

2つにリングによるシンプルな重力エンジンの実験

発行日 2025年4月1日

重力エンジニアリング(株)

代表取締役 都田 隆 (Takashi TSUDA)

前回は竜巻エンジンのような方法で空気の圧力を利用した推進力を試してみようということになっていたが、あまり大きな推進力は出なかった（それは以前実験もしていた）。飛行機やロケットも気体の圧力の反動のようなものを利用して飛んでおり、かなり大きな力が出ていて侮れないが、重力制御エンジンの推進力はかなり大きいように見える。ニュートンの法則によれば、

$$\text{力} = \text{質量} \times \text{加速度}$$

であり、気体と固体金属の質量密度はざっくり 1000 倍も違うのだから、体積比で重力制御エンジンの推進力はとても大きくなるのだろう。（竜巻エンジンでは 1g ほどの推進力を発生させることしかできなかったが、円錐コロ軸受けを使った重力推進エンジンでは 1kg 以上の自重がある物体を浮上させた。）

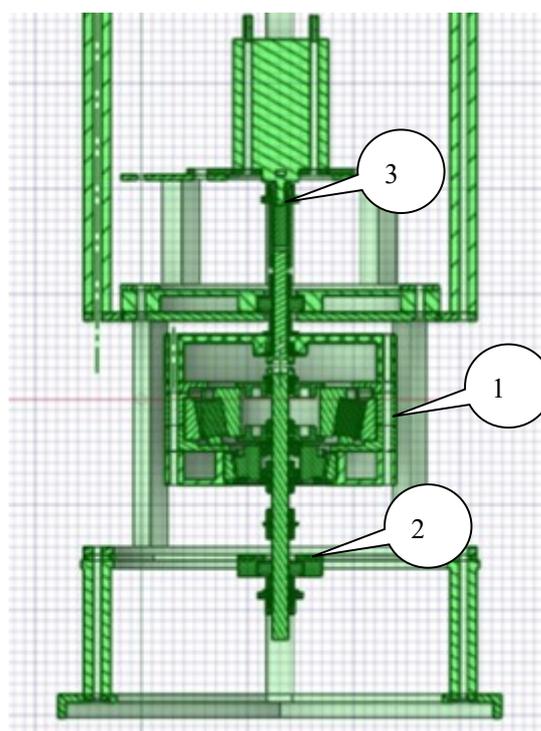
このようなことから、気体の圧力を利用するより、重力制御の推進力を得る方が良いという結論を得た。（相場で底値を試すようなことをしてから反転するのと同じような経路選択の手法として他の可能性を排除する。）

竜巻エンジンの再評価の前には 4 つのローターによる重力制御の推進力で浮上させようという企画があり、試してみたところ、4 つのローターの推進力がバラバラでバランスが取れないようであり、その前の 2 つのローターでもバランスを取るのは難しいことがわかった。（実験装置の精度が悪いことは否めない。）

何か構造的にも問題あるようであり、1 つのローター方式に立ち返って色々と試してみることにした。

■以前の構造の問題点

前回までに試作していた構造は以下の①のような場所に回転重力場の重心があり、②は上向きに、③は下向きに推進力が働き、②と③が競合するため、上向きの推進力だけを増やすということに向けた構造ではなかった。



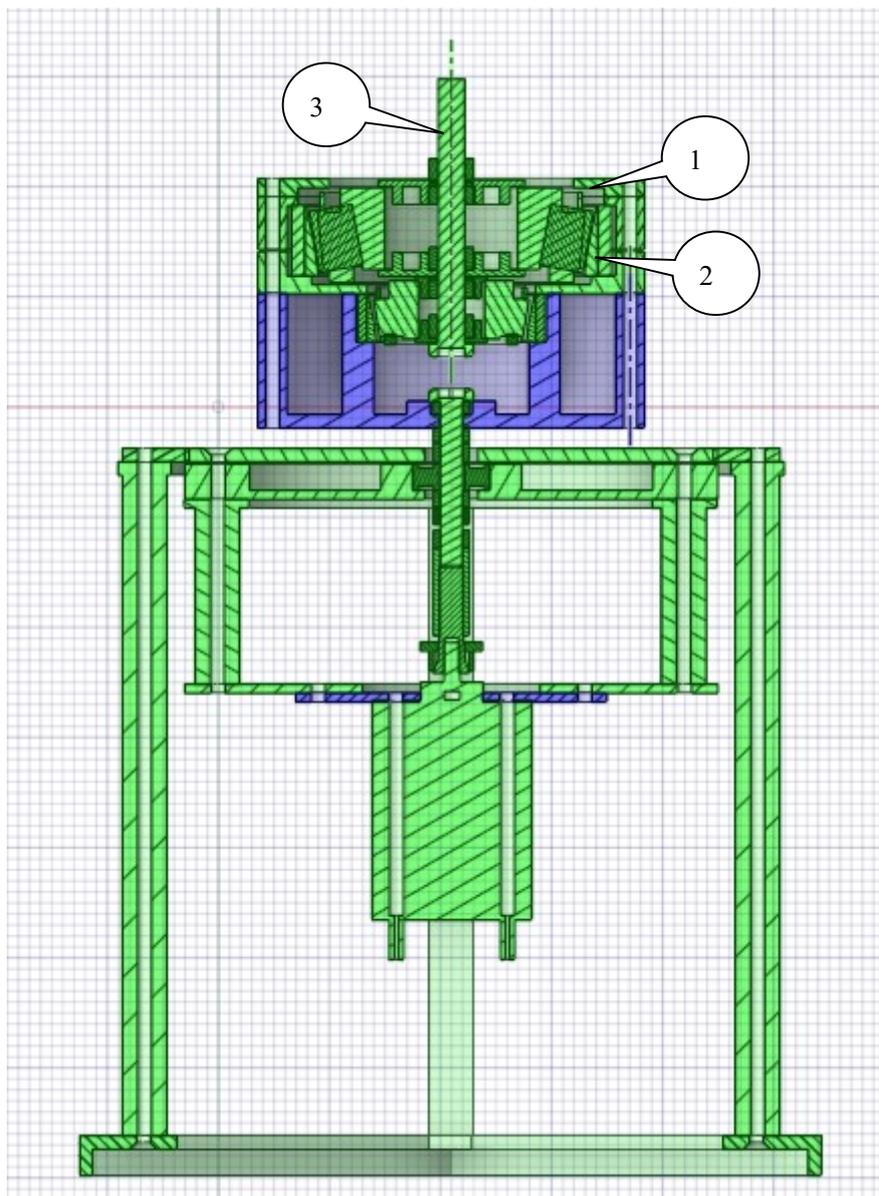
それなのにどうして、そんな構造にしていたかと言うと、コロを回すためにある程度押し付ける必要があり、上下から引っ張るためにそのようにしていた。

コロと外周のリングの間には機械油があり、空回りすることにもなり、コロが回るか否かはとても複雑なものになっており、複数のローターを同調させることはとても難しかった。

20241017 /TR83/DSCF5286. mp4 の2ローターは6200[rpm]程度で浮上しても左に動いてダメとか言っていたが、2つのローターの同調性の精度がかなり良かった。(後で作ろうとしても簡単に再現できない。)

■モーターを下側に移設し、力の方向を一方向にしてみる

モーターを下側に移設し、③のボルトの長さを 60mm とし回転重力場の推進力を上向きだけにしようにしてみた。

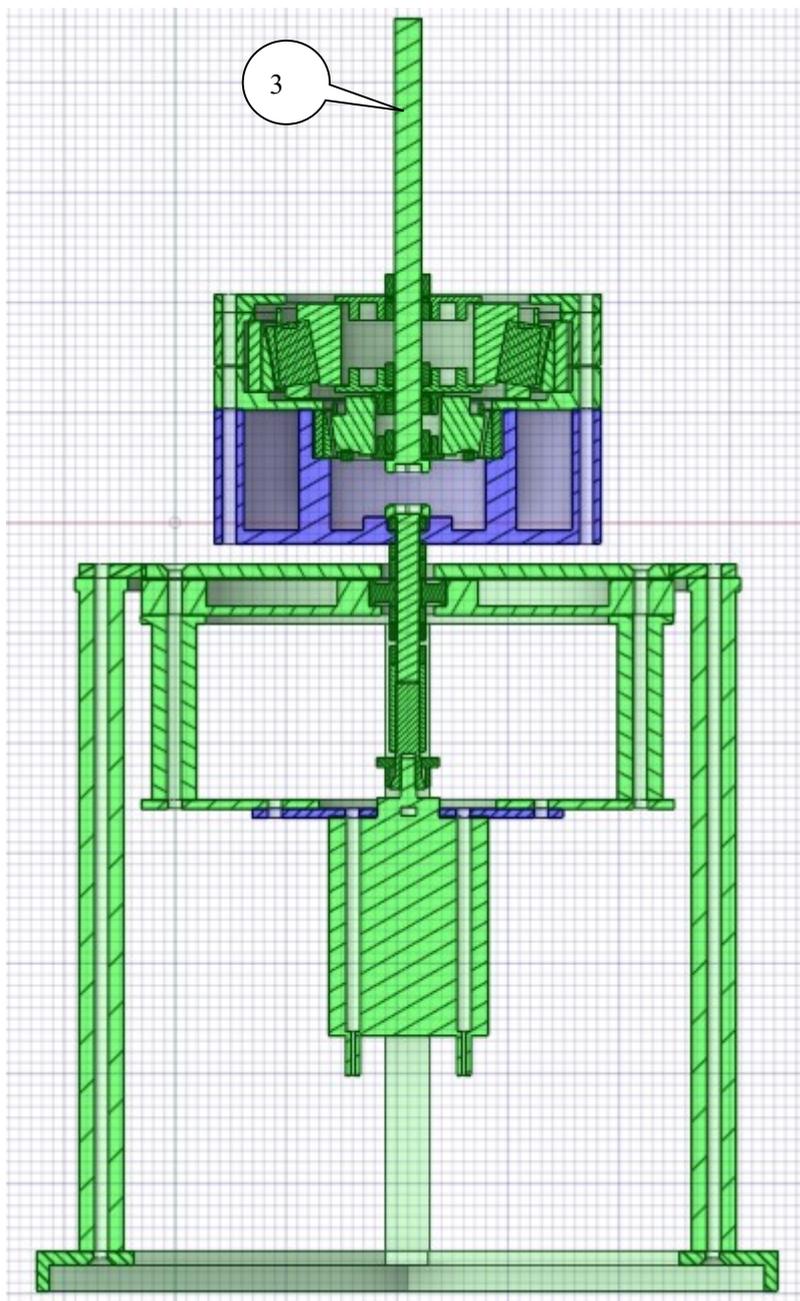




TR90/DSCF5102.mp4 は 5000[rpm]程度でコロ側が浮上して①に当たる（飛ばないように蓋をしている）が外周リングに接触しなくなるためコロが回らず、上下に振動するようになって、上方への推進力が一様に出るといいう理想からはほど遠いものになってしまった。

■ コロを下に押し付けるためにボルトを長く (100mm) してみた

③のボルトの長さを 100mm に変更し、コロ側を下に押し付ける力を上げてみた。

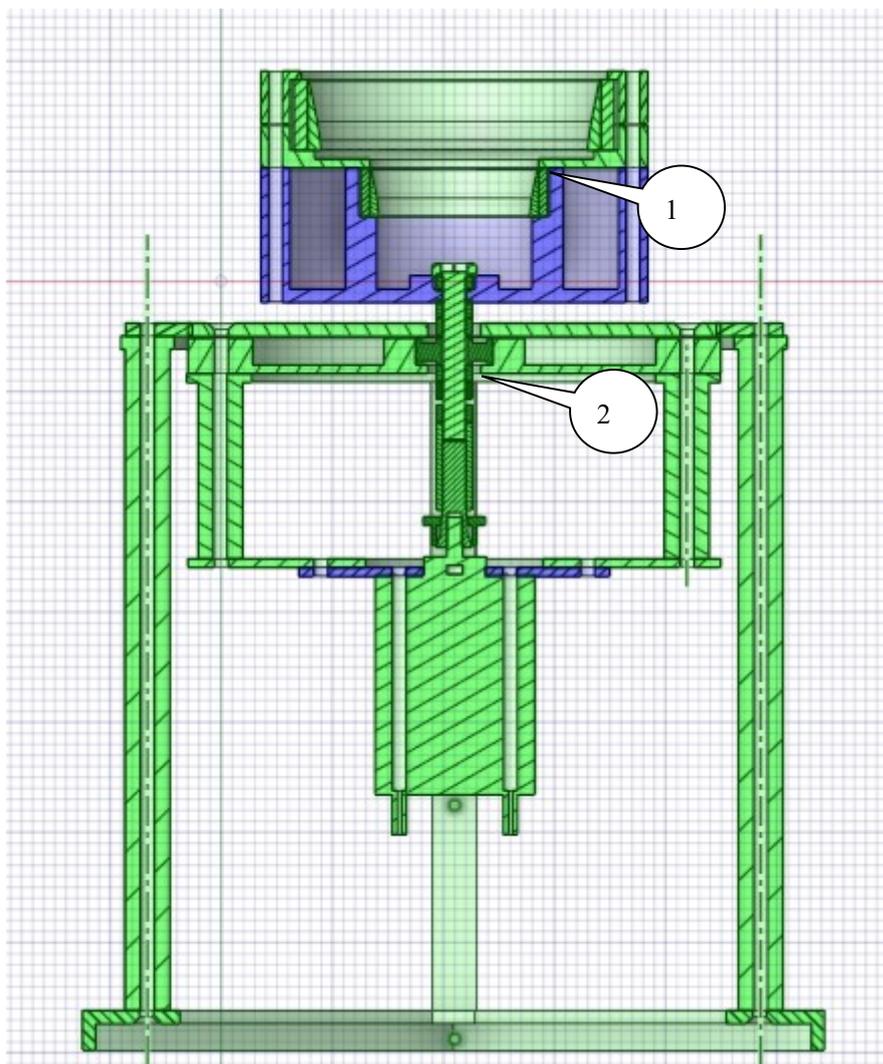




TR90/DSCF5119. mp4 は上下振動はなくなったようだが、上への推進力を得るためにコロを回そうとして下への推進力を上げるという本末転倒なことをしており、高回転の 8400[rpm] 程度で破壊的なことになって、この構造も理想的ではない。

■コロなしの大小2つの外周リングだけで回してみる

コロがあると複雑になるので、エネルギー増幅を期待しなければコロが無い方がシンプルでいいのではないかと、いっそコロ側を取った状態で回してみることにした。





計測値（撮影した動画[/TR90/DSCF5122. mp4]から数値を取得）				
No.	電圧[V]①	回転数[rpm]②	（動画の継続時間）	重量計[g]③
1	0.00	0	0:01	0
2	2.29	2077.6	0:31	4
3	2.85	4165.4	0:37	0
4	2.96	4675.0	0:40	-3
5	3.66	5359.3	0:44	-8
6	3.80	2877.8 ×	0:49	-18

No.1 は、実験開始。

No.2 は、重量計の値が重くなっていることを観測しているが、発射直後のロケットの直下に重量計が置かれた場合に重くなるように観測されるだろうから不思議ではない。

No.3 は、重量計の値が軽くなりだし0[g]に戻っている。

No.4 は、重量計の値がさらに軽くなって-3[g]になっていることを示している。

No.5 は、重量計の値がさらに軽くなって-8[g]になっていることを示している。

No.6 は、重量計の値がさらに軽くなって-18[g]になっていることを示している。回転数は低くなっているが、電圧は高くなっていることから、本体位置がずれたことにより正しく計測できていないと考えられる。

TR90/DSCF5122. mp4 は 5000[rpm]程度で上向きの推進力が出ているようであり、コロ側がある場合と比較して上方推進力という点であまり遜色がない。（コロ側がある場合は下に押し付けようとしていた力が上向きの推進力に相殺する抵抗になっていた。）

コロが無いことでエネルギー増幅しなくても空気の反動のプロペラのようにエネルギー

の半分を捨てていないので効率はいいだろう。密閉すれば空気の抵抗もかなり減る。

多少振動的なのは小リングの上方推進力で①の部分に当たるからだろう。②の部分も当たって振動的になり得る。

大小2つの円盤(リング)による30年前から述べている方式が結局のところシンプルで製造しやすく良いのだろうという結論になった。結局元に戻って来るのはよくある話だ。

(30年前にできなくて、今できるのは3Dプリンターのおかげだ。昔は部品を作るのは簡単ではなかった。)

このようなローターをプロペラの代わりに4つ使ってクワッドドローンのようにすれば、すぐにでもグラビティエンジンのドローンは製造できるだろう。構成する部品はありふれているが、これは重力制御によって推進力を発生させる先端技術の飛行物体になる。

ジェットエンジンやロケットエンジンを作っている人には愕然とするようなことかも知れないが、これが真実なのだから、これに合わせてやっていくより仕方ない。以前のやり方よりとても良くなるからやる意味がある。昔の常識的には重いものを高速で回転させるとその場に強く留まろうとするはずだと思うだろうが事実は異なっている。

■おわりに

この発明を使って、今後ドローンのようなものを製造できることはもう疑いの余地がない。出来るか出来ないかわからないから困難で難しいのであって、出来るとわかっているれば何も難しくない。失敗したらどうしようと心配する必要もない。

力の種類は多くない。それなのに今までこのような重要な力が見過ごされて来たのは不思議だが、自分的には 30 年前から指摘している。

今までは金儲けをする気がなかったが、機は熟したとして、これからはこの発明を商材にして商売することにした。

形式は未定だが、ドローンのようなものの製造を目指す。

弊社はまだ一人会社で細々とやっているが、多くの方々に参画していただければ速やかに展開することもできるようになるだろう。

電気の代わりに電気なんてないし、重力の代わりに重力もない。遠くの宇宙に行きたければ、この重力制御推進エンジンの発明を使うしかない。生き残るためには結局使うことになるのだから、無駄な抵抗はやめた方がよい。今までの持続不可能なやり方を平穩に続けられる道理がない。モノがあっても理解できないようでは想像力がなさすぎる。そんなことでは発明はできない。誤った考えに支配されていると絶滅することになるから、ひとつずつ直していかなければならない。今まで何百年も謎のままに放置していたのに絶滅しなかったのはかなりの幸運だった。

原則的に発明の全権は発明者が有しており、発明者や発見者には当然敬意が払われるべきだ。発明者の許可なく発明を無断で使うような国は文明国とは言えない。使いたければ適正な対価を支払っていただきたい。

新たなエンジンの発明は画期的だ。将来的には宇宙空間を高速で加速し続ける宇宙船も製造できるようになると予想できる。その経済規模は無限だから、人類や日本の将来にとっても良いことだ。狭い地球の資源や権益を必死に奪い合う必要もなくなるだろう。

以上