

## Perpetuum mobile Struski

15/01/2011 20:19 by Andrzej\_Struski

Â Â Â Â Â Â

### PERPETUUM MOBILE

**Perpetuum mobile** (z łac. wiecznie ruchome) – hipotetyczna maszyna, której zasada działania, wbrew znanym prawom fizyki, umożliwiałaby jej pracę w nieskończoność. Próby zbudowania perpetuum mobile podejmowane były już w XIII wieku a szczególne zainteresowanie tej koncepcji przypadło na wiek XVI i XVII.

Prace podejmowane przed XIX wiekiem mogły być uznane za próby rozwoju koncepcji naukowych, które nie zostały potwierdzone.

**Perpetuum mobile odnosi się do idei nieustannego działania izolowanego urządzenia mechanicznego lub innego układu zamkniętego, działającego bez podtrzymującego źródła energii i bez dostarczenia energii. Idea maszyny, która po zbudowaniu i uruchomieniu mogłaby działać wiecznie bez dostarczenia jej paliwa czy jakiegokolwiek energii, od wieków stanowi kuszącą i nieuchwytną marzenie ludzkości.**

Według dzisiejszej wiedzy konstrukcje tego typu są niemożliwe i podejmowane obecnie próby są uznawane za pseudonaukę. Grono amatorów konstruktorów podejmuje tego typu próby, niekiedy twierdząc nawet, że opracowali udane konstrukcje oparte o nowe nieznaną ideę lub niepotwierdzone zjawiska i nieznaną źródła energii. Ruch ten jest czynnikiem ruchu wolnej energii.

Mimo sprzeczności działania takiej maszyny z prawami fizyki, rozważania z pogranicza fantastyki są bardzo silnym bodźcem dla nowych pomysłów. Podważana jest także prawdziwość II zasady termodynamiki.

### Perpetuum mobile I rodzaju

Perpetuum mobile pierwszego rodzaju, to hipotetyczna maszyna, która wytwarza więcej energii niż sama zużywa, tj. wykonuje pracę bez pobierania energii z zewnątrz lub praca wykonywana przez nią jest większa od pobieranej energii. Miałyby to być samonapędzający się mechanizm. Do miana perpetuum mobile pretendowały liczne konstrukcje - początkowo mechaniczne, a gdy zapoczątkowano konstrukcje silników cieplnych, podejmowano próby konstruowania maszyn opartych o przemiany gazowe.

### Perpetuum mobile II rodzaju

Perpetuum mobile drugiego rodzaju, to cykliczna maszyna, która zamienia energię ciepłą na pracę mechaniczną bez wzrostu całkowitej entropii. Taką maszyną byłby np. silnik cieplny, pobierający ciepło z otoczenia, które następnie zamieniane byłoby w pracę. Silnik taki nie oddawałby ciepła do otoczenia, a jego sprawność wynosiłaby 100%.

Działanie tego typu maszyny nie przeczyłoby zasadzie zachowania energii (czyli równocześnie I zasadzie termodynamiki), ale byłoby niezgodne z drugą zasadą termodynamiki.

[http://pl.wikipedia.org/wiki/Perpetuum\\_mobile](http://pl.wikipedia.org/wiki/Perpetuum_mobile)

Geniusz Ludzkiego Umysłu

## PERPETUM MOBILE - NAPĄSD GRAWITACYJNY KOŁA WYNALEZCÓW ANDRZEJA I MAGDALENY STRUSKICH

Napąd Grawitacyjny Koła jest wynalazkiem zgłoszonym w UPRP którego zasada działania, wbrew znanym prawom fizyki - raczej mechaniki umożliwiwia pracę urządzenia w nieskończoność i działania bez dostarczenia energii z zewnątrz

Wynaleziony mechanizm dysponuje takim potencjałem mocy, że powinien mieć zamontowany hamulec lub blokadę obrotów na czas budowy, konserwacji czy remontu.

Zgłoszenie patentowe w Urzędzie Patentowym Rzeczypospolitej Polskiej, pod nr, P.393474 tytuł wynalazku, „NAPĄSD GRAWITACYJNY KOŁA” autorzy Andrzej i Magdalena Struscy.

Ten schematyczny rysunek obrazuje istotę wykorzystania dźwigni przegubowych, jako ramion, które pozwalają na automatyczne zmiany dźwigni przekazując moc uzyskiwaną z siły ciężkości w układzie napędu koła, lub osi. Ramię obciążone na swym najdalej zamontowanym czonie, pozwala na przemieszczenie tego ciężarka w różnej odległości od osi podczas jednego obrotu mechanizmu. Opadając pod wpływem przyciągania rozciąga ramię tworzy większą siłę, niż ramię znajdujące się po drugiej stronie osi, które dzięki odpowiedniej konstrukcji przegubów pod wpływem tego samego przyciągania grawitacyjnego zwija siłą momentem bliżej osi.

Zasada działania mechanizmu, pokazana na tym schematycznym rysunku, nie obrazuje wszystkich możliwych sposobów zamontowania ramion ani ich różnorodnych konstrukcji. Jeżeli poszczególne ramiona zamontowane będą na osi w ten sposób, że każde kolejne jest przesunięte i jego konstrukcja nie posiada kontaktu z konstrukcją sąsiada, wówczas można uzyskać maksymalne przybliżenie ciężarka do osi po stronie utraty mocy. Taki sposób instalacji ramion pozwoli uzyskać maksymalną różnicę w dźwigni i zwiększy sprawność mechanizmu. Dodatkowym czynnikiem wspomagającym korzystne położenie ciężarka po stronie utraty mocy, będzie magnes zamontowany na osi, który z niewielką siłą przyciągania zmieni położenie ciężarka, w szczególności w tym miejscu bezwładnie.

Dla zwiększenia elastyczności pracy w przegubach powinny być zamontowane zderzaki tłumiące drgania i wibracje w trakcie rozwijania siły ramienia. Samo rozwijanie powinno być wspomagane mechanizmami rozprężającymi, które przyspiesza czas rozwijania siły ramienia do jego pełnego zasięgu. Ta kwestia techniczna

posiada wpływ na osiągnięcie drogi pracy ciążarka po stronie uzyskiwania mocy z siły przyciągania grawitacyjnego. Mechanizmy umożliwiające i wspomagające rozwijanie, korzystnie mogą być wyposażone w magnesy stałe. Tak wyposażona konstrukcja będzie siłą charakteryzowana dalszymi trwałościami pracy i ograniczeniem uciążliwej głośności.

W Napęd grawitacyjny opracowaliśmy w momencie potrzeby. Opatentowany przez nas wiatrak na podstawie obrotowej, cechuje taka konstrukcja turbiny, gdzie jej opłaty są rozmieszczone tylko na obwodzie.

<http://www.andrzejstruski.com/index.php?page=news&op=readNews&id=10&title=Elektrownia-wiatrowa-na-podstawie-obrotowej-lub-plywajacej>

Pomyślam, że warto by było zastosować do takiej turbiny dodatkowy napęd, który będzie obracał w czasie, gdy nie wieje wiatr. Koło w takim rodzaju turbiny może a nawet powinno posiadać duży ciężar, który będzie wpływał na bezwładność mechanizmu w trakcie pracy. Na takiej masie dodatkowe ciężarki zamontowane na obrzeżu będą koło wprawiały w ruch (wystarczająco elastyczny podczas zmiany ich położenia), pod warunkiem, że po przeciwnej stronie osi będzie mogły samoczynnie się do niej zbliżyć. Niewiele czasu będzie nam potrzebne do wymyślenia dźwigni przegubowych. W efekcie powstał pomysł na mechanizm, który spełni istotną maszynę działającą pod wpływem siły grawitacyjnej, czyli perpetuum mobile.

## Dodatkowa wyjaśniająca informacja

Ze względu na cechy samego terminu perpetuum mobile postanowiliśmy dodać informacje uzupełniające naszego rozwiązania czyniąc to po to wyjaśnić w sposób jasny jakie mogą być w ocenach czytających i zainteresowanych.

Informacje na temat perpetuum mobile, które są publikowane przedstawiają rysunek opis widocznego na rysunku urządzenia. W stosunku do naszego rozwiązania chcę poszerzyć informacje zawarte w technicznym opisie, które mogą być: jasne.

Zgłoszenie wynalazku to jego opis, który musi precyzyjnie ujmować istotną rzecz, natomiast rysunek jest tylko formą pomocniczą.

Nasz wynalazek najcenniejszą swoją cechą techniczną jak jesteśmy przekonani tak, że przeważy problemy związane z istotą perpetuum mobile ma przedstawioną tylko w opisie, nie jest ona widoczna na rysunku. Cecha ta jest ujęta w słowach zawartych w treści artykułu:

"Zasada działania mechanizmu, pokazana na tym schematycznym rysunku, nie obrazuje wszystkich możliwych sposobów zamontowania ramion ani ich różnorodnych konstrukcji."

Jeżeli poszczególne ramiona zamontowane będą na osi w ten sposób, że każde kolejne jest przesunięte i jego konstrukcja nie posiada kontaktu z konstrukcją sąsiada, wówczas można uzyskać maksymalne przybliżenie ciężarka do osi po stronie utraty mocy. Taki sposób instalacji ramion pozwoli uzyskać maksymalną różnicę w dźwigni i zwiększy sprawność mechanizmu. Dodatkowym czynnikiem wspomagającym korzystne położenie ciężarka po stronie utraty mocy, będzie magnes zamontowany na osi, który z niewielką siłą przyciągania zmieni położenie ciężarka, w szczególności w tym miejscu bezwładnie.

Szerzej niż kwestia techniczną przedstawiam, powiem, że nasza konstrukcja z szeregu przegubowych ramion, wcale nie musi być zamontowana na tarczy koła, które ma ona napędzać i tym samym spełnia zasadę perpetuum mobile.

Zespół ramion, niezależnie od tego, ile ich jest zastosowanych, (czym więcej tym lepiej), jest montowany na osi po dwie w jednej paśmie. Tworzą one spiralny zbiór dowolnej długości. Takie zamontowanie ramion pozwala w maksymalny sposób skrócić dźwignię po stronie utraty mocy. W związku z takim skróceniem ramienia-dźwigni, uzyskamy maksymalną sprawność urządzenia a ilość par ramion na osi, będzie powielała jego moc.

Tego rozwiązania technicznego, które jest najważniejsze w naszym wynalazku nie widać na schematycznym rysunku, jest ono opisane w tekście wyjaśniającym zasady budowy konstrukcji, jednak ten opis może być zbyt skromny i mało czytelny, dlatego dodajmy to uzupełnienie.

Andrzej i Magdalena Struscy.  
Patenty

Odpowiedzi w związku z pytaniami dotyczącymi perpetum mobile  
Źródło: wolnedia.net

MAS 23.01.2011 15:10 W świetle komentarzy dotyczących naszego rozwiązania uprzejmie proszę wszystkich zainteresowanych o bardzo uważne przeczytanie treści opisującej budowę tego urządzenia. Zgłoszenie wynalazku przyjmowane jest na podstawie opisu a nie rysunku jest on jedynie elementem dodatkowym – schematycznym pokazaniem konstrukcji.

Sam termin –schematyczny– musi nie przekazuje precyzji – rysunek jest tylko pomocniczym elementem opisu konstrukcji. Istota naszego rozwiązania jest zawarta w opisie. Można tylko dodać, że ta istota ukazuje konstrukcję spiralnie zamocowanych par na dowolnie długiej osi. Rysunek ukazuje 3 działające ramiona – wynika to z przyczyny spiralnej budowy ramion. Ramiona są otwarte w tej pozycji jest dlatego że działające odpowiednie mechanizmy wskazane również w opisie. pozdrawiam Magdalena Struska.

MAS 23.01.2011 17:31 odp.do ki-matik

link podany pokazuje podstawowe formy geometryczne, które nie ma możliwości przedstawiania komputerowych animacji. Cały zbiór podstawowych form geometrycznych zbudowana fizycznie wiele lat temu, największym osiągnięciem jest bryła, którą nazwalismy Harfa i Lira.

[http://www.andrzejstruski.com/articles\\_34\\_Bryla-AMAZ.html](http://www.andrzejstruski.com/articles_34_Bryla-AMAZ.html) Właśnie ta baza wiedzy o przestrzeniach geometrycznych zawarta w pamięci pozwoliła na wiele rozwiązań. realista taka polemika jest czysto akademicka, wielu już stosuje niczego nie osiąga, – sukces to nie szukanie problemu – sukces to działanie. –

Jak znajdziemy wykonawcę projektu dowiedzimy, że ta maszyna będzie działała bo szeregowo rozwiązanie par ramion pozwala na prowadzenie ciarki bardzo blisko osi po stronie utraty mocy. Nie ważne jak wielkie są tarcia – różnica w długości dźwigni jest decydująca. Przy takiej różnicy pomiędzy dźwigniami dźwigni jeden pracujący ciarka zrównoważy kilka podnoszonych. Powinniśmy uzyskać duży zapas mocy. Pozdrawiam Magdalena Struska

MAS 23.01.2011 21:29 Ki-matik na stronie bryły są w formie grafiki komputerowej, w najbliższym czasie umieścimy fotografie modeli wykonanych fizycznie (zbiór brył AMAZ posiada ochronę patentową) finalnym efektem tego zbioru jest instrument harfa i Lira, który wydaje 1/4 wieki kurantów – jest to jedyny na świecie taki egzemplarz na go obejrze tu: [http://www.andrzejstruski.com/articles\\_74\\_Instrument-Harfa-i-Lira.html](http://www.andrzejstruski.com/articles_74_Instrument-Harfa-i-Lira.html) realista

to 2/3 ziemia jest kul2± to ju2/3 wiedzieli Aztekowie i nie tylko oni.

Wcz2/3niejsze nasze inne rozwi2/3zanie r2/3wnie2/3 wed2/3ug nauki nie mia2/3o prawa dzia2/3a! i do dzisiejszego dnia matematyka naukowcom si2/3a na nic nie przyda2/3a natomiast rozwi2/3zanie dosta2/3o liczne nagrody a w sk2/3ad komisji wchodzili profesorowie.

Inna sprawa, 2/3e w tej materii zostalismy perfidnie oszukani przez inwestora. Pozdrawiam Magdalena Struska.

MAS 23.01.2011 21:52

Trinollan Tak jak w wi2/3kszo2/3ci prostych rozwi2/3za2/3 to r2/3wnie2/3 powsta2/3o przypadkowo. Po zg2/3oszeniu do UPRP wiatraka cz2/32/3ciowo os2/3oni2/3tego, kt2/3ry ma specyficzne ko2/3o zaistnia2/3a teoretyczna mo2/3liwo2/3! pracy tego ko2/3a gdy nie ma wiatru, w2/3wczas m2/32/3 wpad2/3 na pomys2/3 zastosowania przegubowych d2/31/4wigni montowanych na tarczy takiego ko2/3a w efekcie toku my2/3lenia dotycz2/3cego efektywnego zastosowania d2/31/4wigni przegubowych powsta2/3a istota urz2/3dzenia opartego na spiralnych ramieniach przegubowych, kt2/3re po stronie uzyskiwania mocy s2/3 rozwini2/3te a po stronie tracenia jej zwijaj2/3 si2/3a automatycznie.

Dalszy ciag rozumowania wytworzy2/3 aspekt tej konstrukcji w postaci zamontowania takich d2/31/4wigni na osi. Dla przyk2/3adu teraz je2/3eli komplet d2/31/4wigni zamontowany w postaci tarczowej daje chociazby znikomy zysk mocy to kilka segment2/3w w postaci zbior2/3w spiralnych wytworzy bardzo skuteczn2/3 moc. Przyczyna prosta: na osi rami2/3a ciagnione do g2/3ry nie b2/3adzie si2/3a opiera2/3o na innym ramieniu a wi2/3ac ci2/32/3arek b2/3adzie podnoszony bardzo blisko osi.

Co do rysunku Leonarda da Vinci zapoznalismy si2/3a z nim dopiero podczas pisania artyku2/3u do strony kiedy ju2/3 mieli2/3my przypisany numer zg2/3oszenia wynalazku.

Poza tym ten rysunek, kt2/3ry narysowa2/3 Leonardo r2/3wnie2/3 wskazuje maszyn2/3a prost2/3 a nie wykwit jaki2/3 fantastycznych rozwi2/3za2/3 technicznych. Pozdrawiam Magdalena Struska.

MAS 25.01.2011 13:15

Dodatkowe wyja2/3nienie kwestii technicznych zwi2/3zanych z maszynami, kt2/3rych cechy fizycznego ruchu s2/3 pokazywane na ro2/3nych rysunkach majacych wsp2/3ln2/3 genez2/3a Perpetuum Mobile wszystkie te maszyny, kt2/3re dotycz2/3 u2/3ycia d2/31/4wigni dwuramiennych mog2/3 pracowa2/3; w aspekcie Perpetuum Mobile jednak2/3e niezb2/3nym jest spe2/3nienie zasady du2/3ej r2/32/3nicy pomi2/3dzy ramieniem uzyskuj2/3cym moc a ramieniem trac2/3cym moc. Nasze rozwi2/3zanie dysponuje r2/32/3nic2/3 do zakresu 2.5-krotnej proporcji d2/3u2/3szej d2/31/4wigni pozyskuj2/3cej moc w stosunku do d2/31/4wigni moc trac2/3cej. Taka proporcja m2/3wi ze ci2/32/3arek uzyskuj2/3cy moc r2/3wnowa2/3y 2,5 ci2/32/3arka trac2/3cego moc prosz2/3a por2/3wna2/3! ( wystarczy spojrze2/3! wzrokowo na rysunki innych maszyn)by ocenic te proporcje.

Wi2/3kszo2/3! z pokazywanych maszyn posiada proporcje do 1-krotnej przewagi to jest stanowczo za ma2/3a przewaga by urz2/3dzenie p2/3yennie pracowa2/3o i posiada2/3o zapas mocy na pokonanie tarcia. tak2/3 minimaln2/3 proporcj2/3 jest 1,5-krotnie d2/3u2/3sza dzwignia pracuj2/3ca w stosunku do d2/31/4wigni trac2/3cej moc. Pozdrawiam Magdalena Struska

MAS 25.01.2011 13:25 W 2/3wietle proporcji dxwigni uzyskuj2/3cej moc w stosunku do d2/31/4wigni tracacej moc, kt2/3re dotycz2/3 maszyn pretenduj2/3cych do Perpetuum Mobile najlepsz2/3 proporcja charakteryzuje si2/3a maszyna pana A.J2/3zefczuk. Jednak2/3e konstrukcja toru pokazana na rysunku uniemo2/3liwia prac2/3a tej maszyny. Podnoszenie kulki jak pisze autor (w tym przypadku nie mo2/3e wyst2/3powa2/3! mechanizm z kulk2/3!)w konstrukcji takiego toru bedzie powodowa2/3o : 1.Zbyt d2/3uga drog2/3a ramion trac2/3cych w stosunku do ramion pracujacych.

2.Praktycznie pionowa droga kulki w torze spowoduje opory, kt2/3re zatrzymaj2/3 maszyn2/3a.

3.Zbyt ma2/3a ilo2/3! ramion. W 2/3wietle tych problem2/3w technicznych ta maszyna nie b2/3adzie pracowa2/3a. Pozdrawiam Magdalena Struska 1.2/3.2/3.2/3 Pozdrawiam Magdalena Struska 2/3

MAS 25.01.2011 15:45 realista wskazane w linkach urz2/3dzenia nie wiele maj2/3 wsp2/3lnego z naszym rozwi2/3zaniem.

1. Ramiona w naszym urz2/3dzeniu si2/3a nigdy nie prostuj2/3 to s2/3 ramiona spiralne.

2.Ramiona spiralne pracuj2/3 korzystniej w mechanice d2/31/4wigni, tego jeszcze nikt nie przedstawil2/3 opr2/3cz nas.

Zwrócić uwagę, że na rysunku widoczne są 3 pracujące ramiona a wystarczyłoby dwa aby mechanizm zastosowany na osi chodził.

3. W naszej konstrukcji występują: dźwignia dwustronna i dźwignie jednostronne.

4. Ramiona w naszej konstrukcji dźwigni jednostronne są siłowa osi mając bardzo korzystne przebiegi.

5. Ramiona dwustronne ma bardzo korzystną proporcję. Twierdzisz, że tylko dwa zdanie może wystąpić gdy niedoświadczony obserwator ocenia pracę dźwigni spiralnych. Powyższe kwestie dotyczą budowy tarczowej po raz kolejny przypominam, że istota tego rozwiązania jest zawarta w opisie a nie w rysunku.

Tam parami montowane ramiona na osi nie przeszkadzają sobie wzajemnie i podnoszenie ciężarka do góry może być prowadzone bardzo blisko osi.

Wówczas uzyskujemy co najmniej 2,5 krotna proporcje, wystarczająca do pokonania wszelkich oporów i uzyskania zapasu mocy. Otrzymaliśmy numer zgłoszenia patentowego, który jest tu opublikowany. W Polsce tradycyjnie patent otrzymuje się nie prędzej niż po kilku latach. Pozdrawiam Magdalena Struska

MAS 27.01.2011 20:02 Dźwignia jednostronna, ten szczegół na schematycznym rysunku jest mało widoczny jednak precyzyjnie patrz na mocowanie pierwszego członu każdego ramienia bądź na zauważaj, że opiera on się o zderzak, który jest bardziej oddalony od osi niż mocowanie tego przegubu. W tym miejscu występuje dźwignia jednoramienna. Zastosowanie tej dźwigni pozwala korzystnie przesyłać siły na oś "działa" tak jak ciężar pionowo naciskający na rolkę, która jest zamocowana przegubowo. W momencie odchylenia rolki uzyskuje ona potencjał ruchu.

Dodatkowym handikapem takiego mocowania ramienia jest moment zmiany kierunku jego pracy- wówczas całkowicie uzyskuje uwolnienie z ciężaru na tym ramieniu.

*cyt. "należy pamiętać, że co prawda siła ciężarowa działa pionowo w dół, ale przeciwdziałają jej siły utrzymujące ciężar. więc zarówno ciężar jak i ten najniższy nie działają z pełną siłą (że siła tak niefachowo, a obrazowo wyrażają)."*

W momentach skrajnych dźwigni po stronie uzyskiwania mocy ciężarki dają najmniejszy efekt. W tym aspekcie dźwignia spiralna posiada lepsze wektory i uzyskujemy z niej większą moc.

*cyt. "przecież żwyprostowanie spiralnego ramienia nie nastąpi tak, by środek ciężkości był pionowo nad osią układu, a dopiero po przeważeniu ramienia. więc im bardziej spiralnie tym mniej" .*

Nie istotne jest czy wcześniej czy później, natomiast ramiona spiralne posiada w tej kwestii korzystniejsze cechy niż ramiona proste gdyż ciężar zamocowany na końcu ramienia w ramieniu spiralnym wyżej uzyskuje punkt pracy i utrzymuje go mimo, że środek ramienia minie pionowo w dolnym położeniu. A więc posiada dłuższą drogę pracy.

*cyt. "nawet jeśli ciężarki będą dłużej wciśnięte blisko osi to i tak muszą zostać wciśnięte na odpowiednio tak samo wysokość z której spadają. a dźwignia ma taką właściwość, że co prawda siła potrzebna do przesunięcia ciężaru jest mniejsza, ale te na mniejszą wysokość."*

W tym przypadku bierzemy pod uwagę dźwignie dwustronne i ramiona tracące moc ma identyczna wysokość!

jak rami<sup>3</sup> uzyskujace moc, jedynie ci<sup>3</sup>arek ma inn<sup>3</sup> drog<sup>3</sup>, po stronie trac<sup>3</sup>cej moc o wiele kr<sup>3</sup>tsz<sup>3</sup> w tym samym czasie. Je<sup>3</sup>eli b<sup>3</sup>dzie przechodzi<sup>3</sup> bardzo blisko osi to proporcja si<sup>3</sup> jest na korzy<sup>3</sup> ramienia pracuj<sup>3</sup>cego. W przypadku naszego rozwiazania dwu i p<sup>3</sup> krotna proporcja jest osi<sup>3</sup>galna. Je<sup>3</sup>li nawet na podniesienie ci<sup>3</sup>arka mechanizm zu<sup>3</sup>yje dwukrotn<sup>3</sup> przewag<sup>3</sup> d<sup>3</sup>wigni ( co jest ma<sup>3</sup>o prawdopodobne ) i tak pozostanie nam jeszcze 0,5 proporcji jako czysty zysk. W mechani<sup>3</sup>mie spiralnym gdzie na osi zamontowany jest dowolny szereg par suma tych niewielkich uzysk<sup>3</sup>w wolnej mocy daje skuteczn<sup>3</sup> prac<sup>3</sup> Perpetuum Mobile.

*cyt.â€• wiem, czyta<sup>3</sup>em to ju<sup>3</sup>, <sup>3</sup>e szkic to tylko szkic a opis jest najwa<sup>3</sup>niejszy. ale on niczego nie t<sup>3</sup>umaczy i nie odkrywa <sup>3</sup>adnych nowych mo<sup>3</sup>liwo<sup>3</sup>ci. nie b<sup>3</sup>dzie niestety <sup>3</sup>adnego zapasu mocy. no, ale niejednemu na nazwisko Kolumb ;)â€•!*

W poprzedniej odpowiedzi wykazali<sup>3</sup>my w budowie maszyny zdolno<sup>3</sup> uzyskiwania wolnej mocy, przedstawili<sup>3</sup>my tylko jedn<sup>3</sup> piat<sup>3</sup> cz<sup>3</sup> proporcjonalnej przewagi jako woln<sup>3</sup> moc, a wi<sup>3</sup>c cztery cz<sup>3</sup> przewagi to wystarczaj<sup>3</sup>ca ilo<sup>3</sup> na zr<sup>3</sup>wnowa<sup>3</sup>enie r<sup>3</sup>nych opor<sup>3</sup>w po stronie utraty mocy.

Prosz<sup>3</sup> zwr<sup>3</sup>ci<sup>3</sup> uwag<sup>3</sup>, <sup>3</sup>e przy proporcji zero mechanizm zachowywa<sup>3</sup> by si<sup>3</sup> bezw<sup>3</sup>adnie nie wykazywa<sup>3</sup> by ani zysku ani straty mo<sup>3</sup>na by wprawi<sup>3</sup> go w ruch zastosowaniem minimalnej dodatkowej mocy wielokrotnie mniejszej od mo<sup>3</sup>liwo<sup>3</sup>ci osi<sup>3</sup>g<sup>3</sup>w ci<sup>3</sup>arka.

Oczywi<sup>3</sup>cie ta sytuacja wyst<sup>3</sup>pi<sup>3</sup>a by gdyby ramiona by<sup>3</sup> sztywne. Dlatego <sup>3</sup>e ramiona s<sup>3</sup> przegubowe zak<sup>3</sup>adamy, <sup>3</sup>e dwukrotny potencja<sup>3</sup> ci<sup>3</sup>arka zr<sup>3</sup>wnowa<sup>3</sup> i wszelkie utraty mocy a jego po<sup>3</sup>owa potencja<sup>3</sup>u b<sup>3</sup>dzie moc<sup>3</sup> woln<sup>3</sup>.

Przy dw<sup>3</sup>ch parach ramion b<sup>3</sup>dzie to potencja<sup>3</sup> 1 ci<sup>3</sup>arka a przy 20 parach ramion potencja<sup>3</sup> 10 ci<sup>3</sup>ark<sup>3</sup>w. Mechanizm tak zbudowany niewatpliwie spe<sup>3</sup>nia<sup>3</sup> b<sup>3</sup>dzie cechy Perpetuum Mobile.

Pozdrawiam Magdalena Struska

Andrzej Struski.

MAS 28.01.2011 18:06 *realista cyt.â€• realta â€• d<sup>3</sup>wigniaâ€• s<sup>3</sup>u<sup>3</sup> i jedynie zahamowaniu wychylanego ramienia. jest ona bez znaczenia w tej konstrukcji, bo wbrew temu co piszecie istotne jest tutaj czy wyprostowanie ramienia nast<sup>3</sup>puje wcze<sup>3</sup>niej czy p<sup>3</sup>niej. i naprawd<sup>3</sup> bez znaczenia jest tutaj kszt<sup>3</sup> ramion. praca bo obu stronach d<sup>3</sup>wigni b<sup>3</sup>dzie taka sama bez wzgl<sup>3</sup>adu na zastosowane kszt<sup>3</sup>ty. mylicie si<sup>3</sup> pisz<sup>3</sup>c o mniejszej drodze i p<sup>3</sup>yn<sup>3</sup>cych z tego korzy<sup>3</sup>ciach.â€•*

Nie zachamowaniu tylko s<sup>3</sup>u<sup>3</sup> do podparcia, a punkt podparcia ramienia oddalony od punktu jego mocowania tworzy automatycznie d<sup>3</sup>wigni<sup>3</sup>. Stosunek d<sup>3</sup>ugo<sup>3</sup>ci cz<sup>3</sup> od mocowania do podparcia do cz<sup>3</sup> za podparciem jest proporcj<sup>3</sup> d<sup>3</sup>wigni jednoramiennej podobn<sup>3</sup> zasad<sup>3</sup> w osi grawitacji posiada <sup>3</sup>yroskop.

Jak by nie patrz<sup>3</sup>c ten typ mocowania ramienia musi spowodowa<sup>3</sup> wystapienie dodatkowych efekt<sup>3</sup>w, nie spowodowa<sup>3</sup> by ich tylko w<sup>3</sup>wczas gdyby ca<sup>3</sup>y zbi<sup>3</sup>r nie by<sup>3</sup> w ruchu.

W ramieniu spiralnym wyprostowanie nigdy nie wyst<sup>3</sup>puje, a ci<sup>3</sup>arek punkt oparcia w stosunku do pierwszego cz<sup>3</sup>onu ( pierwszy cz<sup>3</sup>on wskazuje po<sup>3</sup>o<sup>3</sup>enie d<sup>3</sup>wigni prostej ) uzyskuje pr<sup>3</sup>dziej ni<sup>3</sup> ci<sup>3</sup>arek na ramieniu prostym tym samym automatycznie osi<sup>3</sup>ga d<sup>3</sup>u<sup>3</sup>sz<sup>3</sup> drog<sup>3</sup> pracy.

â€• W zwi<sup>3</sup>zku z tym du<sup>3</sup>e znaczenie ma kszt<sup>3</sup> ramion.

Praca d<sup>3</sup>wigni spiralnej w obszarze utraty mocy jest korzystniejsza w stosunku do d<sup>3</sup>wigni prostej w zwi<sup>3</sup>zku ze sam<sup>3</sup> konstrukcj<sup>3</sup> przegub<sup>3</sup>w jakie mo<sup>3</sup>na zastosowa<sup>3</sup> do obu d<sup>3</sup>wigni, by d<sup>3</sup>wignia prosta mog<sup>3</sup>a zwin<sup>3</sup>! si<sup>3</sup> a<sup>3</sup> do osi, jej przeguby musz<sup>3</sup> mie<sup>3</sup>! wi<sup>3</sup>kszy zakres pracy mechanicznej a to z kolei przed<sup>3</sup>u<sup>3</sup>a czas rozwijania jej po stronie pozyskiwania mocy co skutkuje dodatkow<sup>3</sup> utrat<sup>3</sup> cz<sup>3</sup> drogi pracy.

# Andrzej Struski

<http://www.andrzejstruski.com>

---

Â Natomiast spiralna zwinie siã do samej osi a przeguby jej nie musz± wykonywaã! tak d³ugiej pracy mechanicznej jak w ¼wigni prostej tym samym odbojniki przegub³w prãdziej odbij± kolejne czlony i ¼wignia szybciej siã rozwinie.

Â Pozdrawiam Magdalena Struska  
Andrzej Struski.