

MOTOR DE MOVIMIENTO PERPETUO (MOP)

Campo Técnico:

La presente invención consiste en un Motor de Movimiento Perpetuo, se refiere al área de ingeniería mecánica (motor) y está caracterizado por:

1. Ejes
2. Engranajes helicoidales
3. Engranajes planos
4. Bomba Cilíndrica
5. Tambor
6. Rueda hidráulica
7. Volanta de inercia
8. Agua.

Antecedentes de la invención:

La necesidad de desplazarse del ser humano lo ha llevado a la fabricación de medios de transporte movidos por motores, causando contaminación, daño ambiental, social y económico. Dentro de estos motores podemos encontrar:

- **Motor de Combustión externa.** MOTOR A VAPOR. Presenta las desventajas de tener alto consumo de carbón, agua; peso muy elevado, contaminación ambiental y excesiva demora para precalentar.
- Como solución a estas desventajas se diseñó el **Motor de combustión interna** (gasolina, diésel, gas), sin embargo este también cuenta con desventajas como la contaminación, y la necesidad de combustibles fósiles.
- En vista de esto se desarrolló el **Motor Eléctrico**, pero este tiene incapacidad de trabajar a velocidad baja, teniendo limitación en cuanto a potencia, y necesita de baterías que no sólo son costosas y pesadas, sino que también cuenta con un sistema de recarga deficiente.

Descripción breve:

Este Motor de Movimiento Perpetuo es a base de engranajes, lo cual elimina la necesidad de utilizar pistones movidos por la quema de combustibles ya que se basa en la idea de la conservación de la energía dinámica. La solución que este motor proporciona a las desventajas planteadas es que sirve para producir energía limpia, evitando la necesidad de hidroeléctricas, paneles solares y energía eólica;

para así darle un respiro al planeta ayudando al daño de sobrecalentamiento y mal manejo de los recursos naturales; es amigable con el medio ambiente, no necesita ningún tipo de combustible, ni baterías para almacenar la energía, puede ser utilizado en todo tipo de medio de transporte, tiene arranque instantáneo, es de peso liviano en comparación a la potencia.

Descripción de figuras:

- Imagen 1- Vista superior
- Imagen 2- Rueda hidráulica y Volanta de inercia
- Imagen 3- Tambor
- Imagen 4- Bomba de agua cilíndrica
- Imagen 5- Ejemplo de realización

Descripción detallada:

El Motor de Movimiento Perpetuo inicia con el giro de la rueda hidráulica (6), a través de los engranajes helicoidales (2) y planos (3), accionando la bomba de agua (4), la cual al inyectar el agua (8) a la rueda hidráulica (6) y esta a su vez apoyada por la volanta de inercia (7) mantienen el movimiento perpetuo, siendo este el principio a proteger.

Cabe destacar que este es un caso de ejecución práctica del invento, ya que puede ser realizado con múltiples variaciones. Un ejemplo de estas variaciones puede ser la utilización de tornillo sinfin y corona, para obtener potencia y revoluciones, manteniendo siempre el mismo principio y que deben ser consideradas y protegidas en esta patente.

Funcionamiento:

Con el engranaje helicoidal (2a) en su propio eje (1a) se da inicio al funcionamiento con 522 revoluciones, pasando a los engranajes helicoidales (2b y 2c) unidos por eje (1b) con 52.2 revoluciones; sigue a los engranajes helicoidales (2d y 2e) unidos por eje (1c) con 17.4 revoluciones y continúa en los engranajes helicoidal y plano (2f y 3a) respectivamente, unidos por eje (1d) con 7.4 revoluciones, proporcionando 1 revolución a los engranajes planos (3b y 3c) unidos por eje (1e), lo cual le da fuerza a éste último engranaje y a la vez aumentando revoluciones a través del mismo engranaje (3c), de 1 a 3 revoluciones en los engranajes planos (3d y 3e) unidos por eje (1f); aumentando a 9 revoluciones en los engranajes planos (3f y 3g) unidos por eje (1g), continuando con fuerza y 13.05 revoluciones en los engranajes planos (3h y 3i) unidos por eje (1h) pero al ir aumentando las revoluciones, la fuerza

disminuye y para recuperarla utilizamos el engranaje plano (3j), transmitiendo del engranaje (3i) de 13.05 a 4.6 revoluciones en los engranajes planos (3j y 3k) unidos por eje (1i) transmitiendo su fuerza y aumentando a 12 revoluciones en los engranajes planos (3l y 3m) unidos por eje (1j); posteriormente aumenta a 21 revoluciones en los engranajes planos (3n y 3o) unidos por eje (1k) y para una recuperación más de fuerza se utiliza el engranaje plano (3p) en su eje (1l) con 16.1 revoluciones y este a su vez aumentará las revoluciones en los engranajes (3q y 3r) unidos por eje (1m) de 80.7 a 322.8 revoluciones a los engranajes (3s y 3t) unidos por eje (1n) finalizando con 1.291 revoluciones en el engranaje (3u) que unido por eje (1o) da movimiento a la bomba de agua (4) la cual inyecta agua (8) con suficiente presión a la rueda hidráulica (6) a través de un tubo dentro del tambor (5) el cual contiene como máximo un litro de agua, teniendo como apoyo la volanta de inercia (7) unidas por eje (1a) con el engranaje helicoidal (2a), obteniendo el cierre del ciclo y un movimiento perpetuo.

Para iniciarlo basta con darle un impulso a la volanta de inercia (7) la cual está unida por eje (1a) y su funcionamiento y sostenibilidad se consigue dando fuerza al engranaje plano (3b)

Partes del motor

1. Ejes

- 1a. Eje
- 1b. Eje
- 1c. Eje
- 1d. Eje
- 1e. Eje
- 1f. Eje
- 1g. Eje
- 1h. Eje
- 1i. Eje
- 1j. Eje
- 1k. Eje
- 1l. Eje
- 1m. Eje
- 1n. Eje
- 1o. Eje

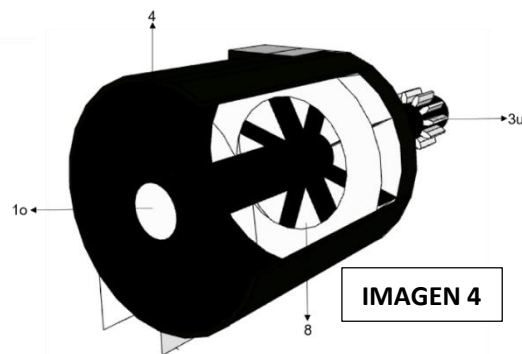
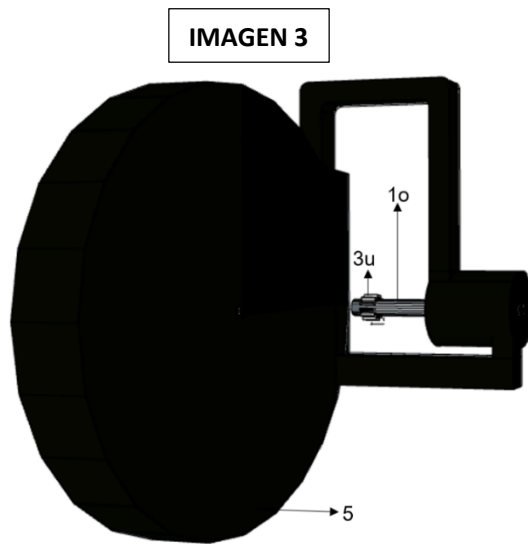
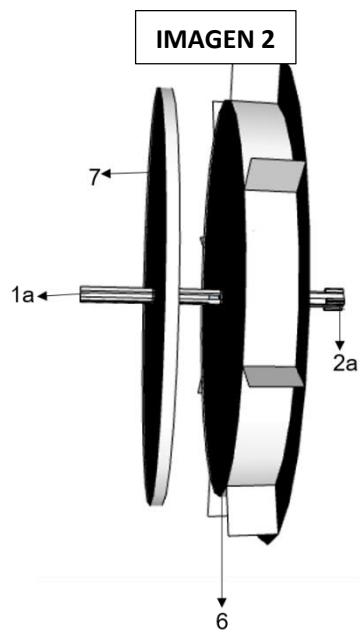
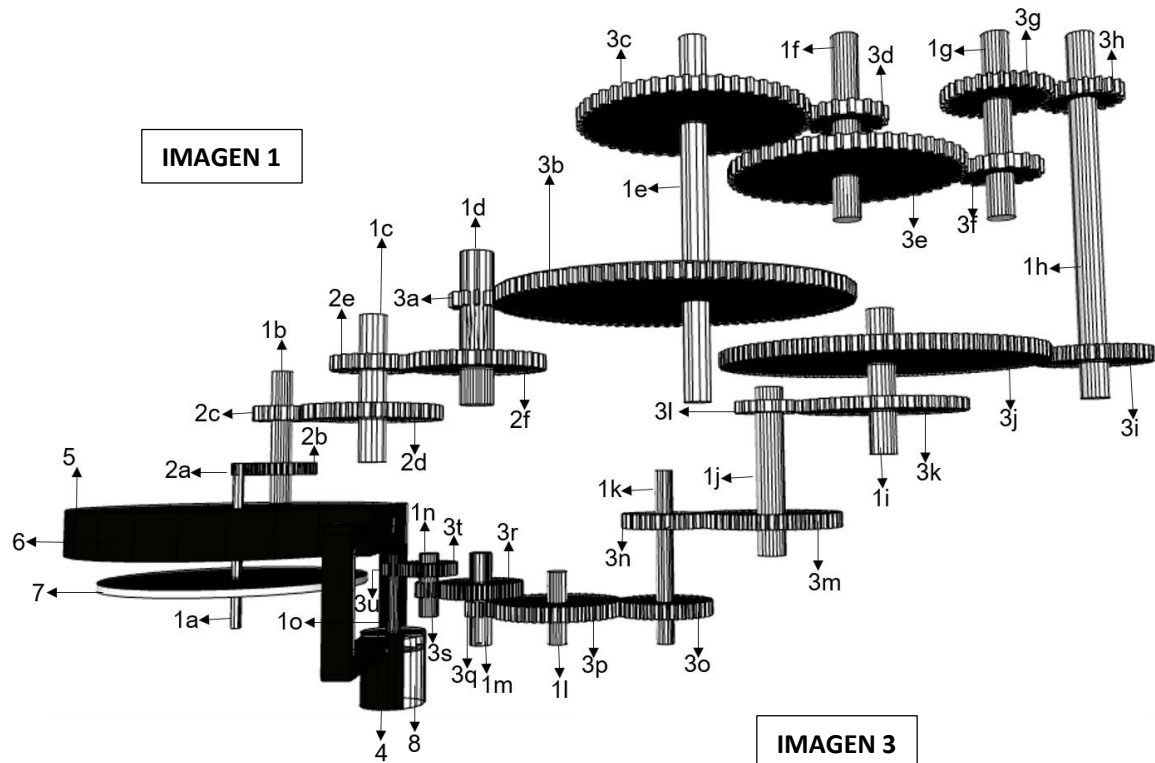
2. Engranaje Helicoidal

- 2a. Engranaje helicoidal de 4 dientes, diámetro de 8 mm
- 2b. Engranaje helicoidal de 40 dientes, diámetro de 4 cm
- 2c. Engranaje helicoidal de 12 dientes, diámetro de 3.5 cm
- 2d. Engranaje helicoidal de 36 dientes, diámetro de 10 cm

- 2e. Engranaje helicoidal de 17 dientes, diámetro de 6 cm
- 2f. Engranaje helicoidal de 40 dientes, diámetro de 9.5 cm

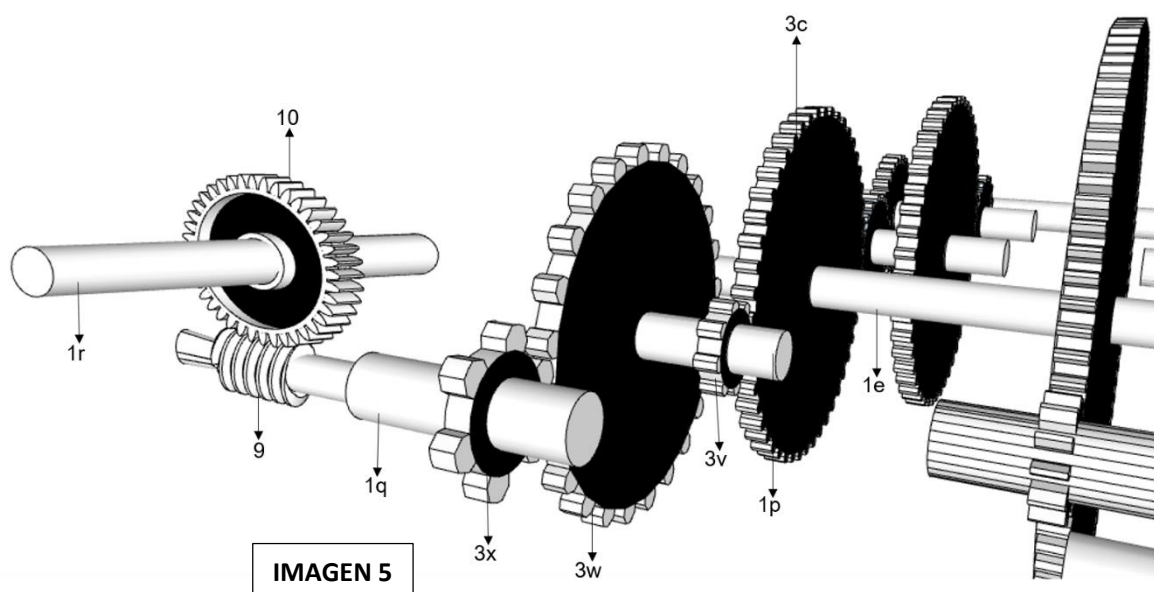
3. Engranajes plano

- 3a. Engranaje plano de 14 dientes, diámetro de 3.5 cm
- 3b. Engranaje plano de 104 dientes, diámetro de 26 cm
- 3c. Engranaje plano de 45 dientes, diámetro de 19 cm
- 3d. Engranaje plano de 15 dientes, diámetro de 6.5 cm
- 3e. Engranaje plano de 42 dientes, diámetro de 17 cm
- 3f. Engranaje plano de 42 dientes, diámetro de 17 cm
- 3g. Engranaje plano de 29 dientes, diámetro de 8.5 cm
- 3h. Engranaje plano de 20 dientes, diámetro de 6.5 cm
- 3i. Engranaje plano de 34 dientes, diámetro de 9.5cm
- 3j. Engranaje plano de 96 dientes, diámetro de 24,5 cm
- 3k. Engranaje plano de 34 dientes, diámetro de 12 cm
- 3l. Engranaje plano de 13 dientes, diámetro de 5cm
- 3m. Engranaje plano de 42 dientes, diámetro de 9.5 cm
- 3n. Engranaje plano de 24 diente, diámetro 5.5. cm.
- 3o. Engranaje plano de 36 dientes, diámetro 6.7 cm.
- 3p. Engranaje plano de 50 dientes, diámetro 9 cm.
- 3q. Engranaje plano de 10 dientes, diámetro 2 cm.
- 3r. Engranaje plano de 45 dientes, diámetro de 6cm.
- 3s. Engranaje plano de 11 dientes, diámetro de 1.5 cm.
- 3t. Engranaje plano de 56 dientes, diámetro de 4.5 cm.
- 3u. Engranaje plano de 14 dientes, diámetro 1.5 cm.
- 4. Bomba de agua Cilíndrica diámetro de 5 cm
- 5. Tambor totalmente sellado, conecta y cubre la rueda hidráulica y la bomba de agua.
- 6. Rueda hidráulica de 8 aspás, diámetro 23 cm
- 7. Volanta de inercia diámetro de 19 cm
- 8. Agua



Ejemplos de realización: Como la cantidad de variaciones que se pueden realizar son múltiples e infinitas al igual que los componentes, en este documento sólo se presentará un ejemplo de variación (Imagen 5) que puede servir para alimentar un generador de energía.

En este ejemplo, a partir del engranaje plano (3c) adicionamos el engranaje plano de 8 dientes y con diámetro 4cm y engranaje plano de 24 diente con diámetro 16cm (3v y 3w) unidos por eje (1p) y el engranaje plano (3x) con tornillo sinfín (9) unidos por eje (1q). Al tornillo sinfín (9) se le coloca corona (10) con eje (1r) y de esta forma vamos aumentando revoluciones y con el tornillo sinfín (9) y corona (10) aumentamos la fuerza y del último eje (1r) podemos obtener las fuerzas y revoluciones para alimentar un generador pequeño.



REINVINDICACIONES

REINVINDICACION 1: Motor de Movimiento Perpetuo a base de engranajes helicoidales y planos (2 y 3), que consta de una bomba de agua cilíndrica (4), (Imagen 4); una volanta de inercia (7) y una rueda hidráulica (6), (Imagen 2); caracterizado porque la bomba de agua (4) inyecta liquido con suficiente presión a la rueda hidráulica (6) para su funcionamiento a 522 revoluciones, iniciando el ciclo a través de los engranajes helicoidales (2a a 2f) y engranajes planos (3a y 3b) obteniendo en este un mínimo de una revolución pero con suficiente fuerza para mover los engranajes restantes (3c a 3u) dando la capacidad a la bomba de agua (4), con la cual cerramos el ciclo (Imagen1).

REINVINDICACION 2: Motor de Movimiento Perpetuo a base de engranajes helicoidales y planos (2 y 3), según lo reivindicado en el punto anterior, caracterizado porque la rueda hidráulica (6) al ser impulsada por la presión ejercida del agua (8), de parte de la bomba de agua (4) y apoyada por la volanta de inercia (7) mantiene el movimiento perpetuo.

REINVINDICACION 3: Motor de Movimiento Perpetuo a base de engranajes helicoidales y planos (2 y 3), según lo reivindicado en los puntos anteriores, caracterizado porque la volanta de inercia (7) ayuda a la rueda hidráulica (6) a sostener movimiento a los engranajes helicoidales y planos (2 y 3).

REINVINDICACION 4: Motor de Movimiento Perpetuo a base de engranajes helicoidales y planos (2 y 3), según lo reivindicado en los puntos anteriores, caracterizado porque los engranajes helicoidales y planos (2 y 3) inician con alta revolución para dar potencia y transmitirla en fuerza y revoluciones a la bomba de agua (4). Todos los engranajes se encuentran unidos por ejes montados en balineras.

REINVINDICACION 5: Motor de Movimiento Perpetuo a base de engranajes helicoidales y planos (2 y 3), según lo reivindicado en los puntos anteriores, caracterizado porque la bomba de agua (4) al obtener las revoluciones necesarias de todos los engranajes inyecta la suficiente presión para generar el movimiento perpetuo.

REINVINDICACION 6: Motor de Movimiento Perpetuo a base de engranajes helicoidales y planos (2 y 3), según lo reivindicado en los puntos anteriores, caracterizado porque en una de sus variaciones, a partir del engranaje plano (3c) adicionamos el engranaje plano de 8 dientes y con diámetro 4cm y engranaje plano de 24 diente con diámetro 16cm (3v y 3w) unidos por eje (1p) y el engranaje plano (3x) con tornillo sinfín (9) unidos por eje (1q). Al tornillo sinfín (9) se le coloca corona (10) con eje (1r) y de esta forma vamos aumentando revoluciones y con el tornillo sinfín (9) y corona (10) aumentamos la fuerza y del último eje (1r) podemos obtener las fuerzas y revoluciones para alimentar un generador pequeño.

Definido el objeto de la presente patente de invención, prosigo a declarar que cualquier tipo de variación que se pueda realizar sin que se afecte el principio solicitado en las reivindicaciones de este documento, deben entenderse como parte del mismo y ser protegidas por la presente patente.

RESUMEN

Con el engranaje helicoidal (2a) de 4 dientes y diámetro de 8 mm y en su propio eje (1a) se da inicio al funcionamiento con 522 revoluciones, pasando al engranaje helicoidal de 40 dientes con diámetro de 4 cm (2b) y el engranaje helicoidal de 12 dientes con diámetro de 3.5 cm (2c) unidos por eje (1b) con 52.2 revoluciones; sigue

al engranaje helicoidal de 36 dientes con diámetro de 10 cm (2d) y el engranaje helicoidal de 17 dientes con diámetro de 6 cm (2e) unidos por eje (1c) con 17.4 revoluciones y continúa en el engranaje helicoidal de 40 dientes con diámetro de 9.5 cm (2f) y engranaje plano de 14 dientes con diámetro de 3.5 cm (3a) respectivamente, unidos por eje (1d) con 7.4 revoluciones, proporcionando 1 revolución al engranaje plano de 104 dientes con diámetro de 26 cm (3b) y engranaje plano de 45 dientes con diámetro de 19 cm (3c) unidos por eje (1e), lo cual le da fuerza a éste último engranaje y a la vez aumentando revoluciones a través del mismo engranaje (3c), de 1 a 3 revoluciones en el engranaje plano de 15 dientes con diámetro de 6.5 cm (3d) y el engranaje plano de 42 dientes, diámetro de 17 cm (3e) unidos por eje (1f); aumentando a 9 revoluciones en el engranaje plano de 42 dientes con diámetro de 17 cm (3f) y engranaje plano de 29 dientes con diámetro de 8.5 cm (3g) unidos por eje (1g), continuando con fuerza y 13.05 revoluciones en el engranaje plano de 20 dientes con diámetro de 6.5 cm (3h) y engranaje plano de 34 dientes con diámetro de 9.5cm (3i) unidos por eje (1h) pero al ir aumentando las revoluciones, la fuerza disminuye y para recuperarla utilizamos el engranaje plano engranaje plano de 96 dientes con diámetro de 24,5 cm (3j), transmitiendo del engranaje (3i) de 13.05 a 4.6 revoluciones en el engranaje plano de 96 dientes con diámetro de 24,5 cm (3j) y el engranaje plano de 34 dientes con diámetro de 12 cm (3k) unidos por eje (1i) transmitiendo su fuerza y aumentando a 12 revoluciones en el engranaje plano de 13 dientes con diámetro de 5cm (3l) y el engranaje plano de 42 dientes con diámetro de 9.5 cm (3m) unidos por eje (1j); posteriormente aumenta a 21 revoluciones en el engranaje plano de 24 diente con diámetro 5.5 cm (3n) y el engranaje plano de 36 dientes con diámetro 6.7 cm (3o) unidos por eje (1k) y para una recuperación más de fuerza se utiliza el engranaje plano de 50 dientes con diámetro 9 cm (3p) en su eje (1l) con 16.1 revoluciones y este a su vez aumentará las revoluciones en el engranaje plano de 10 dientes con diámetro 2 cm (3q) y el engranaje plano de 45 dientes con diámetro de 6cm (3r) unidos por eje (1m) de 80.7 a 322.8 revoluciones al engranaje plano de 11 dientes con diámetro de 1.5 cm (3s) y el engranaje plano de 56 dientes, diámetro de 4.5 cm (3t) unidos por eje (1n) finalizando con 1.291 revoluciones en el engranaje plano de 14 dientes, diámetro 1.5 cm (3u) que unido por eje (1o) da movimiento a la bomba de agua cilíndrica y con diámetro de 5 cm (4) la cual inyecta agua (8) con suficiente presión a la rueda hidráulica de 8 aspas y con diámetro 23 cm (6) a través de un tubo dentro del tambor, el cual se encuentra totalmente sellado, conectando y cubriendo la rueda hidráulica de 8 aspas y con diámetro 23 cm (6) y la bomba de agua (4) el cual contiene como máximo un litro de agua, teniendo como apoyo la volante de inercia diámetro de 19 cm (7) unidas por eje (1a) con el engranaje helicoidal de 4 dientes y diámetro de 8 mm (2a), obteniendo el cierre del ciclo y un movimiento perpetuo.

Para iniciarlo basta con darle un impulso a la volanta de inercia (7) la cual está unida por eje (1a) y su funcionamiento y sostenibilidad se consigue dando fuerza al engranaje plano (3b)