

Kurze Konzeption der Monitoringsmethode der geodynamischen Prozesse

Aufgrund der Prinzipien der Waage Lords Kawendischa war das Mehrkanalsystem für Beobachtung der geodynamischen Prozesse geschaffen, das bei 24 - Stundenregime in Echtzeit im Laufe von mehr als 25 Jahren arbeitet. Aufgrund der festgelegten vom System Angaben, wurde bestimmt:

1. Kurz vor dem Erdbeben mit der Magnitude mehr als 5 in den Anzeigen des Systems entsteht das Signal, das den Waagebalken der Waage von einigen Stunden bis zu einigen Tagen, Monate und sogar Jahre von ihrem Gleichgewichtszustand ablehnt. Diese Regelmäßigkeit entspricht 95–100 % der Richtigkeit, beim Zusammenfallen mit den beobachteten tatsächlichen Ereignissen auf dem Planeten im Laufe von 25 Jahren.

2. Jede Abweichung vom Gleichgewichtszustand des Waagebalkens entspricht einem streng bestimmten Umfang der Frequenz der Schwingungen der Gravitationswellen (der Potenzialverhältnisse, die eine beliebige Masse bilden), fixiert von den Geräten des Systems.

3. Aufgrund dieser Daten war die Physikkonzeption der geodynamischen Prozesse revidiert. Es war bestimmt, dass das primäre Verhältnis der Potentialfrequenzen, die eine neue beliebige Struktur in der Masse des Planeten bilden, einschließlich, kurz vor den starken Erdbeben mit der Magnitude mehr als 7–7,5, dem extrem niedrigen Frequenzbereich, als führendes und entstehendes, als angetrieben von den UHF (Röntgen) in der abschließenden Etappe entspricht. Dieser Umstand hat zugelassen, die Schlussfolgerung zu ziehen, dass das primäre Signal, das das Gleichgewicht in den Strukturen des Planeten bricht, dem Umfang entspricht, der sich auf Geomagnetismus des Planeten bezieht.

4. Dementsprechend war Rekonstruktion unseres Systems erzeugt und in die Empfangseinrichtungen waren Elemente der Konstruktionen, die der Geometrie und der Funktion Lobatschewskis entsprechen, die riesige Möglichkeiten für die Aufnahme und Sendung der aufgegebenen Informationen, in Form der Konstruktion der variantenreichen Matrix (Hologramm) gibt, aufgrund der modernen Errungenschaften der nichtlinearen Physik, der Thermodynamik der offenen untereinander verbundenen Systeme und der nichtlinearen Topologie eingeführt.

5. Auf diese Weise, schaffend in der Welle mit dem extrem niedrigen Frequenzbereich die Matrize auf dem Niveau der Nanometer mit der Eintragung der forderten Information in ihr ist es möglich diese Information überzugeben, darunter für Bildung der Energieform ohne Verwendung der natürlichen Ressourcen auf jede Entfernung laut des speziell ausgearbeiteten mathematischen Programms mit ihrer folgenden Einführung in die forderten Koordinaten. Es ist experimentell bestätigt.

I. Das Geratesystem des Breitbandgradientmessgeräts (weiter BGM) bestimmt für Monitoring der Störungen permissiv gleichschweres Zustandes der Gravisphäre der Erde im extrem niedrigen Frequenzbereich ($<10^{-1}$ Hz) in realer Zeitskala. Das Wirkungsprinzip des Geratesystems wird auf Ausnutzung des

asymmetrischen Drehsystems – Analog der Waage Kawendische, in dem Lasten-Antennen mit geometrischer Form ausgenutzt werden, begründet. Jedes Gerät der BGM hat einige Drehsysteme, jedem Drehsystem entspricht ein Messkanal. Der Messwert jedes Kanals ist Drehwinkel des Waagebalkens mit den Lasten-Antennen. Zur Zeit in Betrieb befinden sich die Systeme BGM-2, BGM-3 und BGM-4.



Lab, in dem BGM-Systeme installiert sind

Bestand des Systems BGM:

- 1) Personalcomputer (PC) unter Leitung Windows;
- 2) Gehäuse – Bildschirm, in dem die Drehsysteme und die Informationsgeber des Drehwinkels montiert sind;
- 3) das elektronische Messsysteme, die die Signale von der Informationsgeber in Signierziffer umgestaltet und in PC übergibt;
- 4) Software für Aufnahme der Abbildung und Bearbeitung der Signale.

Die Charakteristiken des Messwegs:

- 1) der Messbereich des variablen Messwertes: 40°
- 2) Auflösung ist für 0,02 BGM-4 und größer als $0,001^\circ$ für BGM-3
- 3) Frequenz der Ablesung der Angaben, regulierte – bis 1 Hz.

Andere Charakteristiken: 1) das System BGM ist für Ausnutzung in Räumen; 2) Arbeit vom Netz 220 Volt, 50 Hz; 3) Energieverbrauch des Geratesystems entspricht Energieverbrauch dem in den Bestand befindenden PC + 10 W (Energieverbrauch des Geratesystems).

II. Im Motor werden Prinzipien der Überleitfähigkeit nicht verwendet, aber die von uns gefundene Lösung ermöglicht die Erreichung von Ressourcen des Motors, die mindestens in einer Zehnerpotenz die zur Zeit geleisteten fortgeschrittensten Lösungen übertreffen, darunter die mit Verwendung der Überleitfähigkeits-Prinzipien.

Im Demonstrationsmodell, das wir anbieten, werden die einfachsten, billigsten und allgemein zugänglichsten Materialien verwendet, darunter Magneten mit einfachen Eigenschaften, und es demonstriert dennoch die Möglichkeit von Reversierung der Drehungsrichtung bei Polaritätsänderung der Speisespannung 1,3

V, dabei betragen Umdrehungen beim Leergang 5000 U/min, und Betriebsstrom – 19 A.



Foto der Laboraufbau einschließlich Motor entwickelt Prototyp

Der Motor ist kuhlungsfrei! Eine der wichtigsten Besonderheiten des Motors ist ein enorm niedriger aktiver und induktiver Lauferwiderstand.

In diesem Motor-Modell ist aktiver Lauferwiderstand $R = 0,00239$ Ohm, also in einem konkreten Moment bei Strom mit 19 A (5000 U/min, Leergang) betragen Wirkspannung und -leistung am Laufer dieses Motors **0.045 V** bzw. **0.86 W** (860 mW).

$$U=R*I=0.00239*19=0.045 \text{ V};$$

$$W=U*I=0.045*19=0.86 \text{ W};$$

Wenn der Motor gebremst wird und Strom im Laufer 400 A (bei Strom 350 A erwärmt der Laufer bis 25 Grad Celsius), auf diese Weise auf der befindenden auf der Welle des Motors Antriebsscheibe mit dem Durchmesser 65 mm hat sich die Zugkraft mehr als ein Kilogramm entwickelt, sind bei diesem U und W entsprechend gleich **0.96 V** und **384 W** gewesen.

$$U=0.0239*400=0.96 \text{ V};$$

$$W=0.96*400=384 \text{ W};$$

Wenn der Motor gelost wird, beschleunigt er, indem er die angegebene Verstärkung im unveränderten Zustand wegen der Kleinheit vom aktiven Lauferwiderstand erhält, schnell mit kritischer Drehungszahl, die nur durch Materialfestigkeit beschränkt wird. Das ist von großem Interesse, unter anderem für den Gyroskopbau.

Der Wellenmoment wird durch koerzitativen Eigenschaften des entsprechenden Motor-Materials bestimmt. Bei Anwendung moderner Magnetmaterialien auf Basis z. B. der Kompositionen Nd-Fe-B steigt die Zugkraft in Zehnerpotenz im Vergleich zum

Demonstrationsmagnet bei funffach-wenigen Größen des Erregungsmagnets an. Das Modell hat die Abmessungen 200 x 160 x 140 mm.

Supervisor

Professor Dr. Martynow O.V.