



(12) CERERE DE BREVET DE INVENȚIE

(21) Nr. cerere: a 2013 00688

(22) Data de depozit: 17/09/2013

(41) Data publicării cererii:  
29/04/2016 BOPI nr. 4/2016

(71) Solicitant:  
• POPOVICI VASILE, STR. TRAIAN VUIA  
NR. 1, BL.A, SC.A, ET.1, AP.2, PLOIEȘTI,  
PH, RO

(72) Inventatori:  
• POPOVICI VASILE, STR. TRAIAN VUIA  
NR. 1, BL.A, SC.A, ET.1, AP.2, PLOIEȘTI,  
PH, RO

(54) MOTOR POTENȚIAL

(57) Rezumat:

Invenția se referă la un motor potențial, ce reprezintă o sursă energetică de mișcare inepuizabilă, cu care poate fi echipat un vehicul care se deplasează pe pământ, pe apă sau în aer. Motorul conform invenției se bazează pe multiplicarea unui cumul de forțe interioare, precum și a unei inducții de forțe potențiale din exterior, ce formează două forțe rezultante, egale și de sens contrar, care sunt în măsură să producă mișcarea mecanică și să o întrețină fără consum material, pornirea motorului potențial realizându-se prin alimentarea cu energie electrică de la rețea sau de la o baterie, care, prin intermediul unui alternator, furnizează energie electrică într-un raport cel puțin dublu față de energia necesară pentru pornire, motorul fiind format dintr-un rulment, o coroană (C1) danturată, niște subansambluri (S.P.1) formate, fiecare, din câte două pinioane cu centre proprii de rotație, cu dimensiuni în raport de 1:5, pinioanele mici având rolul de a transmite forțele potențiale asupra coroanei (C1), două subansambluri (S.P.C.2) planetare, prevăzute cu niște pinioane mici centrale, care au rolul de a acționa, prin centrele proprii de rotație, asupra unui pinion (P1) central, precum și un pinion (Py) care dirijează sistemul cinematic, și care colectează energiile potențiale, pe care le pune în evidență acest pinion (Py) dirijor, preluând acțiunile potențiale atât de la coroană (C1), cât și de la pinionul (P1) central, în cantități egale și cu viteze unghiulare egale.

Revendicări: 14

Figuri: 4

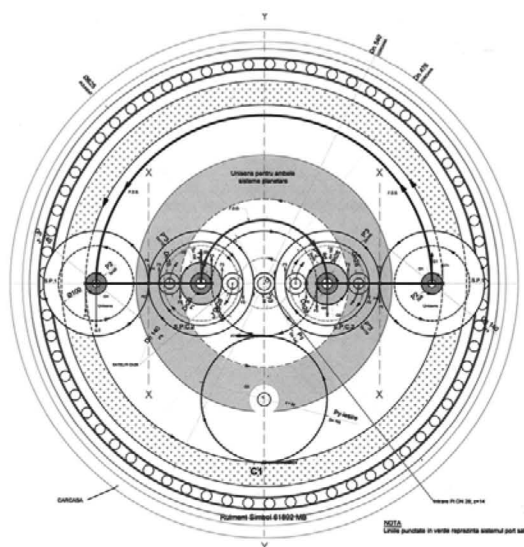


Fig. 1

Cu începere de la data publicării cererii de brevet, cererea asigură, în mod provizoriu, solicitantului, protecția conferită potrivit dispozițiilor art.32 din Legea nr.64/1991, cu excepția cazurilor în care cererea de brevet de invenție a fost respinsă, retrasă sau considerată ca fiind retrasă. Întinderea protecției conferite de cererea de brevet de invenție este determinată de revendicările conținute în cererea publicată în conformitate cu art.23 alin.(1) - (3).



19  
20

OFICIUL DE STAT PENTRU INVENȚII ȘI MARCI	
Cerere de brevet de invenție	
Nr. a 2013 00688	
Data depozit 17-09-2013	

## MOTOR POTENTIAL

1) Prezenta invenție se referă la domeniul tehnologic al construcțiilor de mașini și rezolvă toate sursele de energie necesare economiei, înlocuind orice motor cunoscut până în prezent ce funcționează pe bază de combustibili de orice natură și care produce noxe în atmosferă.

2) Actualmente la nivelul cunoscut de știință și tehnică, toate motoarele producătoare de energie mecanică funcționează pe baza unui anumit combustibil (mă refer la toate motoarele cu combustie internă, precum și la cele cu abur) care prin consum produc noxe ce sunt evacuate în atmosfera terestră, deci poluante din punct de vedere al protecției mediului.

3) Invenția se referă la construirea unui motor ce folosește energia cunoscută de lumea științifică, dar necunoscută ca modalitate de a fi folosită, și care poate rezolva toate problemele legate de energie, necesare în viața de zi cu zi a omului.

4) Avantajele de ordin tehnic și economic sunt fără precedent, deoarece acest motor oferă omului energia necesară traiului, energie care este curată, se poate consuma fără limită, este la îndemână, nu produce noxe dăunătoare vieții, iar sursa poate fi la îndemâna omului.

Invenția se referă la conceptul creației "MOTORULUI POTENȚIAL", care a fost gândit și studiat cu multă atenție asupra efectului unor forțe în dezechilibru, de genul pârgھیilor, dar dirijate în interiorul unui ansamblu de cercuri cu respectarea regulilor cinematice în funcționare a întregului mecanism. Studiul a fost de foarte lungă durată deoarece sute și mii de variante studiate erau eliminate de rezultate negative. Extinderea acestui studiu ne-a oferit soluția poate "unică" cu rezultate neașteptate și deci o posibilă producere a energiei de mișcare prin acțiunea unor forțe potențiale. Sistemul fizic (M.P.) nou creat dispune de o dublă acțiune de sens contrar, conjugată armonic în funcționare pentru captarea energiei potențiale induse introdusă sistemului. Captarea energiei potențiale induse proprie sistemului fizic, formată prin acțiunea forțelor dominante de sens contrar reprezintă sursa de funcționare a mecanismului atâta timp cât cele două forțe dominante fac parte din sistemul fizic și atâta timp cât este asigurat dezechilibrul sistemelor componente. Funcționarea MOTORULUI POTENȚIAL se face prin introducerea acțiunilor potențiale induse mecanic sau hidraulic. Prin afirmația făcută mai sus se poate redacta următorul postulat: Acțiunea a două forțe dominante egale (rezultante) de semn contrar ce iau naștere într-un sistem închis, provocate de un potențial indus în cele patru centre de rotație flotante, aflate în dezechilibru dar armonios organizate, într-un ansamblu cinematic funcțional, reprezintă o sursă de producere a lucrului mecanic, fără consum material. Energia potențială formată în sistemul fizic nou creat este o sursă permanentă de funcționare a sistemului mecanic, similară cu energia potențială a unui corp sub efectul gravitației dar cu marea deosebire între starea de repaus și cea de mișcare.

În sistemul fizic nou creat (Motor Potențial) potențialul este introdus din exterior în două moduri:

- 1 – prin pinionul central de intrare, asupra coroanelor planetare – vezi intrare Pi – Dn.28
- 2 – prin centrele de rotație O1 și O2 în sistem mecanic.

Din punct de vedere al acțiunii lor, o anumită parte (5 unități) va produce momente cinetice, de la o stare dată la altă stare dată. Faza în care se produc momentele cinetice prin interacțiunea sistemelor, care își transmit în mod reciproc momentele, o parte din potențialul

descompus este anulat și înlocuit cu o forță de sens contrar, capabilă de susținerea ciclică a descărcării energiei potențiale a fiecărui sistem.

5) Fig. nr. 1 arată schema cinematică a motorului potențial, iar liniile punctate de culoare verde arată acțiunea port-sateliților cu sensurile de mișcare; partea hașurată arată schema dispozitivelor mecanice unisens.

Prin acțiunile de testare a prototipului s-au făcut completările necesare, anulând acțiunile de mișcare ale port-sateliților, prin acțiunea centrală de intrare și mișcare a coroanelor planetare.

În acest caz avem două forme de potențial, de pornire și amplificare a puterii:

1- Acțiune exterioară cu intrare centrală printr-un electromotor de 2 kw /1500 r.p.m.

2- Faza a 2-a – potențial indus din exterior prin dispozitive de acțiune mecanică asupra centrelor de rotație flotante, respectiv G1 pentru sistemul periferic și G2 pentru sistemul planetar.

Prin ambele forme de potențial indus din calculele făcute reiese la ieșire o putere majorată de 3,6 față de potențialul indus, care ne-ar permite să acționăm un generator de curent pentru 220 V și 380 V, timp în care primul potențial să fie înlocuit de noua sursă.

Calcululele ne demonstrează că vom avea un plus de putere de 7,2 Kw față de potențialul nr.1 indus.

Dacă toate operațiunile de completare necesare vor fi gata, este posibil ca în trim. IV 2013 să efectuăm testarea finală și să demonstrăm cele afirmate mai sus.

Acest motor corespunde denumirii pe care i-am dat-o de POTENȚIAL, deoarece are în sine toate condițiile esențiale pentru realizare, care poate exista ca posibilitate și care poate exista în mod virtual.

Problema acestei energii potențiale este foarte delicată ea fiind interceptată de legea conservării energiei, iar la captarea ei prin orice dispozitive mecanice care s-au inventat de-a lungul timpului s-a demonstrat că tot ce câștiga producând o mișcare se consumă prin mișcarea pe care ai produs-o și cred că pe această bază s-a elaborat legea conservării energiei, care a devenit un căpăstru și care a blocat orice tentativă de a se mai încerca, ea fiind demonstrată. Studiul a fost de foarte lungă durată (35-40 ani); deși cunoșteam cele afirmate mai sus, în tot acest timp am fost convins că există o posibilitate, poate unică, de a fi captată această formă de energie.

Invenția prezentată mai sus rezolvă problemele energetice ale omenirii, precum și o asanare în masă la nivel planetar a tuturor noxelor care se produc în procesele de producere a energiei pe care o folosește în prezent omenirea. Invenția pe care o prezentăm se caracterizează prin soluția fără precedent de a produce mișcarea fără un consum material. Cu acest MOTOR POTENȚIAL pot fi dotate autovehicule, toate sistemele de încălzire, prin acționarea generatoarelor electrice:

- Locomotivele electrice pot deveni autonome
- Se elimină rețelele de alimentare pe traseele de transport electric
- Prin studii și cercetări poate fi extins la navele maritime și de ce nu, și la aeronave.

6) Pentru realizarea invenției redau punctual elementele componente ale MOTORULUI POTENȚIAL ce pot fi urmărite în schema cinematică cu potențial Indus - Figura nr. 1:

- O carcasă metalică dintr-un rulment ale cărui dimensiuni vor fi în funcție de tipul motorului, în cazul de față are: S.61892.MB.
- O coroană danturată la interior (C1), montată în interiorul rulmentului.
- Două subansamble S.P. 1, formate din două pinioane (roți dințate) cu diametre diferite în partea periferică. (P2 și P3) (vezi fig. nr. 2).
- Două subansamble S.P.C. 2 tip planetar cu dantura dreaptă în partea centrală a motorului. (P'2 și P'3) (vezi fig. nr. 3).
- Un ansamblu port-satelit cu anexa unui unisens (vezi fig. nr. 4).
- Un pinion (P1) fixat pe axul central al motorului, O.
- Un pinion (Py) ce dirijează armonia în mișcare a sistemului cinematic și colector al energiei potențiale, proprie motorului, pe care o pune în evidență (O3).
- Elemente auxiliare de formare a motorului.

În continuare prezentăm exemplul de realizare:

Cunoscând elementele componente, voi încerca a vă prezenta caracteristica fiecărui reper și modul de a fi realizat:

- Carcasa metalică formată dintr-un rulment ale cărui dimensiuni vor fi în funcție de tipul motorului și care constituie așa-zisul bloc al motorului în comparație cu motoarele cunoscute, în cazul de față avem rulment S.61892.MB.
- O coroană metalică (C1) danturată la interior ce se fixează pe cămașa interioară a rulmentului care reprezintă așa-zisul arbore cotit al motorului tradițional.
- Două subansamble S.P. 1, formate fiecare din două pinioane danturate (P2 și P3) cu dimensiuni diferite ce se montează în sistemul periferic în contact direct cu coroana (C1). Fiecare subansamblu are propriul lui centru de rotație (O1, O2) aflate în dezechilibru prin care acționează forțele primite din exterior, de la sistemul de pornire și care prin pinionul P2 acționează coroana (C1) așa cum pistoanele acționează asupra arborelui cotit la motorul tradițional. Cele două subansamble formează un ansamblu ce este legat de axul principal al motorului.
- Două subansamble S.P.C. 2 de tip planetar cu dantură dreaptă plasate în partea centrală a motorului și care formează un ansamblu legat de axul principal al motorului. Sistemul planetar cu acțiune asupra pinionului (P1) are trei funcții foarte importante, din care una reprezintă acționarea prin centrele de rotație O2 a pinionului central (P1) (așa-zisul al doilea arbore cotit al motorului). A doua funcție foarte importantă este aceea că asigură armonia de mișcare între subansamblele periferice și subansamblele planetare. Și o a treia funcție tot foarte importantă este aceea că anulează forțele negative (F2) ce se nasc în urma acțiunilor din cele patru centre de rotație în punctele de contact ale pinioanelor mari (P3 și P'3) componente ale subansamblelor periferice și a subansamblelor planetare din partea centrală a motorului.
- Axul central susținut de batiu susține pinionul central (P1), precum și alte elemente auxiliare ale motorului.

- Pinionul central (P1), fixat pe axul principal al motorului, primește acțiunile de forță ce se nasc în centrele de rotație ale subansamblelor planetare aflate și ele în dezechilibru.
- Pinionul (Py), aflat în partea de jos pe axul de simetrie al motorului, face legătura între sistemul periferic și central, stabilind armonia de mișcare a sistemului cinematic. Tot prin această legătură, energia potențială a fiecărui centru de rotație aflate în dezechilibru se descarcă în pinionul (Py), formând un cuplu de forțe ce reprezintă captarea energiilor potențiale ale fiecărui subansamblu, deci ieșirea.

Precizare: pinioanele (subansamblurile) formate din două roți danturate (P2 și P3), cu dimensiuni diferite, sunt solidare între ele, precum și cu axul centrului de rotație; aceste două centre de rotație sunt montate într-un ansamblu, legat de axul central al motorului, și cu autonomie de mișcare, în bloc sau parțial în sens contrar acelor de cesornic (stânga). În aceeași configurație sunt formate și sistemele planetare din partea centrală a motorului, cu autonomie de mișcare în sensul acelor de ceasornic (dreapta).

Pentru punerea în funcțiune a motorului se va folosi pentru început energia unei baterii electrice sau a unui electromotor cu acțiune centrală-intrare, urmând imediat printr-o acționare automată intrarea acțiunilor potențiale în system mechanic sau hidraulic în toate cele patru centre de rotație, și tot în sistem automat, după realizarea parametrilor de putere ai motorului va intra în funcțiune generatorul electric, sursa principală de alimentare a întregului sistem de funcționare a mașinii. Legat de intrarea acțiunilor potențiale în centrele de rotație, sistemul mecanic sau hidraulic va produce efortul major de deplasare simultană spre dreapta și spre stânga a subansamblelor periferice și centrale ale motorului, încărcând în acest fel centrele de rotație cu acțiuni potențiale care formează un cuplu de forțe în pinionul Py, dirijorul sistemului cinematic și colectorul energiilor potențiale care s-au format prin acțiunea simultană. Exemplu, dacă apelăm la sistemul mecanic, vom folosi un șurub elicoidal cu pasul mic care va deplasa cele două sisteme simultan, unul spre stânga și altul spre dreapta, în jurul axului principal); în acest fel centrele de rotație ale motorului vor fi solicitate cu sarcini potențiale cu o valoare "x" care vor fi permanente în toate cele patru centre de rotație. Existența acestor sarcini produce prin dezechilibru mișcare sistemului, care va dura atâta timp cât valoarea "x" este prezentă; dacă dorim să-l oprim, acționăm șurubul elicoidal prin desșurubare și acțiunile potențiale statice se anulează. Aceeași procedură va fi și în sistemul hidraulic.

Privind cu atenție acest cuplu de forțe, vom observa că el s-a realizat prin coroană (C1) și prin pinionul central (P1), pe care i-am asimilat cu arborii cotiți ai unui motor tradițional.

Autor,  
V. Popovici

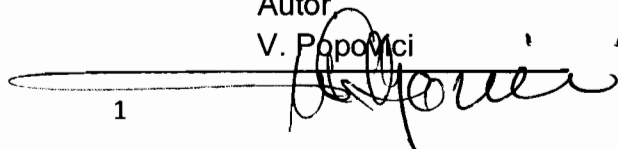


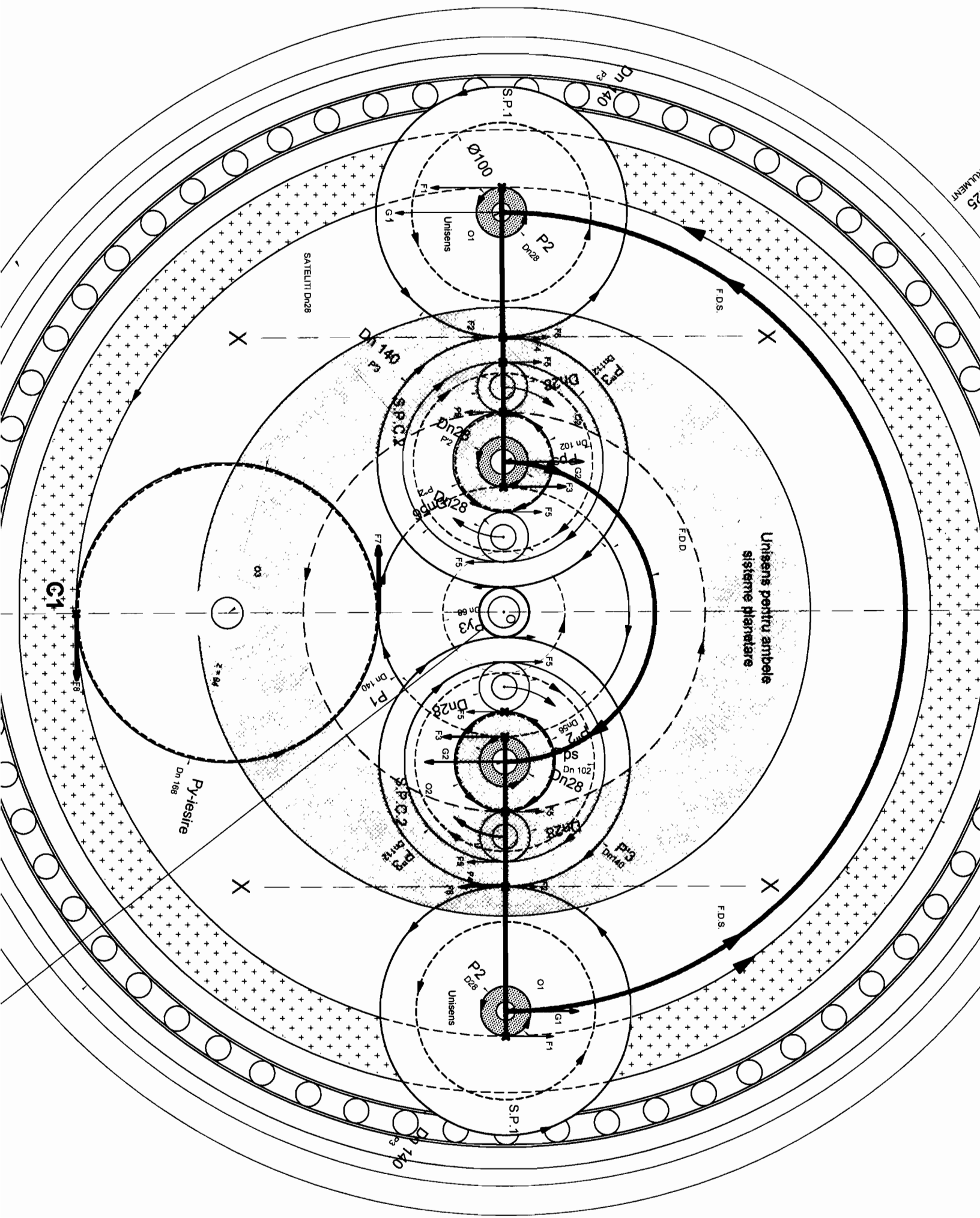
16

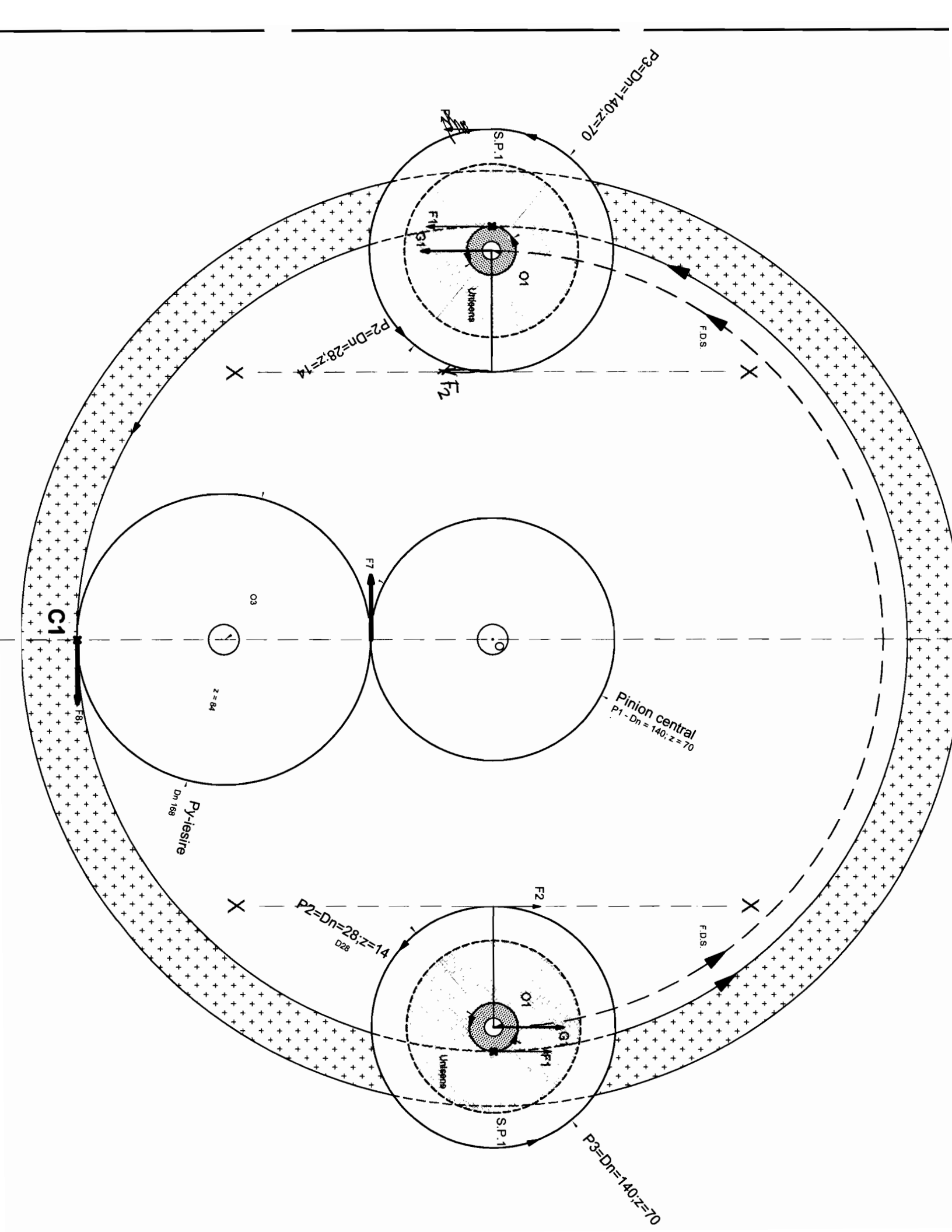
## REVENDICĂRI

- 1) Invenția se referă la construirea unui motor ce funcționează pe baza energiei potențiale induse realizată în cadrul unui sistem fizic necunoscut până în prezent.
- 2) Invenția prezentată prin descriere se caracterizează prin interacțiunea a două sisteme izolate, susținută de două forme de potențial Indus, care sunt în măsură să producă mișcarea mecanică, să o întrețină, fără un consum material.
- 3) Alcătuirea motorului este formată dintr-un rulment S.61892.MB cu dimensiuni mai mari de 500 mm (cu rolul de bloc motor) – vezi ansamblu Fig. 1.
- 4) O coroană danturată (C1) cu rolul de arbore cotit– vezi ansamblu Fig. 1.
- 5) Două subansamble S.P. 1 (vezi Fig. nr. 2) formate fiecare din două pinioane cu dimensiuni diferite în raport de 1:5, având același centru de rotație propriu, iar pinioanele mici au rolul de acțiune a forțelor potențiale asupra coroanei.
- 6) Două subansamble planetare S.P.C. 2 (vezi Fig. nr. 3) , din care pinioanele mici centrale au rolul de acționare prin centrele de rotație proprii asupra pinionului central (P1) al motorului.
- 7) Un ansamblu port-satelit cu anexa unui unisens pentru ambele sisteme planetare (Fig. nr. 4).
- 8) Și ultima piesă importantă este pinionul (Py) dirijor al sistemului cinematic al motorului, precum și colector al energiilor potențiale pe care le pune în evidență, deci ieșirea. O remarcă importantă este că acest pinion preia acțiunile potențiale atât de la coroană, cât și de la pinionul central în cantități egale și cu viteze unghiulare tot egale.
- 9) Teoria științifică de producere a energiei de mișcare (lucru mecanic) a acestui motor este enunțată prin postulatul integrat în conceptul invenției.
- 10) Conceptul de alcătuire a sistemului fizic (M.P.), prin care mișcarea corpurilor, ajutate de omogenitatea spațiului și a timpului, au format un sistem cinematic în perfectă armonie de producere a lucrului mecanic, reprezintă fenomenul suis-generis al revelației supermateriale a sistemului informațional nonmaterial, de mișcare a corpurilor în spațiu, care poate fi limitat în raport de acțiunea exterioară asupra sistemului fizic prezentat.
- 11) Prin armarea sistemului și conservarea acțiunilor în centrele de rotație în circuit închis cinematic și dinamic, sistemul (M.P.) va produce lucru mecanic, fără nici un fel de consum material.
- 12) Pentru punerea în funcțiune a M.P. sunt necesare două forme de potențial indus, prima va fi un potențial de mișcare, iar a doua formă va fi un potențial static, ce colaborează cu prima formă de potențial în producerea lucrului mecanic.
- 13) Mărimea valorii potențialului static din centrele de rotație va produce accelerația și puterea motorului, ea fiind variabilă, după necesitate.
- 14) Rotațiile opuse provocate de sistem oferă potențialului din centrele de rotație o acțiune statică, permanentă, sursă principală ce se descarcă în sistem ca energie de mișcare, ce poate fi inepuizabilă.

Autor  
V. Popovici









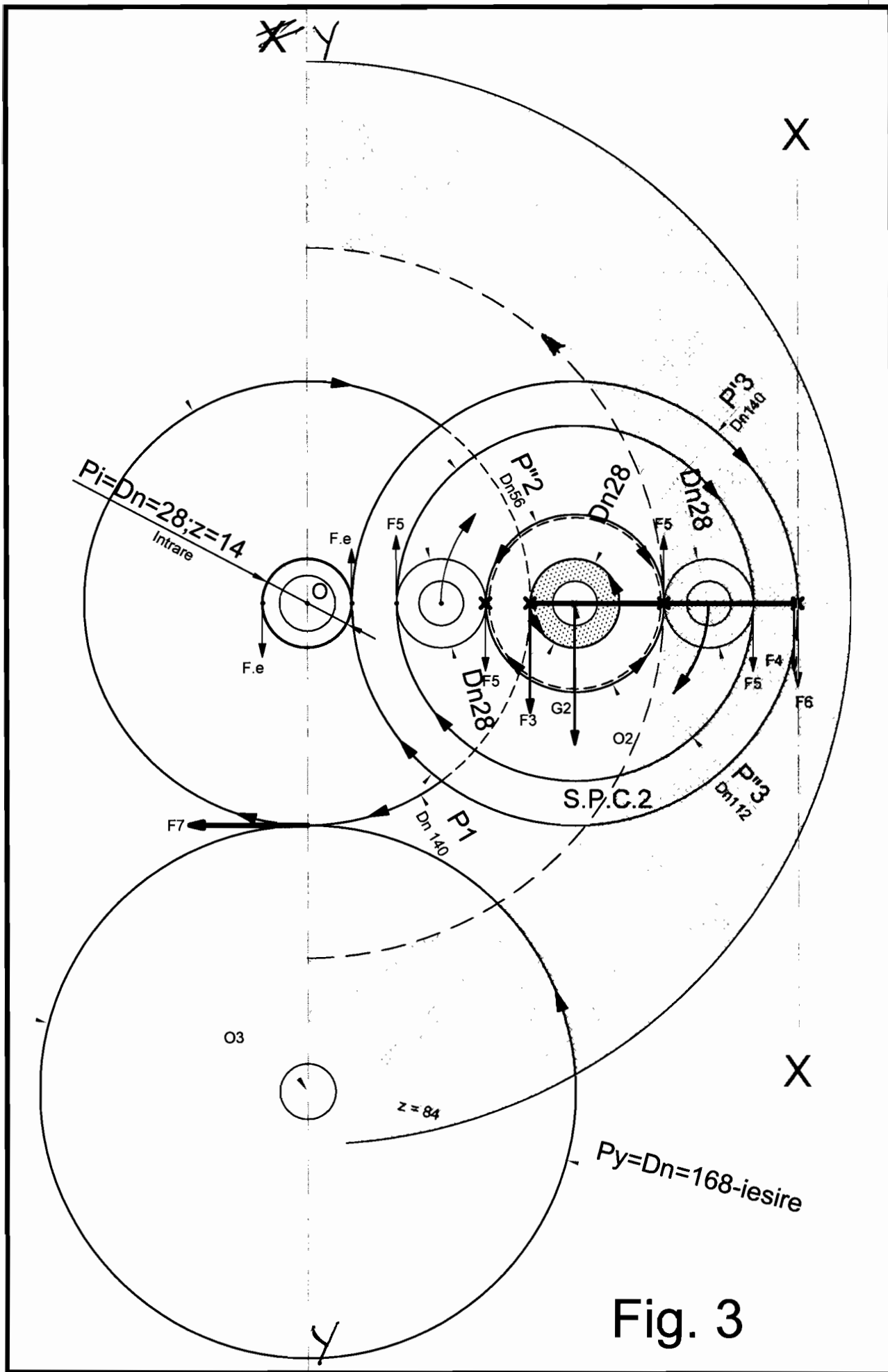


Fig. 3

