



⑨ BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

⑫ **Offenlegungsschrift**
⑩ **DE 44 12 209 A 1**

⑤① Int. Cl.⁶:
H 02 K 53/00

⑳ Aktenzeichen: P 44 12 209.8
㉑ Anmeldetag: 8. 4. 94
㉒ Offenlegungstag: 27. 6. 96

DE 44 12 209 A 1

㉑ Anmelder:
Vonderlind, Manfred, 98639 Metzels, DE

⑥① Zusatz zu: P 43 18 677.7

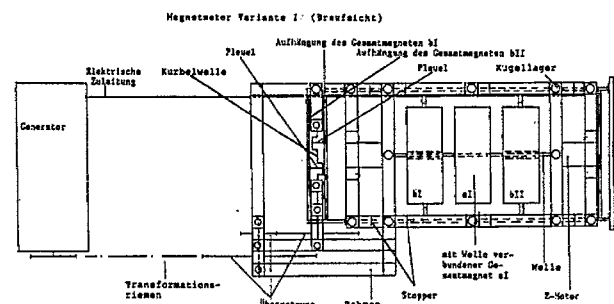
㉒ Erfinder:
gleich Anmelder

⑥⑤ Entgegenhaltungen:
Hennig, G.: Dauermagnettechnik Francis-Verlag
München 1952, S. 7;
Gobrecht: Mechanik, Akustik, Wärme, 10. Aufl.,
Walter de Gruyter, Berlin-New York 1990, S. 77-78;
Wie funktioniert das? BI Mannheim, 1963, S. 14,15;
Westphal: Physik, 25./26. Aufl., Springer Verlag
Berlin, Heidelberg, New York, S. 38-41;

Prüfungsantrag gem. § 44 PatG ist gestellt

⑥④ Magnetmotor

⑥⑦ Problem: Aus Magnetismus Energie herzustellen.
Lösung: Bezugnehmend auf Fig. 1 sind drei Gesamtmagneten dargestellt. Einer ist mit der Welle verbunden, 2 sind an jeweils eigenen Aufhängungen befestigt. B1 und BII sind über ihre 2 Aufhängungen und den 2 Pleuel mit Kurbelwelle verbunden. B1 und BII besitzen eine Bohrung (Loch) in der inneren Ummantelung. Alle Gesamtmagneten besitzen 12 Einzelmagneten, die beim Betrieb in bestimmten Anordnungen zueinander stehen. Versetzt man mit einem oder mehrere Elektromotoren (Schrittmotoren) die Welle in Drehbewegung, so kommt es zum Arbeitsspiel der Gesamtmagneten, die an der Aufhängung befestigt sind. Die Stopper sorgen dafür, daß beide Gruppen von Gesamtmagneten nicht in Berührung miteinander kommen. Über Aufhängung - Pleuel - Kurbelwelle - Übersetzung - Stromgenerator wird Elektrizität erzeugt. Für den Betrieb eines oder mehrerer Elektromotoren wird ein Teil der erzeugten Energie benötigt. Der Überschuß an Energie kann frei genutzt werden.
Anwendung: Energieversorgung von Einfamilienhäusern, gewerblichen und kommunalen Zwecken, Schiffsantrieb, Meerwasserentsalzung, Fahrzeugantrieb, Gewinnung von Wasserstoff.



DE 44 12 209 A 1

Beschreibung

Der Motor besteht aus Rahmen — Elektromotoren — einer Welle — drehbarem Magnet und Arbeitsmagneten — Ummandelung für Magneten — 2 Aufhängungen (Halterungen mit Stoppern) — Kugellagern — 2 Pleuel — Kurbelwelle — Übersetzung — Transformationsriemen — Stromgenerator — elektrische Zuleitung.

Der Rahmen wird hauptsächlich als tragendes Teil genutzt. Im Rahmen sind die erforderlichen Kugellager an den für sie bestimmten Stellen eingearbeitet.

Die Magneten des Magnetmotors bezeichne ich als Gesamtmagneten und ordne sie in zwei Gruppen ein. Den Gesamtmagnet der mit der Welle festverbunden ist, werde ich als Gesamtmagnet der Gruppe A bezeichnen. Die Gesamtmagneten, die an den Aufhängungen befestigt sind, werden als Gesamtmagneten der Gruppe B bezeichnet. Jeder Gesamtmagnet der Gruppe A wie auch der Gruppe B besteht jeweils aus 12 Einzelmagneten, die kreisförmig angeordnet sind und von einer inneren und äußeren Ummandelung zusammengehalten werden. Von Einzelmagnet zu Einzelmagnet verändert sich die Polung, d. h. Anziehung und Abstoßung wechseln sich ab. Es ist notwendig, zwischen den 12 Einzelmagneten etwas Platz zu lassen. Der Platz zwischen den Einzelmagneten ist mit Kunststoff ausgefüllt.

Die äußere Ummandelung ist beim Gesamtmagnet der Gruppe A kreisförmig angebracht. Bei den Gesamtmagneten der Gruppe B ist es am zweckmäßigsten, quadratische Ummandelungen zu nehmen. Durch quadratische Anordnung entstehen gradlinige Seitenflächen, die wiederum ein stabiles Befestigen an den Aufhängungen ermöglicht. Bei den Gesamtmagneten der Gruppe B ist eine Bohrung (Loch) jeweils in der Mitte der inneren Ummandelung angebracht, das im Durchmesser etwas größer sein muß, als der Durchmesser der Welle, damit es zu keinerlei Berührung zwischen Welle und Gesamtmagneten der Gruppe B kommen kann, sich die Welle frei drehen kann und das beabsichtigte Arbeitsspiel der Gesamtmagneten der Gruppe B stattfinden kann. Über die beweglichen Aufhängungen und den 2 Pleuel kann die Kraft auf die Kurbelwelle übertragen werden. Die Gesamtmagneten der Gruppe B werden über Stopper, die mit den Aufhängungen fest verbunden sind, am Rahmen abgestoppt, so daß die Gesamtmagneten der Gruppe B 1,5 mm vor dem Gesamtmagnet der Gruppe A zum Anhalten gebracht werden. Ein berührungsfreies Drehen des Gesamtmagneten der Gruppe A ist so gewährleistet.

Es ist möglich, den oder die Schrittmotoren vor und zurück zu bewegen (Stand der Technik).

Bei Magnetmotor Variante I, Fig. I, ist die Aufhängung mit Stoppern des Gesamtmagneten B II zu sehen. Von B I ist nur ein kleiner Teil der Aufhängung zu erkennen. Die Stopper von B I sind nicht eingezeichnet. In Magnetmotor Variante II, Seitenansicht, Fig. II, sind sie eingezeichnet (weil bei Variante II, Seitenansicht Fig. II, besser verständlich).

Magnetmotor

Erreichte Vorteile V

- Eine Kraftanlage, die ohne Energiezufuhr auskommt, abgesehen vom Starten der Anlage mittels einer Batterie
- Lange Lebensdauer einer solchen Kraftanlage
- Relativ kostengünstig zu produzieren
- Sehr wartungsarm
- Einfacher Aufbau
- Amortisierungszeit relativ kurz
- In allen Klimagebieten der Welt einsetzbar
- Zu 100 Prozent umweltfreundlich

Magnetmotor — Beschreibung VI

Der Gesamtmagnet BI ist an einer eigenen Aufhängung befestigt. Der Gesamtmagnet BII ist ebenfalls an einer eigenen Aufhängung befestigt.

Die Gesamtmagneten der Gruppe B sind mit ihren Einzelmagneten im folgenden Verhältnis zueinander an ihren jeweiligen Aufhängungen befestigt.

NS	NS
SN	SN
SN	SN
NS	NS
B1	B2

Der Gesamtmagnet der Gruppe A — also AI — der zwischen den Gesamtmagneten der Gruppe B — also zwischen BI und BII — an der Welle angebracht ist, wird von E-Motoren (Langsamläufer — Schrittmotoren) in Drehbewegung versetzt und es ergeben sich hierbei folgende Zuordnungen der Einzelmagneten von Gruppe A und Gruppe B zueinander.

←NS	SN	→NS
SN	NS	SN
SN	NS	SN
NS	SN	NS
B I	A I	B II

←NS	NS	←NS
SN	SN	SN
SN	SN	SN
NS	NS	NS
B I	A I	B II

5

Magnetmotor VII

10

Will man den Motor in Betrieb nehmen, so ist es notwendig, eine Batterie kurzzeitig zwischenschalten, um die Elektromotoren (Langsamläufer-Schrittmotoren) zu starten.

Sind die Elektromotoren gestartet, drehen sie nun die Welle und den mit ihr verbundenen Gesamtmagnet der Gruppe A. Hat sich nun der Gesamtmagnet der Gruppe A um jeweils einen Einzelmagnet gegenüber den Einzelmagneten der Gesamtmagneten der Gruppe B gedreht, so ist dies gleichzusetzen einer halben Umdrehung der Kurbelwelle.

Bei einer vollständigen Umdrehung der Welle und des mit ihr verbundenen Gesamtmagnet der Gruppe A bedeutet dies bei 12 Einzelmagneten 6 vollständige Umdrehungen der Kurbelwelle. Die Gesamtmagneten der Gruppe B führen ein Arbeitsspiel aus. Die Gesamtmagneten der Gruppe B sind jeweils an eigenen Aufhängungen befestigt. Also B I ist an eigener Aufhängung befestigt und B II ist auch an eigener Aufhängung befestigt. Die Aufhängungen sind beweglich gelagert (vor und zurück), dadurch kann die Kraft von den Aufhängungen über die Pleuel auf die Kurbelwelle übertragen werden. Die Kraft wird dadurch von der Kurbelwelle über eine einfache Übersetzung — Transformationsriemen — auf den Generator übertragen. Der Generator wandelt nun die mechanische Energie in Elektrizität um.

Von der so erzeugten elektrischen Energie wird nur ein Teil für den ständigen Betrieb der Elektromotoren benötigt. Die benötigte Energie wird über eine elektrische Zuleitung den Elektromotoren zugeführt, die wiederum den gesamten Arbeitsprozeß des Magnetmotors aufrechterhalten. Der Überschuß an elektrischer Energie, der auf dieser Verfahrensweise entstanden ist, steht nun zur freien Nutzung zur Verfügung.

Es sollte hier noch zum Ausdruck kommen, daß es nicht unbedingt, wie in dem hier beschriebenen Beispiel eines Magnetmotors, zwölf Einzelmagneten pro Gesamtmagnet einer Gruppe sein müssen, sondern angefangen von 2 magnetischen Hälften, wo eine Hälfte anziehend wirkt und die andere abstoßend. Es können beispielsweise 8 Einzelmagneten pro Gesamtmagnet sein oder 14, 16, 18 usw. Im Prinzip können es so viele sein, wie man kreisförmig vernünftig anordnen kann, ohne natürlich den Arbeitsprozeß des Magnetmotors zu beeinträchtigen.

Beschreibung mehrerer Ausführungsbeispiele VIII

1. Ausführungsbeispiel — Variante I (Draufsicht und II Seitenansicht)

Hier sind 3 Gesamtmagneten dargestellt B I, A I und B II, die beim Betrieb des Magnetmotors in folgenden Zuordnungen zueinander stehen.

←NS	SN	→NS
SN	NS	SN
SN	NS	SN
NS	SN	NS
B I	A I	B II

←NS	NS	←NS
SN	SN	SN
SN	SN	SN
NS	NS	NS
B I	A I	B II

45

50

B I ist mit eigener Aufhängung und Pleuel mit der Kurbelwelle verbunden, B II ist ebenfalls mit eigener Aufhängung und Pleuel mit der Kurbelwelle verbunden. Die E-Motoren (Langsamläufer-Schrittmotoren) drehen den Gesamtmagneten A I.

55

2. Ausführungsbeispiel

Hier wird die Welle nicht durch 2 E-Motoren (Langsamläufer-Schrittmotoren) gedreht, sondern der Gesamtmagnet A I besitzt einen Zahnkranz um sich herum und oberhalb von A I ist ein E-Motor (Langsamläufer-Schrittmotor) mit Zahnrad am Rahmen angebracht. Der E-Motor bewegt über sein Zahnrad den Gesamtmagneten A I mit seinem Zahnkranz. Sonst bleibt im Prinzip alles dasselbe, wie im Ausführungsbeispiel I.

60

3. Ausführungsbeispiel

Bei diesem Beispiel sind Rahmen, Aufhängungen und Welle verlängert, um mehr Gesamtmagneten aufzunehmen. Beispielsweise 7 Gesamtmagneten. Drei Gesamtmagneten der Gruppe A, die mit der Welle verbunden sind, und 4 Gesamtmagneten der Gruppe B, die an Aufhängungen befestigt sind und zwar folgendermaßen. B I

65

und BIII an einer Aufhängung, des weiteren BII und BIV an einer eigenen Aufhängung. Jede Aufhängung verfügt selbstverständlich über eigene Stopper und ist mit eigenem Pleuel mit der Kurbelwelle verbunden. Im Betrieb ergeben sich dann folgende Zuordnungen der Einzelmagneten der 7 Gesamtmagneten zueinander.

← NS	SN	← NS	NS	← NS	SN	← NS
SN	NS	SN	SN	SN	NS	SN
SN	NS	SN	SN	SN	NS	SN
NS	SN	NS	NS	NS	SN	NS
B1	A1	B2	A2	B3	A3	B4

← NS	NS	← NS	SN	← NS	NS	← NS
SN	SN	SN	NS	SN	SN	SN
SN	SN	SN	NS	SN	SN	SN
NS	NS	NS	SN	NS	NS	NS
B1	A1	B2	A2	B3	A3	B4

Magnetmotor X

Motor zur alternativen Energiegewinnung

Weitere Ausgestaltung der Erfindung

Eine vorteilhafte Ausgestaltung der Erfindung würde sich ergeben, würde man beispielsweise eine starke Welle, die dann auch länger sein müßte, um mehr Gesamtmagneten der Gruppe A tragen zu können, nehmen würde. Des weiteren müßte man parallel dazu natürlich auch Rahmen und Aufhängungen verlängern, um im Verhältnis zu den Gesamtmagneten der Gruppe A wieder vergleichbar viele Gesamtmagneten der Gruppe B anbringen zu können. Die Zahl der Einzelmagneten pro Gesamtmagnet könnte man auf von 12 auf 14 oder gar 16 erhöhen. Jedenfalls so viele, wie möglich sind, ohne den Arbeitsprozeß des Magnetmotors zu beeinträchtigen.

Patentansprüche

Magnetmotor Bezugnehmend auf Variante I

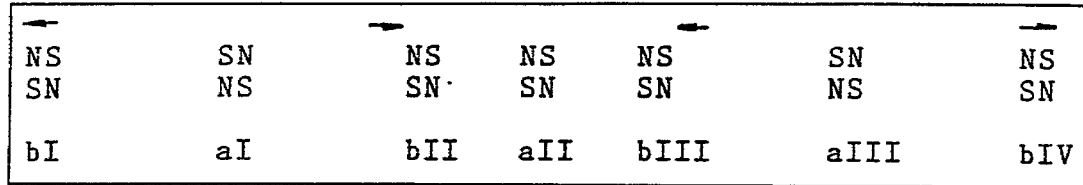
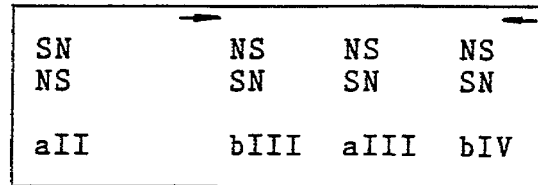
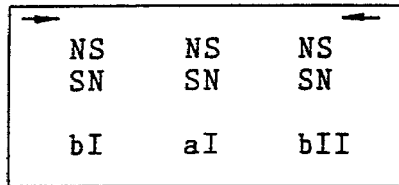
Beispiel

SN	SN	SN	SN	NS	SN
NS	NS	NS	NS	SN	NS
bI	aI	bII	bI	aI	bII

Das Prinzip bleibt das gleiche.

Des weiteren besteht noch die Möglichkeit der Verdoppelung usw.

Das heißt beispielsweise bei einer Verdoppelung:



Bei der Verdoppelung sind die Gesamtmagneten bI und bIII an einer Aufhängung befestigt, und die Gesamtmagneten bII und bIV sind auch an einer eigenen Aufhängung befestigt.

Bei der Verdoppelung kommt außer den Gesamtmagneten bI aI bII bIII bIV noch die Gesamtmagneten AII und AIII hinzu. Auch hierbei läßt sich alles umkehren. Das Prinzip bleibt dasselbe.

Statt der Elektromotoren, oder je nach Variante eines Elektromotors, der den oder die Gesamtmagnet(en), die mit der Welle verbunden sind, in Drehbewegung versetzt, wäre auch ein Verbrennungsmotor denkbar (z. B. ein Dieselmotor), der über eine Übersetzung (Langsamlauf) die Funktion des oder der Elektromotoren übernimmt.

Die in der Zeichnung dargestellte Aufhängung des Gesamtmagneten bII besitzt vorne drei Querverbindungen. An der mittleren ist das Pleuel des Gesamtmagneten bII angebracht. Die mittlere Querverbindung wird durch den Rahmen verdeckt.

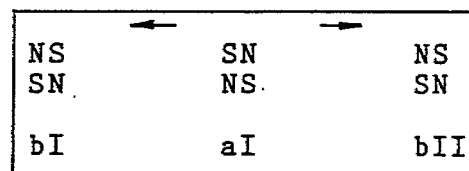
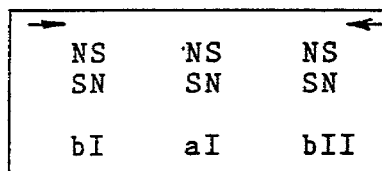
Variante I

Bei dieser Variante sind drei Gesamtmagneten eingezeichnet, nämlich der Gesamtmagnet aI, der mit der Welle verbunden ist, und die Gesamtmagneten bI und bII, die jeweils an einer eigenen Aufhängung befestigt sind.

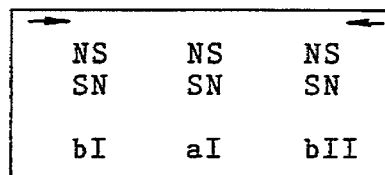
Die Aufhängungen, an denen die Gesamtmagneten bI und bII befestigt sind, besitzen für die jeweilige Aufhängung eigene Kugellager, die in den Rahmen eingearbeitet sind und über jeweils ein Pleuel pro Aufhängung mit der Kurbelwelle verbunden sind.

Die Gesamtmagneten bI und bII sind jeweils an einer eigenen Aufhängung befestigt.

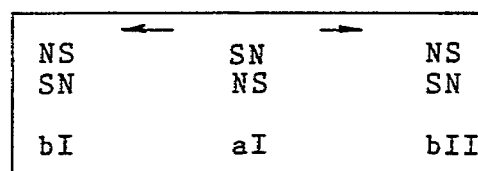
Bei den Gesamtmagneten, die in dieser Variante eingezeichnet sind, ergeben sich mit der Inbetriebnahme des Motors folgende Zuordnungen der Einzelmagneten der drei Gesamtmagneten zueinander:



Das heißt konkret, daß bei der Konstellation (Zuordnung)



die Gesamtmagneten bI und bII sich mit dem Gesamtmagneten aI, der mit der Welle verbunden ist, gegenseitig anziehen. Bei einer Weiterdrehung der Welle und des mit ihr verbundenen Gesamtmagneten aI kommen wir zur nächsten Konstellation



d. h. konkret, daß die Gesamtmagneten bI und bII vom Gesamtmagneten aI, der mit der Welle verbunden ist, abgestoßen werden.

Natürlich ist es möglich, die in der Beschreibung dieser Variante angegebenen Anordnungen der Einzelmagneten zueinander umzukehren. Damit ist gemeint, statt $\overrightarrow{NS}$ dafür $\overleftarrow{NS}$ einzusetzen und für $\overleftarrow{NS}$ dann $\overrightarrow{NS}$ einzusetzen.

Magnetmotor Schutzansprüche 1a

1. Ausführungsbeispiel — Variante I (Draufsicht und II Seitenansicht)

Hier sind 3 Gesamtmagneten dargestellt B I, A I und B II, die beim Betrieb des Magnetmotors in folgenden Zuordnungen zueinander stehen.

$\overleftarrow{NS}$	SN	$\overleftarrow{NS}$	$\overleftarrow{NS}$	NS	$\overleftarrow{NS}$
SN	NS	SN	SN	SN	SN
SN	NS	SN	SN	SN	SN
NS	SN	NS	NS	NS	NS
BI	AI	BII	BI	AI	BII

BI ist mit eigener Aufhängung und Pleuel mit der Kurbelwelle verbunden, B II ist ebenfalls mit eigener Aufhängung und Pleuel mit der Kurbelwelle verbunden. Die E-Motoren (Langsamäufer-Schrittmotoren) drehen den Gesamtmagneten AI.

2. Ausführungsbeispiel

Hier wird die Welle nicht durch 2 E-Motoren (Langsamäufer-Schrittmotoren) gedreht, sondern der Gesamtmagnet AI besitzt einen Zahnkranz um sich herum und oberhalb von AI ist ein E-Motor (Langsamäufer-Schrittmotor) mit Zahnrad am Rahmen angebracht. Der E-Motor bewegt über sein Zahnrad den Gesamtmagneten AI mit seinem Zahnkranz. Sonst bleibt im Prinzip alles dasselbe, wie im Ausführungsbeispiel I.

3. Ausführungsbeispiel

Bei diesem Beispiel sind Rahmen, Aufhängungen und Welle verlängert, um mehr Gesamtmagneten aufzunehmen. Beispielsweise 7 Gesamtmagneten. Drei Gesamtmagneten der Gruppe A, die mit der Welle verbunden sind, und 4 Gesamtmagneten der Gruppe B, die an Aufhängungen befestigt sind und zwar folgendermaßen. BI und BIII an einer Aufhängung, des weiteren BII und BIV an einer eigenen Aufhängung. Jede Aufhängung verfügt selbstverständlich über eigene Stopper und ist mit eigenem Pleuel mit der Kurbelwelle verbunden. Im Betrieb ergeben sich dann folgende Zuordnungen der Einzelmagneten der 7 Gesamtmagneten zueinander.

$\overleftarrow{NS}$	SN	$\overleftarrow{NS}$	NS	$\overleftarrow{NS}$	SN	$\overleftarrow{NS}$
SN	NS	SN	SN	SN	NS	SN
SN	NS	SN	SN	SN	NS	SN
NS	SN	NS	NS	NS	SN	NS
B1	A1	B2	A2	B3	A3	B4

$\overleftarrow{NS}$	NS	$\overleftarrow{NS}$	SN	$\overleftarrow{NS}$	NS	$\overleftarrow{NS}$
SN	SN	SN	NS	SN	SN	SN
SN	SN	SN	NS	SN	SN	SN
NS	NS	NS	SN	NS	NS	NS
B1	A1	B2	A2	B3	A3	B4

Magnetmotor-Schutzansprüche 1b

Der Motor besteht aus Rahmen — Elektromotoren — einer Welle — drehbarem Magnet und Arbeitsmagneten — Ummandelung für Magneten — 2 Aufhängungen (Halterungen mit Stoppern) — Kugellagern — 2 Pleuel — Kurbelwelle — Übersetzung — Transformationsriemen — Stromgenerator — elektrische Zuleitung.

Der Rahmen wird hauptsächlich als tragendes Teil genutzt. Im Rahmen sind die erforderlichen Kugellager an den für sie bestimmten Stellen eingearbeitet.

Die Magneten des Magnetmotors bezeichne ich als Gesamtmagneten und ordne sie in zwei Gruppen ein. Den Gesamtmagnet der mit der Welle festverbunden ist, werde ich als Gesamtmagnet der Gruppe A bezeichnen. Die Gesamtmagneten, die an den Aufhängungen befestigt sind, werden als Gesamtmagneten der Gruppe B bezeichnet. Jeder Gesamtmagnet der Gruppe A wie auch der Gruppe B besteht jeweils aus 12 Einzelmagneten, die kreisförmig angeordnet sind und von einer inneren und äußeren Ummandelung zusammengehalten werden. Von Einzelmagnet zu Einzelmagnet verändert sich die Polung, d. h. Anziehung

und Abstoßung wechseln sich ab. Es ist notwendig, zwischen den 12 Einzelmagneten etwas Platz zu lassen. Der Platz zwischen den Einzelmagneten ist mit Kunststoff ausgefüllt.

Die äußere Ummantelung ist beim Gesamtmagnet der Gruppe A kreisförmig angebracht. Bei den Gesamtmagneten der Gruppe B ist es am zweckmäßigsten, quadratische Ummantelungen zu nehmen. Durch quadratische Anordnung entstehen gradlinige Seitenflächen, die wiederum ein stabiles Befestigen an den Aufhängungen ermöglicht. Bei den Gesamtmagneten der Gruppe B ist eine Bohrung (Loch) jeweils in der Mitte der inneren Ummantelung angebracht, das im Durchmesser etwas größer sein muß, als der Durchmesser der Welle, damit es zu keinerlei Berührung zwischen Welle und Gesamtmagneten der Gruppe B kommen kann, sich die Welle frei drehen kann und das beabsichtigte Arbeitsspiel der Gesamtmagneten der Gruppe B stattfinden kann. Über die beweglichen Aufhängungen und den 2 Pleuel kann die Kraft auf die Kurbelwelle übertragen werden. Die Gesamtmagneten der Gruppe B werden über Stopper, die mit den Aufhängungen fest verbunden sind, am Rahmen abgestoppt, so daß die Gesamtmagneten der Gruppe B 1,5 mm vor dem Gesamtmagnet der Gruppe A zum Anhalten gebracht werden. Ein berührungsfreies Drehen des Gesamtmagneten der Gruppe A ist so gewährleistet.

Es ist möglich, den oder die Schrittmotoren vor und zurück zu bewegen (Stand der Technik).

Magnetmotor-Schutzansprüche 1c

Der Gesamtmagnet BI ist an einer eigenen Aufhängung befestigt. Der Gesamtmagnet BII ist ebenfalls an einer eigenen Aufhängung befestigt.

Die Gesamtmagneten der Gruppe B sind mit ihren Einzelmagneten im folgenden Verhältnis zueinander an ihren jeweiligen Aufhängungen befestigt.

NS	NS
SN	SN
SN	SN
NS	NS
B1	B2

Der Gesamtmagnet der Gruppe A — also AI — der zwischen den Gesamtmagneten der Gruppe B — also zwischen BI und BII — an der Welle angebracht ist, wird von E-Motoren (Langsamläufer-Schrittmotoren) in Drehbewegung versetzt und es ergeben sich hierbei folgende Zuordnungen der Einzelmagneten von Gruppe A und Gruppe B zueinander.

← NS	SN	→ NS
SN	NS	SN
SN	NS	SN
NS	SN	NS
B1	A1	B2

← NS	NS	→ NS
SN	SN	SN
SN	SN	SN
NS	NS	NS
B1	A1	B2

Magnetmotor — Schutzansprüche 1d

Will man den Motor in Betrieb nehmen, so ist es notwendig, eine Batterie kurzzeitig zwischenschalten, um die Elektromotoren (Langsamläufer-Schrittmotoren) zu starten.

Sind die Elektromotoren gestartet, drehen sie nun die Welle und den mit ihr verbundenen Gesamtmagnet der Gruppe A. Hat sich nun der Gesamtmagnet der Gruppe A um jeweils einen Einzelmagnet gegenüber den Einzelmagneten der Gesamtmagneten der Gruppe B gedreht, so ist dies gleichzusetzen einer halben Umdrehung der Kurbelwelle.

Bei einer vollständigen Umdrehung der Welle und des mit ihr verbundenen Gesamtmagnet der Gruppe A bedeutet dies bei 12 Einzelmagneten 6 vollständige Umdrehungen der Kurbelwelle. Die Gesamtmagneten der Gruppe B führen ein Arbeitsspiel aus. Die Gesamtmagneten der Gruppe B sind jeweils an eigenen Aufhängungen befestigt. Also B I ist an eigener Aufhängung befestigt und B II ist auch an eigener Aufhängung befestigt. Die Aufhängungen sind beweglich gelagert (vor und zurück), dadurch kann die Kraft von den Aufhängungen über die Pleuel auf die Kurbelwelle übertragen werden. Die Kraft wird dadurch von der Kurbelwelle über eine einfache Übersetzung — Transformationsriemen — auf den Generator übertragen. Der Generator wandelt nun die mechanische Energie in Elektrizität um.

Von der so erzeugten elektrischen Energie wird nur ein Teil für den ständigen Betrieb der Elektromotoren benötigt. Die benötigte Energie wird über eine elektrische Zuleitung den Elektromotoren zugeführt, die wiederum den gesamten Arbeitsprozeß des Magnetmotors aufrechterhalten. Der Überschuß an elektrischer Energie, der auf dieser Verfahrensweise entstanden ist, steht nun zur freien Nutzung zur Verfügung.

Es sollte hier noch zum Ausdruck kommen, daß es nicht unbedingt, wie in dem hier beschriebenen Beispiel eines Magnetmotors, zwölf Einzelmagneten pro Gesamtmagnet einer Gruppe sein müssen, sondern angefangen von 2 magnetischen Hälften, wo eine Hälfte anziehend wirkt und die andere abstoßend. Es können beispielsweise 8 Einzelmagneten pro Gesamtmagnet sein oder 14, 16, 18 usw. Im Prinzip können es so viele

sein, wie man kreisförmig vernünftig anordnen kann, ohne natürlich den Arbeitsprozeß des Magnetmotors zu beeinträchtigen.

Hierzu 3 Seite(n) Zeichnungen

5

10

15

20

25

30

35

40

45

50

55

60

65

- Leerseite -

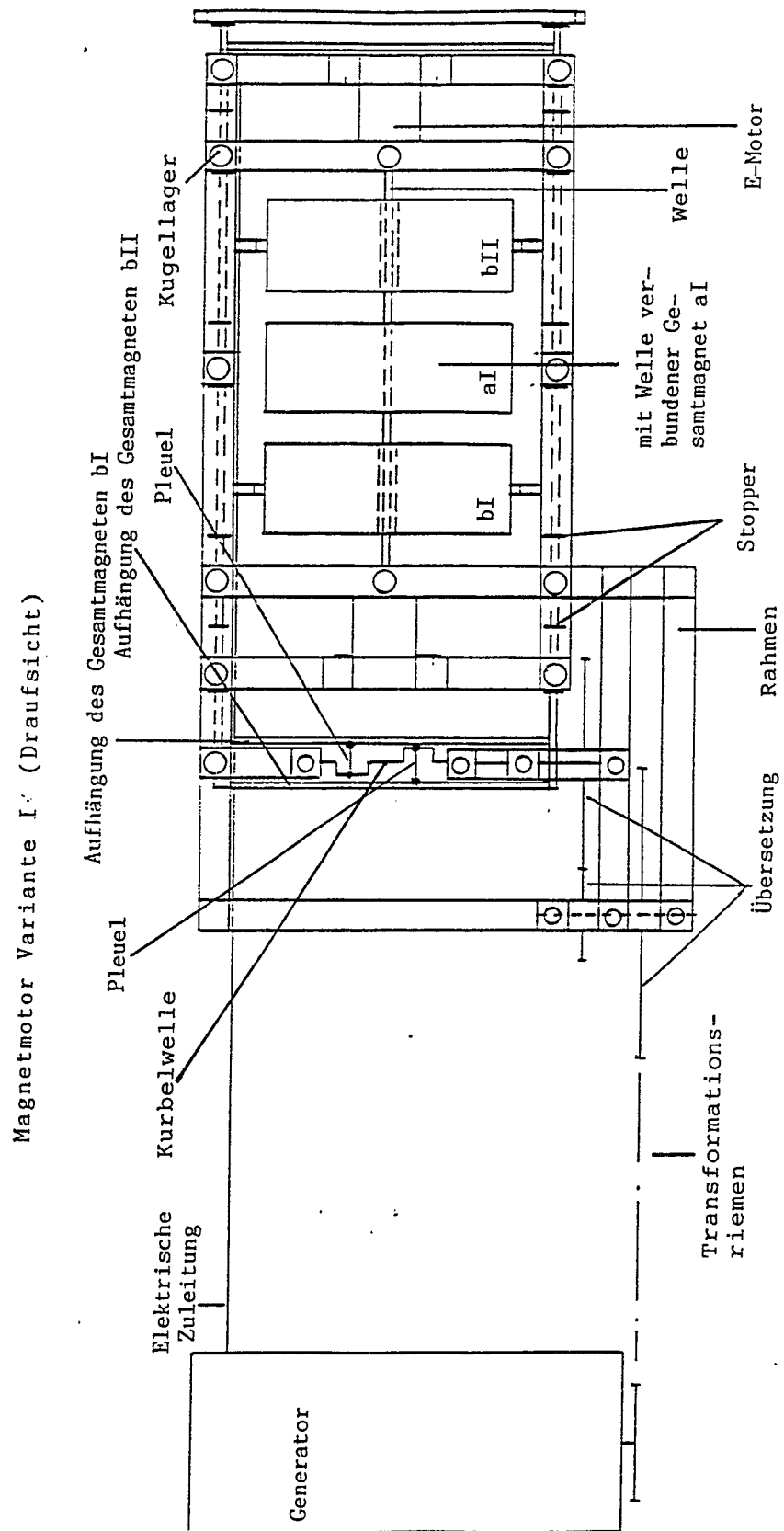


Fig. I

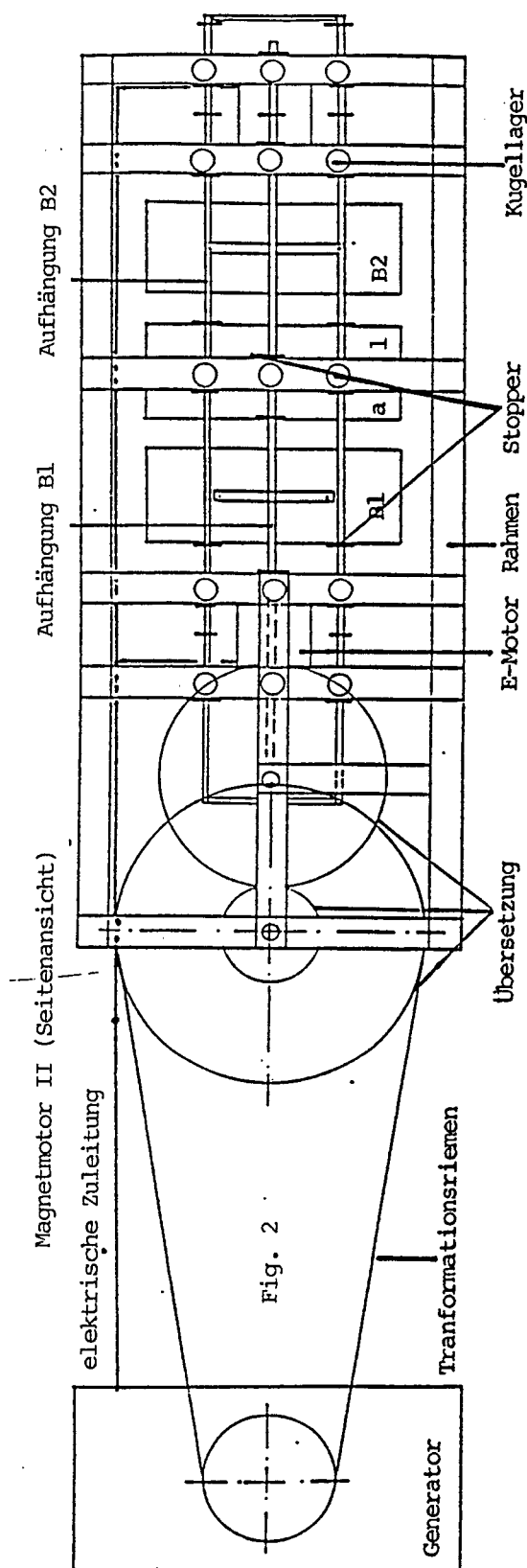
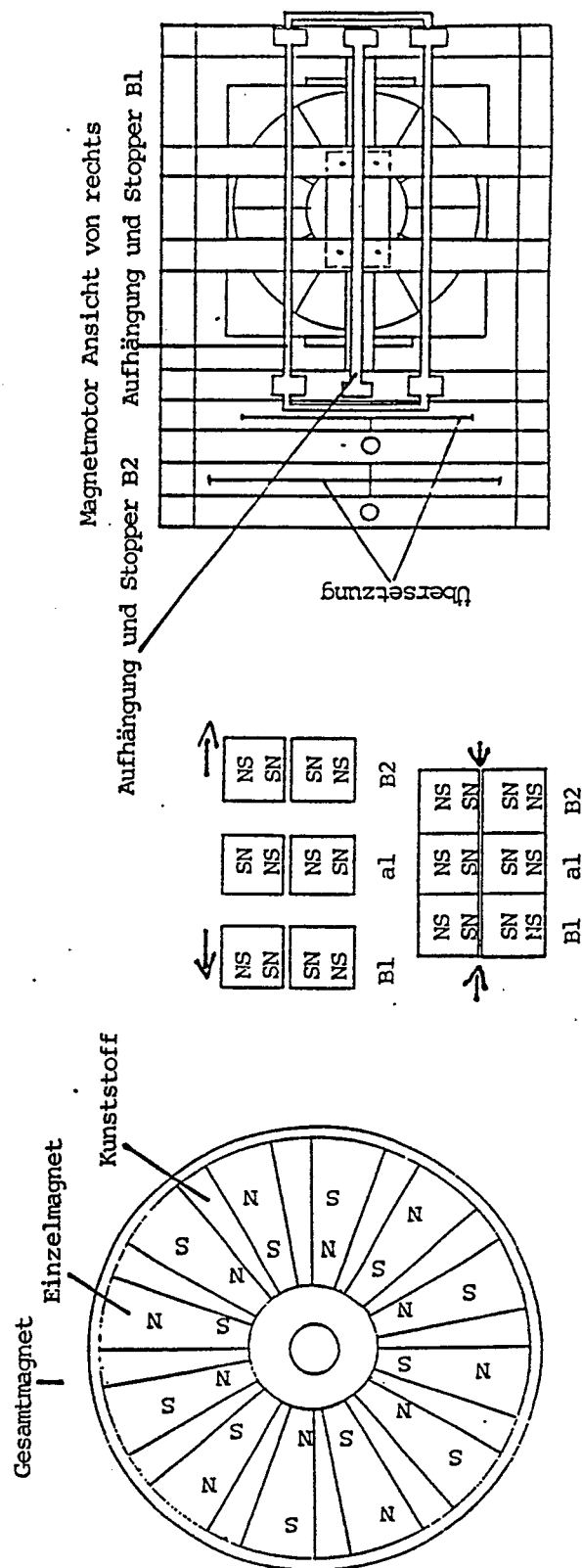


Fig. 2



E-Motor (Langsamläufer-Schrittmotor) - wichtig für den Betrieb des Magnetmotors

XI

(Stand der Technik)

Fig. 3

Impulsgeber einstellbar

