



(19)
Bundesrepublik Deutschland
Deutsches Patent- und Markenamt

(10) **DE 10 2005 025 307 A1** 2006.12.28

(12)

Offenlegungsschrift

(21) Aktenzeichen: **10 2005 025 307.5**

(22) Anmeldetag: **02.06.2005**

(43) Offenlegungstag: **28.12.2006**

(51) Int Cl.⁸: **H02N 11/00** (2006.01)

(71) Anmelder:
Tellmann, Wilfried, 57080 Siegen, DE

(72) Erfinder:
gleich Anmelder

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

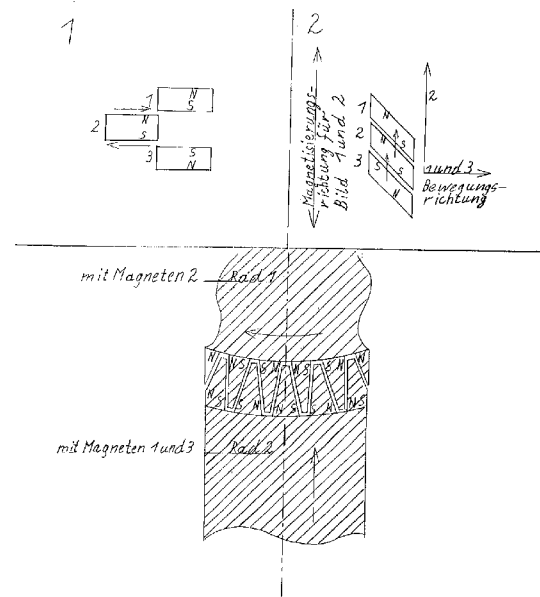
(54) Bezeichnung: **Tellfried - Magnetmotor**

(57) Zusammenfassung: Der Erfindung liegt das Problem zu Grunde, mit Permanentmagneten, ohne Energiezuführung, einen Motor zu bauen, der Arbeit leistet. Das Problem wird wie folgt gelöst.

Das Grundelement bilden drei Magnete. Die Magnete sind 45° schräg angeordnet. Der mittlere Magnet 2 kann sich, durch den mechanischen Aufbau bedingt, nur vorwärts bewegen. Die Magnete 1 und 3, die sich vor und hinter Magnet 2 befinden, können sich durch die mechanische Verkopplung nur nach rechts bewegen. Die Magnetisierungsrichtung ist gleich der Bewegungsrichtung von Magnet 2. Magnet 2 hat vor sich einen ungleichen und hinter sich einen gleichen Pol. Somit wird Magnet 2 vorwärts gedrückt und gezogen. Bewegt sich Magnet 2 vorwärts, werden die Magnete 1 und 3 nach rechts bewegt.

Der "Tellfried-Magnetmotor" kann überall, wo er durch seine Größe bedingt eingebaut werden kann, verwendet werden.

Tellfried - Magnetmotor



Beschreibung

Stand der Technik

[0001] Der im Patentanspruch angegebenen Erfindung liegt das Problem zu Grunde, mit Permanentmagneten, ohne Zuführung von anderer Energie, einen Motor zu bauen, der Arbeit leistet.

Ausführungsbeispiel

[0002] Werden Magnete so angeordnet wie in Bild 1, steht dem Magnet 2, der sich zwischen Magnet 1 und 3 nach links und rechts bewegen kann, ein gleicher und ein ungleicher Pol gegenüber. Die ungleichen Pole ziehen sich an während die gleichen Pole sich abstoßen. Diese seitlich wirkenden Kräfte sind gleichgroß und heben sich gegenseitig auf. Magnet 2 kann ohne Energieaufwand zwischen den Magneten 1 und 3 durchgeschoben werden. Befindet sich der Magnet 2 zwischen den Magneten 1 und 3, wird er von Magnet 1 angezogen und von Magnet 3 abgestoßen. Diese Kräfte wirken in die gleiche Richtung und addieren sich.

[0003] In Bild 2 sind die Magnete um 45 Grad verdreht. Der mechanische Aufbau läßt an Magnet 2 nur eine Bewegung nach vorne zu. Die Magnete 1 und 3 können sich nach rechts bewegen. Die mechanischen Aufbauten von Magnet 2 und von den Magneten 1 und 3 sind so miteinander verbunden, daß wenn sich der Magnet 2 nach vorne bewegt, sich die Magnete 1 und 3 nach rechts bewegen. Die Magnetisierungsrichtung ist dieselbe wie die Bewegungsrichtung von Magnet 2. Während sich der Magnet 2 teilweise oder ganz zwischen den Magneten 1 und 3 befindet, ziehen und drücken ihn die magnetischen Kräfte vorwärts. Durch die Bewegung von Magnet 1 und 3 nach rechts, ist die Vorwärtsbewegung von Magnet 2 möglich.

Bild 3

[0004] Der mechanische Aufbau sind zwei mit Magneten bestückte Räder. Rad 1 ist mit Magneten, entsprechend Magnet 2 aus Bild 2, bestückt. Rad 2 ist mit Magneten, entsprechend den Magneten 1 und 3 aus Bild 2, bestückt.

[0005] Eine mechanische Verbindung der Räder, über Wellen und Zahnräder, läßt nur ein gleichzeitiges Drehen beider Räder zu. Die Achsen der Räder sind um 90 Grad versetzt. Während die Magnete 2 auf Rad 1 vorwärts gezogen und gedrückt werden, bewegen sich die Magnete 1 und 3 auf Rad 2 von links nach rechts. Somit ist auf die Magnete 2 von Rad 1 dauernd Zug und Druck in eine Richtung vorhanden, die das Rad 1 antreiben. Der Gegendruck auf Rad 2 bleibt wirkungslos, weil es sich quer zum Gegendruck dreht.

[0006] Der Abstand zwischen Rad 1 und 2 kann geändert werden. Dadurch sind die Magnete mehr oder weniger ineinandergetaucht, womit die Leistung des Motors gesteuert wird.

Patentansprüche

1. Telfried-Magnetmotor **dadurch gekennzeichnet**, daß mindestens drei Magnete, 45 Grad schräg zur Bewegungsrichtung, angeordnet sind. Der mittlere Magnet kann sich nur vorwärts bewegen und die vor und hinter ihm liegenden Magnete können sich nur quer nach rechts bewegen. Die Magnetisierungsrichtung aller drei Magnete ist in Richtung wie die Bewegungsrichtung des mittleren Magneten. Der mittlere Magnet hat in Laufrichtung vor sich einen ungleichen Pol und hinter sich einen gleichen Pol. Die mechanischen Anordnungen auf die der mittlere Magnet beziehungsweise der vordere und hintere Magnet montiert sind, sind mechanisch so miteinander verbunden, daß wenn sich der mittlere Magnet nach vorne bewegt, sich die vor und hinter ihm liegenden Magnete seitlich bewegen.

Es folgt ein Blatt Zeichnungen

Anhängende Zeichnungen

