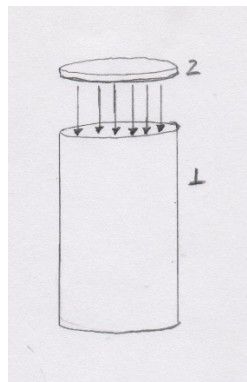


Multiplicador de potencia utilizando fuerza de gravedad

Descripción: La tecnología anterior conocida de este modelo es el motor de combustión, en la búsqueda del mismo torque y velocidad de estas máquinas usando la fuerza de gravedad de un cuerpo como fuente de poder se plantea esta máquina que también se destaca su tamaño que no es grande, pueden en gran número estos mecanismos aportar a cubrir la demanda de energía o a mover vehículos. Anteriormente se hizo una búsqueda de patentes que explicaran lo mismo o parecido a lo que se expone en este documento, pero no eran iguales, se resalta también que esta es una alternativa ecológica porque no deja residuos nocivos, se explica a continuación el mecanismo.

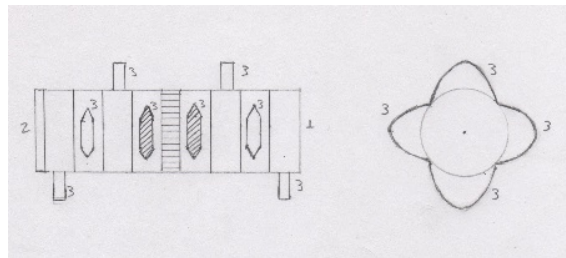
En un contenedor cilíndrico 1 va a reposar la masa como fuente de poder.

Figura 1 vista contenedor 1 llenarse y su tapa selladora 2 arriba.



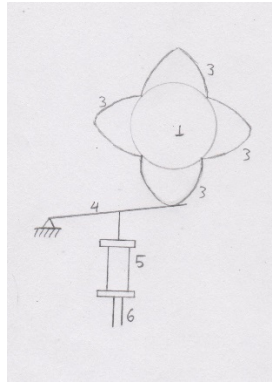
El contenedor cilíndrico 1 se llena con cualquier cosa desde pesas especiales hasta escombros y basura solo importa que haga peso, el contenedor 1 es más elaborado y va acostado.

Figura 2 vista del contenedor 1 acostado con levas 3 y su vista lateral



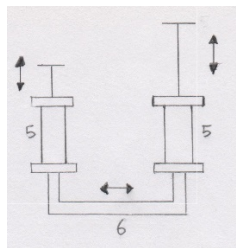
Las levas 3 que se ven sombreadas son las están detrás y no se ven, son las de la derecha en la vista lateral. Se ven ocho secciones en la vista frontal del contenedor acostado 1, la sección del centro es la superficie de contacto para hacerlo girar con la energía a invertir y multiplicar. Se aprecia una leva 3 en cada sección las dos del extremo izquierdo y derecho juntas, pero separadamente mueven un actuador 5, el contenedor 1 permanece estático girando sobre palancas de segundo orden 4 y estos sobre actuadores 5.

Figura 3 vista esquemática de contenedor 1 sobre palanca de segundo orden 4 y actuador 5



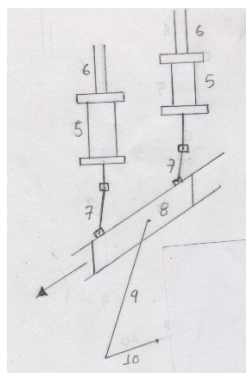
Los actuadores 5 transmiten el movimiento a otros actuadores 5 mediante mangueras transportadoras de líquidos 6 y que viajan de un extremo a otro.

Figura 4 vista esquemática de actuadores 5 transportándose líquidos de un extremo a otro y viceversa



Este segundo actuador 5 que recibe el movimiento del primero lo transmite para mover una biela 9 manivela 10 de la siguiente manera.

Figura 5 vista esquemática de actuadores 5 mover la biela 9 manivela 10 al eje de salida de la máquina



El actuador 5 ubicado un poco más arriba en la imagen cinco es accionada por las levas 3 extremas izquierda y derecha del contenedor 1, las dos siguientes hacia el interior mueven la que se ubica

más abajo, esto cuando el actuador 5 de arriba se haya movido por completo. Estos dos actuadores han dado medio giro con la manivela 10 y el otro medio giro lo da un sistema exactamente igual al de la imagen cinco y de esta manera se emplean las ocho levas 3 del contenedor 1 para dar un giro completo al eje de salida unido a la manivela 10. Los actuadores 5 se conectan con el brazo 7 al trapecio 8, el actuador 5 que se ve arriba al moverse hace contacto y lo hace bajar y la dirección diagonal vertical como se muestra y lo deja en posición para que el actuador 5 que está abajo en su momento de actuar por el giro del contenedor 1 se mueva y continúe el movimiento de la manivela 10, cuando el sistema gemelo a éste continúe con el otro medio giro del eje de salida el sistema, éste se devuelve quedando en posición para repetir el ciclo de trabajo.