

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 tą koncepcją 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

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 przez trwałość pracy i ograniczeniem uciążliwości głośności.

W ramach projektu grawitacyjny opracowaliśmy w momencie potrzeby. Opatentowany przez nas wiatrak na podstawie obrotowej, cechuje taka konstrukcja turbiny, gdzie jej śruby 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>

Pomyślamy, 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 rolę maszyny działającej 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 pomocne.

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 kwestię techniczną przedstawiamy, powiem, że nasza konstrukcja zbudowana 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 skręcić dźwignię po stronie utraty mocy. W związku z takim skręceniem 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
Struski: 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– mówi i 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 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 osiągając, – sukces to nie szukanie problemu w sukces to działanie. –

Jak znajdziemy wykonawcę projektu dowiedzimy, że ta maszyna będzie działała bo szeregowo rozwiązanie par ramion pozwala na prowadzenie ciężkiej arki 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 ciężarek 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 realista

to \hat{z} i ziemia jest kul \pm to ju \hat{z} wiedzieli Aztekowie i nie tylko oni.

Wcze \hat{z} niejsze nasze inne rozwi \pm zanie r \hat{z} wnie \hat{z} wed \hat{z} ug nauki nie mia \hat{z} o prawa dzia \hat{z} a \hat{z} i do dzisiejszego dnia matematyka naukowcom si \hat{z} na nic nie przyda \hat{z} natomiast rozwi \pm zanie dosta \hat{z} o liczne nagrody a w sk \hat{z} ad komisji wchodzili profesorowie.

Inna sprawa, \hat{z} i w tej materii zostalismy perfidnie oszukani przez inwestora. Pozdrawiam Magdalena Struska.

MAS 23.01.2011 21:52

Trinollan Tak jak w wi \hat{z} kszo \hat{z} ci prostych rozwi \pm za \hat{z} to r \hat{z} wnie \hat{z} powsta \hat{z} o przypadkowo. Po zg \hat{z} oszeniu do UPRP wiatraka cz \hat{z} ciowo os \hat{z} oni \hat{z} tego, kt \hat{z} ry ma specyficzne ko \hat{z} o zaistnia \hat{z} a teoretyczna mo \hat{z} liwo \hat{z} ! pracy tego ko \hat{z} a gdy nie ma wiatru, w \hat{z} wczas m \hat{z} wpad \hat{z} na pomys \hat{z} zastosowania przegubowych d \hat{z} wigni montowanych na tarczy takiego ko \hat{z} a w efekcie toku my \hat{z} lenia dotycz \hat{z} cego efektywnego zastosowania d \hat{z} wigni przegubowych powsta \hat{z} a istota urz \hat{z} dzenia opartego na spiralnych ramieniach przegubowych, kt \hat{z} re po stronie uzyskiwania mocy s \hat{z} rozwini \hat{z} te a po stronie tracenia jej zwijaj \hat{z} si \hat{z} automatycznie.

Dalszy ciag rozumowania wytworzy \hat{z} aspekt tej konstrukcji w postaci zamontowania takich d \hat{z} wigni na osi. Dla przyk \hat{z} adu teraz je \hat{z} li komplet d \hat{z} wigni zamontowany w postaci tarczowej daje chociazby znikomy zysk mocy to kilka segment \hat{z} w postaci zbior \hat{z} w spiralnych wytworzy bardzo skuteczn \hat{z} moc. Przyczyna prosta: na osi rami \hat{z} ciagnione do g \hat{z} ry nie b \hat{z} dzie si \hat{z} opiera \hat{z} o na innym ramieniu a wi \hat{z} ac ci \hat{z} arek b \hat{z} dzie podnoszony bardzo blisko osi.

Co do rysunku Leonarda da Vinci zapoznalismy si \hat{z} z nim dopiero podczas pisania artyku \hat{z} u do strony kiedy ju \hat{z} mielismy przypisany numer zg \hat{z} oszenia wynalazku.

Poza tym ten rysunek, kt \hat{z} ry narysowa \hat{z} Leonardo r \hat{z} wnie \hat{z} wskazuje maszyn \hat{z} prost \hat{z} a nie wykwit jaki \hat{z} fantastycznych rozwi \pm za \hat{z} technicznych. Pozdrawiam Magdalena Struska.

MAS 25.01.2011 13:15

Dodatkowe wyja \hat{z} nienie kwestii technicznych zwi \pm zanych z maszynami, kt \hat{z} rych cechy fizycznego ruchu s \hat{z} pokazywane na ro \hat{z} nych rysunkach majacych wsp \hat{z} ln \hat{z} genez \hat{z} Perpetuum Mobile wszystkie te maszyny, kt \hat{z} re dotycz \hat{z} u \hat{z} ycia d \hat{z} wigni dwuramiennych mog \hat{z} pracowa \hat{z} ; w aspekcie Perpetuum Mobile jednak \hat{z} i niezba \hat{z} dnym jest spe \hat{z} nienie zasady du \hat{z} ej r \hat{z} nicz \hat{z} pomi \hat{z} adzy ramieniem uzyskuj \hat{z} cym moc a ramieniem trac \hat{z} cym moc. Nasze rozwi \pm zanie dysponuje r \hat{z} nicz \hat{z} do zakresu 2.5-krotnej proporcji d \hat{z} wigni pozyskuj \hat{z} cej moc w stosunku do d \hat{z} wigni moc trac \hat{z} cej. Taka proporcja m \hat{z} wi ze ci \hat{z} arek uzyskuj \hat{z} cych moc r \hat{z} wnowa \hat{z} ly 2,5 ci \hat{z} arka trac \hat{z} cego moc prosz \hat{z} por \hat{z} wna \hat{z} ! (wystarczy spojrze \hat{z} ! wzrokowo na rysunki innych maszyn)by ocenic te proporcje.

Wi \hat{z} kszo \hat{z} ! z pokazywanych maszyn posiada proporcje do 1-krotnej przewagi to jest stanowczo za ma \hat{z} a przewaga by urzedzenie p \hat{z} yennie pracowa \hat{z} o i posiada \hat{z} o zapas mocy na pokonanie tarcia. tak \hat{z} minimaln \hat{z} proporcj \hat{z} jest 1,5-krotnie d \hat{z} sza dzwignia pracuj \hat{z} ca w stosunku do d \hat{z} wigni trac \hat{z} cej moc. Pozdrawiam Magdalena Struska

MAS 25.01.2011 13:25 W \hat{z} wietle proporcji dxwigni uzyskuj \hat{z} cej moc w stosunku do d \hat{z} wigni tracacej moc, kt \hat{z} re dotycz \hat{z} maszyn pretenduj \hat{z} cych do Perpetuum Mobile najlepsz \hat{z} proporcja charakteryzuje si \hat{z} maszyna pana A.J \hat{z} efczuk. Jednak \hat{z} konstrukcja toru pokazana na rysunku uniemo \hat{z} liwia prac \hat{z} tej maszyny. Podnoszenie kulki jak pisze autor (w tym przypadku nie mo \hat{z} e wyst \hat{z} apowa \hat{z} ! mechanizm z kulka \hat{z} !)w konstrukcji takiego toru bedzie powodowa \hat{z} o : 1.Zbyt d \hat{z} uga drog \hat{z} ramion trac \hat{z} cych w stosunku do ramion pracujacych.

2.Praktycznie pionowa droga kulki w torze spowoduje opory, kt \hat{z} re zatrzymaj \hat{z} maszyn \hat{z} .

3.Zbyt ma \hat{z} a ilo \hat{z} ! ramion. W \hat{z} wietle tych problem \hat{z} w technicznych ta maszyna nie b \hat{z} dzie pracowa \hat{z} a. Pozdrawiam Magdalena Struska 1. \hat{z} \hat{z} \hat{z} Pozdrawiam Magdalena Struska \hat{z}

MAS 25.01.2011 15:45 realista wskazane w linkach urz \hat{z} dzenia nie wiele maj \hat{z} wsp \hat{z} lnego z naszym rozwi \pm zaniem.

1. Ramiona w naszym urz \hat{z} dzeniu si \hat{z} nigdy nie prostuj \hat{z} to s \hat{z} ramiona spiralne.

2.Ramiona spiralne pracuj \hat{z} korzystniej w mechanice d \hat{z} wigni, tego jeszcze nikt nie przedstawia \hat{z} opr \hat{z} cz 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 przełożenie.

5. Ramiona dwustronne ma bardzo korzystną proporcję. Twierdzisz, że tylko dwa zwiększenie 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 przenosić 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 całość zespołu uzyskuje uwolnienie z ciążących na tym ramieniu.

cyt. "należy pamiętać, że co prawda siła ciążąca 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 ciężarki kości by pionowo nad osią układa, a dopiero po przeważeniu ramienia. więc im bardziej spiralnie tym prężniej" •

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 rami³ uzyskujace moc, jedynie ci³arek ma inn³ drog³, po stronie trac³cej moc o wiele kr³tsz³ w tym samym czasie. Je³eli b³dzie przechodzi³ bardzo blisko osi to proporcja si³ jest na korzy³ ramienia pracuj³cego. W przypadku naszego rozwiazania dwu i p³ krotna proporcja jest osi³galna. Je³li nawet na podniesienie ci³arka mechanizm zu³yje dwukrotn³ przewag³ d³wigni (co jest ma³o prawdopodobne) i tak pozostanie nam jeszcze 0,5 proporcji jako czysty zysk. W mechani³mie spiralnym gdzie na osi zamontowany jest dowolny szereg par suma tych niewielkich uzysk³w wolnej mocy daje skuteczn³ prac³ Perpetuum Mobile.

cyt.â€• wiem, czyta³em to ju³, ³e szkic to tylko szkic a opis jest najwa³niejszy. ale on niczego nie t³umaczy i nie odkrywa ³adnych nowych mo³liwo³ci. nie b³dzie niestety ³adnego zapasu mocy. no, ale niejednemu na nazwisko Kolumb ;)³!

W poprzedniej odpowiedzi wykazali³my w budowie maszyny zdolno³ uzyskiwania wolnej mocy, przedstawili³my tylko jedn³ piat³ cz³ proporcjonalnej przewagi jako woln³ moc, a wi³c cztery cz³ przewagi to wystarczaj³ca ilo³ na zr³wnowa³enie r³nych opor³w po stronie utraty mocy.

Prosz³ zwr³ci³ uwag³, ³e przy proporcji zero mechanizm zachowywa³ by si³ bezw³adnie nie wykazywa³ by ani zysku ani straty mo³na by wprawi³ go w ruch zastosowaniem minimalnej dodatkowej mocy wielokrotnie mniejszej od mo³liwo³ci osi³g³w ci³arka.

Oczywi³cie ta sytuacja wyst³pi³a by gdyby ramiona by³ sztywne. Dlatego ³e ramiona s³ przegubowe zak³adamy, ³e dwukrotny potencja³ ci³arka zr³wnowa³ i wszelkie utraty mocy a jego po³owa potencja³u b³dzie moc³ woln³.

Przy dw³ch parach ramion b³dzie to potencja³ 1 ci³arka a przy 20 parach ramion potencja³ 10 ci³ark³w. Mechanizm tak zbudowany niewatpliwie spe³nia³ b³dzie cechy Perpetuum Mobile.

Pozdrawiam Magdalena Struska

Andrzej Struski.

MAS 28.01.2011 18:06 *realista cyt.â€• realta â€• d³wigniaâ€• s³u³ i jedynie zahamowaniu wychylanego ramienia. jest ona bez znaczenia w tej konstrukcji, bo wbrew temu co piszecie istotne jest tutaj czy wyprostowanie ramienia nast³puje wcze³niej czy p³niej. i naprawd³ bez znaczenia jest tutaj kszt³ ramion. praca bo obu stronach d³wigni b³dzie taka sama bez wzgl³adu na zastosowane kszt³ty. mylicie si³ pisz³c o mniejszej drodze i p³yn³cych z tego korzy³ciach.â€•*

Nie zachamowaniu tylko s³u³ do podparcia, a punkt podparcia ramienia oddalony od punktu jego mocowania tworzy automatycznie d³wigni³. Stosunek d³ugo³ci cz³ od mocowania do podparcia do cz³ za podparciem jest proporcj³ d³wigni jednoramiennej podobn³ zasad³ w osi grawitacji posiada ³yroskop.

Jak by nie patrz³c ten typ mocowania ramienia musi spowodowa³ wystapienie dodatkowych efekt³w, nie spowodowa³ by ich tylko w³wczas gdyby ca³y zbi³r nie by³ w ruchu.

W ramieniu spiralnym wyprostowanie nigdy nie wyst³puje, a ci³arek punkt oparcia w stosunku do pierwszego cz³onu (pierwszy cz³on wskazuje po³o³enie d³wigni prostej) uzyskuje pr³dziej ni³ ci³arek na ramieniu prostym tym samym automatycznie osi³ga d³u³sz³ drog³ pracy.

W zwi³zku z tym du³e znaczenie ma kszt³ ramion.

Praca d³wigni spiralnej w obszarze utraty mocy jest korzystniejsza w stosunku do d³wigni prostej w zwi³zku ze sam³ konstrukcj³ przegub³w jakie mo³na zastosowa³ do obu d³wigni, by d³wignia prosta mog³a zwin³! si³ a³ do osi, jej przeguby musz³ mie³! wi³kszy zakres pracy mechanicznej a to z kolei przed³u³a czas rozwijania jej po stronie pozyskiwania mocy co skutkuje dodatkow³ utrat³ cz³ drogi pracy.

Andrzej Struski

<http://www.andrzejstruski.com>

Â Natomiast spiralna zwinie siÄ do samej osi a przeguby jej nie muszÄ wykonywaÄ! tak dÄugiej pracy mechanicznej jak w dÄwigni prostej tym samym odbojniki przegubÃ³w prÄdziej odbijÄ kolejne czlony i dÄwignia szybciej siÄ rozwinie.

Â Pozdrawiam Magdalena Struska
Andrzej Struski.