

Memorias Explicativas del MOTOR ESPECIAL CONTINUO.
Invención de Don Ernesto Quevedo Basilla, comprendida en
la clase 50 del Nomenclator, expediente número 103,611.

PLANO A.

Sean a o b una palanca de dos brazos cuyo centro es o.
Coloquemos en a y b un cuerpo pesado o masa de tal forma
que resulten en equilibrio y en tales condiciones y como
balanza de precisión, es evidente que con una fuerza o pe-
so insignificante pondremos la balanza en movimiento, aún
cuando los pesos o masas fueran considerables.

Con una fuerza o peso tan pequeño como se quiera, puede lo-
grarse que las masas o cuerpos colocados en equilibrio se
muevan (dentro de ciertos límites) con velocidades deseadas.

DEMOSTRACION: Sea una fuerza h elegida muy pequeña para mo-
ver la balanza a o b y admitamos que al aplicarla en a por
ejemplo, no sea suficiente para lograr el movimiento de la
palanca de dos brazos y con ella los cuerpos o masas. Pues-
to que la balanza sea tanto más sensible cuanto mayor sea
la longitud de sus brazos, es indudable que si aplicamos su-
cesivamente la misma fuerza h en a en a₁ a₂ a₃ a_n, lle-
garemos a un punto en que la fuerza h logre el movimiento
pedido y una velocidad en la unidad de tiempo. Pígenos aho-
ra que el punto de aplicación de la fuerza y a su vez los
cuerpos o masas describan un arco de círculo cuya cuerda
sea 4 metros y una velocidad inferior a la pedida. Para lo-
grar la velocidad deseada, teniendo en cuenta que para el
razonamiento se eligió como cuerda 4 metros, bastaría ir
trasladando el punto de aplicación de la fuerza h a los
puntos a₄ a₅ ... hasta llegar a una en que quedaran cum-
plidas las condiciones pedidas, toda vez que los ángulos
que sucesivamente irían describiendo los dos brazos de la
palanca serían cada vez menor y menor también el roce en o



Teóricamente en el vacío e imaginando prolongado al infinito

to los brazos de palanca y allí los cuerpos o masas y el punto de aplicación de la fuerza h , la velocidad alcanzada por los cuerpos sería infinita y cero el roce en e .

Un cuerpo o masa suspendido y tan grande como se quiera, puede desprenderse con una fuerza o masa tan pequeña como se desee.

DEMOSTRACION: Basta observar que los sistemas para desprender un cuerpo (1º y 2º) es una combinación de palancas de brazos desiguales; que en el 2º sistema, se han colocado dos palancas más que en el 1º y no habiendo inconveniente en seguir aumentando el número de palancas, llegaremos a la conclusión que con una fuerza o masa tan pequeña como se quiera se podrá desprender un cuerpo suspendido, sea cual fuere la cantidad de su masa.

Puesto que por una parte un cuerpo o masa puede ponerse e en movimiento con velocidad deseada y con una fuerza tan pequeña como se quiera y por otra puede desprenderse un cuerpo suspendido con una fuerza también tan pequeña como se quiera, ambas fuerzas, podemos considerarlas como una sola, o sea que con una fuerza insignificante podremos mover y desprender uno o varios cuerpos o masas que estén suspendidos, tan grandes como se quieran y con velocidades calculadas.

Amitáncese ahora que uno o varios cuerpos avancen desprendidos con la velocidad que llevaban al desprenderlos. Si e en tales condiciones queremos utilizar un choque, obtendremos una fuerza que estará en relación con la masa y velocidad del cuerpo. Si queremos utilizar un giro, también masa y velocidad serán los factores principales.

Fijando ahora la atención en que para utilizar el choque al desprender el cuerpo, el descenso que experimente en el desprendimiento puede ser tan pequeño como se quiera, pequeña será entonces la fuerza necesaria para elevarlo a la posición de enganche o de partida libre; y para utili-



zar el giro, basta tener en cuenta que el giro de retroceso sea libre y por una diferencia de pesos también pequeña, en palanca de dos brazos, pueda volver de nuevo a la posición de enganche o partida.

Hemos visto cómo necesitábamos una fuerza pequeña y otras varias insignificantes, o sea una fuerza pequeña, en total, para obtener otra que guarde relación con la velocidad y masa del cuerpo desprendido. Masay velocidad pueden aumentarse, o una de ellas, y la resultante será mayor que las empleadas.

Teóricamente e imaginando enorme la longitud de los brazos de palancas y dentro también de un vacío enorme, las velocidades que se lograrían en los 4 metros, serían enormes y grandísima la fuerza o resultante obtenida para una masa suficiente.

Se acaba de ver, cómo con una fuerza pequeña puede obtenerse otra tan grande como se desea (dentro de ciertos límites) y también se observará mejor más adelante que el sistema no es creador sino de utilización de fuerzas que se han producido y se producen en la naturaleza. Sentado esto, vamos a seguir una combinación simple (elegida al azar) entre las muchas que pueden adoptarse.

PLANO 2.
(Descripción)

1, 2 y 3 como puede apreciarse, es una palanca de dos brazos cuyo centro es 2 terminando en 1 y 3 con dos esferillas giratorias cuyos ejes pueden apreciarse. 4 y 5 son los puntos de ejes para las palancas también de dos brazos 6, 4, 7 y 3, 5, 8 respectivamente; terminando en 7 y 8 con dos cuerpos pesados. 10, 11, 12, y 13, 14, 15, son también palancas de dos brazos cuyos centros, ejes de giro, están en 11 y 14 respectivamente y sostenidos por la palanca 1, 2, 3, 16, 17, son dos muelles de recuperación y 10 y 13 (extremos de palanca) dos dientes para retenida en momento oportuno. 18, 19 y 20, 21 son dos cuerpos fijos a que sucesivamente llegarán 12 y



15 sobre el eje 1,2,3. Son lugares de unión para a 102,24, 25 y también lugares de unión para 101. Los cuadros a a' que en el centro llevan 101,2102, son de unión de 101 con a 102 y las líneas de puntos 23,26y 23,27, marcan o significan la unión en sus momentos de las combinaciones que se indican en los cuadros a a'(a 102-101).

22,30y31,32 son dos vástagos cogidos por brasaletes que se aprecian, llevando en la parte superior una pequeña esfera y en la inferior una horquilla y en 33,34 unos salientes apropiados para encuentros con la palanca de dos brazos cuyos ejes son 35,36 y uno de sus extremos 37,38,37,39y 33,40 son barras de unión respectivamente con c,c'.

b23,b23,41,42,43, pueden considerarse como palancas de dos brazos cuyo eje es 41; pero deberá tenerse en cuenta, 1º, la aclaración b23,b23;2º, que termina en 43 con un cuerpo pesado y 3º, el punto de enlace por medio del cable 42,44.

Análogamente diremos de b'23,b'23,41',42',43',44' y de 44 se llega a enlazar con 44" por medio de la palanca 44,43 y cable 43,44". 45,47 establecen contacto con el volante 46y le transmiten los impulsos constantemente en un sentido e impiden pueda retroceder. 49,50,51y 52,53,54 son palancas de dos brazos con los ejes en 50 y 50,51,52 y 54,55 son cables de unión con las palancas 55,57,59y56,60,61,62,63,

64,65y66,67,68,69, son palancas con ejes en 68y69 y puntos de enlace por cables finos por 64,63 con 70,71 y continuando el enlace convenientemente por 72,73,74,75 y respectivamente por 49,73,77,78y30,31,32,33,34,35,36,37.

75 y 35 enlazan respectivamente por cables finos con 33, 33, extremos de palancas de dos brazos que se prolongan por 31,32 y por 33,34, observándose los muelles y detenciones 37,33 y 35,35 por lo que respecta al enlace que viene de 75 y para el correspondiente al 33 por 30,31,32,

33,34,35; viéndose los muelles y detenciones 36,37 y 33,33

FUNCIONAMIENTO



Utilizando el enlace 22,23 por ejemplo, hagamos girar el brazo 1,2,3 con velocidad suficiente y haciendo que descienda por la parte 1. Frente 13 se encontrará con 30,31 y girando sobre 14 y retrocediendo 13 dejará libre el extremo 6 de la palanca 5,4,7. Esta palanca solicitada por gravedad e inercia o por masa y velocidad de 7 girará sobre 4 al mismo tiempo que la palanca 1,2,3 quedará detenida en 32 por el extremo 1,7 que continua avanzando, se encontrará con 33 a quien le transmitirá los efectos de su masa y su velocidad. 33,30 descenderá entonces a la vez que 7 queda detenido en 100, y 33 transmite por 30 a 41,44,45 y por 43, 44 y 46 llega hasta el volante 44, punto donde podemos utilizar una fuerza a las aplicaciones industriales. A la vez que esto, sucede que 25,26,41,43 gira sobre 41, se eleva 43 con el 25,27,27, quedando detenidas 26 ó 27 en 24 y 27 ó 28 en 51, al mismo tiempo que 25 que soporta al 101 enlazará con 33 por medio de 102 y en el lugar del cuadro. En el descenso de 22,23 y por 33,35,37,38, c. se desprende el enganche o enlace que se habrá verificado entre 22,23 por medio de 101, x 102 (véase combinaciones 101 y x 102). Como consecuencia de 7 sobre 22,30 son despedidos 25, 26,43, en giro alrededor de 41, mas por efecto de la separación 20,205,233 y por efecto de los muelles 103,106, cuando desciende 43 por su propio peso y antes de tomar contacto 30,256, la parte de palanca 236,233p ha experimentado una elevación algo mayor que el descenso de 7 al romperse el equilibrio y 7 será elevado ligeramente más que lo necesario; pero al mismo tiempo que 7 alcanza aproximadamente la elevación justa, por 236,50,51,55,57,59, que estará deteniendo a 53, se hará entrar en funciones a 53 que por 54,70,72,73,74,75,76,77,78, retirará 236.104 al retirarse por su parte superior hará perder a 104 el apoyo y por el peso de 22,30, así como también por el de 7, descenderá la parte 101,233, y 7 entrará otra vez en equilibrio con 2. Recordando que hemos dispuesto de una fuerza en 43



y fijando anora la atención que en 61 y 94 se encuentran detenidas las fuerzas remanentes que proceden de la elevación 67 ó 66 y de 27 ó 25 y como estas fuerzas deben ser las suficientes para que nuevamente dispongamos en 43 de otra fuerza industrial y quedar también de remanente las 26 y 63, al ser detenidas en 59 y 95 e iguales a las 67 y 27 se apreciará que el gráfico representa un motor sencillo, cuyo funcionamiento se debe a utilizar las fuerzas que se produjeron y producen constantemente en la naturaleza.

PLANO A.

DESCRIPCION Y FUNCIONAMIENTO DEL SISTEMA PRIMERO O SEGUNDO PARA DESPRENDER UN CUERPO.

En estos sistemas, las palancas vuelven a la posición de sosten del cuerpo pesado con fuerza suficiente tanto las superiores como las inferiores para que sea cual fuere la que llegue primero, la otra tenga fuerza suficiente para que el enganche con la palanca de enlace se verifique. La última palanca superior o las últimas palancas superiores llevarán un muelle, fuerza o peso suficiente para el sosten del cuerpo principal y en tal forma que tan pronto deje de actuar, caerá el cuerpo principal por gravedad, por masa y velocidad o por gravedad e inercia.

OBSERVACIONES

1º Hemos elegido al azar esta combinación y la presentamos en forma esquemática para que el golpe de vista pueda abarcarla. Se ha prescindido de la armadura necesaria al sostenimiento y funcionamiento de las distintas piezas; tal determinación nos permitirá deducir que cuanto se ve ha de entrar en funciones como parte de la combinación de maniobra. También los errores que hubieramos podido cometer rápidamente podrán abarcarse y suponerlos solucionados con sólo imaginar alargado o acortado determinado brazo de palanca, aumentado o disminuidos determinados pesos, retardada o acelerada determinada maniobra, ya simplemente o por medio de un nuevo enlace .



2ª Se observará al instante como el plano representa una combinación sencilla o simple. No hay ningún inconveniente y en las aplicaciones convendrán las combinaciones múltiples o serie acopladas de motores o combinaciones simples para obtener un motor más perfecto .

3ª No es el tipo único el que presentamos en el plano B como simple ni como punto de partida para el múltiple y al objeto vamos a lanzar una rápida ojeada que nos permita formar una idea amplia sobre el particular y a tal fin figemos nuestra atención en las figuras 1ª, 2ª, y 3ª, plano C, en la 4ª, 5ª y 6ª plano D y en la 7ª, 8ª y 9ª plano E, cada una de las cuales representa el principio de una combinación simple y siendo notable la representada en la figura 9ª, por ser el centro donde se compensan los descensos y resultar en el crítico momento eje de giro uno de los extremos y quedar los dos cuerpos pesados a un mismo lado. Se deduce igualmente como pueden ser variados los sistemas o combinaciones para el desprendimiento del cuerpo o cuerpos: bastaría para ello ir pasando las distintas hojas del plano. Igualmente encontramos variadas las combinaciones para dar a cada cuerpo la elevación que pida el descenso al desprendimiento.

No hemos querido asociar la electricidad las combinaciones, tampoco presiones y expansiones, atracciones y repulsiones, flotadores ni muelles; manteniendo la idea de un motor extremadamente sencillo. Fijamos también la atención en los equilibrios a expensa de la densidad de los líquidos y cuerpos ligeros en relación con los coginetes y también en el giro del líquido con el tambor o cuerpo ligero sumergido. Es así también que deberá tenerse en cuenta que las fuerzas podrán tomarse del giro de los ejes y de la combinación para desprender los cuerpos y no olvidar que un cuerpo principal podrá separarse grandemente del lugar del desprendimiento y volver a dicho lugar o punto utilizando una palanca de dos brazos, siendo el extremo opuesto al que se coloca el cuerpo desprendido,



donde se encontrará un peso algo superior al que se desprende para que vuelva este a la posición inicial o de partida.

Generalmente las palancas deben estar en equilibrio para facilitar las operaciones, aunque haya caso y para algunas que no convenga así. Se ve fácilmente al seguir las combinaciones, la poca atención prestada a la economía de la fuerza, así como a las dimensiones de peso y volumen: su origen está por una parte en la facilidad para obtener la fuerza y por otra en la cualidad de motores fijos.

Se ha seguido un razonamiento que corresponde a un funcionamiento en plano y planos verticales; pero con cierta analogía razonaríamos para plano y planos horizontales. También se ha razonado sobre el desprendimiento total del cuerpo principal; pero los desprendimientos, como se ve en los planos, pueden ser relativos. Los grandes pesos parecen requerir un aparejo de desprendimientos y en general se ha de procurar que los desprendimientos sean automáticos e instantáneos. Deberá tenerse en cuenta que inercia, gravedad, vibraciones, resistencia, atmósfera, (o en el vacío) y resistencia de materiales, limitan la fuerza del motor.

NOTA: La invención consiste en un motor universal o motor especial continuo, basado en manejar un sistema de cuerpos en equilibrio, romper el equilibrio, utilizar masa por velocidad o resultante de gravedad e inercia y restablecer el equilibrio y así sucesivamente.

Madrid 15 de Octubre de 1927

Ernesto Zuñiga

MOTOR ESPECIAL CONTINUO.



NOTA DE REIVINDICACIONES.

REIVINDICO EL DERECHO

a la invención de un "Motor Especial Continuo" cualquiera que sea la combinación establecida, siempre que para obtener o utilizar la fuerza se recurra:

1º: A un sistema de cuerpos en equilibrio.

2º: A manejar el sistema en el equilibrio con velocidad adecuada.

3º: A romper el equilibrio, buscando la fuerza que se calcule en el resultado masa por velocidad o en la resultante de gravedad e inercia.

4º: A restablecer nuevamente el sistema de equilibrio y así sucesivamente y también tal como manifiesta y se indica sobre el plano y memorias explicativas con sus aclaraciones.

LA INVENCION CONSISTE EN UN MOTOR ESPECIAL CONTINUO.

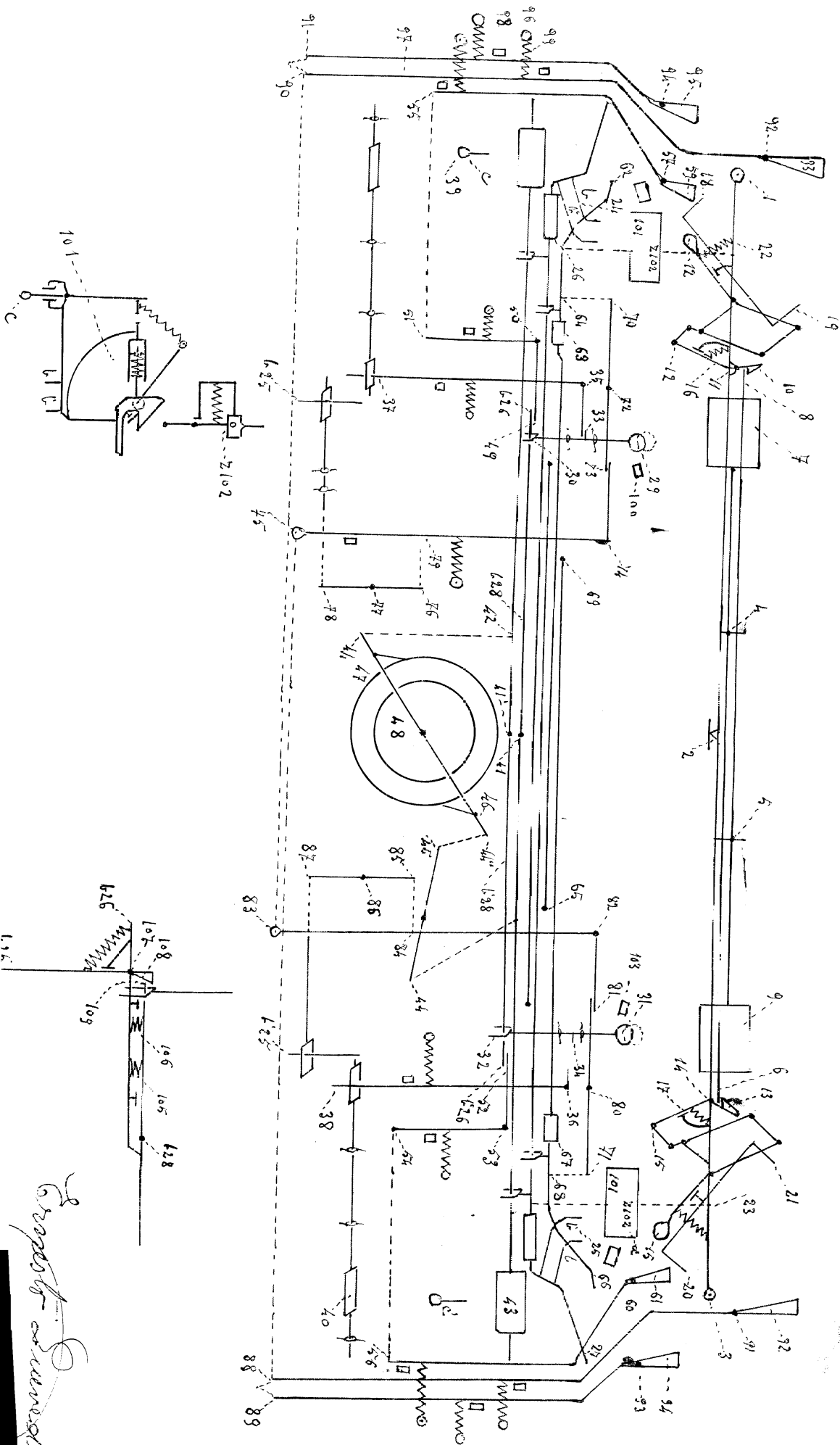
Madrid 15 octubre 1.927

Ernesto Luevado

Plano del "Motor Especial Continuo"

Escala $\frac{1}{50}$

PLANO B.



PLANO C.

Figura 1ª (10.008)

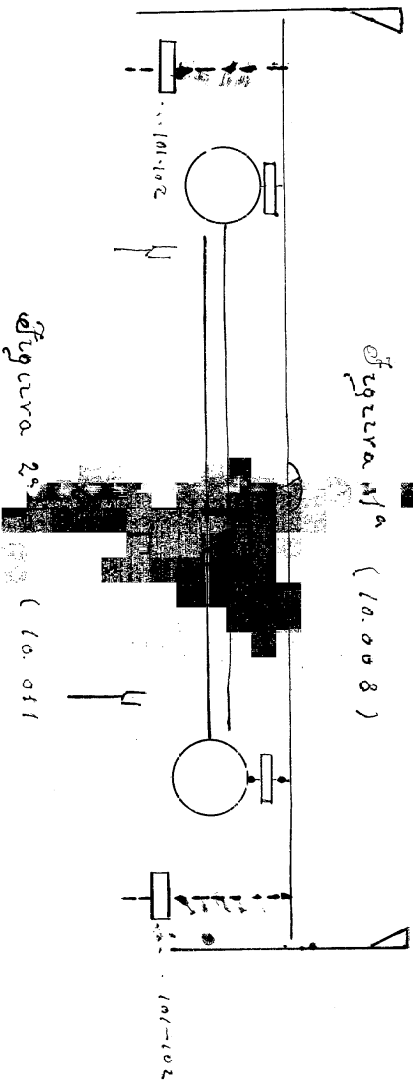
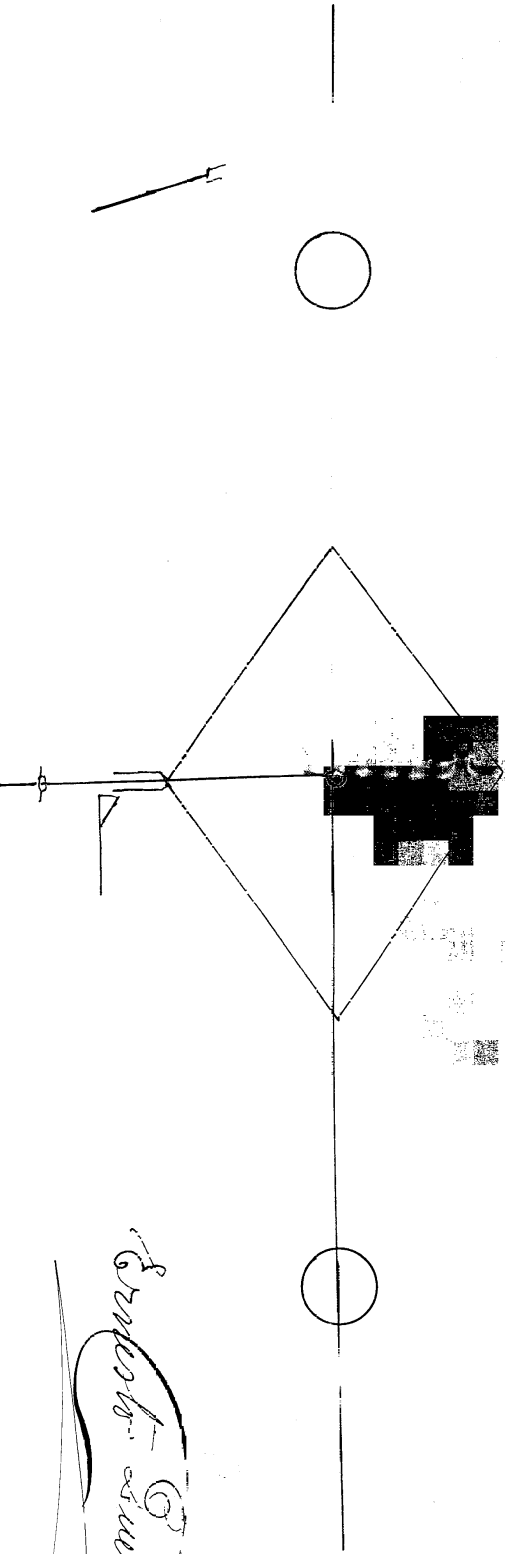


Figura 2ª (10.011)



Figura 3ª (10.012)



Ernesto S. S. S.

PLANO D.

Figura 4^o (10.006)

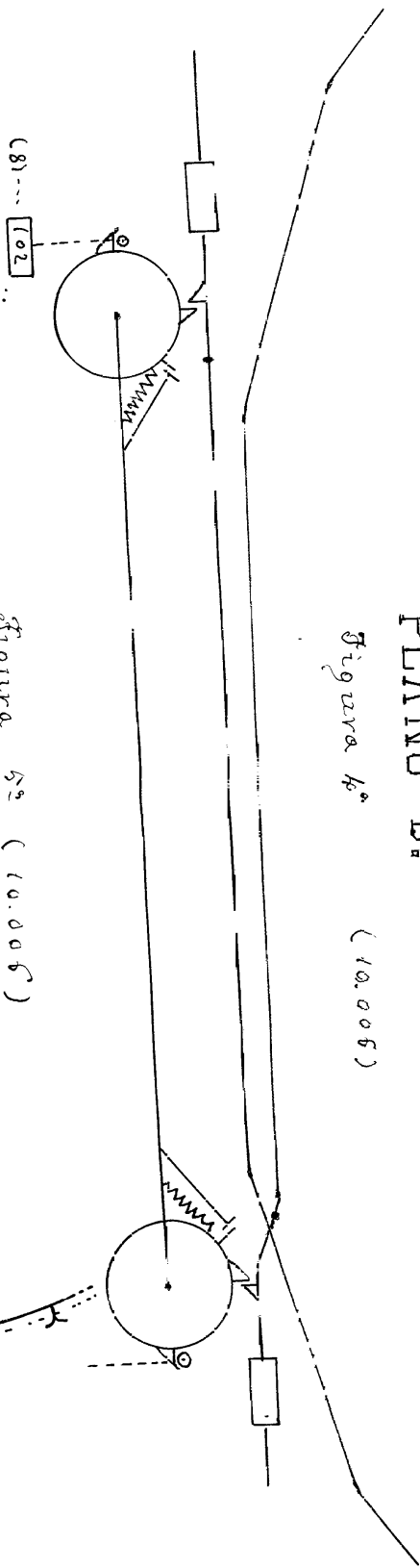


Figura 5^o (10.006)

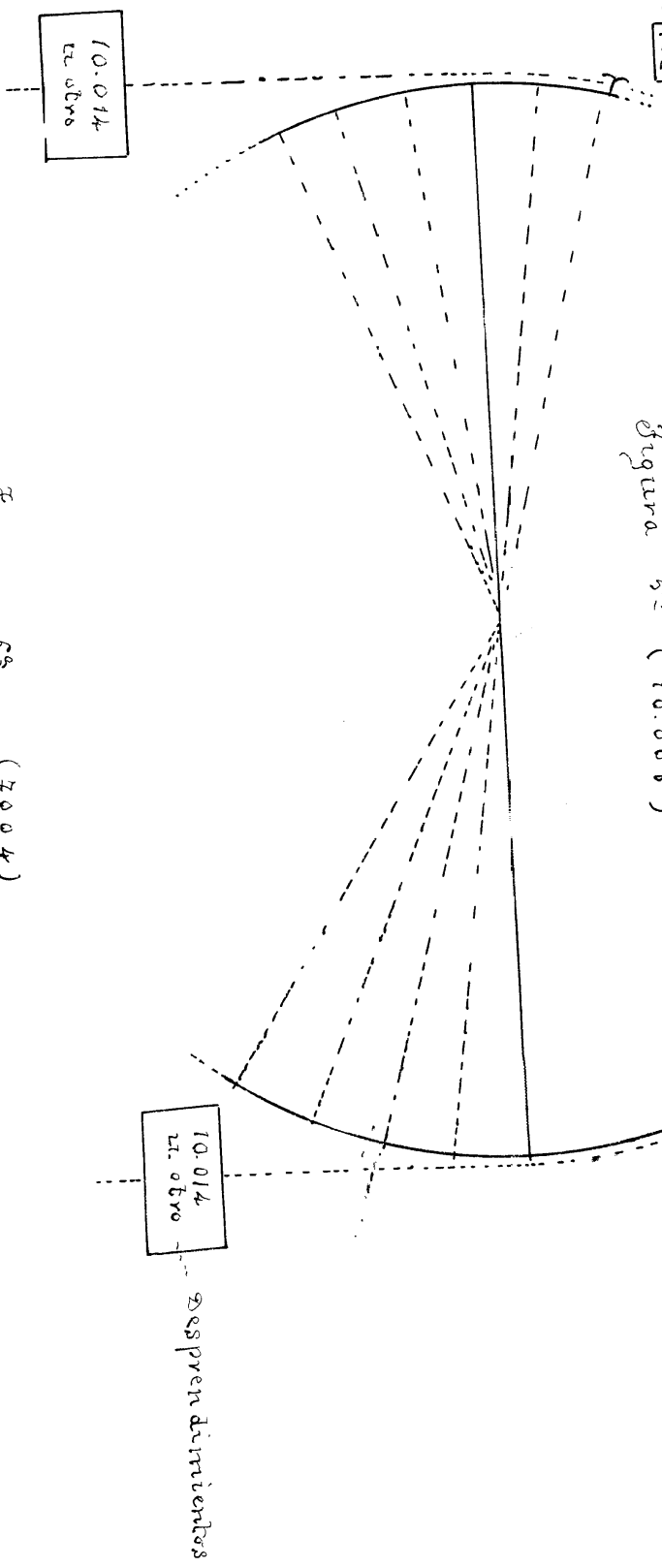
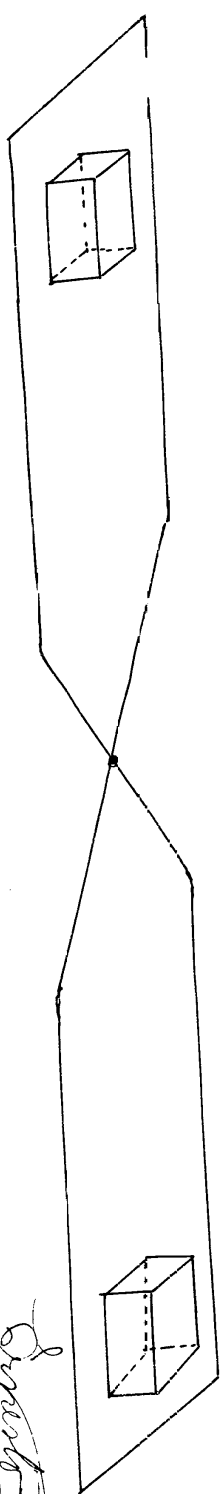


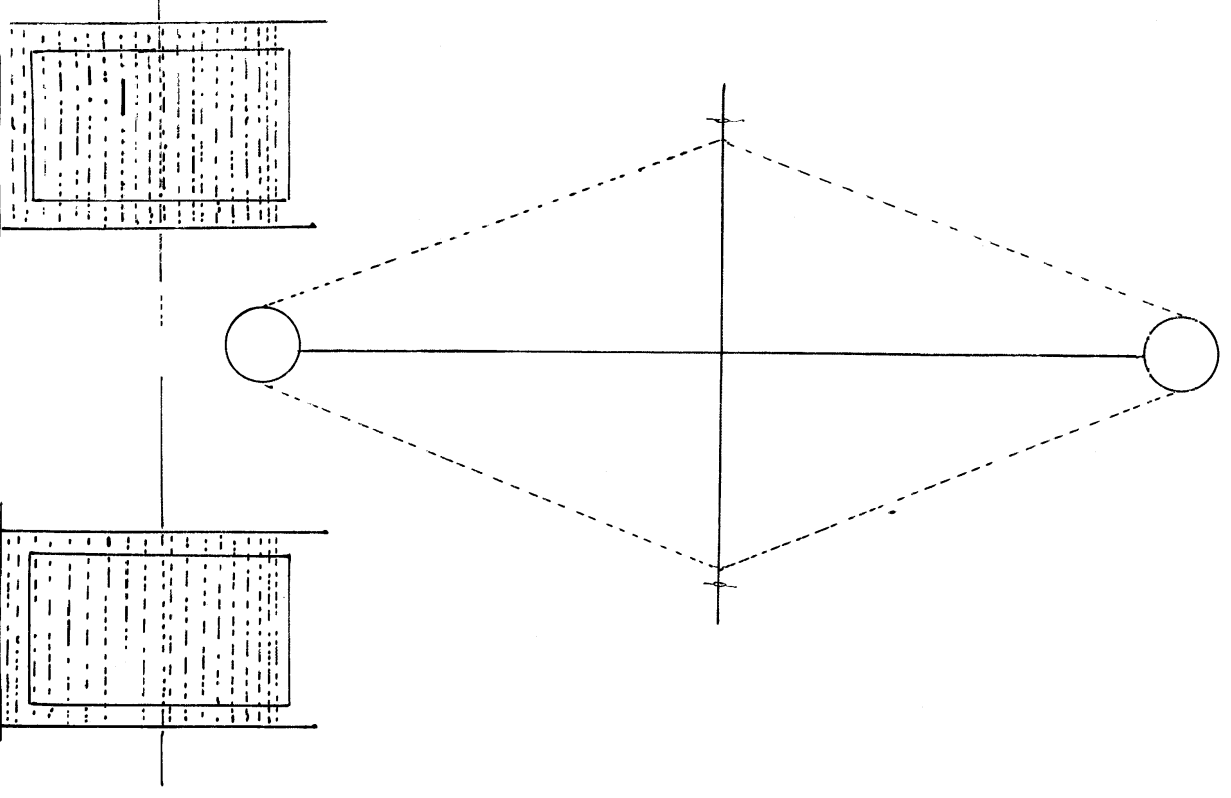
Figura 6^o (7004)



Ernesto Puente



Figura 7ª (7.002 Vertical)



PLANO E.

Figura 8ª (7.002 Horizontal)

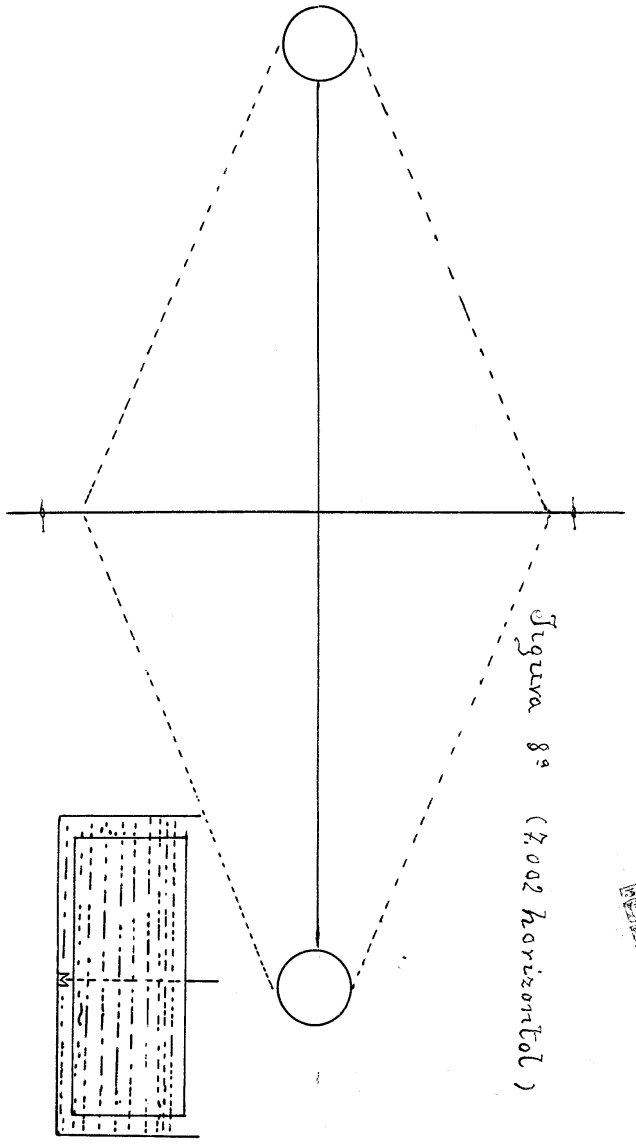
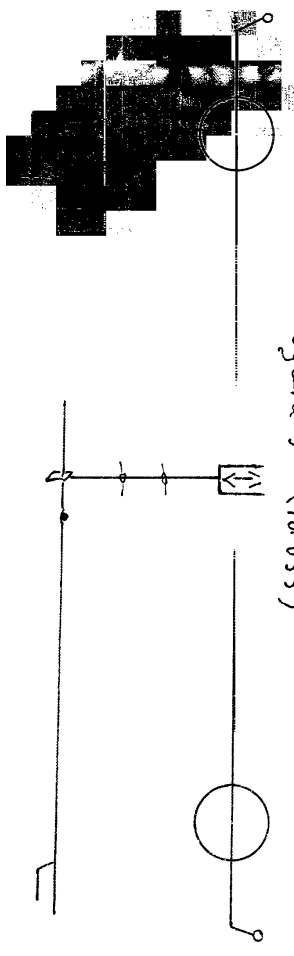


Figura 9ª (10.033)



Ernesto Q. ...

