conducteur du Hall-Effect pour synchroniser le réglage, dites l'UGN3503U qui est très fiable, alors la vie de l'appareil du Hall-Effect est améliorée beaucoup s'il est fourni une 470 résistance de l'ohm entre lui et la ligne de la provision positive, et une 470 résistance de l'ohm semblable entre lui et la ligne négative. Ces résistances en série avec l'appareil du Hall-Effect efficacement "flotteur" il et le protège de pointes " de la provision - ligne.



Ici, deux électro-aimant sont conduits par la pile par le 4 bras commutator de Robert qui est monté sur l'arbre du rotor. Quelques-unes des recommandations données par Robert sont le contraire de ce que vous attendriez. Par exemple, il dit qu'une construction du rotor seule a tendance à être celui-là électriquement effectif où plusieurs rotors sont montés sur un arbre seul. Robert est contre l'usage de changements du roseau et il recommande de faire un de son commutators.

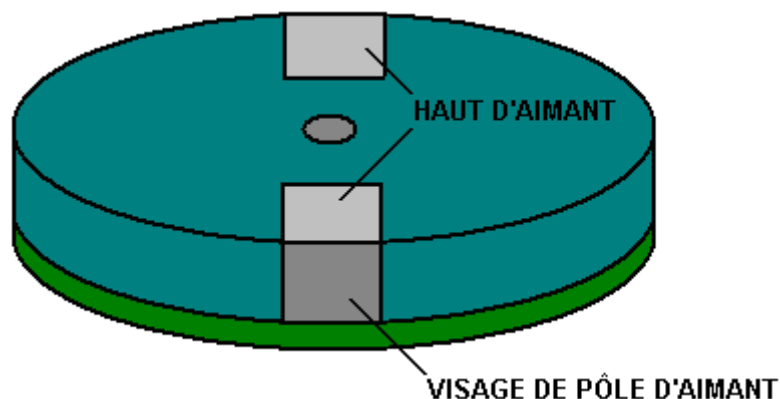
À une étape, Robert a recommandé l'usage de shims du transformateur standard pour construire les coeurs des électro-aimant. Cela a l'avantage que les bobines assorties pour tenir le windings de la

bobine sont disponibles aisément et peuvent encore être utilisées pour les bobines de production. Plus tard, Robert a balancé vers l'usage de coeurs solides de la vieille Série PO 3000 relais du téléphone et a dit finalement que les coeurs de l'électro-aimant devraient être du fer solide.

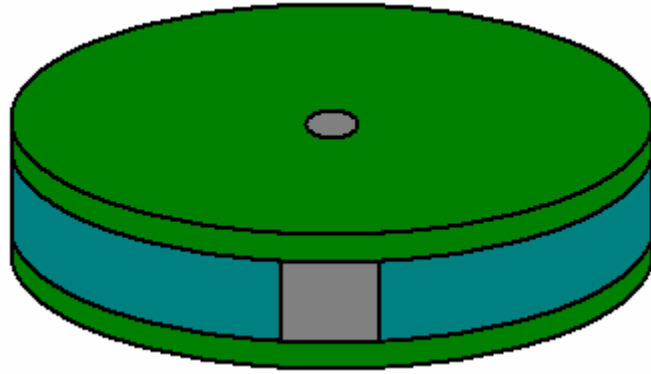


Les diagrammes présentés par Robert exposent les aimants localisés sur le bord du rotor et pointer des extérieurs. Si cela est fait, alors c'est essentiel que les aimants dans le rotor sont attachés sur au moins fermement cinq de leurs six visages et la possibilité d'utiliser une bague de non matière aimantée tel que bande du conduit autour de l'extérieur devraient être considérés. Ce style de construction le prête aussi à caréner le rotor en ayant une construction complètement solide, bien qu'il puisse être remarqué que le moteur courrait mieux et plus tranquillement s'il avait été joint dans une boîte qui avait la pompe à air hors de lui. Si cela est fait, alors il n'y aura aucune résistance de l'air et parce que le son ne peut pas traverser de vide, l'opération du quieter est liée pour résulter.

Pendant que cela peut sonner un morceau compliqué, il n'y a aucune raison pourquoi ce devrait être. Tout de qui sont eus besoin sont deux disques et un disque central qui sont l'épaisseur des aimants, avec fentes coupées dans il, la dimension exacte des aimants. L'assemblée commence avec le disque inférieur, aimants et disque central. Ceux-ci sont collés ensemble, probablement avec résine de l'epoxy, et cela tient les aimants sur quatre visages solidement comme montré ici:



Ici, les aimants sont attachés sur le visage inférieur, l'à droite et à gauche visages, et le visage de la perche inutilisé, et quand le disque supérieur est attaché, les visages supérieurs se sont aussi et là procurés est le minimum de turbulence de l'air quand les rotations du rotor:

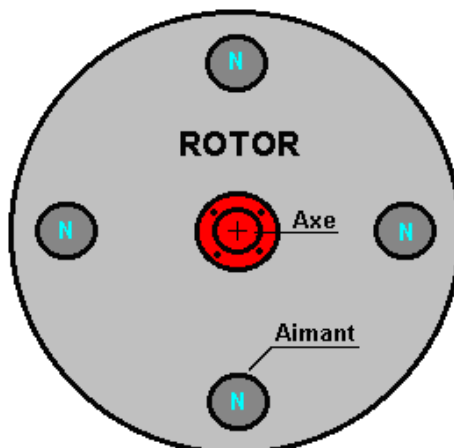


Il y a une " tache " sucrée pour le positionnement du production du pouvoir enroule et il sera trouvé habituellement que c'est deux ou trois millimètres loin du rotor. Si c'est le cas, alors il y aura la pièce pour une bande externe de bande du conduit sur le bord du rotor pour fournir la protection supplémentaire contre l'échec de la méthode de l'attachement de l'aimant.

Les versions puissantes du moteur/générateur ont besoin d'être joint dans une boîte du métal qui est earthed comme ils sont assez capables de produire un montant substantiel de haute fréquence agite qui peut endommager le matériel tel qu'oscilloscopes et créer intervention de la réception de la TÉLÉ. Il y aurait une amélioration dans performance probablement aussi bien qu'une réduction dans son si la boîte était étanche et avait la pompe à air hors de lui. Si cela est fait, alors il n'y aura aucune résistance de l'air comme le rotor file et depuis que le son ne traverse pas de vide, l'opération du quieter est possible.

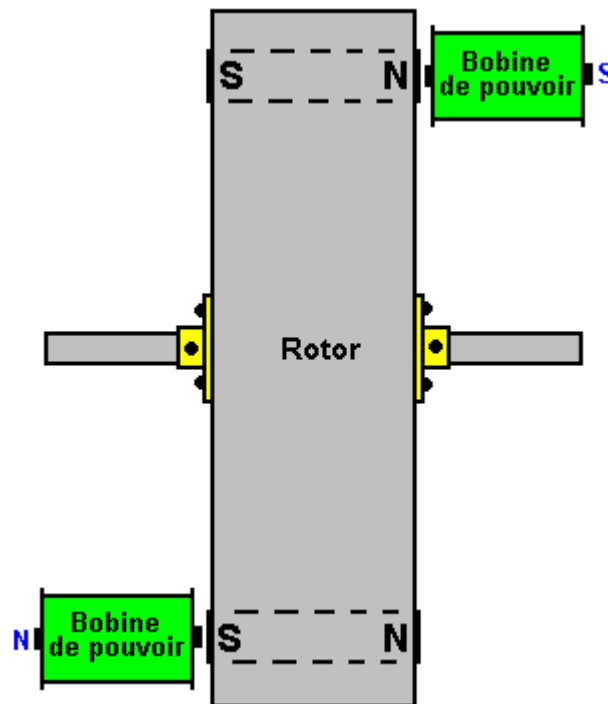
Les entrepreneurs du rotor expérimentés n'aiment pas les aimants radiaux appellent de construction à cause des insistances sur les attachements de l'aimant si les hautes vitesses du rotational sont atteintes. Il ne devrait pas avoir besoin d'être dit, mais c'est une exigence majeure pour garder bien vos mains loin du rotor évidemment quand le moteur court comme c'est parfaitement possible d'être blessé par le mouvement ultra-rapide si vous êtes insouciant. S'il vous plaît souvenez-vous que cette présentation ne doit pas être considérée pour être une recommandation que vous construisez ou utilisez tout appareil de cette nature et il doit être accentué que ce texte, dans commun avec le contenu entier de cet eBook, est projeté d'être pour les buts des renseignements seulement et aucunes représentations ou garanties sont impliquées par cette présentation. Si vous devriez décider à construction, épreuve ou usage tout appareil, alors vous faites à votre propre risque si tout à fait et aucune responsabilité n'attache à personne autrement si vous soutenez tout gentil de blessure ou dégât de la propriété par suite de vos propres actions.

À cause des insistances mécaniques causées pendant rotation, quelques constructeurs expérimentés sentent que les aimants devraient être enfoncés dans le rotor comme montré ici où ils sont bien gardés clair du bord d'un rotor qui est fait d'une matière dure. C'est afin que la bande externe de la matière prévient les aimants casser dégagé et devenir des projectiles ultra-rapides dangereux qui à meilleur détruirait les électro-aimant et à plus mauvais pourrait blesser quelqu'un tout à fait mal:



Il a besoin de s'être souvenu que les proportions des aimants sont pour la longueur de l'aimant pour être plus que le diamètre, donc dans cas comme ceci où les visages de l'aimant circulaires seront utilisés, les aimants seront cylindriques et le rotor a besoin d'avoir une épaisseur considérable qui dépendra des aimants qui sont disponibles localement. Les aimants devraient être un serré poussée - allé parfaitement dans leurs trous et a collé dans place solidement.

Robert Adams a utilisé ce style de la construction aussi. Cependant, si un arrangement comme ceci est utilisé, alors il y aura un substantiel obliquement traction sur le rotor comme il arrive à le coeur de l'électro-aimant, en ayant tendance à sortir les aimants du rotor.



C'est important que le rotor devrait être équilibré parfaitement et devrait être eu le montant minimum de porter frottement possible. Cela demande construction de la précision et ou bobine ou portées de la balle. Le style de la construction montré au-dessus a l'avantage distinct qu'il a une fin ouverte à l'aimant et les bobines et cela est cru pour faciliter l'afflux d'énergie de l'environnement dans l'appareil.

Ce peut être mon ignorance qui montre ici, mais j'ai un problème avec cette version. La difficulté comme je vois c'est que les magnet/core tirent et la promenade subséquente a poussé brusquement quand la bobine est propulsée, formez un " couple " de la rotation comme ils les deux essaient de tourner l'essieu dans la même direction. Cela place un chargement substantiel sur les portées de l'essieu, habituellement amplifiées par le rayon du rotor qui est plus grand que la distance du rotor aux portées de l'essieu. Cette charge sera dans le dizaines de kilogrammes gamme et sera appliquée et renverser peut-être quarante fois par seconde. À moi, cela paraît comme une charge de la vibration et est opposé à la " opération du rotor parfaitement équilibrée " qui est cherchée directement. L'arrangement de l'aimant radial généralement montré par Robert Adams n'a aucun de ce genre de charger à tout parce que les bobines sont en face de l'un l'autre exactement et leurs charges annulent l'un l'autre dehors exactement. Le choix est, bien sûr, jusqu'à l'entrepreneur et son estimation des avantages et inconvénients des styles différents de construction.

Robert Adams a produit quelques notes supplémentaires sur son conception moteur / générateur :

### **DE 1996 ADDENDUM AU ADAMS MOTEUR MANUEL**

Par le Dr Robert G. Adams, Nouvelle-Zélande.

Une fois la construction d'un générateur de moteur Adams est terminée et en cours d'exécution avec succès a été atteint, si le désir du lecteur de procéder à une analyse de l'efficacité, il doit utiliser des

instruments de mesure conventionnels AS GUIDE SEULEMENT. À ce point, je renvoie le lecteur à lire la section intitulée «Méthodes établies de test moteurs électrique et transformateur efficacité 'et d'autres informations pertinentes dans cette mise à jour. A la lecture de cette section, il deviendra clair pour le lecteur que l'enseignement de la mise en place de la thermodynamique et les procédures d'essai en utilisant l'instrumentation de mesure conventionnelle ne calculons pas la vérité, soit avec des moteurs classiques ou Adams Motor.

La question est - " comment toute revendication de dispositif électrique peut faire fonctionner autour de l'ordre de 70 - 90% d'efficacité et nécessitent une installation de refroidissement, que ce soit un moteur ou un transformateur, sans laquelle le dispositif se désintégrerait encore "

Si un moteur Adams peut fonctionner sur la charge à côté d'un moteur conventionnel de même calibre et, la charge pour la charge, à une température inférieure à la moitié de celle de la machine conventionnelle avec une cote d'efficacité revendiquée de 70-90%, alors le dispositif Adams être en marche autour de l'ordre de 3 fois supérieure à celle du moteur classique, et il est, en outre, pas à **émettre de l'énergie gaspillée** avec un ventilateur de refroidissement.

La bonne méthode pour tester un moteur à réluctance commutée est d'intégrer.,  $I_{av} \times E \times$  Commutation de la machine de fréquence en utilisant des instruments de mesure standard, le résultat de ce qui est souvent ironiquement très proche, sinon identique, avec des résultats des tests colorimétriques, et ceci est obtenu en utilisant l'équation première décrit dans le Manuel Adams Motor, ie,  $I_{av} \times E \times$  Durée de vie, corroborée par l'électricité Département Nouvelle-Zélande 1976 et Lucas Electrical Industries, Division de la recherche, Royaume-Uni 1976.

Si vous construisez un moteur Adams qui semble être en cours d'exécution bien et fonctionne sous charge sans faire chaud, soit autour de l'ordre de 20 - 15 degrés ou moins au-dessus ambiante de 20 degrés, alors il sera, si les calculs sont effectués correctement, être d'exploitation au-delà de l'unité.

Les analyses des tests calorimétrique, tel que décrit dans le présent addenda, est un exercice de longue haleine coûteux, est complexe à calculer et exige de l'expérience et des compétences considérables. Cette procédure est déconseillée à ceux qui ne sont pas très, très bien préparé avec les conditions ci-dessus.

## NOUVEAU SCIENCE

### LE MAGNET ADAMS SUPER-PUISSANCE MULTI-POLAR

J'ai depuis de nombreuses années, a théorisé l'existence de quatre pôles qui interagissent dans tout aimant. Il y a peu de doute que deux pôles dominant de ce qui est observé, et enseigné, dans les textes classiques.

Cependant, depuis ma découverte d'aimants d'ingénierie en formant quatre pôles - et, ce faisant, quadruplant l'énergie - sûrement un peu de lumière a été faite sur la théorie de l'existence de quatre pôles. Bruce Cathie et je vais examiner cette question plus lorsque le temps le permet.

Un aimant de forme rectangulaire ou cubique, lorsqu'il conçu dans la technologie Adams, devient un ensemble constitué de quatre pôles doubles, chaque face comportant un nord et un pôle sud, séparés par un vortex nul au centre de chacun des quatre pôles doubles, et toutes l'affichage des énergies similaires.

Ironie du sort, mais pas de façon inattendue, cet aimant super-bi-pôle est un complément très précieux pour de nouveaux progrès de la technologie Adams Motor. L'énergie se trouve sur les bords de chacune des quatre faces est très élevé de 25 pour cent de l'énergie totale de la face pleine.

Les présents laboratoire aimants sont environ trois quarts-de-pouce cube. Le bord de tout visage tiendra un acier de cinq kilogrammes ou un bloc de fer à la mi-air. Lorsque le visage plein de l'aimant est fixé au métal, une force d'au-delà 20 kg est nécessaire pour le retirer. Dans ma présentation à la Conférence NEXUS, je conseillai des tests seraient effectués ce mois-ci afin de déterminer la charge

nécessaire pour retirer l'aimant.

L'aimant de la taille est fixée à une plaque d'acier sur une poutre de plafond et, à l'aide d'une chaîne, un bloc de 15 kg a été attaché à lui; puis un bloc de 4,7 kg a ajouté avec une corde en nylon; puis un autre bloc de 200 grammes a été fixé; puis, un quatrième bloc de 200 grammes. L'aimant toujours suspendue rapide, a été ajouté un bloc de 100 grammes; puis ... attendez qu'il ... CRASH au sol. L'aimant était encore attaché à son ancrage sur le toit-arbalétrier!

Un aimant, environ trois-quarts-de-pouce cube, pesant seulement 60 grammes. capable de maintenir un poids au-delà de 20 kg à la mi-air. 333.333 fois son propre poids? Est-ce que ce dernier à avoir some-thing d'un effet sur les esprits ignorants fermés de la science conventionnelle?

La façon maintenant doit sûrement être clair que l'énergie espace / gravité via des forces électromagnétiques d'aimants permanents est impossible ni difficile à exploiter. Les énergies espace / gravitaires sont propres, non-épuisable et libre. La technologie Adams a prouvé et ne laisse aucun motif de litige.

sacro-saintes théories d'Einstein de la relativité, et les lois de la thermodynamique, sont les aberrations les plus remarquables et inexplicables jamais enregistrés dans l'histoire scientifique. Ces faux enseignements draconiennes ont contribué à entraver le processus de la science vers le libre, l'énergie propre.

### **THÉORIE CLASSIQUE ET ADAMS TECHNOLOGIE**

La théorie classique du magnétisme des manuels attribue ce phénomène au mouvement des électrons dans les atomes des molécules. Il existe des preuves que les électrons dans l'orbite d'un atome non seulement tournent autour du noyau de l'atome, mais aussi chaque électron individuel tourne autour d'un axe passant par son centre. On pense que, dans des matériaux hautement magnétiques, chaque atome a beaucoup plus d'électrons de filage dans une direction que dans une autre.

Dans la région sub-microscopiques, à savoir le " domaine ", plusieurs de ces atomes de spin d'électron dans une direction crée un champ magnétique qui complète efficacement le champ engendré par les électrons tournant. Chaque domaine devient donc un petit aimant. Lorsque les domaines sont dans un état aléatoire, la substance dans son ensemble est pas un aimant. L'application d'un champ magnétique externe réorientera les domaines et de produire un aimant de la manière décrite ci-dessus.

Lorsque l'application d'une force magnétique externe a été appliqué et tous les domaines ont été alignés, l'état de saturation magnétique est atteinte, et toute autre augmentation de la force du champ de force externe ne sera pas augmenter l'aimantation plus loin, avec l'avènement de l'aimant permanent de la technologie Adams, est-ce pas une preuve supplémentaire que les enseignements des textes conventionnels ont atteint le stade où ils devraient être réécrits?

D'après les observations de certaines expériences de laboratoire avec des roulements à billes, il est l'opinion du découvreur que les élections circulent dans les paires conjuguées et ont un spin opposé à celui de la rotation, et que le spin est quatre fois supérieure à celle de la rotation orbitale. Je note également que les textes conventionnels préfèrent ne pas à la direction de l'état de rotation, ni la vitesse par rapport au mouvement orbital.

Je ne donc pas souscrire à l'affirmation selon laquelle " dans des matériaux hautement magnétiques, chaque atome a beaucoup plus d'électrons de filature dans un sens que dans un autre " je me sens une telle condition ne peut pas se rapporter à la lumière de mes découvertes.

Aussi à traiter est la question de l'augmentation massive d'énergie résultant de la technologie appliquée Adams. Sont des lois scientifiques artificielles une fois violés? Si le matériau magnétique est saturé lorsqu'il est soumis à une source d'énergie externe, la technologie Adams doit alors être gating espace / énergie gravité.

Il y a des preuves accablantes que l'énergie espace / gravité peut être concentré, concentré et / ou amplifié par des aimants permanents.

## **AIMANTS PERMANENTS ET EFFICACITÉ**

CE RAPPORT FAIT RÉFÉRENCE À UNE CARACTÉRISTIQUE INHÉRENTE DES AIMANTS PERMANENTS DÉCOUVERT QUELQUE 19 ANS AUPARAVANT, PAR ROBERT ADAMS, DE NOUVELLE-ZÉLANDE ET RÉCEMMENT VALIDÉS :

UNE LONGUE ET AU PROGRAMME DE LA PROFONDEUR DE L'ESSAI DE PLUSIEURS AIMANTS D'ÉNERGIE DIFFÉRENTS PRODUITS ET COMPOSITIONS DANS ADAMS MOTORS EST MAINTENANT TERMINÉE.

CE RAPPORT COUVRE PLUS TÔT DES TESTS SIMILAIRES RÉALISÉS AU COURS DE L'ANNÉE 1976 ET 1979 ET AU COURS DE 1994-1995.

COMME JE SUIS EN COLLABORATION AVEC DR. HAROLD ASPDEN DU ROYAUME-UNI DANS CE QUI PRÉCÈDE ET D'AUTRES QUESTIONS, DR ASPDEN ET MOI-MÊME AVONS DÉCIDÉ QU'IL EST MAINTENANT LE MOMENT OPPORTUN POUR METTRE CE REPORTAGE DANS L'ARÈNE DE LECTORAT DE NEXUS, PUISQUE NOS RÉSULTATS COLLECTIFS DE VASTE ESSAI ANALYSES, EFFECTUÉES DANS LA PÉRIODE PLUS RÉCENTE, ONT SOUSCRIT.

EN PLUS DE CE QUI PRÉCÈDE, J'ÉTAIS, PLUS TÔT CETTE ANNÉE, COMMANDÉE PAR UNE SOCIÉTÉ JAPONAISE POUR CONSTRUIRE UN MOTEUR D'ADAMS INCORPORANT LEURS AIMANTS SUPER Y.T., AVEC LEUR VUE D'ACCROÎTRE L'EFFICACITÉ DU MOTEUR ADAMS. CE PROGRAMME A ÉTÉ DÛMENT EFFECTUÉ. LES RÉSULTATS ÉTAIENT COMME JE L'AVAIS PRÉDIT, C'EST-À-DIRE, IL N'Y AVAIT AUCUNE AUGMENTATION DE L'ÉNERGIE EXCÉDENTAIRE.

CE RAPPORT EST IMPORTANT SOUS DEUX ASPECTS DIFFÉRENTS. TOUT D'ABORD, IL MET AU REPOS LES REVENDICATIONS ERRONÉES PAR CERTAINS INVENTEURS, LES INGÉNIEURS ET LES SCIENTIFIQUES AUSSI BIEN QUE LES PUISSANTS AIMANTS INTÉGRÉS AUX MOTEURS ÉLECTRIQUES DONNERONT UN RENDEMENT TRÈS ÉLEVÉ OU AU-DELÀ DE L'UNITÉ. CETTE NOTION EST RIEN DE PLUS QU'UNE HYPOTHÈSE ADOPTÉE LETHARGICALLY AU FIL DES ANS. DEUXIÈMEMENT, IL PERMETTRA D'ÉCONOMISER BEAUCOUP DE GENS LÀ-BAS BEAUCOUP DE TEMPS ET DÉCEPTION DANS LA POURSUITE DE HAUTE EFFICACITÉ D'AIMANTS DE HAUTE ÉNERGIE PRODUIT COMME RÉCLAMÉ POSSIBLE PAR CERTAINES PERSONNES. JE RENVOIE LE LECTEUR, À CE STADE, À MON ARTICLE PARU DANS NEXUS MAGAZINE, AVRIL - MAI 1993 NUMÉRO, PAGE 47.

**RÈGLE No.1** : AUCUN AIMANT, QUEL QUE SOIT SON CAN DE COMPTAGE D'ÉNERGIE INHÉRENTS, EN QUELQUE SORTE, NE RÉGISSENT LES RÉSULTATS D'EFFICACITÉ D'UN MOTEUR ÉLECTRIQUE.

**RÈGLE No. 2** : ENTRÉE PUISSANCE REQUISE MONTE EN PROPORTION LE PRODUIT ÉNERGÉTIQUE DE L'AIMANT/S UTILISÉS, QUI ANNULE AUTOMATIQUEMENT TOUTE POSSIBILITÉ D'AUGMENTATION DE L'EFFICACITÉ. POUR UNE PLUS GRANDE EFFICACITÉ, ON DOIT POURSUIVRE L'AMÉLIORATION DES AUTRES FACTEURS IMPORTANTS DE LOGIQUES, C'EST-À-DIRE LA CONCEPTION DE MACHINE, ETC..

REMARQUE : LES LOIS DE L'AIMANT PERMANENT, COMME LES LOIS DE L'UNIVERS, POINT SUR CERTAINES CARACTÉRISTIQUES INHÉRENTES CONSTANT, DONT UNE MONTRE QUE L'EFFICACITÉ RESTE CONSTANTE LORSQUE LES AIMANTS SONT EMBRASSÉS DANS UN DISPOSITIF ARTIFICIEL, QUEL QUE SOIT LE PRODUIT D'ÉNERGIE MAGNÉTIQUE.

RENDEMENT ÉLEVÉ AVEC SUCCÈS DES RÉSULTATS IL EST SUGGÉRÉ QU'UN BALAIS CÔTÉ L'IMPORTANCE DES AIMANTS EN CE QUI CONCERNE L'EFFICACITÉ ET DE CONCENTRÉS SUR

LES MATÉRIAUX, CONCEPTION ÉLECTRIQUE ET MÉCANIQUE DANS LE RESTE DE LA MACHINE ET, BIEN SÛR, CONSIDÉRER QUE L'INGÉNIOSITÉ EST UN INGRÉDIENT PRINCIPAL DANS CET EXERCICE.

DANS LES ANNÉES 70, J'AI DÉCOUVERT, SUR L'ÉVOLUTION DES AIMANTS DE PRODUIT ÉNERGÉTIQUE PLUS FAIBLE POUR LES TYPES D'ÉNERGIE SUPÉRIEURS DANS MON MOTEUR/GÉNÉRATEUR PULSÉ, QU'IL Y AVAIT UNE AUGMENTATION DE PUISSANCE DE SORTIE, MAIS AUCUN CHANGEMENT DE MOTEUR. IL Y AVAIT, PENDANT LES DÉBUT DES ANNÉES 70, BEAUCOUP PARLER ET LA SPÉCULATION D'UNE PLUS GRANDE EFFICACITÉ POSSIBLE AVEC L'AVÈNEMENT DES AIMANTS PLUS PUISSANTS APPARAISSANT SUR L'HORIZON DANS UN PROCHE AVENIR. QUAND FINALEMENT SAMARIUM-COBOLT EST VENU SUR LA SCÈNE AUX USA, IL ÉTAIT, CEPENDANT, UN LONG CHEMIN DEVIENNENT GÉNÉRALEMENT DISPONIBLES AILLEURS.

LORSQUE J'AI FINALEMENT OBTENU UNE GAMME APPROPRIÉE D'AIMANTS DE SAMARIUM-COBOLT, J'AI INSTALLÉ DANS L'UN DE MES MOTEURS ET N'ÉTAIT PAS ÉTONNÉ DE TROUVER, UNE FOIS DE PLUS, QU'AugMENTER LA PUISSANCE DE LA MACHINE, MAIS L'EFFICACITÉ DEMEURE INCHANGÉE.

PLUS RÉCEMMENT, J'AI RÉALISÉ UN PROGRAMME À L'AIDE DE PLUSIEURS TYPES D'AIMANTS DE DIFFÉRENTES FIGURES DE PRODUIT ÉNERGÉTIQUE, DE QUELQUES CENTAINES GAUSS MEGAGAUSS SUPER-PUISSANCE AIMANTS. MAINTENANT QUE MON PROGRAMME SUR LA VÉRIFICATION DE NOMBREUX DIFFÉRENTS AIMANTS EST TERMINÉ, CE QUI INCLUT LES AIMANTS PLUS PUISSANTS DISPONIBLES DANS LE MONDE À CE JOUR, À LAQUELLE JE SUIS PRIVÉ, IL A ÉTÉ CONSTATÉ QUE MA PREMIÈRE DÉCOUVERTE EN 1976 VALIDE LE FAIT QUE LE PRODUIT DE L'ÉNERGIE DES AIMANTS N'A AUCUNE INFLUENCE QUE CE SOIT SUR LES RÉSULTATS ET DE L'EFFICACITÉ DU MOTEUR ÉLECTRIQUE À UN AIMANT PERMANENT. IL Y AURA BEAUCOUP DE DÉCEPTION POUR BEAUCOUP DE GENS LÀ-BAS POUR APPRENDRE QUE PRODUIT ÉNERGÉTIQUE AIMANT NE RÉGIT PAS L'EFFICACITÉ EN QUELQUE SORTE QUE CE SOIT.

IL EST UNE CONSOLATION CEPENDANT, POUR NOUS TOUS, CAR IL Y A DEUX AVANTAGES TRÈS IMPORTANTS DANS L'UTILISATION DES AIMANTS DE SUPER-PUISSANCE. L'UNE EST LA GRANDE RÉDUCTION DE VOLUME ET LA SECONDE EST LA RÉDUCTION AUSSI ÉLEVÉE EN POIDS. CES DEUX FACTEURS, BIEN QUE L'EFFICACITÉ ÉLECTRIQUE PAS EN SOI, CONTRIBUENT À L'EFFICACITÉ GLOBALE EN CE SENS QUE LEUR UTILISATION DANS LA FABRICATION DE MOTEURS ÉLECTRIQUES ET GÉNÉRATEURS MINIMISE LES COÛTS DE PRODUCTION, PAR LAQUELLE MATÉRIAUX ET TRAVAIL SONT CONSIDÉRABLEMENT RÉDUITES, DONC PRODUISANT DES GÉNÉRATEURS ET DES MOTEURS PLUS LÉGERS, PLUS PETITS ET MOINS CHERS.

AVEC L'UTILISATION D'AIMANTS SUPER DANS LES FUTURES MACHINES, IL Y A PROMESSE DE QUELQUE PART AUTOUR DE L'ORDRE DE LA MOITIÉ D'UN KILO CHEVAUX POSSIBLE - UNE EXCELLENTE NOUVELLE POUR LES GÉNÉRATEURS DE PUISSANCE PORTABLE.

### **MÉTHODES D'ESSAIS ÉLECTRIQUES MOTEUR ET TRANSFORMATEUR EFFICACITÉ**

Dans cette section je mets au défi la méthode/s utilisés dans la science et l'industrie en ce qui concerne les essais des efficacités de transformateur moteur électrique et la puissance. Méthodes visées sont sous la forme de la bien connue et les enseignements de l'établissement dépassée. L'établissement ne tentera pas de relever mon défi parce qu'ils savent pertinemment que mes réclamations ont fait leurs preuves.

Ces méthodes dépassées ont disparu à jamais au fil des âges et pris comme parole d'Évangile jamais à être remis en cause. Le moment est venu de passer que ces méthodes démodées être réexaminée. Avec de nouveaux dispositifs d'énergie au-dessus de l'horizon, demande d'établissement de procédures d'essai pour ces derniers ne sont pas et ne peut pas donner des résultats précis pas plus

qu'ils le font pour des dispositifs classiques de nos jours.

Il est bien grand temps que la science de la mise en place et industrie prenne à tâche sur cette question, en particulier en ce qui concerne les moteurs électriques et transformateurs. Résultats des tests des universités et des installations de mise en place de nouveaux dispositifs d'énergie que j'ai rencontrés ne valent pas le papier, sur qu'ils sont écrits. Commençons par les transformateurs de puissance. Un simple dispositif sans pièces mobiles. Réclamations de plus de 98 % d'efficacité !

J'ai poser une question. Pourquoi, dans le cas de transformateurs de grande puissance, tel qu'utilisé pour les systèmes de grille nationale, réclamant des cotes d'autour de l'ordre de 98 % d'efficacité, ont-ils d'être immergé dans grands réservoirs d'huile de refroidissement transformateur spécial pour conserver le transformateur à une température de fonctionnement sécuritaire ? Et, en outre, la cuve du transformateur est équipée de pétrole circulant autour de son périmètre extérieur des nageoires qui, à son tour, refroidissent l'huile chaude en circulation et, ainsi, dans de nombreux cas ces transformateurs nécessitent également une pompe de circulation ? 98 % d'efficacité ? Si le transformateur réclamé était en effet autour de l'ordre de 98 % d'efficacité, il serait certainement pas nécessaire d'être immergé dans un réservoir d'huile, avec ses appareils auxiliaires, pour le garder frais !

Maintenant les moteurs électriques.

J'ai poser la même question. Pourquoi les constructeurs automobiles, réclamant plus de 90 % d'efficacité, fournissent-ils des ventilateurs de refroidissement dans leurs machines avec leurs accompagnateurs pertes pour conserver la machine dans une température de fonctionnement sécuritaire ? Simplement à cause de la chaleur produite dans la machine en raison des pertes de l'inefficacité inhérente ? Quelle efficacité 90 % ? Si le ventilateur/s n'ont pas été fournies, puis la machine serait sûrement s'autodétruire en raison de la chaleur excessive générée.

Tant pis pour les enseignements de la mise en place de la cote d'efficacité des moteurs électriques et transformateurs de puissance. J'ai acquis et testé des dizaines de moteurs électriques CA / CC depuis de nombreuses années et n'a pas trouvé un seul qui est conforme aux données constructeurs de revendications.

### **MOTEUR ÉLECTRIQUE TEMPÉRATURE / EFFICACITÉ**

Ayant été impliqué dans le domaine des inventions de moteur électrique et d'instruction des réclamations efficacité par les fabricants et inventeurs moteurs pendant les 30 dernières années, je n'ai manqué dans aucun de leur littérature concernant les spécifications techniques et chiffres d'efficacité, toute mention de la température des machines dudit fonctionnant dans des conditions de pleine charge.

On peut se demander - a ce facteur le plus important été perdu de vue ou est il facilement évité ?

Ce dernier que je pense.

Vous pouvez demander - pourquoi ?

La réponse à cela peut-être serait, que je cite la température de fonctionnement du moteur en question peut prêter à la question en soi quant à l'efficacité réelle de la machine ?

Il doit être pris en compte que les cotes d'efficacité spécifié seront inexactes et trompeuses si le facteur essentiel de la température de la machine en marche à pleine charge n'est pas indiqué. Il faut également se rappeler que la résistance de l'enroulement interne CC augmente avec l'élévation de température.

Exercice de mon expérience en calorimétrie, j'ai vérifié les scores des différentes efficacités moteurs CA / CC et trouvé tous les déficient en ce qui concerne l'exactitude - preuve qui souligne le fait que la température de la machine en marche à pleine charge n'a pas été prise en considération.

## MOTEURS ÉLECTRIQUES CONVENTIONNELS

Moteurs électriques conventionnels, si CA ou CC, dans le marché du travail sont incroyablement faible efficacité, y compris ceux qui réclament autour de l'ordre de 60 % à 90 %.

Et Voici pourquoi :-

Si un moteur conventionnel avec une efficacité **revendiquée** de, disons, 70 % et 10 watts de sortie et un moteur d'au-delà de l'unité et 10 watts de sortie sont tous deux également chargé dans une température ambiante de 20° C, le moteur conventionnel, après 20 minutes de marche, aura atteint une température de 100° C ; le moteur non conventionnel (au-delà de moteur à l'unité), au bout de 20 minutes, aurait à peine atteint 38° C.

Le " chargé la température de fonctionnement " des moteurs autour de l'ordre de l'unité et au-delà est telle qu'ils ne nécessitent pas un ventilateur de refroidissement, ni ont-ils besoin d'être construits en métal pour dissiper la perte énorme d'énergie comme dans les machines conventionnelles. Il y a aussi un avantage évident ici, dans ce volume et le poids sont sensiblement réduites.

La calorimétrie est une science exigeante et critique. Requiere intemporel respect de ses principes et préceptes, et une fréquentation quasi religieuse à des tests de diagnostic a exigé de sa nature. Et donc, plusieurs centaines d'heures de travail et d'importantes sommes d'argent ont été appliquées à la " solution finale " et scepticisme peut prendre un arc et accepte en effet au moins une part du crédit pour les résultats - il a prière a été exaucée, quoique " volte face ". Toutes les analyses calorimètre-essais et recherches de paramètre de température effectuées par moi-même au cours des dernières années, aussi bien sur le moteur d'Adams, mais aussi des autres différents types de moteurs, sont fortement en faveur de la preuve à l'appui du fait que les méthodes de ces sceptiques de tester la Machine Adams et autres, sont dépassées et grossièrement inexacte. C'est presque obligatoire aux sceptiques de défi sa, juste, si pour aucune autre raison, que pour le plaisir : mais il est nul je sais pas en mesure de contester la calorimétrie.

J'ai lutté pendant des années dans un effort pour expliquer aux gens, qui vraiment devraient savoir mieux, que la température des moteurs électriques au travail est d'une importance primordiale et que les paramètres électriques sont sans conséquence, ou même nécessaire à prendre en considération. Aussi cette mesures mathématiques/électriques conventionnelles ne s'appliquent pas aux moteurs à réluctance commutée ; Si appliqué, elles sont imparfaites de tout droit sur la mesure précise de la température de la machine.

## PRÉCIEUX CONSEILS SUR LA RÉPLICATION

- 1) utilisez seulement le fer pur dans les enroulements de stator/lecteur, non laminé noyau en acier.
- 2) stators de vent avec une résistance de l'ordre de dix à vingt ohms chaque pour un petit modèle.
- 3) pour 2) ci-dessus, utilisez tension/s entre 12 et 36.
- 4) pour petite machine faire diamètre maximal de contacteur étoile disque un pouce.
- 5) garder les câbles courts et de faible résistance.
- 6) pour petite machine installer/porte-fusible 500m.a. à 1 ampère.
- 7) installer l'interrupteur pour la commodité et de sécurité.
- 8) utiliser les petits roulements. Ne pas utiliser de roulements étanches car ils sont pré-emballés avec une graisse dense qui causes graves faites glisser.
- 9) utiliser les contacts en argent seulement pour bouton pulse.
- 10) si à l'aide d'aimants de haute-énergie-produit, vibration devient un sérieux problème si la conception et des matériaux de construction sont défectueux.
- 11) entrefer n'est pas critique ; Cependant la réduction augmentera couple et aussi augmenter la puissance d'entrée en proportion.
- 12) pour une vitesse plus élevée, bas redresseurs de courants, reliées en série recommandés.
- 13) a) si les enroulements statoriques machine sont de faible résistance et dessin courant élevé à tension d'entrée supérieure, il est conseillé d'installer un transistor de commutation qui éliminera

complètement des étincelles aux points.

b) sur le calcul de puissance d'entrée, cependant, le fardeau de commutation du transistor doit être soustraite apport total.

14) a) Points de réglage et de pression sont importantes ; expérience indiquera les réglages optimaux.

b) si, par ailleurs, tous les processus de commutation électronique est préféré, c'est-à-dire, à l'aide de photo, magnétique, effet hall, etc., puis qui le précède dans un) est complètement éliminé.

15) si la construction d'un grand modèle impliquant des aimants de grande super-puissance, notez les points suivants :-

Plus le produit de l'énergie magnétique, plus la puissance nécessaire pour conduire la machine, le couple le plus élevé, plus le problème de vibration, une plus grande teneur en cuivre, une plus grande

coût etc.. Lire l'article sur " aimants permanents et efficacité " par le Dr Robert Adams 1996 également publié en avril NEXUS/peut délivrer 1996).

## **MOTEUR D'ADAMS**

### **RAPPORT D'ANALYSE (PH. D.SYSTEMS GÉNIE SCIENTIFIQUE) DE DETROIT, OHIO**

Il s'agit d'une analyse du système informatique " Vax " ainsi que des graphiques d'ordinateur des paramètres et analyse réalisée par le scientifique ci-dessus, confirmant la validité des revendications diverses effectuées par l'inventeur. Les graphiques sont très compréhensifs et donc d'une grande valeur à l'aide travail de conception, en particulier du moteur propre, de l'alternateur du moteur " Adams ". L'analyse qui suit sont les résultats de la Mark I Adams moteur producteur original, pris dans un mode **d'attraction** magnétique.

### **RAPPORT D'ANALYSE GÉNÉRALE REÇUE PAR L'INVENTEUR**

Note sur les tests de batterie :

J'ai fait une test de charge de batterie et je joins les résultats de votre examen. Comme vous pouvez le voir, la tension de la batterie d'entrée est resté pratiquement constante au fil du temps nécessaire, alors que la tension de batterie augmentaient considérablement. Êtes-vous intéressé à ce qui était le dispositif que j'utilisais entre les deux batteries ? C'est une résistance " classique ". Oui, j'ai effectivement dupliqué vos courbes à l'aide d'une résistance, non pas d'Adam, une Machine de chargement de la batterie. J'espère que vous trouverez cela instructif.

Simulation de course:

J'inclus quelques impressions de mon programme de simulation confirmant plusieurs d'entre les caractéristiques que vous décrivez dans votre littérature. Les parcelles avec angle sur l'axe horizontal sont affichage 1/4 de tour par incréments d'un degré. Les parcelles avec la vitesse sur l'axe horizontal sont montrant l'effet des changements de vitesse variable. Comme vous le voir dans LE COUPLE VS ANGLE PLOT, couple positive est en effet appliqué deux fois au cours de chaque cycle, comme vous l'affirmez. Le complot de vitesse VS efficacité montre l'effet de " résonance " de manière assez spectaculaire, vous ne pensez pas ? (Ici la plus légère de la zone ombrée est la zone d'opération d'au-dessus-unité). Le complot de couple-vitesse est assez intéressant, puisque l'intersection de la ligne de charge et il détermine à laquelle fonctionnera la vitesse du moteur. La tension bobine simulée et formes d'ondes courant bobine montrés sont similaires à celles observées sur ma portée (et le vôtre selon vos schémas), confirmant la validité fondamentale des équations simulation que j'ai développé. La batterie AXUELLE VS ANGLE PLOT montre actuel dos qui coule dans la batterie, encore une fois comme vous l'avez indiqué.

N'est-il pas intéressant que les simulations montrent des zones d'exploitation dans certaines conditions qui produiront des résultats de l'unité ? Peut-être que nous ne devons pas jeter comme une grande partie de la physique " classique " que vous pensez que nous faisons. Peut-être que " l'unité plus " a été cachée dans la physique classique tout au long et nous n'avons pas de le voir, parce que nous

n'avons pas regardé dans le droit chemin avec des yeux pour voir.

7/8/93  
L.L. PH.D  
Detroit,  
Toledo,  
Ohio

## **RAPPORT SPÉCIAL SUR UN NOUVEAU GÉNÉRATEUR DE MOTEUR RÉVOLUTIONNAIRE - LE MOTEUR GÉNÉRATEUR DE ADAMS THERMO - MARK 022/3**

Nouveaux dispositifs d'énergie éther sont maintenant une réalité et le protectionnisme de tour d'Ivoire de la lois de la thermodynamique et d'Einstein de la relativité a tous mais s'est effondré.

Recherche et développement dans ce vaste domaine de nouveau/ancien est rapide collecte lancée dans le monde entier. Ces nouveaux dispositifs incluent moteur électrique/générateurs et unités de l'état solide. Méthodes actuelles de production d'électricité sont destinés à la ferraille.

L'establishment scientifique a construit son édifice imposant de l'électrodynamique quantique sur la base des résultats secondaires produites à partir d'électricité et électromagnétisme déjà en action.

De ces actions observées, il forma hypothétique photo, modèles théoriques dont ont par conséquent toujours servi comme étant fiable pour les dispositifs électromagnétiques plus, mais pas tous, lorsque ces lois dogmatiques ont été conçus aujourd'hui inventeurs et scientifiques n'avaient pas encore inventé ces nouveaux dispositifs électromagnétiques révolutionnaires capables de blocage d'énergie de l'éther, avec Tesla sur la fin du siècle dernier à l'exception, qui a été supprimée.

Si le dogme de l'establishment scientifique en ce qui concerne les lois de la thermodynamique de NEWTON et de la relativité d'EINSTEIN était correct, puis aucun de ces nouveaux dispositifs de l'énergie, y compris les OVNIS, pourrait avoir été inventé.

Théories sacro-saint d'Einstein de la relativité et les lois de la thermodynamique sont les plus remarquables et inexplicables aberrations jamais enregistrées dans l'histoire scientifique. Ces faux enseignements draconiennes ont contribué sur une échelle en gros à entraver les progrès de la science vers l'énergie propre libre d'une époque propice qui a depuis eu les magnats de combustibles fossiles rire tout le chemin de la Banque.

Il y a des preuves accablantes qu'éther/espace énergie peut être concentrée, ciblée ou magnifié par des aimants permanents. J'ai, d'une part, ai prouvé cela dans mon générateur moteur original, aimants de super-puissance 4 pôles, le moteur/générateur de Thermo Adams et autres inventions et électromagnétiques découvertes non encore divulgués. Mon succès dans la précipitation de la chaleur de l'éther/espace énergie se manifestant dans le stator du moteur électrique marque 022/3 Adams Thermo et exploiter avec succès cette énergie, s'est avéré pour être un événement très important et passionnant pour un monde affamé pour l'énergie propre économique.

Le " ADAMS THERMO MOTOR GENERATOR " n'est qu'une des nouveaux dispositifs énergétiques à l'horizon avec un potentiel énorme. Le dispositif est ainsi nommé à titre d'illustration de sa capacité, en plus de lui fournir l'alimentation électrique ou mécanique très efficace, aussi fournir de l'eau de chauffage, les deux chiffres économique sans précédent.

La chaleur est une source immense de perte d'énergie dans les moteurs conventionnels. C'est ce facteur principal à l'esprit que tout d'abord m'a incité à inventer un moteur qui permettrait de surmonter ce gaspillage d'énergie et donc la naissance de l'Adams original moteur générateur Mark 1 (1968). Ironie du sort, en revanche, au cours des années intermédiaires, une grande partie de mes recherches mentale entra dans l'idée d'exploiter l'énergie de l'éther, sous forme de chaleur, dans ma machine original. Avec cette tâche plus importante dans mon esprit, j'ai réfléchi à l'idée d'inventer un moteur qui, en plus de rendre un très haut degré d'efficacité, constamment fournir l'énergie éthérique sous forme

de chaleur au sein de la machine que je pourrais ensuite exploiter au moyen de chauffage de l'eau.

Pour ce faire, j'ai senti un message urgent pour diriger la plupart de mes efforts dans la conception d'un rotor unique comme ayant, au fil des ans, trouvé peu de chance, s'il en est, de l'amélioration du sort des systèmes de moteurs électriques de stator, comme a été tentée par beaucoup, avec la plupart seulement montrant une amélioration peu, sinon aucune, dans l'obtention d'un rendement plus élevé.

Deux uniques d'ingénierie des facteurs est venu à l'esprit assez rapidement et ont été dûment mis en œuvre dans ce rotor. Les résultats de la première descente de procès ont été bien au-delà de mes attentes ; pour la taille et les paramètres électriques de la machine, l'énergie, dépendant de l'éther sous forme de chaleur a été massive et spontanée. Ces résultats ont été très excitants.

Pour construire une machine de ce type nécessite une grande expérience et compétences dans la conception de non conventionnel à impulsions nouvelles, en plus de l'exigence d'une expérience dans la science de la thermodynamique, calorimétrie et systèmes de chauffage de l'eau. Toutes les mesures doivent être prises pour empêcher ou réduire les pertes puisque ceux-ci sont nombreux et peuvent être élevés et comprennent ce qui suit :

Conduction, rayonnement, dérive, roulements, magnétisme, transistor de commutation, perte de la dérive haute à faces de pôle du stator en raison des vitesses élevées de 2500-4000 tr/min du rotor provoquant l'effet de refroidissement considérable - c'est-à-dire la perte irrémédiable de l'énergie de l'éther et les pertes d'isolation thermo en vestes de stator, tenant le réservoir et le circuit de tuyauterie.

Le rotor unique, brièvement décrit, est composé de quatre aimants en néodyme et est entraîné par seulement deux stators de 180° avec un écart de grand air de 1,25 mm, a un diamètre de rotor de 140 mm et 19 mm de largeur et les visages de stator sont de petite taille à seulement 15 mm de diamètre.

L'énergie de chaleur élevée dénommé, qui est fermée depuis l'éther/espace, se concentre sur les bobinages du stator. La manière dont cette énergie thermique est exploitée depuis le stator est unique et très efficace, et le résultat est une machine qui développe une puissance mécanique à usage industriel et fournit l'eau chaude en outre un monde tout d'abord dans sa classe. Il représente une aubaine pour l'industrie, les hôpitaux, les institutions et les maisons privées aussi bien. Pour toute demande particulière, il peut être conçu pour approvisionnement d'électricité en plus de fournir l'eau chaude à chiffres économie insoupçonnées de. Les applications sont infinies, et pour le consommateur, le gros bonus est son économie pure si vous prenez un petit bateau ou un navire océanique - coûts de carburant et le poids seraient réduites à l'OS pour ne pas mentionner la réduction des risques incendie et comme pour les hôpitaux, usines, usines, mines et industrie en général, les mêmes avantages s'appliqueraient.

La machine, en raison de son avantage, chauffe-eau gratuit unique, bien sûr, sera du plus grand volume qu'un moteur conventionnel en raison des critères d'installation nécessaires de l'usager associé pour exploiter cette source primaire d'énergie libre.

La perspective d'être désormais en mesure d'exploiter ces énergies de forces magnétiques nous offre une vaste nouvelle source propre d'énergie libre d'accès.

## **DES ESSAIS CALORIMÉTRIQUES, TRANSISTOR INTERRUPTEUR DISSIPATION ET ENTRÉE ÉLECTRIQUE ET PRODUCTION D'ÉNERGIE DE L'ÉTHÉR**

Dissipation totale de Transistor interrupteur	45 watts.
Totale entrée électrique	33 watts.
Éther énergie de sortie d'eau chaude	137 watts.

Maintenant 45 watts de commutateur de transistor est la dissipation totale de la machine et l'interrupteur, donc nous sommes confrontés à un paradoxe dans cette puissance d'entrée totale de calcul électrique = 33 watts contre 45 watts de l'apport total de transistor (mesuré par calorimétrie). Pour moi, cela indique que l'énergie éthérique est en quelque sorte pénètre dans le circuit de

commutation comme il devient beaucoup plus chaud que prévu pour la quantité de courant qui c'est passer. Cette possibilité ne doit pas être ignorée comme énergie éthérique se déplace et recueille à la fois isolants et conducteurs comme et collectivement d'une manière totalement étrangère à la façon dans laquelle l'électricité, comme nous le savons, les flux dans un circuit électrique.

Il y a des preuves grandissantes apparaissant dans cette machine unique qui indique que nous avons beaucoup passionnant apprentissage avance dans ce nouveau domaine de l'énergie. Par exemple, je citerai l'anomalie suivante tirée de mon livre de jour en date du 2.6.96 :

Tout au long d'un essai de fonctionnement à la date susmentionnée, comme c'est habituel, aléatoire ont pris le contrôle de la température de l'eau les vestes stator et on a trouvé tout au long de l'heure une série de tests que le pôle Nord a maintenant pris la chaleur plus élevée potentiels du pôle Sud - avec une différence, cependant ; au lieu de la variation habituelle 2 à 3 degrés d'un jour à l'autre entre les deux pôles, en l'occurrence le pôle Nord était exploité à une température de 33 degrés au-delà de celle affichée par le pôle Sud. Il n'y a aucune variation de l'instrumentation électrique que ce soit au cours de cette période d'essai exécuté et, en outre, il n'y avait aucun signe de variation des performances de la machine. Ces découvertes anormales ne sont pas nouvelles pour moi ; ils ont simplement me convainquent encore que " il est fort probable que, à tous ou à tout moment dans l'avenir, plus aucun d'entre nous saura jamais sur la nature n'est rien " (Dr Robert Adams 1996).

#### **REMARQUE:**

Test de performances de déchargement - il est à noter que la série de tests décrits a été réalisée de course libre, c'est-à-dire, la machine fonctionnait sans charge électrique ou mécanique appliquée. Sur l'application de chargement, cependant, l'augmentation de puissance d'entrée est minime, lorsque l'énergie de l'éther calorifique augmente de façon spectaculaire en proportion.

Une nouvelle machine de puissance plus élevée, de plus grandes dimensions et d'amélioration de l'efficacité attendue est, à l'heure actuelle, en cours de construction. Les résultats de sa performance sera intéressants de voir et elles aussi seront publiés sur la scène internationale en temps voulu.

#### **LECTURE RECOMMANDÉE :**

MODERN AETHER SCIENCE par Dr Harold Aspden (téléchargeable depuis [www.free-energy-info.com](http://www.free-energy-info.com))

PHYSICS WITHOUT EINSTEIN par Dr Harold Aspden - Publications Saberton, P.O. Box 35, Southampton S016 7RB, r.-u. (téléchargeable depuis [www.free-energy-info.com](http://www.free-energy-info.com))

THE COSMIC PULSE OF LIFE de Trevor J. Constable. Borderland Sciences Research Foundation, Gaberville, en Californie, ISBN 0-945685-07-6 é.-u

THERMODYNAMICS AND FREE ENERGY par Peter A. Lindemann. 28 Boulevard de Williams. Tijeras, Nouveau-Mexique, 87159, États-Unis d'Amérique

#### **LA RÉTICENCE D'AU-DESSUS-UNITÉ MOTOR EXPERIMENT**

On peut construire un moteur d'Adams et prouver que l'opération d'au-dessus-unité est une réalité. Toutefois, des chercheurs universitaires plus jugerait c'est une perte de temps puisqu'il est reconnu comme étant une poursuite " crank " perçue comme une tentative de créer une machine de " mouvement perpétuel ".

Ma tâche, expérimentalement, est donc de présenter quelque chose de beaucoup plus simple qui peut être assemblé et testé dans un laboratoire de physique de l'école ou à la maison à l'aide d'un kit de transformateur standard coûte quelques dollars. Tout ce que l'on puis a besoin est un instrument à lire ampères et alimentation de tension volts et un courant variable.

J'ai fait cette expérience pour me convaincre que ce que j'ai dit lors de la réunion de Denver dans le Colorado peut contenir jusqu'à. Je suis heureux que j'ai fait l'expérience car il m'a dit quelque chose de

nouveau et important.

J'avais pensé que, afin d'avoir accès à l'énergie libre du ferromagnétisme, j'aurais besoin alimenter le circuit magnétique au-dessus du " genou " de la courbe de B-H, où le magnétisme s'accumule par les spins des électrons atomiques étant forcé dans l'alignement, plutôt que de simplement retournement à 180 °. Ici, je dois être prudent, car j'ai une formation très approfondie dans ferromagnétisme et je devrais éviter peu familier aux lecteurs de la terminologie.

On doit dire, cependant, qu'il n'y a aucune voie à suivre pour toute personne impliquée dans une véritable recherche sur l'énergie libre du ferromagnétisme à moins que cette personne comprend la physique du sujet. L'aveuglette ventures de ceux qui aménagent un aimant permanent « énergie libre » machines et les faire fonctionner anormalement seulement guident d'autres équipés de la formation de droite faire avancer la recherche. Je dis " seulement " car il s'agit d'une situation simple. Ceux qui ont la connaissance ne veulent pas croire que " énergie libre " est possible. Ceux qui sans le savoir ne peut pas prouver leur cas, parce qu'ils ne peuvent pas parler la langue scientifique qui s'applique. Cependant, une fois sur le parfum et croire à ce qui est possible, mais ne sachant pas pourquoi, ces " experts " sur le magnétisme seront déplace rapidement dans l'avancement de la technologie dans le monde réel commercial.

Donc, ici je vise pour pointer à une initiation ou d'expérimenter et, pour étayer cette thèse, je tiens à féliciter ceux qui tentent cela à lire sur les principes de base du magnétisme, comme l'a expliqué un ingénieur - pas un physicien ! Le meilleur livre que je connais à cet effet est l'un rédigé par un professeur qui a été l'un des examinateurs de ma thèse de doctorat. Son livre raconte le lecteur dans un langage simple comment le magnétisme se développe comme domaines réorienter leur action et plus son livre raconte le lecteur sur les aspects énergétiques anormale, y compris le mystère non résolu des anomalies perte extrêmement élevée (un facteur de 10 supérieure à la théorie prédit). Je me réfère à un livre vendu en édition de poche étudiants par la Van Nostrand Company (Princeton, New Jersey), publié en 1966 et rédigé par F. Brailsford, sous le titre : " Principes Physiques du Magnétisme ".

Si le lecteur appartient à une université et que le livre est accessible directement depuis la bibliothèque, alors que le lecteur sera, selon moi, après l'expérience suivante, être en mesure de donner un sens les possibilités » d'énergie libre' maintenant affronter le monde du magnétisme. Le livre Brailsford n'est pas, bien sûr, nécessaire au préalable de l'expérience, mais il peut aider à penser au-delà. En effet, en aparté, je mentionne que lorsque j'ai parlé récemment à propos de l'appareil de Floyd Sweet à l'un de nos collaborateurs mutuelles ici, r.-u. J'ai été heureux d'entendre que lui aussi a une copie du livre Brailsford.

L'expérience est la simplicité même, examiné la question de l'énergie en cause. Prenez un kit transformateur standard et assembler les tôles afin qu'il y a ce qui est pratiquement un vide d'air dans le noyau. Soyez prêt à remonter le noyau partiellement avec des espacements de largeur différente. J'ai coupé des morceaux de carte de 0,25 mm d'épaisseur et a réalisé l'expérience en dix étapes de répéter l'Assemblée, à l'aide de 0 à 9 épaisseurs de carte.

L'idée de l'expérience consiste à créer un état excité de base dans lequel il y a une quantité connue d'énergie stockée dans l'entrefer. Si la fréquence CA 60Hz cela signifie que sur 1/240e de seconde une quantité d'énergie est fournie en énergie inductance qui peut répondre aux besoins de l'entrefer. Notez que j'ai fait régulièrement des estimations d'énergie qui étaient plus pessimistes de notre point de vue « énergie libre ». Par conséquent, l'énergie supplémentaire fournie qui est stocké comme inductance dans le noyau ferromagnétique lui-même, plutôt que de l'entrefer, est ignoré. Le plan consiste à comparer cette énergie avec l'énergie mécanique que nous pourrions prendre de gap, si les pôles ainsi formés furent ensemble et ne fonctionnent que si dans un électro-aimant. Manuels scolaires nous disent que l'énergie déterminée par la densité de flux dans l'écart représente cette énergie mécanique disponible. Ainsi, nous avons besoin, pour chaque épaisseur de fossé d'air, pour mesurer le flux qui traverse l'intervalle d'air. Nous faisons cela en encapsulant un enroulement de recherche autour de la partie du noyau qui est sur le côté de l'entrefer éloigné de la bobine de magnétisation et mesure de la tension induite dans ce disque chercheur. Il peut être vérifié, en ayant une bobine de recherche distincte sur la côté bobine magnétisante de l'écart, que le flux qui traversent l'espace et reliant le test recherche bobine l'est presque le même, mais un peu inférieur à celui du côté de la magnétisation.

Ainsi, dans notre analyse plus pessimiste, nous pouvons compter sur l'énergie mécanique, calculé à partir du flux plus faible mesuré à la tête de détection du test. Ce flux doit être inférieure à flux dans le fossé.

En ajustant le courant à épaisseurs successives d'écart pour s'assurer que la captée par la tête de détection du test est toujours le même, nous savons alors que l'énergie de l'espace disponible en travail mécanique augmente linéairement avec l'épaisseur de l'écart. Pour chaque mesure telle, nous enregistrons le courant enregistré comme entrée de la bobine de magnétisation.

Si nous multiplions maintenant le courant par la tension mesurée, ce qui permet le rapport des spires entre le bobinage magnétisant et la tête de détection du test, nous pouvons trouver le voltampère d'entrée, qui en l'absence de pertes est la réactance ou alimentation inductive. Cela nous permet de comparer la puissance potentiellement disponibles mécaniquement de telle une lame d'air, si elle était dans une structure de moteur de réticence, par rapport à la puissance réactive fournie pour mettre en place ce potentiel.

Il est constaté que la puissance mécanique est sensiblement supérieure à la puissance d'entrée, ce qui prouve que " énergie libre " est à prévoir.

Maintenant, un même n'a pas à vous soucier des calculs pour trouver l'entrée de la puissance réactive en multipliant les volts et ampères et permettant à la bobine tourne ratio. Il suffit de tracer la courbe de courant pour des épaisseurs de fossé d'air différents. Car le flux traversant le fossé a fixé l'amplitude, tel que mesuré par une lecture de tension constante, cela signifie une augmentation linéaire de la puissance mécanique avec lame d'air, donc si le courant devait augmentent à un rythme que courbes vers le haut avec la brise, nous verrions un écart, ce qui représente une perte, mais si il se courbe vers le bas alors cela signifie qu'il y a une source ' d'énergie libre '.

L'expérience est très positive en montrant la courbe vers le bas et donc donne la réponse de le " énergie libre ", mais, à ma grande surprise, avec l'arrangement de bobine, illustré à la Fig. 2, j'ai constaté que le " énergie libre " devient disponible bien en dessous du genou de la courbe de B-H à des densités de flux tout à fait normales ! Même à un cinquième du taux de saturation magnétique le potentiel de l'excès d'énergie libre peut dépasser la puissance d'entrée et donner un facteur d'unité deux fois plus de performances. Il n'est, donc, aucun étonnant que, à des densités plus élevées de flux un peut viser un rendement de 700 %, comme l'a montré le moteur d'Adams.

Après réflexion, la raison, est naturellement, que magnétisme mis en place par une bobine sur un noyau magnétique progresse comme fondant autour du circuit de base en vertu d'un effet " boule de neige " en raison de la rotation du flux domaine interne. Cela est essentiel et est généralement attribuée à une réaction de fuite de flux, comme le magnétisme autrement distant à partir d'une bobine de magnétisation pourrait naviguer pas les virages dans le noyau. Cette rotation de flux, qui est dominante au-dessus du genou de la courbe de B-H, pour un système avec une bobine de magnétisation coextensive avec la longueur de la carotte, mise en application à de faibles densités de flux si la bobine n'embrasse une partie du noyau.

Je considère que l'expérience décrite simplement comme une expérience cruciale prouvant la viabilité de la réticence de performance over-unity drive motors et crois il devrait devenir standard dans tous les laboratoires d'enseignement concernés avec génie électrique et finalement, comme les physiciens Voir l'éther dans sa nouvelle lumière, également dans tous les laboratoires de physique de lycée.

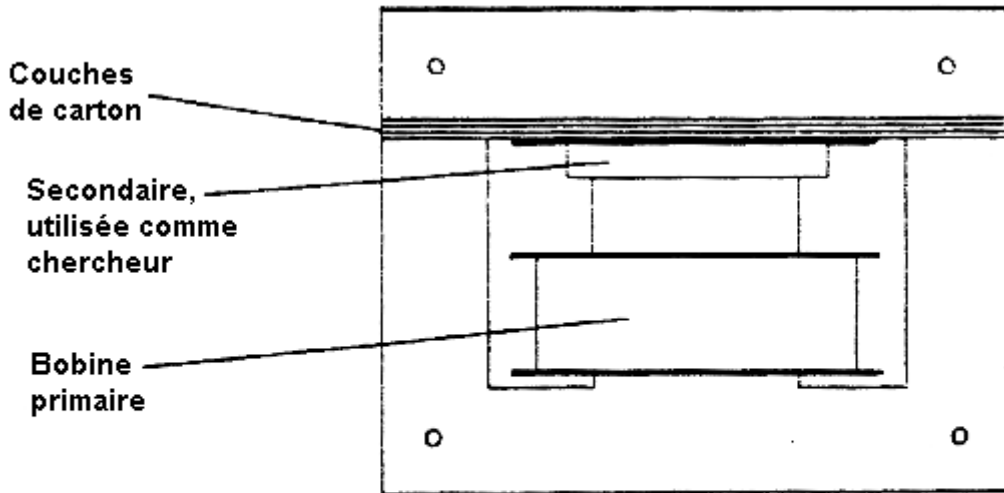


Fig. 1

Transformateur d'essai avec des couches de carton de 0 à 9 définissant la largeur du fossé pole

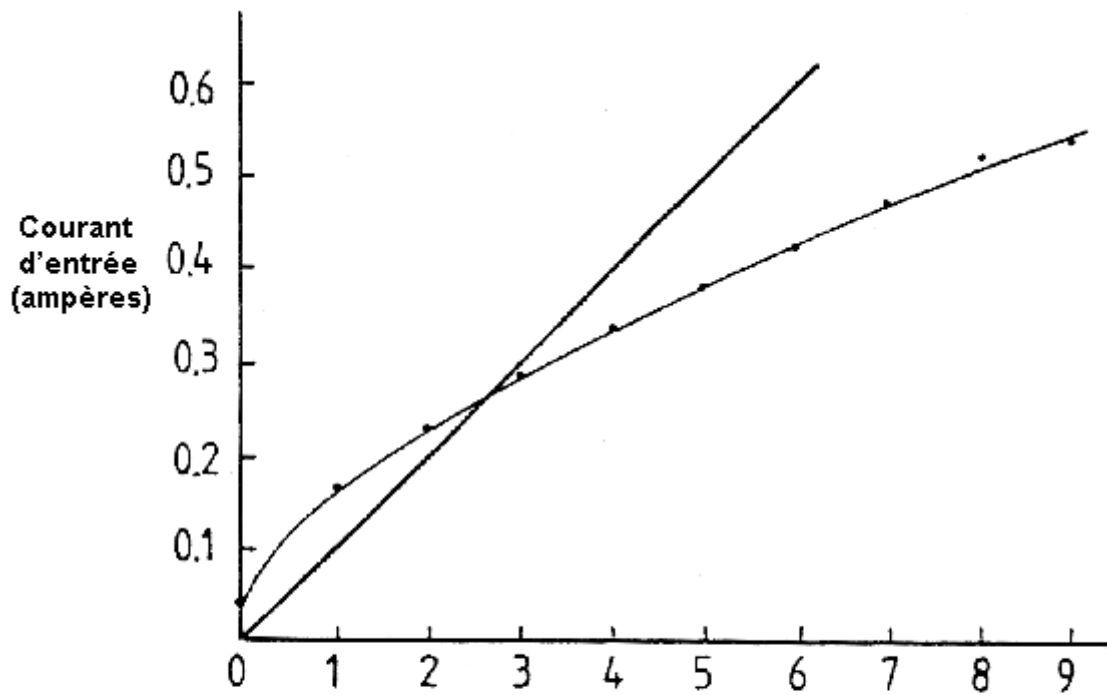


Fig. 2

Réticence tester amplitude du flux constant à gap pole en fonction de la largeur de la fente d'une épaisseur de carte. Ligne droite montre l'énergie réticence à gap pole comme un courant référencé sur 76.9V calibration pour 3 largeur de la fente carte. Courbe montre beaucoup plus faible entrée de courant réelle requise.

### MOTEURS À RÉLUCTANCE COMMUTÉE

Le 16 avril 1993, le premier jour du colloque énergie nouvelle à Denver où les participants ont entendu sur le moteur " énergie libre " du néo-zélandais Robert Adams, le Financial Times au Royaume-Uni a publié un article sur " commuté moteurs à réluctance ". Cet article décrit comment un U.K. company

Limited de disques de réticence commuté est devenu le leader mondial dans ce domaine.

La signification de cela comme un élément d'information est qu'il y a eu une convergence rapide sur le point de transition au cours de laquelle l'électronique nécessaire pour contrôler le moteur à réluctance devient si bon marché qu'il est prévu que les moteurs à induction seront bientôt remplacés à grande échelle.

Ceux intéressés par le thème " énergie libre " devraient voir cela que l'ouverture de la porte pour la nouvelle technologie d'énergie basée sur les principes utilisés dans le moteur d'Adams. Il y a une fenêtre d'opportunité qui a été ouverte par l'arrivée du moteur commuté conventionnel d'hésitation au point d'équilibre où il peut remplacer le moteur conventionnel sur une base de comparaison de coût. Ce nouveau type de moteur est celle qui se fonde sur l'attrait magnétique sur le visage de pôle à mettre en place le couple d'entraînement. Il n'est pas un devoir forcer l'interaction du champ magnétique et courant dans un enroulement. En conséquence, c'est la technologie du moteur Adams qui permet la traction supplémentaire propulsée par " l'énergie libre " aspiré par la flux ferromagnétique-rotation des spins quantiques pour être accessible.

Au vu du rapport dans le Financial Times et l'attention des médias ces dernières au moteur d'Adams en Australie j'ai, à mon retour de la réunion de Denver, attiré le moteur d'Adams à l'attention de l'industrie d'énergie U.K. magazine " examen électrique ". Ainsi leur journaliste des nouvelles technologies a publié un article intitulé " moteur à réluctance a plus de 100 % efficacité " au 9 juillet 1993 sujet.

L'article devrait éveiller l'intérêt ingénierie U.K. la possibilité de " énergie libre ", étant donné que j'ai montré la caractéristique de conception par lequel on peut comprendre que la source " d'énergie libre " et donc calculent sa contribution. Comme on peut prévoir le leader U.K. " commuté réticence expert " consulté sur cette proposition a été réticents à admettre qu'on peut aller au-dessus de 100 % dans le rendement de production électrique, mais à la lumière de l'autre commentaire on peut se demander si une fissure vient d'ouvrir dans la défense de l'établissement.

\*\*\*\*\*

Quand recevoir des portées de la balle - course pour une candidature comme ceci, s'il vous plaît soyez informé que " les portées fermé " tel que ceux-ci ne sont pas convenables comme fourni:

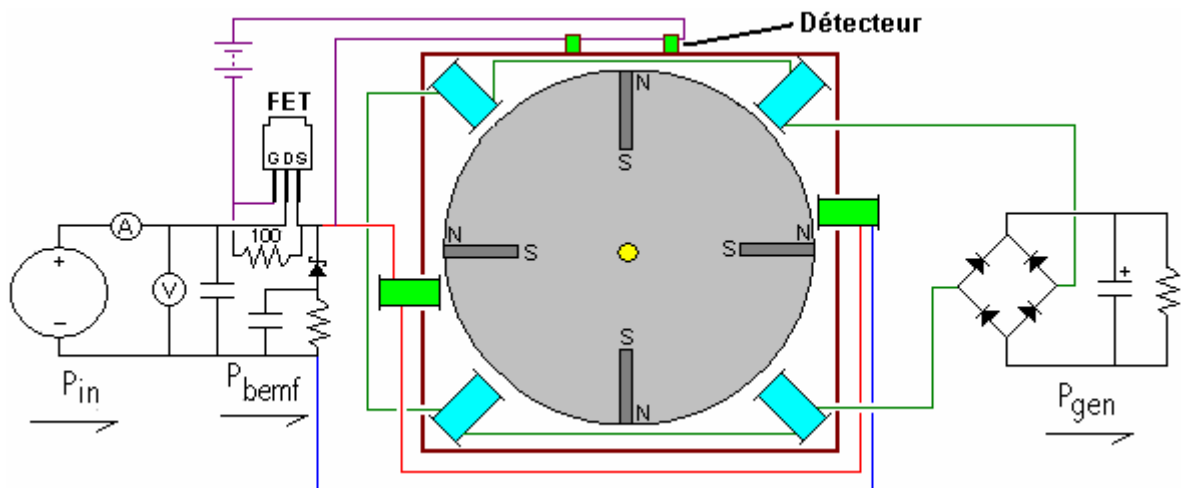


C'est parce que ce type de porter est emballé avec graisse dense que complètement détruit son mouvement libre habituellement, en le rendant pire comme une portée qu'un trou simple et arbre arrangement. Cependant, malgré ceci, le fermé ou " a scellé " la portée est populaire comme les aimants ayez tendance à attirer de la saleté et poussière et si l'appareil n'est pas joint dans une boîte de l'acier comme est nécessaire pour les hautes versions du pouvoir, en ayant le cachet été considéré pour être un avantage alors. La façon de négocier avec l'emballage de la graisse est tremper la portée dans un isopropyl nettoyeur dissolvant pour enlever la graisse du fabricant, et alors, quand il a séché, lubrifiez la portée avec deux gouttes d'une haute qualité huile mince. S'il est projeté de loger le moteur/générateur dans un earthed, boîte de l'acier scellée alors un type alternatif de porter lesquels peuvent être convenables est un dessin ouvert comme ceci:



surtout si l'air est enlevé de la boîte. Quelque perfer des constructeurs utiliser des portées céramiques qui sont supposées être immunisé à la saleté. Un fournisseur est : <http://www.bocabearings.com/main1.aspx?p=docs&id=16> mais comme autrement, ces choix ont pour être fait par l'entrepreneur avec tout et seront influencés par ses opinions.

Je ne suis pas sûr où il est venu de, mais ici est un diagramme du circuit qui montre une promenade du transistor et le retour de l'EMF arrière de la promenade enroule à la provision du pouvoir impérieuse. Utiliser cette méthode, approximativement 95% du courant de la promenade peuvent être rendus, en baissant l'attraction courante énormément:



La diode qui renvoie le pouvoir à la provision est un type Schottky à cause de lui est opération ultra-rapide. Il a besoin d'être capable de manier le pouvoir de la pulsation maximum et donc devrait être un des types plus robustes. Ce que ce circuit n'a pas est l'aiguillage très important sur la production enroule circuit. Un autre article étrange est le chemin que la sonde FET est arrangée avec deux sondes plutôt qu'un et avec une pile supplémentaire. Pendant qu'il doit être admis que l'attraction courante de la barrière FET devrait être très basse, là encore ne paraissez pas être beaucoup de raison d'avoir une deuxième provision du pouvoir. Une autre particularité dans ce diagramme est le positionnement des bobines de la promenade. Avec eux compensation comme montré, il a l'effet d'eux qui est à un angle relatif aux aimants du rotor. Ce n'est pas à tout clair si c'est une technique du fonctionnement avancée ou dessin juste pauvre - je suis incliné pour supposer le dernier bien que je n'aie pas d'évidences pour ceci autre que le dessin du circuit et la basse qualité du dessin original qui devait être amélioré pour arriver au diagramme considérablement montrées au-dessus.

La production du générateur de la bobine devrait être nourrie dans un condensateur avant qu'être passé à quel que soit matériel soit propulsé par l'appareil. C'est parce que l'énergie est sortie de l'environnement local et n'est pas énergie conventionnelle. L'entreposer dans un convertis du condensateur il à une version plus normale de pouvoir électrique, un trait qui a aussi été mentionné par Don Smith et par John Bedini bien que leurs appareils soient assez différents dans opération.

La résistance DC du windings de la bobine est un facteur important. La résistance totale devrait être ou 36 ohms ou 72 ohms pour un ensemble complet de bobines, si elles sont bobines de la promenade ou bobines du production du pouvoir. Les bobines peuvent être installées dans parallèle ou en série ou dans series/parallèle. Donc, pour 72 ohms avec quatre bobines, la résistance DC de chaque bobine

pourrait être 18 ohms pour les 288 ohms série - connectés pour parallèle connectée, ou 72 ohms pour rapport dans series/parallèle où deux paires de bobines sont installées dans parallèle en série alors.

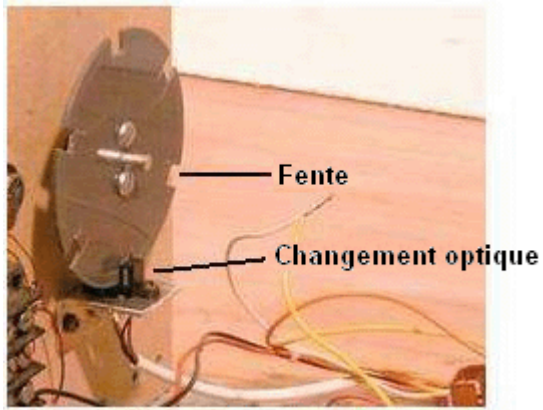
Aider avec répartir le diamètre du fil et longueur que vous pourriez utiliser, est une table ici de quelques-uns des dimensions communes dans Gage du Fil américain et Jauge du Fil du Niveau:

#### Fil Capacités et Résistances.

AWG	Mm Dia	SWG	Mm Dia	Le Max Les ampères	Les ohms / 100 m
11	2.30	13	2.34	12	0.47
12	2.05	14	2.03	9.3	0.67
13	1.83	15	1.83	7.4	0.85
14	1.63	16	1.63	5.9	1.07
15	1.45	17	1.42	4.7	1.35
16	1.29	18	1.219	3.7	1.48
18	1.024	19	1.016	2.3	2.04
19	0.912	20	0.914	1.8	2.6
20	0.812	21	0.813	1.5	3.5
21	0.723	22	0.711	1.2	4.3
22	0.644	23	0.610	0.92	5.6
23	0.573	24	0.559	0.729	7.0
24	0.511	25	0.508	0.577	8.7
25	0.455	26	0.457	0.457	10.5
26	0.405	27	0.417	0.361	13.0
27	0.361	28	0.376	0.288	15.5
28	0.321	30	0.315	0.226	22.1
29	0.286	32	0.274	0.182	29.2
30	0.255	33	0.254	0.142	34.7
31	0.226	34	0.234	0.113	40.2
32	0.203	36	0.193	0.091	58.9
33	0.180	37	0.173	0.072	76.7
34	0.160	38	0.152	0.056	94.5
35	0.142	39	0.132	0.044	121.2

Si loin, nous n'avons pas discuté la génération des pulsations du réglage. Un choix populaire pour un système du réglage est utiliser un disque emboîté monté sur l'essieu du rotor et sentir les fentes avec un " changement optique ". La " partie optique " du changement est exécutée par transmission UV et réception habituellement et comme la violette extrême n'est pas visible à l'oeil humain, en décrivant le mécanisme de l'aiguillage comme " optique " n'est pas vraiment correct. Le sentant mécanisme réel est très simple comme appareils commerciaux est disponible pour exécuter la tâche aisément. Le sonde loger contient les deux un UV LED pour créer la poutre de la transmission, et un UV résistance dépendante détecter cela transmis la poutre.

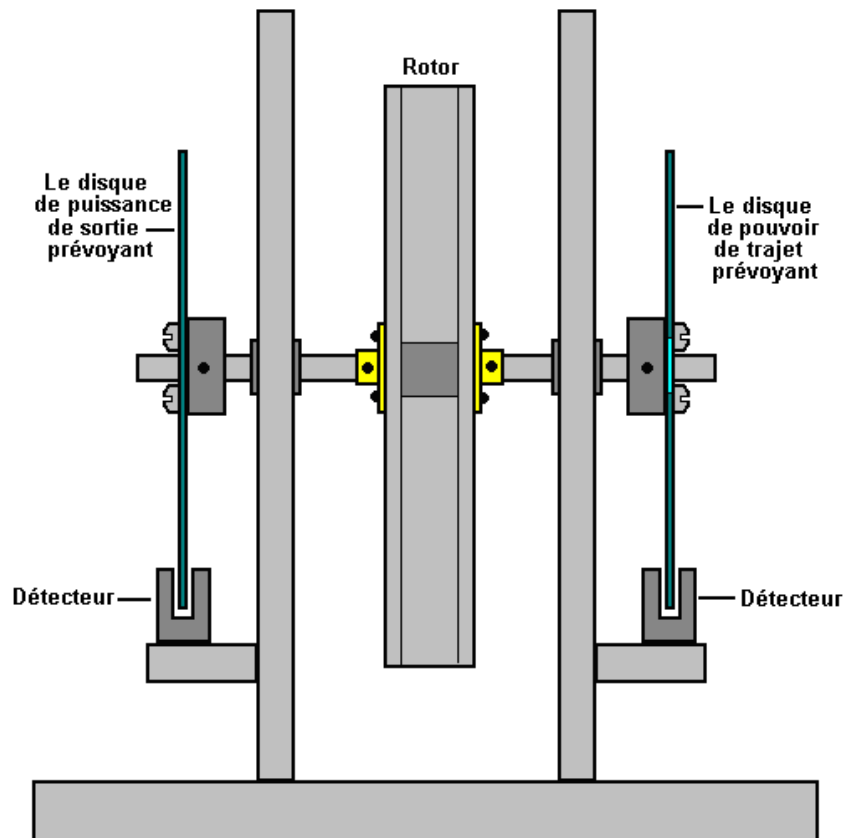
Est un exemple ici d'un mécanisme du réglage soigneusement construit fait par Ron Pugh pour son assemblée du rotor de six aimants:



et le changement/détecteur :



Cet appareil s'arrivé être un qui est fourni par [www.bayareaamusements.com](http://www.bayareaamusements.com) sous leur produit codez le nombre: OP-5490-14327-00. Comme le disque emboîté tourne, une des fentes vient en face de la sonde et permet les UV rayonnent pour passer à travers à la sonde. Cela baisse la résistance de l'appareil de la sonde et ce changement est utilisée pour déclencher la pulsation de la promenade pour quel que soit longueur de temps alors la fente laisse la sonde clair. Vous observerez la méthode de l'attachement équilibrée utilisée par Ron pour éviter d'avoir une assemblée du rotor déséquilibré. Il peut y avoir deux disques du réglage, un pour les pulsations de la promenade et un pour changer les bobines du ramassage du pouvoir dans et hors du circuit. Les fentes dans le production du pouvoir qui chronomètre le disque seront très étroit comme le changement sur période est seulement approximativement 2.7 degrés. Pour un disque du diamètre de six pouces où 360 degrés représentent une longueur de la circonférence de 18.85 pouces (478.78 mm) une 2.7 fente du degré serait seulement 9/64 pouce (3.6 mm) largement. L'arrangement pour une organisation du rotor de l'aimant axiale pourrait être comme ceci:



Donc récapituler, les choses qui sont nécessaire pour obtenir pour un Adams la production du Moteur dans le support sérieux sont:

1. Une performance de  $COP > 1$  peut être accomplie seulement s'il y a des bobines du production du pouvoir.
2. Les aimants du rotor ont besoin d'être plus long qu'ils sont larges pour assurer la forme de champ aimantée correcte et le rotor doit être équilibré parfaitement et doit être eu des portées comme bas frottement comme possible.
3. La région du visage des aimants du rotor a besoin d'être quatre fois cela des coeurs de la bobine de la promenade et un quart la région du coeur des bobines du production du pouvoir. Cela veut dire que si ils sont circulaires, alors le diamètre du coeur de la bobine de la promenade a besoin d'être demi le diamètre de l'aimant et le diamètre de l'aimant a besoin d'être demi le diamètre du coeur du production du pouvoir. Par exemple, si un aimant du rotor circulaire est 10 mm à travers, alors le coeur de la promenade devrait être 5 mm à travers et le production enlève le coeur 20 mm à travers.
4. Le voltage de la promenade a besoin d'être un minimum de 48 volts et de préférence, une bonne affaire plus haut que cela.
5. N'utilisez pas d'aimants du neodymium si le voltage de la promenade est moins de 120 volts.
6. Les bobines de la promenade ne devraient pas être battues jusqu'à ce qu'ils soient alignés avec les aimants du rotor exactement bien que cela ne donne pas la vitesse du rotor la plus rapide.
7. Chaque ensemble complet de bobines devrait avoir une résistance DC d'ou 36 ohms ou 72 ohms et sans aucun doute 72 ohms si le voltage de la promenade est 120 volts ou plus haut.
8. Rassemblez le pouvoir de la production dans les grands condensateurs avant de l'utiliser pour propulser le matériel.

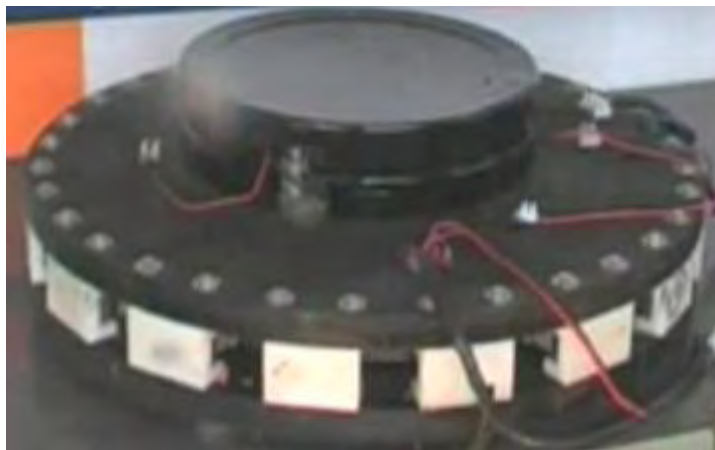
Ce peut être aussi possible pistonner le pouvoir de la production plus loin, en utilisant la technique Bobine - Court-circuitant montré dans la section de ce chapitre sur le RotoVerter.

Si vous voulez les dessins originaux et quelque explication sur l'opération du moteur, alors deux publications du Robert Adams tardif peuvent être achetées de <http://www.nexusmagazine.com> où les prix sont cités dans les dollars australiens, en faisant les livres regarder beaucoup plus cher qu'ils sont réellement.

Le site web <http://members.fortunecity.com/freeenergy2000/adamsmotor.htm> est un emplacement pour Adams enthousiastes du moteur et peut avoir des renseignements qui peuvent être utiles.

<http://www.totallyamped.net/adams/index.html> est une collection vraiment impressionnante de matière pratique bien informée en construire et utilisant un Adams moteur avec détails de sondes et comme ils travaillent, matières du coeur et leurs performances et comment localiser la " tache " sucrée - très hautement a recommandé le site web.

En 1999, deux hommes australiens, John Christie et Ludwig Brits ont pris la conception de Robert Adams et breveter, appelant le **Lutec**. Leur brevet a été délivré en 2003 et envisage que le brevet de Robert Adams et Harold Aspden 1995 a été mis en place, il est clair pour moi comment le brevet Lutec aurait pu être délivré. Toutefois, il est encourageant de voir une mise en œuvre réussie de la conception de Robert. Ils ont atteint  $COP=5$  à une puissance de sortie un kilowatt net, mais faites l'erreur majeure de tenter de fabriquer et de vendre les générateurs qui ont coupé dans les profits des compagnies pétrolières, et, par conséquent, ils ne présentent plus les unités et autant que je sache, n'a jamais vendu un. L'idée était que ces modules de 1 kilowatt pourraient être empilés les uns au-dessus de l'autre pour générer de meilleurs rendements.



Voici un extrait reformulé de leur brevet :

**Brevet: US 6,630,806**

**7 Oct 2003**

**“Inventeurs” : Ludwig Brits et John Christie**

### **Système pour Commander un Dispositif Rotatif**

#### **Résumé**

Système de commande d'un dispositif rotatif, le système comprenant un contrôleur et un dispositif rotatif, qui comporte un stator et le rotor, dans lequel le contrôleur est relié au dispositif rotatif pour commander la rotation du dispositif rotatif, et dans lequel le contrôleur est adapté pour périodiquement exciter les bobines d'excitation du dispositif pour créer un champ magnétique d'une polarité qui induit le rotor à tourner dans une seule direction et dans lequel le contrôleur est mis hors tension de façon à désexciter la bobine d'excitation lorsque les autres forces, des forces étant autres que celles résultant de la bobine d'excitation, produire une force résultante qui provoque la rotation du rotor dans cette direction.

#### **Description :**

#### **DOMAINE DE L'INVENTION**

La présente invention se rapporte à des moteurs qui sont utilisés pour générer un couple et les générateurs qui sont utilisés pour produire de l'électricité.

#### **CONTEXTE DE L'INVENTION**

Un moteur électrique typique se compose d'un stator et rotor. Le fonctionnement d'un moteur électrique est basée sur le principe selon lequel un courant électrique dans un conducteur produit un champ magnétique, le sens du courant dans un des pôles d'électro-magnétique tel que une bobine de fil détermine l'emplacement des aimants pôles et comme magnétique repousser et des pôles magnétiques opposés attirent.

Le stator qui est généralement appelé la structure sur le terrain établit un champ magnétique constant dans le moteur. Typiquement, le champ magnétique est créé par des aimants permanents qui sont appelés aimants de champ et situés à des intervalles espacés de façon égale autour du rotor. Le rotor ou induit typiquement constitué d'une série de spires espacées de manière égale qui sont capables d'être mis sous tension pour produire un champ magnétique et donc des pôles sud ou au nord.

En le mettant sous tension les bobines des champs magnétiques qui interagissent du rotor et le stator produit la rotation du rotor. Pour assurer que la rotation a lieu dans une seule direction, un commutateur est typiquement connecté aux enroulements des bobines du rotor de manière à modifier la direction du courant appliqué aux bobines. Si la direction du courant n'a pas été infirmée, le rotor

serait tourner dans un sens, puis inverser sa direction avant un cycle complet de rotation pourrait être achevée.

La description ci-dessus est caractéristique d'un moteur à courant continu. Moteurs à courant alternatif ne disposent pas des commutateurs parce courant alternatif inverse son sens indépendamment. Pour un moteur à courant alternatif typique comme un moteur à induction du rotor n'a pas de connexion directe à la source extérieure d'électricité. Le courant alternatif circule autour des bobines de champ dans le stator et produit un champ magnétique tournant. Ce champ magnétique tournant induit un courant électrique dans le rotor résultant dans un autre champ magnétique. Ce champ magnétique induit dans le rotor interagit avec le champ magnétique du stator entraînant le rotor à tourner.

Un générateur électrique est effectivement le sens inverse d'un moteur électrique. Au lieu de fournir de l'électricité à des bobines de stator soit au rotor, le rotor ou induit est mis en rotation par les forces physiques produits par une " force motrice ". En effet, un générateur transforme l'énergie mécanique en énergie électrique.

## **RESUME DE L'INVENTION**

La présente invention vise à fournir un dispositif rotatif amélioré qui fonctionne avec une efficacité améliorée par rapport aux dispositifs rotatifs conventionnels. La présente invention concerne également prévoir un système de commande d'un dispositif rotatif qui est capable de produire de l'énergie électrique et / ou mécanique.

Selon la présente invention, il est fourni un système de commande d'un dispositif rotatif, le système comprenant un contrôleur et un dispositif rotatif qui comprend un stator et le rotor, dans lequel le contrôleur est relié au dispositif de rotation pour commander la rotation du dispositif rotatif, et avec le contrôleur adapté à dynamiser périodiquement, au moins une bobine d'excitation de l'appareil pour créer un champ magnétique d'une polarité qui induit la rotation du rotor dans une seule direction et où le contrôleur est éteint de manière à désexciter la bobine d'excitation lorsque d'autres forces, les forces étant autres que celles résultant de la bobine d'excitation sous tension produisent une force résultante qui induit la rotation du rotor dans le sens unique.

De préférence, le contrôleur est adapté pour exciter la bobine d'excitation pendant une période au cours de laquelle la force résultante des forces d'autres agit pour faire tourner le rotor dans la direction opposée, de sorte que la force appliquée par la bobine d'excitation surmonte, étant plus grande que, la force résultante. Le dispositif de commande est de préférence adaptée pour couper à désexciter la bobine d'excitation avant que la force résultante est nulle. Le contrôleur est de préférence adaptée pour éteindre pour désexciter la bobine d'excitation pour une période antérieure à la force résultante est nulle, et de permettre le retour d'EMF induite par d'autres forces pour exhorter la rotation du rotor dans le sens unique avant la force résultante est nulle. De préférence, la force résultante exclut forces découlant de EMF arrière.

La bobine d'excitation peut être adaptée pour être excité par le dispositif de commande d'un angle prédéterminé d'une révolution complète du rotor. En variante, la bobine d'excitation est adapté pour être excité par le dispositif de commande pour une période de temps prédéterminée pour chaque tour du moteur. De préférence alors, chaque bobine d'excitation est excitée plus d'une fois au cours d'une seule révolution (cycle) du rotor. Chaque bobine d'excitation peut être activé à chaque fois que la force résultante applique une force sur le rotor dans la direction opposée. Chaque bobine d'excitation peut être excité par une impulsion périodique appliqué par le contrôleur. Les impulsions périodiques sont de préférence toutes de même signe.

Chacune des bobines d'excitation sont alimentés chaque fois que la force résultante est dans la direction opposée et ensuite pendant une période inférieure à la période au cours de laquelle les forces résultantes des changements de zéro à un maximum et de retour à zéro.

Dans un mode de réalisation, le stator présente au moins une bobine d'excitation. Le rotor peut comporter au moins un générateur de champ magnétique qui est capable de générer un champ magnétique qui interagit avec le champ magnétique généré par chaque bobine d'excitation lorsqu'elle est excitée, pour appliquer une force pour faire tourner le rotor dans un sens. Chaque bobine

d'excitation comprend de préférence un procédé d'interaction magnétique qui est adapté pour repousser ou attirer soit le générateur de champ magnétique.

Dans un autre mode de réalisation, l'interaction magnétique est adapté pour attirer le générateur de champ magnétique. Les moyens d'interaction magnétique peut comprendre un corps ferreux ou corps d'une autre substance qui est attiré par un aimant. Le générateur de champ magnétique peut être un aimant permanent. Les moyens d'interaction magnétique peut être un noyau de fer ou d'un aimant permanent. De préférence, le générateur de champ magnétique comprend un aimant permanent, ou un membre attiré par un aimant.

Le stator comprend de préférence une pluralité de bobines d'excitation espacées de manière égale autour du rotor. Chaque bobine d'excitation est de préférence un électro-aimant. De préférence, chaque bobine d'excitation comprend des moyens de l'interaction magnétique à travers sa bobine. De préférence, le rotor comprend une pluralité d'aimants espacés de façon égale.

Dans un mode de réalisation, le rotor comprend une pluralité d'aimants permanents espacés qui peuvent tous être de la même polarité. Les générateurs de champ magnétique espacés uniformément peuvent être des bobines excitables simulant aimants. De préférence, les pôles des moyens de génération de champ magnétique sont tous les mêmes. Les pôles magnétiques produits par les bobines d'excitation excitées peuvent être les mêmes que pour les générateurs de champ magnétique.

Les générateurs de champ magnétique pour le stator peuvent être des aimants permanents. De préférence, le rotor comporte plusieurs bobines d'excitation et un collecteur. Le rotor peut être un induit et le stator peut être un enroulement de champ. De préférence, le générateur de champ magnétique du rotor est alimenté par une source d'alimentation externe étant en courant continu ou de courant alternatif. Les moyens d'interaction magnétique du stator peuvent être alimentées par des bobines fonctionnant sur courant alternatif ou continu.

Selon un mode de réalisation le stator comprend au moins une bobine d'induction qui est adaptée pour avoir un courant induit dans ce par le générateur de champ magnétique du rotor. Chaque bobine d'induction peut être séparée de chaque bobine d'excitation. Chaque bobine d'induction peut également être une bobine d'excitation. Chaque bobine d'excitation peut être adaptée pour être connectée à un circuit de sortie de sorte que le courant induit dans chaque bobine d'excitation est émise vers le circuit de sortie.

Il est préférable que les circuits de commutation est adapté pour redresser du courant induit dans les bobines d'induction et que la rectification a lieu juste avant que chaque bobine d'excitation est excitée par l'alimentation électrique. De préférence, la sortie de courant du circuit de sortie est adapté pour être utilisé pour faire fonctionner un appareil électrique. Le dispositif de commande comprend de préférence un circuit de commutation qui est adapté pour relier chaque bobine d'excitation à un circuit de sortie lorsqu'aucun courant est généré pour exciter la bobine d'excitation et l'unité de commande fournit un circuit de commutation. Le contrôleur peut être un commutateur rotatif avec au moins un contact qui est aligné avec chaque générateur de champ magnétique et d'au moins un contact alignée avec les aimants permanents du rotor.

Le commutateur rotatif peut avoir le même nombre de contacts que le nombre de générateurs de champ magnétique; étant normalement aimants. Chaque contact peut avoir une largeur qui varie avec la hauteur verticale et la conicité en largeur du haut vers le bas. Idéalement, le commutateur rotatif comprend des brosses réglables qui sont capables de se déplacer verticalement. Le commutateur rotatif et le rotor peuvent être situés sur l'axe central coaxial et montés sur une axial commun. De préférence, le commutateur de rotor est monté dans une chambre séparée du rotor.

Dans un mode de réalisation, chaque bobine d'excitation est positionné de manière à repousser un aimant adjacent lorsqu'il est excité. Chaque bobine d'excitation peut être adaptée pour être excitée par force contre-électromotrice seulement pendant une période prédéterminée de chaque cycle qui commence après courant à la bobine d'excitation est coupé.

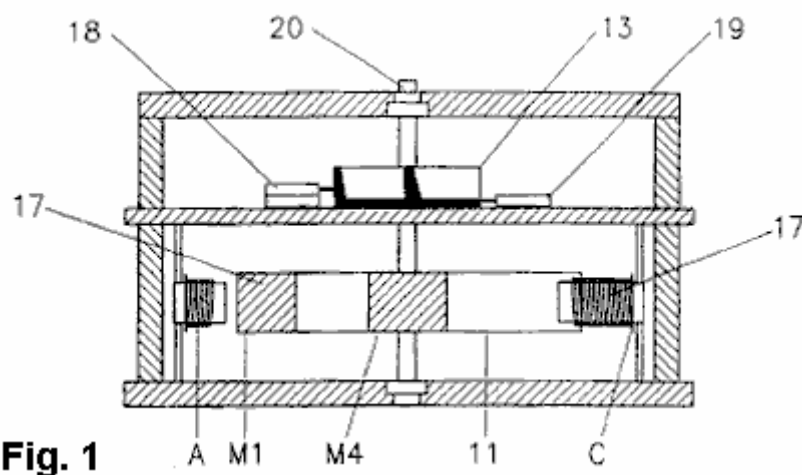
Dans un autre mode de réalisation, chaque bobine d'excitation est adapté pour attirer le générateur de champ magnétique du rotor. La présente invention envisage un certain nombre de modifications des

éléments constitutifs des systèmes décrits ci-dessus. Par exemple, le courant, la tension, le champ magnétique généré, le nombre de pôles d'aimants de rotor / stator peut varier et en conséquence tous affectera la synchronisation de la commutation des bobines d'excitation. Le dispositif rotatif peut avoir un plus grand nombre de pôles magnétiques générés sur le stator / enroulement de champ dans le rotor / induit ou vice versa. Dans un mode de réalisation, le nombre de pôles sur les deux d'entre eux sont identiques.

Il est préférable que la commutation des bobines d'excitation, qui est commandé par le dispositif de commande, est adapté pour optimiser l'influence de force contre-électromotrice produite. Il est préféré que les bobines d'excitation sont effectivement munis d'un courant électrique pulsé d'une durée minimale, ce qui est une durée suffisante pour maintenir la rotation du rotor et de produire une sortie souhaitée du couple ou de courant.

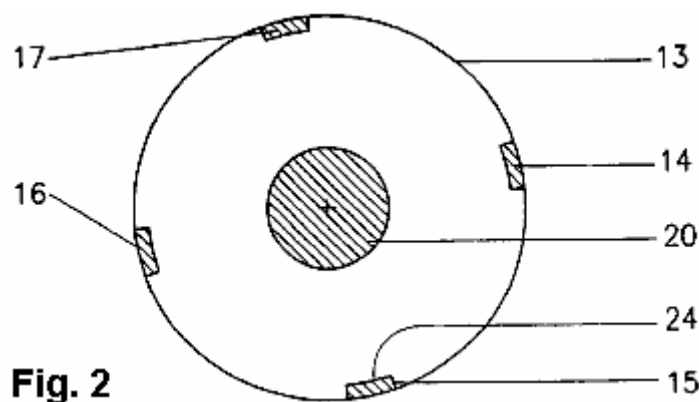
### **BREVE DESCRIPTION DES DESSINS**

Des modes de réalisation préférés de la présente invention vont maintenant être décrits à titre d'exemple uniquement en référence aux dessins annexés dans lesquels :



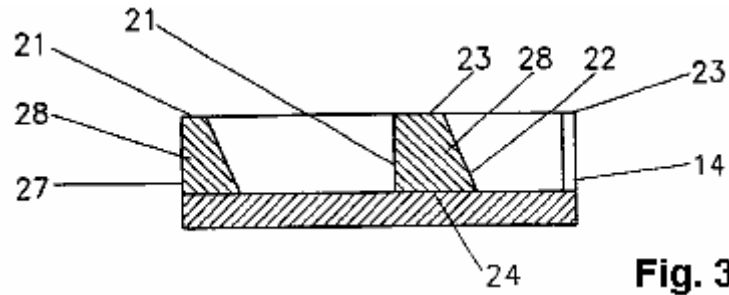
**Fig. 1**

**Fig.1** montre une vue de face en coupe d'un dispositif rotatif en tant que témoin par conséquent, conformément à un premier mode de réalisation de l'invention;



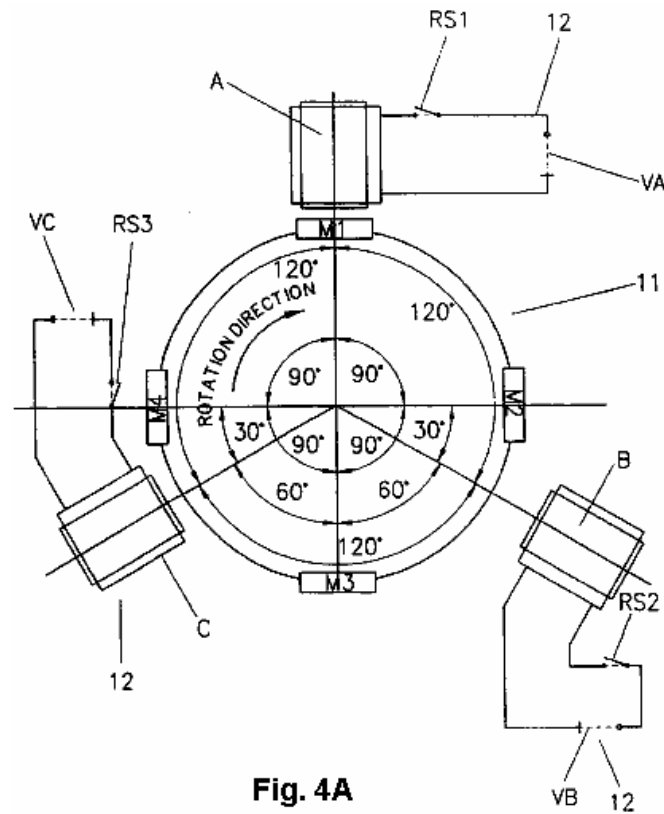
**Fig. 2**

**Fig.2** montre une vue de dessus du dispositif de commande représenté sur la **Fig.1**,



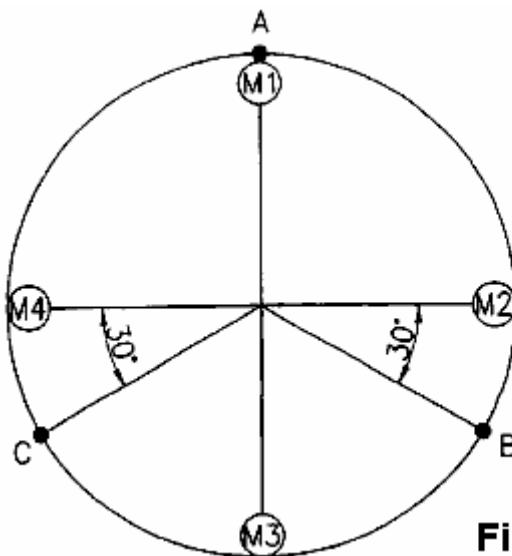
**Fig. 3**

**Fig.3** montre une vue de côté du dispositif de commande représenté sur la **Fig.1**;



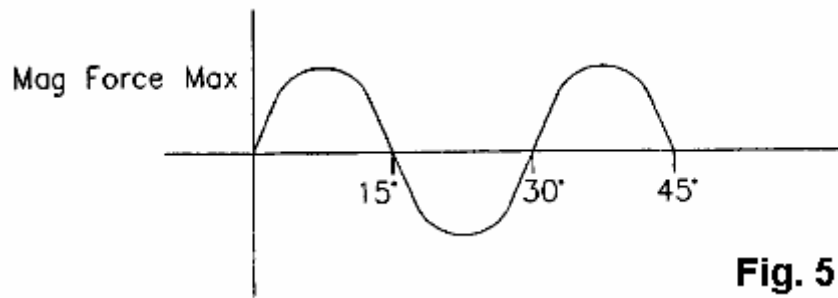
**Fig. 4A**

**Fig.4A** représente une vue schématique d'un système pour commander dispositif rotatif selon la première forme de réalisation de la présente invention;



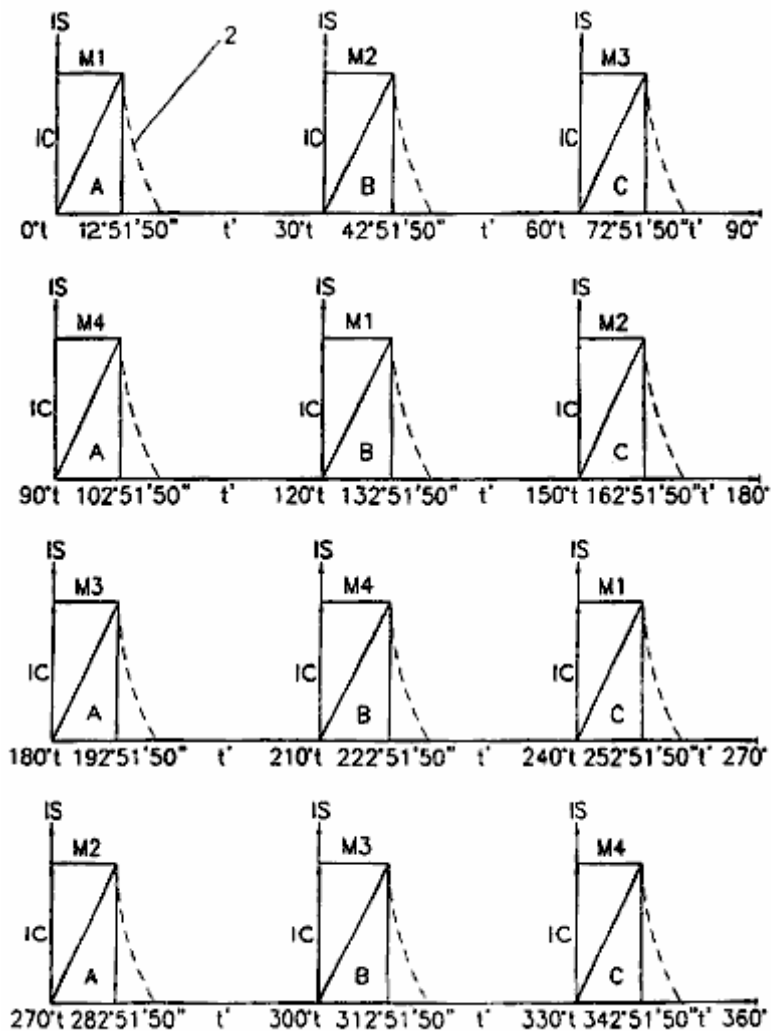
**Fig. 4B**

**Fig.4B** montre une vue schématique de l'appareil rotatif, illustré à la **Fig.4A**;



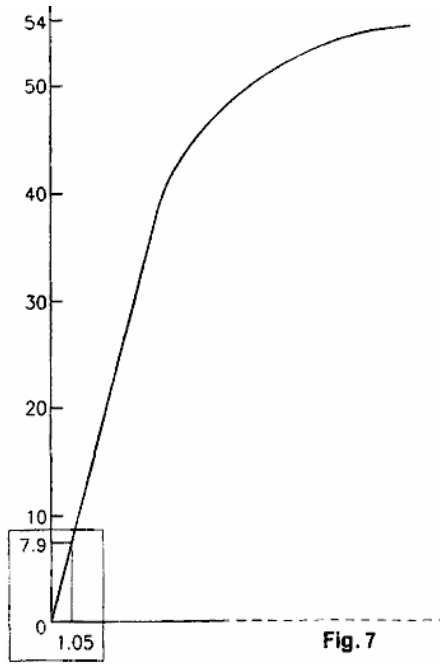
**Fig. 5**

**Fig.5** montre une représentation graphique de force versus la position angulaire d'un aimant permanent M1 du système illustré à la Fig.4A;

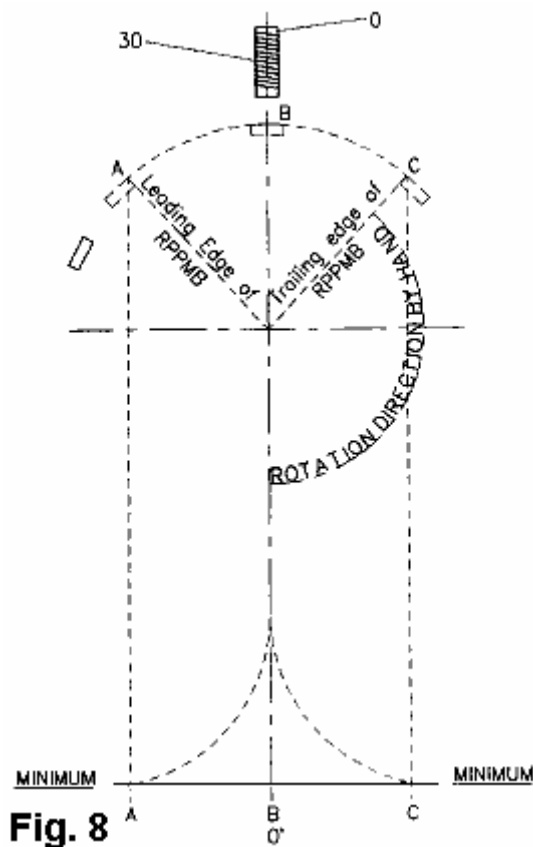


**Fig. 6**

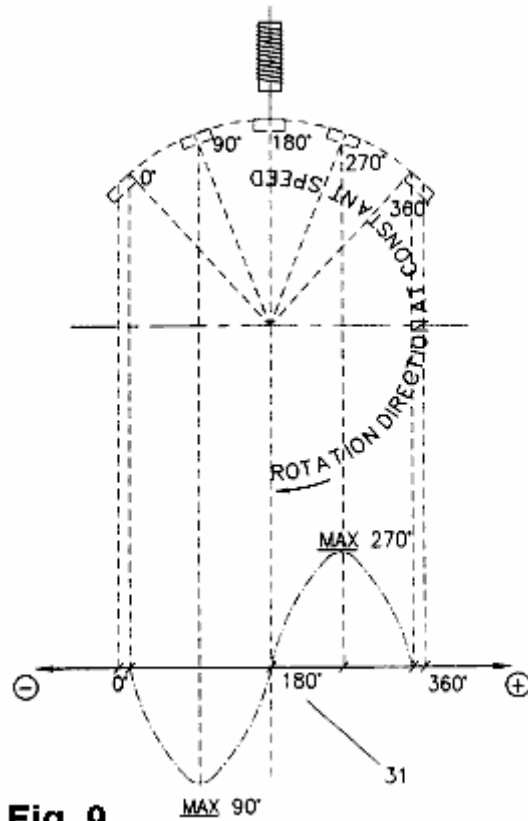
**Fig.6** montre une série de quatre graphiques du courant d'entrée par rapport à un mouvement angulaire de chaque aimant permanent du système représenté sur la Fig.4A;



**Fig.7** montre une représentation graphique de la tension d'entrée en fonction du courant d'entrée pour chaque bobine du dispositif rotatif représenté sur la **Fig.4A** de système;

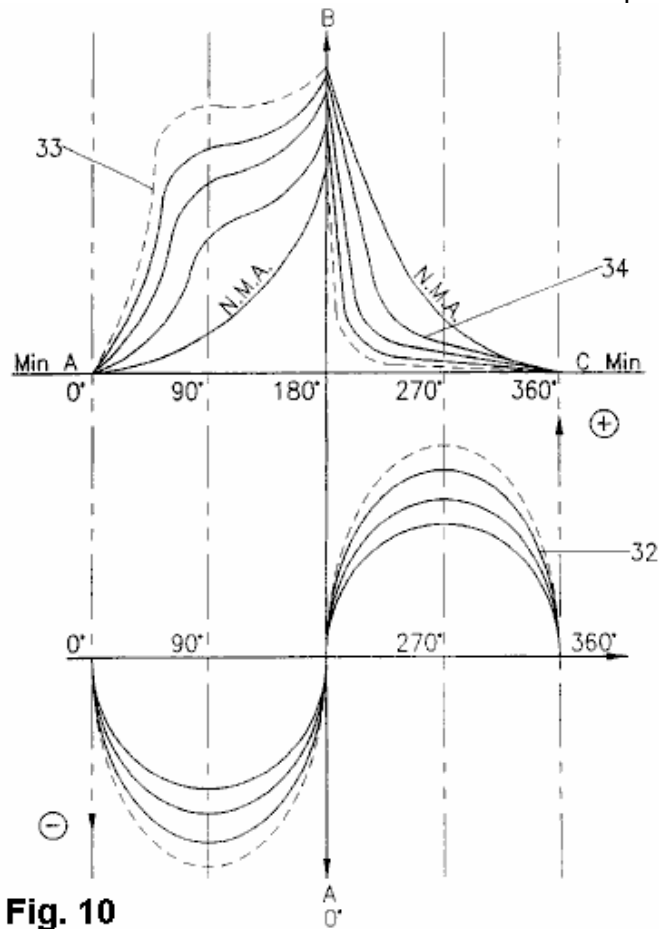


**Fig.8** montre un diagramme schématique de la variation de l'attraction magnétique en fonction du déplacement angulaire naturelle d'un rotor comportant un seul aimant permanent et un stator ayant une bobine d'excitation unique, conformément à un deuxième mode de réalisation de la présente invention;



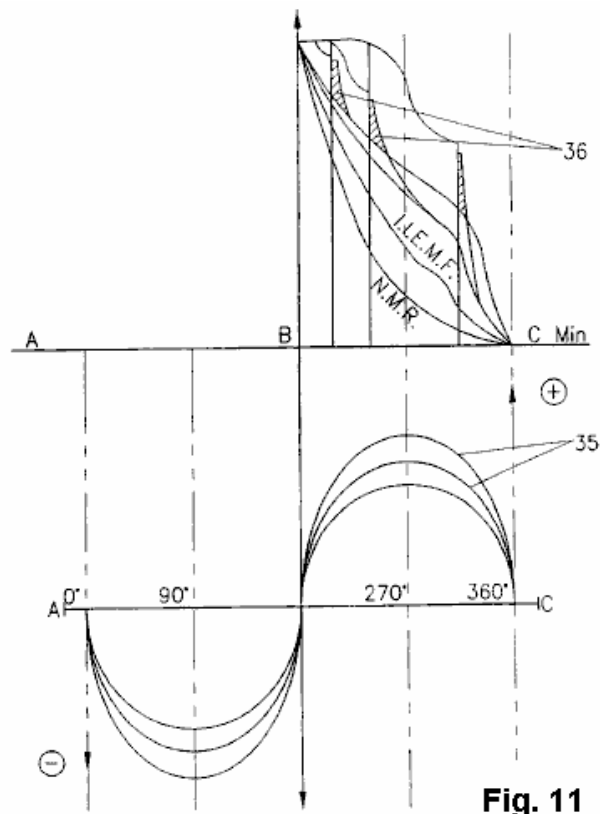
**Fig. 9**

**Fig.9** montre une représentation graphique du champ magnétique en fonction du déplacement angulaire en conformité avec le deuxième mode de réalisation de la présente invention;



**Fig. 10**

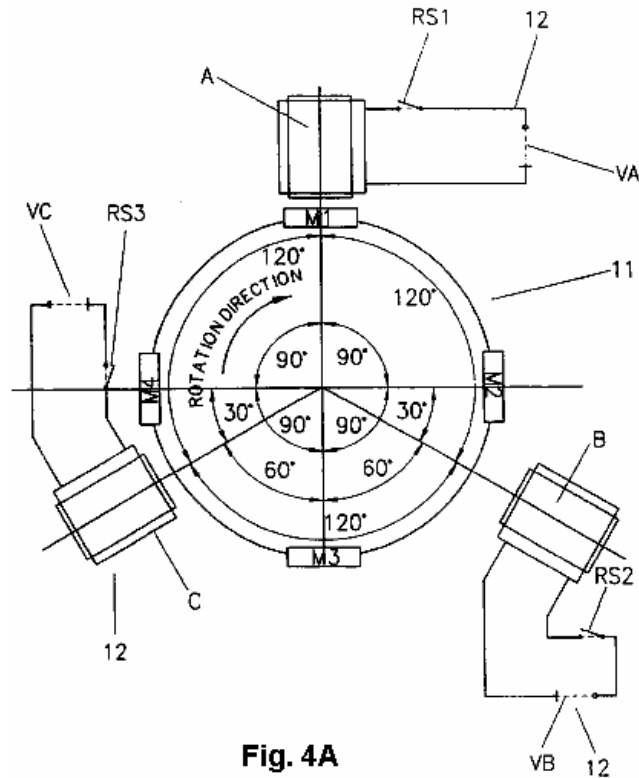
**Fig.10** montre une représentation graphique de l'induction en fonction du déplacement angulaire induit de l'aimant permanent conformément à la deuxième forme de réalisation de la présente invention; et



**Fig. 11**

**Fig.11** montre une autre représentation graphique de la force électromagnétique induite par induction en fonction du déplacement angulaire de l'aimant permanent conformément à la deuxième forme de réalisation de la présente invention.

**DESCRIPTION DETAILLEE DES DESSINS**

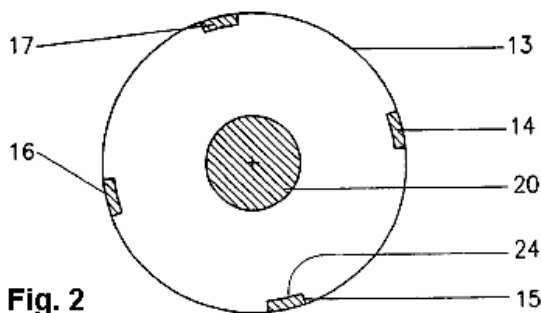


**Fig. 4A**

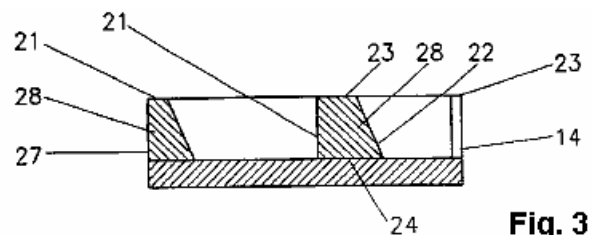
Comme représenté sur la **Fig.4A** selon le premier mode de réalisation de l'invention, il est prévu un système constitué d'un rotor **11** comportant quatre aimants permanents **M1**, **M2**, **M3**, **M4** qui sont espacées de façon égale à  $90^\circ$  par rapport à l'autre. Le système comprend un stator **12** constitué de trois bobines d'excitation d'électro-aimants **A**, **B**, **C** qui sont espacées de  $120^\circ$  les unes des autres.

Chacune des bobines **A**, **B**, **C** est connecté en circuit avec une alimentation de 54 volts et un commutateur **RS1**, **RS2**, **RS3**. Chacun des contacts **RS1**, **RS2**, **RS3** font partie d'un interrupteur rotatif **13** ayant des contacts **14**, **15**, **16**, **17** qui sont espacés à  $90^\circ$  par rapport à un contact adjacent.

Le commutateur rotatif **13** est muni d'balais de contact **18**, **19** et est monté sur un axe **20** qui est le même ou commun avec l'axe du rotor **11**.

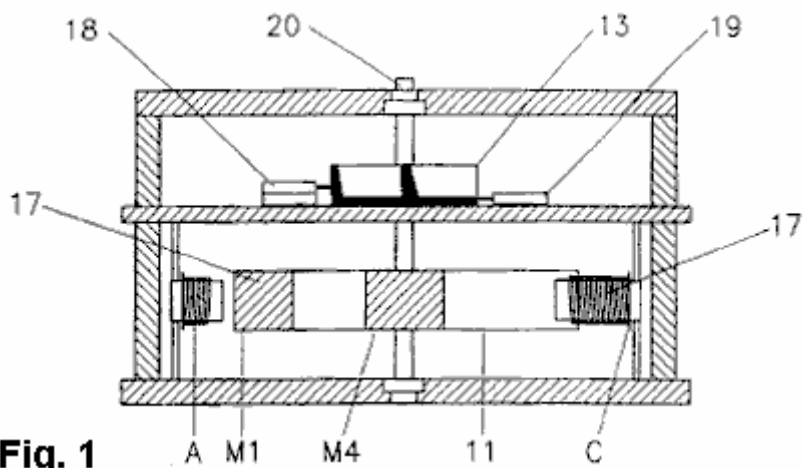


**Fig. 2**



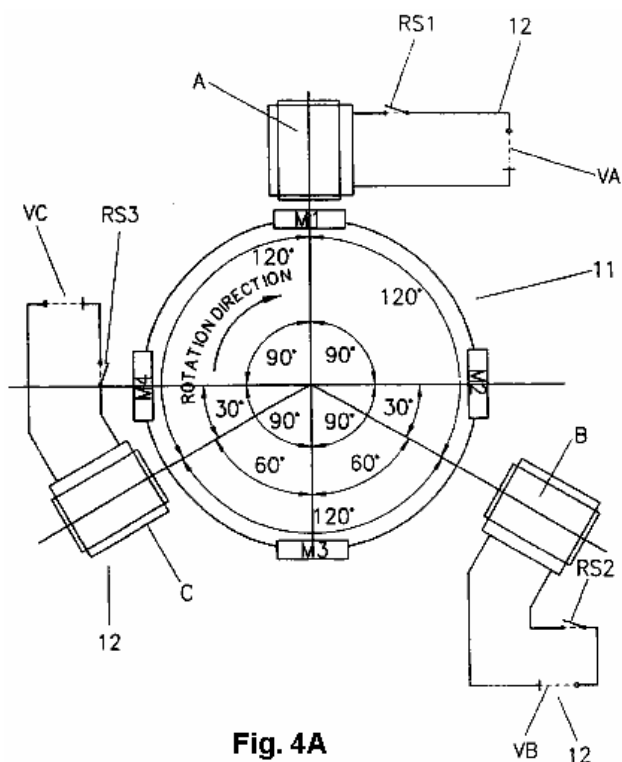
**Fig. 3**

Chacun des contacts **14**, **15**, **16**, **17** est spécialement configuré avec une forme trapézoïdale, avec les deux côtés non parallèles constitués d'un côté droit **21**, et un côté conique **22** qui se rétrécit vers l'extérieur face supérieure **23** au côté inférieur **24**. Le résultat est que chaque augmentation de contact dans une largeur passant de la face supérieure à la face inférieure **24**.



**Fig. 1**

La brosse **18** est apte à être déplacé verticalement par rapport aux contacts **14, 15, 16, 17** tandis que la brosse **19** est constamment en contact avec la base. Bien que la **Fig.1** ne montre que le commutateur rotatif **13** ayant une seule série de quatre contacts **14, 15, 16, 17**, pour le stator à trois bobines représenté en **Fig.4A**, il y aurait en effet être, de préférence, trois disques de contact sur la essieu **20**. Chaque disque de contact auraient des contacts pour l'une respective des bobines **A, B, C**, mais chaque brosse pour les autres disques serait compensée par  $30^\circ$  et  $60^\circ$  respectivement.



**Fig. 4A**

Une description du fonctionnement du système établi dans la **Fig.1** à la **Fig.4** est maintenant définie ci-dessous. Si l'on suppose que les aimants **M1, M2, M3, M4** sont initialement aligné comme illustré à la **Fig.4** a avec aimant **M1** en face d'une des extrémités de la bobine **A**, bobine **A** s'excite à chaque fois qu'un des aimants **M1** à **M4** est aligné en face d'elle et Pendant un temps prédéterminé après que l'aimant permanent lui a passé.

Comme indiqué en **Fig.6** bobine **A** est alimentée par contact **RS1** fournissant une connexion électrique via le commutateur rotatif **13**. Cela se produit par l'un des **14** à **17**, se trouver au contact de la brosse **18** contacts. En ce moment, le courant est appliquée à partir de la source d'alimentation **VA** et

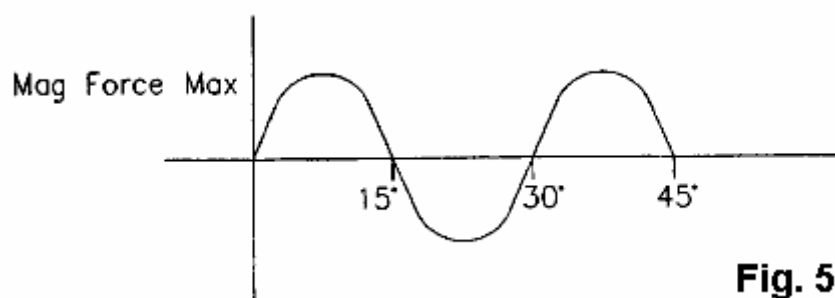
continue de s'appliquer jusqu'à ce que la brosse **18** n'est donc plus en contact avec l'un des contacts **14 à 17**.

Pour les trois bobines / quatre pole agencement du premier mode de réalisation, il est préférable que les balais sont déplacés dans une position verticale où la largeur de chaque contact est suffisante pour chacun des commutateurs **RS1, RS2 et RS3** être fermés pour  $12^{\circ} 51' 50''$  de la rotation du rotor **11**. Après que cette fois les commutateurs **RS1 à RS3** sont ouvert et n'est plus le courant est livré à l'une des bobines **A et C**. Lorsque le courant à chacune des bobines est situé un arrière QU'EMF est induite dans chacune des bobines **A à C**, puis de nouveau EMF représenté par l'élément **Z** résultats courant étant maintenue dans chacune des bobines pour un petit délai supplémentaire après que les contacts **RS1 à RS3** sont ouverts. En passant les bobines **A à C**, de la manière ci-dessus que le rotor **11** peut être induit doit pour tourner avec une plus faible quantité d'entrées courant pour le stator que serait nécessaire si le courant a été livré sans cesse à des bobines **A et C**.

Le **Tableau 1** ci-dessous montre la force résultante sur le rotor **13** pour les positions angulaires des aimants **M1 à M4** pour les déplacements angulaires de l'aimant de  $5^{\circ}$  à  $30^{\circ}$ .

TABLEAU 1						
<b>M1</b>	5° CC	10° CC	15° CC	20° CC	25° CC	30° CC
<b>M2</b>	25° CW	20° CW	15° CW	10° CW	5° CW	0°
<b>M3</b>	55° CW	50° CW	45° CW	40° CW	35° CW	30° CW
<b>M4</b>	35° CW	40° CC	45° CC	50° CC	55° CC	60°
<b>RF</b>	CC	CC	0	CW	CW	0

Comme indiqué lorsque l'aimant du rotor **13** est pivotées 50 à la fois la force résultante sur le rotor change d'une force dans le sens horaire de compte de  $5^{\circ}$  à  $15^{\circ}$  à une force dans le sens horaire de  $15^{\circ}$  à  $30^{\circ}$ . À  $0^{\circ}$ ,  $15^{\circ}$  et  $30^{\circ}$  la force résultante sur le rotor est 0, alors que si les aimants permanents du rotor étaient alignés dans l'une de ces orientations, il n'y aurait aucune force résultante d'exhorter le rotor dans le sens horaire ou anti horaire.



**Fig. 5**

Comme illustré à la **Fig.5** un complot d'ampleur de la force résultante sur le rotor contre un déplacement angulaire du rotor montre une courbe sinusoïdale ayant un cycle de  $30^{\circ}$ . Pour une rotation complète de  $360^{\circ}$  du rotor le rotor subirait 12 cycles de variation de force résultante.

Quel spectacle **Tableau 1** et **Fig.5**, c'est que si une force additionnelle est appliquée pour faire tourner le rotor dans le sens horaire ou antihoraire, le rotor ne sera pas en mesure de faire tourner en continu dans les deux sens. Si on désire faire tourner le rotor dans le sens horaire, puis la force doit surmonter

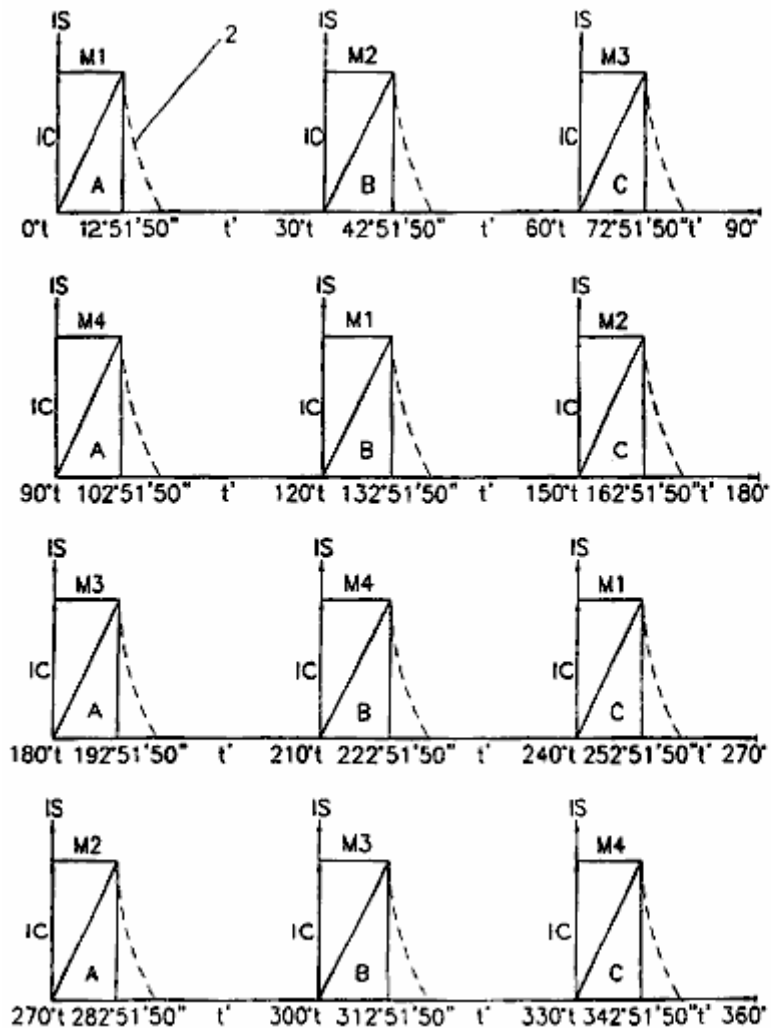
la force résultante dans le sens inverse qui se produit de 0 à 15°, 30° à 45°, 60° à 75°, etc. par l'intermédiaire de la rotation d'ensemble 360° du rotor.

Parce que chacune des bobines **A et C** a un noyau de fer même quand les bobines ne sont pas sous tension l'attraction magnétique naturelle se produisant entre chaque aimant et les résultats de noyaux de fer dans chaque aimant **M1 à M4**, en essayant de se déplacer dans une direction pour le noyau de fer plus proche de vous. Chaque fois qu'un aimant est opposé un noyau de fer, l'attraction magnétique est plus grande et il n'y a aucune force exercée par cet aimant à déplacer le rotor dans le sens horaire ou antihoraire. De même quand un aimant est placé à mi-chemin entre les noyaux de fer adjacents, il y a aussi une force résultante de 0 ce qui se traduit par aucune force résultante étant appliqué au rotor pour la faire tourner dans les deux sens par cet aimant.

Comme indiqué dans la **Fig.5** et **Tableau 1**, si aimant que M1 est déplacée de 5° vers la droite, il y a une attraction naturelle entre l'aimant **M1** et le noyau de fer de bobine **A** tirer l'aimant **M1** en direction dans le sens anti-horaire. Si les forces résultantes appliqués par les autres aimants ne suffisaient pas à vaincre l'attraction entre un aimant permanent **M1** et le noyau de fer de bobine **A** rotor aurait parviennent encore à se déplacer vers la droite. Cependant, comme indiqué au **Tableau 1** la position angulaire des autres aimants **M2 à M4** résulte en une force résultante globale dans le sens anti-horaire. Pour surmonter la force résultante, il est nécessaire de produire un pôle de **X** sur bobine **A** de comme la polarité à aimant **M1** et donc pousser **M1** de bobine **A**.

Comme illustré à la **Fig.5** la force de l'action magnétique repousser entre bobine **A** et aimant **M1** doit être suffisante pour surmonter la force résultante, exhortant le rotor pour se déplacer dans le sens anti-horaire.

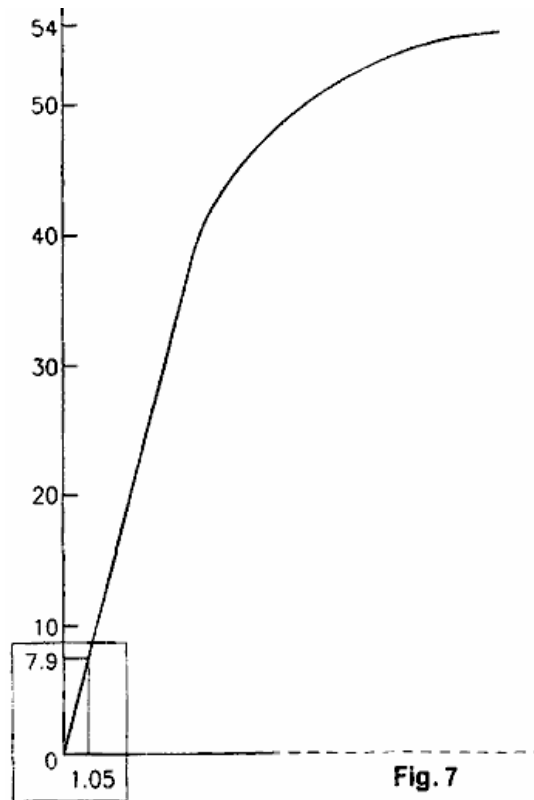
Un courant pourrait être appliqué à la bobine **A** pour un déplacement angulaire de 15° d'aimant **M1**, mais il est préférable que la bobine **A** être excité que pour 12° 51' 50" de déplacement angulaire d'aimant **M1**. Par l'application actuelle à bobine **A** pour cette période de déplacement angulaire une quantité minimale de courant est appliquée à bobine **A** afin de surmonter la force résultante dans le sens inverse qui se produit de 0° à 15° déplacement angulaire d'aimant **M1**.



**Fig. 6**

Bien que le courant peut être appliquée à la bobine **A** pendant plus de cette période, il a été découvert que par l'application actuelle pour cette période une FCEM induite dans l'enroulement **A** qui ajoute à la force répulsive sur aimant **M1** par bobine **A**. Chaque fois qu'un des aimants **M1** à **M4** est aligné avec la bobine **A** à 0°, bobine **A** s'excite pour 12° 51' 50" déplacement angulaire de cet aimant. Ainsi comme le montre **Fig.6**, courant finit par appliquée à la bobine **A** à 0° à 12° 51' 50" et de 90° à 102° 51' 50" et de 180° à 192° 51' 50" et de 270° à 282° 51' 50".

Un modèle de commutation similaire est appliqué aux bobines **B** et **C**. Par exemple bobine **B** est alimentée lorsque aimant **M2** est passé de 30° vers quand il a déménagé à 42° 51' 50" et même bobine **C** est excitée quand aimant **M3** 60° sur 72° 51' 50". Il est préférable que le rotor a un diamètre de 230 mm et que chaque bobine possède une résistance de 6,8 ohms.



**Fig.7** montre une représentation graphique de la tension d'entrée en fonction du courant d'entrée pour une résistance de la bobine de 6,8 ohms et pour un rotor à quatre pôles qui est de 230 mm de diamètre. La séquence de synchronisation exacte pour commuter les bobines en et hors varie en fonction des paramètres du dispositif rotatif et le dispositif de commande. Ainsi en faisant varier la tension d'entrée, la résistance de la bobine et de l'impédance d'ensemble du circuit d'entrée pour chaque bobine la durée pendant laquelle une bobine doit être activé va changer. En fait, il ya beaucoup de facteurs qui peuvent changer la séquence de synchronisation de commutation des bobines sur, et certains de ceux-ci sont résumées ci-dessous:

### **Le Stator**

Les variables incluent le choix des matériaux utilisés pour construire le noyau de fer stator, le nombre de noyaux de fer statoriques et leur positionnement ainsi que la taille physique, aire de la section et la forme des noyaux de fer stator.

### **Rotor**

La taille physique et la force magnétique et la forme du corps magnétique permanent polarisé tel qu'il figure dans le rotor, le nombre de polarisé corps magnétisés permanentes étant contenue dans le rotor, le positionnement et l'espacement de la même chose, d'abord comme polarités du corps magnétiques permanents ou l'utilisation d'une alternance des polarités des organes magnétiques permanents.

### **Enroulement de Stator**

La taille physique des bobines étant placée sur le noyau de fer du stator, le type de fil utilisé au vent les spires, tels que le cuivre, argent, aluminium ou d'autres. La forme et la section transversale de la fil de bobinage, telles que rond, carré, triangulaire, rectangulaire et autres ; le nombre de tours et de couches enroulées sur la bobine et la résistance ohms qui en découle; la méthode de bobinage sur un support de bobine, simple bobinage, double bobinage, double bobinage même direction, double bobinage en face de la direction, gauche à droite ou de droite à gauche, entremêlé de remontage, si les exemples ci-dessus pourraient être enroulées sur un support simple bobinage.

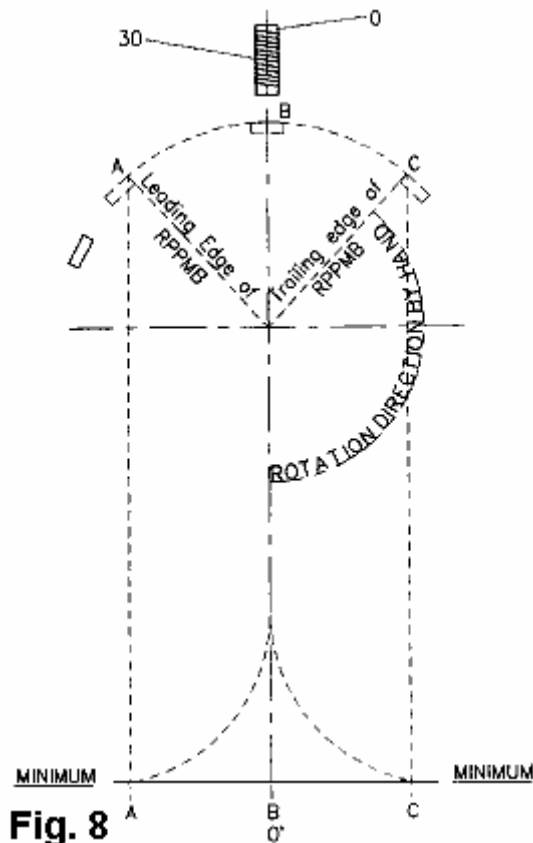
### **Vitesse du Rotor**

Ceci peut être contrôlé par la longueur de la (entrée) de courant continu dirigé (et sur la période de coupure) et / ou le contrôle de la tension d'alimentation utilisée pour alimenter les bobines de stator.

Autres variations qui peuvent être apportées au système sont les suivants :

- a. Les bobines peuvent être connectées en série, en parallèle ou en série parallèle.
- b. Il est seulement lorsque le régime nord / sud des aimants permanents sont utilisés dans le rotor que même nombre d'aimants permanents sont nécessaires, mais pas nécessairement même nombre de paires de bobines de stator positionnés dans le stator. En outre, le courant continu de direction fourni aux bobines de stator dans l'agencement sud nord-dessus doit être synchronisée, ce qui signifie que le champ magnétique nécessaire dans la bobines de stator doit être de polarité correspondant à la bobines de stator à la fin de noyau de fer , qui fait face aux aimants permanents.
- c. Lors de l'utilisation des aimants permanents qui sont tous de la même polarité, puis un certain nombre d'aimants permanents dans le rotor peut être utilisé pourvu qu'il y ait suffisamment de place pour les contenir au même espacement sur le rotor.
- d. Les espacements entre les aimants permanents doivent être exactes, si elle est trop près de l'autre le courant continu dirigé deviendra moins efficace, si trop éloignés du plein potentiel ne sera pas obtenue.
- e. Il est possible d'avoir différentes combinaisons d'un aimant et bobine de stator noyaux de fer permanents similaires, mais ne se limitent pas à ce qui suit :
  - i. Trois aimants dans le rotor, un à trois bobines de stator peuvent être utilisés.
  - ii. Cinq aimants permanents dans le rotor, un à cinq bobines de stator peuvent être utilisés.
  - iii. Neuf des aimants permanents dans le rotor un à trois ou neuf bobines de stator peuvent être utilisés.
  - iv. La sortie varie en fonction de chaque combinaison.
  - v. Indépendamment du rotor contenant des nombres paires ou impaires d'aimants permanents du stator peut fonctionner avec une seule bobine stator et le stator noyau de fer et de toujours être très efficace, mais avec la production totale réduite.
- f. Le stator et le rotor doivent être fabriqués à partir de matières non magnétiques telles que le bois, le plastique, le bronze et des matériaux non magnétiques semblables.

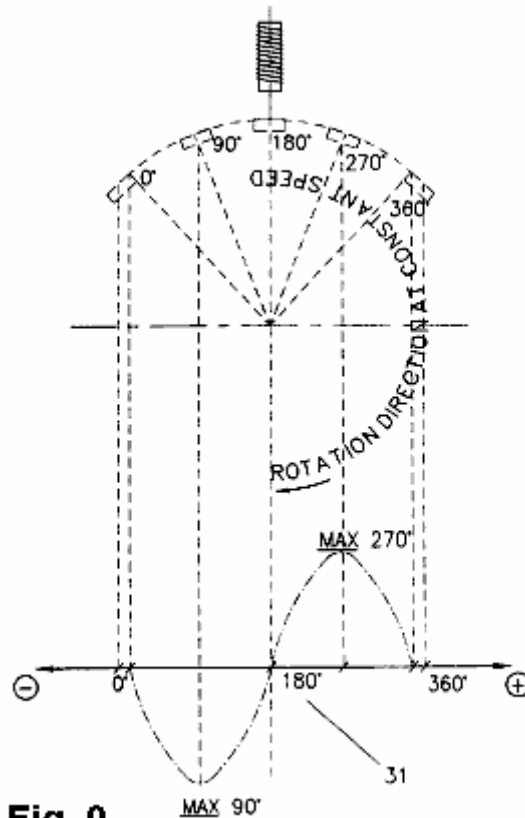
Bien que la commutation est effectuée dans sa forme préférée par un commutateur rotatif mécanique, il peut également être effectuée par une électronique de l'état solide ou d'autres dispositifs de commutation. La longueur de la période ON de chaque bobine est le rapport de la longueur physique. Lorsque les balais sont en contact avec la partie conductrice de l'interrupteur rotatif et de la partie non-conductrice. Ce ratio est désigné en tant que la fréquence ou le nombre de rapports dans une seconde. La sortie produite par le dispositif de rotation peut être mécanique et électrique à la fois ou peut être électrique ou principalement principalement mécanique. La raison de ceci sera expliquée en se référant au second mode de réalisation dans lequel on suppose que le stator présente une seule bobine d'excitation avec un noyau de fer et le rotor comporte un seul aimant permanent.



**Fig. 8**

Lorsque aimant permanent du rotor tourne très lentement à la main dans le sens horaire, il est possible de déterminer le point où l'attraction magnétique naturel entre aimant permanent du rotor et le noyau de fer de stator se produit. Lorsque le bord d'attaque de l'aimant permanent a atteint le point **A** comme indiqué sur la **Fig.8**, l'activité magnétique naturel commence et augmente de façon exponentielle jusqu'à ce que le centre de l'aimant permanent est aligné au point **B** en face du noyau de fer **30**. Si l'aimant permanent est tourné loin du point **B** l'activité magnétique naturel sera au maximum au point **B**, puis diminuer de façon exponentielle à partir de ce maximum jusqu'à ce que le bord de fuite de l'aimant permanent a atteint le point **C** où il cesse alors.

Lorsque le rotor est déplacé dans le sens horaire à une vitesse constante et un oscilloscope est connecté au stator bobine il est possible d'observer le mouvement de l'aimant permanent entre le point **A** et le point **B**, puis entre le point **B** et le point **C** comme indiqué sur la **Fig.9**.



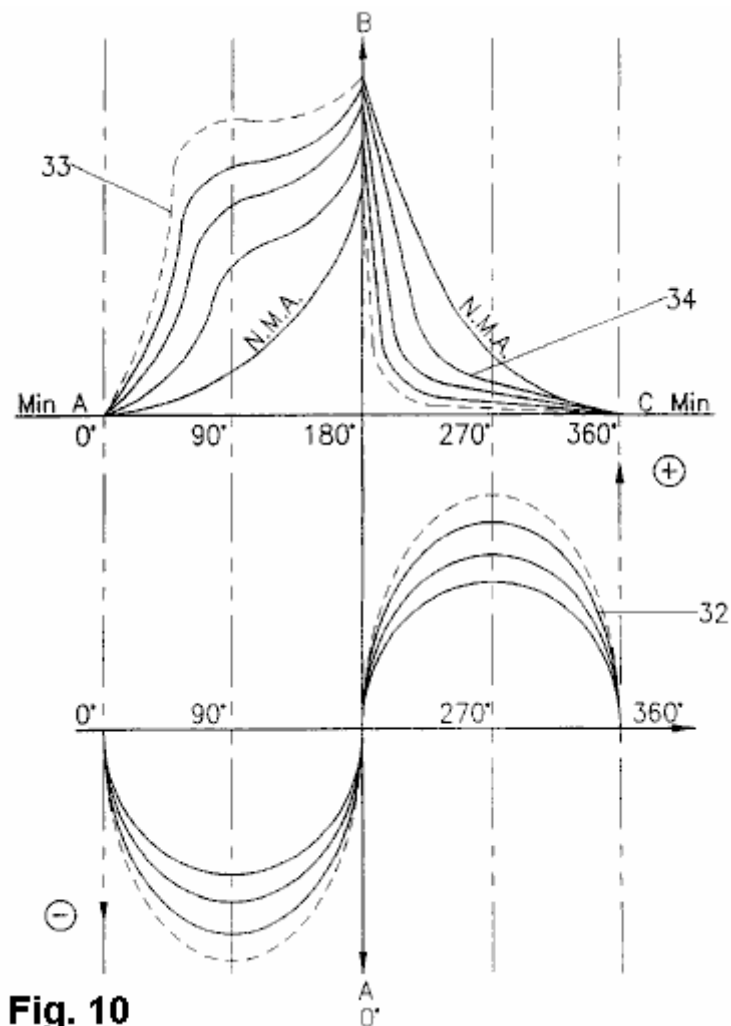
**Fig. 9**

Une courbe d'induction induite est alors apparente sur l'oscilloscope et cette induction induite produit une courbe sinusoïdale **31**. En outre l'induction induite entre le point **A** et point **B** est une induction continue négative induite dans cette instance et l'induction induite entre point **B** et le point **C** est une induction continue positive induite dans cette instance. On notera aussi que les courbes d'induction induite négative et positive continue sont exactement la même chose mais en face de l'autre.

Lorsque l'aimant permanent commence à provoquer une induction négative dans l'enroulement de stator à  $0^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale **31**, l'induction induite est alors à 0. À  $90^\circ$  degré de la courbe de l'onde sinusoïdale, l'induction induite est maximum et puis revient à 0 lorsque l'aimant permanent est aligné avec le point **B**, ou à  $180^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale, lorsque l'aimant permanent commence à s'éloigner de son alignement avec le point **B** ou à  $180^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale.

Lorsque l'aimant permanent commencent à s'éloigner de son alignement avec le point **B** et se déplace vers le point **C** le cours positif maintenant induite par induction est le premier à 0 à  $180^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale, puis à un maximum de  $270^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale, puis revient à 0 à  $360^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale. Il est à noter que  $0^\circ$  et  $360^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale ne sont pas nécessairement les mêmes comme point **A** pour  $0^\circ$  et le point **C** pour  $360^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale. Points **A** et **C** sont déterminés par la force de l'aimant permanent de rotors et l'aire de la section et/ou de forme le noyau de fer du stator.

L'induction induite négative entre  $0^\circ$  et  $180^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale produit une force électromagnétique dans le noyau de bobine et le fer du stator de polarité opposée. La fin de noyau de fer vers le rotor est de polarité opposée à l'aimant permanent dans cette instance, comme illustré à la **Fig.10**. L'induction induite positif continu entre  $180^\circ$  et  $360^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale produit une force électromagnétique dans le noyau de bobine et le fer du stator de la même polarité à la fin de noyau de fer face à rotor, étant de la même polarité que l'aimant permanent dans cette instance. Lorsque l'aimant permanent atteint le point **A**, à que l'attraction magnétique naturelle entre l'aimant permanent et le noyau de fer stator est elle est minimale et commence à se déplacer vers le point **B**. Quand l'induction induite alors commence également à se produire à  $0^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale, se situant quelque part entre le point **A** et point **B**, l'attraction magnétique naturelle a déjà augmenté.



**Fig. 10**

Lorsque l'aimant permanent est à  $0^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale et se déplace vers le point **B** ou de  $180^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale, l'induction de négative induite dans l'enroulement du stator est de produire une force électromagnétique (champ) dans le noyau de fer stator avec la fin de noyau de fer vers le rotor étant d'une polarité opposée à l'aimant permanent et est à l'effet zéro à  $0^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale, qu'à un maximum effet à  $90^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale, puis de nouveau à l'effet zéro à  $180^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale.

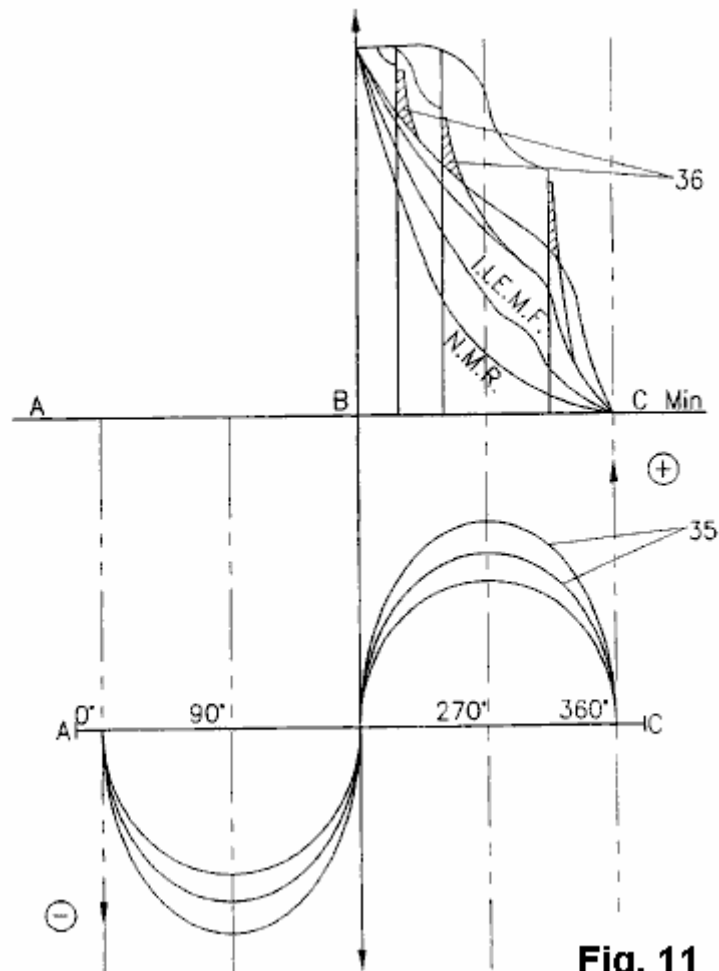
L'aimant permanent est ensuite aligné au point **B**. Il la force d'attraction magnétique est proportionnelle à la distance et cela augmente exponentiellement lors du déplacement du point **A** vers le point **B**. Là le noyau de fer stator est fixe et immobile au point **B**. il sera donc l'aimant permanent qui se déplace vers le point **B**.

Par exemple, si le noyau de fer stator a également été un aimant permanent polarisé de la même force mais de polarité opposée à l'aimant permanent, la force d'attraction magnétique serait au moins quatre fois plus élevée en raison du facteur de distance comme expliqué précédemment. En outre, cela se produirait aussi en raison du doublement de la force magnétique entre le nord magnétique et l'arrangement du Sud. Il s'ensuit donc que l'attraction magnétique entre l'aimant permanent et la fin de noyau de fer face à rotor augmente considérablement lorsque l'induction induite dans l'enroulement de stator produit une force électromagnétique de la polarité opposée à la fin de noyau de fer stator vers le rotor comme décrit ci-dessus. L'augmentation suit la courbe de l'onde sinusoïdale à partir de  $0^\circ$  à  $90^\circ$  de la sinusoïde et l'effet qui précède diminue de  $90^\circ$  à  $180^\circ$  de la courbe de l'onde sinusoïdale.

Une courbe de la combinaison de l'attraction magnétique naturelle et l'induction induite dans l'enroulement du stator, produisant une force électromagnétique à la fin de bobine de fer stator vers le rotor de polarité opposée **33** apparaît en **Fig.10** de  $0^\circ$  à  $180^\circ$ . À  $180^\circ$  à  $360^\circ$ , la bobine de fer stator et

le rotor de comme polarités **34** sont représentées. Lorsque l'aimant permanent est aligné sur le point **B** et un courant continu est fourni à la bobine du stator pendant une courte période courant de démarrage au point **B** puis le contrôleur de domaine sont appliqué seulement assez longtemps pour surmonter l'attraction magnétique naturelle entre aimant permanent et fer fin de base du stator vers le rotor. Le courant fourni à la bobine du stator de continu dirigé est produisant une polarité ressemblant à la fin de noyau de fer face à rotor et donc est repousser l'aimant permanent du point **B** vers le point **C**. L'attraction magnétique naturelle a donc changé une répulsion magnétique naturelle en raison de la polarité comme de la fin de noyau de fer stator vers le rotor.

La durée de la période " SUR " doit être suffisante pour surmonter l'attraction magnétique naturelle et pourrait être aussi longue que le bord de fuite jusque point **C** lorsque cesse l'attraction magnétique naturelle. Cependant, il le cours positif induit par induction dans les bobines du stator sont produits par l'aimant permanent produit une force électromagnétique à la fin de noyau de stator ou fer face du rotor, produisant une polarité similaire comme l'aimant permanent à partir de 180° de la courbe de l'onde sinusoïdale ou point **B** et zéro à cet instant. À 270° de la courbe de l'onde sinusoïdale, c'est au maximum et finit ensuite à zéro à 360° de la courbe de l'onde sinusoïdale. En d'autres termes à 270° de l'onde sinusoïdale, la force est à répulsion maximum et il n'y a induction induite dans l'enroulement de stator selon la vitesse du rotor. L'effet de variation de la vitesse du rotor est représenté par courbes **35** dans **Fig. 11**.



**Fig. 11**

Comme sur la **Fig.11** quelle que soit la vitesse du rotor l'induction induite dans l'enroulement du stator est maximal à 270° de la courbe de l'onde sinusoïdale.

La période SUR peut être ramenée jusqu'au point où l'induction induite est assez grande pour mener à bien la répulsion électromagnétique à 360° de la courbe de l'onde sinusoïdale et au-delà le point **C**. Donc plus la vitesse du rotor le plus courte la période SUR de l'entrée que courant continu doit être, en raison de la haute provoquée par induction dans les bobines du stator comme expliqué précédemment. Lorsque la période de " SUR " est éteint, il est appelé le " seuil ". Partir du point de coupure à 360° de la courbe de l'onde sinusoïdale, la répulsion est produite par contre-électromotrice l'induction induite dans l'enroulement de stator comme précédemment expliquée.

Au cours de la période SUR, la force de répulsion magnétique produite entre le noyau de fer stator au point **B** et l'aimant permanent peut être considérée comme une force de répulsion combinée. Partie de cette force est produite par naturelle répulsion magnétique de l'aimant permanent et d'autres par l'entrée CC courant fourni à la bobine du stator. Donc si la force magnétique induite sont produits par l'entrée CC courant dans la bobine du stator est faite égale à celle de l'aimant permanent avec la même polarité, puis la moitié de cette répulsion force entre la période et du point de coupure, dans ce cas, est de la répulsion naturelle magnétique de l'aimant permanent en réaction à la force magnétique induite tel que fourni par l'entrée CC actuel à la bobine du stator. Le courant d'entrée CC fourni à la bobine du stator produit la force de répulsion magnétique et est le seul à l'extérieur de l'entrée au système global pour la totalité du déplacement entre le point **A** et point **C**.

L'apport total peut être résumé comme :

- a. l'attraction magnétique naturelle combinée et la force électromagnétique sont produits par l'induction induite dans l'enroulement de stator entre point **A** au point **B**.
- b. la force de répulsion magnétique combiné entre l'aimant permanent et le noyau de fer stator vers le rotor pendant la période de sur et le point de coupure.
- c. la répulsion électromagnétique (voir induite par induction comme expliqué précédemment) entre la ligne de coupure point et point **C**.
- d. la répulsion électromagnétique produite par la FCEM, représentée par la partie ombrée **36** de **Fig.11**.

Dans un autre mode de réalisation de la présente invention, le stator comporte deux bobines placées à 180° par rapport à l'autre et le rotor a trois aimants permanents espacés de 120 ° dehors. Comme indiqué dans le **Tableau 2** ci-dessous de 0 à 30° la résultante de force exhorte le rotor des aiguilles. À 30°, la force résultante est 0, et de 30° à 90°, la force résultante est dans le sens horaire. De 90° à 120°, la force résultante est dans le sens anti-horaire. Cela achève un cycle complet qui est répété trois fois tout au long d'une rotation de 360° du rotor.

TABLEAU 2						
<b>M1</b>	5° C.	10° CC	15° CC	20° CC	25° CC	30° CC
<b>M2</b>	55 CW	50 CW	45 CW	40 CW	35 CW	30 CW
<b>M3</b>	65 CC	70 CC	75 CC	80 CC	85 CC	90
<b>RF</b>	CC	CC	CC	CC	CC	0

Avec la configuration ci-dessus de pôles et de bobines, si l'on souhaite déplacer le rotor dans le sens horaire, actuel devra être fourni à des bobines du stator pour surmonter l'effort dans le sens anti-horaire, quand il s'agit dans le sens anti-horaire, mais comme expliqué précédemment, courant n'a pas à être livrés à la bobine pour dynamiser la bobine pendant toute la période durant laquelle la force résultante est dans le sens anti-horaire.

Pour plus de commodité et facilité d'explication les incarnations ci-dessus ont été limitées à permanent magnets sur le rotor et les bobines sur le stator cependant le concept de base derrière l'invention ne change pas si les aimants permanents sont remplacés par des bobines qui sont excités pour produire les pôles magnétiques appropriées.

De même pour un dispositif rotatif CA un champ magnétique tournant produit par le bobinage stator ou par le rotor/armature enroulement pourrait de même être réglé afin de réduire la quantité de courant nécessaire pour maintenir la rotation du moteur dans un sens et à maximiser l'influence des contre-électromotrice sur le maintien de rotation du moteur dans une seule direction.

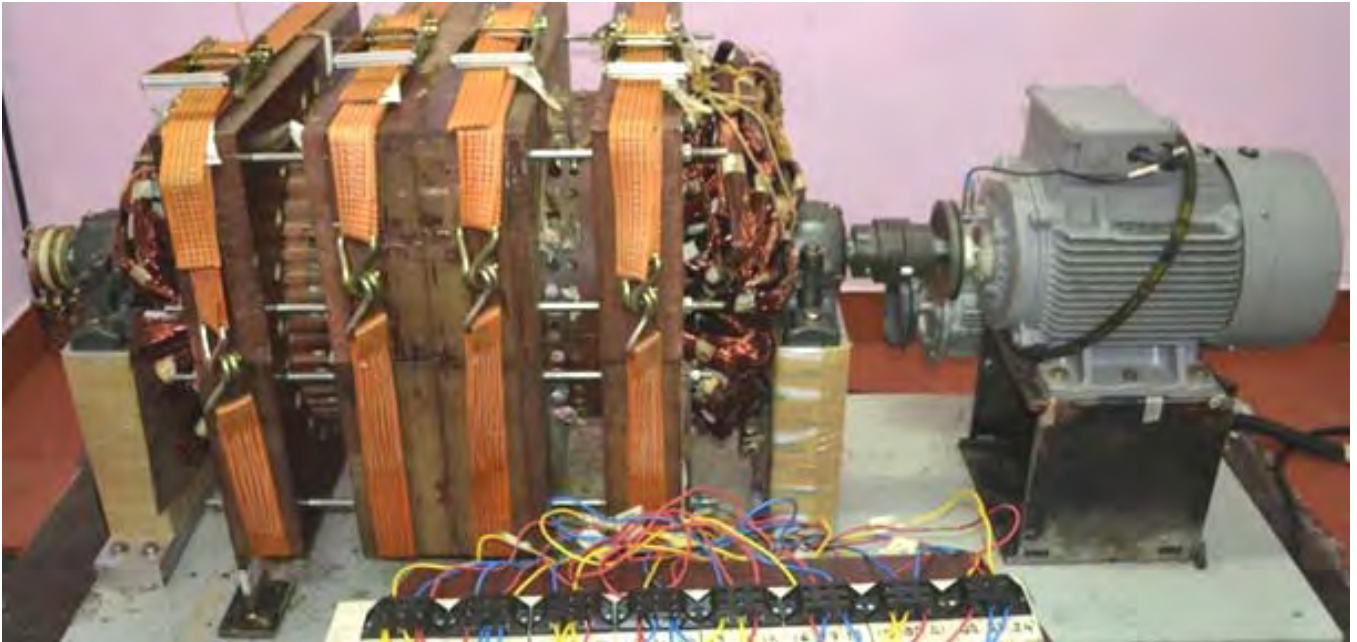
Les principes énoncés ci-dessus s'appliquent également aux générateurs où les bobines sont excités pour produire un champ magnétique. Dans une telle situation, les bobines sont allumés pendant une période suffisante pour maintenir la rotation en sens unique et à maximiser l'influence de la FCEM qui tend à maintenir la rotation du rotor/squelette dans une seule direction.

En utilisant le concept ci-dessus, il est possible de générer une sortie qui peut être mécanique et électrique en même temps. Courant généré dans les bobinages du stator bobine peut être utilisé en tant que sortie et même le couple généré par le rotor peut être utilisé pour fournir une puissance mécanique. De même, soit l'un soit l'autre forme de sortie peut-être être utilisée.



### **Le Générateur Auto-alimenté de Tewari Paramahamsa**

En Avril 2015, le célèbre 80 ans scientifique indien Tewari ([www.tewari.org](http://www.tewari.org)) bien connu pour son utilisation du générateur homopolaire pour produire de grandes quantités d'hydrogène pour un usage commercial, a annoncé son succès de 20 kilowatts, auto-alimenté la conception du générateur et sa demande de brevet correspondante, ci-dessous, a été publié. Voici une photo d'un prototype, qui est maintenu par quatre sangles à ressort. Les bobines sont maintenues en place à l'intérieur du cadre et des aimants permanents sont filées l'intérieur de ces cadres:



Le principe de fonctionnement est simple et élégant. Les conducteurs de sortie de puissance sont agencés de telle façon à ce que la moitié du champ magnétique généré par le courant de sortie (ce est le champ magnétique qui se oppose au moteur en rotation du rotor) est dans un sens et l'autre moitié se trouve dans le sens opposé, annulant l'effet de la première moitié. Le résultat est un agencement dans lequel augmenter la puissance de sortie n'a pas d'effet notable sur la puissance d'entrée. En d'autres termes, l'effet de traînée loi Lenz a été effectivement surmonter. Tewari est due nos plus chaleureuses félicitations pour ce qu'il a accompli. Être sensible, Tewari ne mentionne rien au sujet de 20 kilowatts de puissance auto-alimenté, mais à la place, la conception met en avant comme étant une amélioration de la conception des générateurs existants - et ce est certainement cela. Voici sa demande de brevet:

**La Demande de Brevet US 2015/0084467      26 mars 2015      Inventeur: Tewari Paramahamsa**

### **Réaction Réduit Rotary Générateur de Courant Alternatif**

#### **Résumé:**

Une réaction réduit générateur de courant alternatif comprenant un noyau de stator creux, un rotor cylindrique à l'intérieur du stator, un arbre libre en rotation couplé au rotor, un premier ensemble d'aimants, dans lequel le pôle sud de chaque aimant est couplé à la surface du rotor et le pôle nord de chaque aimant fait face à la surface interne du noyau de stator creux, un second ensemble d'aimants, dans lequel le pôle nord de chaque aimant est couplé à la surface du rotor et le pôle sud de chaque aimant fait face à la surface intérieure du noyau de stator creux, et un ensemble de silicium pièces d'acier couplés à la surface externe du rotor composé de différents morceaux d'acier au silicium positionné de manière adjacente à et longitudinalement en ligne avec chaque aimant individuel dans le premier jeu d'aimants et chaque aimant individuel à l'intérieur de la deuxième série d'aimants.

#### **Description:**

#### **CONTEXTE DE L'INVENTION**

Michael Faraday a découvert les principes de l'induction électromagnétique et a inventé le générateur électrique tournante en **1832**. Le générateur a été connu comme le générateur unipolaire, acyclique alternateur et disque. Ce générateur fonctionne sur le principe selon lequel la tension est induite dans un conducteur en mouvement par rapport à un champ magnétique externe. En outre, lorsque le conducteur est configuré comme un circuit fermé et est en mouvement par rapport à un champ magnétique externe, un courant sera amené à se écouler à travers ce circuit. Le courant induit lui-même génère un champ magnétique induit entourant le conducteur. La direction du courant induit est

déterminé par la règle de la main droite de Fleming qui stipule que le champ magnétique produit par le courant induit dans le conducteur repoussera le champ magnétique externe qui induit le courant dans le conducteur. En tant que tel, le champ magnétique entourant le conducteur induit et le champ magnétique externe se repoussent mutuellement de manière à créer un couple sur le conducteur qui se oppose de ce mouvement le conducteur par rapport au champ magnétique externe. Le générateur de Faraday et tous les générateurs ultérieurs ont en commun, la production de ce couple ou à l'arrière-couple.

L'efficacité d'un générateur électrique est régie par les limitations mécaniques et électriques. Les limitations mécaniques comprennent dérive et le frottement de la rotor et roulements de la génératrice. Les limitations électriques comprennent impédance électrique dans les enroulements du générateur ainsi que le couple décrit ci-dessus ou de couple arrière.

Un moteur d'entraînement est fixé à un générateur de manière à provoquer la rotation du rotor du générateur pour résultat la production soit d'un courant alternatif directe ou un à l'intérieur du conducteur du générateur et une contre-couple qui se oppose à la rotation provoquée par le moteur d'entraînement. Le premier moteur peut être alimenté par la vapeur, le vent ou l'eau. Par conséquent, le problème avec les générateurs classiques, ce est que leur efficacité est limitée du fait de l'arrière-couple généré à la suite de courant induit à l'intérieur des enroulements conducteurs du générateur.

## **DEFINITIONS**

Les définitions qui suivent sont fournies à titre de commodité et ne doivent pas être considérés comme une limitation de la présente invention.

*La main gauche de Fleming* article fait référence à l'effet que lorsqu'un courant circule dans un conducteur et un champ magnétique externe est appliqué à travers ce flux de courant, le conducteur va connaître une force perpendiculaire à la fois au champ magnétique externe et la direction du flux de courant. La main gauche de la règle peut être utilisée pour représenter trois axes mutuellement orthogonaux à l'aide du pouce pour représenter une force mécanique, le premier doigt pour représenter un champ magnétique et le majeur pour représenter le courant, chaque doigt positionné à angle droit par rapport à l'autre.

*Générateur synchrone* se réfère à un générateur électrique qui tourne à la même vitesse que le mécanisme d'entraînement, aussi connu comme la vitesse de synchronisme. Générateur synchrone produit un courant alternatif et une tension à une fréquence proportionnelle à la vitesse de rotation et au nombre de pôles d'excitation internes au générateur.

*Génératrice asynchrone* se rapporte à un générateur de courant alternatif qui utilise les principes de l'induction pour produire de l'énergie. Générateurs asynchrones fonctionnent en tournant mécaniquement leur rotor plus vite que la vitesse synchrone, donnant glissement négatif.

*Acier à bas carbone* se réfère à l'acier contenant moins de carbone que les autres aciers. Cet acier est intrinsèquement plus facile de froid due forme de son caractère doux et ductile.

*Acier électrique à grains orientés* se réfère à la tôle d'acier utilisée pour tôles de transformateurs de puissance ayant un niveau de 3% ou moins de silicium.

## **RESUME DE L'INVENTION**

Ce est le but principal de la présente invention est de surmonter les problèmes ci-dessus en fournissant une réaction réduit rotatif générateur de courant alternatif fournissant amélioration des caractéristiques d'efficacité ne sont pas disponibles actuellement dans les générateurs de courant alternatif standard.

Pour atteindre cet objectif, selon un mode de réalisation de la présente invention une réaction réduit générateur de courant alternatif est décrit, comprenant un noyau de stator creux ayant un axe formé de feuilles positionnées longitudinalement stratifiées avec un matériau magnétique à perméabilité élevée, les feuilles de stratifié comprenant noyées longitudinalement fentes où un conducteur d'enroulement est prévue parallèle à l'axe, concentrique de rotor cylindrique avec et positionné à l'intérieur du noyau de

stator creux constitué d'un matériau magnétique à perméabilité élevée et un arbre couplé au rotor et entraîné par une source extérieure de manière à tourner librement le rotor par rapport au noyau de stator creux. Le générateur comprend un premier ensemble d'aimants, dans lequel le pôle sud de chaque aimant est couplé à la surface du rotor et le pôle nord de chaque aimant fait face à la surface interne du noyau de stator creux, un second ensemble d'aimants, dans lequel le pôle nord de chaque aimant est couplé à la surface du rotor et le pôle sud de chaque aimant fait face à la surface interne du noyau de stator creux et un ensemble de silicium pièces d'acier couplés à la surface externe du rotor constitué d'acier au silicium individuel pièces positionnées adjacentes à et longitudinalement en ligne avec chaque aimant individu au sein de la première série d'aimants et chaque aimant individu au sein de la deuxième série d'aimants.

En plus de ce qui précède, d'autres caractéristiques, buts et avantages de la présente invention apparaîtront à la lecture de la description suivante.

### **BREVE DESCRIPTION DES DESSINS**

La description détaillée qui va suivre, donnée à titre d'exemple seulement, sera mieux appréciée conjointement avec les dessins annexés dans lesquels:

La **Fig.1** représente une vue en coupe longitudinale d'une réaction réduit générateur de courant alternatif selon un exemple de mode de réalisation de la présente invention;

La **Fig.2** représente une vue d'extrémité en coupe transversale d'une réaction réduit générateur de courant alternatif selon un exemple de mode de réalisation de la présente invention;

La **Fig.3** représente une vue centrale en coupe transversale d'une réaction réduit générateur de courant alternatif selon un exemple de mode de réalisation de la présente invention;

La **Fig.4** représente une vue en coupe longitudinale de l'écoulement de champs magnétiques émanant du premier ensemble d'aimants à l'intérieur d'un générateur de réaction réduit selon un exemple de mode de réalisation de la présente invention;

La **Fig.5** et la **Fig.6** représentent l'interaction entre le flux magnétique provenant des pôles nord du premier jeu d'aimants et le flux magnétique résultant d'un courant induit dans l'enroulement conducteur selon un exemple de mode de réalisation de la présente invention;

La **Fig.7** représente une vue en coupe longitudinale de l'écoulement de champs magnétiques émanant du deuxième ensemble d'aimants à l'intérieur du générateur selon une réaction de réduction pour un exemple de réalisation de la présente invention; et

La **Fig.8** et la **Fig.9** illustrent l'interaction entre le flux magnétique provenant de pôles sud du second jeu d'aimants et le flux magnétique résultant d'un courant induit dans le conducteur d'enroulement selon un exemple de réalisation de la présente invention.

### **DESCRIPTION DETAILLEE DE L'INVENTION**

La présente invention se rapporte à une réaction de réduction de rotation de générateur de courant alternatif fournissant amélioration des caractéristiques d'efficacité pas disponible actuellement dans la norme alternés générateurs de courant.

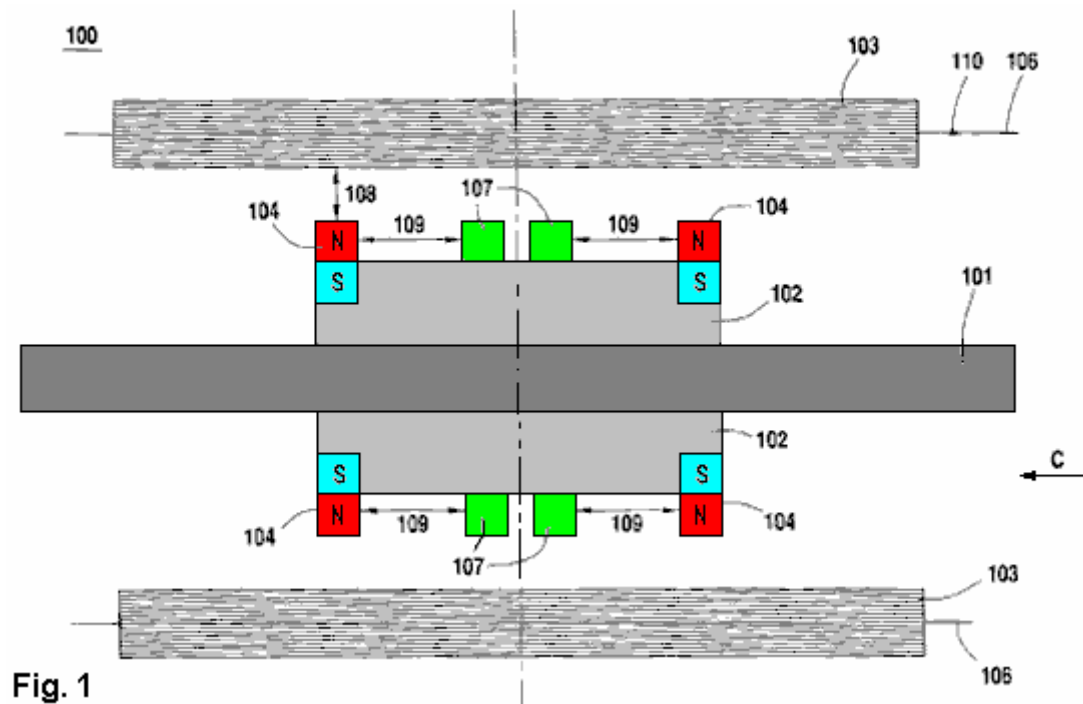


Fig. 1

La **Fig.1** représente une vue en coupe longitudinale d'une réaction réduit générateur de courant alternatif selon un exemple de mode de réalisation de la présente invention. Comme le montre la **Fig.1**, la machine à induction **100** comprend un arbre **101**, un rotor **102**, un stator **103**, un premier ensemble d'aimants **104**, un second ensemble d'aimants **105** (non représenté), un conducteur d'enroulement **106** et de l'acier au silicium pièces **107**.

Le rotor **102** est un cylindre en matériau magnétique à haute perméabilité attaché directement à l'arbre **101** en utilisant ne importe quel procédé conventionnel connu qui assure une liaison sûre et stable dans des conditions normales de fonctionnement. Le rotor **102** est dimensionnée de façon à être complètement enfermée à l'intérieur du stator **103** tandis que l'arbre **101** se étend au-delà d'une ou des deux extrémités du stator **103**.

L'arbre **101** est monté dans le stator **103** de manière à permettre à l'arbre **101** et le rotor **102** fixé à tourner librement à l'intérieur du stator **103** lorsque l'arbre **101** est entraîné par une source d'entraînement externe. La source d'entraînement externe est couplée à une extrémité de l'arbre **101** qui se étend au-delà du stator **103**. La source d'entraînement externe peut être entraîné soit à une vitesse variable ou à une vitesse synchrone. En tant que tel la source d'entraînement peut être un courant alternatif (CA) de source basé ou un courant continu (CC) source basé. La source d'entraînement peut également être une source d'entraînement à base non-électrique comme un hydraulique, éolienne ou une source basée à combustion interne. Les moyens de couplage de la source d'entraînement à l'arbre **101** sera fonction du type de source d'entraînement et tous les moyens classiques connus appropriés à ce type de source d'entraînement.

Dans un exemple de mode de réalisation, l'arbre est de diamètre 30 mm en acier 1018, le rotor est diamètre de 370 mm en acier 1,018 et le stator a un diamètre de 570 mm.

Des dispositions sont prises sur la surface cylindrique du rotor **102** pour le montage du premier ensemble d'aimants **104** et pour le montage du deuxième ensemble d'aimants **105** à proximité de chacune des extrémités du rotor **102**. Il est également prévu pour le montage de les pièces d'acier au silicium **107** sur le rotor à des positions proches du centre du rotor.

Le premier ensemble d'aimants **104** et le second ensemble d'aimants **105** (non représentés) sont fixés aux extrémités du cylindre de rotor **102** en utilisant ne importe quel procédé classique connu de fournir une liaison sûre et stable dans des conditions normales de fonctionnement. Chaque extrémité du rotor

**102** contient l'un du premier ensemble d'aimants **104** et un du second ensemble d'aimants **105**, pour un total de quatre aimants. Le premier ensemble d'aimants **104** sont orientés avec leur pôle nord en regard du stator **103** et de leurs pôles sud couplés au rotor **102**. Le second ensemble d'aimants **105** (non représenté) sont orientés avec leurs pôles sud en regard du stator **103** et de leurs pôles nord couplés au rotor **102**. Les aimants peuvent être des aimants permanents ou des électro-aimants.

Dans un exemple de réalisation, les aimants permanents sont des aimants en néodyme avec un produit d'énergie maximum (BHmax) de 48 à 50 MGOe. En outre, dans un autre exemple de réalisation, les électro-aimants sont polaire radiale et sont fixés au rotor d'une manière généralement connue dans l'industrie.

Les pièces d'acier au silicium **107** sont aussi associées au rotor **102** en utilisant ne importe quel procédé classique connu de fournir une liaison sûre et stable dans des conditions normales de fonctionnement. Il se agit d'un morceau d'acier au silicium unique **107** correspondant à chaque aimant du premier et du deuxième ensembles d'aimants **104** fixés au rotor **102**. Chaque pièce d'acier au silicium **107** est positionné en ligne avec son aimant correspondant en laissant une distance prédéfinie **109** entre la pièce et d'acier au silicium son aimant correspondant. Chaque pièce d'acier au silicium **107** est constitué d'acier au silicium qui est un acier spécial adapté à avoir une petite zone d'hystérésis magnétique et une perméabilité magnétique élevée. Une haute perméabilité magnétique est défini comme ayant un niveau de saturation magnétique au-dessus de 1,8 Teslas.

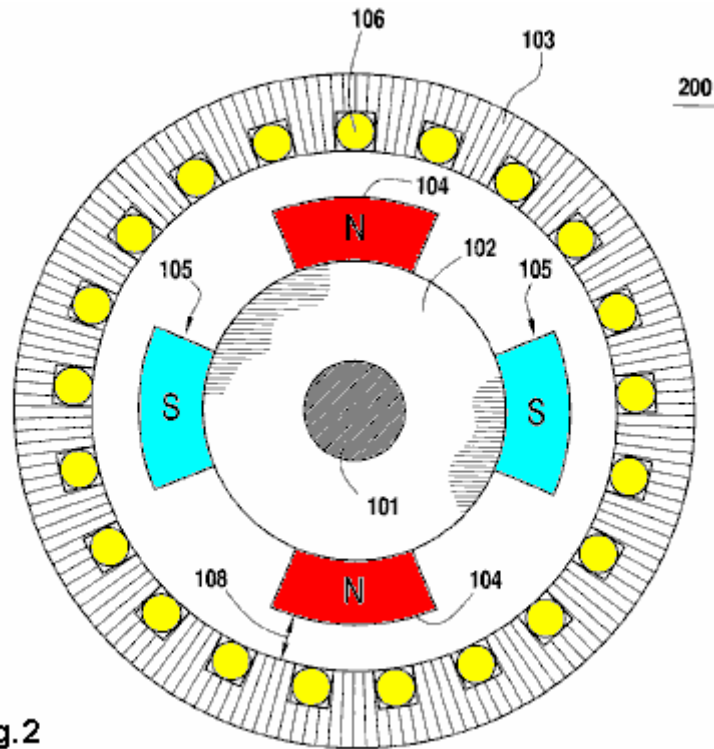
Dans un exemple de mode de réalisation, les premier et deuxième ensembles d'aimants **104**, **105** et les pièces d'acier au silicium **107** sont chacun dimensionné de manière à avoir approximativement la même aire de surface et la distance **109** entre la pièce d'acier au silicium et un aimant correspondant est pas supérieure à la longueur de l'aimant dans le plan axial.

Le rotor **102** et les aimants attachés **104**, **105** et de l'acier des pièces **107** sont chacune dimensionnées pour fournir un entrefer **108** d'une taille prédéterminée entre les surfaces extérieures des aimants attachés **104**, **105** et silicium pièces d'acier **107** et la surface intérieure du stator **103**. L'espace d'air est choisi pour fournir une rotation libre du rotor **102** et les joints des premier et second ensembles d'aimants **104**, **105** à l'intérieur du stator **103**, ainsi que la circulation efficace de flux magnétique dans et hors du stator **103** à travers l'entrefer **108**. Dans un exemple de mode de réalisation, l'entrefer **108** est dans une plage de 3 mm à 10 mm.

Le stator **103** est constitué d'placées longitudinalement laminés d'acier au silicium ayant des grains orientés le long du trajet du flux magnétique qui entre et sort du stator **103**. Le stator **103** de fentes orientées également inclut longitudinalement dans laquelle le conducteur d'enroulement **106** est posé, le conducteur d'enroulement **106** positionné de manière à couper à travers par le flux magnétique provenant de rotation des premier et deuxième ensembles d'aimants **104** fixés à la rotation du moteur **102**.

Dans un exemple de réalisation, le stator est constitué d'un matériau magnétiquement inerte, tel que des tuyaux de PVC, avec une résistance appropriée pour supporter les feuilles à grains orientés de laminage de l'acier.

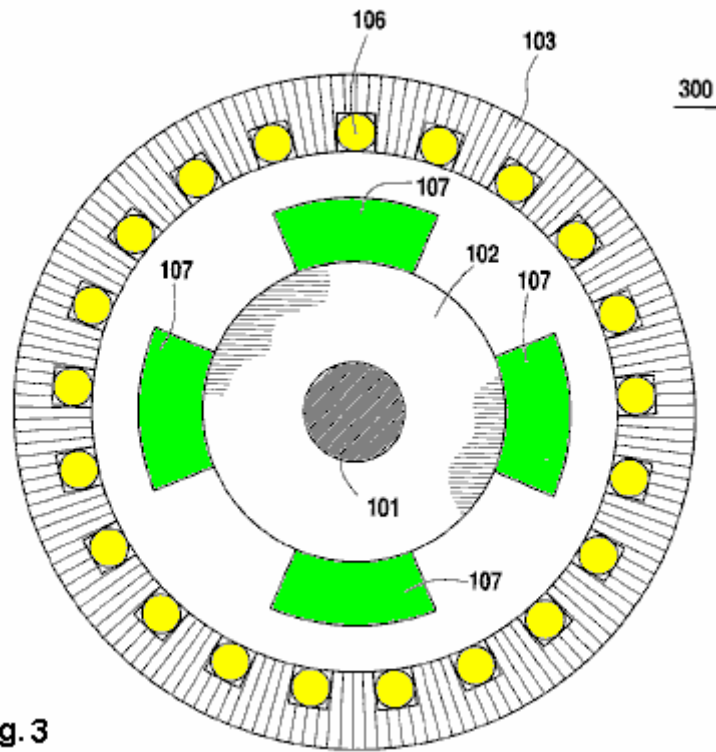
Dans un exemple de réalisation, le flux magnétique émanant des premier et second aimants est d'environ 10 000 Gauss.



**Fig.2**

La **Fig.2** représente une vue en coupe transversale d'extrémité d'une réaction réduit générateur de courant alternatif selon un exemple de mode de réalisation de la présente invention. Comme le montre la **Fig.2** du premier ensemble d'aimants **104** avec leurs pôles nord en regard du stator **103** et de leurs pôles sud couplés au rotor **102** sont positionnées à des positions opposées en ligne sur une extrémité du rotor **102**.

De même, le deuxième ensemble d'aimants **105** avec leurs pôles sud en regard du stator **103** et leur pôle nord couplé au rotor **102** sont positionnées à des positions opposées en ligne sur la même extrémité du rotor **102** à une position décalée de la première série quatre-vingt dix degrés des aimants **104**. Un premier ensemble d'aimants identiques **104** et deuxième ensemble d'aimants **105** sont couplés à l'autre extrémité du rotor **102** dans des positions similaires.



**Fig. 3**

La **Fig.3** représente une vue en coupe transversale centrale d'une réaction réduit générateur de courant alternatif selon un exemple de mode de réalisation de la présente invention. Comme le montre la **Fig.3**, une pièce d'acier au silicium unique **107** est positionné longitudinalement au droit de chaque aimant du premier et du deuxième ensembles d'aimants **104, 105** (non représenté). La position de chaque pièce d'acier au silicium **107** prévoit une distance prédéfinie entre une pièce **108** d'acier au silicium **107** et son aimant correspondant.

Dans un exemple de réalisation, la distance entre une pièce d'acier au silicium **107** et son aimant correspondant est égale à la longueur longitudinale de l'aimant.

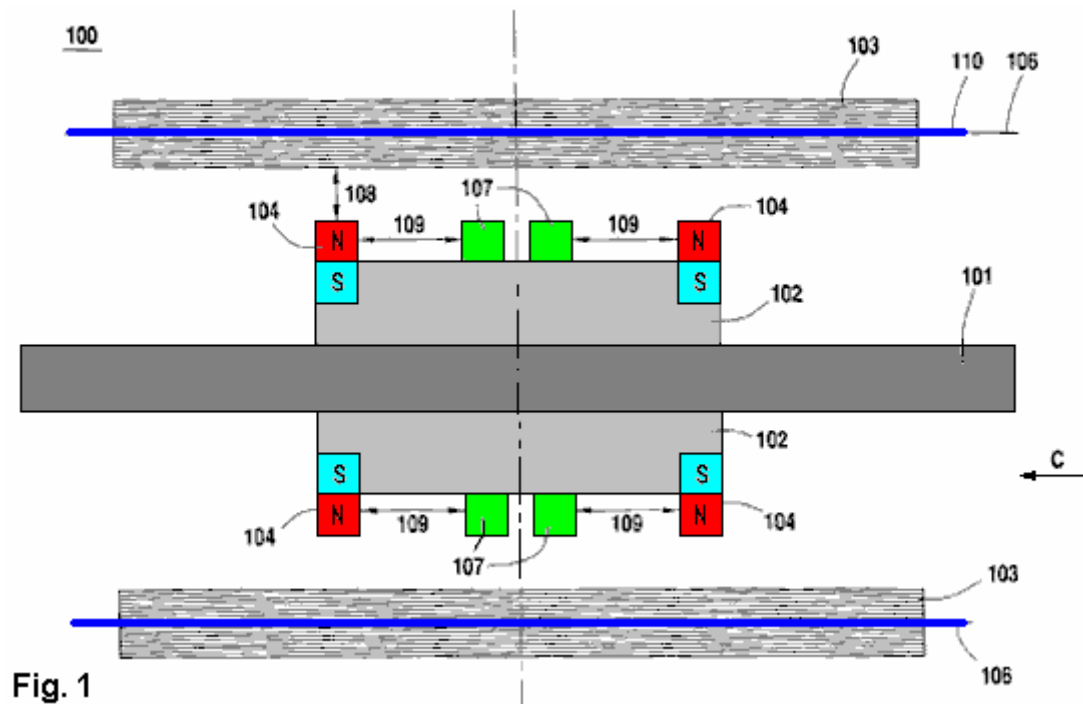


Fig. 1

En se référant à nouveau à la **Fig.1**, une force électromagnétique (EMF) est créé à travers le conducteur **106** d'enroulement intégré dans le stator **103** lorsque le flux magnétique émanant du premier ensemble d'aimants **104** et du second ensemble d'aimants **105** coupe à travers le conducteur d'enroulement **106** que le rotor **102** tourne. En regardant dans le sens de la flèche **C** dans la **Fig.1**, le rotor **102** tourne dans le sens des aiguilles d'une montre et le flux magnétique émanant dans une direction verticalement vers le haut depuis les pôles nord du premier ensemble d'aimants **104**, le courant généré à la suite de la force électromagnétique induite se déplacer de gauche à droite **110** dans le conducteur d'enroulement **106**.

Le sens du courant est selon la loi de Lenz qui indique quand un courant électrique est induit dans un conducteur, la direction du courant induit est telle que son effet magnétique se opposer à l'action qui donne lieu au courant induit. En tant que telle, la direction des résultats **110** courant induit dans un couple de nature à se opposer à la rotation en sens horaire du rotor **102**. Plus précisément, en regardant dans le sens de la flèche **C** sur la **Fig.1**, l'interaction entre le champ magnétique dans le sens antihoraire entourant le conducteur à la suite de la force électromagnétique induite et le flux magnétique vers le haut émanant des pôles nord première paire d'aimants **104** crée un couple dans le sens antihoraire se opposant à la rotation dans le sens horaire du rotor **102**.



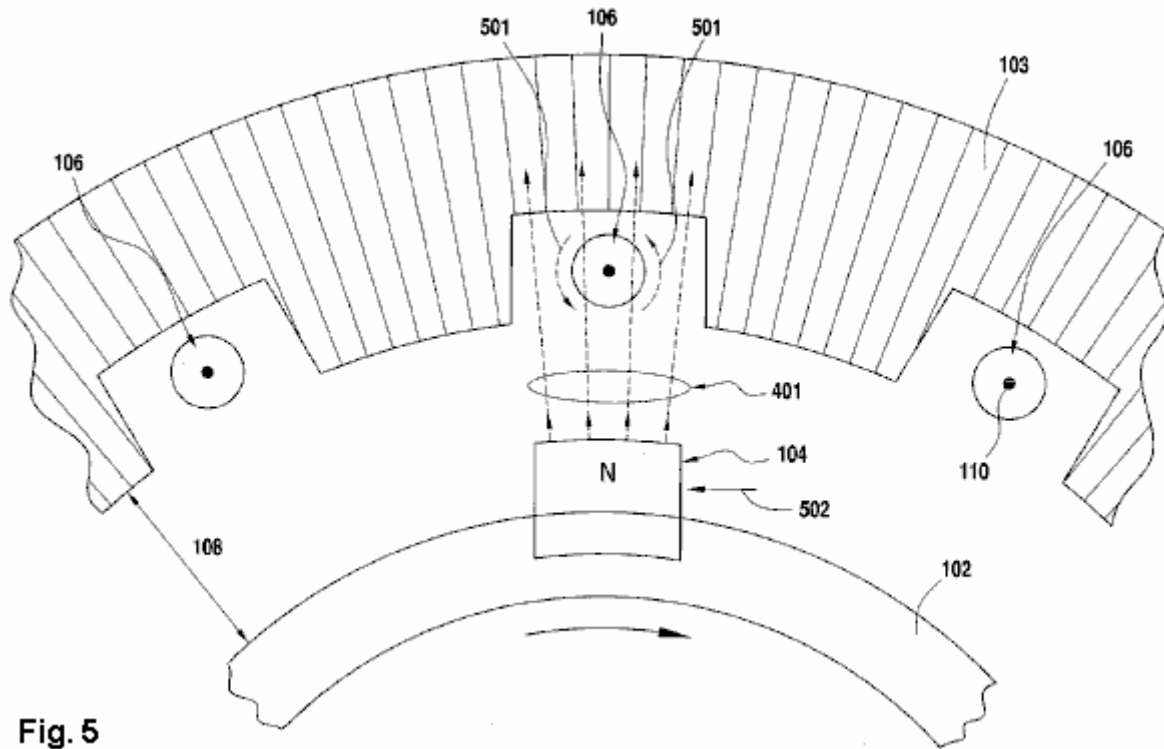
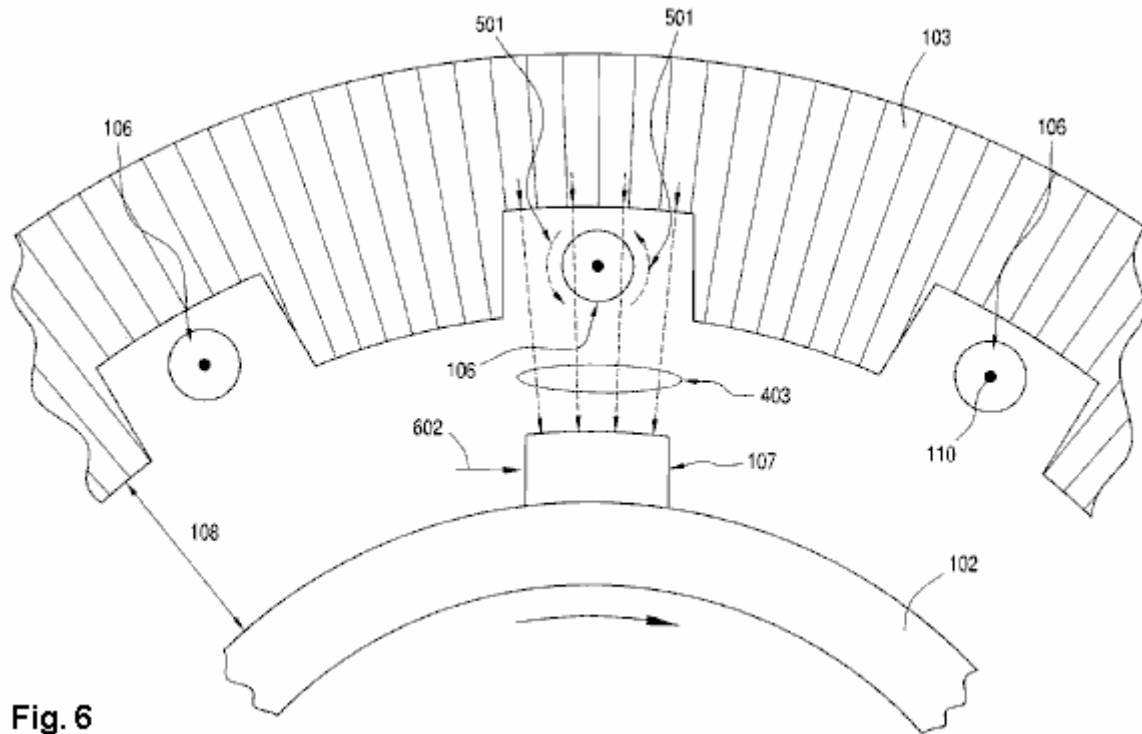


Fig. 5

La **Fig.5** et la **Fig.6** représentent l'interaction entre le flux magnétique provenant des pôles nord du premier jeu d'aimants et le flux magnétique résultant d'un courant induit dans le conducteur de bobinage. Dans les deux **Fig.5** et **Fig.6**, le courant **110** induit dans le bobinage conducteur **106** par la rotation horaire du rotor **102** est représenté sortant de la page. En outre, conformément à l'application de la règle de la main droite, le flux magnétique **501** entourant le conducteur d'enroulement **106** en raison du courant induit **110** est représenté comme ayant une rotation anti-horaire.

Dans la **Fig.5**, le flux magnétique provenant du premier jeu d'aimants est représenté traversant l'espace d'air vers le haut et coopérant avec le flux magnétique entourant le conducteur de bobinage. Comme le montre la **Fig.5**, le champ magnétique **401** provenant du premier ensemble d'aimants **104** est renforcé sur le côté droit du conducteur **106** d'enroulement en raison de la superposition du champ magnétique **501** induite dans le conducteur d'enroulement **106** dans le même sens. Cependant, le champ magnétique **401** provenant du premier ensemble d'aimants **104**, est affaibli sur le côté gauche de l'enroulement conducteur **106** en raison de la superposition du champ magnétique **501** induite dans le conducteur d'enroulement **106** dans la direction opposée. A la suite de cette interaction, le champ magnétique net dans l'entrefer **108** sur les surfaces du premier ensemble d'aimants **104** se traduit par l'application d'un couple dans le sens antihoraire **502** au rotor **102** qui se oppose à la rotation en sens horaire du rotor **102**. Ce est en conformité avec la loi de Lenz et est confirmé par la règle de la main droite qui montre que un conducteur dans un champ magnétique dirigé vers le haut et portant un courant dans le sens induit (sortant de la page) subira une force dans le sens antihoraire.



**Fig. 6**

Dans la **Fig.6**, la partie du flux magnétique qui est dirigé en arrière dans le stator, vers le bas à travers l'espace d'air et à travers une pièce d'acier au silicium est représenté en interaction avec le flux magnétique induit entourant le conducteur de bobinage. Comme le montre la **Fig.6**, le champ magnétique **403** routé vers le bas à travers la pièce d'acier au silicium **107** est renforcé sur le côté gauche de l'enroulement conducteur **106** en raison de la superposition du champ magnétique **501** induite dans le conducteur d'enroulement **106** dans le même sens. Cependant, le champ magnétique **403** est affaibli sur le côté droit du conducteur **106** d'enroulement en raison de la superposition du champ magnétique **501** induite dans le conducteur d'enroulement **106** dans la direction opposée. En conséquence, sur la surface de la pièce d'acier au silicium **107**, le champ magnétique **403** se développe un gradient de gauche à droite ainsi un couple de sens horaire **602** qui supporte la rotation en sens horaire du rotor **102**. Ceci est en accord avec la loi de Lenz et confirmée par la règle de la main droite qui montre qu'un enroulement conducteur **106** dans un champ magnétique dirigé vers le bas **403** et transportant un courant **110** dans le sens induit (sortant de la page) subira une force dans le sens horaire.

Par conséquent, en raison de cette configuration, le conducteur d'enroulement **106** incorporé dans le stator **103** est coupé en deux endroits par chaque flux magnétique provenant du pôle nord du premier ensemble d'aimants **104**. Plus précisément, une première fois lorsque le champ magnétique **401** pénètre dans le stator **103** dans une direction vers le haut et une deuxième fois lorsque le champ magnétique **403** sort du stator **103** dans une direction vers le bas à travers une pièce d'acier au silicium **107**. L'effet net est que le couple de sens horaire générée par le champ magnétique **403** réacheminé à travers le silicium pièces d'acier **107** annule partiellement le couple de sens anti-horaire généré par le champ magnétique **401** provenant des pôles nord du premier ensemble d'aimants **104**. Il en résulte une annulation partielle de la réaction de couple de retour provoquée par l'effet de la réaction et les résultats de la loi de Lenz une augmentation correspondante du rendement de la machine parce que la source d'entraînement externe doit fournir moins de couple à surmonter la réaction réduite de la machine.

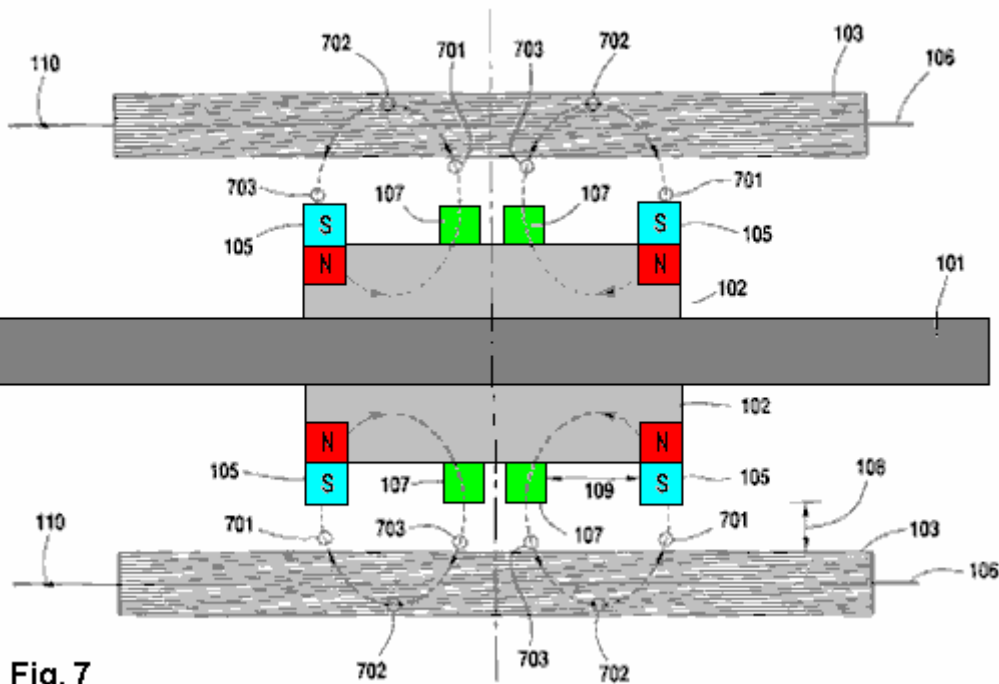


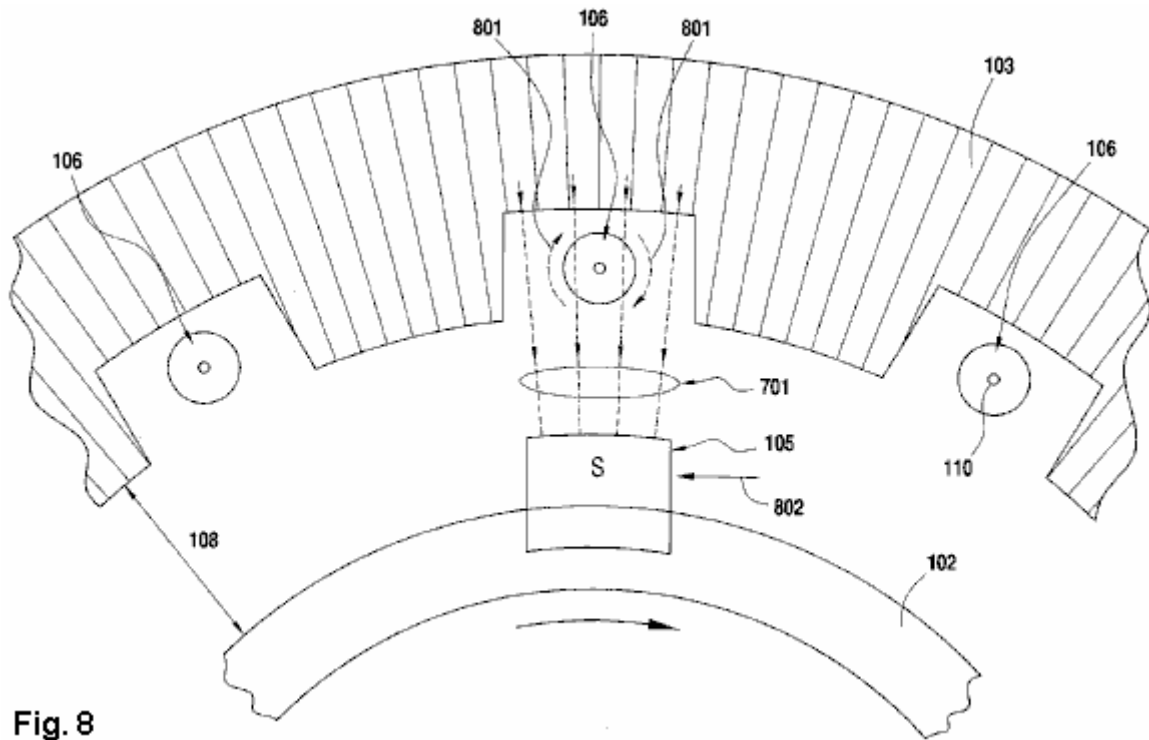
Fig. 7

La Fig.7 représente une vue en coupe longitudinale de l'écoulement de champs magnétiques émanant du deuxième ensemble d'aimants à l'intérieur d'un générateur de réaction réduite. Comme représenté sur la Fig.7, le flux magnétique 701 se écoule dans le pôle sud du second ensemble des aimants 105 se déplace verticalement vers le bas à partir de l'intérieur du stator 103 et à travers l'espace d'air 108 comme le flux magnétique 701 tourne avec le rotor 102 par rapport au stator 103. Comme ce flux magnétique tournant 701 quitte le stator 103 statique, il coupe en travers l'enroulement conducteur 106 intégré dans le stator 103 et induit un courant dans ce conducteur d'enroulement 106.

Dans le stator 103, une partie du flux magnétique 702 se écoule longitudinalement le long des pièces embouties de grains à l'intérieur du stator 103, d'une position où le flux magnétique 702 entre le stator 103. Cette partie du flux magnétique 702 est statique par rapport au stator 103 et sur le conducteur 106 d'enroulement intégré dans le stator 103. De ce fait, cette partie du flux magnétique 702 entre et se écoule à travers le stator 103 sans aucun mouvement latéralement par rapport au conducteur intégré enroulement 106 et, par conséquent, sans induire un courant dans le conducteur enroulement 106.

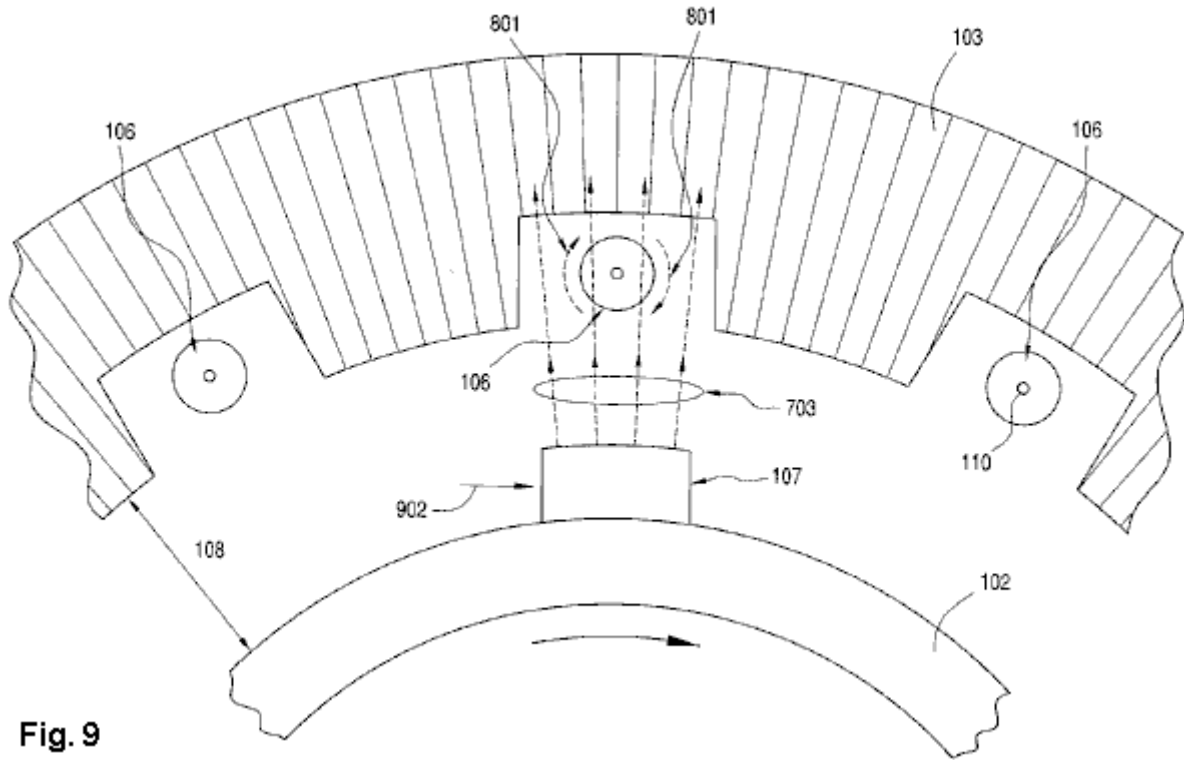
En dehors du stator 103, une partie du flux magnétique 703 se écoule d'un pôle nord du second ensemble d'aimants 105, par un morceau d'acier au silicium correspondant 107, vers le haut à travers l'espace d'air 108 et dans le stator 103. La pièce d'acier au silicium 107 concentre le flux magnétique 703 à l'intérieur de l'intervalle d'air 108 fournissant un chemin plus efficace et plus spécialement conçu pour le flux magnétique 703 en provenance d'un deuxième ensemble correspondant d'aimants 105. Le flux magnétique 703 existe la pièce d'acier 107 et pénètre dans le stator 103 fermant ainsi le boucle de flux magnétique entre les pôles sud et nord de chaque aimant de la deuxième série d'aimants 105.

La Fig.8 et la Fig.9 illustrent l'interaction entre le flux magnétique provenant de pôles sud du second jeu d'aimants et le flux magnétique résultant d'un courant induit dans le conducteur de bobinage. Dans les deux Fig.8 et Fig.9, le courant 110 induit dans le bobinage conducteur 106 par la rotation horaire du rotor 102 est représenté comme entrant dans la page. En outre, conformément à l'application de la règle de la main droite, le flux magnétique 801 entourant le conducteur d'enroulement 106 en raison du courant induit 110 est représenté comme ayant une rotation horaire.



**Fig. 8**

Dans la **Fig.8**, le flux magnétique provenant du second ensemble d'aimants est représenté traversant l'espace d'air vers le bas et coopérant avec le flux magnétique entourant le conducteur de bobinage. Comme le montre la **Fig.8**, le champ magnétique **701** provenant du deuxième ensemble d'aimants **105** est renforcé sur le côté droit du conducteur **106** d'enroulement en raison de la superposition du champ magnétique **801** induite dans le conducteur d'enroulement **106** dans le même sens. Cependant, le champ magnétique **701** provenant du deuxième ensemble d'aimants **105** est affaibli sur le côté gauche de l'enroulement conducteur **106** en raison de la superposition des champs magnétiques induits dans le **801** conducteur d'enroulement **106** dans la direction opposée. A la suite de cette interaction, le champ magnétique net dans l'entrefer sur les surfaces du second ensemble d'aimants **105** se traduit par l'application d'un couple dans le sens antihoraire **802** au rotor **102** qui se oppose à la rotation en sens horaire du rotor **102**. Ce est conformément à la loi de Lenz et est confirmé par la règle de la main droite qui montre que un conducteur dans un champ magnétique dirigé vers le bas et portant un courant dans le sens induit (entrer dans la page) connaîtra une force dans le sens antihoraire.



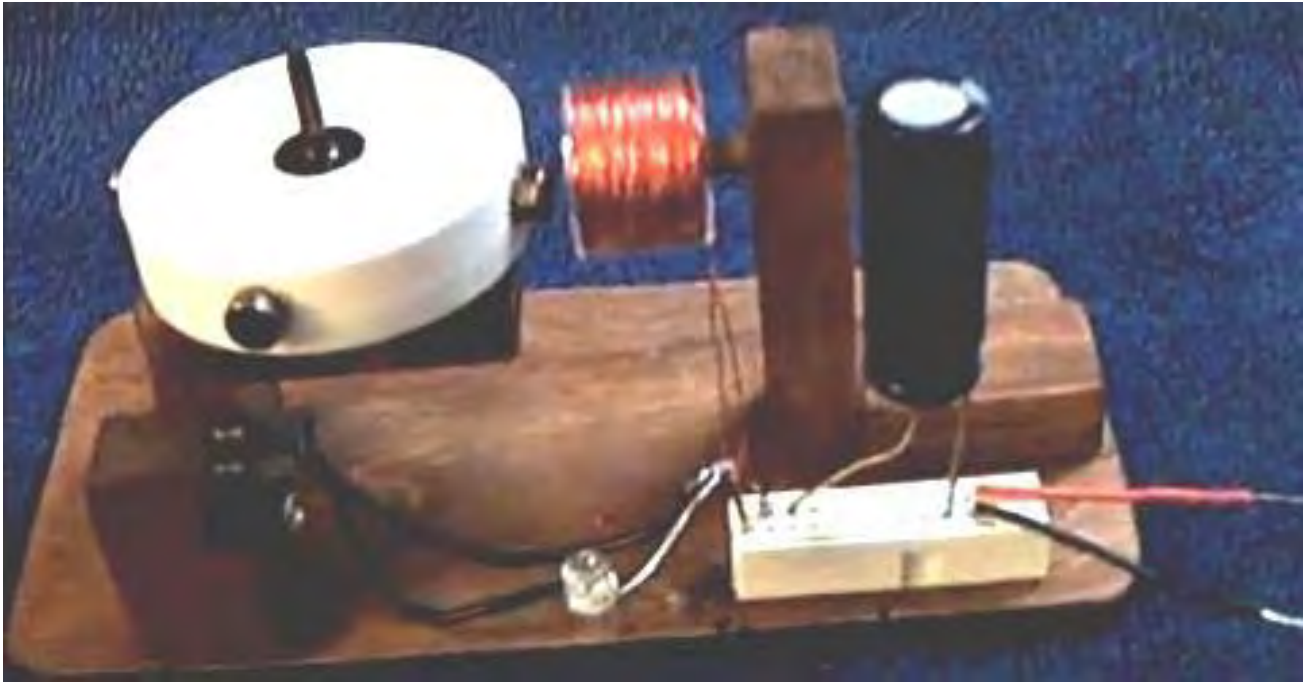
**Fig. 9**

Dans la **Fig.9**, la partie du flux magnétique à l'origine acheminé à travers les pièces d'acier **107**, à travers l'espace d'air **108** et dans le stator est représenté en interaction avec le flux magnétique induit entourant le conducteur de bobinage. Comme le montre la **Fig.9**, le champ magnétique dirigé vers le haut **703** à travers un morceau d'acier **107** et à travers l'espace d'air **108** est renforcé sur le côté gauche de l'enroulement conducteur **106** en raison de la superposition du champ magnétique **801** induite dans le conducteur de l'enroulement **106** dans la même direction. Cependant, le champ magnétique **703** est affaibli sur le côté droit du conducteur **106** d'enroulement en raison de la superposition du champ magnétique **801** induite dans le conducteur d'enroulement **106** dans la direction opposée. En conséquence, sur la surface de la pièce d'acier au silicium **107**, le champ magnétique **703** se développe un gradient de gauche à créer droit ainsi un couple de sens horaire **902** qui supporte la rotation en sens horaire du rotor **102**. Ceci est en accord avec la loi de Lenz et confirmée par la règle de la main droite qui montre qu'un enroulement conducteur **106** dans un champ magnétique dirigé vers le haut **703** et transportant un courant **110** dans le sens induit (entrer dans la page) subira une force dans le sens horaire.

Par conséquent, en raison de cette configuration et comme décrit ci-dessus pour le premier ensemble d'aimants, le conducteur noyé à l'intérieur du stator est coupée à deux endroits par chaque terminaison de champ magnétique au niveau du pôle sud du second ensemble d'aimants. Plus précisément, une première fois lorsque le champ magnétique **701** sort du stator **103** dans une direction vers le bas et une deuxième fois lorsque le champ magnétique **703** entre dans le stator **103** dans une direction ascendante à travers un morceau d'acier au silicium **107**. L'effet net est que le couple d'aiguilles d'une montre générée par le champ magnétique **703** réacheminé à travers les pièces d'acier au silicium **107** annule partiellement le couple de sens anti-horaire généré par le champ magnétique **701** se terminant au niveau du pôle sud du second ensemble d'aimants **105**. Il en résulte une annulation partielle de la réaction de couple de retour causée par l'effet de la réaction et les résultats de la loi de Lenz une augmentation correspondante du rendement de la machine parce que la source d'entraînement externe doit fournir moins de couple à surmonter la réaction réduit de la machine.

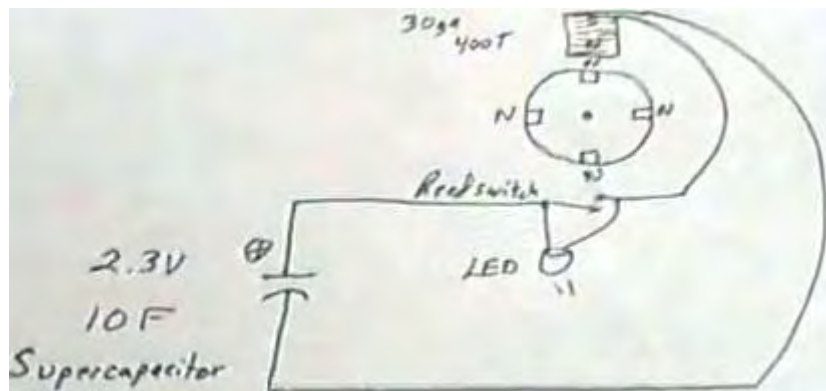
### **Le Rotor à Basse Tension de 'Lidmotor'**

Un développeur très expérimenté dont YouTube ID est "Lidmotor" (parce qu'il rend les moteurs de couvercles de bocaux) a une courte vidéo à <https://www.youtube.com/watch?v=SjWCprVXer8> montrant une conception de rotor très simple avec un de ses couvercles de bocaux montés sur un seul palier:



Le couvercle blanc a quatre aimants attachés à ce espaces uniformément autour du couvercle à intervalles quatre-vingt degrés. Face à eux est une bobine à air monté sur un goujon de support non magnétique et blessure avec 400 tours de fil de 'calibre 30' sur une bobine de plastique. Comme 'Lidmotor' est américain, le fils de 'calibre 30' est susceptible d'être American Wire Gauge # 30 avec un diamètre de 0,255 mm par rapport à la taille de la 30 Standard Wire Gauge européen qui a un diamètre de 0,315 mm. Une bobine à air n'a pas d'effet sur le rotor passant aimants si ce n'est pas courant porteur. Une bobine de sortie fera glisser sur le rotor si le courant provient de la bobine, et la commutation de sortie de manière synchronisée utilisée par Robert Adams serait nécessaire pour non seulement surmonter la traînée, mais de pousser le rotor sur son chemin ainsi.

Il ya deux éléments très importants de cette conception d'entraînement du rotor. L'un est le fait qu'un supercondensateur (10 Farad, 2,3 V) est utilisé pour l'entraînement du rotor et lorsqu'ils sont fournis avec une charge de seulement 0,5 V à 1,0 V, peut faire tourner le rotor jusqu'à trente minutes. C'est très long temps est susceptible d'être une caractéristique de la deuxième point important qui est celui qu'il a placé un voyant à travers l'interrupteur à lames servant à alimenter la bobine. Lorsque le capteur magnétique s'ouvre, un pic de tension sens inverse EMF se produit et le voyant se nourrit que impulsion de tension de nouveau dans le supercondensateur efficace à 100 %, récupération de la majorité du courant utilisé pour l'entraînement du rotor. Il s'agit du même procédé que celui utilisé par Robert Adams dans ses conceptions de moteur. Lidmotor présente son circuit comme ceci:



Bien que le circuit reprend l' aimant actionnant l'interrupteur reed comme étant de 180 degrés autour de la bobine, la photographie indique que l'aimant de commutation est une distance de 90 degrés. L'un des autres aimants peuvent être utilisés. Le fonctionnement du commutateur magnétique est ajustée afin d'obtenir les meilleures performances. Cela se fait en déplaçant l'interrupteur vers l'arrière et vers

l'avant le long du trajet de déplacement de l'aimant pour faire la commutation se produire plus tôt ou plus tard. L'objectif est de repousser l'aimant du rotor à son entrée en pulsant la bobine très brièvement juste après l'aimant du rotor a passé le centre de la bobine. La longueur de temps pendant laquelle le commutateur à lames est fermé peut être ajustée en déplaçant le commutateur plus proche de l'aimant pendant un temps de mise en circuit fermé plus long, ou plus loin pour une fermeture du commutateur plus court. Il est également possible de modifier la période de fermeture en plaçant le commutateur à travers le chemin de l'aimant ou de Voyage parallèle.

Si vous n'êtes pas familier avec un capteur magnétique, il est juste un tube de verre, rempli d'un gaz inerte, et avec deux bandes de métal qui se chevauchent à l'intérieur du tube:



Le champ magnétique externe magnétise les bandes et ils jaillissent ensemble en raison de l'attraction magnétique et ressort en dehors de nouveau lorsque le champ magnétique s'éloigne. Ces commutateurs sont de différentes tailles et la version la plus petite tendance à être peu fiable et a une très faible capacité de courant maximale. Les versions plus grandes sont beaucoup plus robuste.

Le circuit de Lidmotor est très simple et très efficace, même si le rotor aura un poids minimal et ne frotte pas significative. On peut se demander si l'ajout d'une deuxième bobine et une diode d'alimentation du supercondensateur, si le système ne pouvait pas devenir auto-fonctionnement.

### La Propulsion Inertielle de Phemax et Système de Génération Électrique.

Technologies Phemax, Inc. a développé cela comme qu'ils décrivent leur 'system' du transport soutenable qui est basé sur leur roue de la génération de propulsion inertielle qui utilise ce qu'ils appellent '3-D Coraxial Induction' Hybride (CHI) dans qui 'Coraxial' fait référence à leur "technique radial axiale" combinée par où la promenade est fournie un radial a battu système de l'aimant et l'extraction du pouvoir est accomplie utiliser un système du magnet/coil axialement orienté.



Vice President and Chief Technology Officer, Michael Hsueh and Sales Manager, Sabrina Li

L'inventeur de Taiwan, Tajen (David) Chi, dit que sa compagnie, Technologies " Phemax Inc ". démontrera leur technologie en septembre 2010 à une expo après qu'ils permettront intéressée et réceptions qualifiées venir à leurs lieux pour accorder un permis à des discussions.

Leur appareil peut prendre la place de la pile composant d'un véhicule électrique ou il peut être utilisé augmenter et recharger une banque de la pile dans le véhicule. À l'exposition du septembre, ils permettront aux visiteurs de monter à leur 2 épreuve du kW car. David projette de mettre leur données de l'épreuve sur l'Internet. Avec une entrée du rotationnel de 1 NM à 500 tr/min, une roue de la génération de propulsion inertielle seule peut produire 1 KW de power. génératif axial

David a aussi dit qu'une 150W production de son moteur produit entre 180 et 200 watts de production mécanique réellement, pendant qu'une 1500W production produit une production mécanique de 1800 à 2000 watts (96 Volts à 20 Ampères), comme mesuré par un watt mètre, mètre de la vitesse, mètre du moment de rotation, et oscilloscopes. Il dit que ces dimensions ont été faites par Michael Hsueh, vice-président et Officier de la Technologie Principal.

Céramique a basé et les condensateurs extrêmes carbone - basés sont utilisés pour en rendre quelques-uns du pouvoir de la production à l'entrée pour garder la course de la machine sans le besoin

pour une provision du pouvoir de façon continue quand le moteur court et fournit c'est output. Quand conduire un véhicule propulsé par cet appareil, le moment de rotation impérieux mécanique est fourni par un de façon continue transmission. variable

À ce temps, Technologies Phemax, Inc. ayez un 150 watt et un 2 prototype du kW qu'ils projettent de démontrer en septembre 2010. Il dit qu'ils courent ces prototypes pour huit heures chaque jour dans leur laboratoire généralement. Le principe central des Technologies Phemax Inc. le processus est ce qu'ils appellent "CORAXIA" qui représente l'énumération de l'hybride radial axiale " combinée, abrégé à " CHI " qui est le surnome. de David, Ils appellent aussi ce le " 3-D système de l'Énumération " Hybride Coaxial. Ils affirment que leur 3-D arrangement électromagnétique permet à la roue d'avoir propulsion du flux radiale et génération du flux axiale avec seulement un rotor seul et deux stators séparés. Comme la promenade électrique radiale tourne, l'énergie mécanique dû à l'inertie de la roue et le mécanisme de la transmission du pouvoir moulu permet aux roues d'un véhicule de produire électricité comme ils tournent.

Il y a deux vidéos qui montrent électricité génératrice à l'appareil, localisées ici,:

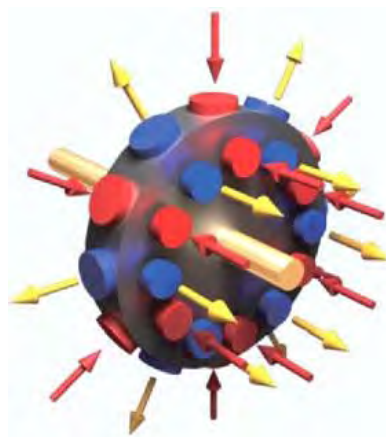
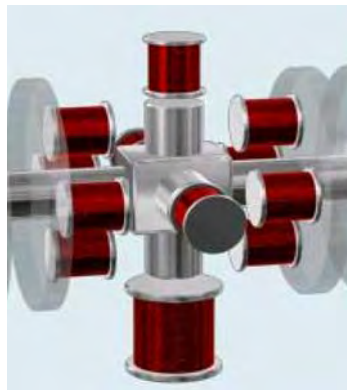
[http://www.youtube.com/watch?v=W\\_lzhpZxxcQ](http://www.youtube.com/watch?v=W_lzhpZxxcQ) et

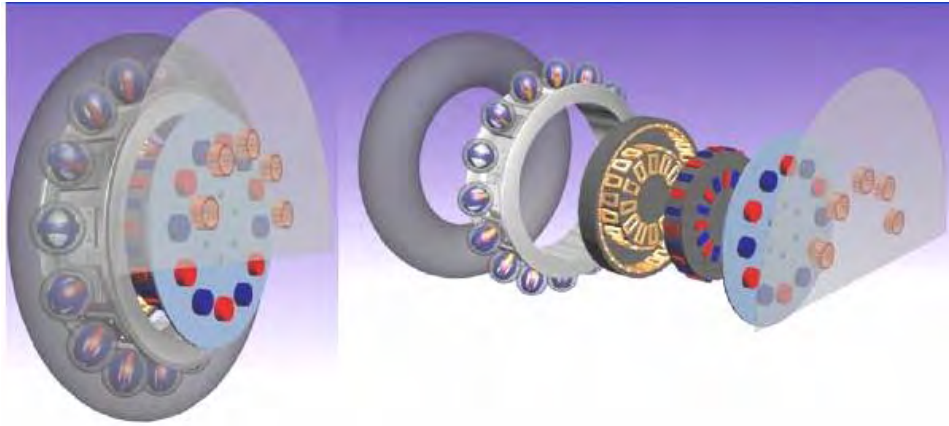
<http://www.youtube.com/watch?v=O8frdR-fnO0><http://www.youtube.com/watch?v=O8frdR-fnO0> ici.

Une autre candidature est où la production électrique de l'appareil est utilisée pour produire un mélange du gaz de l'hydrogen/oxygen d'eau qui utilise un arc du plasma sous-marin:

David dit qu'il est autodidacte dans cette région. Il a trois brevets: Taiwan M352472 breveté, M372891 et M382655 (lesquels ne sont pas en anglais). De sa recherche de l'index breveté, l'Internet et YouTube, David a dit qu'il n'a pas cependant vu une organisation brevetée ou expérimentale semblable à ce qu'ils ont développé.

Ce moteur/générateur est exceptionnel dans cela il les usages ont battu promenade du rotor sur aimants montés sur la circonférence du rotor et simultanément, il ramasse l'énergie électrique d'un arrangement du coil/magnet monté sur les visages latéraux du rotor comme montré ici:





L'unité du drive/générateur de base peut être reproduite sur un arbre seul donner le pouvoir augmenté, encore sans pertes à friction augmentées entre la promenade et la génération du pouvoir, :



C'est exceptionnel de voir cette technique utilisé comme lui pouvoir être difficile d'éviter l'interaction entre les champs aimantés différents. Cependant, David a été entièrement prospère dans faire ceci et l'arrangement n'a pas de pertes de la transmission entre le moteur de la promenade et le générateur comme ceux-ci est composants intégrants du système.

Ce système est capable de conduite une unité de la climatisation auto - propulsée et une 5 preuve du kW que le prototype de - concept est montré ici:



Cet appareil est aussi capable d'éclairage électrique impérieux et avec une production de 5 kilowatts production auto - propulsée, il peut propulser la plupart des besoins de la maison. Une machine à laver typique a une attraction électrique maximale de 2.25 kilowatts comme fait le chute sécheur moyen. La plupart des ventilateur appareils de chauffage sont 3 kilowatts ou moins quand sur production pleine.

Si un générateur du vent - pouvoir est déjà dans place, en utilisant le pouvoir mécanique du générateur pour filer l'essieu d'un de ces CHI générateurs résultats dans un système de la génération de l'électricité très puissant alors.

**Le contact:** Tajen (David) Chi, email de Taiwan: [chitajen@gmail.com](mailto:chitajen@gmail.com)

**Les enquêtes à:** Technologies Phemax Inc., Michelle Chen, Directeur de Vendre et Développement de l'Affaire. Le Tel: 886-2-2371-5622 e-mail: [michelle@phemax.com](mailto:michelle@phemax.com)

L'exposition est à: Les 6e Taipei Exposition de l'Invention Internationale & Technomart, le site web de l'exposition est à: [http://www.inventaipai.com.tw/en\\_US/index.html](http://www.inventaipai.com.tw/en_US/index.html) et il court de 2010 à 3e le 2010 octobre de 30e septembres au Taipei Monde Commerce Centre, Exposition Salle 1.

### **Le Générateur Électrique de Raymond Kromrey.**

Où l'objectif est produire électricité d'un champ aimanté tournant, il y a toujours eu non plus une recherche pour quelque méthode de réducteur, ou éliminer entièrement, la résistance sur le rotor quand le courant électrique est sorti du générateur. Un dessin qui prétend avoir la résistance très limitée causé par attraction courante est le dessin Kromrey. Les caractéristiques principales de ce dessin sont dites pour être:

1. Il a la production du pouvoir électrique presque constante même quand la vitesse du rotor est changée par autant de 35%.
2. Il peut continuer à opérer avec lui est production électrique court-circuitée, sans chauffer le rotor ou causer un freinant effet.
3. L'efficacité de la production (production électrique divisée par la force motrice) est haut.
4. La fréquence de lui est l'AC production pouvoir peut être ajusté à cela exigé par le matériel qu'il propulse.
5. Le rotor peut être filé de 800 tr/min à 1,600 tr/min de toute façon.
6. La construction simple permet aux coûts industriels d'être 30% moins d'autres générateurs approximativement.
7. Ce générateur est recommandé pour fournir le pouvoir à ou au-dessus du niveau de 1 kilowatts.

Est le brevet ici pour cet appareil:

**Faites breveter les USA 3,374,376**

**1968 de 19e mars**

**Inventeur: Raymond Kromrey**

### **LE GÉNÉRATEUR ÉLECTRIQUE**

Ma présente invention est en rapport avec un générateur électrique qui convertit l'énergie aimantée dans énergie électrique qui utilise deux composants qui peuvent tourner le parent à l'un l'autre, c.-à-d. un stator et un rotor, un ayant électro-aimant ou aimants permanents qui induisent un voltage dans un enrouler quelle partie des formes d'un circuit de la production est montée sur l'autre composant.

Les générateurs conventionnels de ce type utilisent un enrouler lequel à qui conducteurs forment des boucles dans les avions axiaux différents afin qu'en face de parties de chaque laissez-passer de la boucle à travers le champ de chaque paire de la perche, deux fois par révolution. Si les boucles sont circuit ouvert, alors aucuns courants courants dans l'enrouler et aucun moment de rotation de la réaction n'est développé, en laissant le rotor libre à tourner à la vitesse maximale de son unité de la conduite. Dès que le production enrouler est connecté à travers une charge ou est court-circuité, le résultant courant courant a tendance à retarder le mouvement du rotor à une ampleur qui dépend de l'intensité du courant et ce le rend nécessaire d'inclure des appareils vitesse - régulateurs compensateurs si c'est nécessaire de maintenir un voltage de la production raisonnablement constant. Aussi, le moment de rotation de la réaction variable soumet le rotor et sa transmission à insistances de la mécanique considérables et dégât possible.

C'est l'objet général de cette invention pour fournir un générateur électrique qui n'en a pas des inconvénients précités par conséquent. Un autre objet est fournir un générateur dont la vitesse du rotor varie très petit dans vitesse entre opération du circuit ouverte et opération de la distribution du courant. Un autre objectif est fournir un générateur dont le voltage de la production n'est pas affecté par les variations dans sa vitesse du rotor grandement.

J'ai trouvé que ces objectifs peuvent être accomplis en tournant un élément du ferromagnetic étiré, tel qu'une armature de fer doux barre - façonnée, et une paire de morceaux de la perche qui créent un intervalle de l'air qui contient un champ aimanté. Chacun des extrémités externes de l'armature emporte un enrouler, idéalement, ces windings sont connectés en série, et ces bobines forment la partie d'un circuit de la production du pouvoir conduisait une charge. Comme l'armature tourne le parent à l'intervalle de l'air, le circuit aimanté est complété par intervalles et l'armature éprouve le remagnetisations périodique avec renversements consécutifs de polarité.

Quand le circuit de la production est ouvert, l'énergie mécanique a appliqué au rotor (moins d'une petite quantité a eu besoin de vaincre le frottement de l'arbre tournant) est absorbé par le travail de magnetisation qui dans tour, est dissipé comme chaleur. Cependant, la résultant montée dans température de l'armature est notable dans entraînement réel à peine, en particulier si l'armature est partie du de façon continue assemblée du rotor climatisée. Quand le circuit de la production est fermé, la partie de ce travail est convertie dans énergie électrique comme le courant courant à travers l'enrouler s'oppose à l'action du magnetising du champ et augmentations la répugnance aimantée apparente de l'armature, et donc la vitesse du générateur reste substantiellement inchangée si le circuit de la production est ouvert ou fermé.

Comme l'armature approche sa place d'alignement avec l'intervalle, le champ aimanté constant a tendance à accélérer la rotation de l'armature, en aidant la force motrice appliquée. Après les laissez-passer de l'armature à travers l'intervalle il y a un retardant effet. Quand le rotor gagne de la vitesse, l'effet du volant de sa masse vainc ces variations dans le moment de rotation appliquée et une rotation lisse est éprouvée.

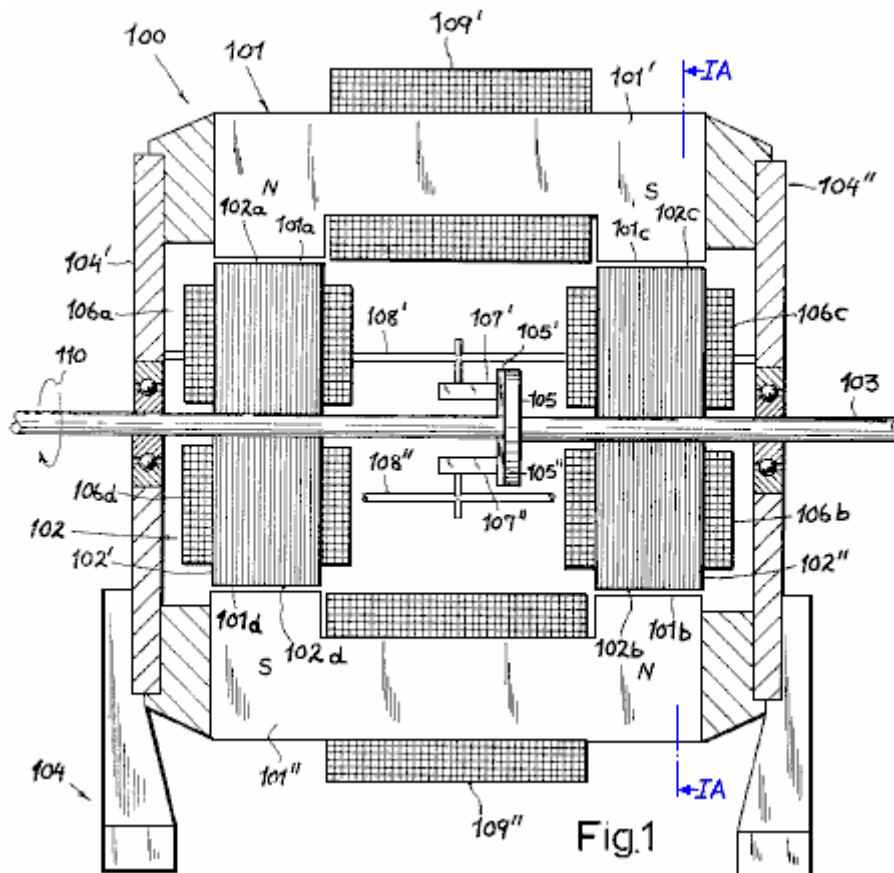
Dans une incarnation pratique de cette invention, la trajectoire du flux aimantée inclut deux champs aimantés axialement espacés qui traversent l'axe du rotor et substantiellement à angles droits à lui. Ces champs sont produits par perche respective assortit déjà le co - fonctionnement avec deux armatures axialement espacées du type décrites. C'est commode d'arranger ces deux armatures afin qu'ils s'allongent dans un avion axial commun et de la même façon, les deux paires de la perche champ - produisant s'allongent aussi dans un avion seul. Les armatures devraient être laminées pour minimiser des courants du remous, donc ils sont rendus de très perméable (typiquement, fer doux) papier d'aluminium dont la dimension du principe est perpendiculaire à l'axe du rotor. Les papier d'aluminium peuvent être tenus par rivets ou toute autre méthode convenable ensemble.

Si les éléments du ferromagnetic font partie du rotor, alors le circuit de la production inclura les moyens courant - rassemblement habituels, tel que fiche bagues ou le commutator segmente, selon si AC ou DC que la production courante est désirée. La source de force contraignante dans le stator inclut, avantageusement, une paire d'opposément a placé, aimants joug - façonnés du permanent ou électriquement a stimulé type dont les extrémités constituent les morceaux de la perche mentionné au-dessus. Si les électro-aimant sont utilisés dans le circuit aimanté, alors ils peuvent être stimulés par une source externe ou par courant direct du circuit de la production du générateur elle-même.

J'ai trouvé que le voltage terminal du circuit de la production ne varie pas à la vitesse du rotor comme proportionnellement peut être attendu, mais au lieu, il tombe à un taux considérablement plus lent avec vitesse du rotor décroissante. Donc, dans une unité testée particulière, ce voltage est tombé à environ demi sa valeur de l'original seulement quand la vitesse du rotor est tombée à un troisièmes. Ce rapport non - linéaire entre voltage terminal et produits alimentaires du taux impérieux un courant de la charge substantiellement constant et par conséquent, production électrique sur une gamme de la vitesse large, au moins sous certaines conditions de la charge, dans la mesure où la réactance par induction de l'enrouler est proportionnelle à fréquence (et par conséquent, à vitesse du rotor) donc comme tomber plus rapidement que le voltage terminal, dans l'événement d'une réduction de la vitesse, avec une résultant amélioration dans le facteur du pouvoir du circuit de la charge.

Si le circuit aimanté contient seulement une paire de la perche seule par intervalle de l'air, le flux induit dans l'armature tournante changera sa direction par révolution deux fois afin que chaque révolution produit un cycle complet de 360 degrés électriques. Dans général, le nombre de degrés électriques par révolution égalera 360 fois le nombre de paires de la perche, il qui est apparent que ce nombre devrait être bizarre depuis avec les nombres égaux ce ne serait pas possible d'avoir des perches qui alternent dans polarité le long de la trajectoire de l'armature et en même temps avoir les perches Nord et Du sud de chaque paire à en face d'emplacements diamétralement. En tout cas, c'est important à dimension le revers courbé fait face des paires de la perche dans une telle manière donc comme éviter de permettre à l'armature de lier entre perches contiguës, donc c'est nécessaire de faire la somme des arcs couvert par ces visages (dans l'avion de rotation) égal à considérablement moins de 360 degrés électrique.

L'invention sera maintenant décrite dans plus de détail, l'existence de la référence a fait aux accompagnant dessins dans qui:



**Fig.1 et Fig1A.** illustrez une première incarnation de mon invention, montré dans section axiale et dans une vue en colère d'un groupe prise la ligne IA - IA de Fig.1 respectivement.

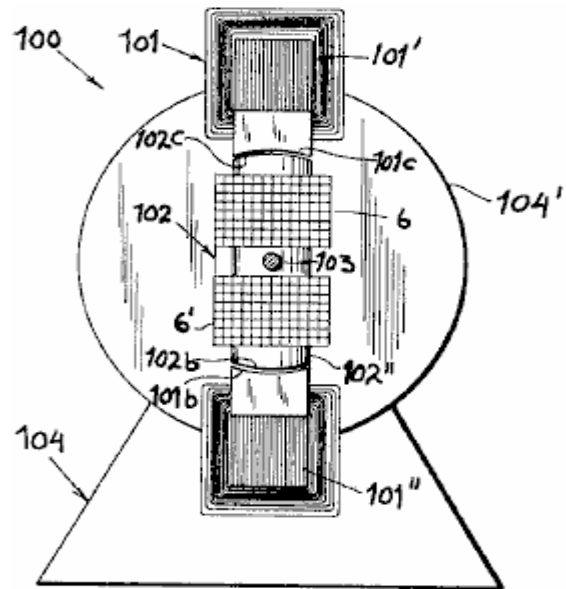


Fig.1A

Fig.2 et Fig.3 sont la perspective envisage illustrer deux autres incarnations.

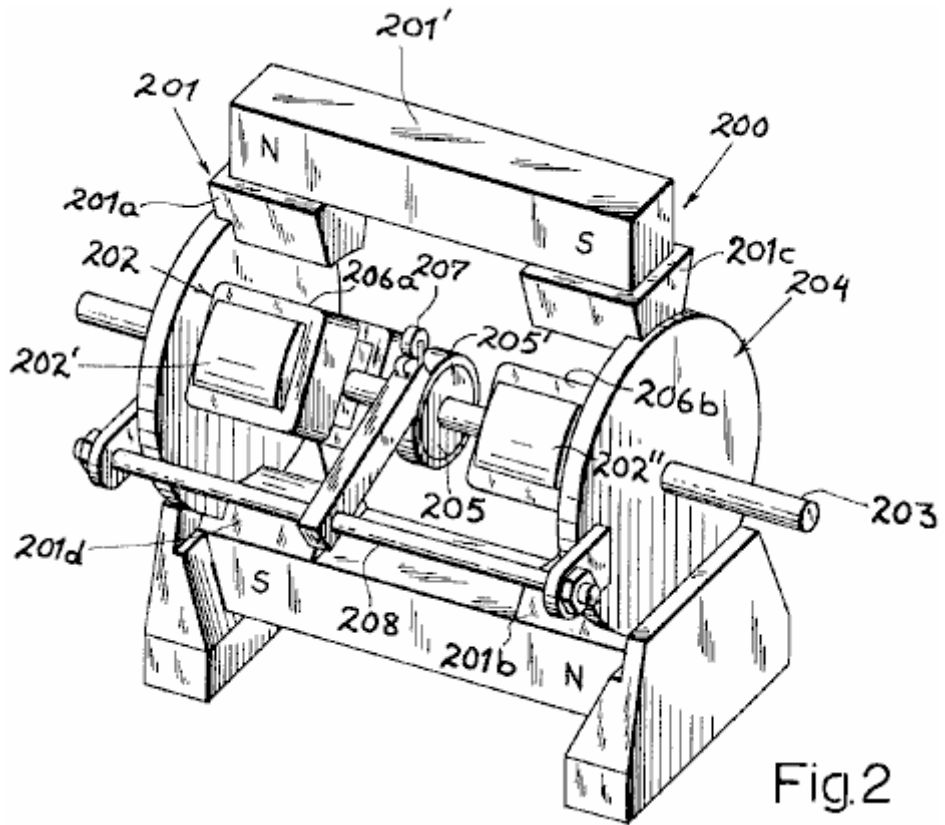


Fig.2

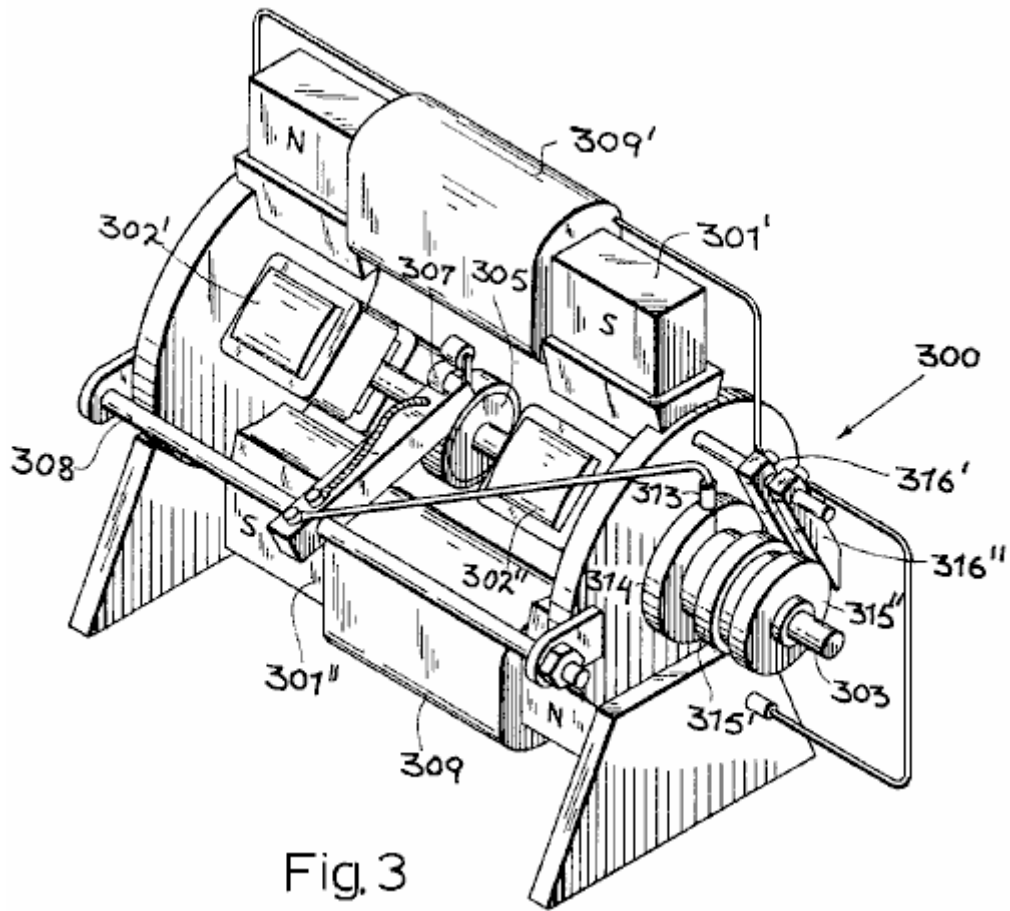


Fig.4 et Fig.5 illustrent figurativement, deux arrangements du circuit de la production, un pour une production DC et une pour une production AC.

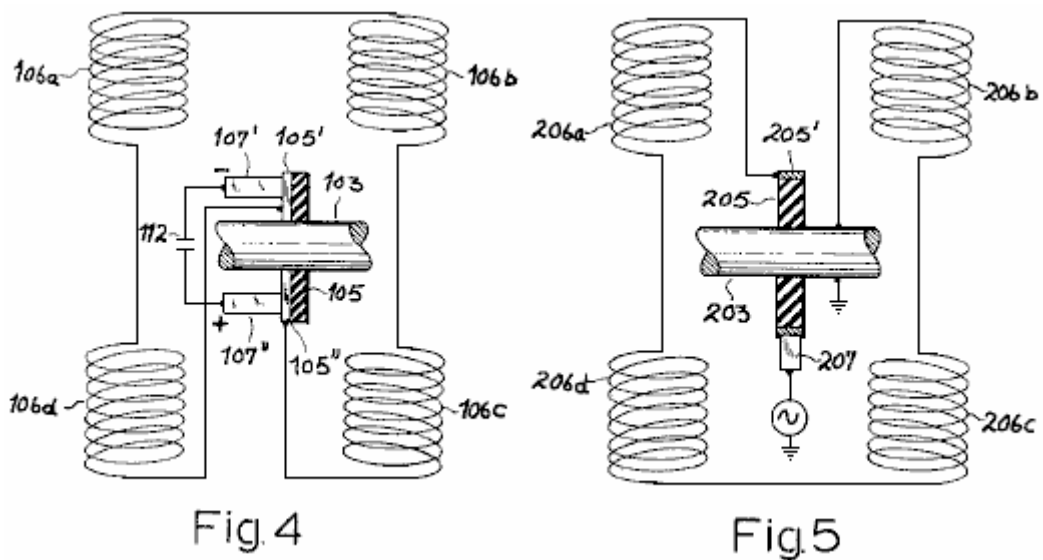


Fig.6 est un quelque peu illustration schématique d'un arrangement pour comparer les productions d'un générateur conventionnel et un générateur d'après cette invention.

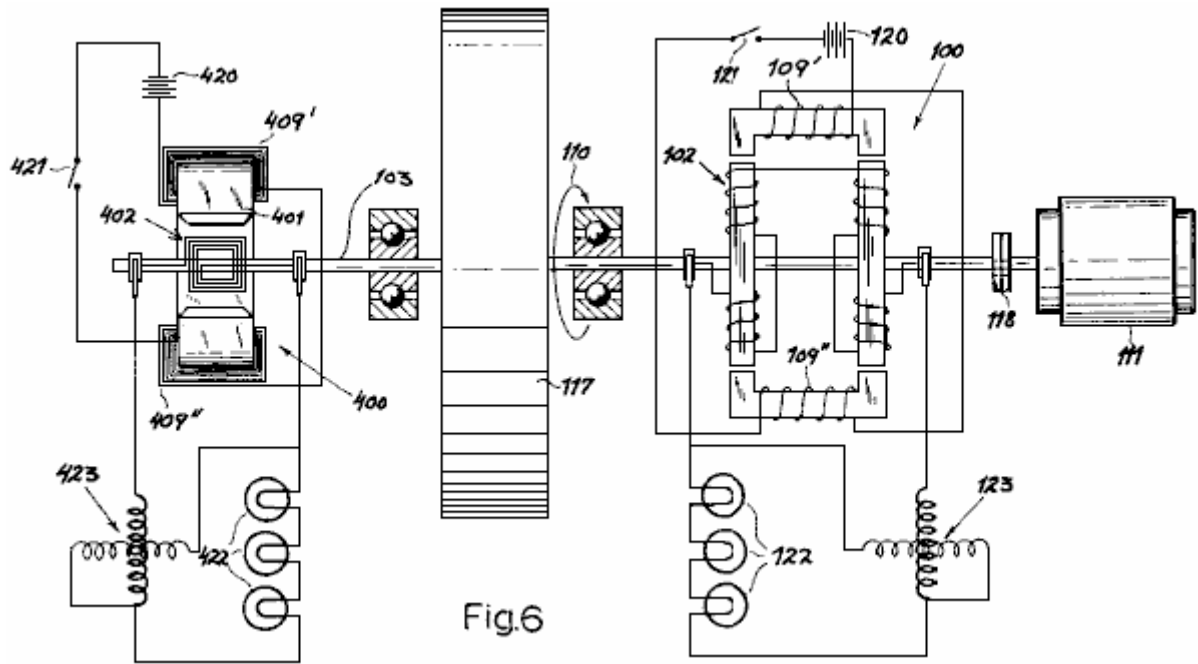


Fig.6

Le générateur **100** montré dans **Fig.1** et **Fig.1A** comprend un stator **101** et un rotor **102** lequel a une paire d'armatures **102'** feuilletées ' et **102''**, a continué un arbre **103** lequel est libre de tourner dans les portées est monté dans la fin en plaque **104'** et **104''**, d'un générateur qui en loge **104** lequel est fait de matière non - aimantée (par exemple aluminium) qui est attaché de façon très raide au stator.

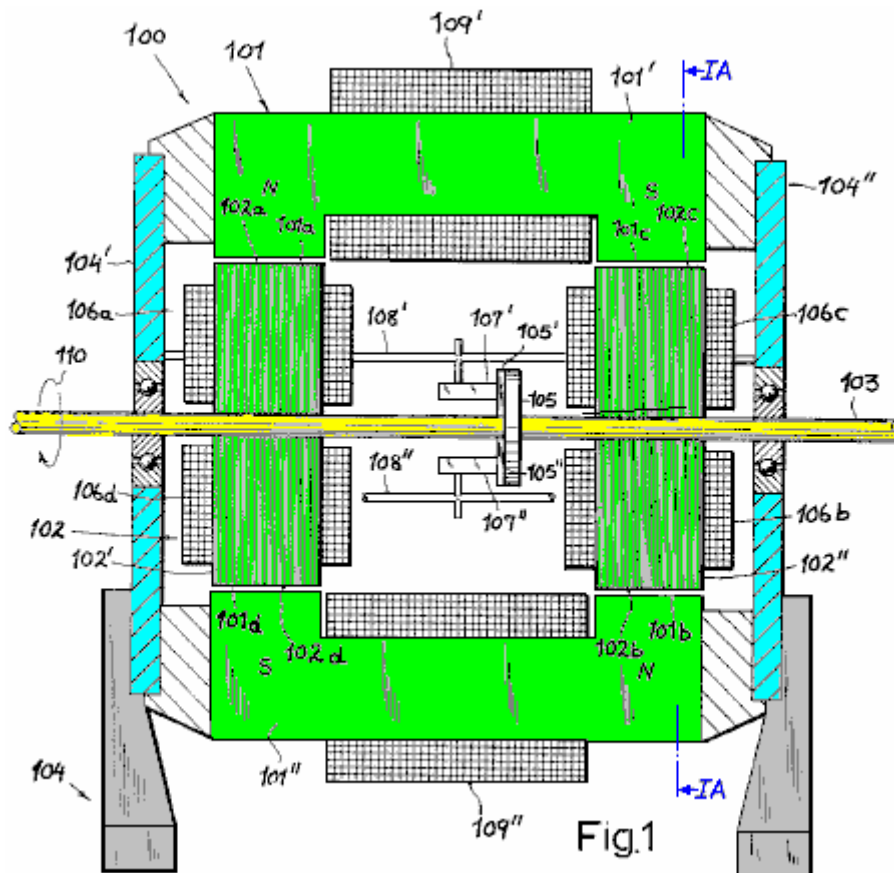


Fig.1

L'arbre **103** est associé à une source de conduire le pouvoir indiquée par une flèche **110** figurativement. Le stator **101** inclut une paire d'électro-aimant feuilletés joug - façonnés **101'** et **101''** à qui extrémités forment deux paires de co - planar morceaux de la perche, en a désigné **101a** respectivement, **101b** (perche aimantée Nord) et **101c**, **101d** (perche aimantée Du sud). Les morceaux

de la perche ont des visages concaves, en faisant face vers les visages **102a** convexes flatteurs, **102d** d'armature **102'** et **102b**, **102c** d'armature **102''**. Ceux-ci fait face à qui concavités sont tout centrées sur l'axe d'arbre **103**, étendez sur arcs d'approximativement  $20^{\circ}$  à  $25^{\circ}$  chacun dans l'avion de rotation (**Fig.1A**) afin que la somme de ces arcs s'élève à approximativement  $90^{\circ}$  géométriquement et électriquement.

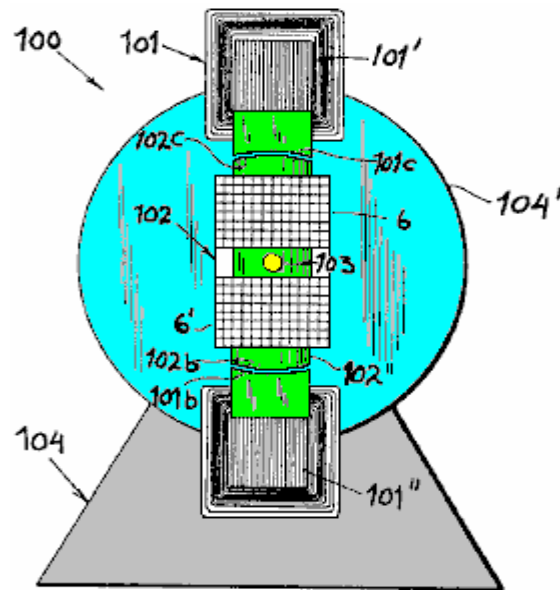


Fig.1A

Le stator aimants **101'**, **101''** sont entourés par energising windings **109'**, **109''** lesquels sont connectés à travers une source convenable de courant direct constant (ne montré pas). Windings semblable, chacun a composé de deux bobines **106a** série - connectées, **106d** et **106b**, **106c**, entourent le rotor armatures **102'** et **102''**, respectivement. Ces bobines forment partie d'un circuit de la production qui plus loin inclut une paire de brosses **107'**, **107''** lesquels sont portés par les bras **108'**, **108''** en en logeant **104** avec isolement mutuel en brossent **107'**, **107''** co opèrent avec une paire de banlieusard segments **105'**, **105''** (voyez aussi **Fig.4**) lesquels sont supportés par un disque de séparer matière **105**, monté sur arbre **103**.

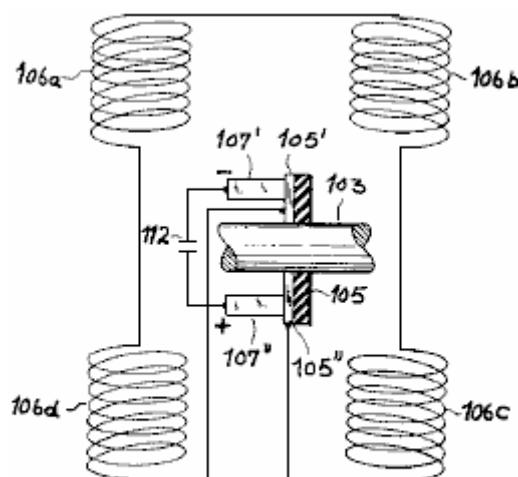


Fig.4

En raison du série rapport de bobines **106a-106d** entre les segments **105'** et **105''**, comme illustré dans **Fig.4**, le voltage alternatif induit dans ces bobines engendre un voltage de la production rectifié à brosses **107'** et **107''**. Le courant unidirectionnel délivré par ces brosses à une charge (ne montré pas) peut être lissé par moyens conventionnels, représentés par condensateur **112** dans **Fig.4**.



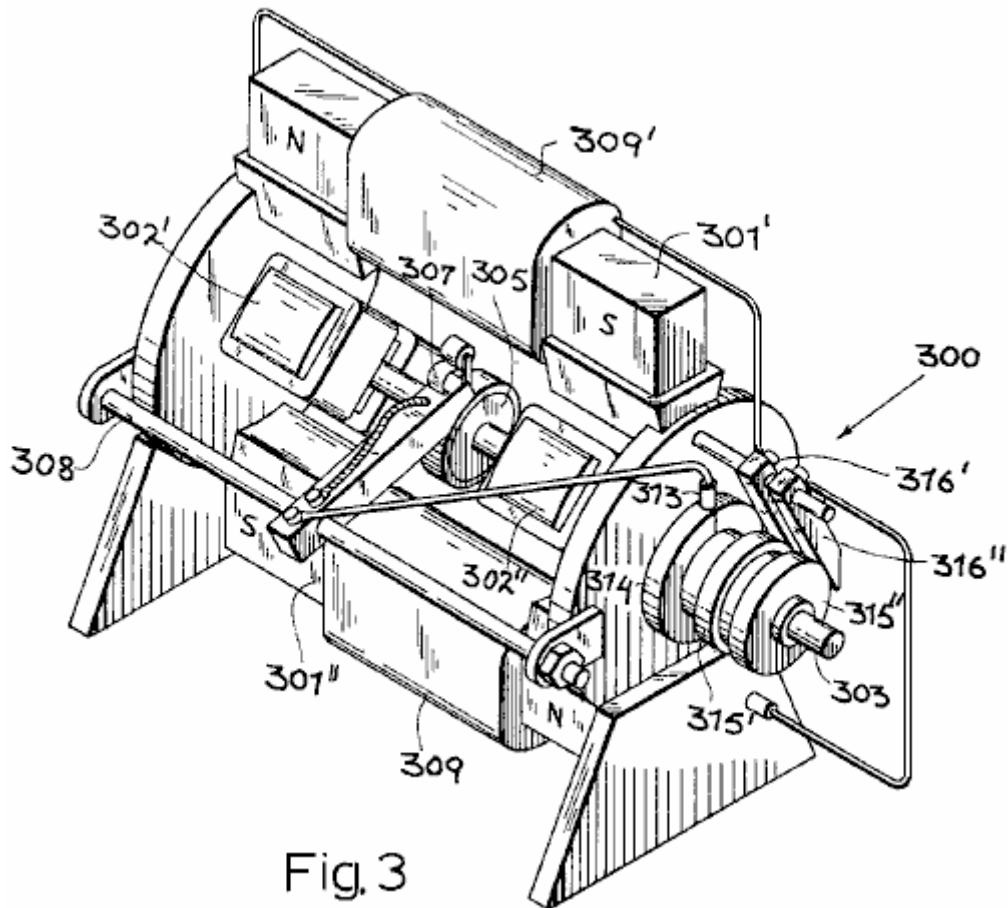
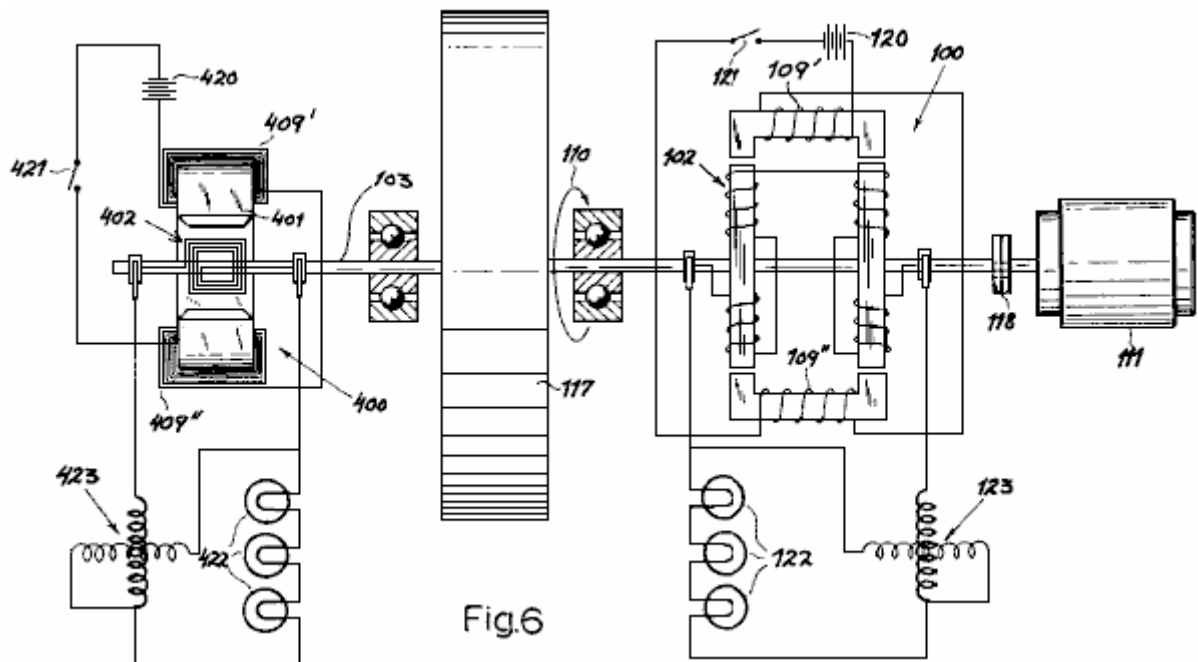


Fig.3

**Fig.3** montre un générateur **300** lequel est fondamentalement semblable au générateur **100** montré dans **Fig.1** et **Fig.1A**. C'est l'arbre **303** emporte une paire d'armatures de fer doux feuilletées **302'**, **302''** lequel peut tourner dans les intervalles de l'air d'une paire d'électro-aimant **301'**, **301''** lesquels ont le windings **309'** et **309''**. Le commutator **305** encore le co opère avec une paire de brosses **307** seul de qui sont visible dans **Fig.3**. Cette brosse, continuée un bras **308**, est connectée à une brosse **313** que lequel engage avec une fiche bague **314** placée aussi sur une extrémité d'arbre **303** que lequel porte électriquement deux fiche supplémentaire en sonne **315'**, **315''** lesquels sont en contact conducteur avec bague **314** mais sont séparés de l'arbre. Deux supplémentaire en brosse **316'**, **316''** contact les bagues **315'**, **315''** et respectivement est connecté à windings **309'** et **309''**. Les autres fins de ces windings sont connectées à un système analogue de brosses et fiche bagues sur l'extrémité de l'arbre opposé, et a arrangé afin que les deux brosses du commutator sont liées à travers le windings efficacement **309'** et **309''** dans parallèle. Par conséquent, les aimants du stator sont stimulés de la production du générateur elle-même dans cette incarnation, il qui est compris que les aimants **301'** et **301''** (fait, par exemple, d'acier plutôt que fer doux) aura une force contraignante résiduelle suffisant pour induire un voltage de la production initial. Naturellement, les circuits qui mènent des brosses **307** au windings **309'**, **309''** peuvent inclure filtrage comme décrit à propos de **Fig.4**.



**Fig.6** montre qu'un circuit de l'épreuve a conçu comparer les productions d'un générateur de ce dessin, tel que l'unité **100** de **Fig.1** et **Fig.1A**, avec un générateur **400** conventionnel du type qui a une armature **402** faite une boucle lequel tourne dans l'intervalle d'un stator aimant **401** lequel est allé parfaitement avec energising windings **409'**, **409''**. Les deux générateurs sont interconnectés par un arbre **103** commun lequel emporte un volant **117**. Cet arbre a associé à travers une prise **118** à une promenade moteur **111** quelles promenades les rotors **402** et **102** de les deux générateurs à l'unisson, comme indiqué par flèche **110**. Deux piles **120** et **420**, en série avec les changements **121** et **421**, représentent la méthode de fournir le courant direct au stator windings **109'**, **109''** et **409'**, **409''** des deux générateurs.

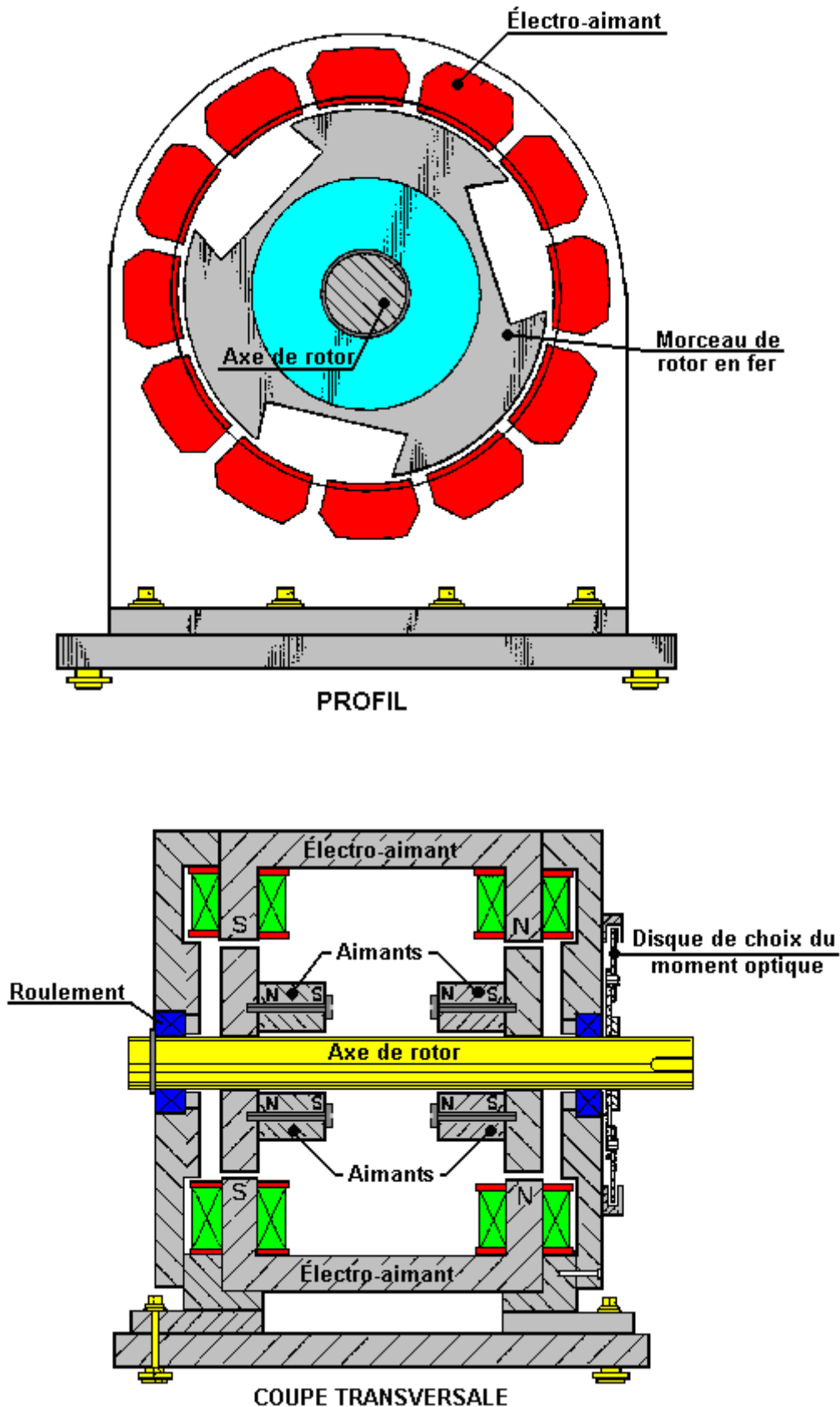
La production rectifiée de générateur **100** est délivrée à une charge **122**, montrée ici comme trois lampes incandescentes connectées en série, et avec une consommation combinée de 500 watts. Le générateur **400**, fournit le courant dans une charge **422** identique. Deux wattmètres **123** et **423** ont leur voltage et les windings du courant ont connecté dans manoeuvre respectivement et en série avec leurs charges associées **122** et **422**, mesurer le pouvoir électrique délivré par chaque générateur.

Quand en saisit **118** est engagé, l'arbre **113** avec lui est le volant **117** est apporté à une vitesse impérieuse initiale de 1,200 tr/min. à que le point, le changement **421** dans le circuit de l'energising du générateur **400** conventionnel, est fermé. Les lampes **422** lumière immédiatement et le wattmètre correspondant **423** expositions une production initiale de 500 watts. Cependant, cette production tombe comme le volant **117** immédiatement est décéléré par le freinant effet du champ aimanté sur armature **402**.

Ensuite, la procédure est répétée mais avec changement **421** ouvert et en change **121** fermé. Cela stimule générateur **100** et les lampes **122** lumière au-dessus, wattmètre **123** qui montre une production de 500 watts qui restent constant pour une période indéfinie de temps en il n'y ayant aucune décélération appréciable de volant **117**. Quand la prise **118** est publiée et le rotor va vite des baisses progressivement, la production de générateur **100** est encore substantiellement 500 watts à une vitesse de 900 tr/min. et restes aussi haut que 360 watts quand la vitesse est tombée suite à 600 tr/min. Dans une épreuve semblable avec un générateur du type de l'aimant permanent, tel que celui montré à **200** dans **Fig.2**, une production substantiellement constante a été observée sur une gamme de 1600 à 640 tr/min.

### Le COP=1.6 Moteur de Teruo Kawai.

En juillet 1995, un brevet a été accordé à Teruo Kawai pour un moteur électrique. Dans le brevet, états Teruo qui une entrée électrique mesurée 19.55 watts ont produit une production de 62.16 watts, et c'est un COP de 3.18. Les sections principales de ce brevet sont incluses dans l'Appendice.



Dans ce moteur, une série d'électro-aimant est placée dans une bague pour former le stator actif. L'arbre du rotor a deux disques du fer montés sur lui. Ces disques ont des aimants permanents verrouillés à eux et ils ont des fentes larges coupées dans eux pour changer leur effet aimanté. Les

électro-aimant sont battus avec le battant contrôlé par un arrangement du disque optique monté sur l'arbre. Le résultat est un moteur électrique très effectif dont la production a été mesurée comme être en excès du sien entré.

### **Le Générateur de l'Eau - Pompe auto – propulsé de James Hardy.**

Il y a une vidéo sur Google qui montre le générateur commandé, électrique à une eau pompe électrique auto - propulsée à l'emplacement: [http://video.google.com.au/videoplay?docid=-3577926064917175403&ei=b1\\_BSO7UDILAIgKA4oCuCQ&q=self-powered+generator&vt=lf](http://video.google.com.au/videoplay?docid=-3577926064917175403&ei=b1_BSO7UDILAIgKA4oCuCQ&q=self-powered+generator&vt=lf)

C'est un appareil très simple où le jet d'eau de la pompe est dirigé à une eau roue simple qui dans tour, rotations un alternateur électrique, propulser la pompe et une ampoule électrique, démontrer l'énergie libre.



Initialement, le générateur a jusqu'à vitesse, conduite par les principaux provision électrique. Alors, quand il court normalement, le rapport des principaux est enlevé et le moteur/générateur soutient et est aussi capable de propulser au moins une ampoule. La production du générateur est courant des principaux normal d'un alternateur disponible en magasin standard.

James a 2007/0018461 américain Breveté D'application A1 publié en 2007 sur son design. Dans cette application il montre qu'un avantage important de son design est le niveau bruyant bas produit quand le



puissant de liquide au waterwheel, en le forçant autour d'et ainsi en branchant le générateur. Quand le générateur se lève à la vitesse complète, le changement "B" est retourné, en débranchant l'inverter et en nourrissant le pouvoir de générateur par de la pompe, en le gardant la course à pied et le fait de fournir le pouvoir supplémentaire des douilles de puissance de sortie montées sur le haut de l'habitation. Le changement de bouton-poussoir est libéré, en débranchant la batterie qui n'est plus nécessaire. Le changement "C" est un ordinaire Sur/De le changement de conduite principale qui est nécessaire si vous voulez éteindre le générateur.

Un avantage important de ce système de générateur consiste en ce que les composantes principales peuvent être achetées tout prêtes et ainsi les adresses seulement très simples de construction et le matériel sans hésiter disponible est nécessaire. Un autre avantage consiste en ce que ce qui arrive peut être vu. Si la pompe ne travaille pas, donc c'est une tâche simple de découvrir pourquoi. Si le générateur ne tourne pas, donc vous pouvez voir qu'et classent le problème. Chaque composante est simple et directe.

James suggère qu'une pompe convenable est 10,000 gallons par heure "la Pompe de Torpille" de Cal Pump, le site Internet :

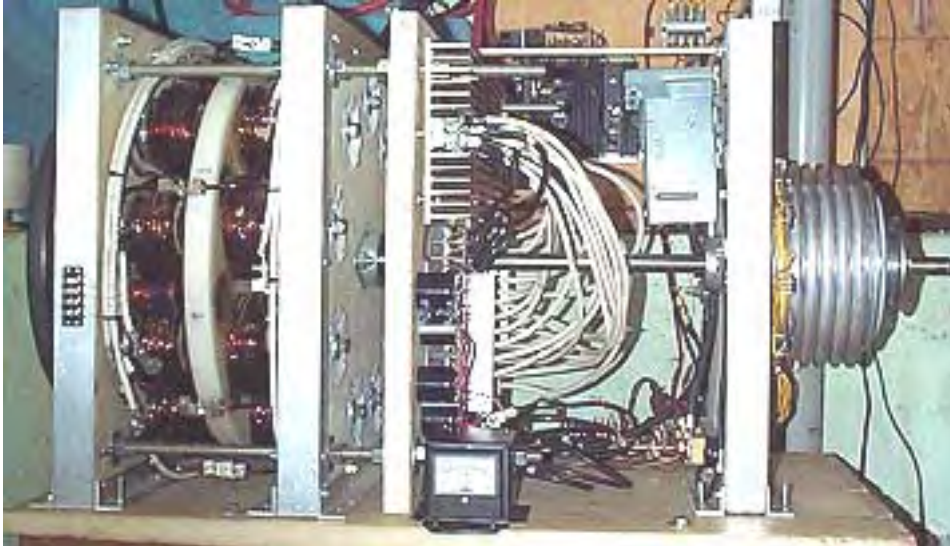
[http://www.calpumpstore.com/products/productdetail/part\\_number=T10000/416.0.1.1:](http://www.calpumpstore.com/products/productdetail/part_number=T10000/416.0.1.1:)



### **Le Moteur/Générateur de Bill Muller.**

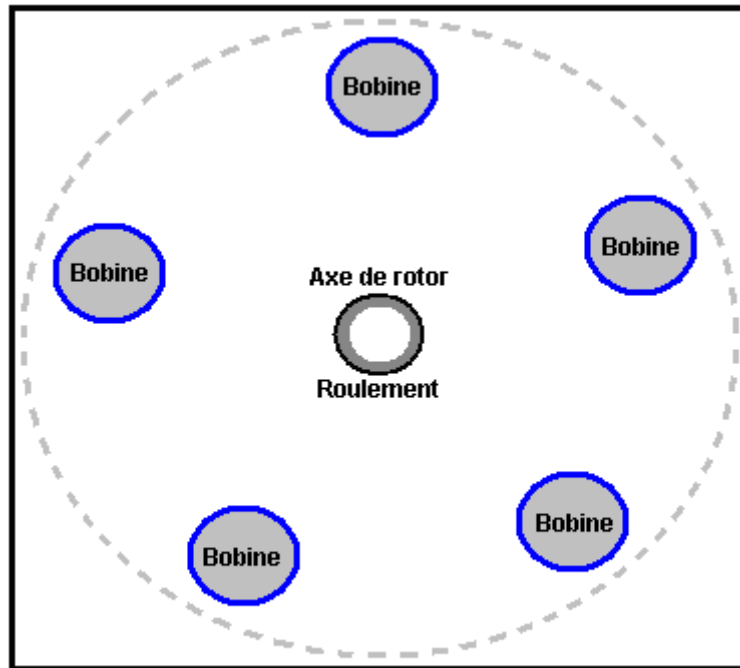
Bill Muller qui est mort en 2004, a produit une série de très a construit des appareils délicatement, les plus tardifs de qu'il a affirmé ont produit quelques 400 ampères de courant de la production à 170V DC pour 20 ampères à 2V DC promenade courant. L'appareil les deux produit son propre pouvoir impérieux et produits alimentaires une production du pouvoir électrique. L'appareil de Bill a pesé des 90 kilos et il exige des aimants très forts faits de Neodymium Iron - Boron qui est cher et peut causer la blessure sérieuse facilement si n'a pas manié avec soin considérable. Il devrait être noté que Ron Classen montre les détails de son travail dans reproduire ce moteur sur son site web <http://home.mchsi.com/~act2/index.html> et il rapporte qu'il a dépensé en excès d'USA \$3,000 dans construction et si loin, a déjà accompli un pouvoir de la production d'approximativement 170% du pouvoir de l'entrée. Une vidéo de son moteur dans action est à

<http://video.google.com/videoplay?docid=65862828639099378> et son développement progresse régulièrement. Ronald signale que diminuer l'intervalle entre le rotor et le stator par seulement un millimètre élève l'entrée et courant de la production par dix ampères, donc la capacité de sa machine est dix fois plus grande que sa présente performance. Ronald n'a pas rendu effectif ceci comme depuis le coût des composants de l'aiguillage toujours est assez haut. Sa construction ressemble à ce:

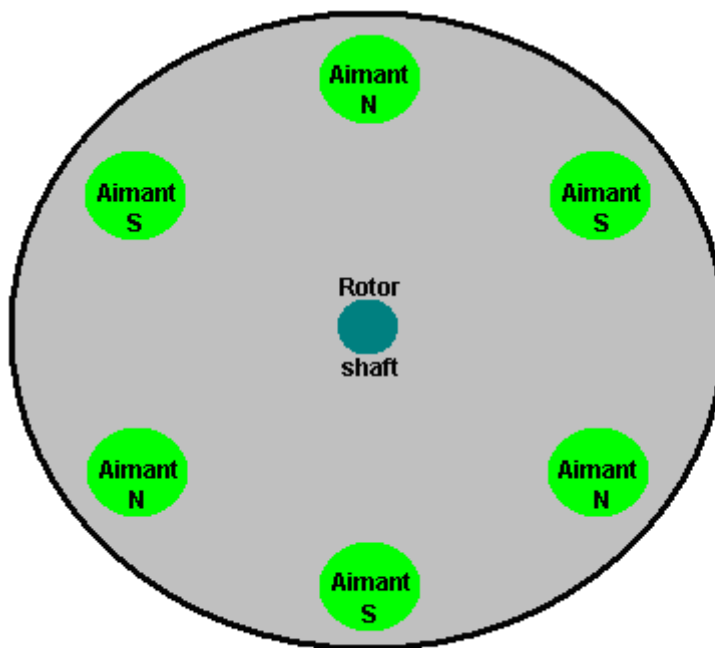


Le moteur Muller a beaucoup dans commun avec Robert Adam a battu moteur d'aimant permanent. Les deux usage un rotor qui contient des aimants permanents. Les deux électro-aimant de la pulsation au moment précis accomplir le moment de rotation du rotor maximal. Les deux ont le production enroule pour produire une production électrique. Cependant, il y a des différences considérables. Les bobines de Bill Muller sont enroulées dans un chemin exceptionnel comme montré au-dessous. Il place ses aimants du rotor décentré par rapport aux bobines du stator. Ses bobines sont opérées dans paires qui sont installées en série - un chaque latéral du rotor. Il a un nombre bizarre de bobines et un nombre égal d'aimants permanents. Ses aimants sont placés avec polarité alternative: N, S, N, S,...

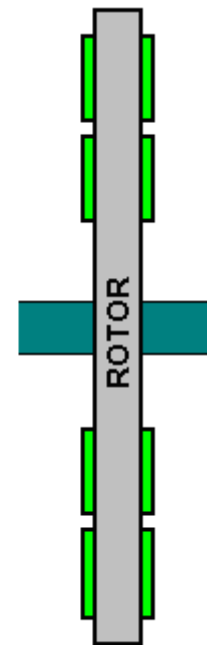
Pour le faire pour suivre plus facile, les diagrammes en dessous exposition juste cinq paires de la bobine et six aimants, mais beaucoup de plus grands nombres sont utilisés dans une construction réelle de l'appareil, typiquement seize aimants, normalement.



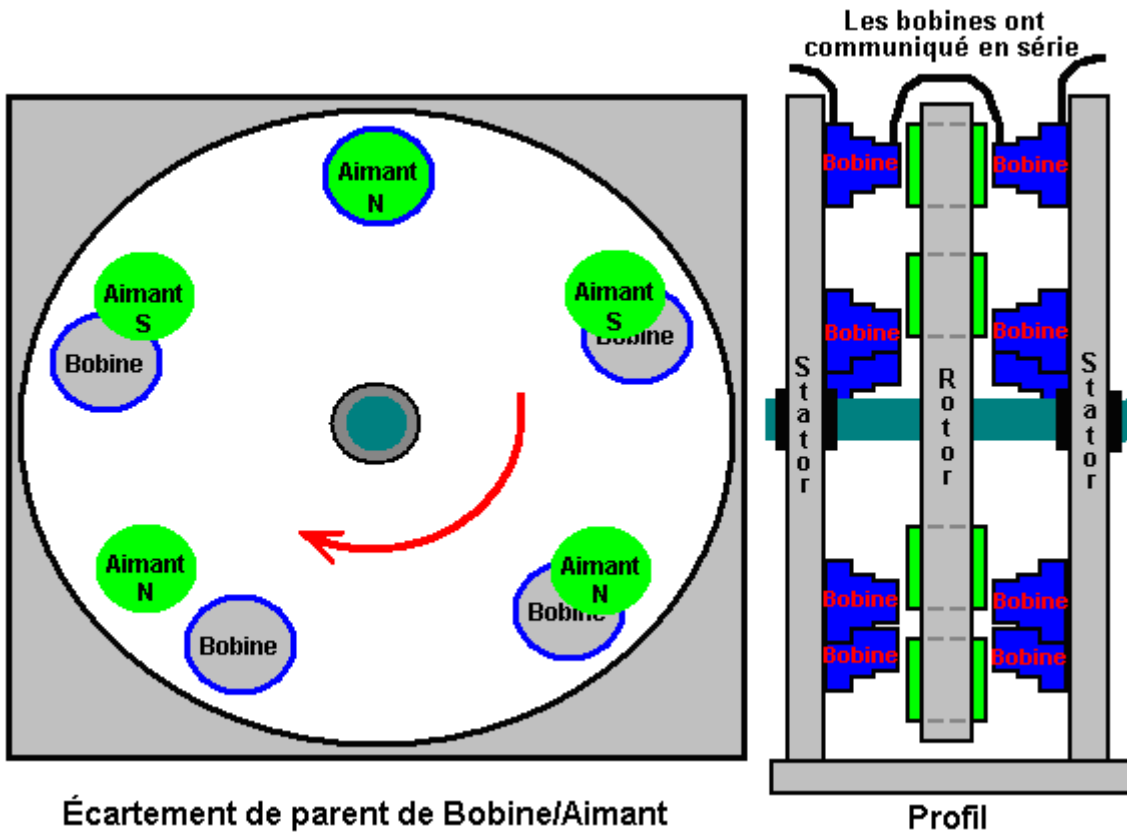
**Le stator (2 exigé)**



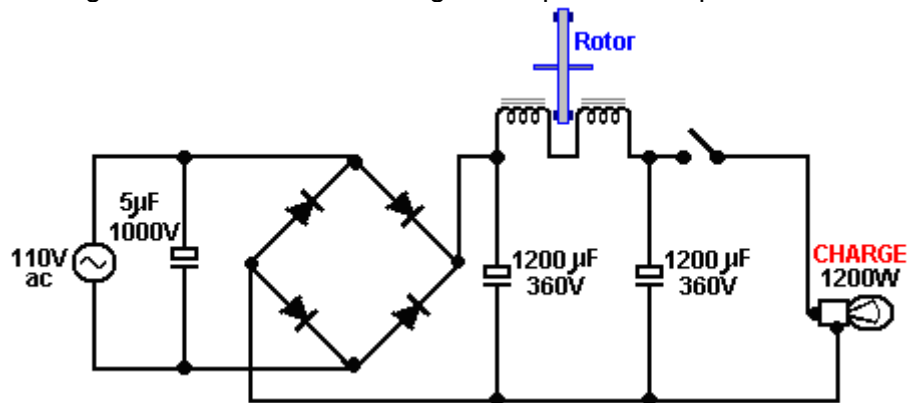
**Rotor (2 exigé)**



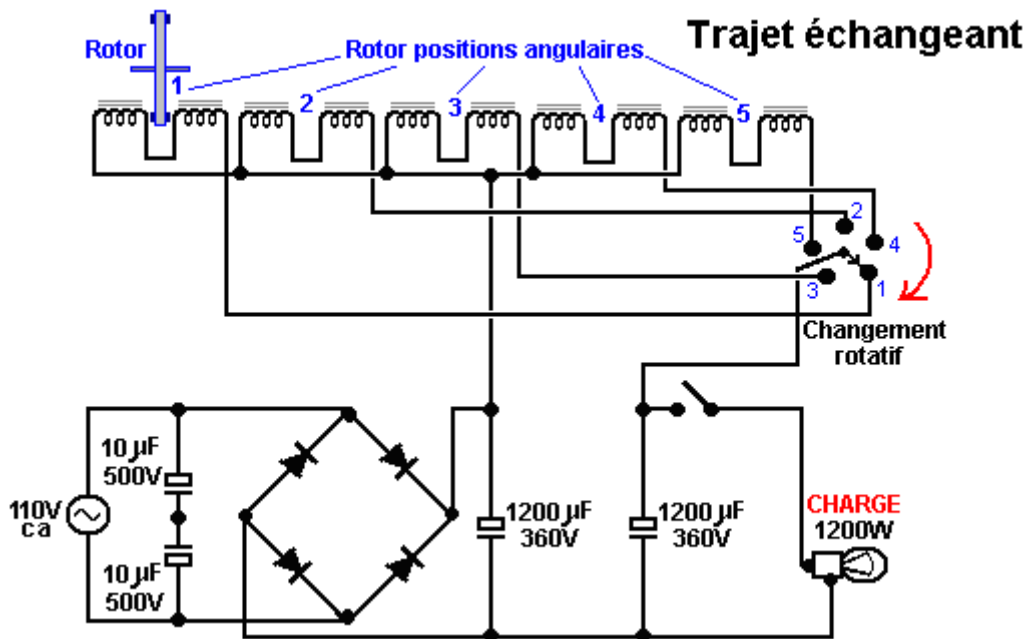
**Profil**



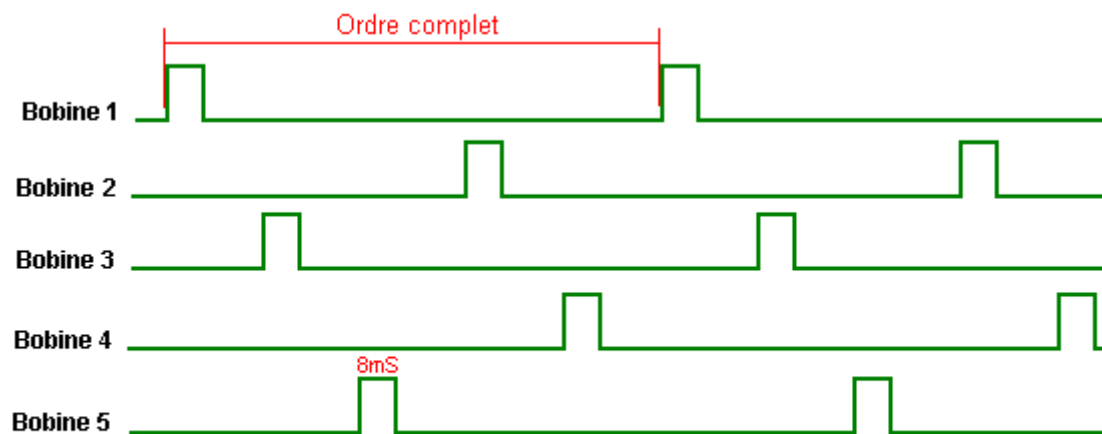
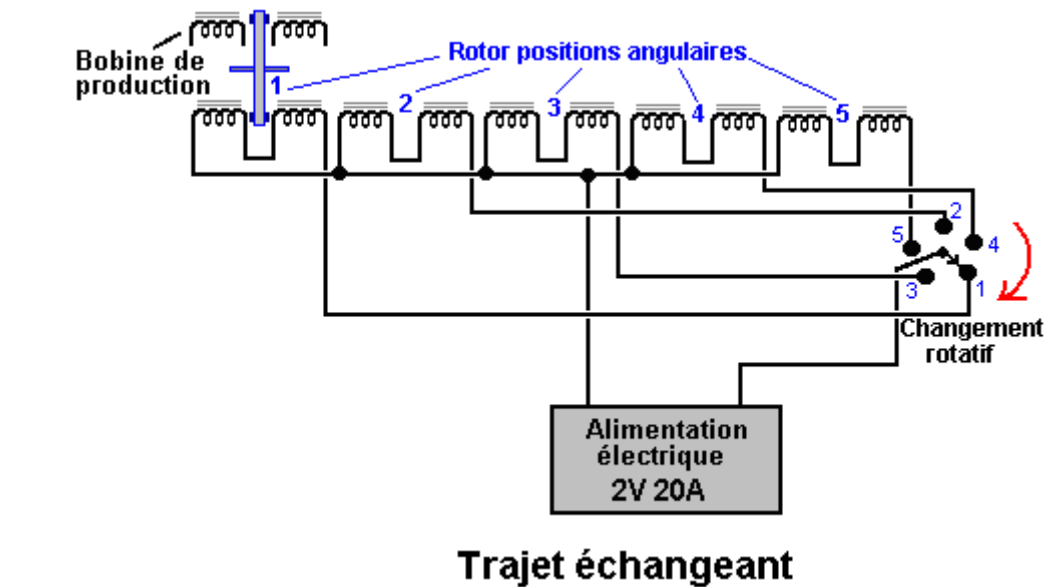
Si l'AC principaux voltage est utilisé alors le câblage de la promenade peut être comme montré ici:



Quand a adapté pour cinq paires de bobines, cela devient:



Si le DC changer est utilisé, alors le circuit peut être:



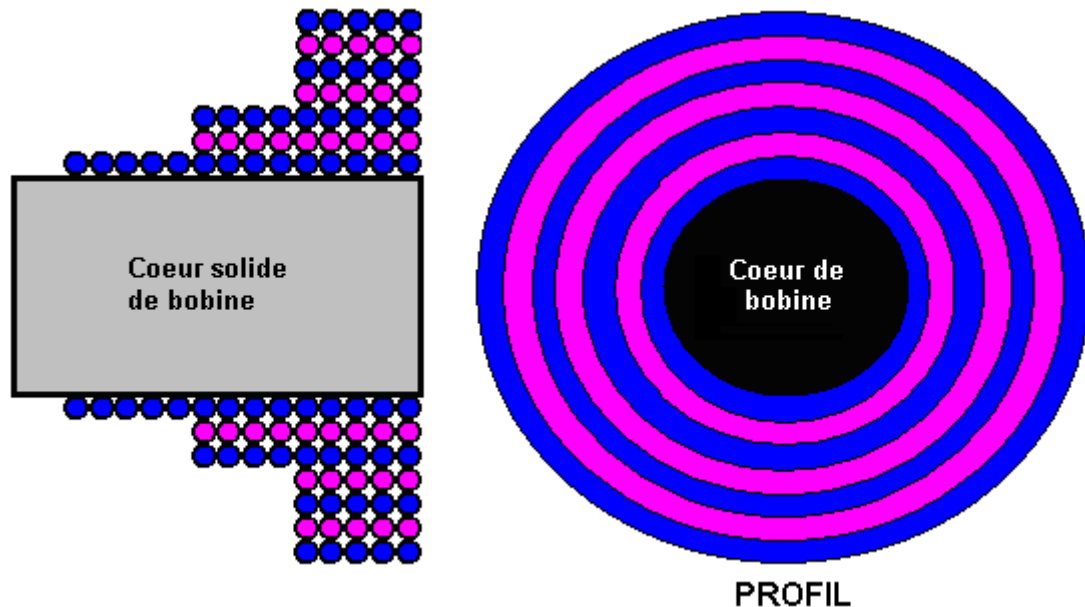
**Ordre de puls de pouvoir**

C'est un arrangement exceptionnel fait tous le plus particulier par le fait que le promenade battre est emporté sur les mêmes bobines qui sont utilisées pour génération du pouvoir. La pulsation du pouvoir impérieuse est appliquée à chaque bobine consécutive qui, avec seulement cinq bobines, fait la promenade en classer 1, 3, 5, 2, 4, 1, 3, 5, 2, 4.... Pour cette opération, Enroulez 1 est déconnecté de l'ensemble de circuits de la génération du pouvoir et alors donné une courte pulsation DC puissante. Cela pistonne la rotation du rotor. Enroulez 1 est ré - connecté au pouvoir ensemble de circuits générateur alors, et enroule 3 est déconnecté et alors donné une pulsation de la promenade. Cela est répété pour chaque deuxième bobine, indéfiniment qui est une des raisons pourquoi il y a un nombre bizarre de bobines. Les expositions de la table suivantes comme la promenade est opérée.

Pouls:	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
Bobine 1	<b>Pouls</b>	Production	Production	Production	Production	<b>Pouls</b>	Production	Production	Production	Production
Bobine 2	Production	Production	Production	<b>Pouls</b>	Production	Production	Production	Production	<b>Pouls</b>	Production
Bobine 3	Production	<b>Pouls</b>	Production	Production	Production	Production	<b>Pouls</b>	Production	Production	Production
Bobine 4	Production	Production	Production	Production	<b>Pouls</b>	Production	Production	Production	Production	<b>Pouls</b>
Bobine 5	Production	Production	<b>Pouls</b>	Production	Production	Production	Production	<b>Pouls</b>	Production	Production

C'est essentiel que les Neodymium les Fer Calibre aimants sont utilisés versent la cet appareil comme ils sont approximativement dix fois plus les du que du puissant écrit à la machine ferrite du du plus communs. Facturez un utilisé saisit le dans de l'aimants les 30 - 50 MegaGaussOerstedt gamme de la densité d'énergie, construite en Chine, les ils ont tenu leur magnétisme inchangé versent le d'usage de l'années de l'huit. L'intervalle de l'air entre les bobines et les aimants sont 2 mm. Bill a utilisé un éclat de l'ordinateur pour produire la séquence de l'aiguillage, et Ronald Classen dehors qui est expert dans ces points des systèmes que le battant système est ajusté quand les augmentations de la vitesse du moteur. Ce changement n'est pas un simple comme quand la vitesse de portées de la rotation son niveau du maximum, sur un seize rotor de l'aimant, que seulement trois des aimants seraient conduits par les pulsations des bobines. C'est, pendant une rotation, seulement trois électro-aimant seraient stimulés dans une pulsation simultanée, et cette pulsation serait de plus longue durée que les pulsations qui ont accéléré à rotor de sa place stationnaire.

La production de chaque bobine a traversé un pont de vague pleine pour donner DC, avant qu'être ajouté à la production des autres bobines. Un moteur Muller typique aurait 16 aimants et 15 paires de la bobine. Les fondateurs de la bobine solides ont été faits de 'métal amorphe ' et sont 2 pouces (50 mm) dans diamètre et 3 pouces (75 mm) longtemps. Bill a utilisé un mélange spécial de 'sable noir ' (probablement granules du magnétite) a enfermé dans résine de l'epoxy, mais une alternative est dite pour être de l'acier dur - le plus dur le meilleur. La matière du coeur de la bobine est dite pour être très important et sa construction a été dite pour être libre de tout hysteresis tourbillonnez courants. Les bobines sont enroulées de #6 AWG (swg 8) ou #8 AWG (swg 10) fil et est formé dans une mode exceptionnelle comme montré ici:



Les tours sinueux sont tout faits dans la même direction. La première couche a 14 tours, les prochaines deux couches en ont 9 tours chacune, et le reste quatre couches en ont 5 tours chacune qui donne un total de 52 tours. Les bobines sont utilisées dans paires, être installées en série, avec une de chaque existence de la paire sur le côté opposé du rotor à la deuxième bobine de la paire, comme indiqué sur les dessins. L'entrée que les bobines sont connectées au stator n'est pas certaine. La fin mince des bobines fait face aux aimants du rotor. Les bobines de production ne sont pas montrées sur les dessins, mais ils sont placés sur les deux du stator, dans chaque place où il n'y a aucune bobine de la promenade.

Le rotor est construit de matière non-aimantée et rotations à approximativement 3,000 tr/min. Cet appareil a la capacité à production 35 kW de pouvoir en excès quand a construit dans la dimension décrite qui a un diamètre du rotor de 660 mm avec les aimants centrés sur un cercle de 570 mm. Dans la démonstration qui a produit 35 kW de pouvoir, seulement cinq hors des trente paires projetées de bobines de production avaient été construits. Il est prédit que la production serait 400 cheval-vapeur si toutes les trente paires de bobines de production étaient dans place. Les prédictions de cette nature ont besoin d'être portées dehors dans une démonstration avant qu'ils puissent être considérés valides. S'il vous plaît soyez informé de la dimension de cet article de matériel. Je personnellement, ne serais pas capable de ramasser un appareil de ce poids, mais aurait besoin que le matériel de levage mécanique le déplace. Il peut, bien sûr, soit construit dans une dimension réduite qui aura une production électrique réduite.

Laissez-moi stresser que manier des aimants de cette force a ses dangers. Si vous devriez amener un aimant dans votre main et par inadvertance déplacer votre main près d'un article d'acier dégainé, alors votre main est responsable pour être piégée entre l'aimant et l'acier désapprouvé. Cela peut résulter en un dégât sérieux à votre main. Le grand soin devrait être pris.

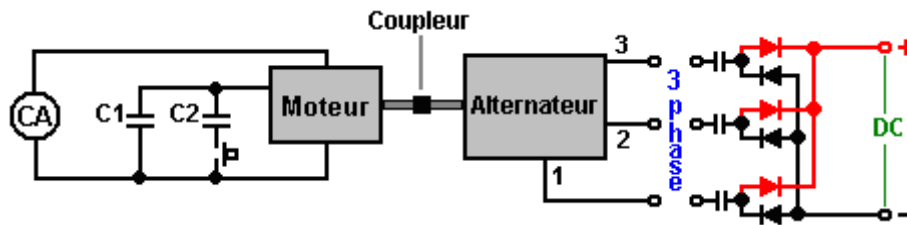
Le site web officiel pour ce système est [www.mullerpower.com](http://www.mullerpower.com) que vous pouvez trouver difficile d'afficher à moins que vous ayez le logiciel MacroMedia installé sur votre ordinateur. Un emplacement des renseignements alternatif sur les détails de construction est <http://overunity.ifrance.com/>.

### **Le RotoVerter.**

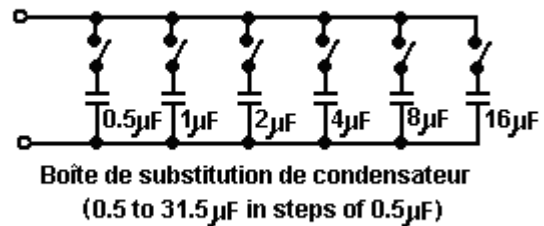
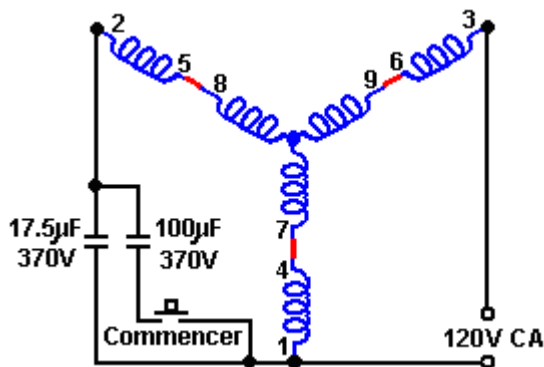
Pas tout ont battu les systèmes de promenade utilisent des aimants permanents comme partie de leur mécanisme de la promenade. Par exemple, le RotoVerter, conçu par Hector D Peers Torres de Puerto Rico, et lequel a été reproduit par plusieurs chercheurs indépendants, en produisant au moins 10 fois plus de pouvoir de la production que le pouvoir de l'entrée, utilise les trois phases standards moteurs électriques au lieu d'aimants.

Ce système a été reproduit par plusieurs chercheurs indépendants et il produit un gain du pouvoir substantiel quand appareils impérieux qui ont besoin qu'un moteur électrique opère. À ce temps, le site web:

<http://panacea-bocaf.org/rotoverter.htm> porte des détails considérables comment construire l'appareil comme fait l' <http://www.scribd.com/doc/2965018/HighEfficiencyForElectricMotors> et le <http://www.scribd.com/doc/26347817/RV-Energy-Saving-X> documents. Les détails du contour sont comme suit:



L'appareil de la production est un alternateur qui est conduit par une trois phase 3 HP principaux - propulsé à 7.5 moteur HP (les deux de ces appareils peuvent être 'standards écureuil cage asynchrone moteurs '). Le moteur de la promenade est opéré dans un hautement manière non - standard. C'est un 240V moteur avec six windings comme montré au-dessous. Ces windings sont connectés pour faire un arrangement qui devrait exiger que 480 volts le conduit en série, mais au lieu, il est nourri avec 120 volts d'AC de phase seule. Le voltage de l'entrée pour le moteur, devrait être toujours un quart du sien a estimé le voltage opérationnel. Une troisième phase virtuelle est créée en utilisant un condensateur qui crée un phase changement de 90 degrés entre le voltage appliquée et le courant.



L'objectif est régler le windings du moteur pour donner l'opération résonnante. Un début en haut condensateur est connecté dans le circuit qui utilise le changement du presse - bouton montré, obtenir le moteur jusqu'à vitesse à qui point que le changement est publié, en permettant au moteur de courir avec un beaucoup plus petit condensateur dans place. Bien que le condensateur courant soit montré comme une valeur fixe, dans entraînement, que ce condensateur a besoin d'être ajusté pendant que le moteur court, donner l'opération résonnante. Pour ceci, une banque de condensateurs est construite habituellement, chaque condensateur qui a son propre SUR/DE change, afin que les combinaisons différentes de fermetures du changement donnent une grande gamme de valeurs totales différentes de capacité. Avec les six condensateurs montrés au-dessus, toute valeur de 0.5 microfarad à 31.5 les microfarad peuvent être changés pour trouver la valeur résonnante correcte rapidement. Ces valeurs autorisent des valeurs combinées de 0.5, 1.0, 1.5, 2.0, 2.5, 3.0, 3.5,..... en sélectionnant les changements appropriés pour être SUR ou FERMÉ. Si vous devriez avoir besoin d'une valeur plus grand que ce, alors installer un 32 condensateur du microfarad dans place et connecter la boîte de la substitution à travers lui pour tester le plus haut pas des valeurs par pas pour trouver la valeur optimum de condensateur pour utiliser. Les condensateurs ont besoin d'être des unités puissantes, huile - remplies avec un haut voltage qui estime - en d'autres termes, grand, lourd et cher. L'existence du pouvoir maniée dans un de ces systèmes est grande et installer on n'est pas sans un certain degré de danger physique. Ces systèmes se sont mis à être auto - propulsé mais cela n'est pas recommandé, vraisemblablement à cause de la possibilité de fugitif avec le bâtiment du pouvoir de la production en haut rapidement et pistonner le pouvoir de l'entrée jusqu'à le moteur grille.

Le Yahoo EVGRAY Groupe à <http://groups.yahoo.com/group/EVGRAY> a un grand nombre de membres beaucoup de qui est très offrira conseil et assistance. Un jargon unique a développé sur ce forum où le moteur n'est pas appelé de moteur mais est connu sous le nom d'un "Déménageur Principal" ou "PM" pour court comme qui peut causer confusion "PM" habituellement positions pour "Aimant Permanent." RotoVerter est abrégé à "RV" pendant que "DCPMRV" positions pour "Aimant Permanent Courant Direct RotoVerter" et "trafo" est une abréviation non - standard pour "transformateur." Quelques-uns des enregistrements dans ce Groupe peuvent être difficiles de comprendre dû à leur nature très technique et l'usage étendu d'abréviations, mais l'aide est toujours là disponible.

Déplacer à quelques-uns plus de construction pratique détaille pour ce système. Le moteur (et alternateur) a considéré pour être le meilleur pour cette candidature est le "Baldor EM3770T" 7.5 unité du cheval-vapeur. Le nombre de la spécification est 07H002X790, et c'est une 60Hz 3 phase de 230/460 volts, 19/9.5 ampère, 1770 tr/min, pouvoir facteur 81, appareil.

Le site web Baldor est [www.baldor.com](http://www.baldor.com) et les détails suivants devraient être considérés avant d'essayer tout adaption d'un moteur cher avec soin. Les photographies de construction suivantes sont présentées ici par gentille autorisation d'Ashweth du Groupe EVGRAY.

La plaque de la fin du moteur de la promenade a besoin d'être enlevé et le rotor a soulevé dehors. De soin considérable est eu besoin quand faire ceci comme le rotor est lourd et il ne doit pas être traîné à travers le windings du stator comme faire cela les endommagerait.



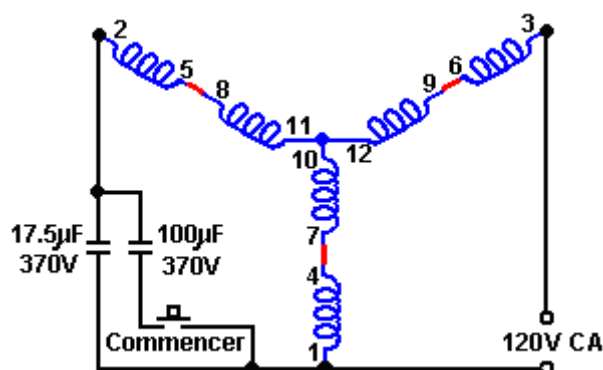
La deuxième fin plaque est enlevée alors et a placé sur la fin opposée du logement du stator:



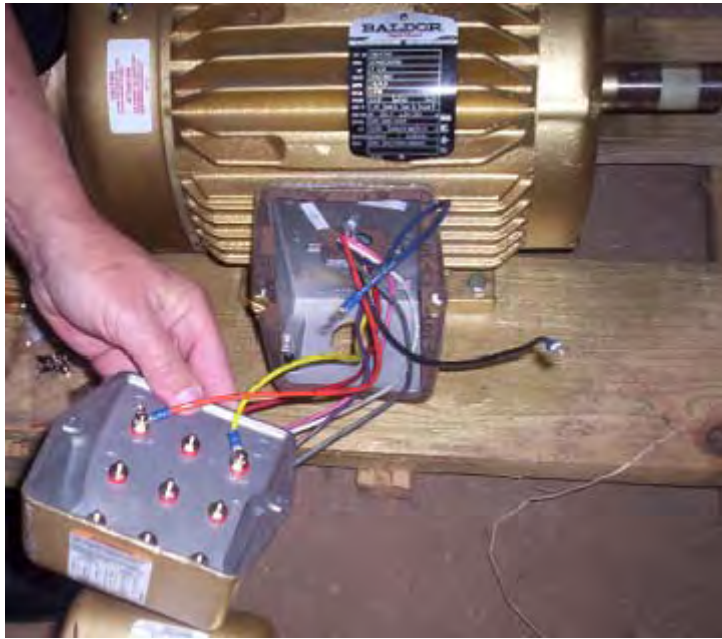
Le ventilateur est enlevé comme de lui n'est pas eu besoin et seulement causes résistance inutile, et le rotor est inséré le rond de chemin opposé au chemin qu'il a été enlevé. C'est, le logement est maintenant l'autre chemin parent rond au rotor, depuis que le rotor a été tourné à travers 180 degrés avant qu'être remplacé. La même partie de l'arbre du rotor traverse la même plaque de la fin comme auparavant comme les plaques de la fin ont aussi été échangées partout. Les plaques de la fin sont verrouillées dans place et l'arbre du rotor a filé pour confirmer qu'il tourne encore aussi librement qu'avant.

Pour réduire frottement à un minimum absolu, les portées du moteur ont besoin d'être nettoyé à un niveau exceptionnel. Il y a des plusieurs façons de qui font ceci. Un du meilleur est utiliser un carburettor aérosol plus propre de votre magasin des accessoires de la voiture local. Vaporisez à l'intérieur des portées pour laver dehors toute la graisse pleine. L'aérosol s'évapore si est parti pour quelques minutes. Répétez ceci jusqu'aux rotations de l'arbre parfaitement, alors mettez-en un (et seulement un) goutte d'huile légère sur chaque portée et n'utilise pas WD40 comme il laisse un film du reste. Le résultat devrait être un arbre qui file absolument parfaitement.

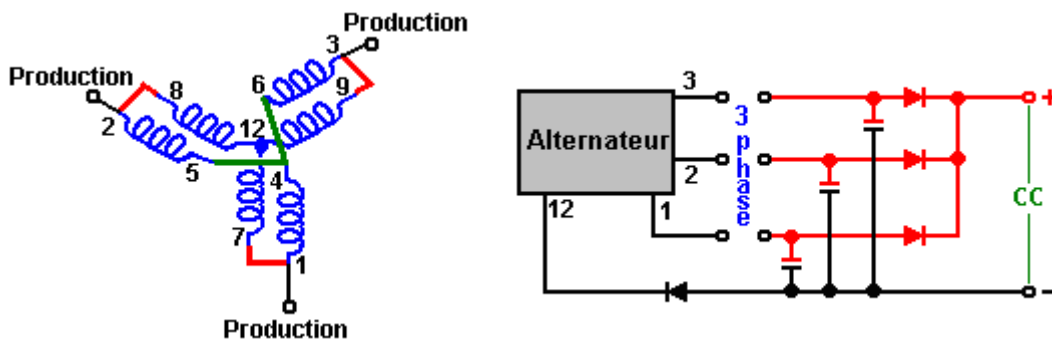
Le prochain pas est connecter le windings des deux unités. Le moteur (le "Déménageur Principal") est installé pour opération de 480 volts. Cela est fait en connectant des terminaux sinueux 4 à 7, 5 à 8 et 6 à 9 comme montré au-dessous. Le diagramme montre AC de 120 volts comme être la provision du pouvoir. C'est parce que le dessin RotoVerter fait le moteur opérer à une entrée beaucoup inférieure que les dessinateurs du moteur ont projeté. Si ce moteur avait été opéré dans le chemin standard, une 3 phase provision de 480 volts serait connectée aux terminaux 1, 2 et 3 et il n'y aurait pas de condensateurs dans le circuit.



Il est suggéré que le jumpering du windings du moteur est fait en enlever l'abri de la boîte de la jonction et forant à travers lui pour emporter les rapports à l'extérieur d'à les connecteurs externes plus soigneusement, jumpered soigneusement montrer clairement comme les rapports ont été faits pour chaque unité, et autoriser des modifications faciles le doivent soit décidé de changer le jumpering pour toute raison.

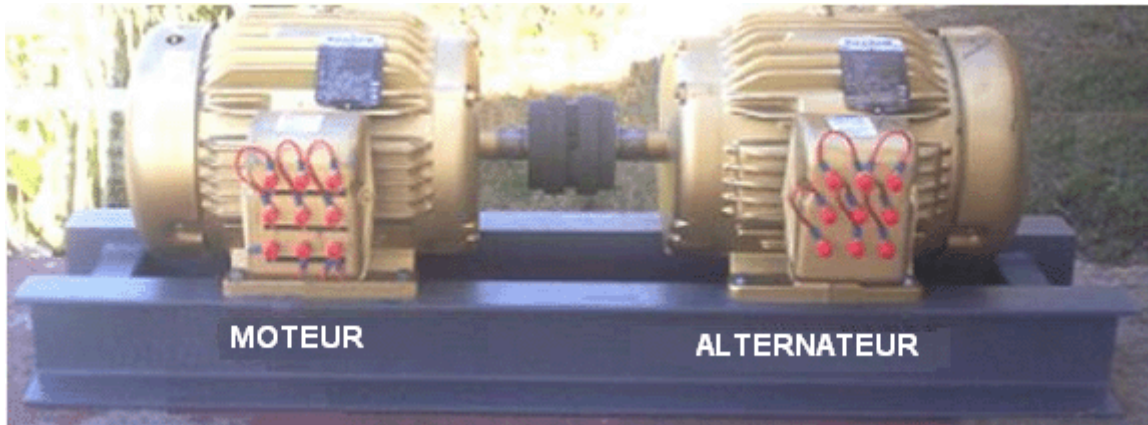


Le même est fait pour l'unité qui sera utilisée comme l'alternateur. Pour augmenter l'attraction courante admissible, les windings de l'unité sont connectés pour donner le voltage inférieur avec le windings a connecté dans parallèle comme montré avec terminaux que 4,5 et 6 ont attaché ensemble au-dessous, 1 suivi à 7, 2 suivi à 8 et 3 suivi à 9. Cela donne une trois phase production sur terminaux 1, 2 et 3. Cela peut être utilisé comme une 3 phase production AC ou comme trois productions AC de phase seule, ou comme une production DC en l'installant comme montré ici :



Le moteur et l'alternateur sont montés dans alignement exact alors solidement et ont associé ensemble. L'aiguillage de la direction du logement sur le moteur de la promenade permet à tout du

jumpering d'être sur le même côté des deux unités quand ils sont associés ensemble, en faisant face à l'un l'autre:

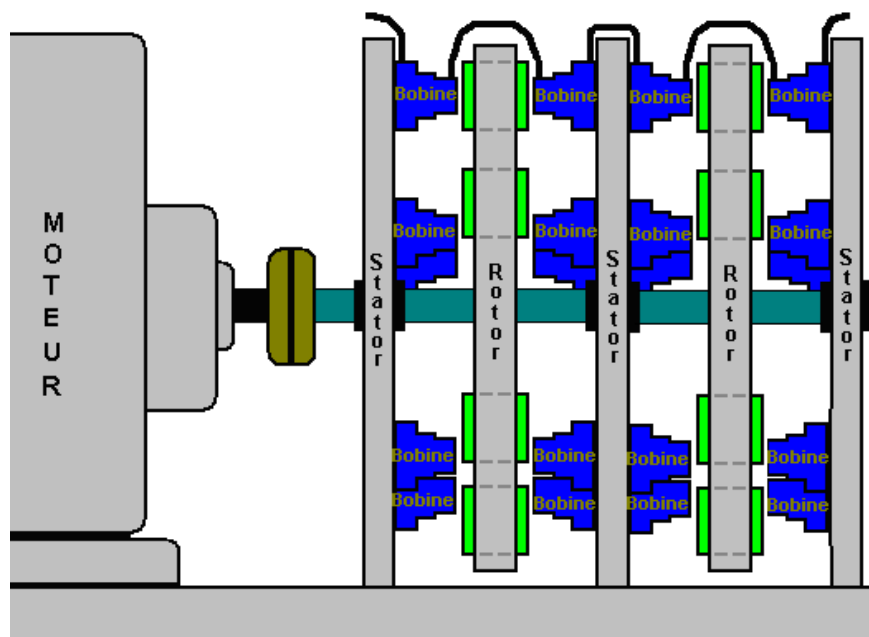


La promenade de l'entrée peut être d'un inverter conduit d'une pile chargée par un panneau solaire. Le système comme a besoin d'être 'a réglé ' et a testé. Cela implique la découverte le meilleur 'condensateur ' initial qui sera changé dans le circuit pour quelques secondes à début au-dessus, et le meilleur 'condensateur ' courant.

Résumer: Cet appareil prend un AC de 110 Volts de bas pouvoir est entré et produits alimentaires une production électrique de beaucoup plus haut pouvoir qui peut être utilisée pour propulser beaucoup de plus grandes charges que l'entrée pourrait propulser. Le pouvoir de la production est plus haut que le pouvoir de l'entrée beaucoup. C'est d'énergie sous quel que soit nom que vous aimez appliquer à lui gratuitement. Un avantage qui devrait être accentué, est que très peu dans la construction de la façon d'est eu besoin, et les moteurs disponibles en magasin sont utilisés. D'aucune connaissance d'électronique est aussi eue besoin, qui fait celui-ci du plus facile de construire des appareils libre d'énergie disponible à présent. Un inconvénient léger est que le réglage du "Déménageur Principal" le moteur dépend de son chargement et la plupart des charges ont des niveaux différents d'exigence du pouvoir de temps en temps. Un moteur AC de 220 Volts peut aussi être utilisé si c'est le voltage de la provision local.

Si un alternateur est conduit par le moteur RotoVerter (le "Déménageur Principal") mais bien que l'arbre soit tourné rapidement il n'y a pas de voltage de la production, alors c'est possible que l'alternateur se soit assis inutilisé autour depuis longtemps et a perdu les propriétés aimantées en haut qu'il a besoin à début. Arranger ceci, connectez chacun des trois windings de la production, un à la fois, à travers une pile de la voiture pour approximativement cinq secondes développer du magnétisme et l'alternateur travaillera alors. C'est un un fermé chose eue besoin après une longue période d'inactivité seulement.

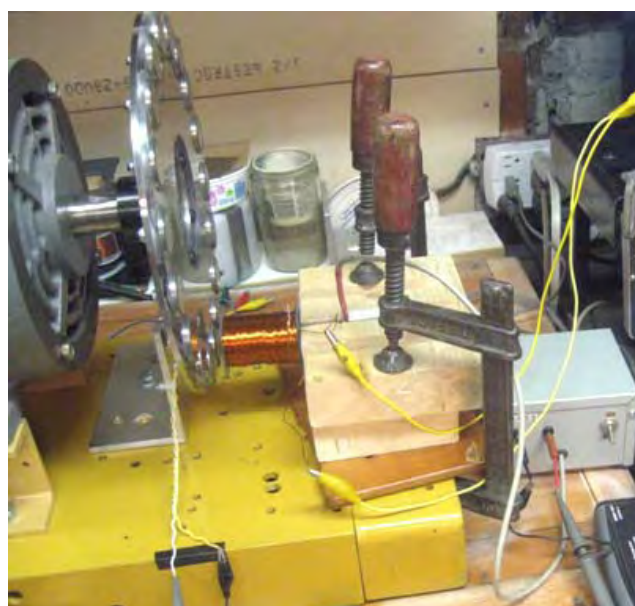
Ce n'est pas essentiel à construire le RotoVerter exactement comme montré au-dessus, bien que ce soit la forme la plus commune de construction. Le Moteur Muller a mentionné plus tôt, peut avoir une production de 35 kilowatts quand précision - construit comme Bill Muller a fait. Une option par conséquent, est utiliser un Baldor moteur jumpered comme le "Déménageur Principal" le moteur de la promenade et lui ont promenade un ou plus de Muller Moteur style rotors pour produire le pouvoir de la production:



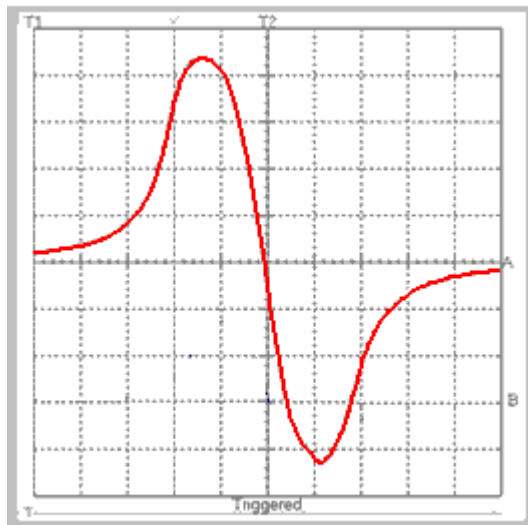
### La Bobine - Court-circuitant.

La production RotoVerter et le Muller production Moteur/Générateur (et peut-être, l'Adams production du Moteur) peut être augmenté par une technique développée déjà par " Kone " le président de l'EVGRAY que le forum Yahoo a mentionné très substantiellement. La technique est placer un court-circuit mort à travers chaque bobine de la production, de même que le champ aimanté de cette bobine arrive à un maximum. Cela est fait cinq fois dans succession rapide et peut pistonner le pouvoir de la production par un facteur estimé de 100 fois.

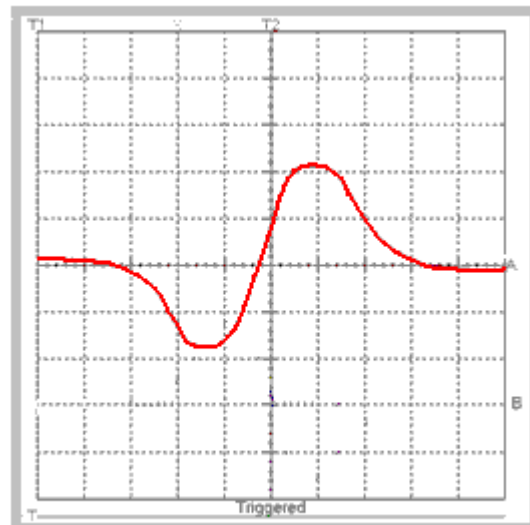
Sur la surface, il paraît la folie complète pour placer un court-circuit à travers la production même que vous produisez comme le point entier de l'exercice. Cependant, ce n'est pas aussi furieux qu'il paraît. Au point maximum, la bobine elle-même contient un grand montant d'énergie et quand un court-circuit est placé à travers lui, le résultat est assez exceptionnel. L'effet de court-circuiter une bobine fer - enlevée le coeur a été démontré par Ron Pugh de Canada avec une épreuve du banc qui utilise ce matériel:



Ici, un appareil pour mesurer des champs aimantés sent le champ aimanté de la bobine comme les aimants du rotor déplacés devant la bobine. La mesure est faite avec la bobine qui opère encore normalement et alors, avec la bobine court-circuitée. Les résultats sont montrés dans ces expositions oscilloscope:

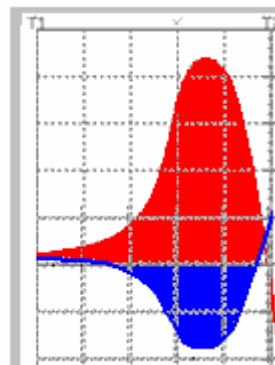
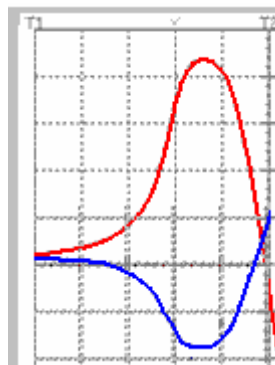


**BOBINE OUVERT**

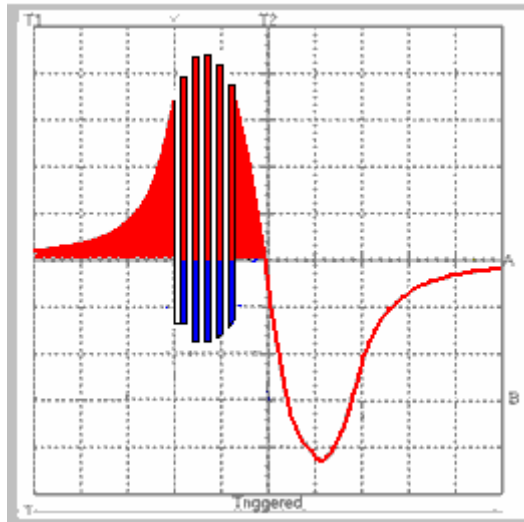


**BOBINE COURT-CIRCUITÉE**

Tout à fait étonnamment, le champ aimanté est renversé par le court-circuit. Si nous considérons juste le premier demi du cycle:

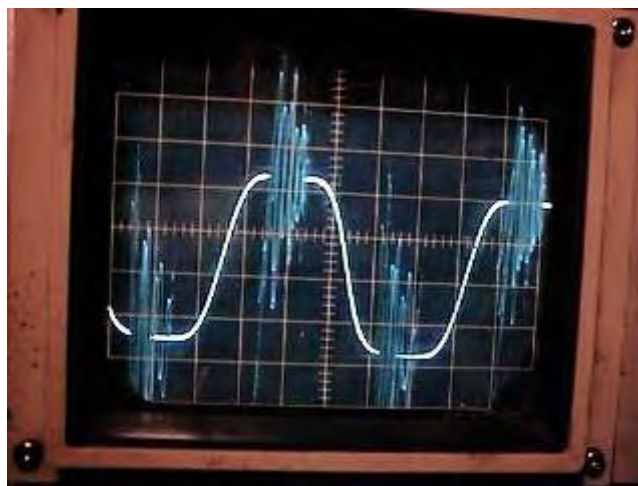


Vous remarquerez que quand la bobine ouverte a une place positive très forte (relatif à une perche aimantée Nord), la bobine court-circuitée a une lecture forte de la polarité opposée. Par conséquent, il y a la capacité pour un renversement aimanté majeur à tout exemple donné près le sommet, si la bobine était changée de la région rouge dans la région bleue et en arrière encore. Vous pouvez imaginer que si les bobine court-circuiter avait été exécuté très rapidement, qu'il y aurait un résultat comme ceci:



Cependant, ce n'est pas vraiment possible avec une bobine fer - enlevée le coeur comme ce n'est pas capable de le renverser est magnetisation assez pour produire cet effet rapidement. Les bobines avec les coeurs du fer peuvent se lever 3,000 renversements par seconde bien que 1,000 soient un chiffre plus réaliste probablement. Pour les plus hautes fréquences, un coeur du ferrite pourrait être utilisé et pour toujours plus hautes fréquences encore, une fer poussière de que le coeur epoxy - capsulé est eu besoin. Pour les fréquences illimitées, une bobine de l'air - coeur est utilisée.

Dans le RotoVerter / Muller Moteur exemple où Kone a démontré des gains de l'énergie majeurs, l'arrangement est différent à l'exemple de la banc - épreuve de Ron Pugh. Premièrement, les aimants sur le rotor présentent deux perches à la bobine comme ils passent, en donnant une production de la vague du sinus pleine, égale. Deuxièmement, Kone utilise une bobine de l'air - coeur et il a l'aiguillage rapide rendu effectif pour profiter de ce type de la bobine:

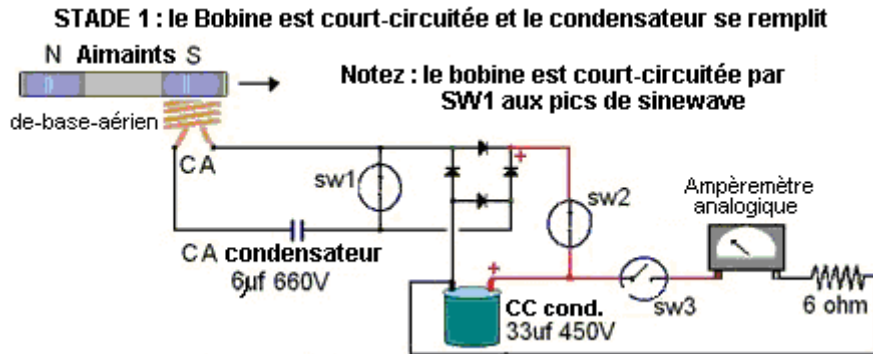


Cet écran tiré montre le même effet avec les pulsations oscillantes qui plongent jusqu'à exactement exactement où la trace négative serait à ce temps pendant chacun des périodes court-circuitées. L'exposition montre le waveform à - sommet à un sommet de vingt volts avec chaque cycle de la vague du sinus complet qui prend 2 millisecondes.

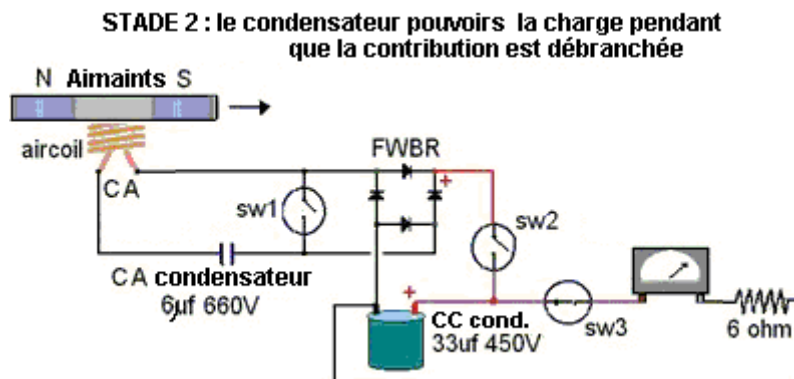
Au lieu de l'original montée aimantée graduelle à un sommet seul, il y a maintenant cinq renversements aimantés très tranchants chacun de qui sont substantiellement plus grands que le sommet original. C'est le changement de flux aimanté dans la bobine du production qui produit le pouvoir de la production, donc il peut être vu qu'avec cet aiguillage supplémentaire, une augmentation massive dans changement du flux a été produite dans la bobine de la production. Cette augmentation est un plus grand balancement aimanté et un beaucoup plus grand taux de changement du flux, et comme le rotor file à quelque 1,800 tr/min et a beaucoup d'aimants dans lui, le pouvoir aimanté total augmente par un

facteur majeur. Ne veuillez pas que dans les diagrammes suivants produits par Kone, l'aimant du rotor a une perche Du sud qui arrive à la bobine du production en premier, suivie par une perche Nord qui passe la bobine. Cela produit une production de la vague du sinus excellente dans la bobine.

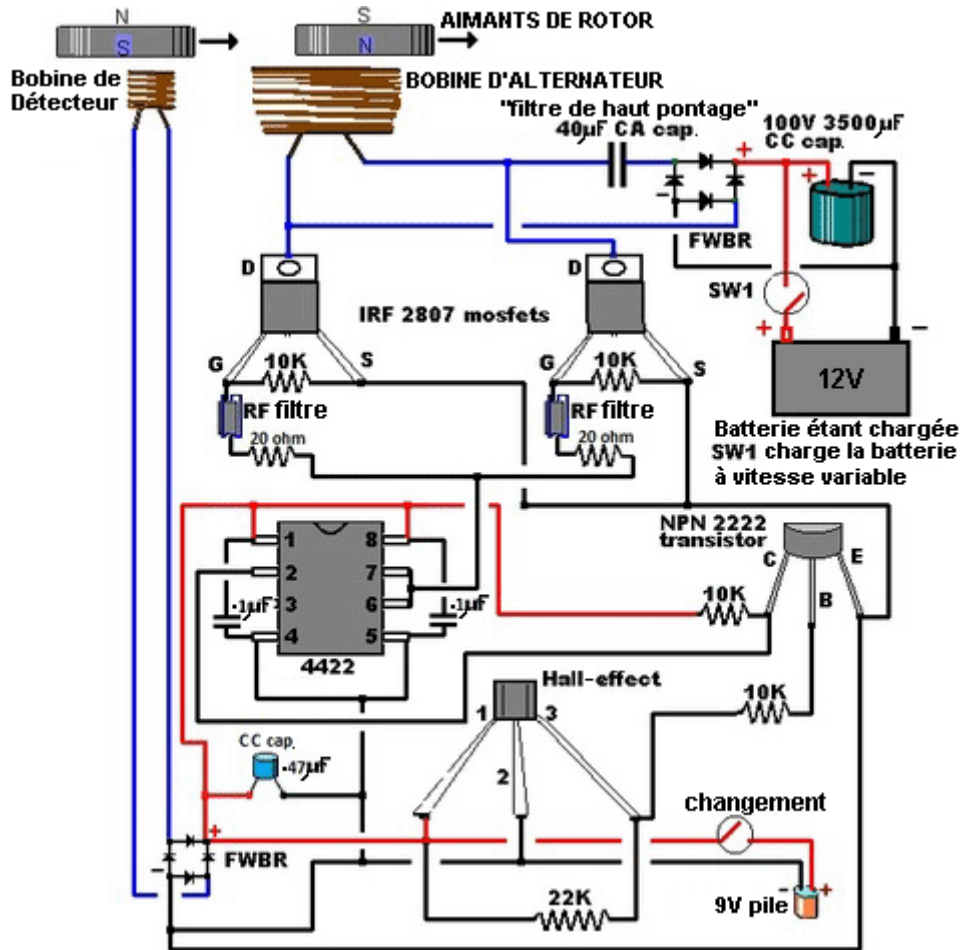
L'aiguillage supplémentaire est exécuté par une brosse mécanique et le système du contact et le circuit de la collection du pouvoir ont utilisé pour la bobine court-circuitée est:



et quand la bobine n'est pas court-circuitée, le circuit est:



Doug Konzen a développé cet ensemble de circuits et partagé généreusement ses résultats librement. Son site Internet est à <http://sites.google.com/site/alternativeworldenergy/shorting-coils-circuits> et son circuit pratique le plus récent est :



Il y a une vidéo sur le web où le bobine court-circuitée est utilisé sur la production d'une réplique du Moteur de Fenêtre de John Bedini. Le Moteur de Fenêtre de John est un cylindre avec les aimants montés dans cela, lancé à l'intérieur d'un grand bobine par un moteur circulé :



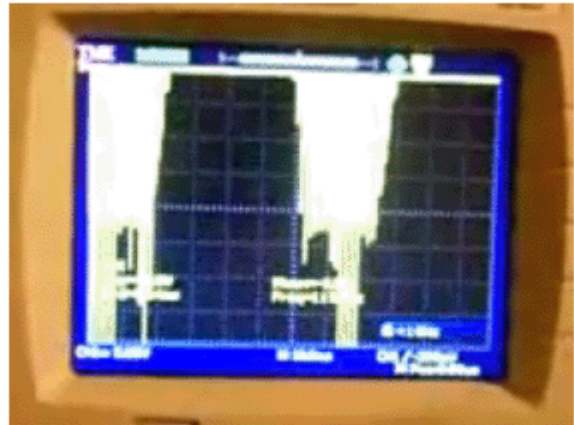
Le moteur peut être un coureur de soi, mais pour la démonstration de bobine court-circuitée, il a été juste lancé brièvement à la main, en produisant des poulx de voltage d'environ 16 volts. Quand le bobine court-circuitée est allumé, cette augmentation de poulx à environ 440 volts bien que le bobine court-circuitée ne soit pas les cinq fois optimales au pic (qui aurait sans doute levé les poulx de voltage à environ 1,600 volts). Les étalages d'oscilloscope de l'épreuve montrée sur la vidéo sont :

Vidéo : <http://www.youtube.com/watch?v=5GUyocU7XM8>



DE CELA  
16 volts

À



CELA  
440 volts

On me dit que cette technique de bobine court-circuitée est utilisée dans l'industrie, mais est considéré d'être 'un secret commercial'. Les détails du Moteur de Fenêtre de John Bedini peuvent être trouvés à <http://www.fight-4-truth.com/Schematics.html>.

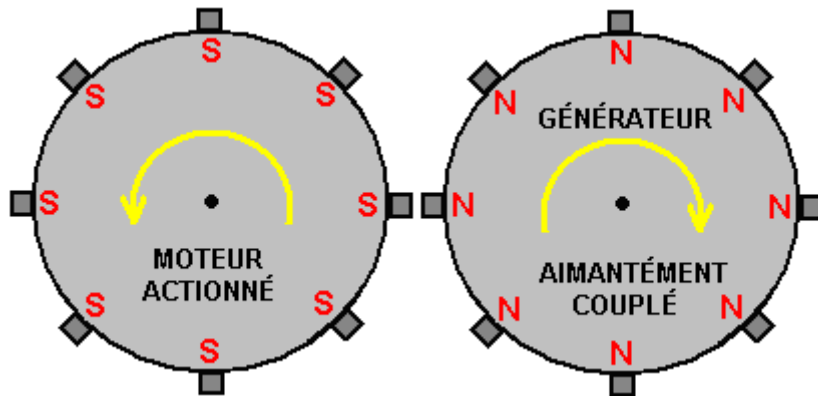
### Le Couplage Magnétique de Raoul Hatem.

Généralement, le RotoVerter donne le très bas pouvoir de l'entrée quand n'a pas chargé et au sujet d'une 90% réduction d'énergie quand sous charge. La situation idéale est où il y a une charge constante comme le réglage du RotoVerter dépendez à quelque degré de la charge. Cependant, la performance RotoVerter peut être augmentée en utilisant les techniques introduit par Raoul Hatem en 1955 très substantiellement, quelle science conventionnelle n'acceptera pas parce que d'après théorie courante, tout tel gain d'énergie a pour être "impossible" et donc, ne peut pas se passer peu importe ce que manifeste il y a: (<http://quanthomme.free.fr/qhsuite/hatemCUdu%20brevet.htm>):



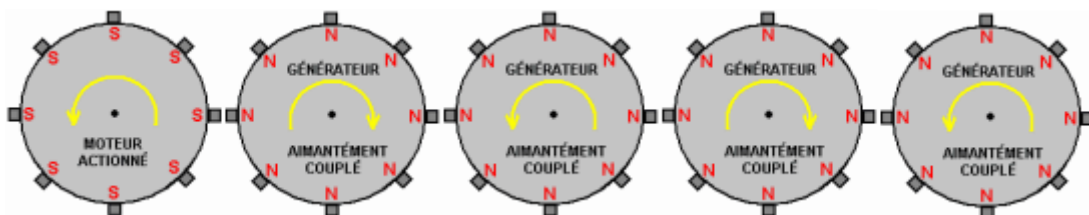
Est-ce que la déclaration hérétique de Raoul Hatem est qu'utiliser des attractions des aimants tournants dans énergie de l'environnement, permettre à un système d'avoir COP>1 (jamais a entendu parler de John Searle file des systèmes de l'aimant?). Sa méthode est utiliser un moteur (si RotoVerter ou pas) filer un disque du rotor lourd avec 36 aimants de monde rare puissants sont montés sur lui.

Alors, utiliser un disque lourd identique avec les aimants est monté sur un générateur pour donner un accouplement aimanté entre le moteur et le générateur ne peut pas donner juste accouplement, mais un gain d'énergie aussi:

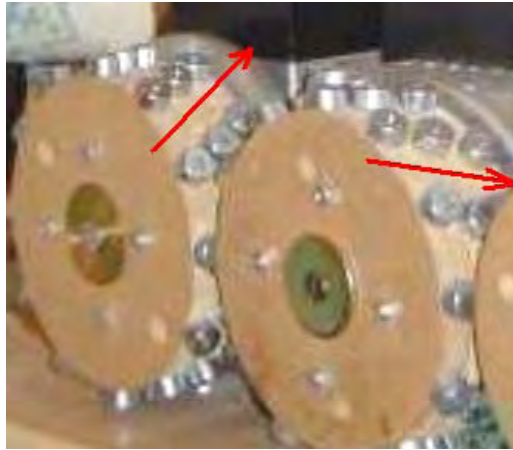


Le rotor lourd fournit quelque effet du volant qui aide avec l'opération du système. Même avec un moteur comme montré au-dessus, il y a un gain d'énergie comme démontré dans une démonstration de la vidéo récente de l'effet à <http://www.youtube.com/watch?v=V-MQvzOCNSI> où un système simple produit 144 watts de pouvoir en excès. Cependant, les vraiment grands gains sont a obtenu quand plusieurs générateurs sont conduits par seulement celui moteur. Dans passer, il peut être remarqué qu'il y a deux systèmes du gain de l'énergie séparés qui opèrent ici. Premièrement, le champ aimanté tournant agit sur les électrons en excès dans l'environnement local directement, en les impliquant dans le système de même que le champ aimanté variable de l'enrouler secondaire de tout transformateur fait. Deuxièmement, les rotors reçoivent un ruisseau rapide de pulsations de la promenade, et comme Chas Campbell a démontré, cela sort dans énergie de l'excès du champ gravitationnel.

En tout cas, vous remarquerez que les aimants puissants utilisés ont leurs extérieurs des perches Nord sur un rotor pendant que le rotor adjacent a les extérieurs des perches Du sud. L'attraction très forte entre ces perches opposées cause le disque du générateur de tourner dans pas avec le disque du moteur. Ce processus permet à beaucoup de générateurs d'être conduit par seulement celui moteur comme montré ici et dans la photographie au-dessus de:



Pour facilité de tirer, le diagramme au-dessus d'expositions seulement huit aimants par disque du rotor, mais vous remarquerez dans la photographie (et dans la vidéo) qu'il y a trois lignes marchées d'aimants sur chaque rotor:

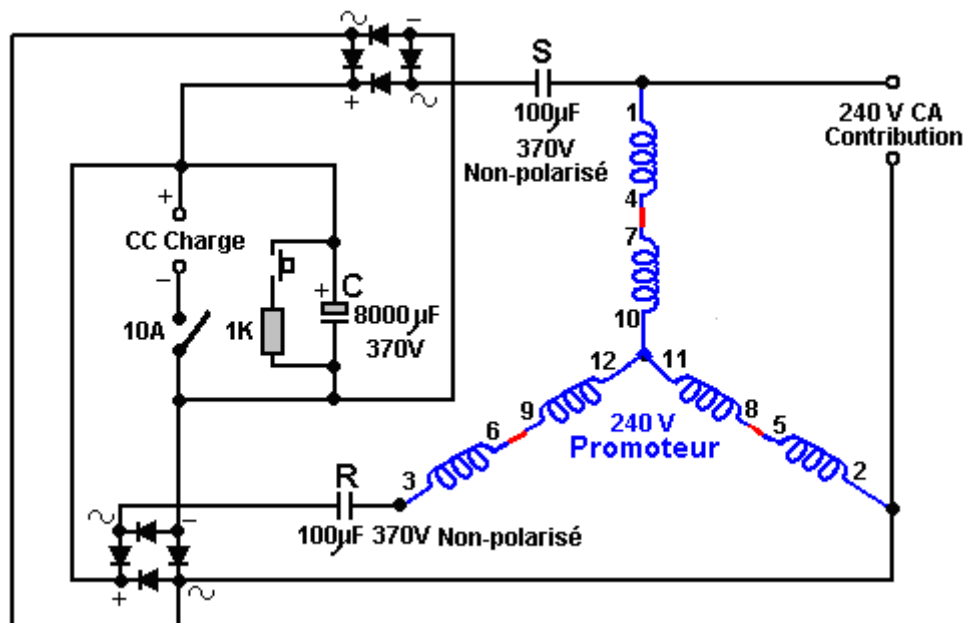


Vous remarquerez aussi cette direction de la marche est renversée sur chaque deuxième disque du rotor dans ordre pour les aimants pour équilibrer l'un l'autre dans place comme ils tournent dans les directions du contraire.

Pendant que ce type d'arrangement donne une augmentation majeure dans le pouvoir de la production comparé au pouvoir de l'entrée, la situation peut être rehaussée en en rapportant quelques-uns du pouvoir de l'entrée au moyen d'ensemble de circuits électronique plus en outre, et Phil Wood et David Kousoulides ont partagé leurs méthodes pour faire ceci avec bonté:

### Le Système de Collection de Pouvoir de Phil Wood.

Phil Wood, a beaucoup d'années d'expérience qui travaille avec toutes les variétés de moteur électrique, est monté avec une variation du circuit très intelligente pour le système RotoVerter. Son dessin a un moteur du Déménageur Principal de 240 volts conduit avec AC de 240 volts. Le circuit révisé a maintenant automatisé le début au-dessus et il fournit une production DC supplémentaire qui peut être utilisée pour propulser le matériel supplémentaire. Son circuit est montré ici:



Phil spécifie les ponts de la diode comme 20 ampère 400 volt et le condensateur de la production comme 4000 à 8000 microfarads fonctionnement de 370 volts. Les Sur/De allument la production DC devrait être 10 ampère fonctionnement AC de 250 volts. Le circuit opère comme suit:

Le condensateur de la charge "C" a besoin d'être complètement déchargé avant le moteur a commencé, donc le changement du presse - bouton est pressé pour connecter la 1K résistance à travers le condensateur pour le décharger complètement. Si vous préférez, le changement du presse - bouton et résistance peuvent être omises et le changement à la charge DC fermée avant que l'entrée AC soit appliquée. Le changement doit être ouvert alors et l'AC a connecté. Le condensateur initial "S" et condensateur "R" les deux opèrent à capacité pleine jusqu'à condensateur "C" commence à charger. Comme condensateur "C" traverse sa phase du chargement, la résistance aux condensateurs "R" et "S" augmentations et leur capacité potentielle devient moins, en suivant la courbe de la capacité exigé pour AC moteur opération adéquate à début au-dessus automatiquement.

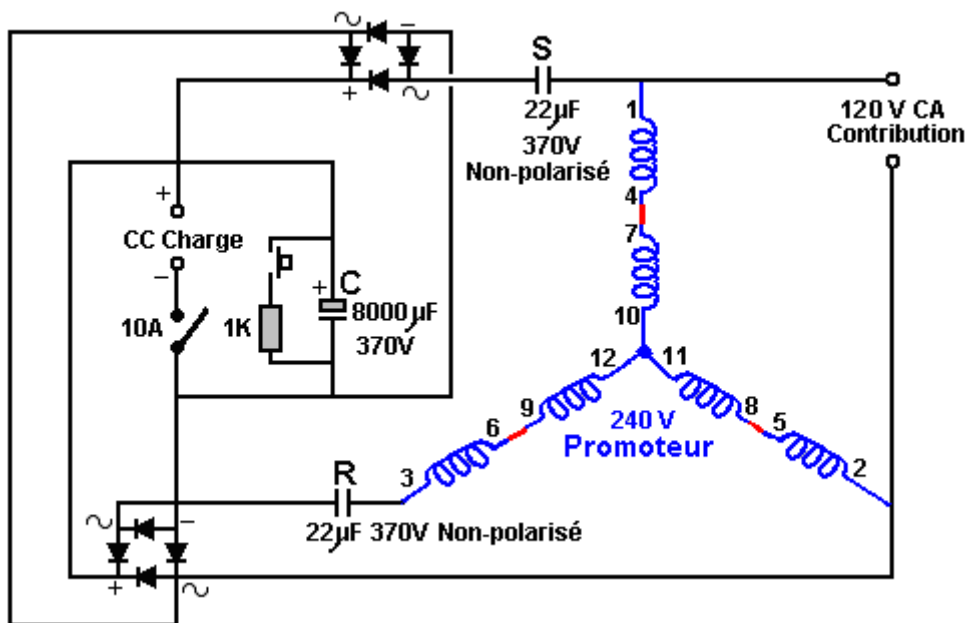
Après quelques secondes de temps de la course, le changement de la production est opéré, en connectant la charge DC. En variant la résistance de la charge DC, le point du réglage correct peut être trouvé. À ce point, la DC charge résistance garde les deux des condensateurs "R" et "S" opérer à une potentiellement basse valeur de la capacité.

L'opération de ce circuit est unique, avec toute l'énergie qui est gaspillée normalement quand le moteur AC commence, être rassemblé dans le condensateur de la production "C". L'autre prime est où une charge DC est propulsée pour libre pendant qu'il garde des condensateurs "R" et "S" dans leur état du fonctionnement optimum. La DC charge résistance a besoin d'être ajusté pour trouver la valeur qui autorise opération automatique du circuit. Quand cette valeur a été trouvée et faite une partie permanente de l'installation, alors le changement peut être laissé sur quand le moteur a commencé (quels moyens qu'il peut être omis). Si le changement est parti sur à travers la phase initiale, condensateur "C" peut être une valeur inférieure si la DC charge résistance est haut assez pour permettre au condensateur de traverser son changement de la phase.

Le condensateur évalué montré au-dessus était ce ont trouvé travailler bien avec le moteur de l'épreuve de Phil qui était un trois enrouler, 5 cheval-vapeur, unité de 240 volts. Sous épreuve, conduire un ventilateur, le moteur tire un maximum de 117 watts et une vitesse variable que la foreuse de 600 watts a été utilisée pour la charge DC. Le moteur opère à sa capacité pleine avec ce circuit.

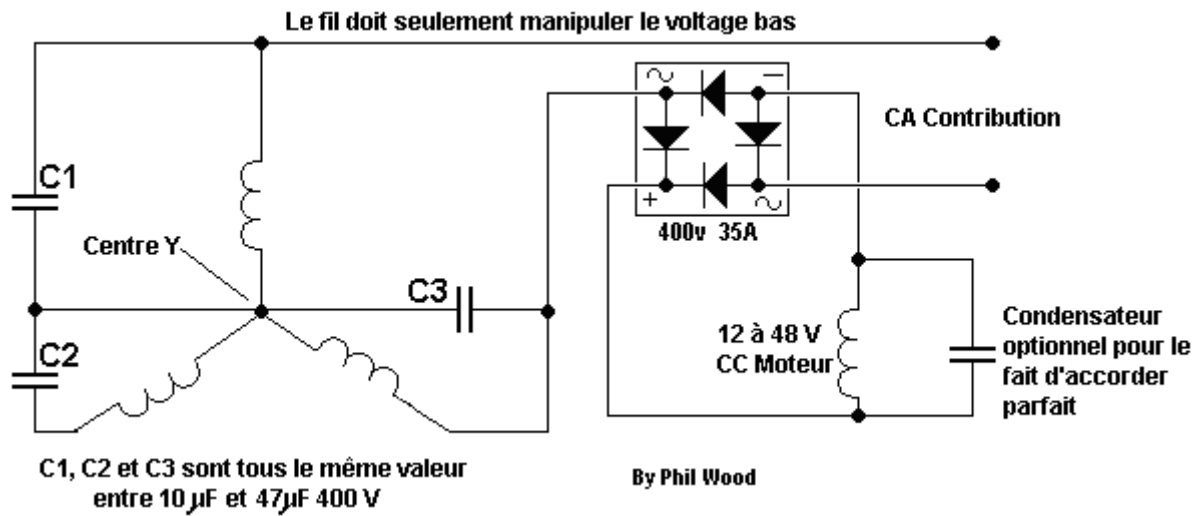
-----

Le circuit aura besoin de condensateurs différents pour opération avec une provision AC de 120 Volts. Les valeurs réelles sont déterminées en testant avec le moteur qui sera utilisé le mieux, mais le diagramme suivant est un point de départ réaliste:

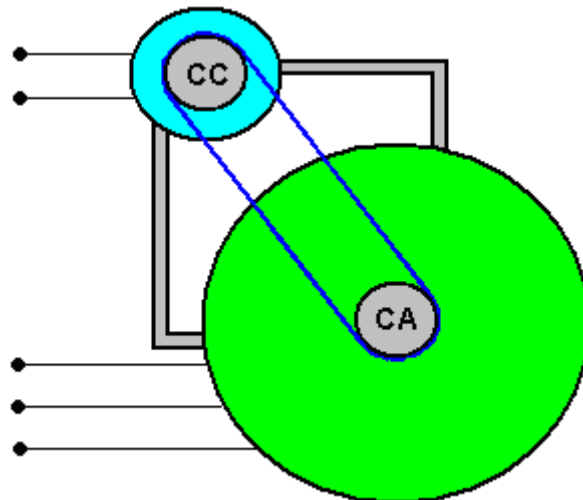


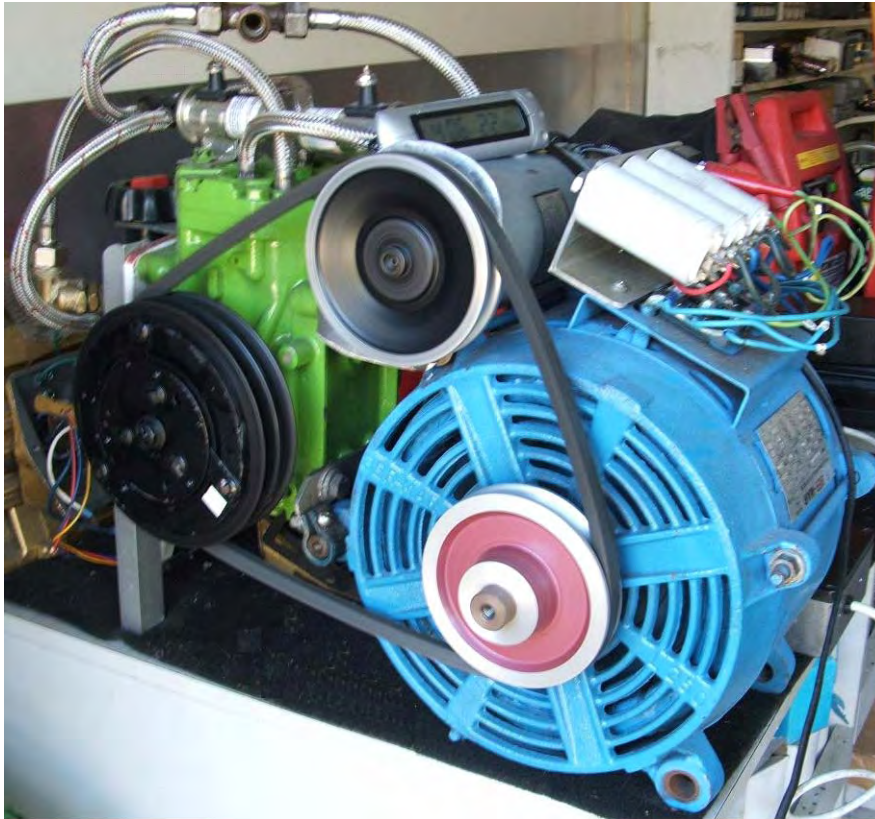
Les 120 V le moteur AC court très doucement et tirer seulement 20 watts de pouvoir de l'entrée tranquillement.

Avancer le dessin même plus loin, Phil a maintenant produit un dessin extrêmement intelligent en introduisant un moteur/générateur DC supplémentaire associé au "Déménageur Principal" moteur. L'accouplement est nominativement mécanique avec les deux moteurs liés avec une ceinture et poulies physiquement, mais le lien électrique est tel que les deux moteurs synchroniseront automatiquement si la liaison mécanique est omise. Je devrais aimer exprimer mon grâce à il pour partager ces renseignements, diagrammes et photographies librement.



Ce circuit est très intelligent comme le moteur/générateur DC automatiquement ajuste la course du moteur AC les deux à début au-dessus et sous chargement variable. Aussi, la sélection des condensateurs n'est pas si critique et d'aucune intervention manuelle est eue besoin à début au-dessus. De plus, les moteur/générateur DC peuvent être utilisés comme une source supplémentaire d'électricité.





### **Le coup monté de Phil**

Comme le chargement sur le moteur du Déménageur Principal est assez bas dû à l'efficacité même, très haute de l'arrangement RotoVerter, c'est parfaitement faisable de conduire le système entier avec un inverter de bas pouvoir couvrant d'une pile. Si cela est fait, alors c'est possible d'utiliser deux piles. On est chargé par le générateur DC pendant que l'autre conduit l'inverter. Un circuit de l'horloge alors changeant les piles sur une base régulière qui utilise l'aiguillage du relais.

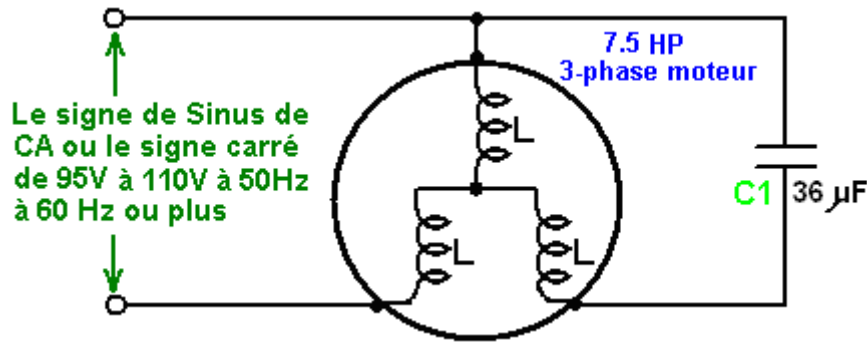
### **Le Système de Collection de Pouvoir de David Kousoulides.**

Un circuit supplémentaire très efficace a été développé par David Kousoulides. Ce circuit permet à un courant supplémentaire d'être ôté d'un RotoVerter pendant qu'il court, sans augmenter le pouvoir de l'entrée eu besoin de conduire le RotoVerter. Le circuit de David peut être utilisé avec une grande gamme de systèmes, mais ici il est montré comme une addition au système RotoVerter, en l'élevant est efficace même plus haut qu'avant.

Comme est commun avec beaucoup de circuits efficaces, c'est regarder fondamentalement très simple, et c'est l'opération apparente est expliquée facilement. L'objectif est de sortir le courant supplémentaire du RotoVerter et utiliser ce courant pour charger un ou plus de piles, sans charger le RotoVerter à tout. L'enregistrement du courant fermé est dans la forme d'une série rapide de pulsations courantes qui peuvent être entendues comme une série de déclics faibles quand on nourrit la pile.

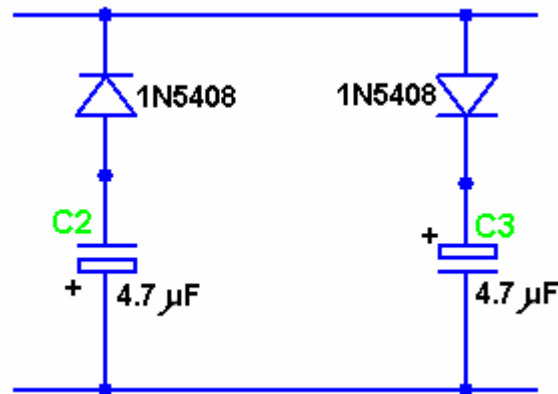
Laissez-nous examiner la section du circuit par section:

En premier, nous commençons avec un niveau "fermé l'étagère" 3 phase moteur. Dans cet exemple, le moteur est un 7.5 cheval-vapeur qui quand câblé dans mode RotoVerter, utilise juste une provision de phase seule comme montré ici, seulement tire un très bas montant de pouvoir quand court, surtout si la provision de phase seule est 25% du voltage qui estime du moteur approximativement:



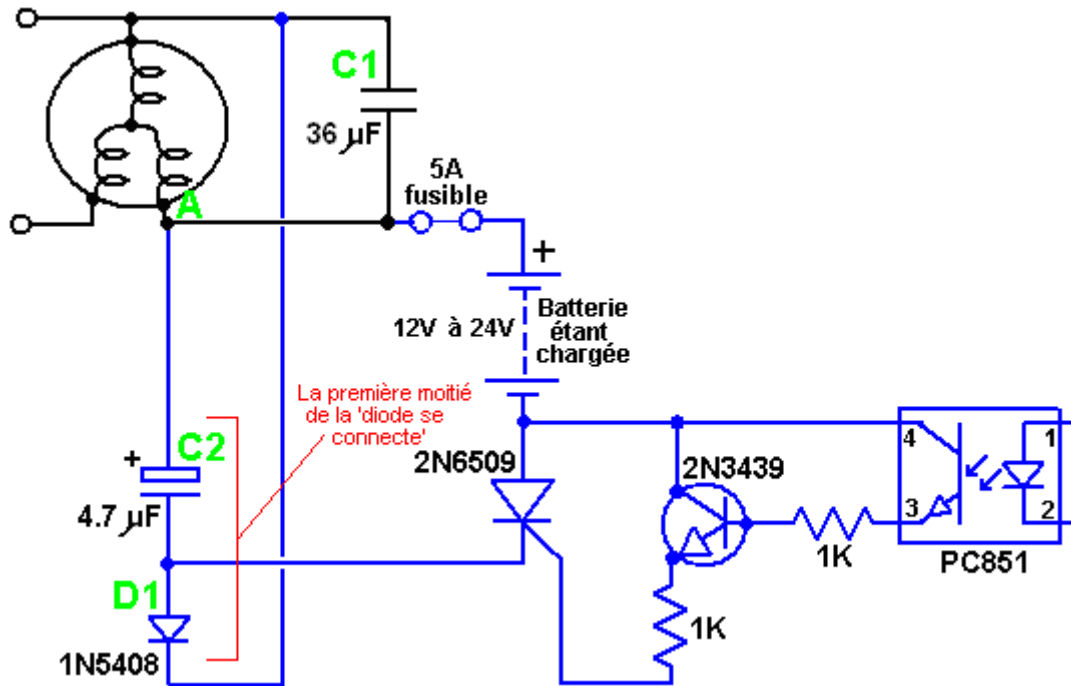
Parce que l'attraction du pouvoir courante est si basse, c'est possible de courir ce moteur d'un inverter pile - propulsé standard, mais l'attraction courante à début en haut est quelques 17 ampères, donc les principaux sont utilisés pour obtenir le moteur commencé et alors le moteur est changé des principaux à l'inverter. L'inverter autorise aussi mesure facile du pouvoir entrée et donc fait pour calcul plus facile de l'efficacité du pouvoir totale du système.

Il y a un appareil de l'extraction du pouvoir appelé un "diode bouchon", laquelle malgré lui paraît simplicité, est réellement beaucoup plus subtil dans lui est opération que paraîtrait d'un coup d'oeil rapide au circuit:



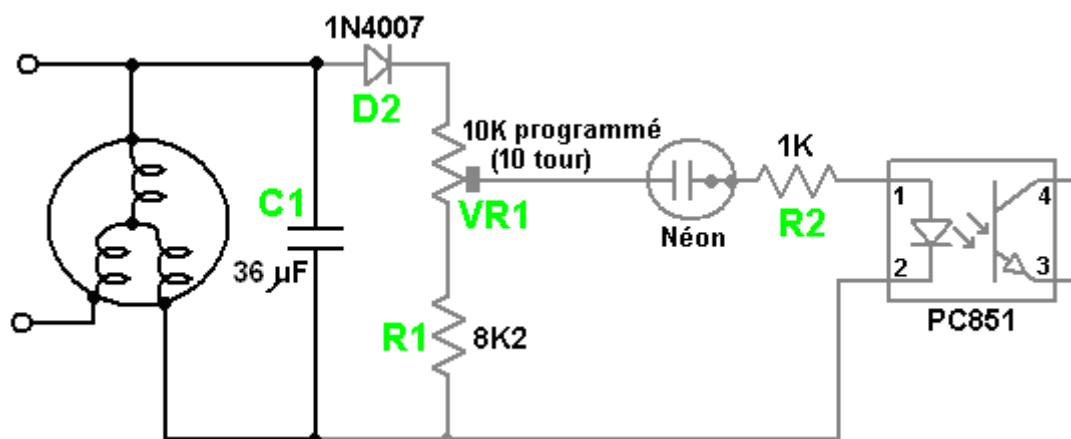
Ce circuit a été présenté comme un un circuit de Domaine Public par Hector Perez Torres et c'est capable d'extraire le pouvoir d'une gamme de systèmes différents, sans affecter ces systèmes ou augmenter leur attraction du pouvoir. Dans le circuit présenté dessous, seulement le premier que demi du bouchon de la diode est utilisé, pourtant il devrait être accentué peut-être que ce serait parfaitement faisable d'élever l'efficacité du circuit en ajoutant des composants supplémentaires pour dupliquer l'alimentation du pouvoir de la pile même plus loin, en tirant sur les deux parties de la diode bouchent le circuit. Pour clarté, cela n'est pas montré ici, mais il devrait être compris que c'est un possible, et en effet désirable, l'extension à l'ensemble de circuits a décrit ici.

Quand le moteur est les voltages courants, hauts sont développés à travers le windings du moteur. Comme seulement le premier demi du diode bouchon est montré ici, nous capturerons et utiliser les voltages du plaque négative - départ. Ce départ négatif bat est repris, a entreposé dans un condensateur et usagé charger une pile qui utilise le circuit suivant:



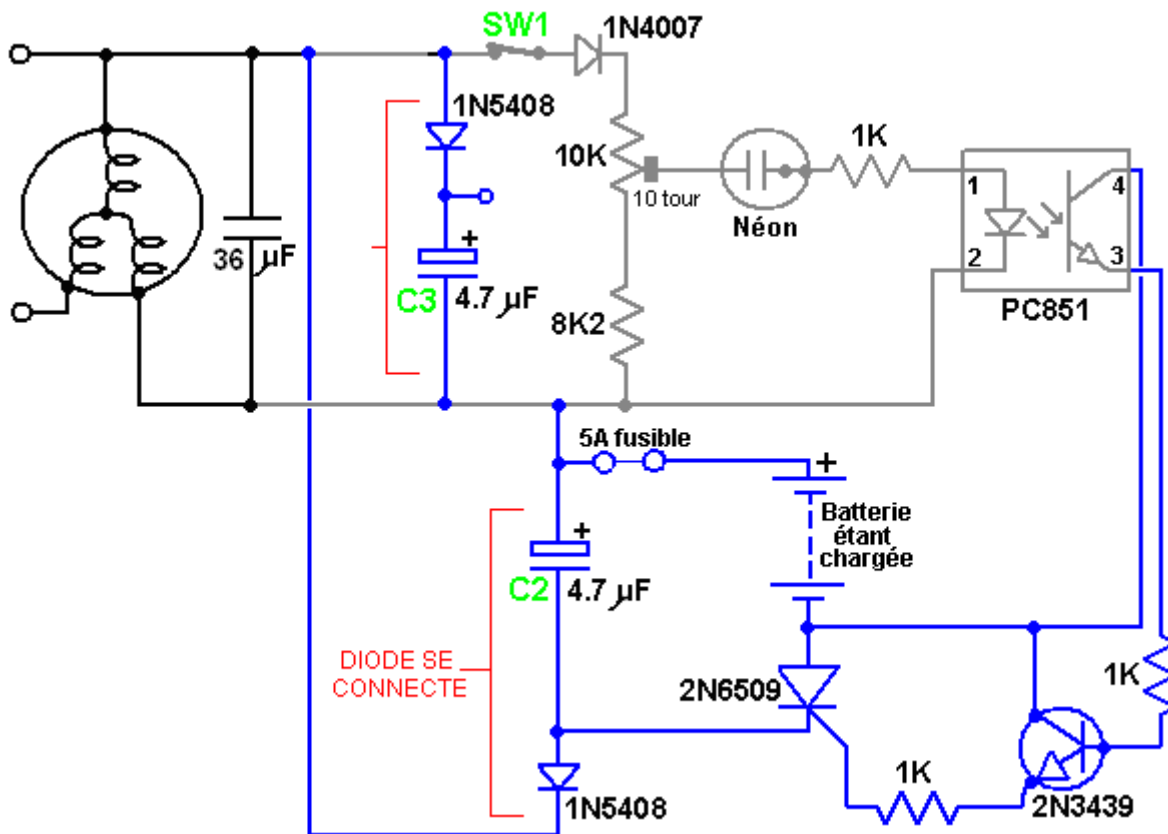
Ici nous avons le même circuit RotoVerter comme auparavant, avec haut voltage qui est développé à travers condensateur **C1**. La section du pile - chargement est un circuit libre flottant a connecté pour pointer **A** du moteur. La diode de haut voltage **D1** est utilisé pour nourrir le départ négatif bat à condensateur **C2** qui cause une grande charge de construire dans ce condensateur. Au moment approprié, l'opto-isolator PC851 est déclenché. Cela nourrit un courant dans la base du 2N3439 transistor, en l'allumant et tirant les 2N6509 thyristor. Cela change le condensateur **C2** à travers la pile qui décharge le condensateur dans la pile efficacement. Cela nourrit une pulsation du pouvoir du chargement substantielle dans la pile. Comme le voltage du condensateur tombe, le thyristor est affamé de courant et il éteint automatiquement. La séquence du chargement pour le condensateur commence encore avec la prochaine pulsation du windings du moteur.

L'autre chose seule être arrangé est le déclencher de l'opto-isolator. Cela devrait être fait au sommet d'un voltage positif sur le windings du moteur et a été construit comme ceci:



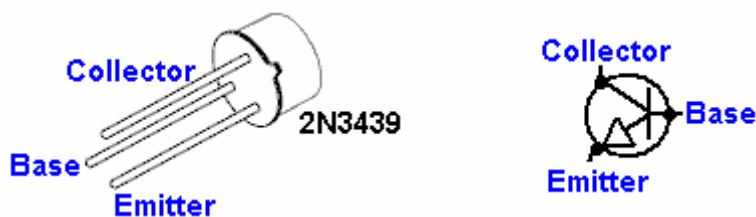
Ici, nous avons le moteur RotoVerter comme auparavant, avec le voltage développé sur **C1** qui est utilisé pour déclencher l'opto-isolator au moment approprié. Le voltage sur **C1** est senti par la diode **D2**, la résistance pre - mise **VR1** et la résistance **R1**. Ceux-ci placent une charge de quelques 18.2K ohms sur condensateur **C1** comme le néon a une très haute résistance quand ne conduire pas. Le dix tour a pré-réglé la résistance est ajustée pour faire le néon tirer sur le sommet de la vague du voltage qui vient du moteur. Bien que le vis de l'ajustement de la plupart ait pré-réglé des résistances est complètement isolé de la résistance, il est recommandé que l'ajustement du vis soit fait utiliser un type de vérificateur principal étanche de tournevis, ou un outil de l'ajustement de coeur plus soigné plastique solide.

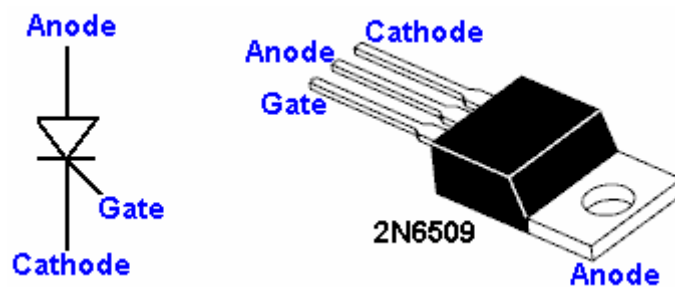
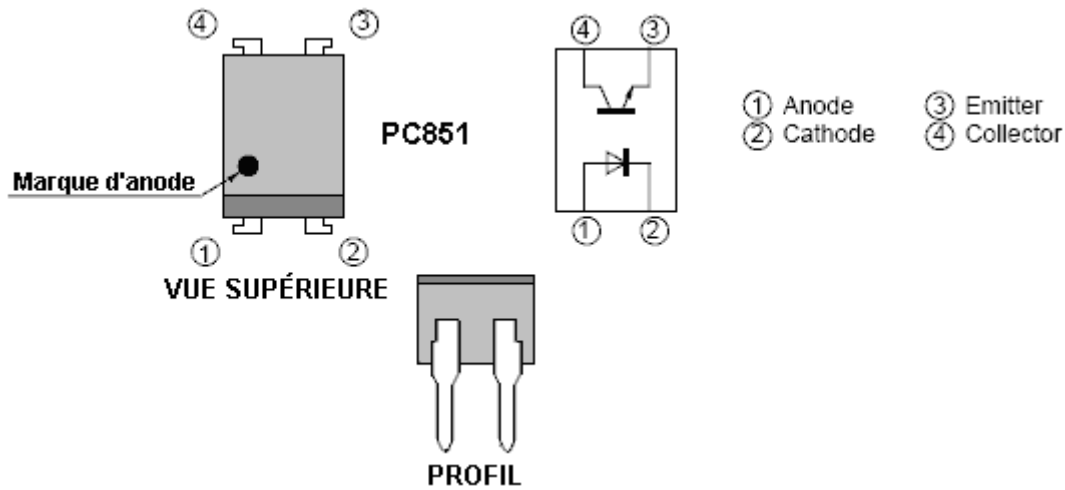
Le circuit en tester un demi du bouchon de la diode est alors:



Le changement **SW1** est inclus afin que la section du chargement peut être éteinte n'importe quand et ce changement ne devrait pas être fermé jusqu'à le moteur se lève la vitesse. Tous les rapports du fil devraient être faits avant que le pouvoir soit appliqué au circuit. Le condensateur **C1** qui est montré comme 36 microfarads, a une valeur qu'est optimisée pour le moteur particulier qui est utilisé et sera dans la gamme 17 à 24 microfarads pour un moteur bien préparé normalement. Le moteur utilisé pour ce développement a été rapporté d'un jardin du petit morceau et n'a pas été préparé en aucune façon.

La valeur de condensateur **C2** peut être augmenté en expérimentant pour trouver à quelle valeur la résonance est tuée et le chargement coupe commence à sortir le courant supplémentaire de la provision. Il devrait être noté que beaucoup de nouveau thyristors (Silicium Redresseurs Contrôlés ou "SCRs) est défectueux quand a fourni (quelquefois autant de demi de ceux fourni peut être défectueux). C'est important de tester le thyristor être utilisé dans ce circuit avant de l'installer par conséquent. Le circuit montré dessous peut être utilisé pour l'essai, mais il devrait être accentué que même si les laissez-passer composant l'épreuve qui ne garantit pas qu'il travaillera dans le circuit sérieusement. Par exemple, pendant que 2N6509 thyristors sont généralement satisfaisants, il a été trouvé que les types C126D ne sont pas. Un thyristor qui réussit l'épreuve peut opérer encore imprévisiblement avec les fausses gâchettes.





S'il vous plaît notez que le 2N6509 paquet a l'Anode connectée à l'intérieur du logement au métal qui monte l'étiquette. Les composants Inscrivent:

Composant	La quantité	La description
1K résistance de l'ohm 0.25 watt	3	Les bandes: Brun, Noir, Rouge
8.2K résistance de l'ohm 0.25 watt	1	Les bandes: Gris, Rouge, Rouge
10K ohm a préréglé la résistance	1	Dix version du tour
4.7 mF 440V (ou plus haut) condensateur	1	Polypropylène
36 mF 440V (ou plus haut) condensateur	1	Polypropylène du non - polarised
1N5408 diode	1	
1N4007 diode	1	
2N3439 transistor NPN	1	
2N6509 thyristor	1	Plusieurs peuvent être eus besoin d'obtenir un bon
OPTO-ISOLATOR PC851	1	
Le néon, 6 mm 0.5 MA fil - terminé	1	Radiospares 586-015
5A fusible et détenteur du fusible	1	Tout type commode
30A changement 1 jet de 1 perches	1	Le type de l'interrupteur, 120 volt a estimé
Veroboard ou semblable	1	Votre comité de la construction préféré
4 épingle DIL cavité IC	1	Le détenteur de l'opto-isolator plastique noir (facultatif)
Installez des terminaux	4	Idéalement deux rouge et deux noir
La boîte plastique	1	L'injection a moulé avec vis en bas paupière
Montant noix, verrous et piliers	8	Matériel pour 8 montagnes du pilier étanches
Caoutchouc ou pieds du plastique	4	Tous petits pieds adhésifs

Le divers connectant fil	4 m	Les plusieurs dimensions
--------------------------	-----	--------------------------

Quand utiliser et tester ce circuit, c'est important que tous les fils sont connectés dans place avant le moteur solidement a commencé. C'est parce que les hauts voltages sont produits et créer des étincelles quand faire des rapports ne faire aucun des composants tout particulier bon. Si le circuit sera éteint pendant que le moteur court encore, alors changement que SW1 est pour juste ce but là.

***La technique du fonctionnement est comme suit:***

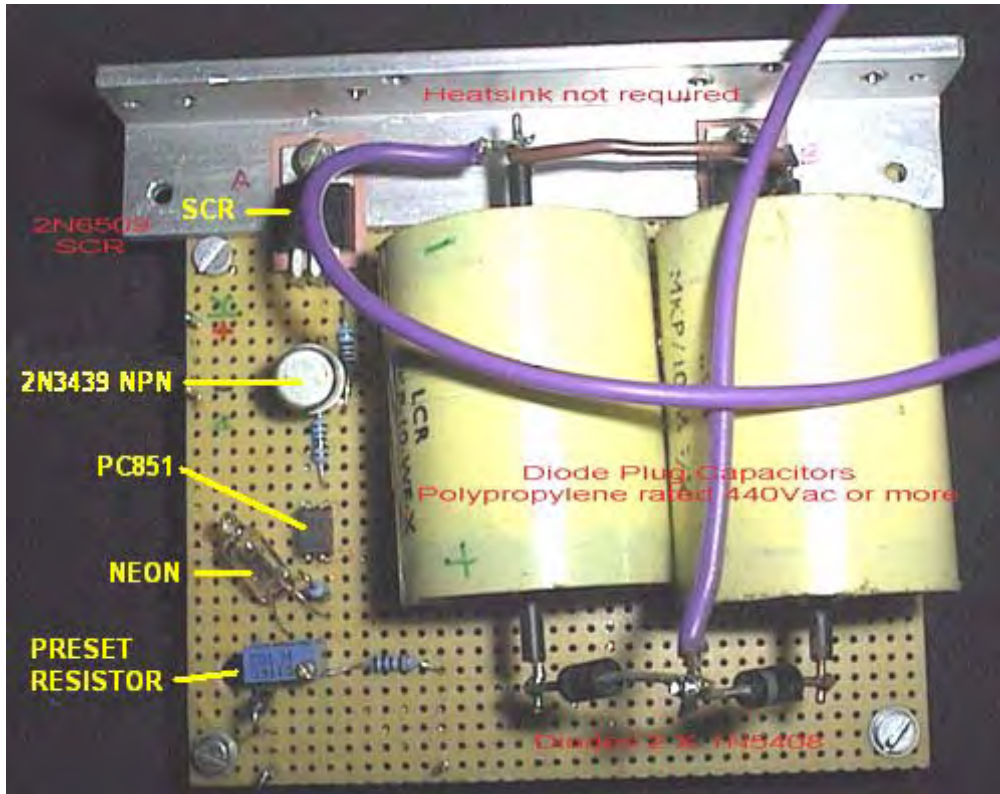
Avant de commencer le moteur, ajustez le glisseur de la résistance pré réglée VR1 à la résistance fixe terminez-en d'est piste. Cela assure que le circuit du chargement n'opérera pas comme le néon ne tirera pas. Propulsez en haut le circuit et le début qui ajuste la résistance pré réglée jusqu'à le néon très lentement commence à briller parfois. Il ne devrait y avoir aucune charge augmentée sur le moteur et donc aucun courant supplémentaire sorti de la provision de l'entrée.

S'il y a une augmentation dans la charge, vous serez capable de dire par la vitesse du moteur et le son il fait. S'il y a une augmentation dans la charge, alors en arrière fermé VR1 et vérifie la construction du circuit. S'il n'y a aucune charge augmentée, alors continue à tourner VR1 jusqu'à une place est atteinte lentement où les restes du néon ont allumé tout le temps. Vous devriez voir le voltage à travers la pile qui est chargée l'augmentation sans tout chargement effectue sur le moteur.

Si vous utilisez un oscilloscope sur ce circuit, s'il vous plaît souvenez-vous qu'il y a aucun "terre" voltage de la référence et que le circuit n'est pas isolé.

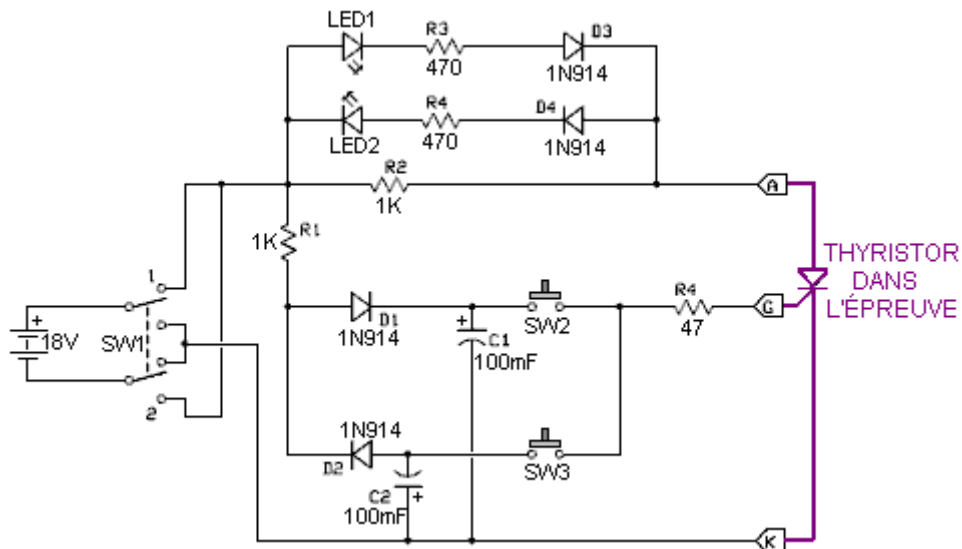
Est une image ici de la construction du comité réelle de David. Il y a plusieurs chemins pour construire tout circuit. Cette méthode de la construction particulière utilise le comité de la matrice ordinaire pour tenir les composants dans place et la charge des interconnexions est fait en dessous le comité. Le condensateur charge - rassemblement est fait ici de deux polypropylène séparés que les condensateurs de 440 volts ont installé dans parallèle. David a opté pour utiliser une diode séparée sur chaque condensateur comme ceci a l'effet de doubler la capacité du courant - transport d'une diode seule et est une technique populaire dans les circuits de la charge de la pulsation où quelquefois plusieurs diodes sont installées dans parallèle.

David a inclus un heatsink qu'il marque comme être "n'a pas exigé" mais vous remarquerez qu'il y a l'isolement entre le SCR et l'heatsink. Le mica "machines à laver" disponible des fournisseurs de semi-conducteurs est particulièrement bon pour ceci, comme le mica est un bon isolant et il conduit aussi très bien la chaleur.



### L'Essai Thyristor.

Les composants eus besoin de construire le thyristor circuit difficile montrés dessous peuvent être achetés comme Équipement nombre 1087 de [www.QuasarElectronics.com](http://www.QuasarElectronics.com)



Le circuit est opéré en opérant SW1 plusieurs fois donc comme obtenir C1 à condensateurs et C2 a complètement chargé. LED1 et LED2 fermé que les deux devraient être. Si l'un ou l'autre d'eux lumière, alors le thyristor est défectueux.

Ensuite, la place 1 est avec SW1 à lui, changement de la presse SW2 brièvement. LED1 devrait allumer et reste après que SW2 soit publié. Si l'un ou l'autre de ces deux choses ne se passe pas, alors le thyristor est défectueux.

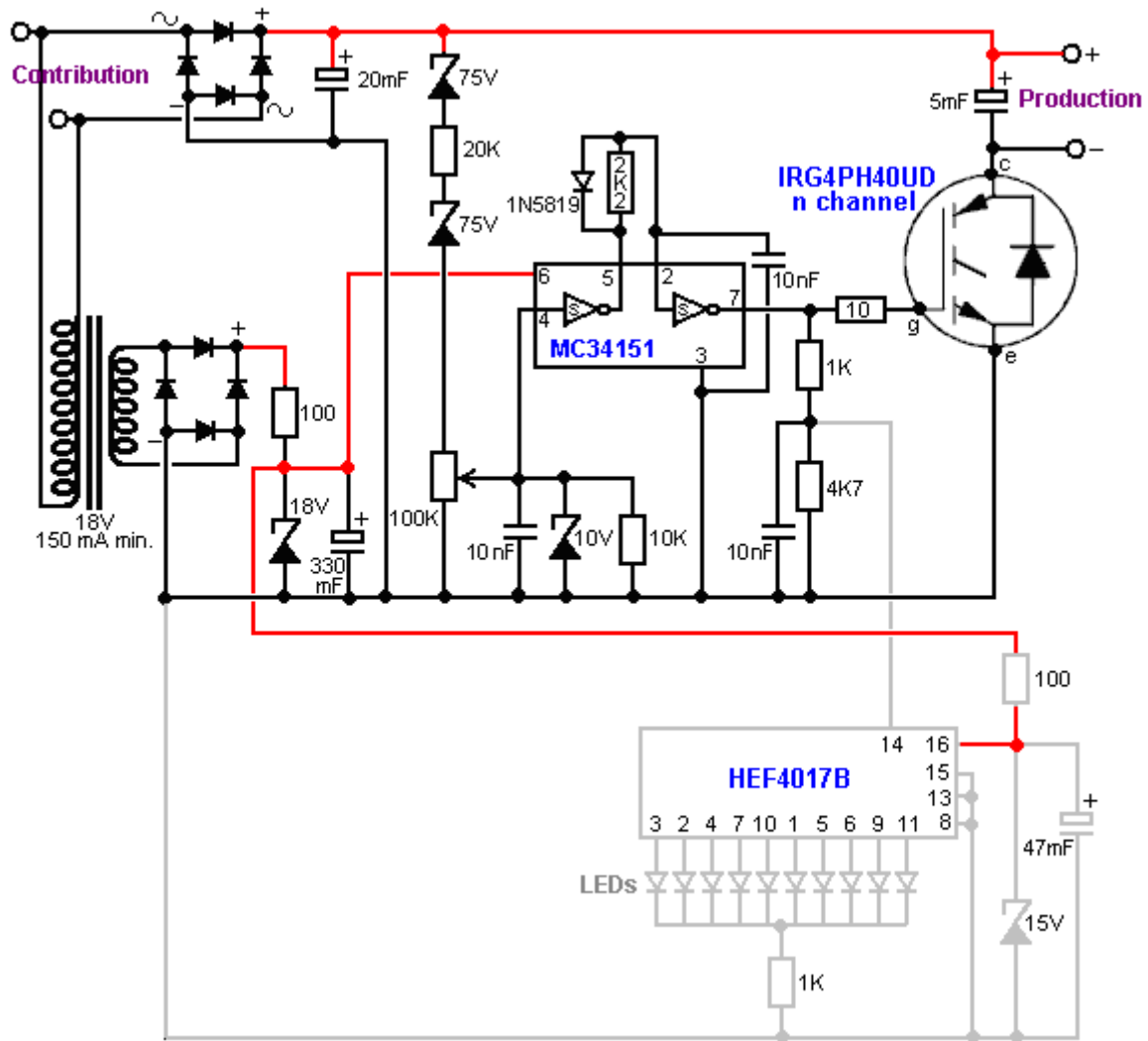
Avec LED1 a allumé, presse dehors que SW3 et LED1 devraient aller. Si cela ne se passe pas, alors le thyristor est défectueux. Comme mentionné auparavant, même si le thyristor réussit ces épreuves il ne garantit pas qu'il travaillera dans tout circuit correctement comme il peut opérer par intervalles et il peut déclencher faussement quand il ne doit pas.

**La liste composant:**

Composant	La quantité	La description
47 résistance de l'ohm 0.25 watt	1	Les bandes: Pourpre, Jaune, Noir
470 résistance de l'ohm 0.25 watt	2	Les bandes: Pourpre, Jaune, Brun
1K résistance de l'ohm	2	Les bandes: Brun, Noir, Rouge
100 mF 15V condensateur	2	Électrolytique
1N914 diode	4	
Qui Lumière Émet la Diode	2	Tout type, toute dimension,
Le changement de l'interrupteur 2 jet de 2 perches	1	
Presse button - Push Faire	2	La presse non - verrouillant sur, publiez fermé type
9V pile	1	Tout type
Le connecteur de la pile	1	Égaler la pile choisie
La cavité	1	Cavité du plugiciel pour thyristors
Veroboard ou semblable	1	Votre comité de la construction préféré
La boîte plastique	1	L'injection a moulé avec vis en bas paupière
Montant noix, verrous et piliers	8	Matériel pour 8 montagnes du pilier étanches
Caoutchouc ou pieds du plastique	4	Tous petits pieds adhésifs
Le divers connectant fil	4 m	Les plusieurs dimensions

**Un autre Système de Collection de Pouvoir de Phil Wood.**

Phil Wood a développé une méthode particulièrement efficace pour extraire l'excès circulant énergie résonnante d'un RotoVerter Perfection Déménageur. C'est le circuit:



Le soin a besoin d'être pris quand construire ce circuit. Par exemple, la performance du circuit est affichée par un HEF4017B 5 étape que Johnson contrecarrent, mais pour quelque folle raison, la 4017 désignation est aussi utilisée pour un éclat complètement différent de la même dimension et nombre d'épingles DIL, à savoir le "CMOS volte-face du sort ultra-rapide avec Réinitialisez", une action sans aucun doute digne d'une récompense de la stupidité. Un autre point regarder dehors pour est que la 1A 1N5819 diode est un Schottky barrière composant très ultra-rapide.

L'opération du circuit est comme suit:

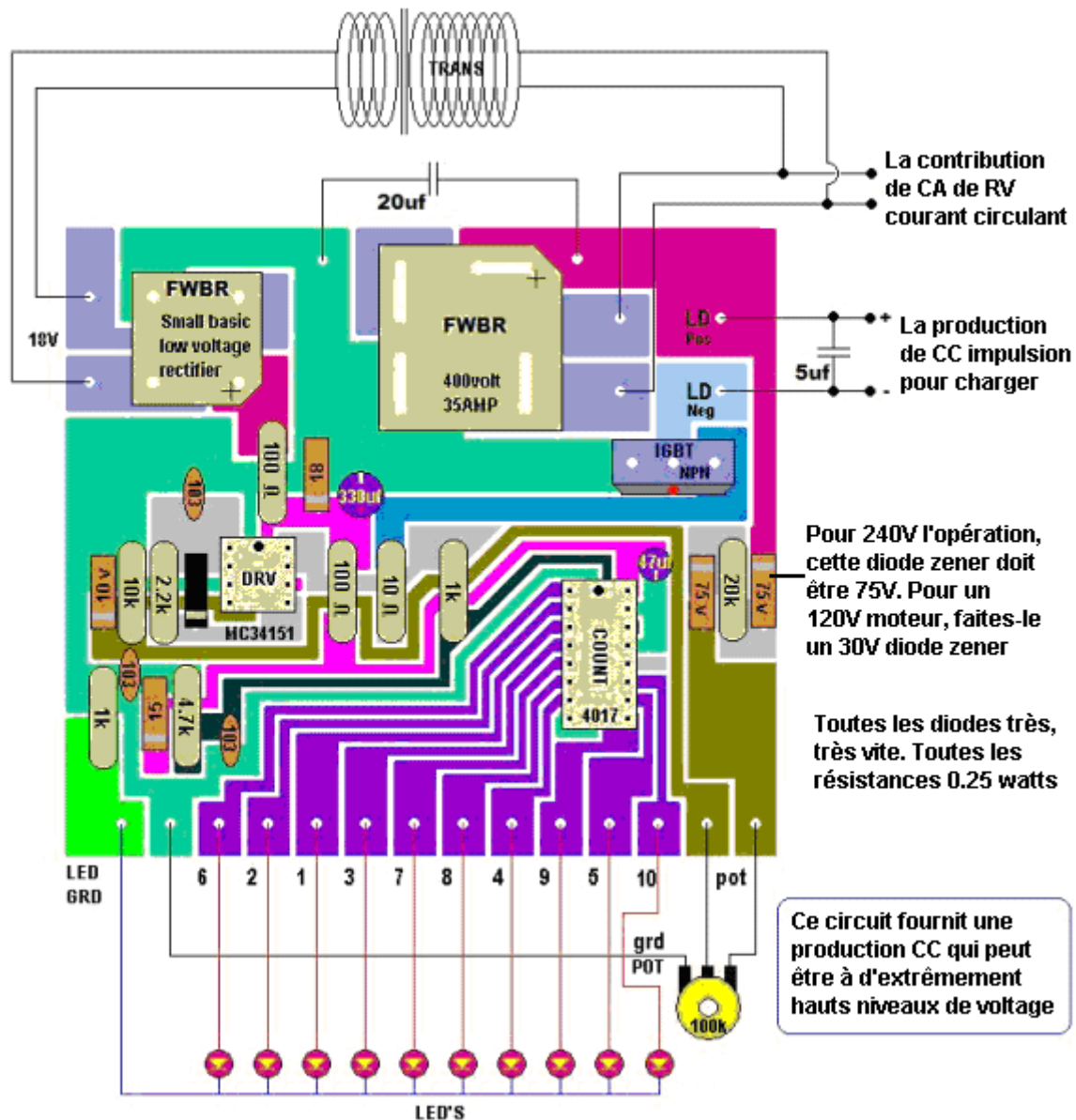
L'entrée du moteur RotoVerter est descendue par un transformateur pour donner un 18 volt (nominal) production AC qui est rectifiée par un pont du redresseur standard alors et la production a lissé par une diode du zener de 18 volts et un 330mF condensateur du lissage, et usagé propulser l'éclat MC34151. Cette DC pouvoir provision ligne est écrite plus en outre et s'est stabilisée par une diode du zener de 15 volts et un 47mF condensateur et usagé propulser l'éclat de l'exposition MENÉ HEF4017B.

L'entrée RotoVerter crue est aussi prise direct et est rectifiée par une seconde pont de la diode du redresseur de 35 ampères de 400 volts et a lissé par un 20mF condensateur avec une haute estimation du voltage. Il doit être compris que le système RotoVerter est responsable pour produire le pouvoir considérable déferle de temps en temps et donc ce circuit doit être capable de manutention et benefiting de ces mouvements puissants. C'est pourquoi l'IRG4PH40UD l'appareil IGBT a été sélectionné (à part lui le prix très raisonnable est) comme il robuste et peut manier de hauts voltages.

Le résultant DC de haut voltage est pris par la chaîne de composants deux diodes du zener de 75 volts, 20K résistance et la 100K résistance variable. Le voltage développé sur le glisseur de cette résistance variable est chargé avec une 10K résistance et voltage - limité avec une diode du zener de 10 volts, et decoupled avec un 10nF condensateur avant qu'être passé au MC34151 MOSFET ultra-rapide éclat du conducteur double. Les deux de ces conducteurs sont utilisés aiguiser en haut la

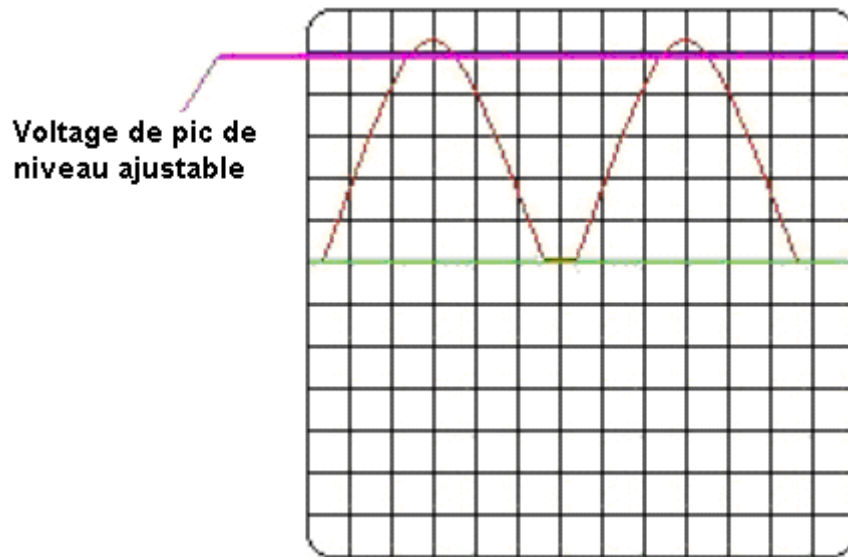
pulsation et conduire l'IGBT proprement. Le résultat est une production qui est une série de pulsations DC. L'opération du circuit peut être vue tout à fait clairement, grâce au HEF4017B exposition circuit qui conduit une ligne de LEDs, a déclenché par l'IGBT barrière signal, a divisé par les 1K / 4.7K decoupled du diviseur du voltage par le 10nF condensateur. Cette exposition montre clairement quand l'IGBT change correctement - réellement, le circuit de l'exposition est un vrai appareil utile pour gens qui ne possèdent pas d'oscilloscope, pas seulement pour ce circuit, mais une grande gamme de circuits différents.

La disposition du comité physique pour le circuit de Phil est montrée ici:

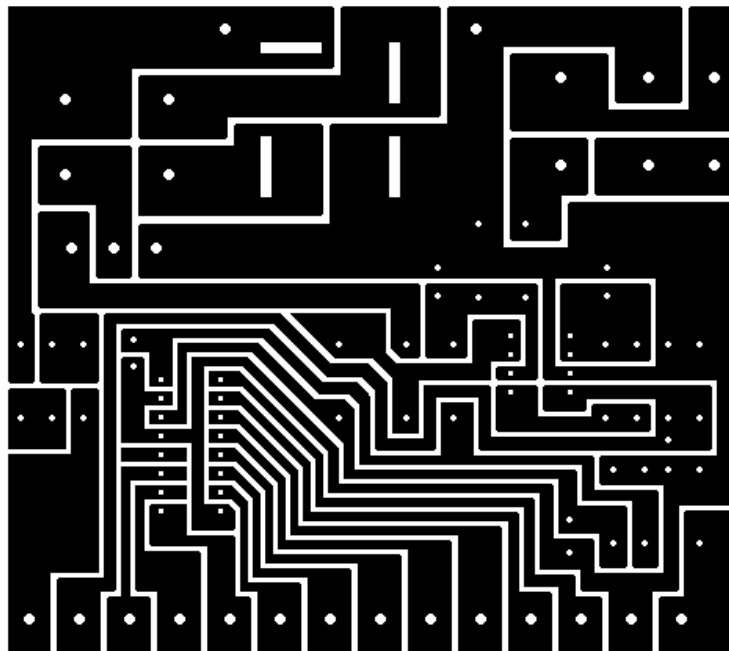


Comme vous remarquera des notes sur la disposition du comité de Phil montrée au-dessus, les premiers des diodes du zener de 75 volts ont utilisé sur la RotoVerter pouvoir alimentation directe, devrait être remplacé avec un zener de 30 volts si un moteur de 120 volts est utilisé dans ce circuit.

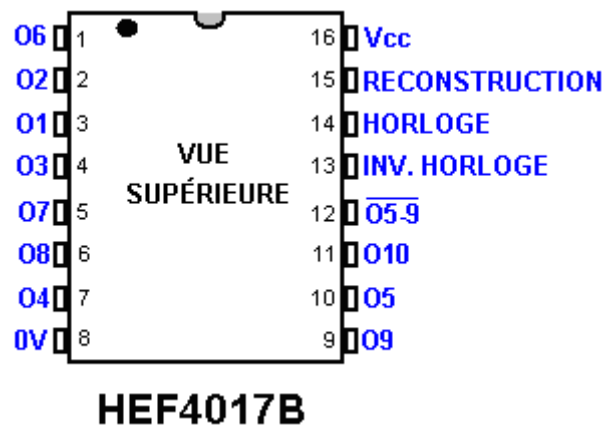
Un autre point important qui a besoin d'être accentué, est que les battu la production DC de ce circuit peut être à extrêmement hauts voltages et besoins à a traité avec soin considérable. Ce n'est pas un circuit pour les débutants et n'importe qui qui n'est pas familier avec manier de hauts besoins des voltages la surveillance d'une personne expérimentée. Aussi, si ou ce circuit ou le RotoVerter est connecté aux principaux, alors aucun 'scope n'a fondé les rôles principaux devraient être connectés comme le circuit peut être cent volts ou plus en dessous terre potentiel.

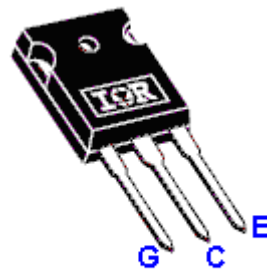
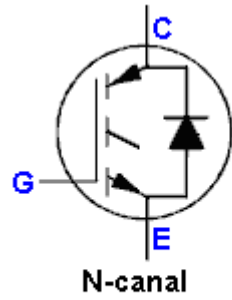


Le modèle du circuit imprimé quand a envisagé du dessous du comité est montré ici:

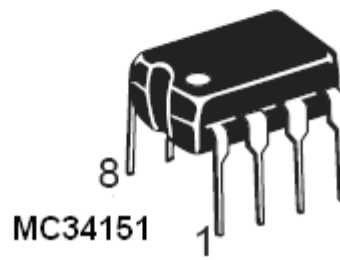
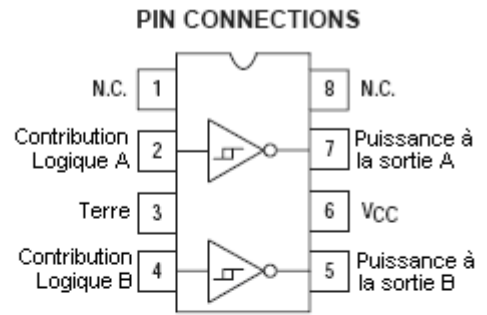
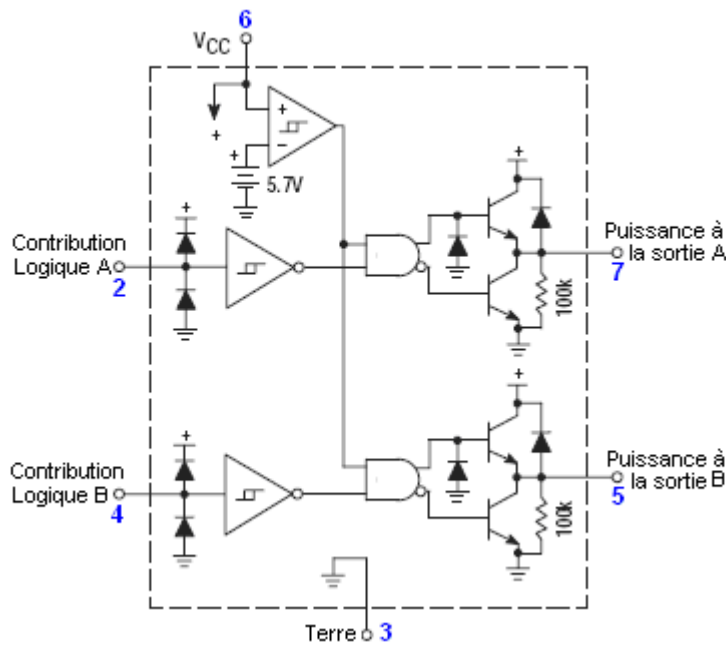


Et l'emballage composant est:





## IRG4PH40UD



La construction de Phil de son circuit a été rendue effectif comme ceci:



La Liste composant:

Composant	La quantité	La description
10 résistance de l'ohm 0.25 watt	1	Les bandes: Brun, Noir, Noir
100 résistance de l'ohm 0.25 watt	2	Les bandes: Brun, Noir, Brun
1K résistance de l'ohm 0.25 watt	2	Les bandes: Brun, Noir, Rouge
2.2K résistance de l'ohm 0.25 watt	1	Les bandes: Rouge, Rouge, Rouge
4.7K résistance de l'ohm 0.25 watt	1	Les bandes: Pourpre, Jaune, Rouge
10K résistance de l'ohm 0.25 watt	1	Les bandes: Brun, Noir, Orange
22K résistance de l'ohm 0.25 watt	1	Les bandes: Rouge, Rouge, Orange
10nF condensateur	3	
5mF 440V (ou plus haut) condensateur	1	Polypropylène
20mF 440V (ou plus haut) condensateur	1	Polypropylène
47mF 25V condensateur	1	
330 mF 25V condensateur	1	
1N5819 Schottky barrière diode	1	
La diode du zener de 10 volts	1	
La diode du zener de 15 volts	1	
La diode du zener de 18 volts	1	
La diode du zener de 75 volts	2	
400 volt, 40 UN pont du redresseur	1	
35 volt 1 UN pont du redresseur	1	
MC34151 IC	1	
HEF4017B IC	1	
Le transistor IRG4PH40UD	1	
LEDs	10	Tout type ou ou bien, une collection MENÉE
100K ohm résistance variable	1	
Bouton plastique pour résistance variable	1	
le transformateur des principaux de 240:18 volts	1	150 MA ou plus haut a estimé
10A changement 1 jet de 1 perches	1	Le type de l'interrupteur, 120 volt a estimé
Veroboard ou semblable	1	Votre comité de la construction préféré ou pcb
Installez des terminaux	4	Idéalement deux rouge et deux noir
La boîte plastique	1	L'injection a moulé avec vis en bas paupière
Montant noix, verrous et piliers	8	Matériel pour 8 montagnes du pilier étanches
Caoutchouc ou pieds du plastique	4	Tous petits pieds adhésifs
Le divers connectant fil	4 m	Les plusieurs dimensions

### La Roue de Pouvoir de Lawrence Tseung (COP=3.3).

Lawrence a présenté sa théorie de rôle principal dehors énergie qui indique que l'énergie en excès est sortie de l'environnement quand il y a un impact. La méthode de produire cet effet qu'il a suivi est créer une roue déséquilibré et démontrer cette énergie de l'excès est produit. Il devrait être accentué que l'énergie n'est jamais créée ou est détruite et donc, quand il mesure plus d'énergie dans son appareil que l'énergie qu'il utilise pour le propulser, l'énergie n'est pas créée mais est au lieu, être sorti dans de l'environnement local. Lawrence a démontré un prototype à membres du public récemment:



Cet appareil simple a été démontré pour avoir 3.3 fois autant de pouvoir de la production que le pouvoir de l'entrée a eu besoin de le faire opérer. C'est un prototype tôt qui a été démontré dans octobre 2009 et Lawrence et ses assistants travaille sur pour produire des modèles plus avancés qui ont des kilowatts de pouvoir électrique en excès.

Mr Tseung remarque: " Le **Lee/Tseung Lead-Out Théorie D'énergie** a été divulgué au monde 20e le 2004 décembre à Tai Po, à Hong-Kong, en premier. Le Rôle principal Dehors Théorie D'énergie dit fondamentalement celui-là peut mener dehors (ou amène) Énergie de l'environnement environnant dans un Rôle principal Dehors Machine D'énergie. L'énergie de l'Entrée totale est égal à la somme du Fourni D'énergie plus le Rôle principal Dehors Énergie. Par exemple, si l'énergie fournie est 100 unités et le rôle principal dehors énergie est 50 unités, l'Énergie de l'Entrée totale de l'appareil sera 150 unités. Cela veut dire que l'Énergie de la Production peut être plus que l'Énergie Fournie de 100 unités fournie par la personne qui utilise l'appareil.

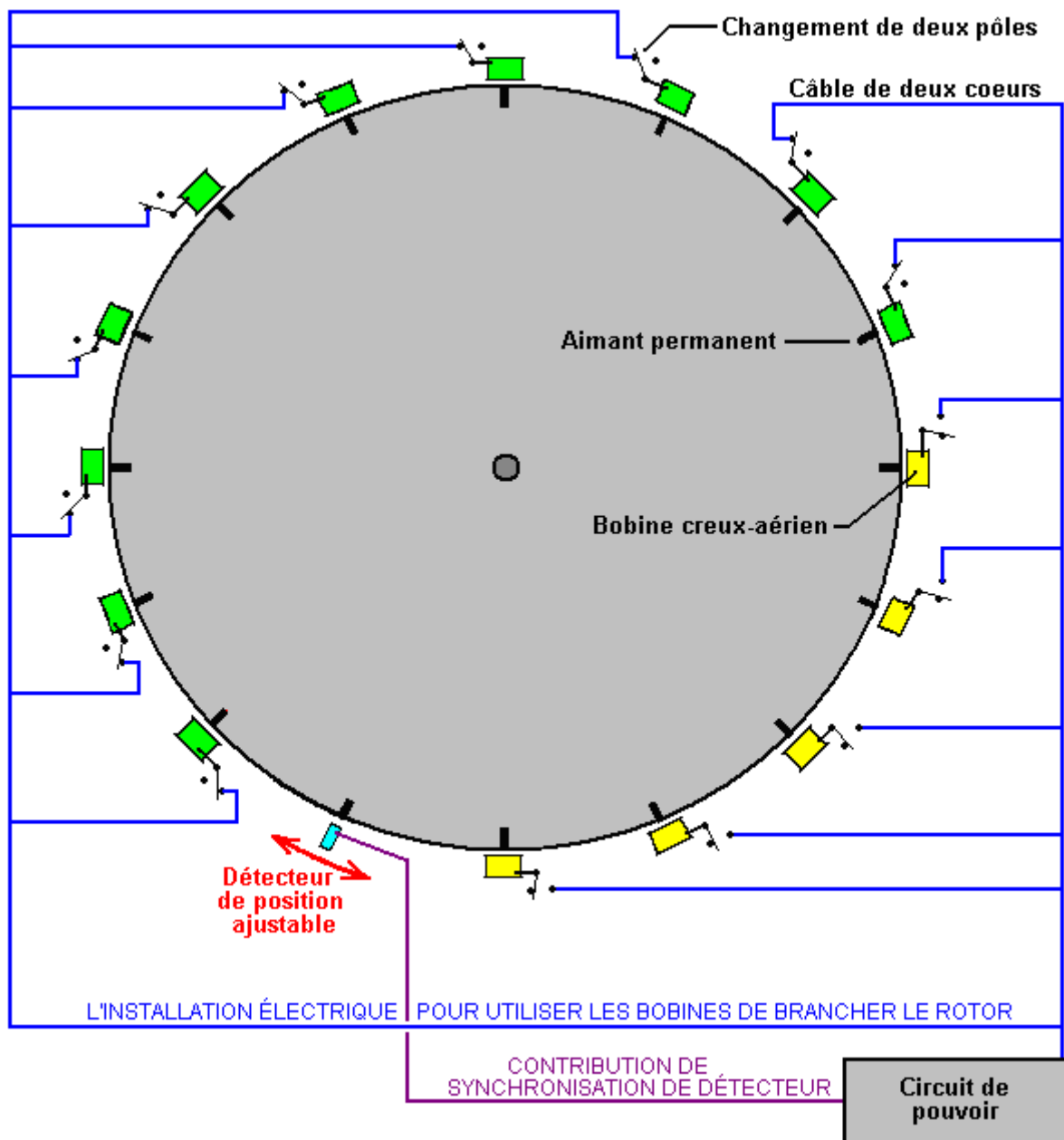
Si nous ignorons la petite perte d'énergie causée par moins que 100% efficacité de l'appareil elle-même, alors l'Énergie de la Production sera la totalité des 150 unités. Si nous utilisons 50 de la production unités d'énergie et alimentation 100 des unités de la production comme l'Énergie Fournie en arrière, alors cela a Fourni l'Énergie peut mener encore une autre 50 unités d'Énergie de la production en excès pour nous pour utiliser. Donc un Rôle principal Dehors Machine de l'Énergie peut mener dehors - pollution libre, pratiquement inépuisable de façon continue et aisément énergie disponible pour nous utiliser. Nous n'avons pas besoin de brûler tout combustible du fossile ou polluer notre environnement. Les deux exemples de Rôle principal Dehors énergie que nous accédons à sont Gravitationnels et énergie de l'Électron - Mouvement.

Le Rôle principal Dehors théorie D'énergie ne viole pas la Loi de Conservation d'Énergie. La Loi de Conservation d'Énergie a été utilisée comme un barrage routier pour le donc a appelé "Overunity" appareils. Les bureaux brevetés et l'établissement scientifique renvoient une invention régulièrement comme appartenir à l'impossible "machine de mouvement perpétuel" catégorie si l'inventeur ne peut pas identifier la source d'énergie de son invention.

Nous avons obtenu l'aide de M. Tong Po Chi produire un 60 Rôle principal du diamètre du centimètre Dehors machine de l'Énergie en octobre 2009. L'Énergie de la Production de cet appareil est plus grande que l'Énergie de l'Entrée par un facteur de 3 fois. Ces résultats sont confirmés par voltmètres et ampèremètres qui mesurent l'Entrée et énergies de la Production.

La roue Tong a été montrée à deux Expositions Ouvertes à Hong-Kong (Inno Carnaval 2009 et Dessin Inno Expo Tech) en novembre et décembre 2009. Plus de 25,000 gens l'ont vu. La plus Bonne émission de radio de Hong-Kong a la vidéo l'enregistré, les discussions qui sont conduites en chinois. À ce temps, la roue Tong est au Studio de la Radio disponible pour les experts envisager et examiner avec leurs propres instruments ".

La roue Tong a un diamètre de 600 mm et cette grande dimension est considéré pour être important. Il a 16 aimants permanents montés sur son bord et 15 bobines de l'air - coeur sont montées autour de lui sur le stator. Il y a une sonde de la place. Les bobines peuvent être changées pour agir comme bobines de la promenade ou comme bobines de la collection d'énergie:

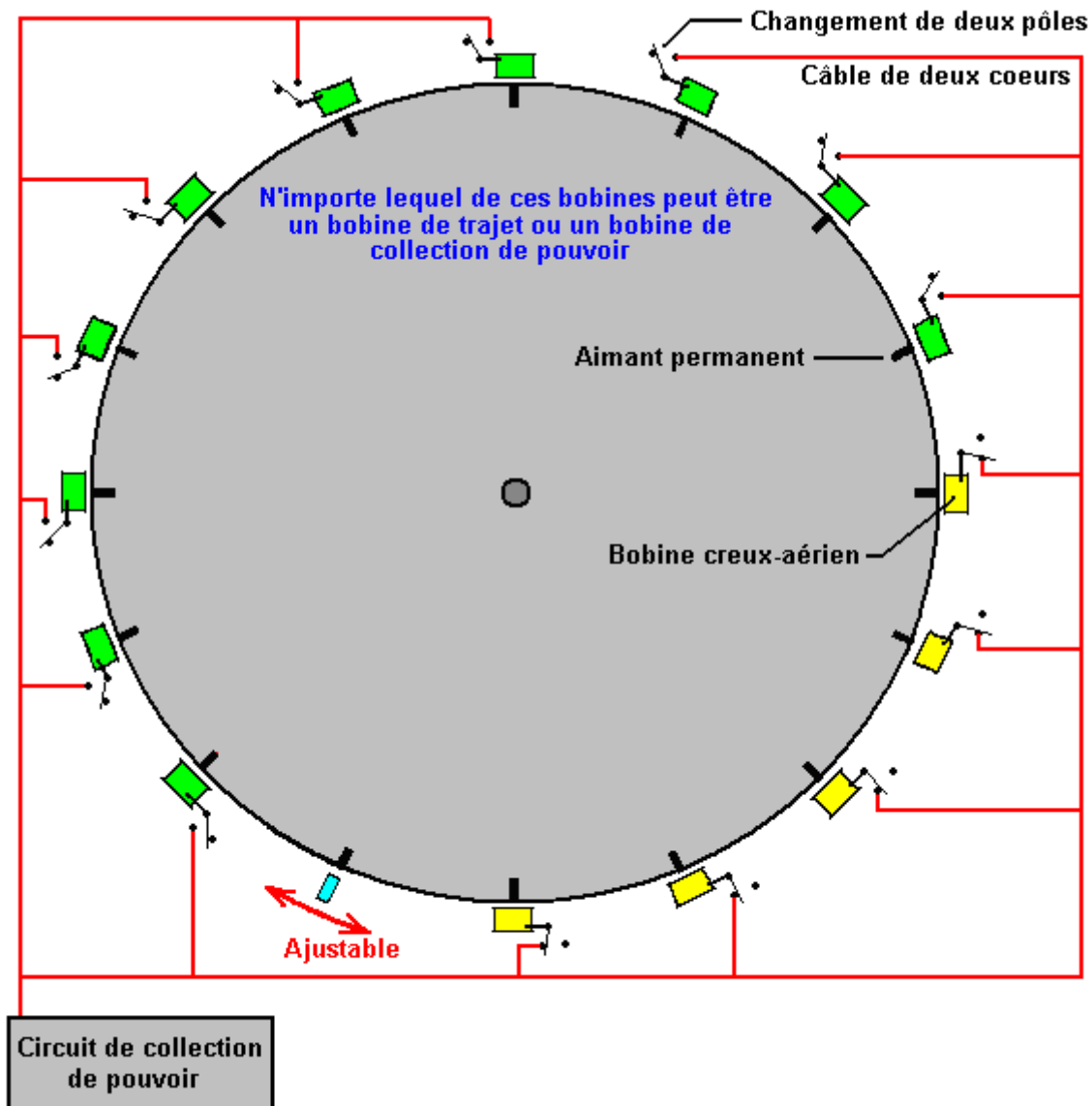


Avec cet arrangement, si les places les changements comme montré pour dix des quinze bobines montrés ici, alors ils agissent comme bobines de la promenade. La sonde est ajustée afin que le circuit de la promenade délivre un energising bref bat à ces bobines juste après que les aimants soient

passés leur place de l'alignement exacte avec les bobines. Cela les cause de produire un champ aimanté qui repousse les aimants, en poussant brusquement le rotor autour.

La pulsation est très dossier, ainsi très petit pouvoir est eu besoin d'accomplir ceci battre. Comme mentionné auparavant, tout nombre de bobines peut être changé pour fournir cette force motrice. Avec cette construction de la roue particulière par Mr Tong, le meilleur nombre a été trouvé pour être dix bobines de la promenade.

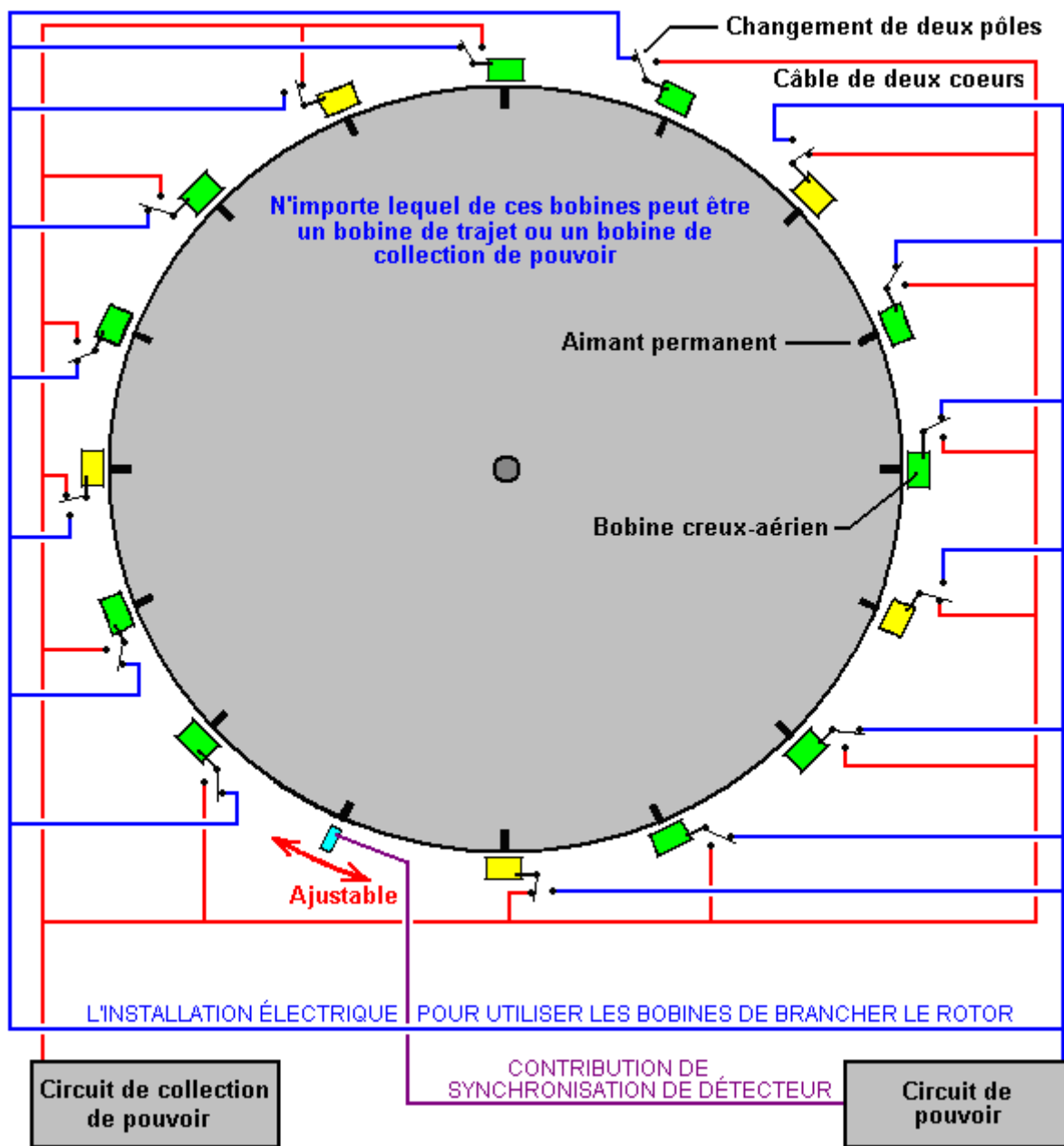
Le production du pouvoir est accompli en assemblant l'électricité produit dans quelques-uns des bobines comme les aimants déplacés devant eux:



Dans cet arrangement particulier, cinq des bobines assemblent l'énergie pendant que dix fournissent la promenade. Par égard pour simplicité, le diagramme montre les cinq bobines de la collection adjacent à l'un l'autre et pendant que cela travaillerait, la roue est équilibrée mieux si les bobines de la promenade sont espacées dehors autour du bord également. Pour cette raison, cet aiguillage serait sélectionné pour donner cinq ensembles de deux bobines de la promenade suivi par une bobine du production comme cela réellement donne une poussée parfaitement équilibrée sur la roue.

Les deux diagrammes au-dessus d'est montré pour le rendre clair séparément comme l'aiguillage de la promenade et les pouvoir production changer est arrangé. L'arrangement du dessin plein et l'aiguillage équilibré sont montrés dans le diagramme suivant qui indique comme le dessin plein est rendu effectif sur cette mise en oeuvre particulière du dessin de la roue. La sonde peut être une bobine qui nourrit un semi-conducteur qui change le circuit, ou ce peut être un semi-conducteur aimanté a appelé un appareil du Hall-Effect qui peut nourrir aussi un circuit du semi-conducteur. Une alternative serait un

changement du roseau qui est un changement mécanique simple enfermé dans un gaz inerte à l'intérieur d'une enveloppe du verre minuscule. Les circuits de l'aiguillage convenables sont décrits et ont expliqué dans chapitre 12 de cet eBook.

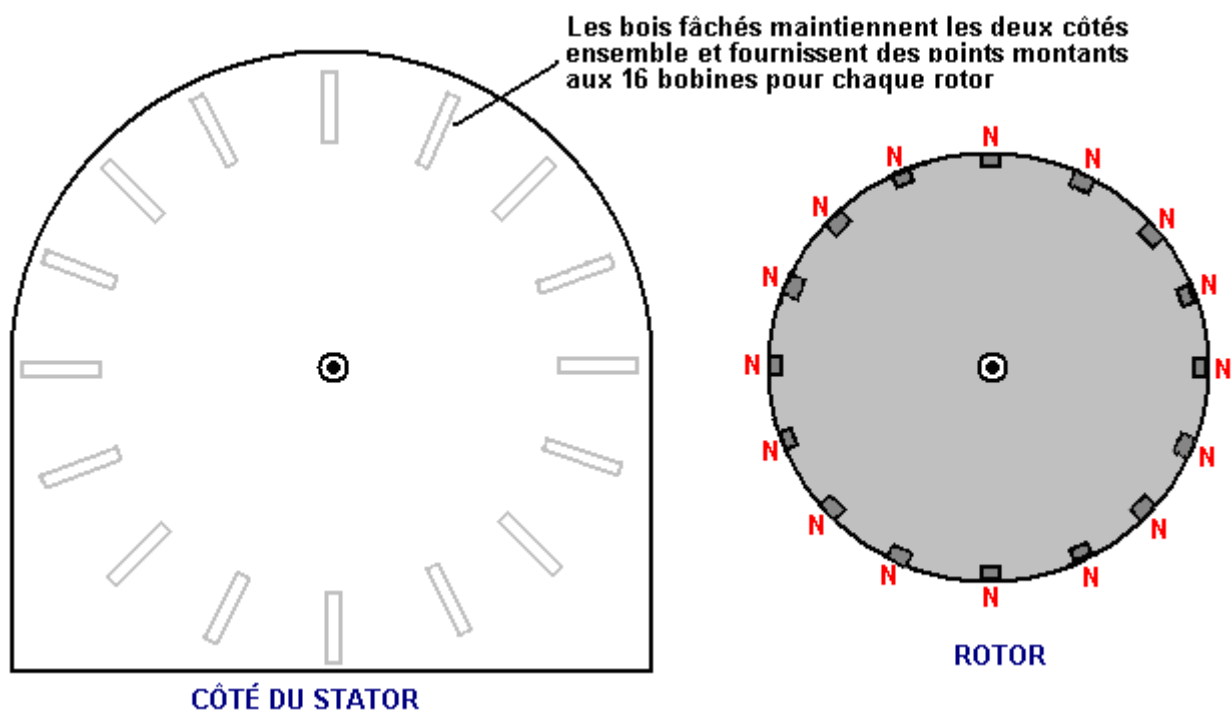


Mr Tseung remarques que la grande dimension de la roue est dûe au fait que la Force de la Pulsation prend le temps faire connaître l'impulsion à la roue et mener l'énergie de l'environnement dans le système. Si vous voulez voir cette roue réelle, vous conservez de l'email Dr. Alexandra Yuan à [ayuan@hkstar.com](mailto:ayuan@hkstar.com) fixer un rendez-vous. La roue Tong est localisée au plus Bon Hong-Kong Radio Studio dans Baie de la Chaussée, Hong-Kong. Juste dit que vous voulez voir le Rôle principal Dehors Machine D'énergie. La démonstration peut être en anglais ou en chinois. Idéalement, il devrait y avoir un groupe d'au moins six visiteurs avec un ou plus étant un ingénieur qualifié ou scientifique, et vous êtes bienvenu à apporter votre propre and/or des appareil-photo testez le matériel. Il est projeté de produire une version qui a une production de 300 watts, et une autre avec une production de 5 kilowatts. Les équipements pédagogiques sont aussi organisés.

Si vous décidez de reproduire ce dessin particulier, alors élever le niveau du pouvoir de la production vous pouvez considérer mettre un autre mis de bobines autour de la roue et l'un ou l'autre qui les utilise comme quinze production d'énergie supplémentaire enroule ou ou bien, battre la roue deux fois comme souvent. Ajouter un ou disques du rotor plus supplémentaires au même arbre tournant est aussi une option et cela a l'avantage d'augmenter le poids du rotor et améliorer l'effet des impulsions sur le rotor.

Le diamètre du fil enroulant les bobines est un choix du dessin qui a un 'scope large. Le plus épais le fil, le plus grand le courant et le plus grand l'impulsion donnée à la roue. Les bobines sont connectées dans parallèle normalement comme montré dans les diagrammes.

À cause du chemin gouttes de la force du champ aimantées fermé avec le carré de la distance, il est considéré le généralement bon entraînement du dessin pour faire les bobines un et un demies fois aussi large qu'ils sont profonds, comme indiqué dans les diagrammes au-dessus, mais ce n'est pas un facteur critique. Ce dessin est, bien sûr, une version de l'Adams que le moteur a décrit au début de ce chapitre. Bien que les moteurs de ce genre puissent être construits dans beaucoup de chemins différents, la construction utilisée par Mr Tong a des avantages distincts, si ici est un peu plus de détail sur comme je comprends la construction être porté dehors.



Il y a deux morceaux du côté qui sont attachés par seize bois de construction de la croix chacun de qui sont tenus en place par deux vis à chaque fin ensemble. Cela produit une structure rigide pendant que la méthode de la construction est aussi simple qu'est possible, en utilisant matières disponibles qui sont travaillées avec le plus de base d'outils de la main aisément. La construction permet aussi au moteur d'être pris complètement sans toute difficulté séparément, a transporté comme un "paquet plat" paquet et alors s'est assemblé à un nouvel emplacement. Il facilite aussi gens qui veulent voir le moteur prises après une démonstration pour les assurer séparément qu'il n'y a aucune source du pouvoir cachée.

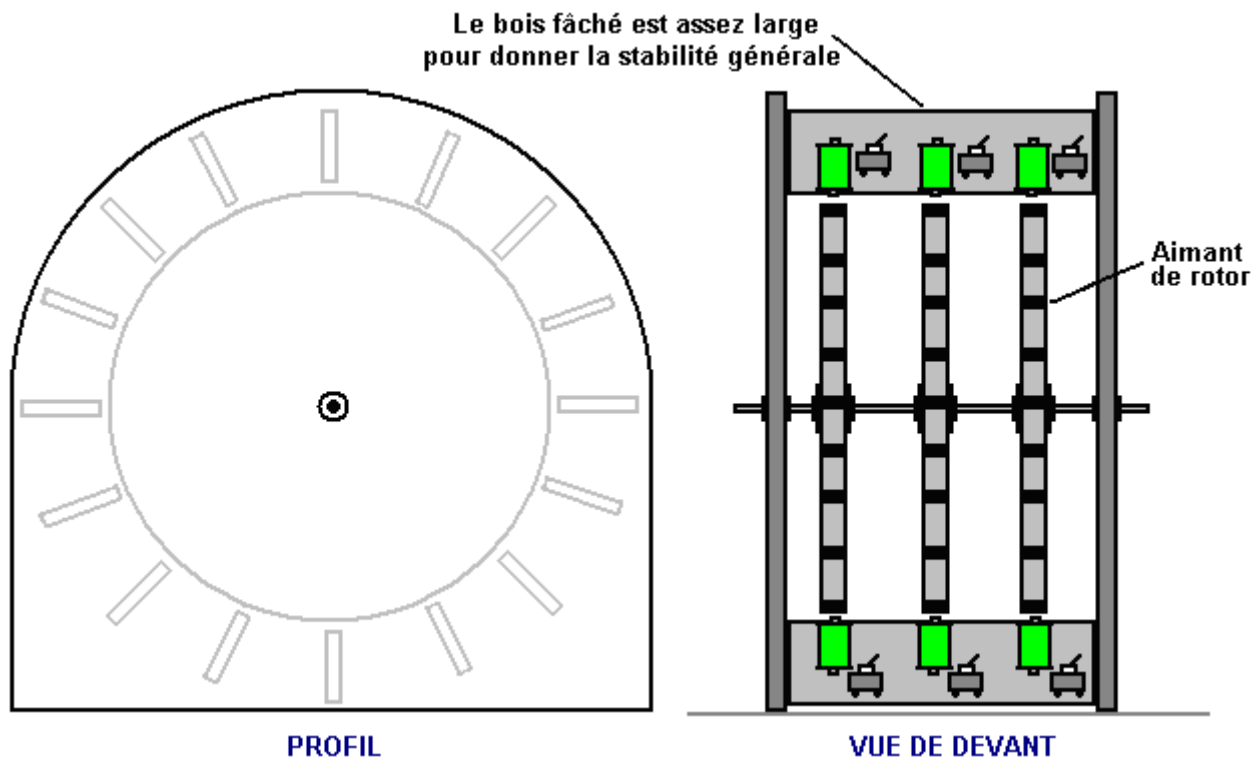
Chacun des bois de construction en colère fournit une plate-forme de l'installation solide pour un électro-aimant et il est associé le changement. Dans la mise en oeuvre par Mr Tong, là paraît être juste celui rotor, a configuré comme montré au-dessus avec seize aimants permanents montés dans lui est bord. Les perches aimantées de ces aimants sont tout orientées dans la même direction. C'est-à-dire, les perches aimantées qui font face à extérieurs sont tout Du sud non plus ou toutes les perches Nord. Ce n'est pas critique si les faisant face perches extérieures sont Nord ou Vers le sud comme Robert Adams a utilisé les deux arrangements avec grand succès, mais ayant dit que, la plupart des gens préfèrent avoir les perches Nord qui font face à extérieurs.



des

Robert a toujours dit celui-là le rotor était assez, mais ses techniques ont été sophistiquées ainsi qu'il était capable d'extraire des kilowatts de pouvoir en excès d'un petit rotor seul. Pour nous, commencer à expérimenter et tester un moteur de ce type juste, il paraît sensible pour coller avec ce que Mr Tong a éprouvé succès. Cependant, cette construction par Mr Tong n'est pas son dernier moteur mais juste dans une série de de façon continue moteurs améliorés.

Le diagramme suivant montre un arrangement qui a trois rotors attaché à un arbre seul et pendant que vous pouvez choisir de construire ceci avec seulement un rotor, si les bois de construction en colère sont assez longs, alors un ou deux rotors supplémentaires peuvent être ajoutés dans à une date plus tardive très facilement.



Ici, seulement deux des bois de construction en colère sont montrés. Les bobines de l'électro-aimant utilisées par Mr Tong sont air coeur comme ce type avez le plus petit effet sur les aimants passagers. Cependant, les électro-aimant avec les coeurs ont tendance à être beaucoup plus de pouvoir pour tout écoulement courant donné à travers eux. En théorie, le coeur devrait être fait de longueurs de fil du fer étanche comme cela réduirait la perte du pouvoir à travers courants du remous qui coulent dans le coeur, mais Robert recommande réellement le métal solide enlève le coeur, et comme il était la personne la plus expérimentée de ce champ, attention payante à ce qui il a dit paraît sensible.

La matière du coeur a besoin d'être un métal qui aimante facilement et avec force, mais qui ne retient aucun de son magnétisme quand l'arrêts couler courant. Pas beaucoup de métaux ont ces caractéristiques et le fer doux est recommandé habituellement. Le fer doux n'est pas toujours de nos jours, aisément disponible et donc une alternative commode est le verrou central d'une ancre de la maçonnerie qui a des propriétés excellentes:

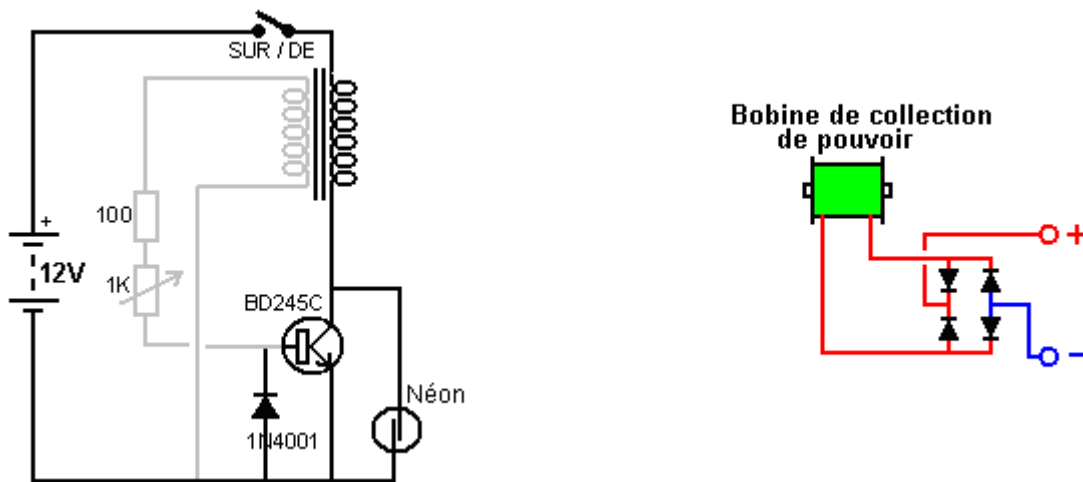


L'arbre du verrou peut être coupé avec une scie à métaux tout à fait facilement, mais est sûr d'enlever (ou polit) la tête du verrou comme l'augmentation dans diamètre a un effet marqué sur les propriétés aimantées de l'électro-aimant enlève le coeur s'il est parti dans place. Le verrou montré au-dessus est

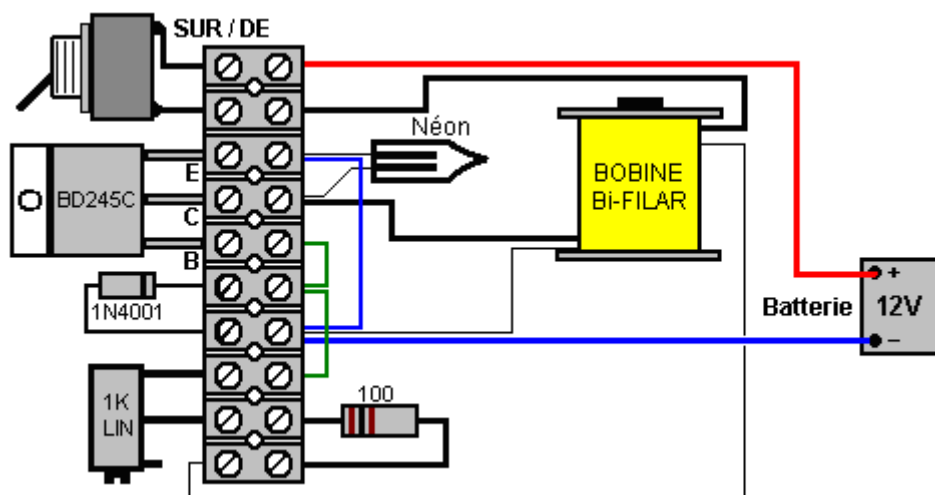
un M16 x 147 verrou de l'ancre de la maçonnerie du mm avec un diamètre du verrou de 10 mm. Quelques-uns fait d'encre sèche a senti des marqueurs de comité blanc avoir un corps rigide qui va parfaitement les 10 mm verrouiller exactement et fournit un tube excellent pour construire une bobine de l'électro-aimant.

Avec un coeur dans les électro-aimant, le rotor obtient le pouvoir tournant supplémentaire. Initialement, les aimants sur le rotor sont attirés aux coeurs de l'électro-aimant, en donnant une force de la rotation qui n'exige pas au rotor tout courant être fourni. Quand les aimants du rotor sont à leur point le plus proche à l'électro-aimant enlève le coeur, les windings sont propulsés au-dessus brièvement et cela donne une poussée forte aux aimants du rotor, en causant le rotor de filer.

Il y a beaucoup de dessins différents de circuits de la promenade simples et il vaut de la qui essaie des types différents pour voir probablement lequel travaille avec votre construction particulière de moteur le mieux. De la même façon, il y a beaucoup de genres de circuits de la collection pour en enlever quelques-uns du pouvoir en excès a produit. Le plus simple de ceux-ci est juste un pont de la diode, en nourrissant une pile peut-être et le chargeant au-dessus pour usage plus tard. Si vous êtes sophistiqués avec le circuit de la collection et seulement enregistrement propulse fermé pour une très courte période de temps au moment correct, la coupure fermé de l'attraction courante, causes une pulsation aimantée d'EMF arrière dans l'électro-aimant de la collection qui le cause de donner une poussée de la promenade supplémentaire au rotor-collection courante et promenade du rotor dans on ont combiné le paquet.



Sont deux ici des circuits les plus simples possible, un pour promenade et une pour collection du pouvoir. Le transistor du circuit de la promenade est allumé par un voltage produit dans la bobine grise par un aimant du rotor qui passe. Le transistor nourrit une grande pulsation courante à la bobine noire alors, en conduisant le rotor sur son chemin. Le néon et la diode sont protéger le transistor et une disposition physique pour ce circuit là peut être:

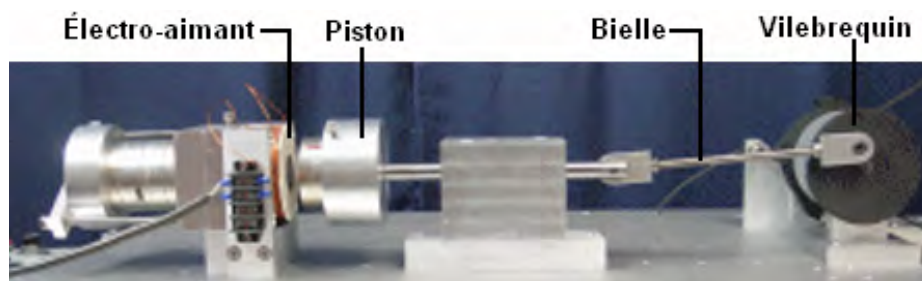


La 1K résistance variable est ajustée pour donner la meilleure performance et le changement Sur/De est facultatif. Les circuits plus avancés, tel que celui sur page 2 - 9 peuvent aussi être essayés et la performance a comparé. En général, j'attendrais qu'une version de trois rotors donne une meilleure performance qu'une mise en oeuvre du rotor seule, mais d'expérimentation est eue besoin.

### **Le Moteur Magnétique d'Art Porter.**

**Art Porter.** Art utilise un électro-aimant avec un aimant d'anneau monté sur le coeur. Quand le bobine est circlé afin d'augmenter le champ de l'aimant permanent, Art dit que son prototype produit 2.9 fois la force de terrain de l'aimant permanent sur c'est propre. Quand le bobine est circlé dans la direction qui s'oppose au champ de l'aimant permanent, le champ magnétique s'ensuivant est le zéro.

C'est un changement très sérieux de champ magnétique qui peut être utilisé dans de différentes applications. Celui que Art a exécuté utilise l'arrangement au pouvoir un moteur de vilebrequin. Art montre que plusieurs différent moteur construit en incluant celui-ci :



Avec cet arrangement, l'Art déclare que 95 % du pouvoir automobile vient de l'aimant permanent. Le site Internet d'art est à <http://www.gap-power.com/index.html> et il a une vidéo très intéressante, très longue en montrant tous les détails à <http://www.gap-power.com/videos/Full%20Length%20Video.wmv>.

Dans la vidéo, l'Art essaie d'appliquer la Loi d'Ohm dans un essai d'analyser l'opération et est déconcerté quand les lectures d'oscilloscope ne correspondent pas aux calculs Légaux de son Ohm. Il croit qu'il y a une contradiction entre l'oscilloscope et la Loi d'Ohm, sur laquelle il insiste plusieurs fois est une loi de Nature et il conclut qu'un d'entre eux doit se tromper. Dans le fait réel, aucun ne se trompe parce que la Loi d'Ohm s'applique seulement à l'écoulement de courant de courant continu dans les circuits résistifs et l'Art n'utilise pas de courant de courant continu régulier ou une charge résistive.

L'application des poulx de courant continu courts à un bobine substantiel de fil est l'équivalent d'appliquer le courant alternatif à cet inducteur. La Loi d'Ohm ne fait pas une demande en raison de l'inductance du bobine. Il y a un Facteur de Pouvoir les poulx de voltage EMF impliqués et Arrières, donc les lectures d'oscilloscope consistent en ce ce qui est nécessaire pour calculer la contribution et les puissances de sortie.

Cet arrangement est presque identique à cela utilisé dans le moteur d'aimant de Charles Flynn décrit dans le chapitre 1 et très près des techniques utilisées par Robert Adams dans un Moteur Adams correctement accordé comme montré au début de ce chapitre. À mon opinion, l'effet que l'Art exploite serait le mieux utilisé si un grand bobine de production est placé contre la fin du coeur d'électro-aimant et le bobine de trajet a circlé (à la haute) fréquence résonnante du bobine comme cela minimisera le pouvoir de contribution et maximisera la puissance de sortie. Le fait d'empiler ces unités dans une banque pourrait bien produire un excès très considérable la production électrique. Nos remerciements sont en raison de l'Art et de ses collègues pour partager leur travail de recherche librement pour d'autres pour copier et progresser davantage.

## Efficacité de Moteur de Courant Continu

Moteurs de courant continu commercialement disponibles sont délibérément conçus et fabriqués pour avoir l'extrêmement pauvre performance. À mon opinion, la raison de cela est qu'un moteur électrique correctement conçu pourrait facilement fermer le besoin pour utiliser des moteurs à combustion intérieurs dans les véhicules et cela n'irait pas aux compagnies pétrolières ou leurs propriétaires, les Nouveaux cartels d'Ordre Mondiaux. Plus mauvais toujours, les moteurs électriques avec COP > 1 ouvrent la voie aux systèmes d'énergie libre de force de soi et cela ne ferait jamais!!

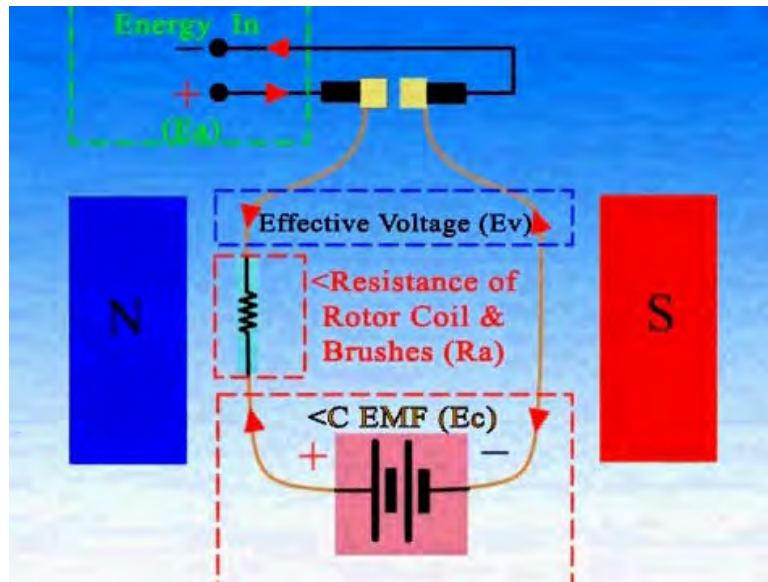
La vidéo de Peter Lindemann : <http://www.youtube.com/watch?v=iLGuf1geOiQ> a récemment été mis sur le web et je recommande fortement que vous regardez tout cela. Je l'ai à peine vu et il présente les faits fondamentaux très gentiment. En bref le contour, de présents moteurs de jour agissent tant comme un moteur que comme un générateur de génération électrique, mais ils sont délibérément enrouler pour que la génération de pouvoir soit utilisée pour s'opposer au pouvoir de contribution et produire ainsi une production complètement infirme. Pendant la Seconde Guerre mondiale, un Ingénieur allemand a retélégraphié à un moteur électrique standard et a fait il a actionné de soi, c'est-à-dire il a dirigé et a produit la puissance de sortie mécanique sans le besoin pour n'importe quel pouvoir de contribution dès qu'il avait été commencé. Cela montre le potentiel d'un moteur électrique correctement construit avec la même grandeur et la structure générale de n'importe quel moteur électrique commercial.

Sans doute, il l'a fait en ajoutant des brosses supplémentaires et en utilisant certains des bobines dans le mode de générateur avec leur production branchant les bobines de trajet qui ont été arrangés asymétriquement. Il y avait aussi un autre homme qu'achived a actionné de soi l'opération d'un moteur, mais aucun de ces hommes n'a fait leur connaissance publique d'information.

L'escroquerie qui a été jouée sur nous depuis beaucoup de décades doit maintenant envelopper le moteur dans comme la voie que les champs magnétiques à l'intérieur du moteur opposent l'un à l'autre. Quand un courant est passé par une bobine de fil, il conserve l'énergie dans ce bobine et quand l'écoulement actuel est coupé, cette énergie doit couler en arrière du bobine et il fera ainsi dans la direction contraire. On l'appelle quelquefois en-arrière-EMF ("Force Électromotrice") bien que beaucoup de personnes ne soient pas heureuses avec cette description. Pourtant, peu importe que vous l'appellez, il y a l'énergie conservée dans la bobine et cette énergie peut être utilisée pour faire le travail utile. Mais, les fabricants automobiles veulent envelopper le moteur pour qu'au lieu d'extraire ce pouvoir utile, ils l'utilisent pour s'opposer à une partie importante du pouvoir de contribution, en créant un faible moteur qui chauffe en raison de l'énergie gaspillée.

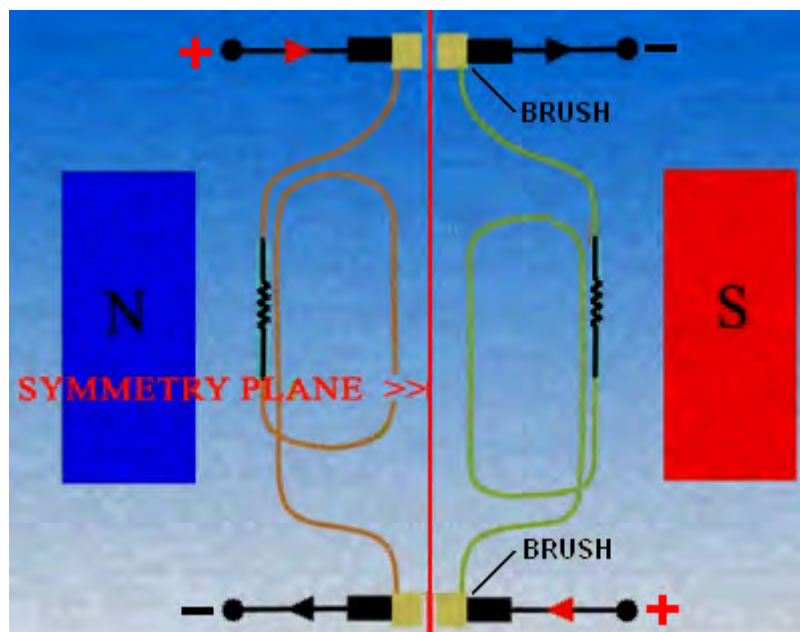
"UFOpolitics" montre qu'un mis-design délibéré de moteurs électriques, depuis les 130 ans derniers, nous a été présenté comme la seule façon de faire et faire marcher de tels moteurs. Il déclare que parce que les windings sont arrangés d'une façon symétrique, qu'un effet freinant est produit qui réduit la puissance de sortie du moteur par n'importe quoi de 50 % à 90 %. Cela signifie que correctement le moteur enrouler aurait n'importe quoi de deux fois à dix fois la puissance de sortie pour le même pouvoir de contribution. Ce très mauvais design garant que de présents moteurs de jour sont toujours à moins de 100 % efficaces et chauffent toujours quand dirige. Ce très mauvais design est provoqué en utilisant bobines symétrique dans le moteur.

L'installation électrique automobile ordinaire est tout à fait différente et l'effet de tueur est provoqué en ayant deux bobines qui font face l'un à l'autre, actionné simultanément avec les courants coulant dans les directions opposées. Cela provoque un conflit complet entre les champs magnétiques et cela détruit l'efficacité du moteur : Un expérimentateur très expérimenté a commencé un fil de forum sur le forum énergétique, tant l'expliquer que montrer des méthodes de construction nouvelles et plus avancées et répondre aux questions et encourager des répliques et des développement de plus. Le forum est à : <http://www.energeticforum.com/renewable-energy/11885-my-asymmetric-electrodynamic-machines.html> et vaut la peine sans doute de visiter, surtout si vous êtes bons avec les artifices mécaniques. L'expérimentateur utilise la carte d'identité de forum de "UFOpolitics" et il a produit une vidéo animée dans un essai d'expliquer les problèmes fondamentaux avec le présent courant continu de jour les moteurs électriques : <http://www.youtube.com/watch?v=Mj4rV0Aol-Q&feature=channel&list=UL>. Il montre qu'une bobine de problème dans n'importe quel moteur de courant continu ordinaire y ressemble :



Le courant de contribution pour n'importe quelle bobine est nourri dans par une paire simple de contacts de brosse. La génération électrique produite " $E_c$ " n'est pas extrait et est forcé à s'opposer à l'énergie de contribution " $E_a$ ", en quittant seulement une fraction du pouvoir de contribution de vraiment diriger le moteur. Il est probable qu'un moteur de ce type opérera seulement à 25 % de c'est l'efficacité potentielle.

"UFOpolitics" a produit et a démontré une façon simple de surmonter ce problème en utilisant le corps moteur existant, les aimants et les contacts de brosse. Il le fait en extrayant la génération électrique produite comme une production utile et ainsi en prévenant que le pouvoir utile étant utilisé contre l'opération du moteur. Pour l'exécuter, il ajoute une paire supplémentaire de brosses et enrrouler les bobines de moteur comme cela :



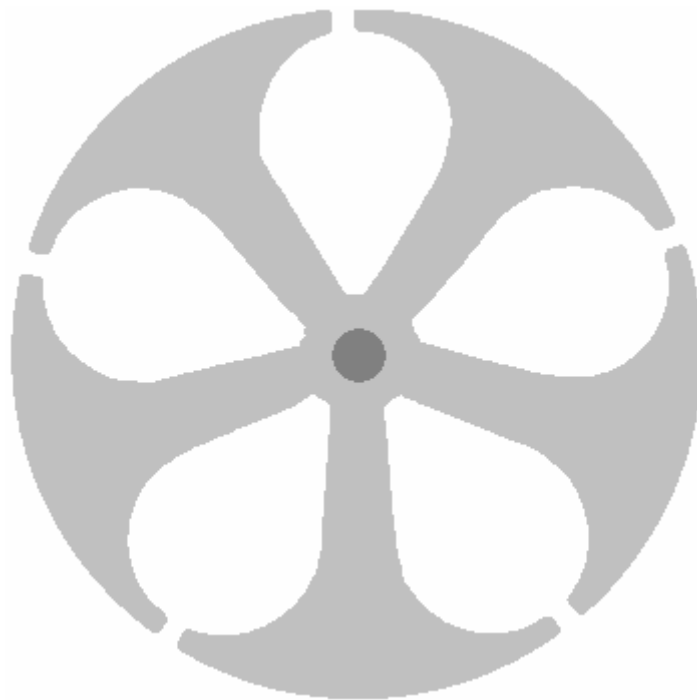
Ici, une paire de brosses est en haut et une paire au fond de 'l'armature' (le morceau qui tourne à l'intérieur de moteur et fournit la puissance à la sortie mécanique). Les bobines sont rebobinés pour former une série de bobines verticaux séparés, en communiquant à un terminus de brosse en haut et à un terminus de brosse au fond comme montré ci-dessus.

Le pouvoir de contribution est entre les terminus à gauche et coule par la bobine montré dans le marron. L'écoulement actuel produit un champ magnétique, en provoquant la rotation à cause des aimants Permanents a marqué "N" (pour un aimant qui a c'est le Pôle Nord faisant face aux bobines) et "S" (pour un aimant qui a c'est le Pôle Sud faisant face aux bobines). La ligne à zigzags noire représente la résistance à l'écoulement actuel de contacts de brosse et du fil.

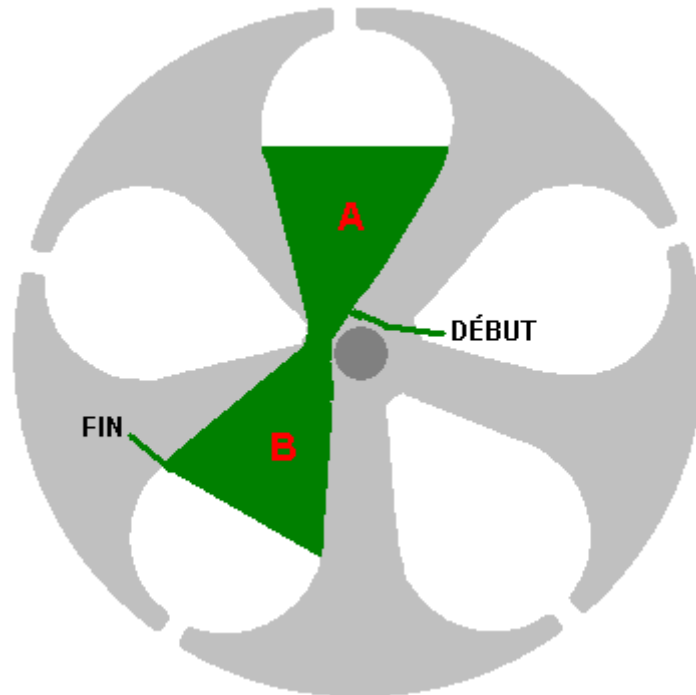
La bobine montré dans vert représente à droite ce même bobine à un moment dernier où il a été débranché de l'alimentation électrique et tourné jusqu'à ce qu'il atteigne cette position, auquel le point, l'énergie conservée dans cela est enlevée comme une production utile via la paire d'assistant de brosses. Pourtant, c'est juste un diagramme d'explication et il ne montre pas le fait très important que la bobine suppurant ne doit pas directement faire face à une bobine de conduite, parce que s'il fait, alors le renvoi d'énergie créerait un champ magnétique qui se mêlerait du champ magnétique de la conduite enroulent et créent un problème important.

Dire que de nouveau, n'importe quel bobine est actionné du côté gauche le côté pour conduire l'armature autour d'et fournir au puits de production le tournant du pouvoir ("le moment de torsion"). Alors cette rotation débranche ce bobine du pouvoir de contribution, en quittant la bobine rempli de l'énergie qui ne doit nulle part aller. Ce bobine stimulé continue autour jusqu'à ce qu'il atteigne le deuxième ensemble des brosses, qui y permettent de suppurer par une charge et faire le travail utile.

La partie vraiment intelligente de l'adaptation du moteur est le mieux vue d'au-dessus du rotor qui est placé verticalement. Si, par exemple, vous deviez prendre un moteur de courant continu de cinq pôles à part et enlever le windings, le puits et le corps d'armature pourraient y ressembler:

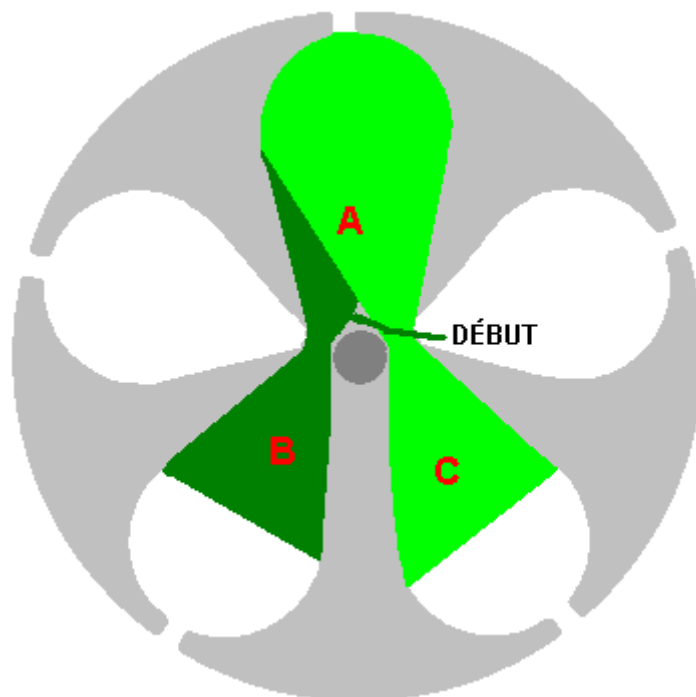


En faisant un rotor enrouler asymétrique, les bobines vont comme cela :



Le début du fil est protégé en haut et nourri ensuite en bas par l'ouverture "A" et faire marche arrière par l'ouverture "B". Pour le petit moteur de Radio Shack, cette bobine serait 25 tours de #30 AWG fil (décrit comme Radio Shack 'fil rouge', avec un diamètre métallique de cuivre de 0.255 mm).

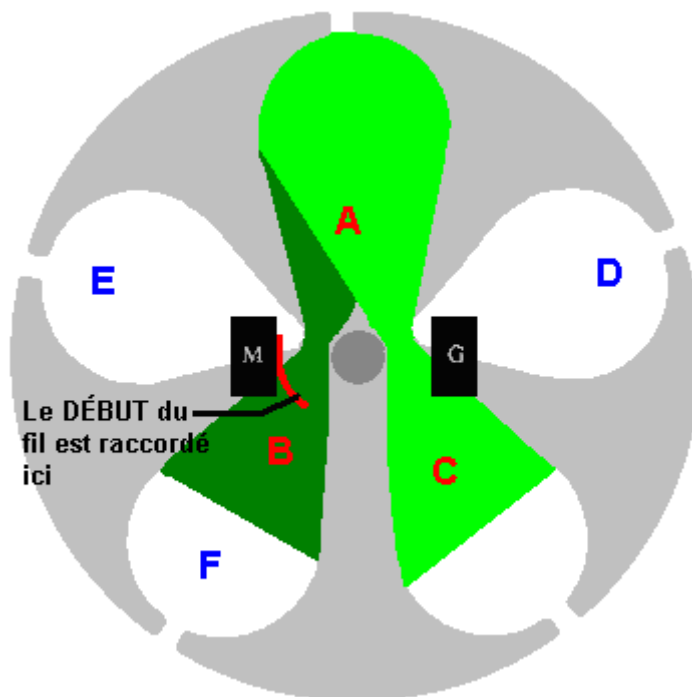
La fin du fil s'est tachée "FIN" n'est pas coupée, mais est descendue par l'ouverture "A" et cette fois, en haut par l'ouverture "C". Pour la clarté, ces tours continus sont montrés dans une différente couleur, mais rendez-vous compte s'il vous plaît que c'est le même fil simple de fil étant utilisé partout dans :



Le tour fil final descend par l'ouverture "A" et finit à l'autre fin du corps de l'armature. Dans ces vues, le fil renverse dans le papier, chaque tour formant un cylindre. Cette vue peut vous donner une meilleure peinture visuelle de sur lequel les bobines sont enrouler :



Le pas suivant doit raccorder le DÉBUT et le FIN de fil de ce V-bobine double aux anneaux d'erreur de "commutateur" qui permettent au courant d'être passés par la bobine à juste le moment juste. Vu de nouveau à partir d'une fin de l'armature, les connexions y ressemblent :



Les anneaux d'erreur de commutateur sont raccordés davantage en haut sur l'arbre d'entraînement et le début du fil (montré auparavant dans vert foncé) est raccorde au secteur de commutateur supérieur dans la position montrée ici. La FIN du fil est raccorde au secteur de commutateur correspondant à la fin lointaine du puits – c'est-à-dire le secteur directement conformément au secteur supérieur juste raccorde au début du fil.

Cela accomplit le premier de cinq bobines de V identiques. La bobine suivant est enrouler de la même façon. L'armature est tournée un secteur en sens inverse des aiguilles d'une montre pour que le

secteur "D" remplace "A" en haut et la bobine suivant est enrouler avec le commencement de fil en haut et la descente par l'ouverture "D" et en haut par l'ouverture "E", en répétant le même nombre de tours et ensuite, sans couper le fil l'ensemble suivant des fils est le fil descendant par l'ouverture "D" et fait marche arrière par l'ouverture "F". Le début du fil est alors raccordé au secteur de commutateur qui s'étend entre les ouvertures "A" et "E" et la fin raccordée au secteur de commutateur correspondant à l'autre fin du puits.

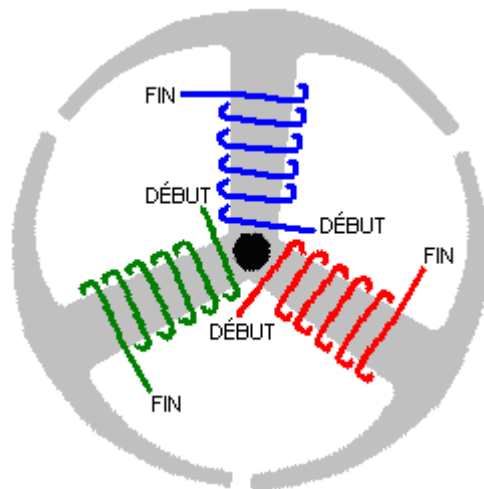
Pour chacune de la conservation de trois bobines, le puits est tourné une position en sens inverse des aiguilles d'une montre et la même sinuosité et branchement de la procédure exécutée. Quand accompli, peu importe que l'ouverture est placée au sommet de la vue le long du puits, la bobines et le secteur de commutateur pour les connexions fil seront identiques.

### Moteurs de 3 pôles

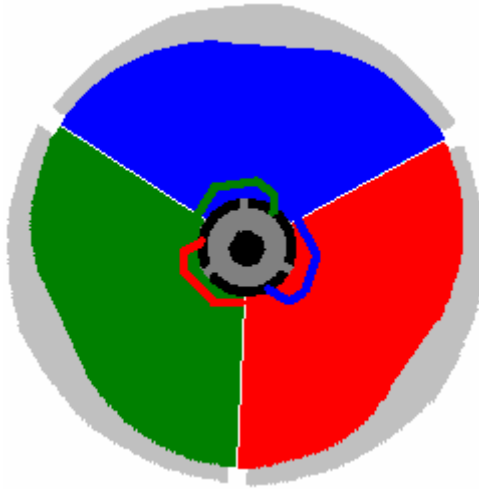
L'arrangement sinueux est légèrement différent pour les moteurs qui ont trois pôles (ou les multiples de trois pôles comme 6, 9, 12, et cetera les pôles). Pour les moteurs très simples de 3 pôles, l'armature y ressemble :



et avec ce style d'armature, le enrouler autour des trois bras, comme cela :

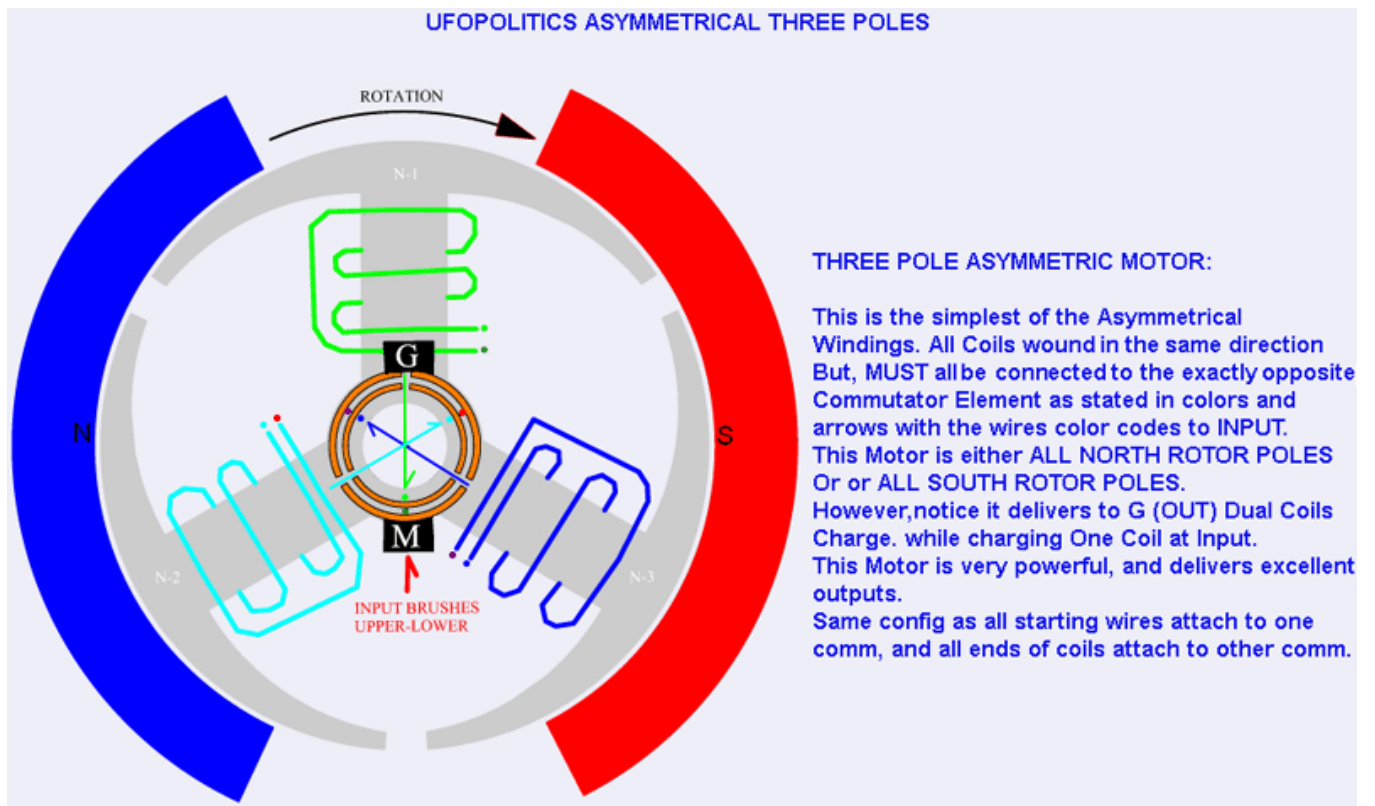


Et comme auparavant, les secteurs de commutateur en haut sont copiés au fond, en permettant la contribution séparée et les circuits de production pour chacun des trois bobines. Les bobines ont beaucoup de tours, en remplissant l'espace disponible et chaque bobine est raccordée au secteur d'anneau directement en face de cela, comme cela :



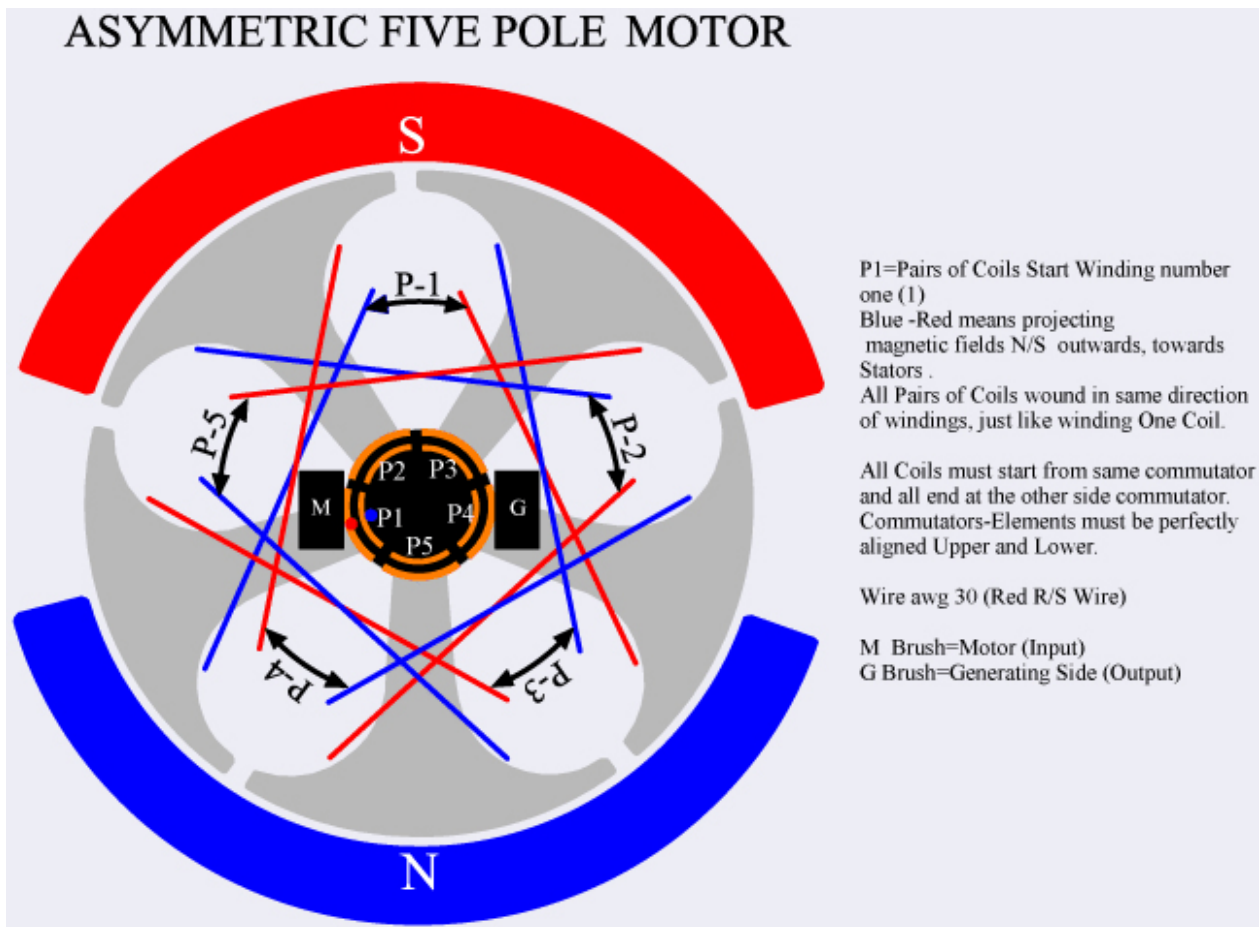
Le Début de chaque bobine est raccordé au secteur de commutateur au sommet de l'armature et la Fin est raccordée au secteur de commutateur directement au-dessous de cela, c'est-à-dire le secteur qui est au même angle que le premier où le Début du fil est raccordé. Cela permet les brosses qui appuient sur les secteurs de commutateur pour communiquer aux deux fins de chaque bobine à son tour comme l'armature tourne. Moteurs de trois pôles sont particulièrement puissants et les moteurs avec six pôles peuvent être changés aux paires de secteurs adjacents amalgamés pour donner trois plus grands secteurs. Moteurs avec neuf pôles peuvent avoir trois secteurs adjacents enrouler comme une bobine simple pour fournir le même effet qu'un moteur avec trois pôles et moteurs avec douze pôles peuvent avoir quatre secteurs adjacents enrouler comme une bobine simple.

Le fait de placer des brosses est important. Avec les constructions de trois pôles et de cinq pôles, les brosses sont alignées avec les trous entre les aimants qui entourent l'armature. Les positions du commutateur et des brosses sont montrées ici dans les diagrammes de 'UFOPolitics' :



La brosse de Commutateur s'est tachée "G" (pour "Générateur") emporte l'énergie conservée dans chaque bobine et le passe à une charge électrique. La brosse de Commutateur a marqué "M" (pour "Moteur") l'énergie de laisser-passer dans la bobine de la batterie qui branche le moteur. Les stries rouges et bleues entourant l'armature sont deux aimants permanents. L'aimant montré dans rouge a

c'est le Pôle Sud faisant face à l'armature et l'aimant montré dans bleu a c'est le Pôle Nord faisant face à l'armature. Cela crée un champ magnétique coulant horizontalement à travers l'armature. Un moteur assymetric avec cinq pôles y ressemble :



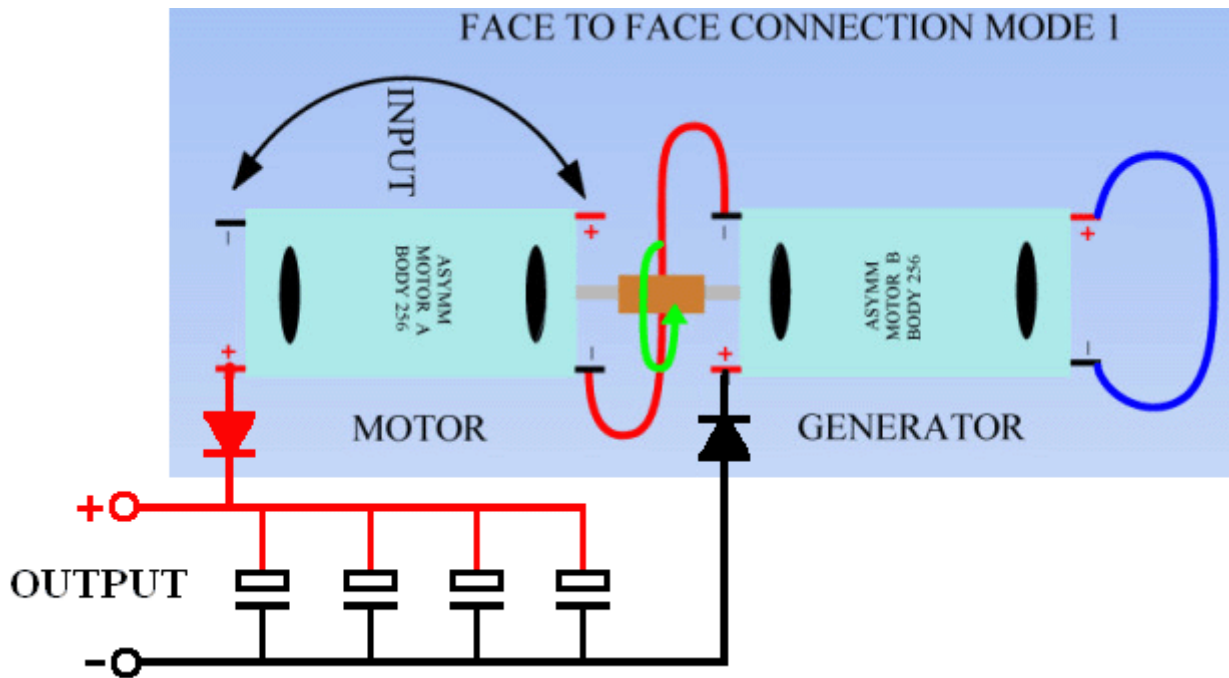
Ici, "R/S" représente "Radio Shack" qui est une chaîne de magasins en Amérique. Au forum, c'est quelquefois changé à "RS" et ne devrait pas être confondu avec la grande compagnie d'électronique "Radio Spares" dont la marque est "RS". 'UFOPolitics' a suggéré que le moteur de courant continu bon marché avec 5 pôles qui peuvent être achetés de Radio Shack devrait être utilisé par les expérimentateurs pour devenir familier avec le changement des bobines qui sont des moteurs CC intérieurs. Comme ils sont bon marché, ces moteurs ne sont pas particulièrement de haute qualité, mais ils sont des moteurs convenables pour les expériences. Les membres de forum partagent les détails de comment ils ont adapté ceux-ci et d'autres moteurs.

Je dois reconnaître que les bobines de moteur et l'opération ont tendance à me confondre et je trouve quelquefois difficile de comprendre que 'UFOPolitics' signifie quand il parle du différent bobine formant des stratégies. Pourtant, cela semble raisonnablement clair à ce premier stade de développement de forum, que son objectif est de produire deux choses :

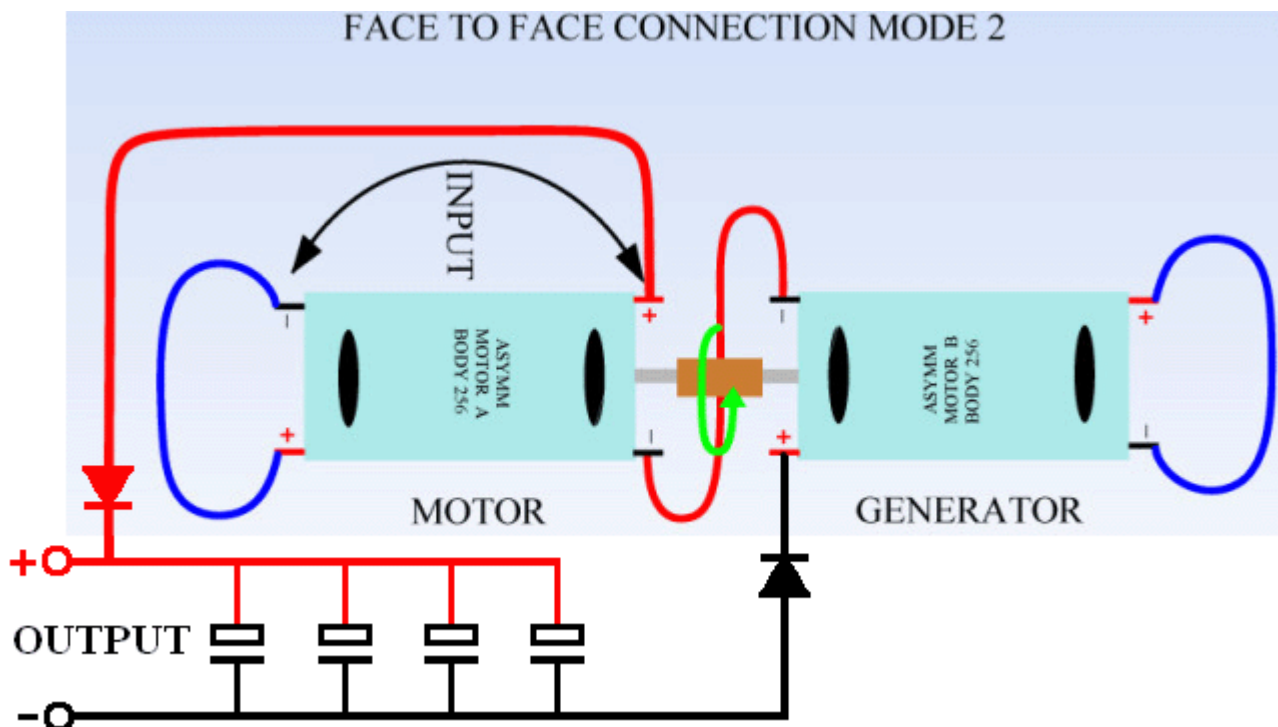
1. Un moteur électrique très puissant qui peut être utilisé dans les formes sérieuses de transport routier aussi bien que pour d'autres applications pratiques et
2. Une combinaison de moteur/générateur puissante qui peut produire la génération électrique produite utile.

Pendant que 'UFOPolitics' passe très avec patience par beaucoup de variations possibles sur comment un moteur de courant continu peut être enrouler et raccordé et la présentation des membres de forum différents où ils ont manqué de recevoir certains de leurs bobines placés correctement, il a aussi montré certaines des meilleures façons de raccorder un moteur rebobiné utilisé comme "un Promoteur" comme certaines personnes aiment l'appeler et un moteur rebobiné qui doit être utilisé comme un

générateur électrique. Il montre deux voies importantes pour faire une combinaison de Moteur/Générateur très efficace, comme montré ici :



Il doit être compris que cette activité n'est pas l'activité conventionnelle et que les moteurs rebobinés opèrent d'une différente façon aux moteurs achetés 'de l'étagère'. Pour cette raison, il est nécessaire d'isoler la production électrique pour prévenir le courant coulant par la charge d'affecter l'opération de la combinaison de Moteur/Générateur. Cela peut être fait en plaçant une diode à chacune des lignes de production et en chargeant une banque de condensateur qui est alors utilisée au pouvoir quels que soit la charge doit à de force. Si ma compréhension est correcte, donc l'alimentation de n'importe quelle électricité froide produite dans un condensateur fait le courant devenir l'électricité chaude conventionnelle. Il n'est pas clair si cette action fait partie de cet arrangement bien que l'ensemble de circuits montré doit être utilisé. C'est la deuxième version :



'UFOPolitics' commente cette activité comme suit : Comme nous excitons la contribution du Moteur, le Générateur commencera à produire l'énergie et que l'énergie supplémentaire coulera par le côté de Production Moteur parce qu'ils sont raccordés en série ici. Deux redresseurs doivent être raccordés tant aux terminus de production, Positifs et Négatifs, éviter en arrière l'écoulement de fermer le circuit par la charge.

Comme le Moteur accélère, le Générateur promeut l'écoulement d'énergie qui parcourt alors le Moteur le fait d'augmenter les Champs de Production et quand les puissances de sortie une charge alors 'un Engagement' des deux Machines se produit comme ils commencent à se compenser par leurs écoulements de production. Il devrait être compris que la Production devrait être conservée dans un Réservoir de Condensateur.

En concevant un Générateur à une machine Moteur Asymétrique spécifique, existante, il doit être compris que l'on devrait considérer que les Actions réciproques de Générateur courent comme "la Rotation Contre" à la rotation à l'origine conçue de la Machine Moteur (qui est facilement fait en en déplaçant juste des lignes de brosse dont les angles de ligne de bissection de stator passagers à l'opposé d'entre ceux ont eu besoin pour un Moteur, ou autrement, en mettant le choix du moment à reculons). Cela améliorera irrévocablement la rotation aidée des deux Machines quand raccordé ensemble dans cela Face à Face mode.

Comme je ne constate pas que le forum fait des remarques facile de comprendre, je recommande que vous visitez le forum et lisez les postes comme vous pouvez bien comprendre les conversations plus faciles de suivre que je.

Sur le forum, 'Sanskara316' dit "J'ai rebobiné un petit moteur de 3 volts de 3 pôles. J'ai utilisé une batterie acide-première cachetée presque morte, de 6 volts au pouvoir le moteur. Cette batterie a juste 4 volts et si donné même une charge très petite, c'est des diminutions de voltage de 1 volt. Le moteur rebobiné a commencé très lentement - le fait de lancer à peine, alors après une minute ou deux il a commencé à tourner plus vite, et j'ai remarqué que le voltage sur la batterie augmentait lentement. J'ai raccordé une petite lampe de poche LED au côté produisant et il a illuminé. Maintenant le voltage de batterie sous la charge est environ 2 volts. Il a opéré depuis une heure maintenant et la machine grince beaucoup. Il conditionne la batterie et le mètre ne peut pas montrer ce qui arrive vraiment. Le moteur a besoin de 300 milliamps – ce n'est pas possible comme la batterie n'a pas juste ce pouvoir".

Auquel 'UFOPolitics' dit: "Bien je suis heureux que vous ayez été témoins de certains des 'Effets'... these re-wound motors do recondition batteries... souvenez-vous, l'Énergie Radieuse reprend de la Machine... donc l'Énergie Radieuse part par la Contribution aussi ... qui est la raison pourquoi nous recevons de hauts Ampères et Volts montrés sur un mètre ... ces moteurs utilisent de très petites quantités de courant et volts. À l'intérieur du moteur, chaque bobine est "moi a électromagnétiquement circulé" parce qu'ils autodébranchent de la source de pouvoir, alors la premier bobine aide la bobine suivant dans l'ordre quand il a tourné à c'est la position suivante, et cetera. Le commutateur échangeant est devenu 'un Oscillateur de soi' pour chaque bobine de façon indépendante stimulé."

Sur le forum, 'prochiro' dit : "J'ai aussi copié le fait de charger batterie que 'Sanskara316' a mentionné. J'ai commencé avec 12 volts batterie de 4 Heure d'ampère que j'avais utilisé avec un autre circuit il y a deux semaines et je ne l'avais pas rechargé après le fait de l'utiliser pendant les heures. C'est le voltage a été mesuré à 12.40 volts. J'ai pris mon meilleur moteur rebobiné, l'ai branché et l'ai dirigé. Le voltage de batterie est tombé à 12.24 volts et est descendu à ce niveau depuis 30 secondes. Le voltage de batterie a alors commencé à monter centième d'un volt par minute. Quand il a atteint 12.27 volts, J'ai débranché le moteur (le temps de course total était moins de 5 minutes). J'y permets alors de se reposer depuis cinq minutes. À la fin des cinq minutes, le voltage de batterie était monté à 12.43 volts et est toujours à ce voltage maintenant. Pensez juste qu'un plus grand moteur ferait sur une grande banque de batterie. Chacun doit documenter cette épreuve comme il s'avère que 'UFOPolitics' a dit."

Nouveaux moteurs de courant continu, et moteurs particulièrement bon marché, aura des brosses qui ne communiquent pas bien avec les secteurs de commutateur et ainsi, quand la modification a été faite, la course à pied du moteur permet pour quelque temps aux brosses de s'user dans et cela lève l'efficacité des connexions électriques qu'à son tour, améliore la performance du moteur. Si vous

voulez construire et évaluer un de ces moteurs, alors vous pouvez trouver l'aide et soutenir au forum avec vos questions répondues et les nombreuses vidéos et les photographies de différents expérimentateurs pour vous aider.

### Moteurs Couplés Directes



Rob Ellis montre un arrangement très fortement intégré qui comporte un moteur de 100 watts entraîner un générateur de 500 watts et la sortie des puissances de générateurs du moteur d'entraînement et a 400 watts de recharge pour alimenter d'autres choses :



Ceci est illustré à <https://www.youtube.com/watch?v=kaDDAFu269s&feature=youtu.be> et de nos jours est un style populaire de dispositif d'énergie libre .. Cependant, deux points méritent d'être mentionnés ici. Tout d'abord, je soupçonne que les cités 400 watts est un chiffre calculé et que le moteur est probablement une unité commerciale ordinaire, il sera liquidé symétriquement qui oblige toute sortie tirée à opposer à la puissance d'entrée, ce qui rend tellement inefficace que son efficacité sera jamais, jamais, dépasser 100%. Si tel est le cas, alors le moteur de 100 watts peut ne pas être en mesure de conduire le générateur (qui est probablement aussi enroulé dans le style symétrique très inefficace) à sa pleine puissance de sortie.

Deuxièmement, il semble y avoir un volant sur chacun des arbres d'engrenage intermédiaires, et si tel est le cas, alors les effets d'inertie de ces volants tirera dans l'énergie du champ de gravité environnante, l'amélioration de la performance globale et d'en faire une réplique de Chas la conception de Campbell dans le chapitre 4.

Cependant, juste parce que le moteur de 100 watts est de conduire un générateur qui est évalué à 500 watts ne signifie pas nécessairement que le moteur peut toujours conduire le générateur lorsque la sortie du générateur est en fait 500 watts.

### **Le Moteur / Générateur Infinity SAV**

Un moteur / générateur qui démontre clairement qu'il produit une puissance substantielle ainsi que générer sa propre puissance d'entrée est vu fonctionnant à

[https://www.youtube.com/watch?v=EmdKVecQhXs&feature=iv&src\\_vid=Qrw6Xj5a0nM&annotation\\_id=channel%3A56c3cdf0-0000-2004-bcb5-94eb2c062a9c](https://www.youtube.com/watch?v=EmdKVecQhXs&feature=iv&src_vid=Qrw6Xj5a0nM&annotation_id=channel%3A56c3cdf0-0000-2004-bcb5-94eb2c062a9c).



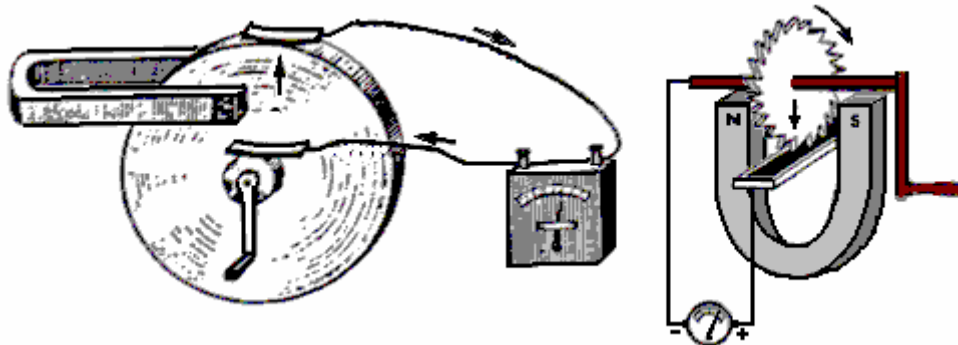
Je ne comprends certainement pas leur affirmation que la rotation d'un aimant au-delà d'une bobine ne produit pas une force qui s'oppose à l'aimant passant. Cependant, si cette vidéo sud-coréenne est authentique, et cela semble certainement être, alors c'est une avancée très encourageante. Cette conception particulière a 25 rangées de 10 aimants de néodyme filant au-delà de 250 bobines bi-filaires de fil et il est démontré alimentant lui-même en allumant 100 ampoules, conduisant un ventilateur et actionnant un réchauffeur.

### **Le " Homopolar " ou " N-Machine " de Michael Faraday**

Cet artifice était une invention de Michael Faraday en 1831 et a une méthode fascinante pour l'opération et une remarquablement grande production.



Le principe d'opération est incroyablement simple :

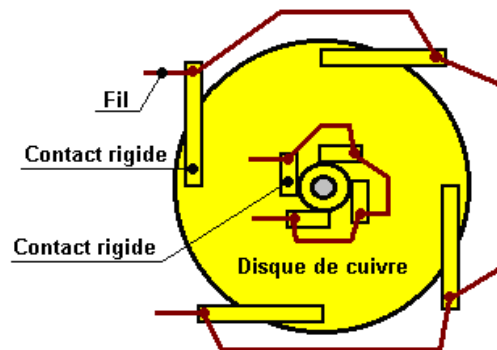
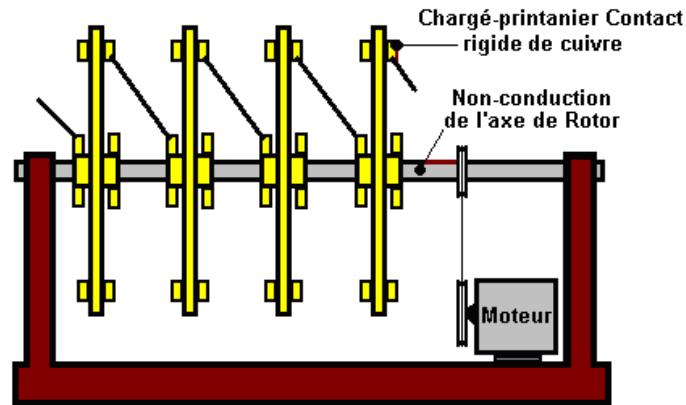


Si un disque couleur cuivre est tourné dans un champ magnétique, donc le pouvoir est développé entre le puits et le bord extérieur (ou n'importe quelle position intermédiaire). Il a été alors constaté que l'artifice opérera toujours même si l'aimant est attaché au disque couleur cuivre et tourne avec cela - pas quelque chose qui est intuitivement évidente. La puissance à la sortie est gigantesque avec la capacité d'extraire 1000 Ampères, mais à un voltage bas de moins de 1 volt. Le décollage de pouvoir peut être d'un visage du disque près du puits plutôt que devoir avoir une intégrale de puits couleur cuivre avec le disque couleur cuivre. Cet artifice travaille aussi avec un aimant juste attaché au disque couleur cuivre et faisant tourner avec cela.

Cela ressemble à un point de départ très réalisable pour développer un artifice qui peut se diriger et fournir la production supplémentaire utile, puisqu'un moteur pour faire tourner le disque n'exigera à rien au loin comme 1000A de le conduire. L'obstacle est, il est très difficile de fournir des contacts glissants sûrs capables de manipuler de grands courants pour les périodes prolongées. La deuxième peinture au-dessus des spectacles le disque avec son bord extérieur se plongeait dans un bain de mercure. C'est suffisant pour une démonstration brève au pouvoir bas, mais pas réaliste pour un artifice travaillant sérieux.

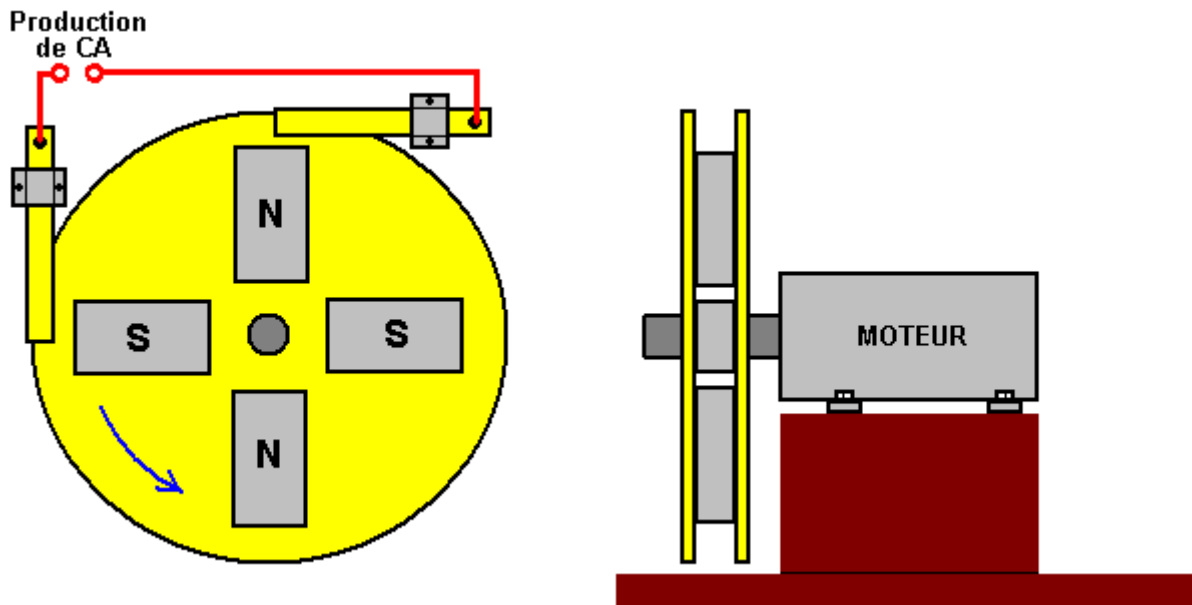
Il pourrait juste être possible de recevoir un artifice travaillant raisonnable en admettant que la production actuelle ne va pas être n'importe quoi comme 1000A. Les brosses de longue vie pourraient être rendues du bar couleur cuivre solide et chargé-printanier contre le disque couleur cuivre dans le mariage aux paires pour que les poussées de brosse opposent l'un à l'autre et ne produisent pas ainsi de charge de travers. Ceux-ci pourraient être faits dans les jeux multiples pour chaque disque, dire quatre ou huit par disque, pour que la résistance électrique efficace entre les brosses et le disque soit réduite et l'attraction actuelle possible a augmenté.

Les brosses multiples semblables pourraient être appliquées au cylindre de puits central. Les disques multiples pourraient alors être montés sur une non-conduction, un puits non-magnétique et leurs brosses télégraphiées en série comme montré, lever la tension de sortie :



### La version CA de Borderland Sciences

Pourtant, quand c'est fait, la brosse traînent est un problème sérieux. En 1987, trois de l'équipe de Science de Pays limitrophes, Michael Know, Peter Lindemann et Chris Carson a fait des expériences avec ce design et a constaté qu'une version beaucoup plus satisfaisante pourrait être produite. Leur version produit le courant alternatif en dents de scie au lieu du courant continu et donc la production pourrait être nourrie directement dans un transformateur augmente. Leur design a quatre aimants ferrite collés entre deux disques en métal et pour la force mécanique supplémentaire, la blessure métallique couleur cuivre autour des bords extérieurs des aimants pour prévenir des aimants volant vers l'extérieur si l'obligation de colle devrait échouer. Leur arrangement y ressemble :



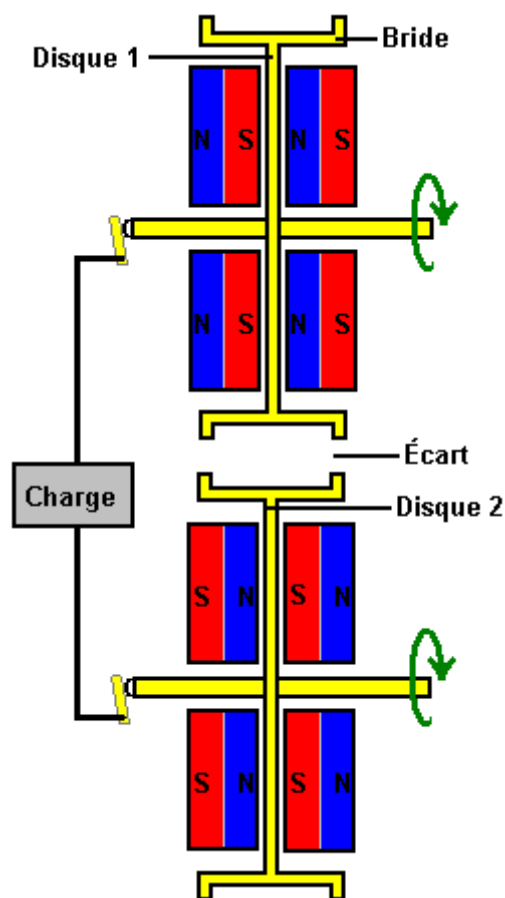
Cela a l'air de contredire " les lois " d'électricité conventionnelle comme il y a un court-circuit de résistance très bas directement à travers les brosses qui ramassent la production de voltage de courant alternatif. Le courant de production d'un petit prototype a été estimé à 100 ampères. La fréquence du courant alternatif est directement proportionnelle à la vitesse de puits du moteur, **mais** la tension de sortie était presque indépendante de la vitesse de puits du moteur, en augmentant seulement très légèrement avec la beaucoup plus grande vitesse. Il a été aussi constaté que le putting des brosses à

90 degrés à part sur le puits en métal du moteur a donné la même production malgré les contacts se touchant presque. Ce design a l'air d'avoir le potentiel considérable pour la construction dans une plus grande grandeur et une enquête de plus.

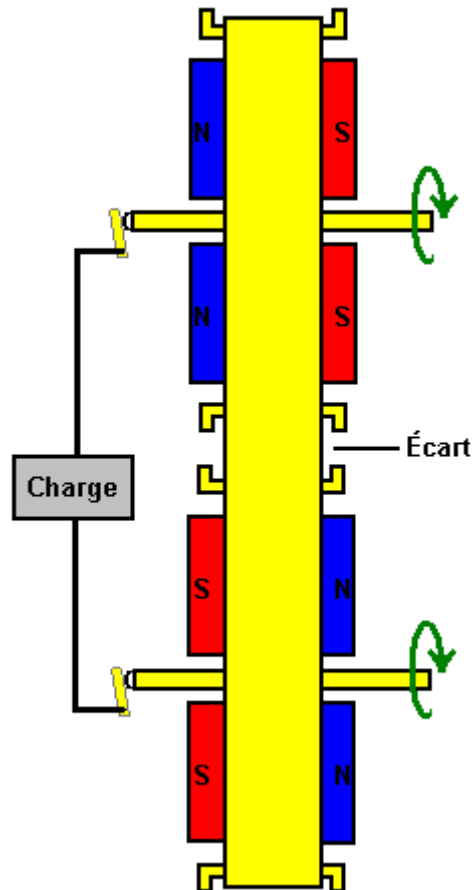
Pendant que l'opération de ces artifices semble impossible à première vue, il doit être compris que le cuivre a quelques caractéristiques très inhabituelles en communiquant avec les champs magnétiques. Il peut être vu qu'un cylindre couleur cuivre tournant exerce une grande force de travers sur un aimant permanent placé près de cela. Cela n'arrive pas avec les cylindres tournants faits d'autres métaux.

**Nikola Tesla** a 1831 conception de Faraday en outre que l'on peut voir de son brevet US 1889 406 968 . Il a fait remarquer que pour obtenir toute sorte de puissance utile de l'appareil aurait besoin d'un disque de cuivre de très grand diamètre, ou un disque qui est filé très rapidement. Un disque de cuivre grande serait une taille gênant, et un taux élevé de rotation, il est très difficile d'obtenir un bon contact glissant, de longue durée sur le bord extérieur du disque. Il a également indiqué que le courant coulait de l'arbre vers le bord extérieur si le champ magnétique traversant le disque était dans un sens, mais, si la direction du champ magnétique était inversée, puis le passage du courant serait partir du bord extérieur vers l'intérieur à l'arbre. Le même changement de direction du flux de courant se produit également si la direction de rotation du disque est inversé.

L'utilisation de ces faits et beaucoup d'ingéniosité, Tesla a proposé un arrangement où la puissance au décollage est de l'axe seul, à l'aide de deux disques de cuivre séparées et les champs magnétiques qui se déplaçaient dans des directions opposées. Cette disposition présente l'avantage d'avoir une tension de sortie qui est la somme des deux tensions distinctes. Ce concept de base utilise quatre aimants en forme d'anneau et deux disques de cuivre, de laiton ou de fer. Les deux disques sont donnés une large bride, comme illustré ici :



Le circuit présenté ici est rompu par l'écart entre les disques et Tesla traitée que, en utilisant une courroie métallique flexible reliant les deux disques ensemble :



Bien qu'il soit possible d'utiliser la courroie pour entraîner l'un des disques, Tesla n'utilisait pas ce procédé. La ceinture surmonte la nécessité d'un contact glissant sur le bord extérieur des disques et si les deux contacts glissants sont les essieux qui est un endroit facile d'avoir un contact glissant. Tesla montre le contact contre l'extrémité des axes que c'est seulement un mouvement de rotation par rapport au contact fixe, mais même si le contact appuyé contre la face externe de l'essieu, le mouvement de coulissement serait encore relativement lente. En dépit de cette conception intelligente de Tesla, je n'ai jamais entendu parler de quelqu'un construction de ce style de générateur en dépit des grands courants qui peuvent en découler.

Un développeur qui préfère garder l'anonymat, dit " Pour les personnes qui ont un intérêt dans les générateurs homopolaires du type expérimenté par Tewari, Trombly-Kahn, DePalma et d'autres : "

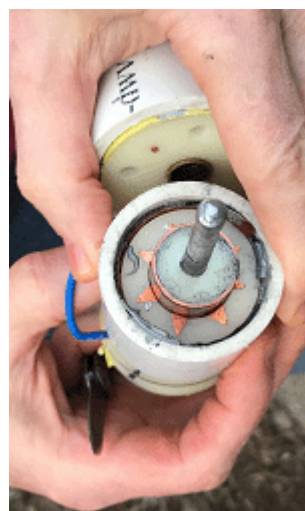
Et s'il y avait une autre configuration à l'ingénierie d'un générateur homopolaire que la méthode standard d'exécution d'un champ magnétique parallèle à un arbre tournant et à travers un disque tournant? Bien que quelqu'un ait pu formuler ce type alternatif de générateur homopolaire, je n'ai jamais lu et je ne connais personne ayant émis cette idée ni construit un tel générateur homopolaire mentionné ci-dessous. Les informations de conception ci-dessous sont des informations sur le domaine public et toute personne est donc libre de construire un appareil et / ou d'utiliser ces informations comme elle le souhaite sans exiger de redevances. En principe, il n'est pas plus complexe que le modèle de Faraday.

Ayant étudié les dispositifs mentionnés ci-dessus par Tewari et de Palma et compris quelques-uns de leurs défauts, je me suis demandé pourquoi cela se produisait en ce moment (depuis l'avènement des aimants en néodyme qui n'étaient pas disponibles à leur époque ) personne n'a envisagé leur utilisation dans une autre configuration. On peut avoir des aimants en néodyme dans ce qu'on appelle des " aimants d'arc ". Ces aimants sont conçus pour être montés sur des tambours ou des cylindres pour servir de pôles sur un rotor dans un moteur ou un générateur. Le dynamo de Faraday ou générateur homopolaire standard a été fait de telle sorte que le champ magnétique soit parallèle à l'axe de rotation à travers un disque tournant et conducteur. Avec les aimants d'arc, nous pouvons les monter de sorte que le champ soit maintenant perpendiculaire à l'essieu, autrement dit sur un tambour circulaire autour de l'essieu avec un champ magnétique dirigé vers l'extérieur et l'autre vers l'essieu. Supposons que le



Pour ceux qui ne connaissent pas cette forme de générateur homopolaire, la raison de la rotation du conducteur avec le champ est de surmonter l'effet de la force contre-électromotrice du générateur ou de contourner l'effet indésirable de la loi de Lenz.

Alors que je n'ai pas les machines-outils pour faire un bon générateur homopolaire, j'ai pu fabriquer à la main des pièces que j'ai assemblées dans un générateur de preuve de concept. J'ai été en mesure de prouver à ma satisfaction que ce type de générateur homopolaire tubulaire fonctionne mais je ne peux pas dire à quel point. J'ai des raisons de penser que cela devrait être une méthode tout aussi valable que le Faraday Dynamo standard. N'importe qui avec les outils est libre de faire le sien. Je voudrais apprendre le résultat de votre travail. Voici quelques photos de ma construction :



Le constructeur déclare qu'à son avis, la tension sera augmentée si l'appareil est construit avec un cylindre plus long contenant plus d'aimants, et ainsi les brosses coulissantes qui enlèvent le courant de sortie sont plus éloignées. Il est également d'avis que si le diamètre de l'appareil est augmenté, la tension de sortie sera également augmentée. Il n'a ni l'équipement ni les moyens financiers nécessaires pour le développer, mais il vous invite à construire ce design et à pousser le design plus loin.

À mon avis, il devrait être possible d'utiliser des aimants rectangulaires ordinaires positionnés de sorte qu'ils touchent le long de leurs extrémités internes et présentent un léger écart sur la face supérieure tout au long de leur longueur. Il devrait être possible de les monter solidement sur un cylindre non magnétique avant d'envelopper la feuille de cuivre autour d'eux pour former le cylindre de cuivre de l'appareil.

Patrick Kelly

<http://www.free-energy-info.tuks.nl>

<http://www.free-energy-info.com>

<http://www.free-energy-info.co.uk>

<http://www.free-energy-devices.com>

engpjk (at symbol) gmail (dot) com