



(19)
Bundesrepublik Deutschland
Deutsches Patent- und Markenamt

(10) **DE 10 2008 024 538 A1** 2009.11.26

(12)

Offenlegungsschrift

(21) Aktenzeichen: **10 2008 024 538.0**

(22) Anmeldetag: **21.05.2008**

(43) Offenlegungstag: **26.11.2009**

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

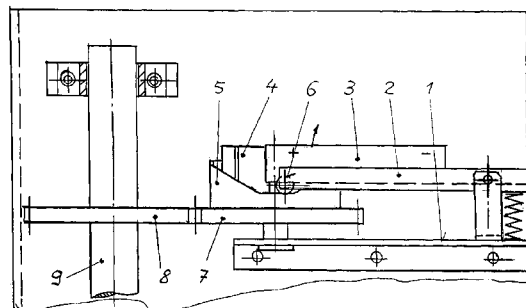
(71) Anmelder:
Limberger, Friedhelm, 33649 Bielefeld, DE

(72) Erfinder:
Antrag auf Nichtnennung

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

(54) Bezeichnung: **Magnet Motor**

(57) Hauptanspruch: Magnet Motor, dadurch gekennzeichnet, daß mehrere gleiche oder ungleiche Permanentmagnete so zueinander in Verbindung stehen, daß durch gezielte Bewegungen kontinuierlich Arbeit verrichtet wird durch ihre magnetischen Kräfte.



Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft Magnet Motoren, bestehend aus einen oder mehreren Antriebsmodulen, wobei die Motoren durch Permanentmagnete angetrieben werden.

[0002] Sie sind geeignet für den stationären Betrieb sowie für Fahrzeuge.

[0003] Es gibt recht viele Motoren für stationären und beweglichen Betrieb. Bei den Verbrennungsmotoren entstehen oft schädliche Abgase, die Elektromotoren beziehen ihren Strom aus Anlagen, die mit den bekannten Brennstoffen betrieben werden und oft auch die Umwelt schädigen oder durch Anlagen, die durch regenerative Energien betrieben werden.

[0004] Die bekannten Brennstoffe werden immer knapper und dadurch auch teurer.

[0005] Diese Probleme werden gelöst mit den in den Schutzansprüchen aufgeführten Mermalen.

Ausführungsbeispiel

[0006] Fig. 1 zeigt das Antriebsmodul **1** in der Seitenansicht und in der Startposition, Fig. 2 zeigt die Draufsicht des Antriebsmodul **1**.

[0007] Die gleichpoligen Enden der Ringsegmentmagnete **4** und der Stabmagnete **3** liegen dicht beieinander und stoßen sich ab. Wenn der Stabmagnet **3** so tief liegt, daß die Oberkannten beider Magnete **3** und **4** auf gleicher Höhe liegen, werden die Abstoßungskräfte der Magnete **3** und **4** so groß, daß sich das Antriebszahnrad **7** mit den Ringsegmentmagneten **4** links herum wegdreht, da der Stabmagnet **3** durch seine Zwangsführung **5** nicht ausweichen kann.

[0008] Hat das Ende des Ringsegmentmagneten **4** das Ende des Stabmagneten **3** passiert, wird der Stabmagnet **3** wieder angehoben und erst herunter gelassen, wenn die Startposition wieder erreicht wird.

[0009] Sind mehrere Ringsegmentmagnete **4** und Stabmagnete **3** auf dem Antriebsmodul **1**, so bleibt der Stabmagnet **3** nur bis zum Erreichen des nächsten Ringsegmenten **4** oben und geht dann wieder nach unten, wenn er die gleiche Position (Startposition) des vorherigen Ringsegmenten **4** erreicht hat. So wird durch die gleichen Abstände der Ringsegmentmagnete **4** erreicht, daß jeweils nach jedem Schritt zum nächsten Hingsegmentmagneten **4** alle Magnete **3** und **4** wirksam werden und die Kraft vervielfachen.

[0010] Diese Motoren können mechanisch, elektrisch oder mit Wasserstoff betrieben werden.

[0011] Die getriebenen Zahnräder **8** haben einen Freilauf.

Patentansprüche

1. Magnet Motor, **dadurch gekennzeichnet**, daß mehrere gleiche oder ungleiche Permanentmagnete so zueinander in Verbindung stehen, daß durch gezielte Bewegungen kontunuerlich Arbeit verrichtet wird durch ihre magnetischen Kräfte.

2. Magnet Motor, nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß an einem Antriebsmodul (**1**) auf einem Antriebszahnrad (**7**) ein oder mehrere Ringsegmentmagnete (**4**) in gleichem Abstand kreisförmig befestigt sind, an deren Kreistangente sich für jeden Ringsegmentmagnet (**4**) ein ein Stabmagnet (**3**) befindet, wobei die zusammen kommenden Enden der Magnete (**3** u. **4**) gleiche Polarität aufweisen. Hat das Antriebszahnrad (**7**) sich bis zum nächsten Ringsegmentmagneten (**4**) weiter bewegt, werden wieder alle Stabmagnete (**3**) gesenkt, ihre Kraft auf die Ringsegmentmagnete (**4**) ausüben und die Kraft vervielfachen.

3. Magnet Motor, nach den Ansprüchen 1 und 2, dadurch gekennzeichnet, daß der oder die Stabmagnete (**3**) über eine Führungsrolle (**6**) an der Halterung für Stabmagnete (**2**) durch eine Zwangsführung (**5**) zu der jeweiligen Stellung der Ringsegmentmagnete (**4**) die richtige Höhe einnehmen, sodaß sich die Kraftlinien der Magnete (**3** u. **4**) überlagern und die magnetischen Kräfte wirksam werden. Die Magnete (**3** u. **4**) werden so eingesetzt, daß ihre Polarität an gleichen Stellen gleich ist.

4. Magnet Motor, nach den Ansprüchen 1–3, dadurch gekennzeichnet, daß eine oder mehrere Spulen auf dem Antriebsmodul (**1**) an geeigneten Stellen befestigt werden und mit einer Stromquelle verbunden sind, und über kleine Stromimpulse elektrisch erzeugte Magnetfelder die Drehgeschwindigkeit der Antriebszahnräder (**7**) erhöhen.

5. Magnet Motor, nach den Ansprüchen 1–4, dadurch gekennzeichnet, daß nach erforderlicher Leistung mehrere Antriebsmodule (**1**) und oder verschiedene Größen der Antriebsmodule (**1**) die Kraft auf die getriebenen Welle (**9**) beeinflussen.

6. Magnet Motor, nach den Ansprüchen 1–5, dadurch gekennzeichnet, daß über die angetriebene Welle (**9**) Strom erzeugt wird.

7. Magnet Motor, nach den Ansprüchen 1, 2 u. 6, dadurch gekennzeichnet, daß über den erzeugten Strom eine Elektrolyse betrieben wird, in der Wasser in Wasserstoff und Sauerstoff getrennt wird, wobei

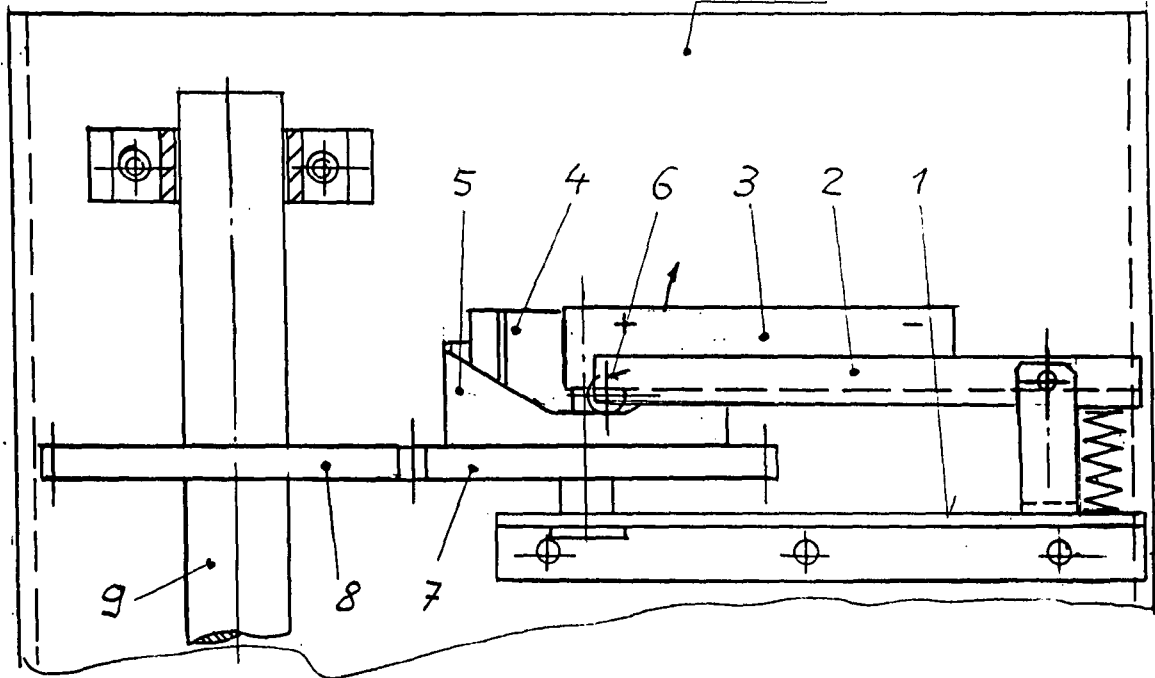
soviel Wasserstoff erzeugt wird, wie für den jeweiligen Betrieb plus einer kleinen Reserve erforderlich sind.

8. Magnet Motor, nach den Ansprüchen 1–7, dadurch gekennzeichnet, daß alle Bewegungen und Stellungen der Magnete (**3** u. **4**), auch die Zwangsführung (**5**), der richtige Zeitpunkt für den Stromimpuls und Stärke für die Spulen, die Leistung des Stroms sowie der Elektrolyse und andere benötigten Bauteile elektronisch gesteuert werden.

Es folgt ein Blatt Zeichnungen

Anhängende Zeichnungen

Figur 1



Figur 2

