

SISTEMA DE MOVIMIENTO POR GRAVEDAD

SECTOR TECNOLÓGICO

La presente invención es aplicable en todo tipo de vehículo de ruedas debido a que utiliza un peso cualquiera que es transmitido a las ruedas en forma perpendicular al punto de contacto de la rueda con el suelo, y ese mismo peso es transmitido de forma angular y radial, logrando que el peso del vehículo se convierta en empuje horizontal para desplazamiento.

En este contexto se puede aplicar a todo tipo de transporte terrestre, así como el uso del peso por gravedad en cualquier dispositivo que necesite movimiento, cabe anotar que también es aplicable para generación de electricidad ya que se puede producir movimiento de un generador aplicando el mismo principio y solo utilizando peso estático.

Este sistema también es aplicable para las carretillas de construcción, sillas de ruedas, ventiladores, electrodomésticos que impliquen movimiento, etc., y todo tipo de dispositivo que necesite movimiento circular.

TECNOLOGÍA ANTERIOR

La forma actual de trasladar peso en una rueda se basa en apoyar un peso cualquiera en el centro de la misma rueda la cual trasmite el peso a que es sometida en forma perpendicular al plano del piso donde está apoyada.

En el concepto que se muestra en esta patente, lo que se busca es trasladar el peso que se ejerce sobre la rueda de forma angular y convirtiendo el peso en empuje horizontal.

Se puede ver esta tecnología en el mecanismo de empujar una llanta previamente aceitada en la cual se introducen dos palos largos en forma cruzada en la parte interior, éstos se empujan (apoyo de un peso) en un ángulo localizado en el cuadrante de la llanta comprendido entre 270 grados y 360 grados. Así se logra mover la llanta y como resultado hay un desplazamiento horizontal.

DESCRIPCION

El SISTEMA DE MOVIMIENTO POR GRAVEDAD consiste de dos ruedas unidas en tándem desde su centro por un eje central el cual queda paralelo al piso, donde una de las ruedas lleva una rueda más pequeña que va apoyada en la parte interior de la misma rueda y que queda localizada entre el cuadrante comprendido entre los ángulos de 270 y 360 grados con respecto a esta misma rueda. Esta rueda pequeña está articulada con una escuadra que tiene un pivote externo , localizado en la parte superior derecha por fuera con respecto a la rueda grande que tiene internamente la rueda pequeña, cuando se localiza un peso en el punto A de la escuadra produce un giro en contra de las manillas del reloj y hace que la rueda pequeña genere un empuje en la rueda grande y al estar esta escuadra sujeta por el pivote localizado en el marco que une las dos ruedas grandes, el resultado de la rueda grande es girar para contrarrestar el empuje de la rueda pequeña .

El Problema técnico consiste en que todos los mecanismos de desplazamiento precisan algún tipo de energía que permita la propulsión, mientras que el sistema de movimiento por gravedad permite que ejerciendo o fijando un peso cualquiera sobre la estructura, se logre el desplazamiento de la misma. Esto hace al sistema ventajoso en cuanto no precisa de la existencia de un dínamo o motor que genere la propulsión de la estructura, ni genera emisión de elementos contaminantes, lo que lo hace amigable con el medio ambiente y económico.

RESEÑA DIBUJOS

Figura 1: Vista lateral que muestra el dispositivo con EL SISTEMA DE MOVIMIENTO POR GRAVEDAD y consiste en:

- (1) Pivote, (2) Punto para ejercer peso, (3) Escuadra, (4) Marco, (5) Rueda grande, (6) Rueda libre de empuje, y (7) cuadrante donde se ejerce empuje.

Figura 2: Vista en perspectiva que muestra el dispositivo con EL SISTEMA DE MOVIMIENTO POR GRAVEDAD y consiste en:

- (1) Pivote, (2) Punto para ejercer peso, (3) Escuadra, (4) Marco, (5) Rueda grande, (6) Rueda libre de empuje, (8) dirección del empuje cuando se pone peso y (9) dirección de Movimiento resultante por el empuje.

Figura 3: Vista en corte con EL SISTEMA DE MOVIMIENTO POR GRAVEDAD que muestra la posición de (6) Rueda libre de empuje, localizadas en el marco de la llanta de la (5) rueda grande y consiste:

- (1) Pivote, (3) Escuadra, (4) Marco, (5) Rueda grande y (6) Rueda libre de empuje.