

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2009-197775

(P2009-197775A)

(43) 公開日 平成21年9月3日(2009.9.3)

(51) Int.Cl.  
F03H 99/00 (2009.01)

F I  
F03H 5/00 D

テーマコード (参考)

審査請求 未請求 請求項の数 1 書面 (全 4 頁)

(21) 出願番号 特願2008-72387 (P2008-72387)  
(22) 出願日 平成20年2月21日 (2008.2.21)

(71) 出願人 501399706  
三森 基輝  
三重県松阪市末広町2丁目200番地 エ  
スペラント末広 R2-409  
(72) 発明者 三森 基輝  
三重県松阪市末広町2丁目200番地エ  
スペラント末広R2-409

(54) 【発明の名称】 反重力エンジン

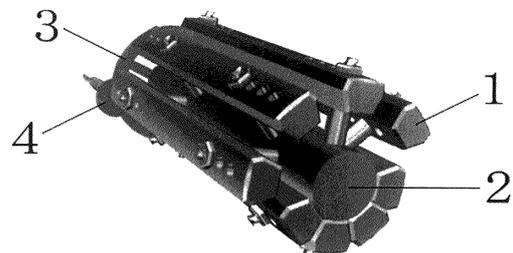
(57) 【要約】

【課題】 遠心力を偏らせて浮上力を発生できる反重力装置を実現する。

【解決手段】

質量 $m$  (kg)の質点が、角速度 (rad/s)で、半径 $r$  (単位はメートル、 $t$ を時間 (単位は秒)として、 $0 < t < 1$  のとき $r = r_1$ 、 $1 < t < 2$  のとき $r = r_2$ 、ただし $r_1 > r_2$ であるものとする)の、半径の異なる半円を二つ組み合わせたような準円軌道に沿って等角速度回転運動するとき、遠心力は偏り、 $F = m (r_1 - r_2) / t$  となる推進力 $F$  (N)が、半径 $r_2$ の半円から半径 $r_1$ の半円を見る方向に発生する。

【選択図】 図1



## 【特許請求の範囲】

## 【請求項1】

M；質量  $m$  (kg) の質点

；角速度 (rad/s)

$r_1$ ；弧の半径 (m)

$r_2$ ；弧の半径 (m)、但し  $r_1 > r_2$

$A_1$ ；半径  $r_1$  の弧の形をした下弦の軌道

$A_2$ ；半径  $r_2$  の弧の形をした上弦の軌道

$B_1$ ； $A_1$  と  $A_2$  を結ぶ任意形状の軌道

$B_2$ ； $A_1$  と  $A_2$  を結ぶ任意形状の軌道

以上のように定義された M、 $r_1$ 、 $r_2$ 、 $A_1$ 、 $A_2$ 、 $B_1$ 、 $B_2$  について、M を  $A_1$ 、 $B_1$ 、 $A_2$ 、 $B_2$  ( $A_1$ ) の順に各軌道上を運動させ、 $A_1$  と  $A_2$  上では角速度の回転運動をし、 $B_1$  上で減速、 $B_2$  上で加速を行うようにすることで、発生する遠心力を一方向に偏らせるようにした装置。

10

## 【発明の詳細な説明】

## 【技術分野】

## 【0001】

本発明は、浮上用推進装置に属する。

## 【背景技術】

## 【0002】

独自技術である。

20

## 【発明の開示】

## 【発明が解決しようとする課題】

## 【0003】

遠心力を偏らせることによる反重力装置を実現する。

## 【課題を解決するための手段】

## 【0004】

質量  $m$  (kg) の質点が、角速度 (rad/s) で、半径  $r$  (単位はメートル、 $t$  を時間 (単位は秒) として、 $0 < t < 1$  のとき  $r = r_1$ 、 $1 < t < 2$  のとき  $r = r_2$ 、ただし  $r_1 > r_2$  であるものとする) の、半径の異なる半円を二つ組み合わせたような準円軌道に沿って等角速度回転運動するとき、遠心力は偏り、 $F = m (r_1 - r_2) / t$  となる推進力  $F$  (N) が、半径  $r_2$  の半円から半径  $r_1$  の半円を見る方向に発生する。

30

## 【0005】

この浮上力発生原理では、空中に静止したまま一定の浮上力を維持するのに、構造を工夫すれば、摩擦などによる損失以外、エネルギーの消費が発生しない。

そこで、重力制御と推進の両面に利用可能な、宇宙空間でも利用できる理想的な浮上力・推進力発生原理となる。

## 【発明の効果】

## 【0006】

衛星打ち上げ用のロケットやヘリコプター、航空機、船舶などで、浮上用及び推進用の装置として利用できる。

40

特に宇宙開発用の航空機では、重力制御技術として、機体の安全性の向上が期待できる。

## 【発明を実施するための最良の形態】

## 【0007】

従来、航空機や船舶には、出力に応じた巨大な推進装置が取り付けられてきた。

しかし、これは安全性の面で問題があり、一つしか取り付けられていない巨大な装置が故障すれば、直ちに機体の停止につながる致命的な欠陥となりえた。また、巨大であればあるほど、メンテナンスもコスト・時間両面において費用がかさむ。

それに対し、本発明の装置では、小型のものを複数取り付け出力を上げることにより

50

、その中の一つが故障してもその一つを交換するだけでメンテナンスが済む。特に航空機では、この方法で取り付けることにより、飛行中に一つが故障しても残りの装置で飛び続けられるようにできるので、安全性が向上する。この安全性は、取り付けられる本発明の装置の数が必要な出力に対してより細分化されるほど、向上する。

【実施例】

【0008】

図1に、錘を利用するタイプの本発明の装置の概念図を示す。

この装置では、2の周りに8個の1が2個ずつ組にして取り付けられており、2と一緒に回転して3を介して4を動かす仕組みになっている。3と4は、回転数の比が1:8になっている(3が1回転すると4が8回転する)。

2が1と共に図面向かって左回りに回転すると、4が逆向きに回転して、飛び出ている方の1を押して引っ込ませ、反対にその1と組になっている反対側の1が飛び出て回転の軌道の半径が入れ替わる。

これにより、常に1の回転の半径は上側が大きくなり、遠心力が上に偏る。

4にはずみ車を取り付け、図中見えている側とは反対側(装置の図面向かって右側の1に隠れた部分)にも4を取り付けることで、図面向かって左側の4が1を押し込む際に1に与える動径に沿う方向の運動エネルギーを回収し、損失の少ない構造にするのが望ましい。

尚、1を中空にして液体に浮かぶようにし、その液体とこの装置を一体化させ、その液体中でこの装置を回転させるようにすると、発生する力の向きは逆向き(図面向かって下向き)になる。

その場合、質点は中空の錘の動径に沿った方向への移動によって移動する液体がそれに当たる。

【0009】

図2に、軌道に沿って質点が運動するようにした本発明の装置の概念図を示す。

5は、半径 $r_1$ (m)の半円と半径 $r_2$ (m)の半円、そしてこれら二つの半円を繋ぐ部分から成る質点の軌道である。

5に沿って1を動かし、半径 $r_1$ (m)の半円(5の上部)上と半径 $r_2$ (m)の半円(5の下部)上で同じ角速度になるようこれらを繋ぐ部分で加速と減速を行うと、遠心力が図面向かって上向きに偏る。

具体的には、図面向かって反時計回りに1が運動する場合、半円部分での回転運動の角速度を(rad/s)とすると、上部の半円軌道上では速度 $v_1 = r_1$ (m/s)、下部の半円軌道上では速度 $v_2 = r_2$ (m/s)となるので、これら二つの半円部分を繋ぐ部分では、左側で減速、右側で加速を行うことにより、遠心力を上向きに偏らせることができる。

【産業上の利用可能性】

【0010】

反重力機の浮上用装置として、また、船舶も含めて一般的な輸送装置用の推進装置として利用可能である。

これらの商品が開発されることにより、より安全性・安定性の高い輸送が可能になる。

【図面の簡単な説明】

【0011】

【図1】 錘を中心軸に沿って回転させることにより遠心力を偏らせるようにした、本発明の装置の立体概念図である。

【図2】 長さの異なる二種類の軌道を分離し、回転ではなく曲線に沿った運動によって遠心力が偏るようにした本発明の装置の立体概念図である。

【符号の説明】

【0012】

- 1 錘
- 2 回転の中心軸

10

20

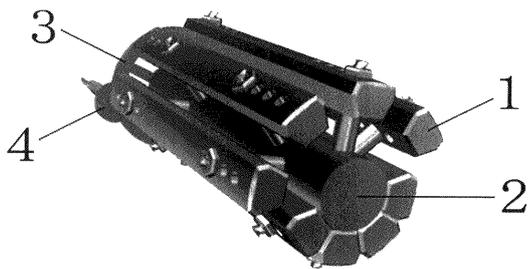
30

40

50

- 3 2に取り付けられた歯車
- 4 クランク
- 5 質点が運動するための軌道

【図1】



【図2】

