

Сокрушены законы физики

Третий закон динамики Ньютона - сокрушен!

Возможно, что слово "сокрушены" не на своем месте. Потому что крушение может касаться того, что всегда было непоколебимо. Но если физический закон функционирует в физике в течение трех столетий на границы между несомненным и сомнительным, то скорее речь может идти не о крушении, но о выявлении того, что в течение многих лет промалчивалось и скрывалось.

А какие же это факты промалчивались и скрывались в течение столетий?

Во-первых, во время исследования самого важного открытия Галилея был выявлен следующий факт. А именно, открыто, что либо Исаак Ньютон использовал научные результаты Галилея отборочно, либо - возможно, что вполне бессознательно - сделали это последующие исследователи, которые, как первые последователи, вводили в научный обиход результаты Ньютона, которые он получил на основе открытия Галилея. Независимо от того, кто в главной мере был причиной конечного эффекта, факт существования в науке о природе недоговоренностей значит очень много, ибо предопределяет форму и содержание этой науки. А этот факт заключается в том, что результаты работы Галилея были использованы Ньютоном и его последователями только половинчато.

Половинчатое использование открытия Галилея Ньютоном и последователями для формулировки законов динамики сводится к тому, что был использован один аспект открытия Галилея, который окончательно привел к формулировке закона сохранения энергии. Зато был принят молчаливо - ибо возможно, его не заметили - второй аспект открытия Галилея. Если этот аспект заметили бы и использовали, то формулировка закона сохранения энергии - в таком виде, в котором он сейчас существует - была бы невозможна. В более широком контексте этот вопрос я представляю в статьях: ["Фундаментальный принцип вещества"](#), ["Законы динамики Ньютона - натуральный генезис."](#)

[Новые законы динамики - общий корень всех законов динамики."](#), и в других, которые находятся в ["Содержании"](#).

Что касается самого гравитационного закона Галилея - ибо об этом открытии Галилея аккурат здесь идёт речь - то он, несомненно, не есть связан с законом сохранения энергии в том смысле, что решает вопрос о правильности закона сохранения энергии либо что он "проходит" в соответствии с законом сохранения энергии. Потому что он гласит, что в данном гравитационном поле все тела движутся (в том же месте этого поля) с одинаковыми ускорениями, независимо от величины их собственных масс.

Анализ движения тел, которые движутся в соответствии с гравитационным законом Галилея, показывает, что этот закон даёт свободу в области формулирования заключений на тему существования закона сохранения энергии либо его несуществования. Ибо анализ движения тел показывает, что воздействие и поведение тел в гравитационном поле согласно с законом Галилея может протекать как в соответствии с законом сохранения энергии, так и несоответственно с этим законом. Соответствие либо несоответствие движения тел с законом сохранения энергии зависит от характера взаимных воздействий, какие существуют между телами.

Если будет принято молчаливое предположение - что именно сделали Ньютон и его последователи - что взаимные воздействия протекают по одной и той же математической функции, то таким образом одновременно принимается основное предположение для вывода и строительства динамики Ньютона, а особенно, для вывода третьего закона динамики, а одновременно принимается основа для формулировки закона сохранения энергии. Именно так сделали Ньютон и его последователи, когда промолчали (либо не заметили) возможности существования воздействий между телами, которые могут протекать по различным математическим функциям. Таким способом как бы в самом начале закрыли они путь для развития параллельной отрасли физики относительно классической физики, в которой не обязывает ни третий закон динамики Ньютона, ни закон сохранения энергии.

Надо осознавать, какие есть познавательные следствия того, что произошло с участием Ньютона и его последователей. Принятие "молчаливого предположения", о котором говорилось выше, в первую очередь причинилось к блокировке умов у тех людей, которые занимались физикой, когда приходило рассматривать вопрос о возможности передвижения "закрытой системы" при помощи её собственных "внутренних сил". Передвижение таких систем, по мнению физиков, не было возможно, ибо это не соответствовало бы физическому закону, опыту, было бы нелогично

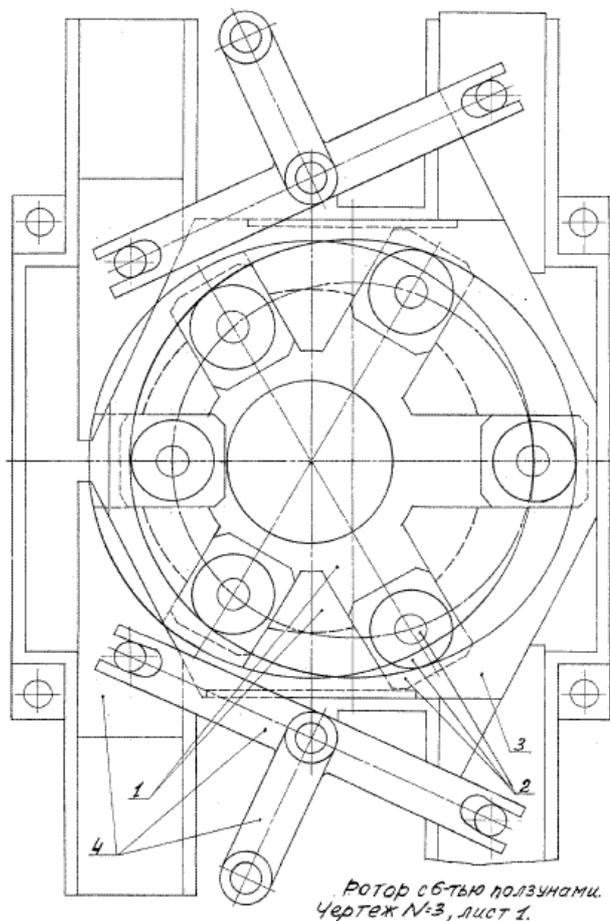
Огромное, огромное количество людей не проводит "собственными силами" физических опытов и не делает самостоятельно логичных выводов, чтобы проверять физические законы. Потому что огромное количество людей верит, что давно тому назад это сделал кто-то другой и сделал это правильно. Поэтому благодаря Ньютому и его последователям, которые вводили в научный обиход его результаты в области физики, до сегодняшнего дня у нас нет ни устройств, которые передвигались бы при посредстве самодейственного ускорения, без оттапливания от воды, воздуха, либо чего другого, ни устройств, которые "сами по себе" создавали бы "даровую" энергию. Потому что всё это сегодня противоречит физическим законам.

А я вам здесь говорю, что такие устройства можно построить и они будут правильно работать, потому что это соответствует физическим законам. Ньютон и его последователи сделали ошибку и не заметили существенного факта либо его намеренно обошли молчаливо.

С этой ошибкой и незамечанием собственных несостоятельности в логичном мышлении связано "во-вторых", которое надо здесь написать о фактах, которые обошли молчаливо. Ибо если не в течение трёх столетий, то, по меньшей мере, от многих десятилетий обходится молчаливо следующий факт. А именно, с тех пор, когда появились быстрые автомобили и другой колесный транспорт, существует необходимость делать колеса таким способом, чтобы они были точно сбалансированы. Дисбалансированы колеса портят комфорт езды, являются причиной слишком большого износа частей машин, а в крайних случаях может даже произойти поломка полюси колеса во время езды.

Эффект работы дисбалансированных колес никаким способом не коррелирует с третьим законом динамики Ньютона. Ибо в соответствии с законом "сила действия равна силе противодействия" возникновение так называемого битья дисбалансированного колеса должно вызывать возникание противоположной силы и никакого битья колеса не должно быть. Но такое не происходит и "действие", в виде битья колеса, не ликвидируется самодейственно в результате возникновения "противодействия".

Дисбалансированные массы должны быть сбалансированы. Но это явление можно также использовать намеренно. А именно, можно построить устройство - эксцентриковый движитель - чтобы, используя работу вращающихся дисбалансированных масс, создать эффект самоускорения устройства. Такие устройства конструируются и патентуются. Такое устройство было патентовано русскими изобретателями. Его описание находится на странице: <http://www.eapatis.com/scripts/ms.exeData/EAPO/EAPO2006/PDF/200501814.PDF>, а ниже на рисунке



представляется версия с шести грузами - ползунами, вращающимися в эксцентриковой системе.

Чтобы получить эффект самоускорения движущегося средства, на котором есть такой движитель, необходимо нужен привод при помощи двигателя. Но мощность приводного двигателя используется лишь для преодоления сопротивления трения в механизме движителя. И она не трансформируется непосредственно на силу тяги движителя и на вытекающее отсюда самоускорение движущегося средства.

Закон сохранения энергии - сокрушен!

Мощность приводного двигателя, которая нужна для вращения механизма эксцентрикового движителя, можно определять, приравняв мощность, которая нужна для вращения свободно вращающегося маховика. Сопротивление трения во вращающемся механизме эксцентрикового движителя есть значительно больше, чем сопротивление трения, которое существует при вращении маховика. Разница в сопротивлениях трения происходит отсюда, что поскольку в маховике центробежные ускорения существуют в потенциальном виде и они не есть использованы каким-либо способом (сопротивления возникают лишь по поводу трения в подшипниках и в воздухе), то в эксцентриковом движителе используется именно действие (работу) центробежного ускорения дисбалансированных масс.

Движущиеся элементы движителя нажимают друг на друга, что вытекает с действия центробежных и центростремительных ускорений, и нажимают друг на друга тем сильнее, чем больше есть скорость вращения дисбалансированных масс движителя. Однако при хорошей смазке значение силы трения равно 2-3% от значения силы нажима (которая происходит от центробежной силы дисбалансированных и движущихся элементов). Поэтому достаточно, чтобы механизм движителя делал возможной перемену центробежных ускорений вращающихся элементов на результирующее ускорение (в определённом направлении) только на величину 4-6% от их значений, чтобы такое устройство стало источником дополнительной энергии.

В действительности, в эксцентриковом движителе с пятью вращающимися эксцентриковым способом массами (грузами) составляющие центробежного ускорения в определённом направлении суммируются и дают (в устройстве с пятью грузами) результирующее ускорение в это направление, которое равно центробежному ускорению. То есть, даже если коэффициент трения равняется 0.2-0.3, то при 5-ти вращающихся массах (грузах) силы трения равны только 15% от значения силы тяги движителя. То есть, теория здесь говорит, что такого вида устройство может быть источником энергии, которую надо снимать с устройства, ибо если это не делать, то выделяющаяся энергия разрушит устройство.

Зависимости и процесс возникновения тяги эксцентрикового движителя можно понаблюдать и познакомиться с логикой вывода, используя рисунки РМ1 - РМ4.

$$Rc := 1; \quad k := 0.66; \quad a := k \cdot Rc; \quad P := 1; \quad A11 := \frac{\pi}{10}; \quad Om := 0.3; \quad \frac{Rc}{\sin(A11)} := \frac{a}{\sin(Ga1)};$$

$$b1 := a \cdot \sin\left(\frac{a \cdot \sin(A11)}{Rc}\right) + A11; \quad b1 := a \cdot \sin(k \cdot \sin(A11)) + A11;$$

$$R1 := a \cdot \cos(A11) + \left[Rc^2 - a^2 \cdot (\sin(A11)) \right]^{0.5} \quad R1 := a \cdot \cos(A11) + Rc \cdot \left[1 - k^2 \cdot (\sin(A11)) \right]^{-0.5}$$

$$R1 = Rc \cdot \left[k \cdot \cos(A11) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(A11) \right)^{0.5} \right] \quad Ga1 := b1 - A11 \quad Ga1 := a \cdot \sin(k \cdot \sin(A11)) \\ Ga2 := b2 - A12 \quad Ga2 := a \cdot \sin(k \cdot \sin(A12)) \quad \text{itd.}$$

$$A12 := A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5} \right) + x \quad a1 := \frac{v1^2}{R1} \quad a1 := (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot R1 \quad a1L := (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot R1 \cdot \cos(A11)$$

$$R2 := Rc \cdot \left[k \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] + \left[1 - k^2 \cdot \sin\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] \right]^{0.5} \right]$$

$$aLc := a1L + a2L + a3L + a4L + a5L$$

$$a1L := (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc \cdot \left[k \cdot \cos(A11 + x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(A11 + x) \right)^{0.5} \right] \cdot \cos(A11 + x)$$

$$a2L := (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc \cdot \left[k \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] + \left[1 - k^2 \cdot \sin\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] \right]^{0.5} \right] \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] \quad \text{itd.}$$

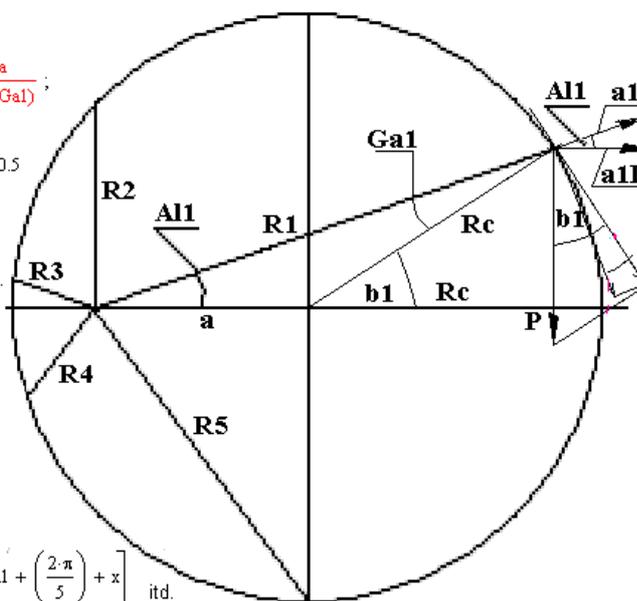


Рис. PM1 Вычисление ускорения эксцентрикового движителя, вытекающего из оборотов одного плеча в ССП5 (в симметричной системе пяти плечей)

Рисунок PM1 представляет выведение составляющей центростремительного ускорения одного груза, вращающегося эксцентриковым способом на переменной длине плеча R1 в направлении "горизонтально-вправо". Вычисленные таким способом составляющие были суммированы и представлены в зависимости от угла оборота вала с вращающимися эксцентриковым способом дисбалансированными массами – грузами.

$$Rc := 1; \quad Om := 0.3; \quad k := 0.66; \quad a := k \cdot Rc; \quad P := 1; \quad A11 := \frac{\pi}{10};$$

$$aLc := a1L + a2L + a3L + a4L + a5L$$

$$aLc = (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc \cdot \left[k \cdot \cos(A11+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(A11+x) \right)^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+x)$$

$$+ \left[k \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] + \left[1 - k^2 \cdot \sin\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] \right]^{0.5} \right] \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right]$$

$$+ \left[k \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot 2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] + \left[1 - k^2 \cdot \sin\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot 2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] \right]^{0.5} \right] \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot 2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right]$$

$$+ \left[k \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{3 \cdot 2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] + \left[1 - k^2 \cdot \sin\left[A11 + \left(\frac{3 \cdot 2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] \right]^{0.5} \right] \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{3 \cdot 2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right]$$

$$+ \left[k \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{4 \cdot 2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] + \left[1 - k^2 \cdot \sin\left[A11 + \left(\frac{4 \cdot 2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right] \right]^{0.5} \right] \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{4 \cdot 2 \cdot \pi}{5} \right) + x \right]$$

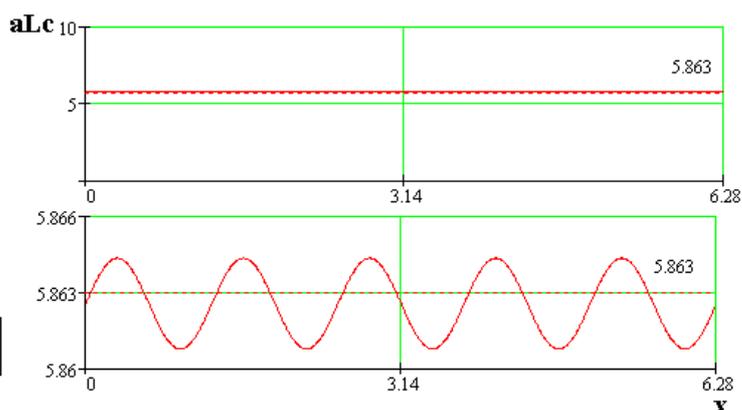


Рис. PM2 Вычисление и график результирующего ускорения aLc эксцентрикового движителя с ССП5 (с симметричной системой пяти плечей), действующего вдоль оси симметрии устройства, в зависимости от угла оборота его главного вала.

На рис. PM2 представляется именно сумма составляющих центростремительного ускорения в зависимости от угла оборота системы пяти симметрично размещенных грузов, которая то сумма, то есть, результирующее ускорение, имеет направление "горизонтально-вправо" относительно оси вращения вала устройства, представленного схематично на рис. PM1.

$$Rc := 0.2; k := 0.66; a := k \cdot Rc; P := 1; A11 := \frac{\pi}{10}; x := -\frac{2 \cdot \pi}{10};$$

$$aLc = a1L + a2L + a3L + a4L + a5L$$

$$aLc = (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc \cdot \left[k \cdot \cos(A11+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+x)$$

$$+ \left[k \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right] + \left[1 - k^2 \cdot \sin\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right] \right]^{0.5} \right] \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right]$$

$$+ \left[k \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot 2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right] + \left[1 - k^2 \cdot \sin\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot 2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right] \right]^{0.5} \right] \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{2 \cdot 2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right]$$

$$+ \left[k \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{3 \cdot 2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right] + \left[1 - k^2 \cdot \sin\left[A11 + \left(\frac{3 \cdot 2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right] \right]^{0.5} \right] \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{3 \cdot 2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right]$$

$$+ \left[k \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{4 \cdot 2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right] + \left[1 - k^2 \cdot \sin\left[A11 + \left(\frac{4 \cdot 2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right] \right]^{0.5} \right] \cdot \cos\left[A11 + \left(\frac{4 \cdot 2 \cdot \pi}{5}\right) + x\right]$$

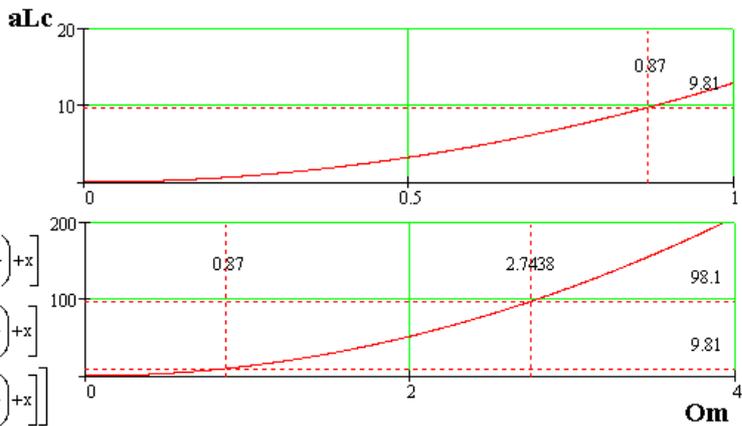


Рис. РМ3 Вычисление и график результирующего ускорения aLc эксцентрикового движителя с ССП5 (с симметричной системой пяти плечей), действующего вдоль оси симметрии устройства, в зависимости от скорости вращения Om [1/s] его главного вала.

Рисунок РМ3 представляет то же самое результирующее ускорение, что и раньше, но в зависимости от скорости вращения главного вала устройства.

$$Rc := 0.155; k := 0.4; a := k \cdot Rc; P := 2.13; A11 := \frac{\pi}{10}; x := -\frac{\pi}{10}; Ab := \left(\frac{2 \cdot \pi}{5}\right);$$

$$a1 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+x)$$

$$a2 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+Ab+x)$$

$$a3 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+2 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+2 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+2 \cdot Ab+x)$$

$$a4 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+3 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+3 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+3 \cdot Ab+x)$$

$$a5 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+4 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+4 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+4 \cdot Ab+x)$$

$$aLc \leftarrow Om \cdot (a1+a2+a3+a4+a5)$$

$$aLc \leftarrow (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc \cdot (a1+a2+a3+a4+a5)$$

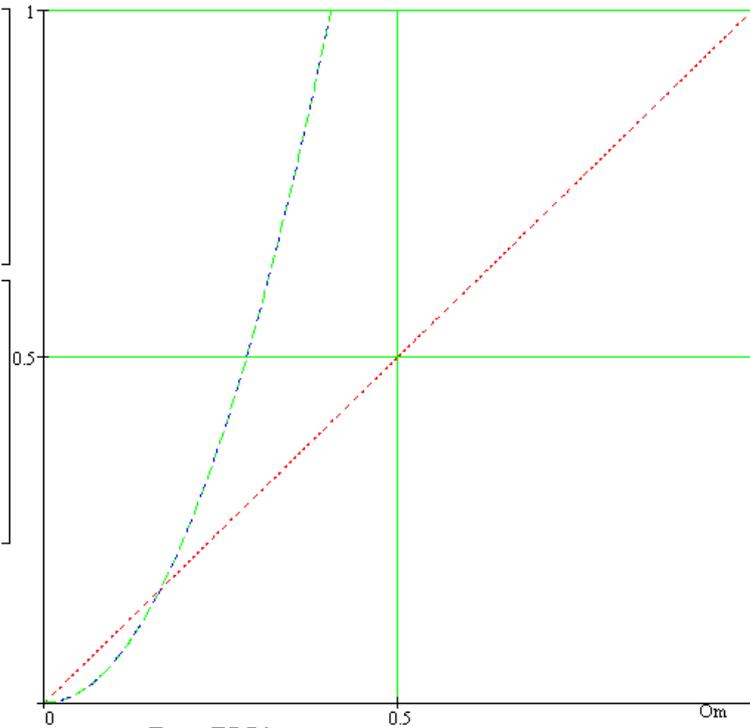


Рис. РМ4

Два способа презентации уравнения в виде $a1+a2+a3+a4+a5=1$, которое в контексте описания работы движителя означает, что сумма составляющих центростремительного ускорения в определённое направление равняется этому центростремительному ускорению.

Из представленного на рис. РМ4 приравнения и презентации зависимости $a1+a2+a3+a4+a5=1$ следует, что именно в такой пропорции происходит перемена центростремительного ускорения на поступательное ускорение в направлении "горизонтально-вправо".

Зависимость $a1+a2+a3+a4+a5=1$, или скорее, сумму с левой стороны, называю здесь трансформационным энергетическим показателем. Трансформационный энергетический показатель (ТЭП) это вид сложного коэффициента, которого значение определяет степень перемены центростремительного ускорения на поступательное ускорение.

$Rc := 0.155$; $k := 0.4$; $a := k \cdot Rc$; $P := 2.13$; $All := \frac{\pi}{10}$; $x := \frac{-\pi}{10}$; $Ab := \left(\frac{2 \cdot \pi}{7}\right)$;

$$\begin{aligned}
 & \left[\begin{array}{l}
 a1 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+x) \\
 a2 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+Ab+x) \\
 a3 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+2 \cdot Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+2 \cdot Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+2 \cdot Ab+x) \\
 a4 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+3 \cdot Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+3 \cdot Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+3 \cdot Ab+x) \\
 a5 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+4 \cdot Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+4 \cdot Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+4 \cdot Ab+x) \\
 a6 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+5 \cdot Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+5 \cdot Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+5 \cdot Ab+x) \\
 a7 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+6 \cdot Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+6 \cdot Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+6 \cdot Ab+x) \\
 aLc \leftarrow Om \cdot (a1+a2+a3+a4+a5+a6+a7)
 \end{array} \right] \\
 & \left[\begin{array}{l}
 a1 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+x) \\
 a2 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+Ab+x) \\
 a3 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+2 \cdot Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+2 \cdot Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+2 \cdot Ab+x) \\
 a4 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+3 \cdot Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+3 \cdot Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+3 \cdot Ab+x) \\
 a5 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+4 \cdot Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+4 \cdot Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+4 \cdot Ab+x) \\
 a6 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+5 \cdot Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+5 \cdot Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+5 \cdot Ab+x) \\
 a7 \leftarrow \left[k \cdot \cos(All+6 \cdot Ab+x) + \left(1 - k^2 \cdot \sin(All+6 \cdot Ab+x)\right)^{0.5} \right] \cdot \cos(All+6 \cdot Ab+x) \\
 aLc \leftarrow (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc \cdot (a1+a2+a3+a4+a5+a6+a7)
 \end{array} \right] \\
 & (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc
 \end{aligned}$$

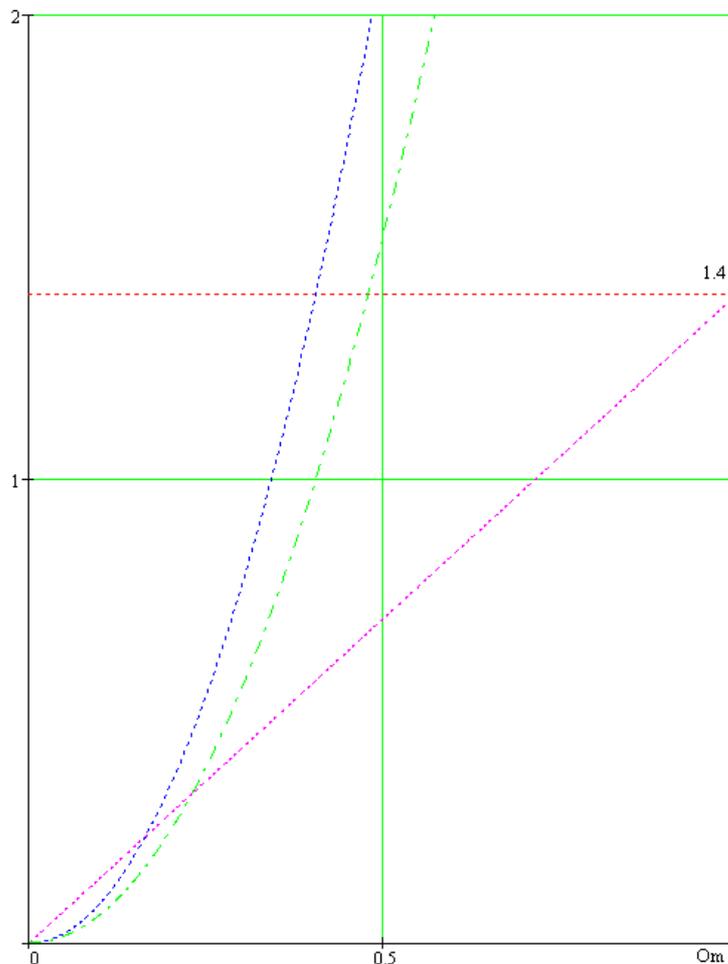


Рис. РМ5. Количество плечей с грузами - 7;
 эксцентритет - $k=0.4$; Трансформационный
 энергетический показатель (ТЭП) системы
 $a1+a2+a3+a4+a5+a6+a7=1.4$;

$$Rc := 0.155; \quad k := 0.4; \quad a := kRc; \quad P := 2.13; \quad A11 := \frac{\pi}{10}; \quad x := \frac{-\pi}{10}; \quad Ab := \left(\frac{2 \cdot \pi}{9}\right);$$

$$\begin{aligned} a1 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+x) \\ a2 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+Ab+x) \\ a3 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+2 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+2 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+2 \cdot Ab+x) \\ a4 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+3 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+3 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+3 \cdot Ab+x) \\ a5 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+4 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+4 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+4 \cdot Ab+x) \\ a6 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+5 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+5 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+5 \cdot Ab+x) \\ a7 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+6 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+6 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+6 \cdot Ab+x) \\ a8 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+7 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+7 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+7 \cdot Ab+x) \\ a9 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+8 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+8 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+8 \cdot Ab+x) \\ aLc &\leftarrow Om \cdot (a1+a2+a3+a4+a5+a6+a7+a8+a9) \\ a1 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+x) \\ a2 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+Ab+x) \\ a3 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+2 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+2 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+2 \cdot Ab+x) \\ a4 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+3 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+3 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+3 \cdot Ab+x) \\ a5 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+4 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+4 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+4 \cdot Ab+x) \\ a6 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+5 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+5 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+5 \cdot Ab+x) \\ a7 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+6 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+6 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+6 \cdot Ab+x) \\ a8 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+7 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+7 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+7 \cdot Ab+x) \\ a9 &\leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+8 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+8 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+8 \cdot Ab+x) \\ aLc &\leftarrow (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc \cdot (a1+a2+a3+a4+a5+a6+a7+a8+a9) \\ &(2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc \end{aligned}$$

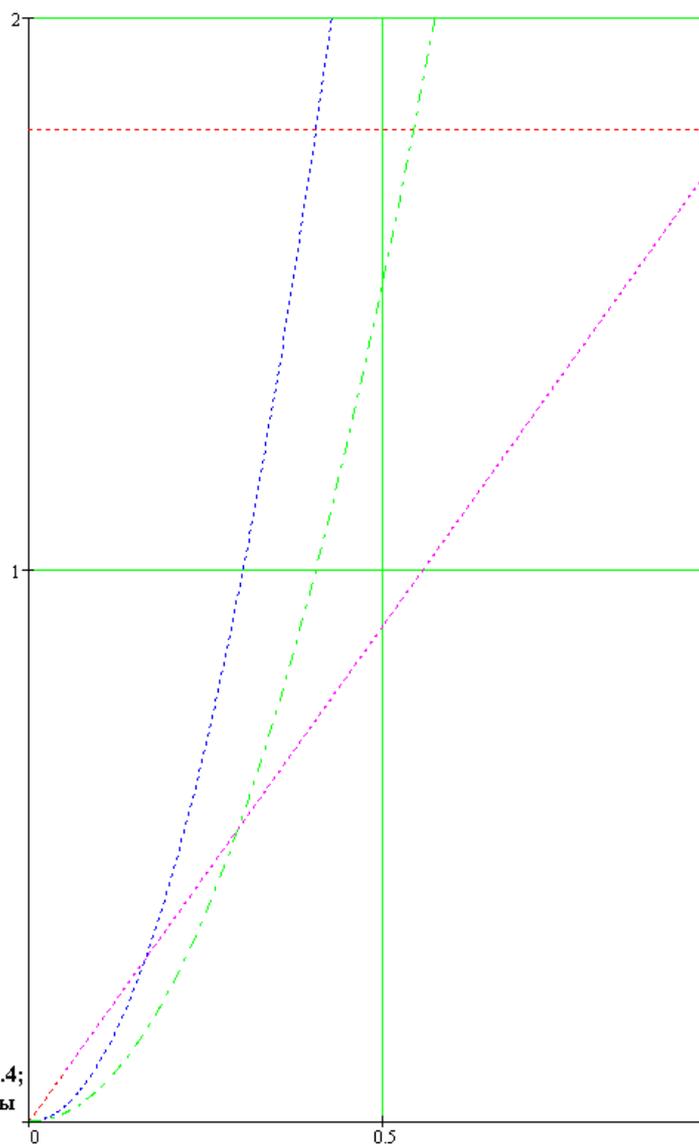


Рис. РМ6. Количество плечей с грузами - 9; эксцентритет - k=0.4; Трансформационный энергетический показатель (ТЭП) системы $a1+a2+a3+a4+a5+a6+a7+a8+a9=1.8$;

Величина числа ТЭП зависит от конструкции устройства, а конкретно, от количества симметрично расставленных плечей с грузами и от величины существующего (в данный момент работы устройства) эксцентрика. При том же эксцентрикe $k=0.4$, в эксцентриковых двигателях с количеством симметричных плечей 7 и 9, ТЭП этих систем соответственно равняется 1.4 и 1.8. Здесь видно существование некоторой линейной зависимости значения ТЭП от количества плечей устройства: 5 - 1; 7 - 1.4; 9 - 1.8.

$$Rc := 0.155; k := 0.8; a := k \cdot Rc; P := 2.13; A11 := \frac{\pi}{10}; x := \frac{-\pi}{10}; Ab := \left(\frac{2 \cdot \pi}{5}\right);$$

$$\left[\begin{array}{l} a1 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+x) \\ a2 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+Ab+x) \\ a3 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+2 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+2 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+2 \cdot Ab+x) \\ a4 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+3 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+3 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+3 \cdot Ab+x) \\ a5 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+4 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+4 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+4 \cdot Ab+x) \\ aLc \leftarrow Om \cdot (a1+a2+a3+a4+a5) \end{array} \right]$$

$$\left[\begin{array}{l} a1 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+x) \\ a2 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+Ab+x) \\ a3 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+2 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+2 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+2 \cdot Ab+x) \\ a4 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+3 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+3 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+3 \cdot Ab+x) \\ a5 \leftarrow \left[k \cdot \cos(A11+4 \cdot Ab+x) + (1-k^2 \cdot \sin(A11+4 \cdot Ab+x))^{0.5} \right] \cdot \cos(A11+4 \cdot Ab+x) \\ aLc \leftarrow (2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc \cdot (a1+a2+a3+a4+a5) \end{array} \right]$$

$$(2 \cdot \pi)^2 \cdot Om^2 \cdot Rc$$

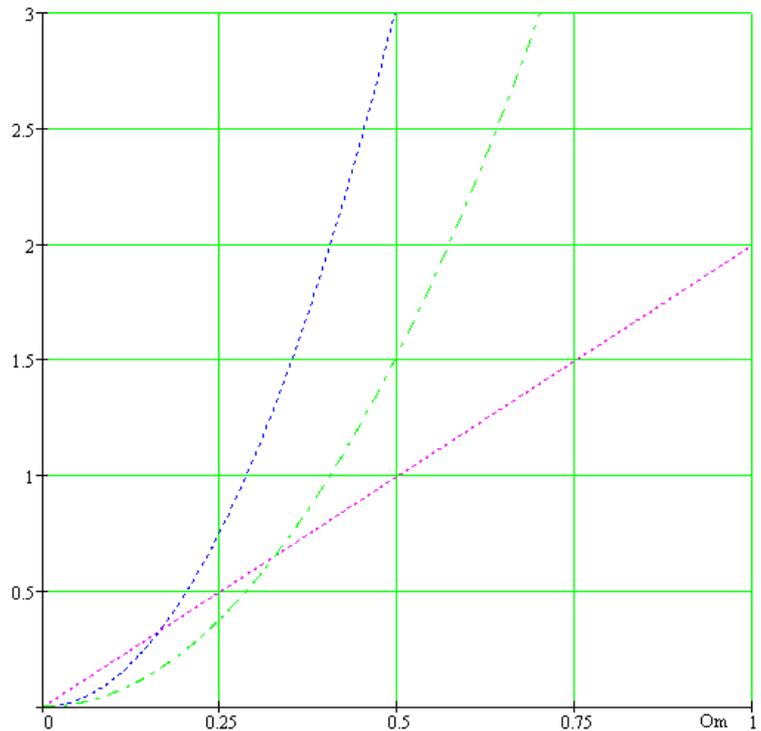


Рис. ПМ7. Количество плечей с грузами - 5; эксцентриситет - k=0.8; Трансформационный энергетический показатель (ТЭП) системы a1+a2+a3+a4+a5=2;

Однако если изменить значение эксцентрика k, вместо 0.4 дать 0.8, то произойдёт двукратное увеличение ТЭП, что показано на рис. ПМ7.

г. Легница, 13.08.2008 г.

Комментарии Пинопы (в оригинале на польском языке) на http://www.eioba.pl/a85359/zlamane_zasady_fizyki, которые могут быть полезны для разумения текста статьи.

Если пишешь о самопожертвовании для постройки одного устройства, то это означает, что у тебя мало денег, чтобы начать серьёзное дело. Ибо речь не в том, чтобы построить один экземпляр устройства и проверить, работает ли оно. Это уже проверено. Работоспособность эксцентрикового движителя можешь увидеть на модели. Можешь скачать фильм на <http://file064.mylivepage.com/chunk64/2226241/1767/wah1a%5B1%5D.00.wmv>. Всего доброго.

Ответ на комментарий: йайечко

Устройство, которое вводило бы в онемелость, можно бы построить. Но для этого надо бы применить космические технологии - я имею в виду особенно применение сурер-лёгких и супер-твёрдых материалов. Тогда можно бы построить "лёгкое" устройство с эксцентриковым движителем и небольшим приводным двигателем, которое обладало бы большим ускорением, чем земное ускорение, и свободно летало бы на любой высоте и в космосе. Но, увы, сейчас не только что нету такого устройства, которое вводило бы в оцепенение, но нет даже устройства, которое можно бы вмонтировать в автомобиль и оно давало бы какое-то акцептированное ускорение.

Таких устройств нет... Чтобы такие устройства были, надо их создать. Прежде всего нужно построить несколько версий прототипов и точно померить их технические возможности, чтобы на сей основе построить ещё более совершенные прототипы. Лишь после глубокого исследования прототипов, и прежде всего после приобретения проектантского опыта, можно построить пригодную версию эксцентрикового движителя. Это есть процесс не только требующий много времени, требующий больших знаний в проектировании и конструировании этого вида устройств, но требующий также немалых финансовых средств.

Принцип работы эксцентрикового движителя можно иллюстрировать используя Andy Motor. На страницы <http://www.fdp.nu/andymotor/default.asp> схематично представляется такой Andy Motor, ещё есть, гравитационный двигатель. В этом двигателе вал вращается при влиянии вращающихся масс.

А теперь прошу вообразить себе, что это есть схема эксцентрикового движителя и что в этой схеме вал

вращается при помощи приводного двигателя (электрического, бензинового), а "бегущие" по круговой дорожке грузы являются активными элементами движителя. Имея определённые центробежные ускорения, эти грузы воздействуют активным образом на дорожку и на всё устройство, трансформируя таким способом центробежное ускорение грузов на поступательное ускорение движителя, создавая таким способом тягу движителя.

Я сейчас обладаю несколькими версиями идей (и технических документаций) на эксцентриковые движители, но - это кажется очевидно - о конкретных можно говорить и рассуждать в конкретных ситуациях, когда особы не скрываются за псевдонимами.

Всего доброго.