



[12] 发明专利申请公布说明书

[21] 申请号 200710129326.4

[43] 公开日 2009年1月7日

[11] 公开号 CN 101338809A

[22] 申请日 2007.7.3

[21] 申请号 200710129326.4

[71] 申请人 杨 恒

地址 235000 安徽省淮北市惠黎路春秋巷10
号楼401室

[72] 发明人 杨 恒

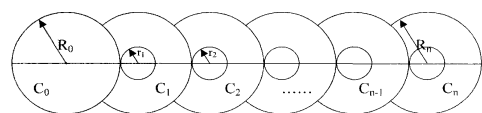
权利要求书1页 说明书1页 附图1页

[54] 发明名称

获得极高速的方法和装置

[57] 摘要

本发明获得极高速的方法和装置涉及机械领域，是利用持续加速原理，经多个带附齿轮的从动轮连续加速，每一带附齿轮的从动轮的大轮半径 R_n 与小附轮半径 r_n 之比 a_n 不小于 20，当使第一主动轮 (C_0) 的边沿得到速度 V_0 时，经第 1 带附齿轮的从动轮 (C_1) 到第 n 带附齿轮的从动轮 (C_n) 连续加倍后，在 C_n 边缘获得极高速 V_n 的值不小于 $20^n * V_0$ 。能输出高于第一宇宙速度 7.9km/s 以上的极高速，可获得接近光速，或超光速。用此种方法可以得到一种传输效率高、结构简单、易加工、体积小、造价低、容易控制、操作方便的极高速装置。本发明将用于制造高速物体或飞碟。



- 1、获得极高速的方法和装置，其特征在于：输入持续外力制动主动轮加速，通过多个带附齿轮的从动轮连续数倍传动，能够容易获得输出高于第一宇宙速度 7.9km/s 以上的极高速，可获得接近光速，或者更高的速度。
- 2、根据权利要求 1 所述的获得极高速的方法和装置，其特征在于：起连续加速作用的带附齿轮的从动轮 (C_n) 的数量 n 不小于 3 个。即第 1 带附齿轮的从动轮 (C_1)，第 2 带附齿轮的从动轮 (C_2)，第 3 带附齿轮的从动轮 (C_3)，……第 n 带附齿轮的从动轮 (C_n)， $n \geq 3$ 。
- 3、根据权利要求 1 和权利要求 2 所述的获得极速的方法和装置，其特征在于：其中用来获得倍速的带附齿轮的从动轮的大轮半径 R_n 与小附轮半径 r_n 之比不小于 20。

获得极高速的方法和装置

技术领域 本发明涉及机械领域，本发明获得极高速的方法和装置是利用持续加速原理，输入持续外力制动，经多个带附齿轮的从动轮连续加速，能够容易输出高于第一宇宙速度 7.9km/s 以上的极高速，可获得接近光速，甚至获得更高的速度。

背景技术 有史以来，人们尚没有制造出一种切实可行的能接近（或达到或超过）光速的装置，这是物质世界中尚未根本解决的难题。曾经有人提出一种超光速实验室，实践中要造出那样一种直径大于 10Km 的密封真空转盘，确实难以实现。

发明内容 本发明的目的，是提供一种能够达到极高速的方法，用此种方法可以得到一种传输效率高、结构简单、易加工、体积小、造价低、容易控制、操作方便的极高速装置。

采用的技术方案是：

获得极高速的方法和装置，包括第一主动轮（ C_0 ），第 1 带附齿轮的从动轮（ C_1 ），第 2 带附齿轮的从动轮（ C_2 ），第 3 带附齿轮的从动轮（ C_3 ），……第 n 带附齿轮的从动轮（ C_n ）， $n \geq 3$ ；每一带附齿轮的从动轮的大轮半径 R_n 与小附轮半径 r_n 之比 a_n 不小于 20，即 $a_n \geq 20$ 。此后将产生的倍速为 $a_1 * a_2 * a_3 * \dots * a_n$ ， $a_n \geq 20^n$ 。

当持续施加外力 F （手动或其他方法），使第一主动轮（ C_0 ）的边沿得到速度 V_0 时，经第 1 带附齿轮的从动轮（ C_1 ）到第 n 带附齿轮的从动轮（ C_n ）连续加倍后，在 C_n 边缘获得极高速 V_n 的值不小于 $20^n * V_0$ 。

附图说明：

图 1 是本发明结构示意图；

图 2 是本发明充分合理利用空间的结构示意图。

具体实施方式

例 1：取图 1，各项指标取较底限值 $R_n:r_n=20$ ， $R_n=1000\text{mm}$ ， $r_n=50\text{mm}$ ， $n=3$

当用力（可以是手动）制动或其他办法使第一主动轮（ C_0 ）的边沿达到 $V_0=1\text{m/s}$ 的速度时，第一带附齿轮的从动轮（ C_1 ）的边沿得到 $V_1=20\text{m/s}$ ，第二带附齿轮的从动轮（ C_2 ）的边沿得到 $V_2=400\text{m/s}$ ，第三带附齿轮的从动轮（ C_3 ）的边沿得到 $V_3=8000\text{m/s}$ ，即已经超过第一宇宙速度 7.9km/s。

例 2：取图 2， $R_n:r_n=100$ ， $R_n=1000\text{mm}$ ， $r_n=10\text{mm}$ ， $n=4$

当用力 F （可以是手动）制动第一主动轮（ C_0 ）的边沿达到 $V_0=3\text{m/s}$ 的速度时，第一带附齿轮的从动轮（ C_1 ）的边沿得到 $V_1=3 \times 10^2\text{m/s}$ ，第二带附齿轮的从动轮（ C_2 ）的边沿得到 $V_2=3 \times 10^4\text{m/s}$ ，第三带附齿轮的从动轮（ C_3 ）的边沿得到 $V_3=3 \times 10^6\text{m/s}$ ，第四带附齿轮的从动轮（ C_4 ）的边沿得到 $V_4=3 \times 10^8\text{m/s}$ ，即至光速。

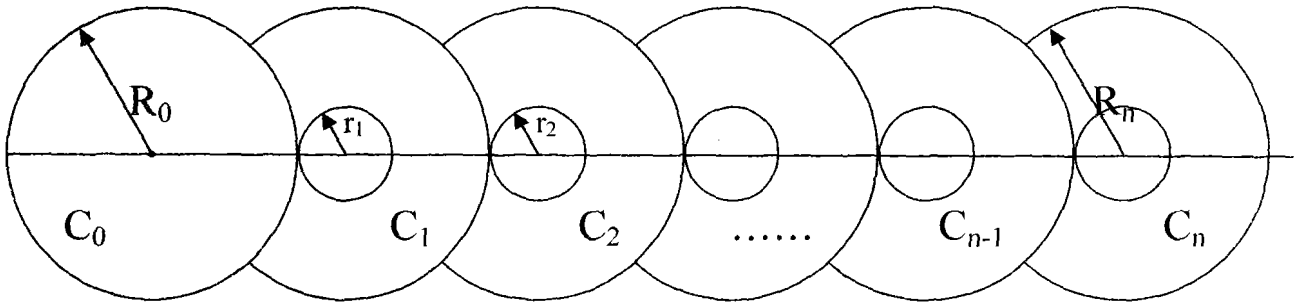


图 1

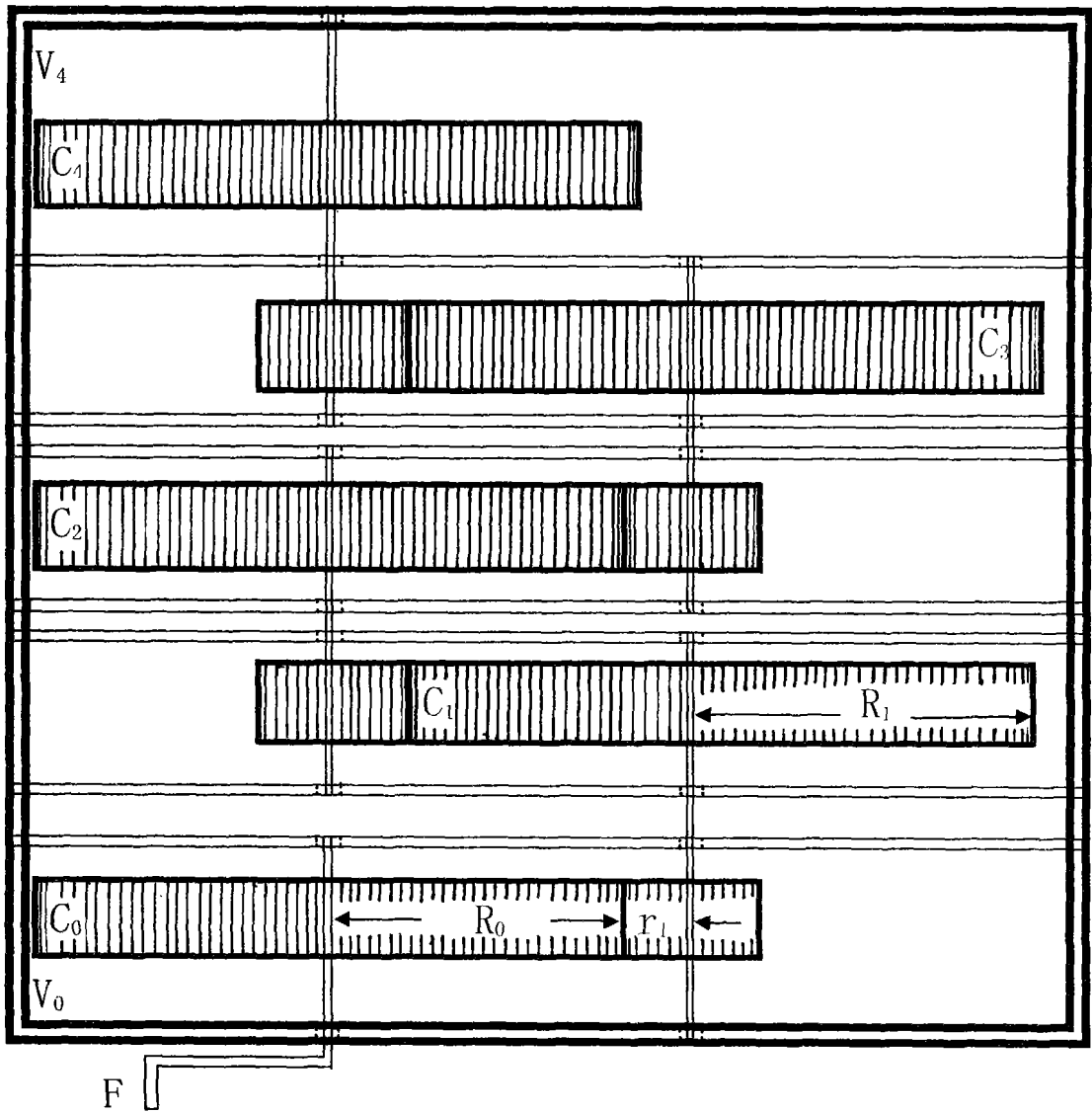


图 2