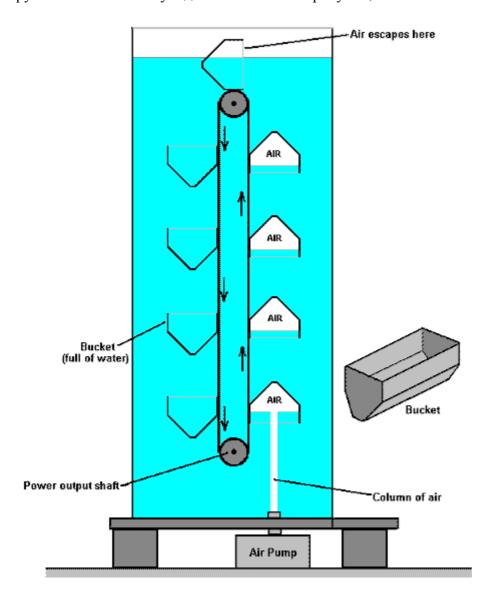
Сделайте перпетуум мобиле

В интернете можно найти много информации на тему генератора Рош (Rosch). На веб-страницы

https://altenergiya.ru/novosti/princip-raboty-generatora-rosh-mozhno-li-sobrat-svoimi-rukami.html представлена короткая статья "Принцип работы генератора Рош, можно ли собрать своими руками". Там можно увидеть схематичный рисунок, как ниже



и посмотреть короткий фильм (на https://youtu.be/FravXky8oYQ, а также на https://www.youtube.com/watch?v=8g-34JO8uho), в котором представлен работающий генератор.

Работа генератора Рош основана на явлении плавучести. Связанныё с этим явлением закон давно открыл Архимед. Согласно этому закону, на погруженное в жидкость тело действует выталкивающая сила, которая равна массе вытесняемой им жидкости. На рисунке выше показана идея работы генератора Роша. В этом устройстве расаоложенные вверх дном ведра наполняются сжатым воздухом. Именно воздух выталкивает воду из ведер. Таким образом, увеличивается объем, который занимает каждое ведро вместе с содержащимся в нем воздухом. По этой причине на ведра с воздухом действует направленная вверх выталкивающая сила.

Если генератор Рош вырабатывает энергию в режиме perpetuum mobile (в режиме PM), тогда, однако, во время запуска ему требуется внешняя энергия. Ниже представлена модель ковша,

называемого здесь бочкой РМ, которая в зависимости от положения может изменять свой объем, не изменения собственного веса. Замена в генераторе ковшей на бочки РМ имеет ту положительную сторону, что для запуска генератора не требуется никакой внешней энергии. Потому что генератор с бочками РМ запускается автоматически и начинает работать в режиме РМ, в то же время вырабатывая дополнительную энергию. Ниже расположен схематичный рисунок, на котором показано устройство бочки РМ.

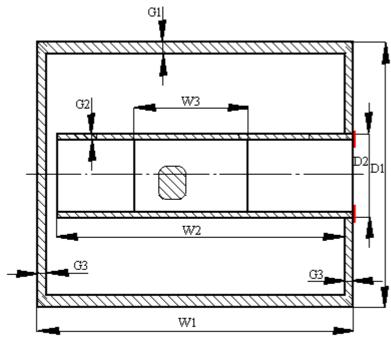


Рис. РМО. - Бочка РМ - Положение подвижной нагрузки бочки при нулевой выталкивающей силе - вес бочки равен весу вытесненной воды при погружении

Бочка РМ состоит из двух цилиндров - внешнего и внутреннего. Во внутреннем цилиндре находится массивная цилиндрическая нагрузка, которая может скользить от дна бочки к выходному отверстию внутреннего цилиндра. Чтобы движущийся груз не выпал из цилиндра, необходимо защитить его выходное отверстие - на Рис. РМО эта защита изображена в виде коротких красных линий. На Рис. РМО движущаяся нагрузка для целей расчета "остановлена" в середине внутреннего цилиндра. Это положение должно сохраняться во время окончательной сборки бочки, и в этом положении давление воздуха в бочке должно быть равным атмосферному давлению. (Для регулировки этого положения следует использовать клапан, который не показан на рисунке.) Такое начальное положение нагрузки во внутреннем цилиндре способствует тому, что давление в бочке РМ, когда нагрузка перемещается в крайние положения, изменяется. между значениями: "небольшой прирост давления - небольшое уменьшение давления".

Чтобы бочка РМ соответствовала условиям работы в генераторе, который должен работать в режиме РМ, отдельные ее элементы должны иметь строго определенные размеры. Разумеется, что эти размеры должны соответствовать условиям эксплуатации генератора, а именно типу жидкости в генераторе (вода, масло), количеству бочек РМ и величине мощности генератора. Здесь эти параметры опущены и учтен самый важный параметр. Наиболее важным параметром является то, чтобы масса бочки РМ, в которой подвижный груз находится в среднем положении (т.е. как на Рис. РМО), была равна массе воды того же объема, что объем бочки РМ в этом положение. Другими словами, в следующей части были выбраны параметры бочки РМ таким образом, чтобы объем материала, из которого она будет изготовлена, имел ту же массу, что и масса воды с объемом равным объему бочки РМ в положении, которое показано на Рис. РМО. Вот выбранные размеры элементов бочки РМ в мм:

Вот формулы для вычисления объёма компонентов бочки РМ и суммарный объём этих компонентов.

[1] Wal1 :=
$$\pi \cdot \left[\left(\frac{D1}{2} \right)^2 - \left(\frac{D1 - 2 \cdot G1}{2} \right)^2 \right] \cdot (W1 - 2 \cdot G3)$$

[2] Wal2 :=
$$\pi \cdot \left[\left(\frac{D2}{2} \right)^2 - \left(\frac{D2 - 2 \cdot G2}{2} \right)^2 \right] \cdot (W2 + G3)$$

[3] Wal3 :=
$$\pi \cdot \left[\left(\frac{D2 - 2 \cdot G2}{2} \right)^2 \right] \cdot W3$$

[4] Wal4 :=
$$\pi \cdot G3 \cdot \left[\left(\frac{D1}{2} \right)^2 \cdot 2 - \left(\frac{D2}{2} \right)^2 \right]$$

[5] Wal := Wal1 + Wal2 + Wal3 + Wal4
Wal =
$$1.42 \cdot 10^6 \text{ mm}^3 = 1.42 \text{ dm}^3$$

- [1] Объём стенки бочки РМ (цилиндра) толщиной G1
- [2] Объём стенки цилиндра ведущей подвижной нагрузки
- [3] Объём подвижной нагрузки бочки РМ
- [4] Объём круглых стенок бочки РМ толщиной G3
- [5] Суммарный объём стенок и подвижной нагрузки бочки РМ

В зависимости от того, из какого материала будет изготовлена бочка РМ, она будет иметь соответствующий вес. Бочка РМ из нержавеющей стали, имеющей плотность 7,86 кг/дм^3, будет весить примерно 7,86 кГ/дм^3*1,42 дм^3 = 11,16 кГ.

В зависимости от того, где в бочке РМ находится движущийся груз, бочка имеет разный объем. Этот факт представлен на двух рисунках ниже - бочка на них находится в двух разных положениях. В первом положении полость, которая заполняется водой, открыта и направлена вверх, а во втором положении полость направлена вниз и ее закрывает движущаяся нагрузка.

3 z 5

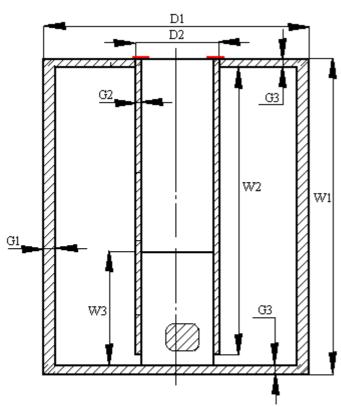


Рис. РМа. - Бочка РМ - Положение подвижной нагрузки бочки при отрицательной выталкивающей силе - бочка имеет минимальный объём и погружается в воде.



Рис. PMb. - Бочка PM - Положение подвижной нагрузки бочки при положительной выталкивающей силе - бочка имеет максимальный объём и весит меньше чем вода о том же объёме - бочка всплывает в воде.

Вот соответствующие формулы для расчета объема бочки РМ при различных положениях

движущейся нагрузки во внутреннем цилиндре и расчета максимального объема полости в бочке (т.е. во внутреннем цилиндре), при котором во время погружения полость заполняется водой.

[6] Walc0 :=
$$\pi \cdot \left[W1 \cdot \left(\frac{D1}{2} \right)^2 - \frac{W1 - G3 - W3}{2} \cdot \left(\frac{D2 - 2 \cdot G2}{2} \right)^2 \right] \cdot 10^{-6} = 35.069 \text{ dm}^3$$

[7] Walc_a := $\left[\left(\frac{D1}{2} \right)^2 \cdot \pi \cdot W1 - \left[\left(\frac{D2}{2} - 2 \right)^2 \cdot \pi \cdot (W1 - W3 - G3) \right] \right] \cdot 10^{-6} = 34.829 \text{ dm}^3$

[8] Walc_b := $\left(\frac{D1}{2} \right)^2 \cdot \pi \cdot W1 \cdot 10^{-6} = 35.309 \text{ dm}^3$

[9] Walc_p :=
$$\left(\frac{D2}{2} - 2\right)^2 \cdot \pi \cdot (W1 - W3 - G3) \cdot 10^{-6} = 0.48 \, dm^3$$

- [6] Объём бочки РМ при положении подвижной нагрузки, которое предоставляет нулевую выталкивающую силу
- [7] Объём бочки РМ при положении подвижной нагрузки, которое предоставляет отрицательную выталкивающую силу
- [8] Объём бочки РМ при положении подвижной нагрузки, которое предоставляет положительную выталкивающую силу
- [9] Максимальный объём ниши в бочке, который заполняется водой

Расчеты показывают, что объем бочки PM, который способствует вытеснению, составляет 0,48 дм^3, и поэтому масса вытесняемой воды из объема бочки составляет 0,48 кг, поэтому при работе в воде сила вытеснения одной бочки PM равна 0, 48 кГ. Это не много. Но можно вообразить, что представлены на первом эскизном чертеже четыре ведра с воздухом поменяли на бочки PM. Тогда действующая на цепь генератора вытесняющая сила будет равна 1,92 кГ.

В итоге, представленные выше расчеты показывают, что генератор с бочками РМ вместо ковшей будет работать в режиме perpetuum mobile. Потому что подвешенные на цепи (с обеих сторон цепной передачи) бочки РМ имеют одинаковую массу, но разный объем. Таким образом, разница в этих объемах будет причиной возникновения подъемной силы и выработки генератором энергии.

Вероятно, найдутся люди, которые будут сомневаться, может ли тело с переменным объемом плавать на поверхности воды в одном положении и тонуть в воде в другом. Эти люди могут развеять свои сомнения, просмотрев видео на https://www.youtube.com/watch?v=Bg_SAOSyPpU.

Богдан Шынкарык "Пинопа" Польша, г. Легница, 2021.06.18.