

Rotating electrostatic propulsion system - US 20030209637 A1

ABSTRAKT

Oblasť techniky Vynález sa týka pohonného systému kozmických lodí, využívajúceho tyristory pozostávajúce z motorom poháňaného elektrostaticky nabitého valca, ktorý sa otáča v elektrostaticky nabitom prstencovom prstenci na účely vytvorenia napätia a napätia energie v priebehu času v horizontálnom smere. Propulzory sú rozširované generátormi magnetických vírov, buď vloženými do valcov alebo umiestnenými nad každým tryskou, s cieľom zvýšiť permitivitu priestoru tým, že preniknú každým tryskou s energiou hyperpriestoru s nízkou hustotou generovanou červom dierou vytvorenou medzi našim priestorom a hyperpriestorom. Kombinácia troch trysiek namontovaných na spodnej strane trupu kozmickej lode zabezpečuje riadenie pohybu ťahu a posunu.

NÁROKY (8)

Čo môžem povedať ako môj vynález je:

- 1 . Kozmický pohonný systém využívajúci tri elektrostaticky nabité motorom poháňané valce, z ktorých každý sa otáča v nabitom prstencovom prstenci, aby vytvoril priestorové napätie zakriveného napätia v horizontálnej rovine na spodnej strane trupu.
- 2 . Uvedený rotujúci valec pozostáva z tyčových magnetov vložených do valca a skupinových skupín v intervaloch okolo obvodu valca s cieľom zvýšiť permitivitu priestoru prenikaním valca a krúžku s nízkou lineárnou hmotnosťou, nízkou rýchlosťou svetelnej hyperpriestorovej energie pomocou prostriedky červenej dierky medzi priestorom a hyperpriestorom. Väčšia permitivita je zvýšenie sily. Uvedená technika je obsiahnutá v mojej patentovej prihláške Magnetický vortex Wormhole Generator a Magnetic Vortex Generator.
- 3 . Uvedený rotačný valec a prstencový prstenec majú vhodný kovový povrch na vytváranie a udržiavanie elektrostatického náboja.
- 4 . Uvedený rotačný valec má jeden alebo viac segmentov, ktoré môžu byť elektrostaticky nabité jednotlivo alebo spoločne na vytvorenie sily v určitom smere.
- 5 . Uvedený prstencový prstenec má jeden alebo viac segmentov, ktoré môžu byť elektrostaticky nabité jednotlivo alebo spoločne na vytvorenie sily v určitom smere.
- 6 . Kombinácia troch takýchto trysiek, ktoré poskytujú silu v akomkoľvek konkrétnom smere alebo na ovládanie posunu.
- 7 . Prepínanie polí elektrických polarov s cieľom zvrátiť priestorové zakrivenie a tým zmeniť smer ťahu.

8 . Použitie magnetického vírového generátora umiestneného nad každým tryskou na prenikanie valcov a krúžkov s energiou hyperpriestoru s nízkou hustotou, ktoré by nahradili vložené magnety v každom valci.

POPIS

STRUČNÝ ZHRNUTIE VYNÁLEZU

- [0001]

Vynález, ktorý je predmetom mojej súčasnej aplikácie, je systém pohonov kozmických lodí, ktorý vyvíja priestorové zakrivené napätie využívajúce kombináciu rotujúceho radiálneho elektrostatického poľa a pevného vertikálneho elektrostatického poľa. Tieto dve polia vytvárajú v radiálnom smere gradient stresovej energie T^{zr} , ktorý sa rovná sily. Radiálne pole je vytvorené na strane nabitého rotujúceho valca na spodnej strane trupu. Zvislé pole je vytvorené prstencovým nabitým prstencom sústredným s valcom. Tri rotujúce valce sú umiestnené v trojuholníku na dne trupu, aby sa vytvorila sila v akomkoľvek smere vo vodorovnej rovine.

REFERENČNÉ DOKUMENTY

- [0002]

[0002] *Gravitation* , Wheeler, str. 80.

DOTERAJŠÍ STAV TECHNIKY

- [0003]

Keď pracujeme s Maxwellovými rovnicami v tenzorovej notácii, ukázalo sa, že tenzor môže zmeniť identitu v závislosti od toho, akú permutáciu premenných sa týka. Napríklad, jediná rovnica môže zahŕňať aj hustotu náboja a hustotu prúdu. A všetky Maxwellove rovnice môžu byť redukované len na dve rovnice.

- [0004]

V tenzorovej rovnici pre hybnosť, ak je rameno páky dlhé, rovnica sa rovná prietokovej rýchlosti momentu hybnosti. Ak je rameno páky časom, dostanete lineárnu hybnosť. A ak sa pole otáča časom, potom je časová miera zmeny lineárnej hybnosti silou, ktorá je základom tohto vynálezu.

- [0005]

Einstein uviedol, že hromadné krivky priestoru a priestoru hovoria o tom, ako sa pohybovať. V tomto zmysle generalizovaná hmotnosť môže byť hmotnosť, elektromagnetické polia, náboj alebo moment hybnosti, ktoré vytvárajú priestorové zakrivenie, ktoré vytvára silu na kozmickej lodi.

ZHRNUTIE VYNÁLEZU

- [0006]

[0001] Vynález sa týka kozmickej lode využívajúcej rotujúci elektrostaticky nabitý valec a sústredný prstencový nabitý prstenec na vytvorenie zakrivenia priestorovo-časovej energie v horizontálnej rovine na spodnom trupu kozmickej lode. Motor otáča otočný valec, ktorý prechádza pod trupom. Nabitý povrch vytvára elektrické pole v smere normálnom k povrchu. Vertikálne a rotujúce elektrické pole sa spájajú tak, aby sa vytvorila miera zmeny lineárnej hybnosti, ktorá vytvára vodorovnú hnaciu silu na trupom.

VYHLÁSENIE O FEDERÁLNE SPONZORNOM VÝSKUME ALEBO VÝVOJI

- [0007]

Nepoužiteľné.

• [0008]

[0008] Obr. 1. Perspektívny pohľad na trup kozmickej lode (A) s tromi elektrostaticky nabitými rotujúcimi valcami (C) obklopenými svojimi prstencovými nábojovými krúžkami (D), ktoré sa rozprestierajú na spodnej strane trupu (B).

Figure 1

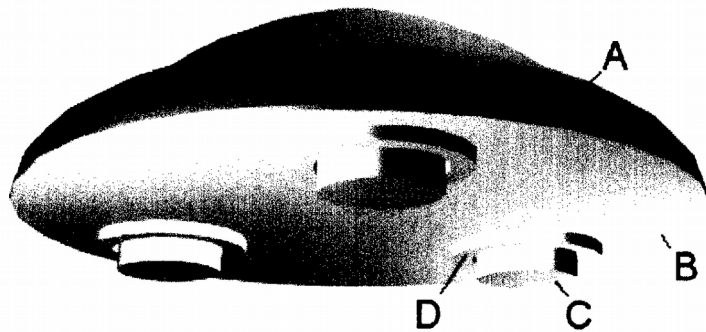
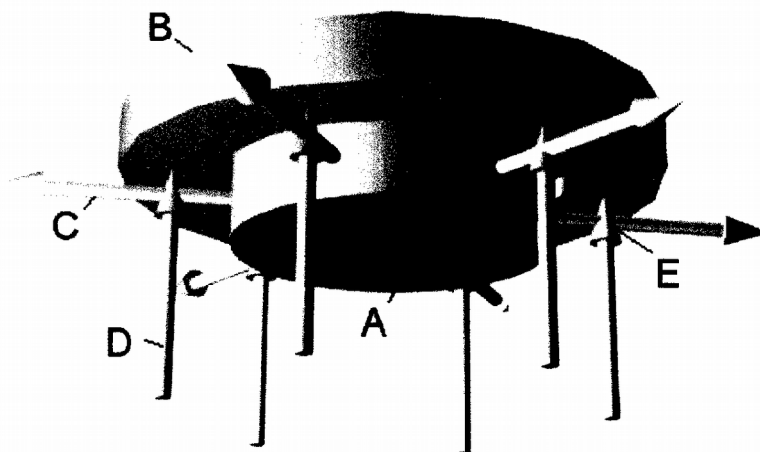


Figure 2



[0009] Obr. 2. Perspektívny pohľad na jednotku pohonu ukazujúci otočný valec a krúžok.

Figure 3

$$T^{zr} = -\frac{\epsilon_0}{\Omega c^2} \frac{E_z E_r}{4\pi} = \frac{\text{coul}^2}{\text{m}^2 \text{n}} \frac{\text{n}}{\text{coul}} \frac{\text{n}}{\text{coul}} \frac{\text{m}}{\text{kg}} \frac{\text{s}^2}{\text{m}^2} = -\frac{\text{kg m}}{\text{s}^2} \frac{\text{s}^2}{\text{kg m}^3} = \frac{-1}{\text{m}^2}$$

Figure 4

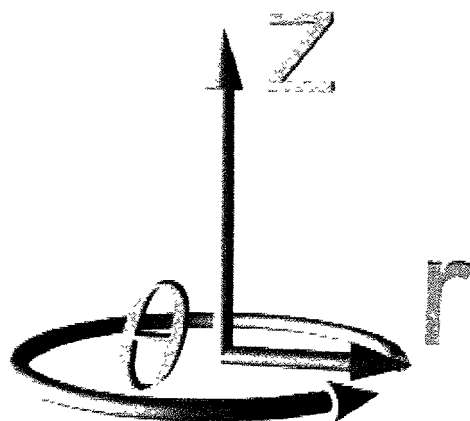


Figure 5

$$F^{\alpha}_{\beta} = \begin{array}{c|cccc} t & 0 & E_r & 0 & E_z \\ r & E_r & 0 & 0 & 0 \\ \theta & 0 & 0 & 0 & 0 \\ z & E_z & 0 & 0 & 0 \end{array}$$

[0010] Obr. 3. Napätie napätia pri strese vytvorené dvomi elektrickými poliami s jednotkami zakrivenia.

Figure 6

$$T^{zr} = -\frac{E_r E_z}{4\pi}$$

Figure 7

$$\frac{d}{dt} S_r = \epsilon_0 \epsilon_{rtz} X^t T^{zr} n_r \text{Area} = \epsilon_0 t \frac{E_r E_z}{4\pi} n_r \text{Area}$$

Figure 8

$$\frac{\text{coul}^2}{\text{m}^2 \text{ n}} \text{sec} \frac{\text{n}}{\text{coul}} \frac{\text{n}}{\text{coul}} \text{m}^2 = \text{kg} \frac{\text{m}}{\text{sec}^2} \text{sec} = \text{kg} \frac{\text{m}}{\text{sec}}$$

Figure 9

$$\frac{d}{dt} S_{r,t} = \frac{\epsilon_0}{4\pi} e^{i\omega t} E_r E_z \text{area} + \frac{i\epsilon_0}{4\pi} e^{i\omega t} E_r E_z t \omega \text{area}$$

- [0011]

[0011] Obr. 4. Koordináty súradnicových časov {t, r, θ , Z}.

[0012] Obr. 5. Faraday elektromagnetický F tenzor obsahujúci elektrické polia v radiálnom a zvislom smere.

[0013] Obr. 6. Tenzor stresovej energie T ukazuje, že je rovný výsledku dvoch elektrických polí vydelený 4π .

[0014] Obr. 7. Tenzorová rovnica pre prietok angular hybnosti S.[0015] Obr. 8. Jednotky sú lineárne hybnosti vďaka ramenu časového ramena.

[0016] Obr. 9. Rýchlosť zmeny lineárnej hybnosti je horizontálna sila vytváraná dvoma elektrickými políčkami.

[0017] Obr. 10. Uhlová hybnosť preteká oblasťou, ktorej normálny vektor je v radiálnom smere.

[0018] Obr. 11. Valec s jedným elektrostaticky nabitým segmentom.

[0019] Obr. 12. Prstencový krúžok s tromi jednotlivými segmentmi, ktoré môžu byť nabité samostatne, aby vytvorili silu v určitom smere.

Figure 10

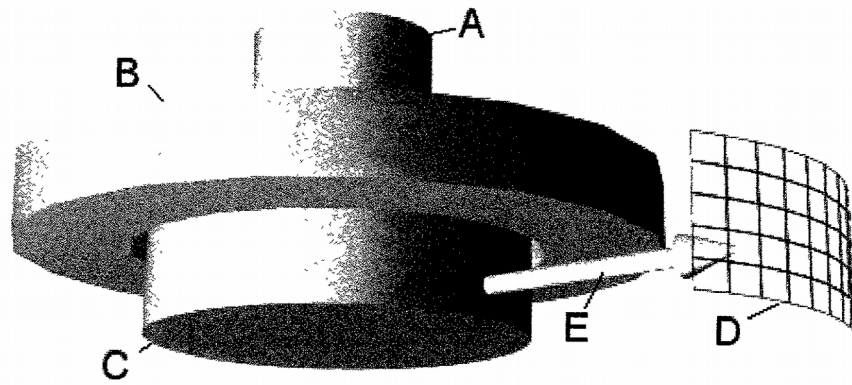


Figure 11

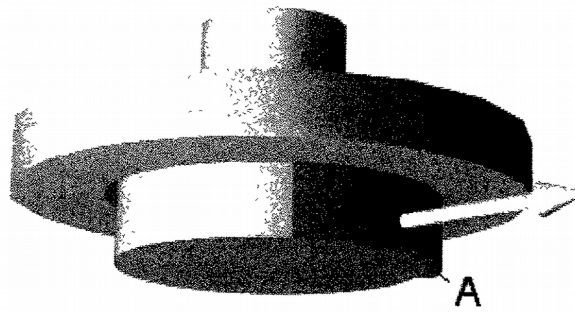
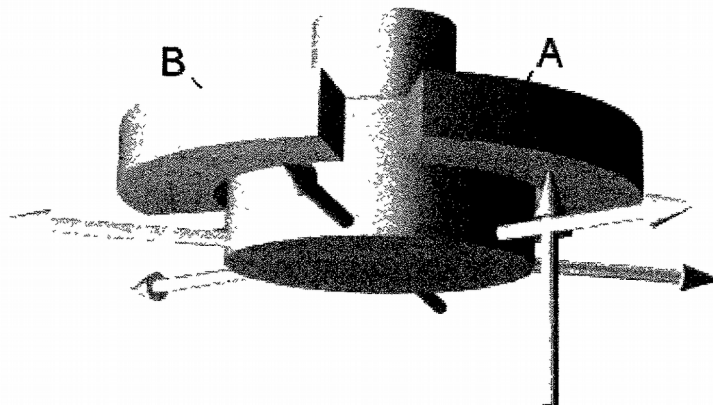


Figure 12



- PODROBNÝ OPIS VYNÁLEZU

- [0020]

1. S odkazom na obr. 1, kozmická sonda obsahuje horný trup (A) s tromi rotujúcimi elektrostaticky nabitými valcami (C) s ich sústrednými prstencovými elektrostaticky nabitými krúžkami (D) umiestnenými na spodnom trupu kozmickej lode (B).

Figure 1

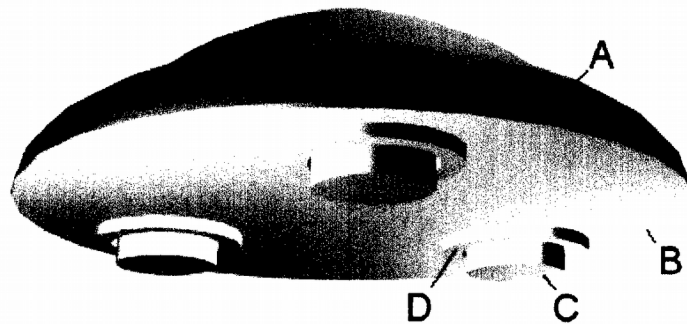
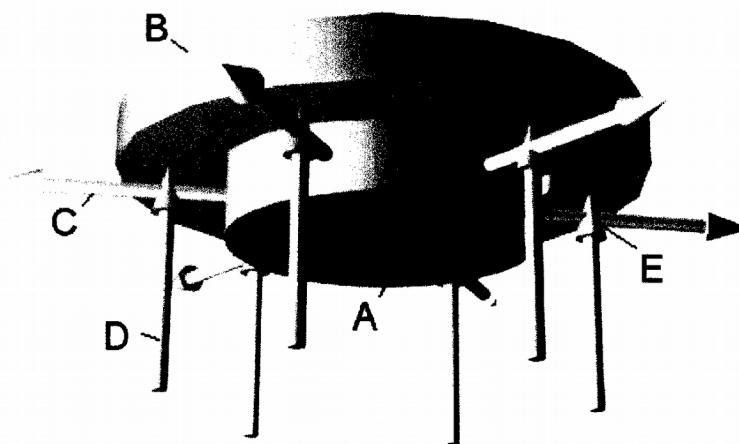


Figure 2



• [0021]

2. V bližšom pohľade na jeden z valcov znázornený na obr. 2, motorový otočný valec (A) má elektrostaticky nabitý povrch, ktorý vytvára elektrické pole (C) normálne na uvedený povrch. Pevný, elektrostaticky nabitý prstencový prstenec (B), ktorý je sústredný s valcom, vytvára zvislé elektrické pole (D) normálne na svojom povrchu. Toto krížové pole (E) vytvára negatívne napätie zakrivenia vo vesmíre, ktoré je výsledkom dvoch polí vydelených 4π , ako je to vidieť v rovnici, obr. 3.

Figure 3

$$T^{zr} = -\frac{\epsilon_0}{\Omega c^2} \frac{E_z E_r}{4\pi} = \frac{\text{coul}^2}{\text{m}^2 \text{n}} \frac{\text{n}}{\text{coul}} \frac{\text{n}}{\text{coul}} \frac{\text{m s}^2}{\text{kg m}^2} = -\frac{\text{kg m}}{\text{s}^2} \frac{\text{s}^2}{\text{kg m}^3} = \frac{-1}{\text{m}^2}$$

Figure 4

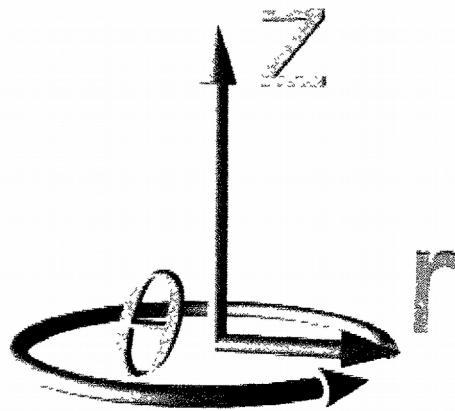


Figure 5

$$F^{\alpha}_{\beta} = \begin{array}{c|cccc} t & 0 & E_r & 0 & E_z \\ r & E_r & 0 & 0 & 0 \\ \theta & 0 & 0 & 0 & 0 \\ z & E_z & 0 & 0 & 0 \end{array}$$

- [0022]

3. Všimnite si, že rovnica zahŕňa permitivitu priestoru ϵ_0 vydelenej lineárnou hmotnosťou vesmíru Ω a rýchlosťou svetla. Toto vytvára jednotky inverzného metrového štvorca, čo je priestorové zakrivenie. V Einsteinovej všeobecnej teórii relativity sa priestorový časový priebeh zakrivenia rovná stresovej energii alebo $G = 8\pi T$, kde G je zakrivenie a T je produkt elektromagnetických polí. Problém s touto rovnicou, ktorý bol vyriešený týmto vynálezom, spočíva v tom, že lineárna hmotnosť Ω x rýchlosť svetla c je obrovské číslo. Dokonca aj so štvorcem obrovských elektrických polí by bolo zakrivenie príliš malé, aby si to všimlo a mal by sa vytvoriť malá sila.

- [0023]

4. V ďalšej patentovej prihláške môjho generátora s magnetickým vortexom sa ukázalo, že rotačný valec obsahujúci vložené a naskladané tyčové magnety vytvára zápornú hmotnosť a negatívnu konštantu pružiny s priestorovým časom. Možno dokázať, že táto kombinácia vytvára malú červí dieru alebo interdimenzionálne spojenie medzi našim priestorom a hyperpriestorom pozdĺž osi rotujúceho valca. Ko-rozмеры hyperpriestoru majú rôzne fyzikálne konštanty. Nízkotlaková oblasť hyperpriestoru má veľmi nízku hmotnostnú hustotu a veľmi nízku rýchlosť svetla. Táto červová diera umožňuje, aby táto hyperprostorová energia s nízkou hustotou vstúpila do nášho priestoru a prenikla valcom a prstencovým krúžkom. Permitivita je úmerná inverzii rýchlosti svetla na druhú. Hyperpriestorová rýchlosť svetla, získaná zo štúdie fyziky tetrahedrónu, je 8971 metrov za sekundu. Rýchlosť svetla v našej dimenzii je 299792458 metrov za sekundu. Ako je uvedené v priloženom referenčnom výpočte, periférna permitivita je asi trilionkrát väčšia. Pretože sila sa rovná tejto novej perióde periódy, elektrická políčka sa štvornásobne rozkladajú okolo oblasti okolo valca, táto sila je značne zosilnená týmto zvýšením permitivity priestoru.

- [0024]

5. Pre tento vynález je relevantné, ako je stresová energia vytvorená v dôsledku dvoch elektrických polí vo vertikálnom a radiálnom smere. V gravitačnej fyzike existuje Faraday F tenzor, ktorý obsahuje všetky zložky elektromagnetických polí. Je to matica 4×4 , ktorej riadky a stĺpce zodpovedajú súradnicam priestoru, ktoré sú vo valcových súradniciach $\{t, r, \theta, z\}$, kde t je čas, r je polomer, θ horizontálny uhol a z zvislá výška. Tieto súradnice sú znázornené na obr. 4.

- [0025]

6. Radiálne elektrického E_r poľa a vertikálne elektrické E_z poľa môže byť vložený do tenzoru Faradayovej vidieť na obr. 5. Znak vertikálneho poľa je pozitívny, pretože ukazuje v pozitívnom smere z dôvodu skutočnosti, že prstencový krúžok má záporný náboj. Valec má kladný náboj. Tým sa vytvorí negatívny tenzor stresovej energie T^{zr} , znázornený na obr. 6.

- [0026]

7. Na výpočet sily na valci je potrebné vypočítať prietok momentu hybnosti. Moment je rýchlosť hromadného nárastu alebo hmotnostný meter za sekundu. Ak sa hmotnosť pohybuje v kruhu, potom je páka ramena časov, čo spôsobuje, že je masový meter štvorcový za sekundu. Ak je toto rozlíšené vzhľadom na čas, potom je prietoková miera uhlového momentu vytvorená s jednotkami štvorcového metra za sekundu. Ako už bolo uvedené, tenzory majú túto dvojitú povahu, kde v závislosti od permutácie premenných to znamená jednu vec. V tomto prípade rameno páky bude skôr čas, než dĺžka, ktorá premení prietokovú rýchlosť momentu momentu na lineárnu hybnosť. Ak zmeníte lineárnu hybnosť vzhľadom na čas, dostanete silu.

- [0027]

8. Prietok krútiaceho momentu S je znázornený na obr. 7. Sila musí byť proti oblasti, ktorej normálny vektor je v radiálnom smere, čo je tiež smer hybnosti. Takže S má r index, ktorý naznačuje, že tok tečie v radiálnom smere. Permutácia tensor ϵ má tri indexy, ktoré sledujú tenzorovú notáciu. Prvý index je rovnaký ako horný index. Premeny premenných súradníc, ktoré sú v poriadku, majú plus jeden znak. Permutácie, ktoré sú v opačnom poradí, majú mínus jeden znak. Permutácie, v ktorých sa premenná opakuje, sú nulové. Napríklad $\epsilon_{tr\theta z} = -\epsilon_{rt\theta z}$ pretože r a t sú v opačnom poradí v cylindrických súradniciach. Pretože permutačný tenzor začína r , môžeme mať permutácie ako $\{r, t, z\}$, čo je negatívna permutácia v obrátenom poradí. Toto negatívne znamenie ruší negatívny znak tenzora stresu. Dôvod, prečo je táto permutácia zvolená, je to, že prvý index na tenzore stresovej energie je teraz z . Pretože normálna oblasť je v radiálnom smere, potom napätie-tenzor sa zhoduje s elektrickými políčkami, ktoré máme k dispozícii, ktoré sú tiež v smere zr .

Figure 6

$$T^{zr} = -\frac{E_r E_z}{4\pi}$$

Figure 7

$$\frac{d}{dt} S_r = \epsilon_0 \epsilon_{rtz} x^t T^{zr} n_r \text{Area} = \epsilon_0 t \frac{E_r E_z}{4\pi} n_r \text{Area}$$

Figure 8

$$\frac{\text{coul}^2}{\text{m}^2 \text{n}} \text{sec} \frac{\text{n}}{\text{coul}} \frac{\text{n}}{\text{coul}} \text{m}^2 = \text{kg} \frac{\text{m}}{\text{sec}^2} \text{sec} = \text{kg} \frac{\text{m}}{\text{sec}}$$

Figure 9

$$\frac{d}{dt} S_{r,t} = \frac{\epsilon_0}{4\pi} e^{i\omega t} E_r E_z \text{area} + \frac{i\epsilon_0}{4\pi} e^{i\omega t} E_r E_z t \omega \text{area}$$

- [0028]

9. V tomto prípade je druhý index permutačného tenzora skôr časom ako dĺžkou. Jednotky sa tak stávajú, ako je znázornené na obr. 8, lineárnej hybnosti. Pre mňa to bolo veľmi prekvapujúce. Potom som si uvedomil, že radiálne elektrické pole sa otáča časom, čo znamená, že diferenciál lineárneho momentu vytvára silu na trupu. Pri exponenciálnej notácii sa radiálne elektrické pole otáča s $\text{Exp}[i\omega t]$. Toto sa vynásobí časovým ramenom páky, takže termín, ktorý sa musí rozlišovať, je $e^{i\omega t}$. Časové rameno šetrí diferenciáciu tým, že urobí jeden pojem reálny, takže sila je skutočná. Toto je znázornené na obr. 9. Jednotky prvého termínu sú reálne nové. V druhom termíne sa čas t vynásobený frekvenciou ruší v jednotkách, takže jednotky sú stále silné, ale imaginárne

- [0029]

10. V rovine síl, ktorá je znázornená na obr. 10. Nabitý rotujúci valec (C) umiestnený vo vnútri nabitého prstencového krúžku (B) je poháňaný motorom (A). Radiálne elektrické pole (E) je normálne pre oblasť (D), ktorej normálny vektor je tiež v radiálnom smere. Uhlová hybnosť preteká touto oblasťou, ktorá obklopuje valec. Pritom sa ohýba priestorový čas, ktorý vytvára silu.

- [0030]

11. Ak je radiálne elektrické pole kontinuálne okolo valca, potom je čistá sila nula. S odkazom na obr. 11 je naplnený jeden úsek (A) rotujúceho valca, čo znamená, že existuje silou raz za cyklus vo zvolenom smere v závislosti od toho, kedy je prstencový krúžok nabitý. Druhá možnosť, s odkazom na obr. 12, je to, že prstencový krúžok je rozdelený na dve alebo tri časti s funkciou, že náboj môže byť zapnutý (A) alebo vypnutý (B) na určitom segmente. Keď sa točí okolo rotujúceho elektrického poľa, jeden z prstencových prstencových častí bude mať elektrické pole, aby vytvoril silu na tej strane.

- [0031]12. Vzhľadom na to, že existujú tri silové valce, umožňuje to ovládanie pohybu v zákrutách, takže trup vesmírnej lode sa môže otáčať, aby zmenil smer. Po zmene smeru môžu byť dva zadné valce synchronizované tak, aby sa vytvoril ťah v smere dopredu.

Figure 10

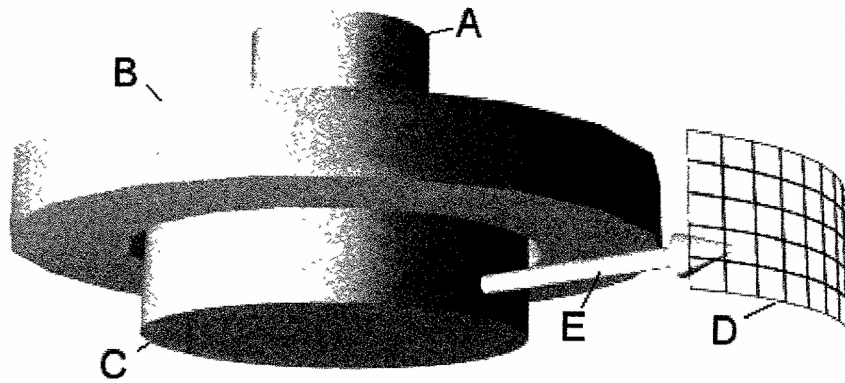


Figure 11

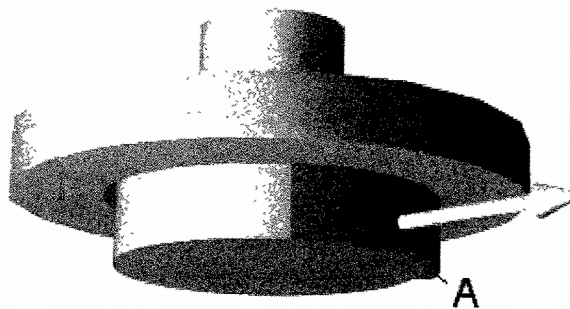
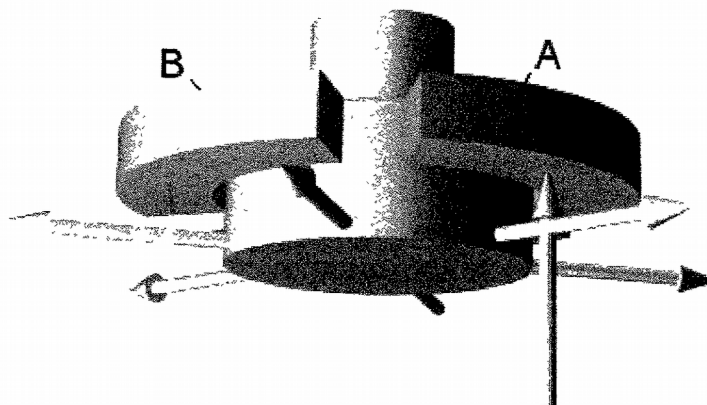


Figure 12

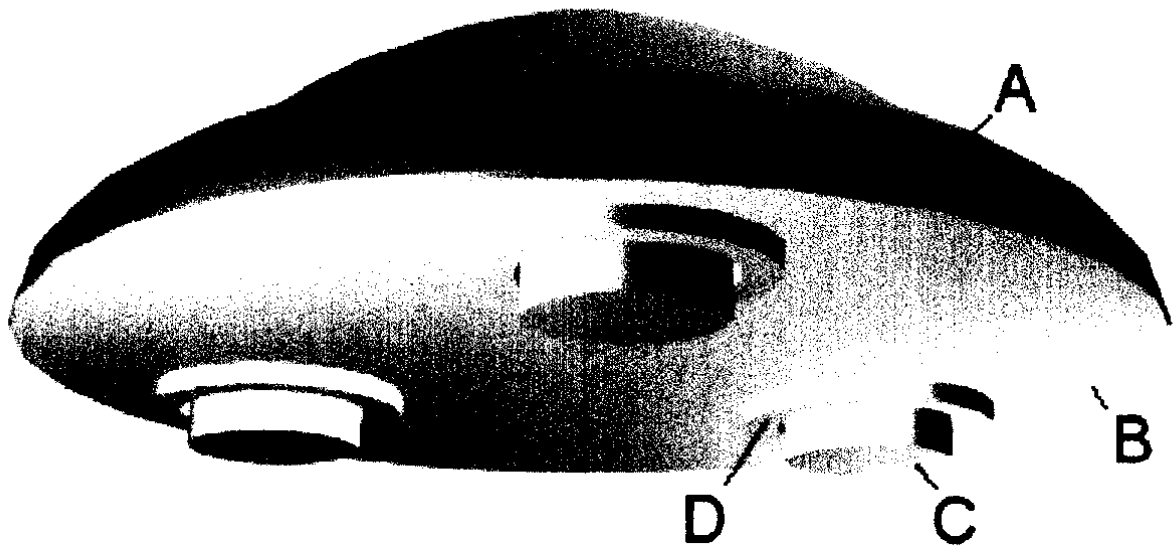


- [0032]

13. Mohlo by dôjsť aj k zmene polaroty pre vertikálne elektrické pole tak, že sa vytvorí pozitívna energia stresu, ktorá by zvrátila smer tiaha.

CITOVANÉ PATENTY

Citovaný patent	Dátum podania	Dátum publikovania	Žiadateľ	Názov
US5052638 *	30. mar. 1989	1. okt. 1991	Minovič Michael Andrew	Elektromagnetické rámy
US6193193 *	1. apr. 1998	27. feb. 2001	Trw Inc.	Vyvíjateľný pohonný modul
US6318666 *	15. november 1999	20. november. 2001	Gregory R. Brotz	Supravodivé geomagnetické plavidlo
US20010004098 *	7. júl 1997	21. júna 2001	Boyd E. Smith	Pokročilá štúdia technológie pohonu
US20020085661 *	30. dec. 2000	4. júl 2002	Retter Dale J.	Pohonný systém pre vesmírne vozidlo



<https://www.google.sk/patents/US20030209637?dq=John+St.+Clair&hl=sk&sa=X&ved=0ahUKEwj83eK6poTXAhUBKlAKHYfWAswQ6AEISjAE>