



ble determinar un control de la manera deseada, expresándose los mencionados objetos con la aplicación de métodos susceptibles de resentirse de causas de caracter inercial.

15 En efecto, es sabido ya que toda razón de fuerza aplicada, susceptible de producir energía adecuada para poner un cuerpo (objeto motorizado) en estado de movimiento de una manera comúnmente aprovechado, viene a encontrarse relacionada directamente, también de varias maneras, con la posibilidad adjunta de poder permitir su movimiento, con cuyo
20 fin se insertan acciones ejecutadas mediante cambios de velocidad y sistemas de fricción.

El objeto del presente "método" está valorizado y caracterizado especialmente por las posibilidades que se derivan de considerar todo cuerpo, visto comprendido en los valores y medidas útiles, directamente proporcionales en su paso entre la fuerza global que representa, en proporción a ellos, la fuerza de gravedad, y del flujo magnético de atracción natural, que a todos ellos excita y al cual los mismos pueden estar sometidos negativa o positivamente, a dicha
25 fuerza emitida, mientras que los cuerpos de "peso" con "masas" más reducidas en proporción se desplazan en el espacio, en el vacío, ejecutando un trabajo por "cinética" y una fase de equilibrio proporcional.
30

El método considera la característica de la fuerza aplicada a un objeto B como la posibilidad material, capaz
35 de sustituir a todo fin práctico un trabajo ejecutado por la "masa por cinética".

Se describe a continuación el objeto y se representa solo con fines de ilustración en la adjunta tabla de dibujo, presentándose de la manera siguiente para dar un ejemplo
40 realístico y susceptible de funcionamiento.



45 Como se ha dicho anteriormente, no comprende una
conexión directa entre la razón de la fuerza con la causa
que permite un estado de movimiento, sino tal que reprodu-
ce la potencia emitida en otro punto (adherencia, B) para
que pueda presentar otra y segunda posibilidad de direc-
ción opuesta a la primera, y sin embargo igual como valor,
para considerar como expresión indirecta de una línea pri-
maria de fuerza y capaz de producir un empuje de sentido
50 opuesto al citado con la letra B.

Obtenida esta segunda línea primaria, ella a su
vez emite la emisión en una tercera línea primaria, direc-
ta, para permitirle al cuerpo la posibilidad de una direc-
ción deseada en el sentido normal y no opuesto.

55 El motivo por el cual el método presenta expone
la necesidad de disponer de tres líneas de fuerza, y no de
una sola, para decirlo mejor de tres primarias y de tres se-
condarias, esta innovación es debida a quererse presentar
la posibilidad que tiene una característica de fuerza opues-
ta a la fuerza de empuje -posibilidad opuesta, que no exis-
60 tía- y que tiene valores medidas, masa iguales (velocidad
igual al tiempo, etc.) para contraponer al "peso" del cuer-
po en cuestión, así como de controlar, en el tiempo útil
deseado y en la medida útil, desde un valor máximo hasta
65 cero (o desde cero hasta el valor máximo), el cuerpo, la
misma materia, la velocidad expresa y comunicada, y la "ma-
sa" proporcional.

Este resultado se obtiene, en cuanto se ha sepa-
rado la potencia emitida de toda fuente de energía, en la
70 primaria indicada con la letra C (véase dibujo), y esta ac-
ción es hecha posible mediante el embrague de una adecuada
palanca de mando, o pulsador, para citar un ejemplo cual-
quiera (véase letra Y del dibujo), que, por un almacena-

= 4 =

258181



75 miento predispuesto de atmósfera acumuladas (véase letra β)
y mediante el trabajo ejecutado por la razón de fuerza auxi-
liar (letra P por ejemplo bomba cinemáticamente acoplada con
la fuerza de empuje) hará posibles la acción y la operación
para ejecutar (P carga el acumulador de presión β).

80 Hay que tener presente que el método se deriva de
una investigación hecha sobre la razón que permite la con-
ducción de un cuerpo desde el "estado de reposo" al estado
de "movimiento", y que por tanto, empleando un proceso opues-
to, y por el mismo principio, lo devolverá del estado de mo-
vimiento al estado de "reposo" para poderlo controlar y que,
85 para desplazarlo hacia delante, aprovecha un sentido de di-
rección llamado, directo, e indirecto para indicar la direc-
ción opuesta.

El adjunto dibujo se entiende solo como un ejem-
plo esquemático de las características del método, no te-
niendo en cuenta las medidas o proporciones reales ni es-
90 tando completo por todo detalle necesario para la realiza-
ción de los dispositivos en general, centrales de energía,
etc., y las adherencias artificiales en cuestión se sobre-
entienden vistas como engranajes montados en cojinetes de
95 bolas y sobre pernos adecuados.

Letra A.- Indica un punto adecuado donde puede
aplicarse la potencia expresada por la razón de la fuerza
aplicada y representa una adherencia artificial, en el ca-
so de la mecánica aplicada (por ejemplo engranaje dentado
100 helicoidal) y la primera posibilidad adecuada para trans-
mitir energía a un cuerpo en una parte considerada neces-
aria. Dicha letra tiene que entenderse como exponente repre-
sentativo de la primera línea de fuerza primaria, directa,
de sentido de dirección normal de marcha (por ejemplo hacia



105 delante) para considerarse como expresión del "empuje" por
aceleración comunicada por el cuerpo mediante su peso.

Letra B.- La letra B representa una segunda línea
de fuerza, central, primaria (indirecta y sentido de direc-
ción opuesto a la línea de fuerza A y especifica la expre-
110 sión del valor de la "velocidad" expresada por el cuerpo.

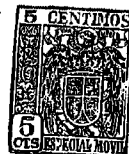
Letra C.- La letra C representa una certera lí-
nea de fuerza lateral primaria directa de sentido de direc-
ción normal de marcha igual al expresado por la letra A y
la expresión del "peso" útil del cuerpo.

115 La Letra α .- Representa la expresión de una fuen-
te de energía adecuada para producir un "estado de movi-
miento" en un cuerpo de la dirección normal de marcha desea-
da.

La letra X.- Indica un punto adecuado en el cual
120 la potencia expresada por la razón de la fuerza de la le-
tra α puede ser excluida de su acción normal de trabajo pa-
ra permitirle al cuerpo producir una aceleración de empuje
mediante su peso, y esa posibilidad adecuada para desplazar
el cuerpo en la dirección normal de marcha cuando el parti-
125 cular se encuentre conjunto.

Dicho punto, indicado con la letra X, tiene que
ser entendido como la posibilidad de desembragar, separar
o embragar, unir, la línea primaria de fuerza indicada con
la letra C.

130 La letra D.- Indica una posibilidad de un mando
útil para poder efectuar el desembrague, o separación de
la línea de fuerza C, en el punto de la letra X, y al pro-
pio tiempo la de poder permitir al "particular" letra S,
un desplazamiento axial con respecto al paralelismo de las
135 tres líneas de fuerza citadas, letras A, B, C, para que la
acción de fuerza expresada en esas unidad de tiempo, pro-



ducida a través de la razón aplicada, indicada con la letra α , pueda llegar a ser al propio tiempo la posibilidad que permita controlar el "empuje" comunicado, posterior, expresado en el particular indicado con la letra R, en este caso, para considerar en su real servicio, y particularmente por el trabajo ejecutado mediante el "peso" del cuerpo, hecho libre (X separado); una aceleración del mismo debida a fuerza de gravedad.

145 La letra P indica esquemáticamente el punto donde puede aplicarse una posibilidad que represente una segunda razón de fuerza auxiliar (para citar un ejemplo, una bomba oleodinámica u otro dispositivo adecuado). Esta posibilidad tiene necesariamente que verse inserta en el método presentado porque, una vez excluida la potencia de la razón de la fuerza expresada, debido al desembrague, en el punto coincide X, de la tercera línea de fuerza, no habría ya la posibilidad y continuidad de la acción en sí misma de la fuerza, ni fuerza para poder obtener y definir cualquier otra acción necesaria tanto a las partes útiles como para definir la fase integralmente, de trabajo y función que tendrá que permitir el control del objeto, de la materia que lo constituye y de la "masa" expresada en toda relación útil suya directamente proporcional.

160 La letra M.- representa un punto adecuado, esquematizado, donde puede insertarse la posibilidad adecuada a producir una deceleración al peso del cuerpo, acelerado, expresada mediante la fuerza de gravedad, en la parte reactiva de la línea de fuerza (letra F) -punto O- para que el peso del mismo, anulado, y eventualmente decelerado, pueda ser regulado, mediante el particular M, mediante un trabajo predispuesto, reflejado en un sistema elástico, oscilante, letra ω , que une en su perno central ω' esta línea de



fuerza que va de F. a M.

Este trabajo, esta primera fase de equilibrio
170 parcial ejecutada, por el valor mayor expresada sobre el
particular de la letra F, le permitirá al particular S eje-
cutar un trabajo cinético debido a la atracción magnética
y a la acción correspondiente a la fuerza de la gravedad,
y trasladar el particular central de la letra N en el sen-
175 tido de dirección, opuesto con respecto al denominado con
R. Dicho trabajo de traslación ejecutado por el particular
S mediante N es la posibilidad necesaria para ejecutar una
acción de "adherencia" entre la expresión de la potencia
de la fuerza comunicada al particular S y la expresada en
180 R; expresión límite, central vertical de la línea de fuer-
za secundaria sobre el valor cero, y medida "nula", en ad-
herencia a la línea longitudinal indicada con la letra Z.

La letra I.- Representa la expresión límite de
la línea de fuerza secundaria, reactiva, que tiene un em-
185 puje comunicado por el peso, en aceleración debida a la
"fuerza de gravedad".

La letra L.- Indica el punto donde se ejecuta
la acción de la segunda fase tendiente a equilibrar la
línea de fuerza secundaria (letra I), con la línea de
190 fuerza primaria de la letra A, poniendo estas dos expre-
siones límite laterales, una opuesta como sentido de di-
rección delante de la otra, para que por el igual valor,
en esa unidad de tiempo, se puedan por si mismas condicio-
nar por su propio equilibrio.

195 Dicha fase tiene que entenderse como la de equi-
librio integral.

El particular N.- Representa la posibilidad de
la "masa" de traslación en el vacío teniendo peso nulo
para que la misma masa, por compensación y por su acción

200 de trabajo ejecutado en el vacío, y provisto de caracterís-
ticas indirecta, pueda ser conducida por un fenómeno natu-
ral magnético desde un valor máximo útil el valor mínimo
útil hasta el valor mínimo útil y hasta el valor cero. La
distancia indicada con la letra U es directamente propor-
205 cional al estado de movimiento, comunicado al cuerpo, ex-
presado en velocidad, que habrá adoptado en ese tiempo, e
indica la medida que hay entre S, R.

Al presentar, en el tiempo, toda la "fase inte-
gral" del método gravicional, magnético-cinético ejecuta-
210 da en el tiempo útil y hasta alcanzar el valor cero, como
se ha demostrado, habrá que completar las dos fases ya men-
cionadas con una tercera, que deberá entenderse como la fa-
se adecuada para determinar definitivamente toda acción,
toda reacción, todo particular que desde el estado de mo-
215 vimiento tenga que ser devuelto necesariamente al estado
inicial de "reposo" (véase letra T).

Dicha fase es presentada como la posibilidad del
estado integral de equilibrio o estado de reposo, valores
"nulos", medidas cero.

220 Las tres fases presentadas, en orden cronológi-
co, vistas en razón del tiempo, se suceden de la siguien-
te manera:

- 1). Fase de deceleración (o equilibrio parcial);
- 2). Fase de equilibrio integral;
- 225 3). Fase del estado de reposo.

El presente método, en su trabajo, ejecutado en
sus fases, en la función de su fenómeno físico, represen-
tado esquemáticamente en la adjunta lámina de dibujo, está
representado particularmente con referencia a un esquema
230 adecuado, a una fuente de energía expresada, artificial,
y visto en el campo de la mecánica aplicada.

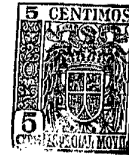


N O T A

Descritas suficientemente la naturaleza y alcance de la invención y la manera como la misma puede ser llevada a la práctica, se reivindican a título privativo las siguientes particularidades sobre las cuales ha de recaer la concesión del privilegio de PATENTE DE INVENCION que se solicita.

1ª.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcional, aplicable tanto en el campo de la mecánica como en los campos físico, químico, nuclear, geofísico, etc., y en todos los campos considerados útiles y necesarios, caracterizado por el hecho de que la dirección, en el "estado de movimiento", a un cuerpo artificial, hacia delante, le es hecha posible mediante el "empuje" determinado por una razón de fuerza cualquiera, que se expresa en sentido inverso, con respecto a la dirección de marcha, o de vuelo, o náutica que adopta en el movimiento.

2ª.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcional, según la reivindicación primera, caracterizado por el hecho de que expresada en una parte adecuada la poten-



255 cia de una razón de fuerza, no será directamente acoplada,
para citar un ejemplo, mediante un árbol de transmisión, o
similares, con la causa que pueda producir su estado de mo-
vimiento, en manera de hacerle adoptar una característica
directa, sino que será empleada para reproducir en otra par-
260 te adecuada una segunda posibilidad, susceptible de provo-
car un empuje de sentido inverso, de la dirección que el -
cuerpo adopta en el "movimiento", y ésta, a su vez, para re-
producir una "tercera" línea de fuerza sobre otro punto, pa-
265 ra que el "cuerpo" pueda proceder con característica direc-
ta, y no hacia atrás, como posibilidad variable de la direc-
ción del cuerpo mismo y con el fin de que una vez separada
la característica de la fuerza motriz "directa" de la "indi-
recta", el empuje motor pueda definirse con una dirección
inversa y opuesta a la otra, expresada por la razón del es-
270 tado de movimiento, es decir de la de empuje debida al peso
del cuerpo.

3ª.- Método gravitacional, magnético-cinético,
de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general"
y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación propor-
275 cional, según las reivindicaciones anteriores, caracteriza-
do por el hecho de que en el instante en el cual se deter-
mina la parada del cuerpo, la potencia de la razón de fuer-
za es separada en un punto de una parte adecuada (por ejem-
plo sobre el árbol de transmisión) para que se ofrezca otra
280 posibilidad de fuerza, mediante el "peso" en la parte poste-
rior, que resulta de dirección opuesta a la de propulsión
citada en la reivindicación segunda, y para que, con el tra-
bajo adecuado y para el estado de equilibrio que se produ-
cirá en una acción de adherencia, se controle, el "cuerpo"
285 en cuestión y se detenga de la manera deseada.



4^a.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcional, según las reivindicaciones anteriores, caracterizado por el hecho de que las dos causas de fuerza mencionadas en la reivindicación tercera, serán reguladas convenientemente con un sistema adecuado que pueda resentirse de aquellos dos "empujes" de opuestas direcciones (por ejemplo aconsejándose un sistema oscilante, más práctico por su elasticidad); dicho sistema es de comprenderse práctico porque en su función puede permitir una excitación, o repercusión, en el particular de la letra I, para que el peso del mismo - cuerpo hecho nulo (X separado) y decelerado pueda permitirle al particular N (masa) la posibilidad de variar el sentido de dirección a la masa misma, determinando así "una" de las dos razones adecuadas para equilibrar el mismo peso del cuerpo, en el tiempo en que el peso es hecho nulo y la "masa" se traslada en el vacío sin adherencias.

5^a.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcional, según las anteriores reivindicaciones, caracterizado por el hecho de que mediante su procedimiento aplicado pueden controlarse los cuerpos "naturales", acoplados con los "medios" (cuerpos en general), siendo posible equilibrarlos integralmente o desequilibrarlos parcialmente, con respecto a los valores sobre ellos expresados, mediante la "fuerza de gravedad" y la "fuerza magnética", con la fase integral de equilibrio entre peso y masa.

6^a.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcio-



320 nal, según las anteriores reivindicaciones, caracterizado por el hecho de que el "empuje" que determina la "fase de equilibrio" necesaria para controlar y detener el cuerpo, derivante de una razón cualquiera de fuerza, puede también verse útil, especialmente, con la de la "fuerza centrífuga", para poder representar "una" de las razones opuestas, con respecto a su peso y a la dirección adoptada, en el movimiento, por el cuerpo, y la de como es expresada (por ejemplo en una parte adecuada) en el giro rotatorio, así como, por la razón que provoca el estado del movimiento, la de poder aprovechar el mismo "peso" del cuerpo.

330 7^a.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcional, según las reivindicaciones 1, 2, 3, 4, 5 y 6, caracterizado por el hecho de que para obtener el control del cuerpo en cuestión para conseguir con una acción continua la parada integral, es necesario tener que disponer de una segunda razón de fuerza auxiliar, proporcionada a través de la primitiva y derivante de ella, para conseguir luego la posibilidad de variar inmediatamente la dirección en el estado de movimiento, con respecto a la adoptada por el cuerpo, - durante la acción, y que se pueda expresar en su fuerza con un empuje direccional opuesto al primitivo.

345 8^a.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcional, según las reivindicaciones anteriores, caracterizado por el hecho de que el control integral o parcial (desequilibrio) de los cuerpos en general, de la materia de que están constituidos y de su "masa" en toda relación suya proporcional expresada es debido a un fenómeno de "equilibrio



350 integral" similar, equivalente y proporcional al integral
de un cuerpo natural (por ejemplo, planeta), determinado por
la fuerza magnética (flujo magnético), en su máxima expre-
sión de potencia emitida, y en la relación de magnitud, di-
rectamente proporcional, en su peso, de uno a otro, median-
355 te un trabajo orbital ejecutado y vivido por el movimiento
de revolución y rotación sobre el eje imaginario, mientras
los cuerpos mismos se trasladan en el vacío, en el espacio,
teniendo el "peso" hecho "nulo", decelerados (o acelerados)
en el tiempo en el cual por "cinética" se equilibran con su
360 propia "masa", expresada en las relaciones proporcionales,
en los valores y en la medida, en un valor máximo hasta ce-
ro, y de un mínimun a un máximun útil.

9ª.- Método gravitacional, magnético-cinético, de
equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y
365 cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcio-
nal, según las reivindicaciones anteriores, caracterizado
por el hecho de que, mediante su procedimiento, se puede
controlar un cuerpo cualquiera la materia de que está cons-
tituído (o para constituirlo), toda "relación proporcional
370 entre cualquier razón de fuerza expresada (o para expresar)
y la aceleración comunicada (o para comunicar) en los valo-
res y medidas, desde un máximun hasta cero y desde un míni-
mun hasta un máximun útil, incluso el determinado por cau-
sas de energía reactiva.

375 10ª.- Método gravitacional, magnético-cinético, de
equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y
cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcio-
nal, caracterizado por el hecho de que debido a las posibi-
lidades presentadas, y según las anteriores reivindicacio-
380 nes, se puede controlar cualquier cuerpo en estado de repo-
so, o de movimiento, que se encuentre en estado sólido, lí-



385 quido o gaseoso, adherido a la superficie de la tierra, al espacio y a las aguas, y cualquier fuente de energía procedente de fuentes naturales o artificiales incluido las debidas a las propias reacciones.

390 11^a.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcional, según las anteriores reivindicaciones, caracterizado por el hecho de que a través de la posibilidad del "peso" de los cuerpos (fuerza de gravedad) pueden controlarse objetos en general, integral o parcialmente, pudiéndose decelerarlos, acelerarlos y fijarlos en el espacio, con una acción relacionada con las necesidades y la utilidad del hombre, 395 sin límites en las medidas y en los valores expresados.

400 12^a.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcional, según las reivindicaciones anteriores, caracterizado por el hecho de que cualquier cuerpo natural relacionado con los cuerpos regulados por la fuerza de gravedad puede ser excluido de toda repercusión, absorciones, debidas a causas exteriores (o interiores), o fenómenos ocurridos (o por ocurrir).

405 13^a.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcional, según las reivindicaciones anteriores, caracterizado por el hecho de que con una única razón de fuerza se puede 410 obtener una "segunda" debida a reacción propia, de valores iguales a los de la primera aplicada, y, a través del trabajo ejecutado, en el tiempo, por una y otra, se puede general una "tercera" fuerza auxiliar (energía de reacción),



415 por la duración del tiempo proporcional al trabajo realiza-
do, de modo de producir una igual cantidad de energía igual
a la aplicada al ejecutar la acción sucesiva, pudiendo el
particular P ejecutar un trabajo tanto a través de la razón
de fuerza aplicada como mediante el "empuje" (por peso).

420 14ª.- Método gravitacional, magnético-cinético, de
equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y
cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcio-
nal, caracterizado por el hecho de que, según las reivindi-
caciones anteriores, se puede regular un cuerpo, llevarlo a
un "estado de reposo integral" (o de movimiento parcial), me-
425 diante una fase de equilibrio integral, o de desequilibrio
parcial (estado de movimiento), porque el "peso", incluida
la materia de que está constituido, es hecho "nulo" y la
"masa" se traslada en el vacío, decelerada o acelerada que
sea, mientras ejecuta un trabajo de equilibrio cinético, de
430 atracción o reacción, opuesto, equivalente y proporcional
a la fuerza de gravedad (peso) que ejerce sobre cada uno de
ellos.

435 15ª.- Método gravitacional, magnético-cinético, de
equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y
cualquier "masa" suya expresa, en toda relación proporcio-
nal, según las reivindicaciones anteriores, caracterizado
por el hecho de que un dispositivo realizado con la aplica-
ción del "método" presentado tiene que entenderse también,
además de la posibilidad de controlar integralmente el "cuer-
440 po" y la masa" expresada por él, visto como una central ca-
paz de dominar la razón de la fuerza, cualquiera que sea
la que se haya aplicado. Ejemplos si se trata de un dispo-
sitivo para aplicar a medios "terrestres", y por tanto ex-
presado en forma de energía mecánica aplicada, se entien-
445 de el dominio de dicha energía mecánica.



16^a.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" cuya expresa, en toda relación proporcional, según las reivindicaciones anteriores y particularmente las posibilidades expuestas en la reivindicación 14, caracterizado por el hecho de que mediante el peso de los cuerpos mismos (fuerza de gravedad) y no ya mediante empujes de aceleración, cualquiera que sea el propulsor empleado, pueden elevarse y controlarse los cuerpos mismos (objetos) excluyéndolos parcial o integralmente de la ley de atracción de la fuerza de gravedad, de modo de hacer posible esta extracción de los cuerpos de tal ley sobre el valor "nulo" y "cero" grados.

17^a.- Método gravitacional, magnético-cinético, de equilibrio integral para controlar "cuerpos en general" y cualquier "masa" cuya expresa, en toda relación proporcional, según las reivindicaciones anteriores y particularmente la fase integral debida, ejecutada y expuesta en la reivindicación 14, caracterizado por el hecho de que mediante energía derivada de una reacción (véase letra R), determinada por la razón de fuerza aplicada en origen y a través de la primitiva generada por la fuerza en objeto (letra S), se puede determinar un estado de control por fusión o adherencia para permitir el dominio de la misma fuente de energía empleada, incluida la derivada de una reacción termoneuclear (fusión nuclear).

18^a.- "METODO GRAVITACIONAL MAGNETICO-CINETICO DE EQUILIBRIO INTEGRAL PARA CONTROLAR "CUERPOS EN GENERAL" Y CUALQUIER "MASA" SUYA EXPRESA, EN TODA RELACION PROPORCIONAL", con prioridad de la patente italiana núm. 8313/59 de 18 Mayo 1959.

= 17 =

258181



Todo según queda expuesto en la precedente Memoria que consta de diecisiete hojas foliadas y mecanografiadas por una sola cara y hoja de dibujos que a la misma se acompaña.

Madrid, 18 de Mayo de 1960.

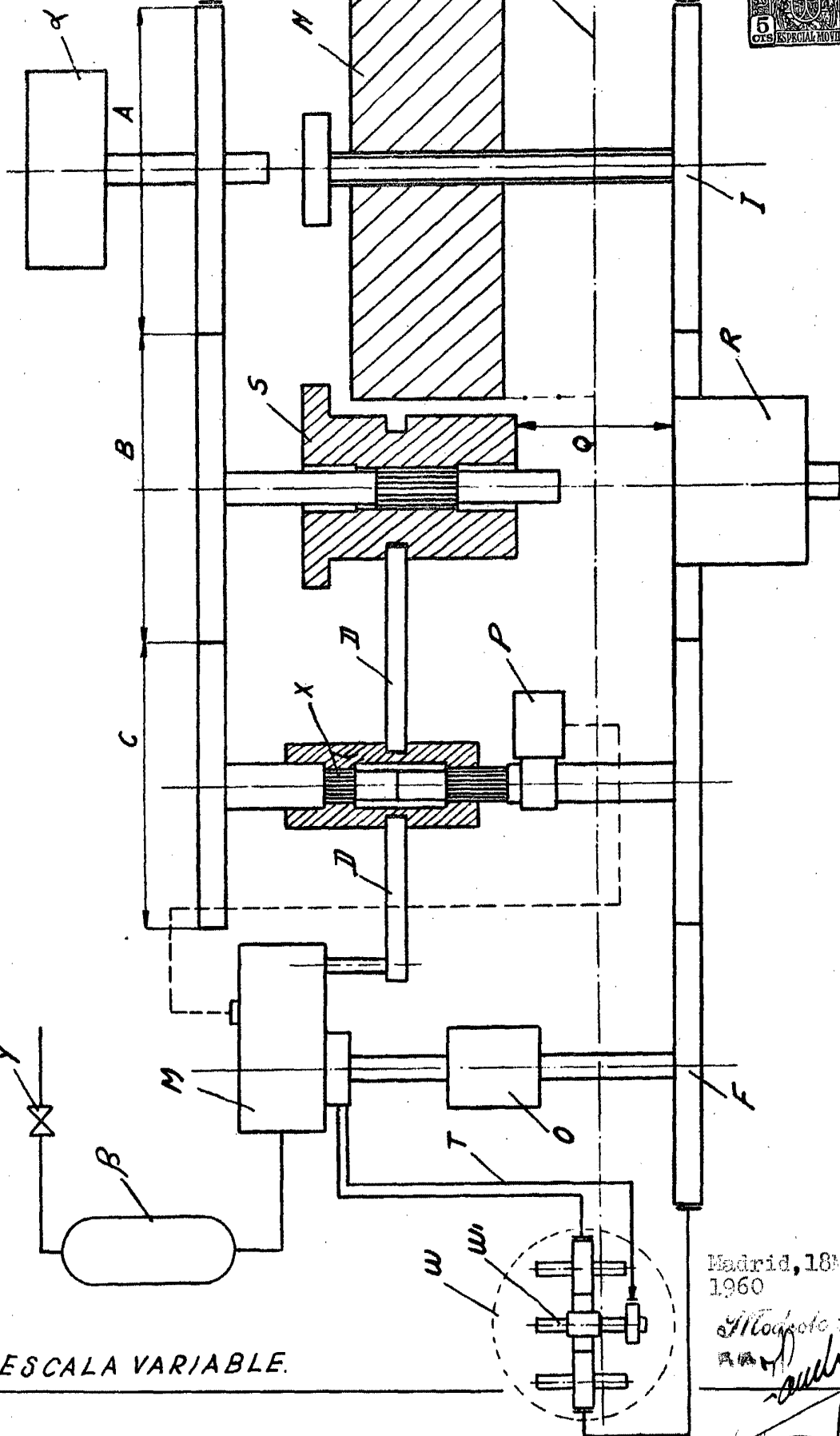
P.A.

Modesto
Sanchez

UBALDO LIPPI.

HOJA UNICA

258181



ESCALA VARIABLE.

Madrid, 18 Mayo 1960

Ubaldo Lippi

RAM

Ubaldo Lippi