Dr inż. Jan Pająk
TELEKINETYCZNE POZYSKIWANIE ENERGII OTOCZENIA

Wydanie 2
(Monografia, Dunedin, Nowa Zelandia, maj 1992 rok, ISBN 0-9597946-3-8)

Copyright © 1992 by dr inż. Jan Pająk.
Wszystkie prawa zastrzeżone. Kopiowanie i udostępnianie niniejszej monografii jest przedmiotem następujących warunków:

#1. Dla wszystkich celów związanych z uzyskiwaniem finansowego zysku (np. przedruk w książkach, czasopismach, gazetach, czy materiałach reklamowych; prezentacja w programach telewizyjnych i audycjach radiowych, patenty, itp.) żadna część niniejszej monografii nie może być kopiowana lub zreprodukowana bez otrzymania uprzedniej zgody autora wydanej na piśmie.

#2. Włączanie krótkich cytowań lub rysunków z niniejszej monografii do innych opracowań służących celom publicystycznym, przeglądowym, naukowym, dydaktycznym, lub krytycyzmu nie podlega ograniczeniom pod warunkiem, iż każde takie cytowanie jest zaopatrzone w dokładne dane edytorskie materiału źródłowego (t.j. podane zostaną: nazwisko i adres autora, a także tytuł, numer rysunku lub strony, miejsce i rok wydania, oraz numer ISBN cytowanej monografii).

#3. Dla wszelkich zastosowań NIE mających na celu uzyskania finansowego zysku (np. studiowanie, edukacja, zbiory biblioteczne, itp.) niniejsza monografia może być kopiowana w całości bez żadnych ograniczeń, pod warunkiem, iż jej kopie są wykonywane (i udostępniane) albo całkowicie bezpłatnie albo też wyłącznie za pokryciem ponoszonych kosztów.

#4. We wszystkich przypadkach kopiowania, reprodukcja (kopia) niniejszej copyright strony musi także zostać włączona do każdej kopii wykonanej z części lub całosci tej monografii, jeśli owa kopia będzie użytkowana niezależnie od innych tekstów. W przypadku włączenia kopii (cytowania) tej monografii, lub jej części, w obręb większych tekstów, wyraźna informacja o nazwisku i adresie autora, a także tytule i danych edytorskich tej monografii musi także zostać włączona do owych tekstów.

Zarejestowano dla copyringt jako depozyt legalny Biblioteki Narodowej Nowej Zelandii (P.O. Box 1467, Wellington), numer PO # 00-025750, z dnia 14 maja 1992 roku. Wydano w Nowej Zelandii prywatnym nakładem autora.

Data upowszechnienia (wydruku) niniejszego egzemplarza: 17 czerwiec 2010.
(W przypadku dostępu do kilku egzemplarzy tej monografii rekomendowane jest zapoznawanie się z egzemplarzem o najnowszej dacie wydruku!)

Monografia ta stanowi drugie wydanie poszerzonej polskojęzycznej wersji następującej publikacji naukowej autora oryginalnie wydanej w języku angielskim: Dr Jan Pająk, "The magnetic extraction of energy from the environment", a private edition by the author, Dunedin, New Zealand, 1990, ISBN 0-9597946-1-1.

Korespondencja przeznaczona dla autora niniejszej monografii może być kierowana na następujący jego adres (ciągle ważny w 2010 roku):

P.O. Box 33250
Petone 5046
NEW ZEALAND

Tel. dom.: +64 (4) 56-94-820; E-maile: jpajak@poczta.wp.pl lub janpajak@gmail.com.

STRESZCZENIE monografii "Telekinetyczne pozyskiwanie energii otoczenia" (ISBN 0-9597946-3-8)

Niniejsza monografia zestawia najbardziej znaczące wyniki badań teoretycznych i eksperymentalnych dotyczących magnetycznych urządzeń do pozyskiwania energii otoczenia. Zjawisko wykorzystywane w tych urządzeniach stanowi odwrotność tarcia, t.j. samoczynnie absorbuje ono ciepło z otoczenia zaś produkuje ruch. Ponieważ w naturalnej postaci zjawisko to ujawnia swe działanie podczas ruchów telekinetycznych, autor nazwał je "efektem telekinetycznym". Badania wykazały że wyzwolenie efektu telekinetycznego może nastąpić na dwa sposoby, t.j. na drodze: (1) biologicznej, poprzez wykorzystanie naturalnych zdolności ludzkiego mózgu, oraz (2) technicznej, poprzez przyspieszanie lub opóźnianie pól magnetycznych. Gdy efekt ten zostaje wyzwolony technicznie, zezwala on na budowę urządzeń magnetycznych jakie samoczynnie pochłaniają ciepło z otoczenia aby wyprodukować użyteczny ruch. Urządzenia te nazywane są siłowniami telekinetycznymi. Eksploatacja takich siłowni nie wymaga dostarczania im żadnej technicznej energii lub paliwa. Niniejsza monografia wyjaśnia budowę i działanie wszystkich pięciu głównych kategorii siłowni telekinetycznych, t.j. silników, generatorów, agregatów, maszyn elektrostatycznych, oraz baterii. Pierwsze działające prototypy wszystkich tych urządzeń istnieją już obecnie.

W treści niniejszej monografii omówione zostały następujące tematy:

#1. Wprowadzenie do efektu telekinetycznego. Wykazano, że za wyjątkiem tarcia, dla prawie każdego zjawiska współczesna nauka zidentyfikowała już odpowiednie przeciw-zjawisko. Ujawniono odkrycie autora że istnieje także przeciwzjawisko dla tarcia, t.j. efekt telekinetyczny. Zaprezentowano rezultaty eksperymentów jakie potwierdzają, iż efekt telekinetyczny samoczynnie absorbuje ciepło zaś produkuje ruch. Podkreślono też wniosek autora, że techniczne wykorzystanie efektu telekinetycznego dostarcza podstaw teoretycznych dla budowy urządzeń do pozyskiwania energii otoczenia.

#2. Tablice cykliczności postulujące przyszłe użytkowanie siłowni telekinetycznych. Metodologia autora pozwalająca na przewidywanie kierunku ewolucji przyszłych siłowni została wyjaśniona na dwóch przykładach. Metodologia ta wykorzystuje tzw. "tablice cykliczności" które są odpowiednikami "tablicy Mendelejewa" (zwanej także "tablicą okresową pierwiastków") tyle tylko że opracowanymi dla urządzeń technicznych zamiast pierwiastków chemicznych. Tablica taka obowiązująca dla urządzeń dostarczających energię ukazuje, że siłownie wykorzystujące efekt telekinetyczny będą tworzyły następną generację maszyn energetycznych budowanych na ziemi. Ujawnia ona także zjawiska i zasady działania wykorzystywane w budowie tych siłowni drugiej generacji.

#3. Techniczne wyzwalanie efektu telekinetycznego. Mechanizm tworzenia ruchu telekinetycznego został wyjaśniony na podstawie teorii zwanej "Konceptem dipolarnej grawitacji". Biologiczny i techniczny sposób wytwarzania ruchu telekinetycznego został omówiony. Działanie efektu telekinetycznego wyzwalanego w sposób techniczny poprzez przyspieszanie i opóźnianie pól magnetycznych zostało opisane.

#4. Przegląd głównych kategorii już działających siłowni telekinetycznych. Najważniejsze cechy istniejących prototypów siłowni telekinetycznych reprezentujących każdą z głównych kategorii tych urządzeń zostały omówione. Źródła dalszych informacji o tych urządzeniach (włączając adresy ich budowniczych) zostały wskazane.

#5. Użycie efektu telekinetycznego dla celów transportowych. Opisany został statek z napędem magnetycznym wynaleziony przez autora i nazwany "Magnokraft". Omówiono też metodologię i podstawowy materiał ewidencyjny użyte we formalnym dowodzie że "UFO to już działajęce Magnokrafty". Przedyskutowano najważniejsze następstwa tego dowodu.

SPIS TREŚCI

monografii "Telekinetyczne pozyskiwanie energii otoczenia" (ISBN 0-9597946-3-8)

Str. Rozdział

A-1 1. Wprowadzenie

B-2 2. Zjawisko wykorzystywane w działaniu siłowni telekinetycznych
B-3 2.1. Historia odkrycia efektu telekinetycznego
B-5 2.2. Charakterystyka efektu telekinetycznego objaśniona przez Koncept Dipolarnej Grawitacji
B-7 2.3. Eksperymentalne potwierdzenie efektu telekinetycznego
B-10 2.4. Techniczna wersja efektu telekinetycznego

C-12 3. Tablica cykliczności postulująca budowę siłowni telekinetycznych

D-15 4. Przegląd najważniejszych z dotychczas zbudowanych siłowni telekinetycznych
D-15 4.1. Silnik Johnson'a
D-17 4.2. N-Machine
D-19 4.3. Telekinetyczne agregaty prądotwórcze
D-19 4.3.1. Telekinetyczna "Influenzmaschine"
D-23 4.4. Baterie telekinetyczne

E-25 5. Niektóre implikacje zbudowania Influenzmaschine
E-25 5.1. Historia wynalazków telekinetycznej Influenzmaschine
E-28 5.2. Specyfikacja Thesta-Distatica
E-28 5.3. Opory wynalazców przed upowszechnieniem Thesta-Distatica
E-31 5.4. Jak zorganizować eksperymenty nad własną wersją telekinetycznej Influenzmaschine

F-34 6. Magnokraft i jego implikacje
F-34 6.1. Konstrukcja Magnokraftu pierwszej generacji
F-36 6.2. Loty i manewrowanie Magnokraftów pierwszej generacji
F-38 6.3. Osiągi Magnokraftów pierwszej generacji
F-40 6.4. Sprzęganie Magnokraftów w złożone konfiguracje latające
F-41 6.5. "UFO są już zbudowanymi Magnokraftami"
F-42 6.5.1. Formalny dowód że "UFO to już działające Magnokrafty"
F-47 6.5.2. Trwale slady dzialalnosci UFO na naszej planecie
F-47 6.5.2.1. Ladowiska UFO
F-52 6.5.2.2. Tunele wytopione podczas podziemnych lotów UFO
F-53 6.5.2.3. Miejsca eksplozji UFO

G-54 7. Wykorzystanie efektu telekinetycznego dla celów transportowych
G-54 7.1. Działanie i własności Magnokraftów drugiej generacji zwanych także "wehikułami teleportacyjnymi"
G-56 7.2. Wehikuły czasu
G-57 7.3. Trzy generacje Magnokraftow i UFO

H-59 8. Podsumowanie

I-61 9. Literatura

J-64 O autorze

K-66 Tabele 1 i 2 oraz Rysunki 1 do 22

Z-90 Załączniki

Uwagi:

(A) Monografia ta pisana była w 1992 roku. Kiedy więc w 2001 roku na życzenie niektórych zainteresowanych ponownie udostępniłem niniejszy egzemplarz poprzez włączenie go do szeregu stron internetowych, wiele zawartych w niej opisów przestało być już aktualnych i miało jedynie znaczenie historyczne. Przykładowo Werner Kropp i Bruce De Palma już wówczas nie żyli, zaś tajemnicze okoliczności ich śmierci opisane zostały w traktacie [7/2].

Rozdział A (1):

WPROWADZENIE

Rosnące ceny paliw i energii, wyczerpujące się zasoby naturalne, zanieczyszczenie powietrza, przerwy we warstwie ozonowej, efekt cieplarniany, oraz kilka innych równie ważnych czynników powoduje, że w kilku krajach na Zachodzie najintensywniejsza działalność wynalazcza koncentruje się obecnie na unikalnych urządzeniach zwanych po angielsku "free energy devices". Ich nazwę można luźno tłumaczyć na polski jako "urządzenia pozyskujące energię otoczenia". Z uwagi jednakże na wykorzystywane w nich zjawisko, w niniejszej monografii będą one zwane "siłowniami telekinetycznymi". Zasada działania tych nowych urządzeń jest drastycznie odmienna od tej wykorzystywanej we wszystkich siłowniach budowanych dotychczas. Jak wiadomo, działanie dotychczasowych urządzeń energetycznych wykorzystuje różnicę (gradient) poziomów energetycznych. Wyzwalając przepływ strumienia energii od wyższego do niższego poziomu energetycznego, urządzenia te przekierowywują część tego strumienia i wymuszają jego transformację na konsumpcyjną formę (np. elektryczność). Natomiast siłownie telekinetyczne po prostu absorbują energię (najczęściej termiczną) zawartą w ich otoczeniu i zamieniają ją na użyteczną formę (np. również na elektryczność). Stąd eksploatacja tych nowych urządzeń energetycznych nie wymaga dostarczenia im żadnego zewnętrznego surowca czy źródła energii, jak paliwa, wody, wiatru, siły mięśni, czy zasilania ze sieci energetycznej.

Zgodnie z utartym poglądem, zbudowanie takich urządzeń nie powinno być możliwe, bowiem ich działanie jakoby ma stać w sprzeczności ze Zasadą Zachowania Energii. Na szczęście wynalazcy nie wierzyli w stereotypy i kontynuowali swoje prace. Po uruchomieniu pierwszych prototypów tych urządzeń, utarty pogląd znowu okazał się błędnym - po raz któryś tam w historii techniki. Urządzenia te potwierdziły się możliwymi do zbudowania, zaś ich działanie wcale nie podważa Zasady Zachowania Energii. Szczegółem przeoczonym przez ich przeciwników jest, że urządzenia te wcale nie produkują energii, a jedynie pokrywają swoje zapotrzebowanie energetyczne poprzez samoczynne absorbowanie energii termicznej zawartej w otoczeniu. Stąd w czasie swego działania produkują one elektryczność,ale równocześnie obniżają temperaturę otoczenia.

Aby uzmysłowić dzisiejszy stopień zaawansowania prac nad tymi urządzeniami warto nadmienić, iż już obecnie budowany jest generator zwany "N-machine" (patrz jego opis zawarty w tekscie niniejszej monografii), którego całkowita sprawność przekracza 104.5%. Konstrukcja tego generatora jest na tyle prosta ze niektórzy z czytelników są prawdopodobnie w stanie zbudować go we własnym zakresie. Wiele też z jego szczegółów może podlegać łatwemu udoskonaleniu, zwiększając w ten sposób powyższą sprawność. Aż 104.5 procentowa sprawność oznacza, że po skierowaniu z powrotem do tego generatora ilości energii koniecznej dla podtrzymywania jego ruchu, ciągle uzyskiwana jest nadwyżka energetyczna przekraczająca 4.5% jego wydatku. Owe 4.5% stanowi więc "darmową" energię jaka może zostać spożytkowana dla celów gospodarczych. Inna maszyna produkowana obecnie w Szwajcarii, nazywana INFLUENZMASCHINE, bez żadnego zewnętrznego zasilania w paliwo lub w energię dostarcza prądu stałego o mocy około 3 kW.

Niniejsza monografia ma na celu podsumowanie dotychczasowych osiągnięć teoretycznych i eksperymentalnych w budowie siłowni telekinetycznych, a także udostępnienie czytelnikom chcącym dołączyć się do prac rozwojowych nad owymi niezwykłymi urządzeniami, źródeł literaturowych oraz adresów kontaktowych ze Zachodnimi grupami badawczymi.

Rozdział B (2).

(2) ZJAWISKO WYKORZYSTYWANE W DZIAŁANIU SIŁOWNI TELEKINETYCZNYCH

W 1924 roku wielki fizyk francuzki, Louis DeBroglie, opublikował swoje niezwykle ważne odkrycie jakie czasami jest nazywane "zasada symetryczności natury". Zgodnie z tą zasadą, w naturze wszystko jest symetryczne na wiele różnorodnych sposobów. Zasada symetryczności DeBrogliego dostarczyła podstaw filozoficznych i naukowych dla wielu istotnych odkryć i urządzeń. Dla przykładu tablica Mendelejewa uzmysławia symetryczność istniejącą w budowie i własnosciach pierwiastków, istnienie lustrzanego duplikatu dla każdej cząsteczki elementarnej oraz analogie pomiędzy budową atomów i układów słonecznych odzwierciedlają symetryczność w budowie materii, podobieństwo pomiędzy równaniami matematycznymi opisującymi zupełnie odmienne zjawiska fizyczne (np. przewodzenie ciepła i przepływ płynów) wyraża symetryczność w prawach natury, zaś podobieństwo pomiędzy pompami i silnikami pneumatycznymi czy generatorami i silnikami elektrycznymi wyraża symetryczność w działaniu urządzeń technicznych.

Jednym z istotniejszych następstw symetryczności DeBrogliego, bezpośrednio dotyczących tematu niniejszej monografii, jest postulat że "każde zjawisko musi posiadać odpowiadające mu przeciw-zjawisko". Do chwili obecnej odkrytych już zostało dziesiątki zjawisk i przeciw-zjawisk jakie potwierdzają poprawność tego postulatu. Dla przykładu: zjawisko luminescencji elektrycznej wykorzystywane w żarówkach dla zamiany prądu elektrycznego w światło, posiada przeciw-zjawisko w postaci efektu fotoelektrycznego jaki transformuje światło na prąd elektryczny; z kolei tzw. reguła lewej ręki, zwana także regułą silnika, która opisuje zjawiska wykorzystywane do zamiany elektryczności na ruch, posiada swoje przeciwieństwo we Flemingowskiej zasadzie prawej ręki, zwanej także regułą generatora, która transformuje ruch w prąd elektryczny; efekt Seebeck'a, jaki powoduje przepływ elektronów poprzez podgrzewane złącze dwóch przewodników, posiada przeciw-zjawisko w postaci efektu Peltier'a który wywołuje chłodzenie i podgrzewanie metali takiego złącza, jeśli przepuszczono przez nie prąd; itp.

Współcześni naukowcy twierdzą wszakże, że istnieje wyjątek od powyższej reguły. Jako wyjątek ten wskazują oni tarcie. Zgodnie z dotychczasowym stanem naszej wiedzy, tarcie uważa się za nieodwracalne zjawisko, które jakoby nie posiada odpowiadającego mu przeciw-zjawiska. Jednakże w 1985 roku autor niniejszego opracowania odkrył odwrotność tarcia. W taki sam sposób jak tarcie samoczynnie zamienia ruch na ciepło, owo nowo-odkryte zjawisko zamienia ciepło na ruch. Ponieważ w naturalnej formie manifestowane jest ono podczas pracy telekinetycznej, autor nazwał je "efektem telekinetycznym". W niedługim czasie po odkryciu efektu telekinetycznego, autor znalazł także sposób jego technicznego wyzwalania.

Wyjaśnienie dla efektu telekinetycznego wynika z teorii autora zwanej "konceptem dipolarnej grawitacji", przedstawionej w następnym rozdziale. Koncept ten postuluje, że wszechświat musi się składać aż z dwóch równoległych światów (t.j. naszego świata i przeciw-świata) oddzielonych od siebie barierą przenikalną jedynie dla grawitacji, zaś każdy obiekt musi posiadać aż dwa identyczne duplikaty współistniejące w oddzielnych z obu światów. Wzajemna relacja pomiędzy obiektem materialnym istniejącym w naszym układzie wymiarów (świecie) i jego przeciw-materialnym duplikatem istniejącym w równoległym układzie wymiarów (przeciw-świecie) stanowi analogię do lustrzanego odbicia lub do komputerowego hardware i software. Podobnie bowiem jak związek pomiędzy obiektem i jego lustrzanym odbiciem, obie części obiektu stanowią wierne odbicia swej przeciwstawnej kopii, a także dokładnie naśladują wzajemne poruszenia. Zarówno obiekt materialny jak i

jego przeciw-materialna kopia mogą też być niezależnie od siebie uchwycone i przemieszczone w przestrzeni. Jednakże z powodu połączenia obu części siłami grawitacyjnymi, niezależnie która z tych części zostanie najpierw uchwycona i przemieszczona, druga część musi dokładnie odwzorowywać jej ruchy. Z tego też względu, zależnie która z obu części obiektu zostaje uchwycona jako pierwsza i najpierw przemieszczona w przestrzeni, koncept dipolarnej grawitacji postuluje istnienie aż dwóch odrębnych rodzajów ruchu, zwanych ruchem fizycznym i ruchem telekinetycznym. Ruch fizyczny następuje, gdy najpierw przemieszczona zostaje materialna część obiektu, natomiast jego przeciw-materialna kopia podąża w ślad za nią unoszona siłami oddziaływań grawitacyjnych. Natomiast ruch telekinetyczny następuje, kiedy najpierw jest przemieszczona część przeciw-materialna danego obiektu, natomiast jego część materialna podąża za nią unoszona siłami oddziaływań grawitacyjnych. Aby zilustrować powyższe na przykładzie, ruch telekinetyczny postulowany konceptem dipolarnej grawitacji jest jak wymuszanie poruszeń obiektów materialnych, poprzez powodowanie przemieszczania się w lustrze odbić tych obiektów. Oczywiście, aby przykład ten działał w rzeczywistości, światło musiałoby zachowywać się jak siły grawitacyjne.

Z powyższego wyjaśnienia ruchu telekinetycznego wywodzi się też definicja stwierdzająca że: "efekt telekinetyczny jest zjawiskiem pośredniej manipulacji materialną częścią danego obiektu poprzez oddziaływanie na przeciw-materialną część tego obiektu". Efekt telekinetyczny jest więc źródłem ruchu telekinetycznego, podobnie jak siła fizyczna jest źródłem ruchu fizycznego. Istnieją wszakże istotne różnice pomiędzy siłą fizyczną i efektem telekinetycznym. Najważniejsze z nich to: (1) efekt telekinetyczny nie oddaje reakcji siłowej skierowanej na swego wyzwoliciela (sprawcę) - to zaś oznacza, że zwiększanie wydajności urządzenia wyzwalającego ten efekt nie powoduje zwiększania konsumpcji energii przez to urządzenie; oraz (2) Zasada Zachowania Energii wypełniana jest w efekcie telekinetycznym przez manipulowane nim obiekty na drodze samoczynnego absorbowania przez nie energii otoczenia - to z kolei prowadzi do ochładzania otoczenie tych obiektów, połączonego z emisją przez nie tzw. "jarzenia pochłaniania".

Jednym z największych osiągnięć konceptu dipolarnej grawitacji jest, że - wyjaśniając istnienie efektu telekinetycznego, jednocześnie postuluje on dwie różne metody jego wytwarzania. Są to: (1) metoda biologiczna, oraz (2) metoda techniczna. W metodzie biologicznej efekt telekinetyczny wytwarzany jest poprzez wykorzystywanie naturalnych zdolności mózgu ludzkiego a ściślej jego części zwanej "pineal gland" (t.j. szyszynki). Istnieje wiele wersji efektu wyzwalanego biologicznie, większość z nich opisana zostanie w rozdziale 2.3 - traktującym o eksperymentalnym potwierdzeniu efektu telekinetycznego. Jeden z bardziej widowiskowych przykładów takiej biologicznie wyzwalanej telekinezy znany jest pod popularną nazwą "psychokineza". W metodzie technicznej efekt teleklinetyczny wyzwalany jest poprzez przyspieszanie lub opóźnianie linii sił pola magnetycznego, zaś jego działanie obejmuje wszystkie obiekty zawarte w obrębie przyspieszanego pola. Z uwagi na tematykę niniejszej monografii, rozważona w niej zostanie głównie techniczna wersja efektu telekinetycznego. Jednakże wiele ustaleń o jego naturze i efektach odnosi się także do metody biologicznej.

Odkrycie autora, ze efekt telekinetyczny stanowi rodzaj "odwrotności tarcia", oraz następne znalezienie metody technicznego wyzwalania tego efektu, dostarczyły podstaw naukowych dla podejmowania budowy silowni telekinetycznych. Zgodnie z nimi, droga do pozyskiwania energii otoczenia wiedzie przez następujące etapy: (1) budowę urządzenia które na drodze techniczej wyzwala działanie efektu telekinetycznego, (2) takie wysterowanie tego efektu, jakie powoduje samoczynną przemianę energii termicznej zawartej w otoczeniu na ruch elektronów, (3) odpowiednie ukierunkowanie ruchu elektronów tak aby mógł on być eksploatowany jako przepływ prądu elektrycznego.

2.1. Historia odkrycia efektu telekinetycznego

W 1972 roku autor prowadził serię wykładów poświęconych "wybranym zagadnieniom systemów napędowych" dla studentów Politechniki Wrocławskiej. W czasie przygotowywania tych wykładów odkrył on, że w zasadach działania dotychczas zbudowanych urządzeń napędowych istnieje zdumiewająca symetryczność. Symetryczność tą najlepiej wyrazić za pomocą tzw. "Tablicy Cykliczności", której pierwszy opis opublikowany został w artykule **[B1]** z czasopiama Astronautyka, numer 5/1976, str. 16-21. Przykład obecnej postaci pierwszej z opracowanych przez autora takich tablic pokazany został w tablicy 1, zaś jej sporządzanie wyjaśnione zostało w monografiach [1], [5] i [6], których kopie dostępne są bezpośrednio od autora.

Tablice cykliczności stanowią odmianę "tablicy Mendelejewa", tyle tylko że zamiast dla pierwiastków chemicznych opracowywane są one dla urządzeń technicznych. W przejrzysty sposób uwidaczniają one wpływ symetryczności DeBrogliego na działanie urządzeń technicznych budowanych przez człowieka. Tablice cykliczności dają się sporządzić dla prawie wszystkich rodzajów urządzeń technicznych. Z kolei analizując takie sporządzone już tablice, możliwym się staje prognozowanie przyszłego rozwoju danego rodzaju urządzeń. Prognozowanie to zezwala nie tylko na przewidywanie jakie dalsze urządzenia danego rodzaju nadal czekają na swego wynalazcę i budowniczego, ale także jaka będzie przyszła zasada działania owych dotychczas jeszcze niewynalezionych urządzeń. Poprzez studiowanie wzajemnych odstępów czasowych pomiędzy datami zbudowania już istniejących urządzeń, tablice cykliczności pozwalają też wnioskować o dynamice działalności wynalazczej dotyczącej urządzeń danego przeznaczenia. To z kolei umożliwia wyznaczanie przybliżonych dat budowy przyszłych generacji tych urządzeń.

Warto tu podkreślić, że uzycie tablic cykliczności do prognozowania rozwoju urządzeń technicznych danego przeznaczenia, dostarcza badaczom i wynalazcom zupełnie nowej, wysoko efektywnej metody prognostycznej. W rozdziale 3 niniejszego opracowania zawarto przykład wykorzystania tej nowej metody dla rozpracowania siłowni telekinetycznych. Upowszechnienie użycia tablic cykliczności może prowadzić do ilościowego i jakościowego przewrotu w działalności wynalazczej.

Analizując pierwszą opracowaną przez siebie tablicę cykliczności (pokazaną tu jako tablica 1), autor odkrył że wkrótce na naszej planecie powinna zostać zbudowana nowa generacja wehikułów latających, jakich napęd wykorzystywał będzie przyciągające i odpychające oddziaływanie wytwarzanych przez nie pól magnetycznych z polem magnetycznym ziemi, słońca lub galaktyki. Zasada działania tych wehikułów stanowić powinna analogię dla działania asynchronicznych silników elektrycznych. W 1980 roku opublikował on w Przeglądzie Technicznym Innowacje (nr 16/1980, str. 21-23) pierwsze szczegóły techniczne tych wehikułów, nazwanych później "Magnokraftami". Ponieważ Magnokrafty posiadają podstawowe znaczenie dla rozpracowania teorii zaprezentowanych w treści niniejszej monografii, ich szerszemu omówieniu poświęcony zostanie odrębny rozdział - patrz rozdział 6. Na obecnym etapie wystarczy jedynie wspomnieć, że ogólny wygląd Magnokraftów pokazany został na rysunkach 10 do 13, zaś ich bardziej szczegółowy opis zawarty jest w monografiach [1] i [5].

Po opublikowaniu projektu Magnokraftów, idea tych wehikułów - podobnie jak każda nowa teoria naukowa, spotkała się również z uwagami krytycznymi. Prawie wszystkie z wysuniętych zastrzeżeń wynikały jednak z przeoczenia przez osoby krytykujące jakiegoś istotnego rozwiązania już postulowanego teorią Magnokraftu. Jedynym argumentem którego zneutralizowanie wymagało zaawansowanych badań było twierdzenie, że jakoby nie pole magnetyczne, a antygrawitacja będzie nośnikiem napędów przyszłości. Aby zweryfikować zasadność tego argumentu, autor niniejszego opracowania dokonał dogłębnej analizy obecnego stanu wiedzy o antygrawitacji. Efektem tej analizy było opracowanie nowego zrozumienia pola grawitacyjnego, upowszechnianego obecnie pod nazwą "koncept dipolarnej grawitacji".

Koncept dipolarnej grawitacji szczegółowo zaprezentowany został w monografii [1] i artykule **[B2]** Pająk J.: "Gravitation als Dipolare Felder", Raum & Zeit (Niemcy Zachodnie), Nr. 34, Juni/Juli 1988, strony 57 do 69. Aby podsumować go w skrócie, opisuje on naturę pola grawitacyjnego w sposób odmienny (alternatywny) do interpretacji tej natury przez współczesną naukę. Obecnie wyznawane zrozumienie natury tego pola zakłada, że grawitacja nosi wszystkie cechy pola monopolarnego. W ten sposób własności grawitacji traktowane są jako podobne do własności pól elektrycznych, pól ciśnień, itp. Z uwagi na powyższe założenie, obecnie obowiązujące zrozumienie pola grawitacyjnego może być nazywane "konceptem monopolarnej grawitacji". Po dokonaniu wszakże wielostronnych analiz autor udowodnił, że natura pola grawitacyjnego jest całkowicie sprzeczna z konceptem monopolarnej grawitacji. Grawitacja wykazuje bowiem ścisłe podobieństwo do pól dipolarnych, takich jak np. pola magnetyczne czy pola tworzone przez cyrkulujące strumienie fluidów. Takie zdefiniowanie grawitacji wprowadza zmianę do naszego zrozumienia budowy wszechświata. Dla przykładu, w koncepcie dipolarnej grawitacji wszechświat jest bardziej podobny do tego opisywanego przez religię czy parapsychologię, niż do tego upowszechnianego przez fizykę czy astronomię. Konsekwencje konceptu dipolarnej grawitacji obejmują m.in.: udowodnienie że "antygrawitacja" nie istnieje (stąd budowa statków antygrawitacyjnych nie jest możliwa), dostarczenie wyjaśnienia dla ogromnej różnorodności zjawisk dotychczas określanych mianem "niewyjaśnionych" (np. ESP, telepatia, psychokineza, podwójne osobowości), oraz dostarczenie fundamentów naukowych dla wielu stwierdzen religii (np. w koncepcie dipolarnej grawitacji, drugi świat istniejący równolegle z naszym wypełniony jest myślącą substancją; substancja ta nosi więc cechy bedące odpowiednikiem naszej idei boga). Jednakże jednym z technicznie najużyteczniejszych zjawisk których istnienie i naturę wyjaśnił ten nowy koncept, był efekt telekinetyczny i wywoływany przez niego ruch telekinetyczny.

W tym miejscu warto podkreślić, że stary koncept monopolarnej grawitacji nie był w stanie dostarczyć żadnego wyjaśnienia dla natury ruchu telekinetycznego - na przekór całego ogromnego materiału dowodowego dokumentującego istnienie tego ruchu. Koncept ten też nie zezwalał na przewidywanie atrybutów ruchu telekinetycznego ani technicznych sposobów jego wyzwalania.

Po opublikowaniu konceptu dipolarnej grawitacji w artykule [B2] z podrozdziału 2.1, kilku Zachodnich badaczy zainicjowało eksperymenty zmierzające do potwierdzenia jego podstawowych postulatów. Pierwszy sukces w tym potwierdzaniu uzyskał Werner Kropp z WEKROMA Laboratory (Via Storta 78, CH-6645 Brione s/M, Szwajcaria). Dokonał on eksperymentalnej rejestracji spadku temperatury spowodowanego wykonaniem pracy telekinetycznej, dokładnie jak to jest postulowane efektem telekinetycznym. Opis jego eksperymentu zawarty jest w podrozdziale 2.3.

Eksperymentalne potwierdzenie istnienia efektu telekinetycznego, skloniło autora do skontaktowania się z kilkona grupami wynalazczymi, które - nie wiedząc wcale o tym - już budowały urządzenia wykorzystujące ten efekt. Nawiązana w ten sposób współpraca zaowocowała opublikowaniem niniejszej monografii.

2.2. Charakterystyka efektu telekinetycznego objaśniona przez koncept dipolarnej grawitacji

Istotny dział konceptu dipolarnej grawitacji poświęcony jest interpretacji Zasady Zachowania Energii podczas ruchu telekinetycznego. Koncept dipolarnej grawitacji stwierdza, że prawa panujące w przeciw-świecie muszą stanowić odwrócenie praw fizycznych panujących w naszym świecie. Praktycznie oznacza to, że tarcie, inercja i konsumpcja energii występujące w świecie fizycznym nie są znane w przeciw-świecie. Jeśli więc ruch jakiegoś obiektu zapoczątkowany zostaje najpierw w przeciw-świecie poprzez przemieszczenie jego kopii przeciw-materialnej, wtedy sprawca tego ruchu wcale nie

dostarcza energii niezbędnej do przemieszczenia także części materialnej danego obiektu. Jednakże ruch części materialnej w naszym świecie podlega Zasadzie Zachowania Energii.Ponieważ sprawca ruchu nie dostarczył energii niezbędnej do spełnienia wymogów tej Zasady, część materialna danego obiektu musi sama się o to zatroszczyć. W tym celu samoczynnie wymienia ona (t.j. pochłania lub wydziela) energię termiczną ze swoim otoczeniem. Fakt niezbędności owej spontanicznej wymiany energii termicznej pomiędzy obiektami przemieszczanymi telekinetycznie i ich otoczeniem nazwany został "postulatem samoczynnej wymiany ciepła z otoczeniem przez obiekty przemieszczane w sposób telekinetyczny". Spełnianie tego postulatu musi posiadać aż dwa następstwa, t.j. (1) powodować zmianę temperatury otoczenia i (2) powodować tzw. "świecenie pochłaniania".

Podczas gdy powyższe wywody w pełni objaśniają zmianę temperatury otoczenia wywołaną wykonaniem pracy telekinetycznej, to mechanizm wytwarzania świecenia pochłaniania wymaga dodatkowego wyjaśnienia. Jeśli gwałtownie pochłonąć energię zawartą w atomie, jego elektrony muszą spaść z orbit wyższych na niższe. To zaś, zgodnie z fizyką kwantową, musi z kolei wywołać emisję fotonów. Stąd raptowne pochłonięcie ciepła z materii otaczającej obiekt przemieszczany telekinetycznie musi być związane z emisja swiatła przez tą materię. Emisja taka powinna być rejestrowalna jako białe świecenie, otaczające powierzchnię obiektu przemieszczanego telekinetycznie, a nazywane świeceniem pochłaniania. Intensywność tego świecenia będzie zależała od ilości energii termicznej zaabsorbowanej w efekcie danej pracy telekinetycznej. Ponieważ w przypadkach telekinezy biologicznej ilość ta jest niewielka, świecenie pochłaniania zwykle nie będzie widoczne dla nieuzbrojonego oka, a jedynie da się zarejestrować na czułej kliszy fotograficznej. W celu jego wykrycia najlepiej więc będzie wykonać fotografie obiektu przemieszczanego w sposób telekinetyczny. Jednakże dla obiektów wykonujących znaczną pracę telekinetyczną, np. dla wysoko efektywnych siłowni telekinetycznych, świecenie to zacznie stawać się widoczne nieuzbrojonym okiem. Dla postronnego obserwatora będzie wtedy ono sprawiało wrażenie, jakby powierzchnia tego urządzenia "naoliwiona została światłem".

Warto tu podkreślić, że spełnienie postulatu samoczynnej wymiany ciepła otoczenia czyni z efektu telekinetycznego odwrotność zjawiska tarcia. Podobnie bowiem jak tarcie zamienia ruch na ciepło, efekt telekinetyczny samoczynnie zamienia ciepło na ruch.

Niezależnie od świecenia pochłaniania, efekt telekinetyczny powinien wywoływać całą gamę nietypowych zjawisk, których zaistnienie wynika z analizy działania tego efektu oraz z przeciw-praw definiowanych konceptem dipolarnej grawitacji. Wystąpienie większości z tych zjawisk wynika z ogólnej zasady, że efekt telekinetyczny wykazuje tendencję do odwracania prawie wszystkich procesów fizyko-chemicznych w kierunku "linii największego oporu". Ponieważ zjawiska te posiadają jedynie marginalny związek z tematem niniejszej monografii, zostaną one tutaj tylko wylistowane, zaś po ich wyjaśnienie zainteresowani czytelnicy odsyłani są do pełnego tekstu konceptu dipolarnej grawitacji (patrz monografia [1a] i artykuł [B2] z podrozdziału 2.1).

1. Różnorodne substancje normalnie trudne do uzyskania są produkowane w strefie działania tego efektu (np. wytwarzanie ozonu, dysocjacja wody na wodór i tlen, itp).

2. Pod wpływem efektu telekinetycznego ciepło przeplywa z obiektów lub stref o niższej temperaturze do obiektów lub stref o temperaturze wyższej. Energia uwięziona w stanach lub formach bardziej trwałych może też być z nich pobrana i przetransformowana, produkując stany lub formy bardziej nietrwale (np. niektóre trwałe stany krystaliczne wiążące energię mogą zostać zmienione na inne uwalniając w ten sposób ciepło - patrz telekinetyczne zginanie łyżek).

3. Uszkodzone lub chore części ciał osób znajdujących się w zasięgu efektu telekinetycznego mogą zostać zregenerowane lub uzdrowione (stąd "maszyny uzdrawiające" o działaniu podobnym do uzdrowicieli).

4. Przedmioty przemieszczane telekinetycznie mogą penetrować (przenikać) inne obiekty stałe bez spowodowania uszkodzeń w tych obiektach lub w sobie.

5. Części obiektów stałych poddanych działaniu efektu telekinetycznego mogą stawać się przeźroczyste, jakby wykonane z energii a nie z materii.

Ciekawe że kilka osób prowadzących eksperymenty nad efektem telekinetycznym raportowało już autorowi zaobserwowanie niektórych z powyższych zjawisk.

2.3. Eksperymentalne potwierdzenie efektu telekinetycznego

Poprawność konceptu dipolarnej grawitacji i wywodzący się z niej fakt istnienia efektu telekinetycznego został już potwierdzony ogromnym materiałem eksperymentalym. Materiał ten daje się podzielić na dwie kategorie, t.j. (1) wyników powszechnie znanych doświadczeń fizycznych przebiegających zgodnie z efektem telekinetycznym, które dotychczas nie posiadały zadowalającego wyjaśnienia, oraz (2) wyników nowych eksperymentów zaprojektowanych na podstawie wskazań wynikających z konceptu dipolarnej grawitacji i dających rezultaty zgodne z tym konceptem. Poniżej omówione zostały obie grupy eksperymentów, zaczynając od eksperymentów powszechnie już znanych.

Już obecnie znana jest spora liczba eksperymentów jakich wyniki bezpośrednio wykazują poprawność konceptu dipolarnej grawitacji. Jednym z najbardziej znanych z nich są fotografie Kirianowskie fizycznie uszkodzonych organizmów żywych. Na fotografiach owych ciągle widoczne pozostają te części organizmu, jakie uprzednio usunięte zostały z tego organizmu (np. odcięte fragmenty liścia, brakujące palce, itp.). Zgodnie z konceptem dipolarnej grawitacji, owe ciągle widoczne części stanowią pozostałość przeciw-materialnej kopii danego organizmu. Inna grupa powszechnie znanych eksperymentów, wywodzi się z korpuskularnej i falowej natury światła. Wyjaśnienie dla takiej dualności światła dostarczone przez współczesnych fizyków jest zupełnie nieprzekonywujące. Natomiast koncept dipolarnej grawitacji wyjaśnia ją w niezwykle prosty i zrozumiały sposób: dualność natury światła wynika z faktu, że może się ono przemieszczać w obrębie aż dwóch różnych światów (materialnym i przeciw-materialnym). Zależnie więc w którym z tych światów światło jest obserwowane, posiada ono albo korpuskularną albo też falową naturę.

Istnieją również już znane eksperymenty i obserwacje jakich rezultaty bezpośrednio potwierdzają istnienie efektu telekinetycznego. Największą liczbę tych zjawisk zna fizyka cząsteczek elementarnych. Przykładem jednego z bardziej spektakularnych z nich jest tzw. efekt tunelowy. W efekcie tym cząsteczka elementarna znika z jednego poziomu energetycznego, aby pojawić się na innym poziomie w sposób zaprzeczający znanym prawom ruchu. Nauka zmuszona była do zaakceptowania tego efektu, chociaż na bazie konceptu monopolarnej grawitacji nie dawał się on racjonalnie wyjaśnić. Natomiast w koncepcie dipolarnej grawitacji efekt tunelowy jest po prostu wynikiem działania efektu telekinetycznego wywołanego w mikroskali. Inną podobnie powszechnie znaną grupą zjawisk są anomalie żyroskopu. Na bazie naszej dotychczasowej wiedzy, anomalie te dają się opisać jedynie w kategoriach ich skutków, nie zaś w kategoriach mechanizmu ich działania. Natomiast efekt telekinetyczny umożliwia racjonalne wyjaśnienie mechanizmu powodującego anomalne zachowanie się żyroskopów.

Niezależnie od powyższych eksperymentów znanych już od dawna, autor zaprojektowal dwie grupy nowych eksperymentów jakie bezpośrednio potwierdzają występowanie efektu telekinetycznego. Obie te grupy sprowadzają się do rejestracji efektów działania postulatu samoczynnej wymiany ciepła z otoczeniem, omówionego w poprzednim rozdziale.

Eksperymenty potwierdzające działanie efektu telekinetycznego muszą być przeprowadzane w dwóch stadiach. Najpierw koniecznym jest znalezienie i sprawdzenie źródła powtarzalnej pracy telekinetycznej. □ródło to może stanowić osoba która na życzenie zdolna jest wykonać biologiczną pracę telekinetyczną. Dopiero potem można

przystąpić do rejestracji termicznych efektów tej pracy, takich jak wydzielanie świecenia pochłaniania czy zmiana temperatury otoczenia.

Wielu naukowców twierdzi, że laboratoryjne badania zjawiska telekinezy są niemożliwe z powodu braku powtarzalnego dostępu do ruchu telekinetycznego. Jednakże badacze ci za ruch telekinetyczny uważają jedynie wąską grupę spektakularnych zjawisk bezdotykowego przemieszczania obiektów, których nazwa opisywana jest terminem "telekineza". Jak wiadomo, zjawiska tej grupy następują niezmiernie rzadko, zaś ich odtworzenie we warunkach laboratoryjnych jest ogromnie trudne. Dotychczasowa nieznajomość mechanizmu ruchu telekinetycznego, powodowała że badacze ci ignorowali bogata gamę zjawisk jakie podlegają prawom ruchu telekinetycznego, będąc równocześnie nazywane z użyciem innej terminologii. W celu uzmysłowienia powszechnej dostępności zjawisk podlegających prawom ruchu telekinetycznego, poniżej zestawione zostały główne źródła biologicznej wersji tego ruchu.

1. V-kształtne różdżki radiestezyjne odchylane telekinetycznie w przypadku natrafienia na żyłę wodną. W tym miejscu należy podkreślić, że w użyciu znajdują się dwa rodzaje różdżek. Z nich tylko jeden działa na zasadzie telekinetycznej. Stąd istotnym dla badacza efektu telekinetycznego jest zdolność ich odróżnienia. Różdżki wykonujące jedynie ruch fizyczny (a nie telekinetyczny) sporządzane są jako sprężyste okrągłe pręty osadzane luźno w obrotowych rączkach i utrzymywane podczas poszukiwań w stanie równowagi chwiejnej. Po znalezieniu wody nieświadomy ruch rąk różdżkaża wytrąca te pręty z położenia równowagi. Natomiast różdżki telekinetyczne wykonywane są jako płaskie widełki (zwykle w tym celu używane są odpowiednio wygięte stare sprężyny od zegara, płytki fiżbinowe, lub rozwidlone gałęzie) silnie trzymane w rękach różdżkaża. W przypadku znalezienia wody, różdżka taka wyraźnie się wygina, popychana efektem telekinetycznym.

2. Wszelkie paranormalne zjawiska ruchowe, takie jak lewitacja, telekineza, uginanie lub łamanie łyżek siłą woli, poltergizm, itp.

3. Paranormalne działania osób zahipnotyzowanych (np. sztywne leżenie na pojedyńczej podporze), będących w stanie głębokiej medytacji, lub poddanych transowi.

4. Uzdrawianie. Większość efektywnej działalności uzdrowicielskiej opiera się na pracy telekinetycznej dokonywanej przez uzdrowiciela na chorych częściach organizmu. Praca wykonywana w czasie takiej działalności również spełnia postulat samoczynnej wymiany ciepła z otoczeniem, stąd daje się ona rejestrować tymi samymi metodami jak każda inna praca telekinetyczna.

W tym miejscu powinno zostać podkreślone, że możliwość instrumentalnej rejestracji pracy telekinetycznej wskazana w niniejszym opracowaniu, umożliwia proste pomiary efektywności (t.j. wydajności termicznej) danej działalności uzdrowicielskiej. To z kolei zezwala na odróżnienie osób posiadających rzeczywiste zdolności uzdrowicielskie, od tych którzy takie zdolności jedynie deklarują. Być może więc, że już w niedalekiej przyszłości rozpoczęta zostanie instrumentalna kontrola efektywności telekinetycznej uzdrowicieli, połączona np. z wydawaniem im odpowiednich świadectw i pozwoleń na wykonywanie zabiegów leczniczych.

5. Niektóre pokazy zawodowych magików. Istnieją magicy (szczególnie orientalnego pochodzenia), którzy opanowali zdolność do wywoływania pracy telekinetycznej na życzenie, i wykorzystują tą zdolność do uzyskiwania bardziej widowiskowych efektów. Z reguły ich działania sprowadzają się do bezdestrukcyjnej penetracji ciała ludzkiego ostrymi obiektami (podobnie jak to czynią uzdrowiciele podczas tzw. bezkrwawych operacji), lub penetracji jednych obiektów innymi. Jednakże istnieją też magicy demonstrujący lewitację, bezdotykowe przemieszczanie obiektów, zmianę właściwości obiektów (np. usztywnianie powrozów efektem telekinetycznym), itp.

Większość wymienionych powyżej źródeł biologicznej pracy telekinetycznej jest w stanie dostarczyć tą pracę na żądanie. Źródła te są więc wystarczająco powtarzalne dla ich wykorzystania w eksperymentach laboratoryjnych.

Niezależnie od wylistowanych powyżej źródeł biologicznej pracy telekinetycznej, istnieją też źródła technicznej wersji takiej pracy. Najłatwiej dostępnymi z tych technicznych źródeł są siłownie telekinetyczne opisane w niniejszym opracowaniu, lub ich główne podzespoły (np. wirujące dyski magnetyczne ze szczotkami odbierającymi wytwarzany prąd). W przypadku więc posiadania dostępu do takich siłowni, lub ich głównych podzespołów, możliwym jest ich wykorzystanie w eksperymentach nad potwierdzeniem efektu telekinetycznego.

Pierwsza grupa nowych eksperymentów potwierdzających istnienie efektu telekinetycznego polega na wywoływaniu ruchu telekinetycznego, oraz na fotograficznym utrwalaniu świecenia pochłaniania. W celu zrealizowania tego eksperymentu, autor odszukał kilka osób zdolnych do powodowania telekinezy biologicznej, i następnie sfotografował obiekty poruszane telekinetycznie przez te osoby. We większości wypadków faktycznie uzyskał on na fotografiach dowody obecności świecenia pochłaniania. Z uwagi jednakże na niewielką pracę telekinetyczną wykonywaną przez te osoby, zarejestrowane przez autora świecenie nie jest wystarczająco spektakularne dla zaprezentowania w tej monografii. Na szczęście, niezależnie od autora, inni badacze również wykonywali fotografie obiektów przemieszczanych telekinetycznie. Na wielu z nich świecenie pochłaniania jest widoczne znacznie wyraźniej niż na fotografiach autora. Jedna z ogromnej liczby takich już opublikowanych fotografii uwidaczniających przykład świecenia pochłaniania pokazana została na rysunku 1.

Drugim nowym eksperymentem postulowanym przez autora w celu udokumentowania działania efektu telekinetycznego jest rejestracja spadku temperatury spowodowanego wykonaniem pracy telekinetyczej. Aby jednakże rejestracja taka zakończyła się sukcesem, wykonywana praca telekinetyczna nie może posiadać cyklicznej natury. Dla przykładu nie może nią być powtarzalne uginanie i następne rozprostowywanie V-kształtnej różdżki radiestezyjnej, czy też użycie krótko zwartego obwodu generatora telekinetycznego. Przyczyną dla której cykliczne prace telekinetyczne muszą zostać wyeliminowane z tego eksperymentu, jest iż całkowity bilans przepływu energii cieplnej dla takich prac jest równy zeru. Oznacza to że ciepło pochłonięte w jednej połowie danego cyklu jest w nich wyzwalane z powrotem w drugiej połowie tego samego cyklu. Ilustrując to przykładem generatora telekinetycznego, ciepło pochłonięte z otoczenia przez wirnik wytwarzający prąd, jest następnie wyzwalane z powrotem do otoczenia przez przepływ tego prądu wzdłuż przewodów obwodu odbiorczego.

Większość wylistowanych poprzednio źródeł pracy telekinetycznej niestety posiada cykliczny charakter. Stąd konieczność wyeliminowania z omawianego eksperymentu prac cyklicznych, wprowadza poważne ograniczenie jakie znacznie limituje możliwości eksperymentatora. Eksperymentator musi bowiem albo spowodować zamianę pracy cyklicznej na pracę jednokierunkową (np. w generatorze telekinetycznym poprzez odprowadzenie jego wydatku do innego pomieszczenia, w którym wydatek ten zostanie następnie zużyty na wytworzenie ciepła), albo też ograniczyć się wyłącznie do wykorzystywania źródeł niecyklicznej pracy telekinetycznej.

Pierwszy sukces w dokonaniu eksperymentalnej rejestracji postulowanego przez autora spadku temparatury spowodowanego wykonaniem pracy telekinetycznej, uzyskał Werner Kropp z WEKROMA Laboratory (Via Storta 78, CH-6645 Brione s/M, Szwajcaria). W swym eksperymencie wykorzystywał on działalność uzdrowicielską jako źródło niecyklicznej pracy telekinetycznej. Eksperyment polegał na wykonaniu pracy telekinetycznej i równoczesnym fotografowaniu wysokoczułą kamerą termowizyjną obszaru realizacji tej pracy. W efekcie swych eksperymentów Werner Kropp udokumentował, że praca telekinetyczna powoduje w objętej nią przestrzeni liczący się spadek temperatury dochodzacy do 3 stopni Celsjusza. Przykład wyników uzyskanych przez Kroppa pokazany został na rysunku 2. Aczkolwiek eksperyment Kroppa może wydawać się niepozorny w porównaniu z np. spektakularnymi pokazami fizyków jądrowych, w zakresie pozyskiwania energii otoczenia posiada on znaczenie przełomowe. Przejrzyście ilustruje on bowiem

termiczny efekt pracy telekinetycznej. Dokumentuje on nowe podejście do eksperymentów telekinetycznych, jakie eliminuje zerujący bilans termiczny prac powtarzanych cyklicznie. Wyznacza on też kierunek przyszłych badań nad instrumentalną rejestracją efektu telekinetycznego.

Jest powszechnie wiadomym, że najszybciej przekonują nas wyniki eksperymentów jakie przeprowadzone zostały przez nas samych. Ponieważ w najprostrzym eksperymencie dokumentującym działanie efektu telekinetycznego potrzebna jest jedynie jakaś osoba zdolna do wykonania ruchu telekinetycznego, aparat fotograficzny, oraz film wystarczająco czuły aby zarejestrować świecenie pochłaniania, autor zaprasza wszystkich czytelników do powtórzenia i osobistej weryfikacji eksperymentów opisanych w niniejszym rozdziale.

2.4. Techniczna wersja efektu telekinetycznego

Zgodnie z już omówionymi wskazaniami konceptu dipolarnej grawitacji, w sposób techniczny efekt telekinetyczny może zostać wyzwolony poprzez przyspieszanie lub opóźnianie pól magnetycznych. Na wszystkie obiekty znajdujące się w obrębie takich przyspieszanych pól magnetycznych zaczyna wtedy działać napór telekinetyczny (napór ten jest telekinetycznym odpowiednikiem dla siły fizycznej). Efektem tego naporu jest że wszelkie poddane mu swobodne obiekty przemieszczają się telekinetycznie w kierunku jego działania.

Na obecnym poziomie badań, mechanizm działania technicznej wersji efektu telekinetycznego został poznany tylko częściowo, głównie dla przypadku przyspieszeń liniowych (w niewielkim stopniu też dla przyspieszeń dośrodkowych we wirujących obiektach). Jak dotychczas ustalonym zostało co następuje:

1. Efekt telekinetyczny jest fundamentalnym zjawiskiem pierwotnym jakiego działanie objawia się we wszystkich przypadkach przyspieszania lub opóźniania pól magnetycznych.

2. Efekt ten wyzwala napór telekinetyczny "P" którego działanie rozkłada się równomiernie na całą materię zawartą w obrębie przyspieszanego lub opóźnianego pola magnetycznego (t.j. zarówno na zawarte w tym polu cząsteczki elementarne, atomy, molekuły, jak i na całe przedmioty). Działanie tego naporu ujawnia się niezależnie od magnetycznych i elektrycznych własności poszczególnych obiektów materialnych do których zostaje on skierowany.

3. Napór "P" wytwarzany przez efekt telekinetyczny demonstruje wszelkie atrybuty oddziaływania telekinetycznego, szczególnie zaś: (A) nie wywołuje on sił reakcyjnych jakie przenosiłyby obciążenie z powrotem na obiekt wyzwalający efekt telekinetyczny; (B) konsumpcja energii na pracę wykonywaną przez dany napór "P" jest pokrywana drogą samoczynnej absorbcji energii zawartej w otoczeniu. Praca wynikająca z naporu "P" nie jest więc kompletowana kosztem energii dostarczanej przez wyzwoliciela efektu telekinetycznego. (Powyższy atrybut B czyni z naporu "P" odwrotność siły tarcia.)

4. Kierunek działania wektora naporu "P", zgodnie z teoretycznymi przesłankami wynikającymi z prawa symetryczności zilustrowanego tablicami 1 i 2, powinien być zgodny z kierunkiem aktywnego przyspieszenia "a", zaś przeciwstawny do wektora sił inercyjnych.

Dla przypadku przyspieszeń liniowych, kierunek działania naporu telekinetycznego faktycznie pokrywa się z tym kierunkiem przewidywanym teoretycznie.

Jednakże analiza zachowania się elektronów we wirniku N-Machine sugeruje, że dla przyspieszeń dośrodkowych kierunek naporu "P" jest kompleksowo zależny od wzajemnej kombinacji aż trzech następujących wektorów: "V", "a" i "L". Kierunek działania tego naporu wyznaczony w empiryczny sposób dla takich przypadków, zilustrowano na rysunku 3. Wektory posiadające wpływ na ten kierunek są jak następuje:

- "V" reprezentuje wektor prędkości liniowej danego zgrupowania masy na jakie napór "P" oddziaływuje.

- "a" jest wektorem aktywnego przyspieszenia lub opóźnienia jakie oddziaływuje na dane pole magnetyczne. Aktywnym przyspieszeniem jest po prostu wektor przyspieszenia. Słowo "aktywny" ma jedynie na celu podkreślenie, iż jego kierunek jest przeciwstawny do "pasywnego" kierunku działania sił inercyjnych wywołanych tym przyspieszeniem. Aby więc go dokładniej wyjaśnić, lepiej użyć poniższych przykładów. Przy przyspieszeniu dośrodkowym, pasywne siły inercji działają odśrodkowo. Aktywny wektor przyspieszenia jest więc tu skierowany dośrodkowo w kierunku prostopadłym do wektora prędkości liniowej "V". (W przypadku przyspieszeń liniowych, wektor inercji działa przeciwstawnie do wektora prędkości, stąd aktywne przyspieszenie działa tu zgodnie z wektorem prędkości liniowej "V".)

- "L" jest wektorem opisującym lokalny kierunek linii sił pola magnetycznego. Wektor ten jest styczny w każdym punkcie do lokalnego przebiegu linii sił pola magnetycznego, zaś jego zwrot jest skierowany w ten sposób, iż każda linia sił opuszcza południowy biegun magnesu i wnika w północny biegun magnesu.

Warto w tym miejscu zwrócić uwagę, że autor głównie specjalizuje się w badaniach magnetycznych systemów napędowych dla wehikułów latających, takich jak te wykorzystywane w Magnokrafcie. Stąd jego definicja biegunowości magnesów stara się ułatwić analizę zachowania wehikułów magnetycznych w lotach ponad ziemią (patrz też rys. 3). We wszystkich więc opracowaniach autora przez biegun S magnesu rozumiany jest biegun magnetyczny panujący na południowym biegunie geograficznym ziemi (czyli biegun końca igły kompasu skierowanego ku północy).

Podkreślona powyżej rozbieżność pomiędzy teoretycznym kierunkiem działania naporu "P" a tym kierunkiem ujawnionym w sposób eksperymentalny dla przyspieszeń dośrodkowych, może wynikać z faktu ograniczenia dotychczasowych eksperymentów do obserwacji zachowania się elektronów w obrębie wirujących obiektów. Jak to ustalono eksperymentalnie, elektrony wirują również wokół własnych osi. Stąd oprócz naporu "P", ich zachowanie będzie dodatkowo kontrolowane momentami żyroskopowymi ich własnego ruchu wirowego oraz obrotu obiektów przez które one się przemieszczają.

5. Maksymalna wartość naporu telekinetycznego "P" oddziaływującego na dane zgrupowanie materii jest proporcjonalna do przyspieszenia "a" pola magnetycznego którym ta materia jest otoczona, lokalnej gęstości energii magnetycznej "g", oraz do objętości "U" danego zgrupowania materii: Pmax=CagU.

Dokładne poznanie efektu telekinetycznego natrafia na wiele różnorodnych przeszkód. Do najważniejszych z nich można zaliczyć: kompleksowość samego efektu, jego współwystępowanie z wieloma innymi zjawiskami elektromagnetycznymi i mechanicznymi pierwszej generacji od których trudno go odseparować, a także nieracjonalność i uprzedzenia jakie współcześni naukowcy manifestują wobec zjawisk telekinetycznych. Mimo tych przeszkód, badania nieprzerwanie posuwają się naprzód. Z historii dotychczasowego poznania tego efektu wynika, że stanowi on jedno z największych wyzwań rzuconych współczesnej nauce przez siły natury. Natomiast rodzaj korzyści osiąganych poprzez pozyskiwanie energii otoczenia, czyni opanowanie efektu telekinetycznego najcenniejszym darem jaki przyszłe pokolenia mogą otrzymać od uczonych tego stulecia.

Badania nad techniczną wersją efektu telekinetycznego dopiero się rozpoczęły. Jak dotąd, niewiele wiadomo o działaniu tego efektu we wirujących obiektach, a prawie nic w przypadku pulsujących pól magnetycznych. Stąd też w miarę postępu tych badań, przytoczone tu informacje będą stopniowo podlegać dalszym uścisleniom i uogólnieniom.

(3) TABLICA CYKLICZNOŚCI POSTULUJĄCA BUDOWĘ SIŁOWNI TELEKINETYCZNYCH

Aby zilustrować działanie prawa cykliczności dla urządzeń energetycznych, autor opracował odpowiednią tablicę cykliczności i pokazał ją jako tablicę 2. Tablica ta obejmuje tylko te urządzenia energetyczne, których działanie wykorzystuje różne formy ruchu dla wytwarzania energii elektrycznej. Ruch w tych urządzeniach stanowi rodzaj czynnika katalizującego, który przejmuje energię wejściową, transportuje ją poprzez kolejne etapy transformacji, aby w końcu przekazać ją nośnikowi energii wyjściowej. Tablica 2 pomija urządzenia wytwarzające energię elektryczną na statycznych zasadach, np. poprzez wykorzystanie zjawisk chemicznych, świetlnych, promieniotwórczych, itp. Dla progozowania rozwoju takich statycznych urządzeń energetycznych koniecznym jest opracowanie oddzielnych tablic cykliczności.

Pole robocze tablicy 2 ujmuje nazwy wszystkich dotychczas zbudowanych typów urządzeń energetycznych, których działanie wykorzystuje różne formy ruchu. Urządzenia te ustawione zostały w odpowiednie rzędy (wiersze) i kolumny. Umieszczenie jakiegoś urządzenia w danym rzędzie ujawnia zjawiska wykorzystywane w jego zasadzie działania, a także generację (stopień doskonałości) do której się ono zalicza. Natomiast jego umieszczenie w odpowiedniej kolumnie wskazuje na ogólny rodzaj urządzeń do których zostaje ono zakwalifikowane,oraz wyjaśnia techniczną realizację jego zasady działania. Oczka tablicy 2 jakie dotychczas nie posiadają wpisanego urządzenia, ujawniają istniejące luki w naszej twórczości wynalazczej, zaś położenie tych oczek (kolumna i rząd) wskazuje kategorię dotychczas nieodkrytych urządzeń oraz ich zasady działania.

Pozioma linia przerywana z tablicy 2 zaznacza obecny poziom naszej techniki. Oddziela ona urządzenia do których zbudowania nasza cywilizacja już dorosła, od urządzeń których działanie ciągle musi zostać przez nas wypracowane. Urządzenia położone pod tą linią już istnieją, natomiast te zawarte ponad nią będą wykorzystywane dopiero w przyszłości. Warto zwrócić uwagę, że puste oczka istnieją także poniżej przerywanej linii. Oczka te wskazują, że znane są już zjawiska umożliwiające opracowanie odpowiadających im urządzeń energetycznych, jednakże brak zapotrzebowania na takie właśnie urządzenia nie spowodował ich zbudowania i upowszechnienia.

W pogrubionej kolumnie z lewej strony tablicy cykliczności zestawiono informacje na temat zjawisk fizycznych wykorzystywanych przy budowie urządzeń umieszczonych w danym wierszu (rzędzie). Kolumna ta podzielona została dalej na trzy pod-kolumny opisujące: (1) rodzaj nośnika ruchu wykorzystywanego przez dane urządzenie, (2) kolejną generację do której urządzenia z danego wiersza należą (numer tej generacji wyraża stopień doskonałości danych urządzeń), oraz (3) listę zjawisk ruchowych wykorzystywanych w zasadzie działania urządzeń z danego wiersza. Ponieważ wraz z upływem czasu wszystkie trzy powyższe dane osiagają coraz bardziej zaawansowany poziom, kolumna ta równocześnie reprezentuje oś czasu tablicy cykliczności.

Patrząc na zawartość osi czasu w tablicy cykliczności widocznym się staje, że kolejno budowane urządzenia energetyczne wykorzystują do wytwarzania elektryczności aż trzy różne nośniki ruchu. Są to: (1) ruch obiektów stałych, (2) ruch gazów (fluidów), oraz (3) ruch pola magnetycznego. Dla każdego z tych nośników ruchu budowane są trzy generacje urządzeń energetycznych, każda z których wykorzystuje inne zjawisko do wytwarzania elektryczności. I tak pierwsza generacja wykorzystuje tylko ruch (przepływ) jednostajny. W

drugiej generacji elektryczność produkowana jest poprzez wykorzystanie ruchu jednostajnego oraz przyspieszeń lub opóźnień. Natomiast trzecia generacja urządzeń energetycznych wykorzystuje ruch jednostajny, przyspieszenia, oraz energię wewnętrzną (deformację, ciepło, itp.).

U podstawy tablicy cykliczności podane są nazwy urządzeń umieszczonych w danej kolumnie. Nazwy te odzwierciedlają równocześnie techniczną realizację zasady działania użytej w tych urządzeniach, oraz główny produkt ich pracy. Z uwagi na owa zasadę i produkt pracy, wyróżnić się daje kilka zupełnie odmiennych rodzajów urządzeń energetycznych. W niniejszym opracowaniu poszczególne rodzaje tych urządzeń nazywane są (1) silnikami, (2) generatorami elektryczności, (3) agregatami prądotwórczymi, (4) maszynami elektrostatycznymi, oraz (5) ogniwami (bateriami). Ponieważ dla pełnego zrozumienia niniejszej monografii istotnym jest rozróżnienie pomiędzy tymi urządzeniami, poniżej przytoczone zostały ich uproszczone definicje.

1. Silniki są to urządzenia wytwarzające ruch względny jednych swoich części względem innych swoich części. Konsumują one jakąś formę energii, dostarczaną im zwykle we formie paliwa lub prądu elektrycznego, aby produkować energię mechaniczną (ruch). Energia ta odprowadzana jest na zewnątrz i dostarczana odbiorcy. Z kolei owa energia mechaniczna może zostać przetworzona na energię elektryczną, jeśli dany silnik sprzęgnięty zostanie z jakimś generatorem elektryczności. Przykładem silnika może być silnik spalinowy używany w samochodzie, jaki po sprzęgnięciu z prądnicą samochodową powoduje wytwarzanie prądu.

2. Generatory (generatory elektryczności) są to urządzenia wytwarzające ruch naładowanych elektrycznie cząsteczek wzdłuż wbudowanych w nie obwodów przewodzących. Ruch tych cząsteczek z kolei formuje przepływ prądu, który odprowadzany jest na zewnątrz i dostarczany użytkownikowi jako energia elektryczna. Generatory konsumują energię mechaniczną (najczęściej wytwarzaną przez jakiś rodzaj silnika) i produkują prąd elektryczny. Przykładem generatora może być prądnica samochodowa.

3. Agregaty prądotwórcze są to urządzenia które łączą w sobie efekty pracy silnika i generatora (lub silnika i maszyny elektrostatycznej). Agregaty te zwykle konsumują paliwo i produkują prąd elektryczny. Prymitywny rodzaj agregatu uzyskuje się poprzez mechaniczne sprzężenie razem silnika jaki reprezentuje daną generację urządzeń, z generatorem jaki należy do zupełnie innej generacji urządzeń energetycznych. Przykładem takich prymitywnych agregatów może być przenośna elektrownia polowa. Bardziej wyrafinowany rodzaj agregatu łączy w pojedyńczym urządzeniu działanie silnika i generatora tej samej generacji. Przykładem takiego wyrafinowanego agregatu jest tzw. generator MHD (magneto-hydro-dynamiczny).

4. Maszyny elektrostatyczne są to urządzenia powodujące przemieszczanie się ładunków elektrycznych poprzez materiał izolacyjny lub poł-przewodnikowy oddzielający od siebie dwa przewodzące elementy (elektrody). Z kolei przemieszczanie się tych ładunków powoduje ładowanie elektrod statyczną elektrycznością. Złączenie obu elektrod prowadzi do przepływu pomiędzy nimi prądu elektrycznego (iskry). Prąd ten przez odbiorcę wykorzystywany jest dla celów użytkowych. Przykładami maszyn elektrostatycznych może być maszyna Wimshurst'a lub urządzenie Van de Graaffa.

5. Ogniwa, baterie i akumulatory są to urządzenia działające podobnie do maszyn elektrostatycznych. Jednakże materiał półprzewodnikowy umieszczany w nich pomiędzy obiema elektrodami nie zawiera ruchomych części mechanicznych (takie ruchome części mogą wszakże znajdować się po zewnętrznej stronie elektrod). Ogniwo jest najmniejszą wersją tego urządzenia, zaś bateria składa się z kilku pojedyńczych ogniw. Przykładem ogniwa i baterii może być ogniwo piezoelektryczne często wykorzystywane w zapalniczkach oraz bateria termoelektryczna.

Aby ułatwić odwoływanie się do wszystkich rodzajów urządzeń energetycznych należących do tej samej generacji, w niniejszym opracowaniu będą one określane wspólnym mianem "siłowni". Odwołanie się do siłowni magnetycznych (pierwszej generacji)

obejmuje więc wszelkie urządzenia energetyczne wykorzystujące do wytwarzania elektryczności wyłącznie jednostajny ruch pola magnetycznego. Natomiast odwoływanie się do siłowni telekinetycznych obejmuje zbiór wszelkich urządzeń wykorzystujących w tym samym celu ruch i przyspieszenia pola magnetycznego.

Analiza tablicy 2 prowadzi do wielu interesujących wniosków. Po pierwsze ukazuje ona, że budowa urządzeń energetycznych wykorzystujących pole magnetyczne dopiero się rozpoczęła, i że wkrótce już druga generacja takich urządzeń musi wejść do użytkowania. Generację tą będą stanowiły siłownie telekinetyczne. Po drugie tablica ta postuluje, że zasada działania owych urządzeń magnetycznych drugiej generacji będzie oparta na wykorzystaniu ruchu i przyspieszeń pola magnetycznego.

(4) PRZEGLĄD NAJWAŻNIEJSZYCH Z DOTYCHCZAS ZBUDOWANYCH SIŁOWNI TELEKINETYCZNYCH

Do dziś kilka siłowni telekinetycznych zostało już skompletowanych przez dedykowanych wynalazców, których empiryczne doświadczenia wypracowały szczegóły ich konstrukcji. Jednakże jak dotychczas nie istniała teoria naukowa jaka wyjaśniałaby działanie tych niezwykłych urządzeń. To utrudniało zrozumienie ich działania, hamowało ich udoskonalanie, oraz praktycznie uniemożliwiało ich uznanie przez instytucjonalną naukę. Dopiero sformułowanie konceptu dipolarnej grawitacji przez autora, oraz wyjaśnienie działania efektu telekinetycznego, dostarczyło takiej teorii. Jej istnienie umożliwia obecne zrozumienie działania siłowni telekinetycznych, oraz formułuje fundamenty naukowe dla systematycznego udoskonalania tych urządzeń.

Podczas analizy kolejnych urządzeń telekinetycznych warto zauważyć, że chociaż urządzenia te są opracowywane dla produkcji energii elektrycznej, budowa i zasady działania większości z nich są typowe dla urządzeń mechanicznych, nie zaś elektrycznych. Taka pozorna sprzeczność wynika z faktu, że na obecnym poziomie naszej wiedzy wyzwalanie efektu telekinetycznego wymaga ruchu i dynamicznego odziaływania pomiędzy podzespołami złożonego mechanizmu - t.j. zjawisk tradycyjnie studiowanych przez inżynierię mechaniczną.

4.1. Silnik Johnsona

Za historycznie pierwszą działającą siłownię telekinetyczną zbudowaną na ziemi uznawany jest silnik zawierający wyłącznie magnesy stałe i stąd po angielsku nazywany "permanent magnet motor" (PMM). Silnik ten wynaleziony został przez Howard'a Johnson'a (P.O. Box 199, Blacksburg, Virginia 24060, USA). Budowa i działanie tego silnika opublikowane były w artykule **[D1]** Jorma Hyypia, "Amazing Magnet-Powered Motor", Science & Mechanics, Spring 1980, strony 45-48 i 114-117.. Jest on też objęty patentem USA nr 4,151,431. Zgodnie z doniesieniami, sprawność całkowita silnika Johnson'a nieznacznie przekracza 100%. Raz rozpędzony, silnik ten utrzymuje swoje obroty aż do mechanicznego zużycia części lub do sztucznego wyhamowania. Jednakże nadwyżka jego sprawności jest jeszcze zbyt mała aby dostarczył on użytecznej mocy. Stąd też prototyp tego silnika jedynie udowadnia realność budowy urządzeń telekinetycznych zdolnych do samopodtrzymywania swego ruchu, natomiast produkowana przez niego energia mechaniczna nie nadaje się do praktycznego wykorzystania.

Ogólna budowa silnika Johnsona pokazana została w części (a) rysunku 4. Oryginalna konstrukcja tego silnika zawiera tylko dwa podzespoły, na rysunku 4 (a) oznaczone symbolami (1) i (3). (Wprowadzenie trzeciego podzespołu oznaczonego jako (2) zaproponowane zostało przez autora niniejszego opracowania w celu zwiększenia sprawności tego silnika.) Nieruchomy stojan (3) silnika Johnsona zawiera serię małych magnesów umieszczonych w równomiernych odstępach od siebie. Ponad stojanem (3) przesuwają się w kierunku "V" magnesy aktywatora efektu telekinetycznego (1). Kształt magnesów (1) posiada istotne znaczenie, t.j. musi on być banano-podobny. Ważne są też wzajemne proporcje wymiarowe pomiędzy oboma grupami magnesów (1) i (3).

Działanie silnika Johnsona, objaśnione poprzez pokazanie trzech kolejnych faz wyzwalania jego efektu telekinetycznego, także zostało zilustrowane na rysunku 4. Części (a), (b) i (c) tego rysunku pokazują trzy kolejne położenia aktywatora (1) względem stojana (3). Pogrubiona linia zamknięta przebiegająca poprzez magnesy (1) i (3) ukazuje drogę obwodów magnetycznych (linii sił pola magnetycznego) wiążących oba te zespoły. Cykl działania tego silnika rozpoczęty jest przyjęciem przez obwody magnetyczne położenia równowagi pokazanego w części (a). Jednakże bezwładny ruch aktywatora w kierunku "V" powoduje że obwody te muszą dokonać przeskoku do położenia pokazanego w części (b) tego rysunku. Podczas tego przeskoku linie sił pola magnetycznego doznają przyspieszenia, jakie wyzwala wypór telekinetyczny "P". Mała cząstka tego wyporu oddziaływuje także na końcówki magnesu (1) dostarczając mu impulsu podtrzymującego jego dalszy ruch "V". Banano-podobny kształt magnesów (1) ma właśnie na celu przechwytywanie przez nie części wyporu telekinetycznego wyzwalanego ich ruchem. Przeskok i przyspieszanie linii sił rozciąga się także na trzecią fazę (c). Kontynuacja ruchu aktywatora (1) w kierunku "V" powoduje finalny powrót linii sił pola magnetycznego do położenia równowagi, już pokazanego w części (a). Cały cykl działania zaczyna więc powtarzać się od początku.

Analizując działanie silnika Johnsona staje się oczywistym, że najwyższa wartość P' wyporu telekinetycznego wyzwalana jest tuż przy magnesach stojana (3), gdzie przyspieszenia obwodów magnetycznych są najwyższe. Stąd nasuwa się wniosek, że wydajne silniki telekinetyczne muszą posiadać conajmniej trzy wzajemnie poruszające się zespoły, t.j. stator (3), aktywator efektu telekinetycznego (1), oraz wirnik (2). W takim trzy-zespołowym silniku, wzajemne oddziaływania magnetyczne pomiędzy statorem i aktywatorem służą jedynie wyzwoleniu efektu telekinetycznego. Natomist wypór P' tego efektu jest przechwytywany przez wirnik, który następnie część uzyskanego w ten sposób pędu skierowywuje z powrotem na aktywator w celu podtrzymania jego ruchu.

Powyższe ujawnia dlaczego podstawowym niedomaganiem silnika Johnsona jest jego niska efektywność. Wynika ona z użycia tylko dwóch ruchomych części, zamiast trzech. Jego aktywator (1), który normalnie powinien jedynie wywoływać efekt telekinetyczny, w silniku Johnson'a stara się ten efekt także odbierać. Oczywiście z uwagi na swoje położenie, aktywator ten odbiera zaledwie niewielki fragment wyzwolonego przez siebie efektu. Ponadto, część efektu powstała podczas przyspieszania pola zostaje w nim później skasowana podczas opóźniania tego pola. Powyższe niedomaganie może zostać prosto usunięte poprzez dodatkowe wprowadzenie łopatkowego wirnika (2), umieszczonego pomiędzy stojanem (3) i aktywatorem (1) - tak jak to zaznaczono przerywaną linią na rysunku 4. Wirnik ten wirowałby conajmniej dwa razy szybciej od aktywatora (1), oraz związany byłby z nim machanicznie za pomocą przekładni. W czasie działania, jego łopatki zawsze znajdowałyby się w miejscu wystąpienia najsilniejszego efektu telekinetycznego, a także odsuwałyby się od tego obszaru przy pojawianiu się odwrotnie skierowanej składowej tego efektu. Przejmowanie efektu telekinetycznego przez wirnik uprościłoby także konstrukcję samego silnika. Bowiem wtedy aktywator (1) nie wymagałby specjalnego banano-podobnego kształtu. Warto tu też dodać, że z kolei szybkie obroty wirnika (2) mogłyby zostać wykorzystane do generowania w nim elektryczności w sposób podobny jak w N-Machine. Odpowiednie więc zaprojektowanie takiego wirnika, przekształciłoby silnik telekinetyczny w agregat telekinetyczny.

Omawiając silnik Johnsona warto też dodać, że jego wynalazca nie był świadom istnienia efektu telekinetycznego. Stąd działanie swego silnika wyjaśnia on w inny sposób. Zgodnie z jego wyjaśnieniem, powodem nieprzerwanego ruchu magnesu (1) jest brak równowagi pomiędzy obu przeciwstawnymi kierunkami przyciągania i odpychania tego magnesu przez stator (3). Owo wyjaśnienie nie podaje jednak dlaczego konieczny jest wstępny rozruch tego silnika (przy jego ruchu wywoływanym takim brakiem balansu, powinien on uruchamiać się sam). Ponadto takie zdefiniowanie działania eliminuje

zasadność wprowadzenia trzeciej ruchomej części, nie dostarczając w ten sposób żadnych teoretycznych przesłanek co do sposobu podniesienia efektywnosci tego urządzenia.

4.2. N-Machine

Pierwszym prototypem jaki dostarczył naukowego potwierdzenia realności siłowni telekinetycznych jest generator nazywany "N-Machine". Zdjęcie prototypu tego generatora pokazane jest na rysunku 5. N-Machine stanowi najpełniej poznaną i najszerzej przebadaną siłownię telekinetyczną, której efekty działania oraz wszelkie szczegóły techniczne są udostępniane zainteresowanym osobom bez czynienia z nich jakiejkolwiek tajemnicy. Twórcą tego generatora jest Bruce DePalma, wiodący badacz o światowej sławie, uznawany powszechnie za ojca naukowego podejścia do pozyskiwania energii otoczenia. Obecne prace rozwojowe nad N-Machine są prowadzone przez DePalma Energy Corporation (1187 Coast Village Road #1-163, Santa Barbara, CA 93108, USA) w kooperacji z Indian Nuclear Power Board, Karwar, Indie. Szczegółowy opis tego generatora zawarty jest w kilku raportach rozpowszechnianych przez opracowywującą go korporację. Na życzenie, zainteresowane osoby mogą też nabyć video taśmy demonstrujące jej działanie, lub dokonać oględzin w laboratorium korporacji. Ostatnio wykonany prototyp tej maszyny ma długość około 1 m i średnicę około 0.4 m. Waży on około 400 kilogramów. Jego wydatek osiąga 2480 Wat (t.j. 800 A x 3.1 V), przy prędkości obrotowej około 2600 obr/min.

Schemat konstrukcyjny N-Machine pokazany został na rysuku 6. Najważniejszą częścią tego generatora jest jednolity, mosiężny wirnik (2) w kształcie dysku, osadzony na ułożyskowanej osi przewodzącej (1) i zawierający wmontowane w niego segmenty magnesu stałego (3). W najnowszym prototypie użyty jest pierścieniowaty magnes NdFeB o grubości 212 mm i o średnicy 330 mm, który wytwarza pole około 6750 gausów. Energia elektryczna wytwarzana we wirniku odbierana jest przez szczotki (4) i (5) które podają ją do kolektora wyjściowego (9). Na końcu osi (1) osadzona jest przekładnia pasowa (6) jaka podaje na generator wymagany ruch obrotowy "n" wytwarzany przez silnik napędzający (7). Prąd zasilający dostarczany jest do silnika (7) poprzez kolektor wejściowy (8).

Działanie N-Machine oparte jest na starym odkryciu empirycznym, dokonanym jeszcze w 1831 roku przez Michael'a Faraday'a. Odkrycie to stwierdza, że wirowanie przewodzącego dysku magnetycznego wytwarza siłę elektromotoryczną pomiędzy jego obwodem i środkiem. Jednakże pochodzenie tej siły mogło zostać zadowalająco wyjaśnione dopiero po odkryciu efektu telekinetycznego. Stąd poniżej przytoczone omówienie działania N-Machine wykorzystuje obecną znajomość tego efektu.

W generatorze DePalmy, silnik zasilający (7) wytwarza prędkość obrotową "n", podając ją za pośrednictwem przekładni pasowej (6) i ułożyskowanej osi (1) na wirnik (2) ze zamontowanymi wewnątrz segmantami magnesu stałego (3). Szybkie obroty mosiężnego wirnika (2) wytwarzają przyspieszenie dośrodkowe działające na linie sił pola magnesu (3). Przyspieszenie to wyzwala efekt telekinetyczny, którego napór P zaczyna oddziaływać na swobodne elektrony zawarte w mosiężnym wirniku. W konsekwencji napór ten wymusza przemieszczanie się elektronów i wytwarzanie pomiędzy szczotkami (4) i (5) różnicy potencjałów około 1.216 V na każde n=1000 obr/min generatora. Szczotki (4) i (5) podłączone są do zewnętrznego odbiornika elektryczności poprzez kolektor wyjściowy (9).

Ciekawym odkryciem DePalmy było stwierdzenie istnienia krytycznego nasycenia wirnika polem magnetycznym. Jego eksperymenty dowiodły, że jedynie w początkowej fazie magnetyzowania wirnika produkowany wydatek elektryczny (amperaż) zwiększa się proporcjonalnie do wzrostu natężenia pola magnetycznego panującego w tym wirniku. Jednakże po uzyskaniu określonego poziomu "nasycenia", najprawdopodobniej zależnego od ilości wolnych elektronów zawartych w danej objętości metalu wirnika, dalsze zwiększanie natężenia pola magnetyczngo nie powoduje już wzrostu wydatku

elektrycznego generatora. Ów krytyczny poziom nasycenia wirnika polem z łatwością daje się osiągnąć poprzez wykorzystywanie magnesów stałych.

Na obecnym stadium rozwoju N-Machine ciągle jednak istnieją przeszkody w jej przemysłowym wykorzystaniu. Przeszkody te spowodowane są technicznymi problemami związanymi z efektywnym wykorzystaniem części wydatku tego generatora do samozaspokajania jego własnej konsumpcji energii, t.j. zasilania w prąd silnika dostarczającego ruch. Rozwiązanie tych problemów wymaga dalszych prac rozwojowych i badań. Najważniejszym z tych problemów jest, że efekt telekinetyczny zdolny jest wytworzyć zaledwie do około 1.216 V napięcia na każde 1000 obr/min wirnika. Cała więc moc N-Machine wyraża się w jej Amperach, nie zaś we Voltach. Z drugiej zaś strony, istniejące obecnie konstrukcje wysokosprawnych silników prądu stałego wymagają zasilania o napięciu conajmniej 24 V. Takie więc napięcie powinno być docelowo uzyskiwane na wirniku omawianego generatora, aby był on zdolny do samozasilania swojego silnika napędowego.

Zespół DePalma starał się rozwiązać powyższy problem techniczny poprzez umieszczanie wielu wirników na wspólnej osi i następne ich szeregowe sprzęganie. Po zbudowaniu jednak prototypu z dwoma wirnikami na wspólnej osi okazało się że pole magnetyczne z danego wirnika poważnie zakłóca wydajność elektryczną wirnika sąsiedniego. Jednocześnie dodatkowy prąd z wirnika sąsiedniego przepływający przez dany wirnik wyzwala różnorodne efekty elektromagnetyczne pierwszej generacji, jakie zwiekszają opór (tarcie) generatora i niweczą w ten sposób rezultaty działania efektu telekinetycznego. Droga do usunięcia problemu niskiego napięcia musi więc wieść poprzez - najpierw dokładne rozpracowanie samego efektu telekinetycznego i dopiero po tym następującą praktyczną implementację reguł obowiązujących przy jego wyzwalaniu. Trudność polega bowiem na takim wyzwalaniu tego efektu, aby nie towarzyszyło mu jednoczesne wyzwalanie efektów pierwszej generacji, na których oparte jest działanie obecnie eksploatowanych maszyn elektrycznych. W tym względzie pewne nadzieje na przyszłość zdaje się budzić możliwość segmentowania wirnika N-Machine na kilkadziesiąt szeregowo połączonych części, których kształt odpowiadałby kierunkowi działania wyporu telekinetycznego, zaś przepustowość - wydajności efektu telekinetycznego wyzwalanego w nich. Zespół DePalma już próbował zrealizować takie rozwiązanie, jednakże trudności w precyzyjnym ustaleniu kierunku działania i wydajności efektu telekinetycznego uniemożliwiły dobór właściwego kształtu i wielkości poszczególnych segmentów.

Oczywiście istnieje także inna możliwość zastępczego rozwiązania problemu napięcia, bez uciekania się do długotrwałych badań nad kierunkiem działania i wydajnością efektu telekinetycznego. W tym celu wystarczy tak przekonstruować N-Machine aby wytwarzała ona prąd zmienny zamiast prądu stałego, a następnie dostosować jej wydatek do parametrów użytego silnika za pośrednictwem zwykłego transformatora. Aby jednak takie rozwiązanie stało się energetycznie opłacalnym, całkowity wydatek tej maszyny powinien przekroczyć 150%.

Zaraz po zbudowaniu jednego z pierwszych prototypów N-Machine, komisja ekspertów kilkakrotnie dokonywała precyzyjnych pomiarów sprawności całego zestawu DePalmy, obejmującego generator telekinetyczny oraz zasilający go silnik elektryczny. Dla tych pierwszych, stąd też i najbardziej prymitywnych prototypów, najmniej korzystny z takich pomiarów wykazał sprawność całkowitą zestawu przekraczającą 104.5% - patrz opracowanie **[D2]** "Report on the Initial Testing Phase of N-1 Electrical Power Generator", DePalma Energy Corporation Report #1, 6 January 1988, str. 6). Zachęcające rezultaty otrzymane przez DePalmę skłoniły także innych badaczy do powtórzenia jego eksperymentu. Z trzech badaczy (Trombly, Tewari, Kincheloe – patrz w/w opracowanie [D2].) którzy udostępnili dane porównawcze uzyskane podczas własnych eksperymentów w tym zakresie, wszyscy potwierdzili uzyskanie sprawności całkowitej tego samego rzędu. Całkiem niedawno, po zbudowaniu doskonalszego prototypu, w liście prywatnym do autora DePalma donosi o wydatnym podwyższeniu uzyskiwanej sprawności całkowitej.

4.3. Telekinetyczne agregaty prądotwórcze

Jedną z przyczyn ciągle jeszcze niskiej efektywności poprzednio omówionych siłowni telekinetycznych jest, że same należąc do urządzeń magnetycznych drugiej generacji, zmuszone są one współpracować z prymitywniejszymi od siebie urządzeniami pierwszej generacji. Tak więc silnik Johnson'a, aby wytworzyć prąd elektryczny, musi zostać sprzężony ze zwykłym generatorem elektryczności, natomiast generator DePalmy wymaga obecności konwencjonalnego silnika elektrycznego dostarczającego mu ruch. Powyższe nasuwa oczywisty wniosek, że bardziej wydajne byłoby sprzęgnięcie razem dwóch urządzeń drugiej generacji. W takim przypadku ponad 100% efektywność generatora telekinetycznego dodałaby się do zbliżonej efektywności silnika telekinetycznego. Jeszcze lepsze efekty możnaby uzyskać, gdyby działanie obu tych urządzeń zrealizować we formie jednego urządzenia, w którym złożenie kilku efektów telekinetycznych wyzwalałoby jednocześnie: (1) ruch wymagany do jego działania i (2) elektryczność stanowiącą jego produkt. Urządzenie którego zasada działania umożliwia wypełnianie obu tych funkcji równocześnie, w niniejszej monografii nazywane jest telekinetycznym agregatem prądotwórczym. W agregacie takim straty tarcia zostaja zredukowane do połowy strat występujacych w poprzednio omówionych zestawach silnik-generator. Stąd także jego efektywność musi wzrosnąć prawie dwukrotnie.

Nad rozwojem agregatów telekinetycznych pracuje obecnie spora liczba wynalazców. W latach 1970-tych znaczny rozgłos nadany został agregatowi budowanemu przez anglika o nazwisku John R.R. SEARL (17 Stephen's Close, Mortimer, Berkshire, RG7-3TX, England). Jednakże mimo usilnych poszukiwań autor nie zdołał odnaleźć ani jednej osoby która osobiście widziałaby pracujące urządzenie tego wynalazcy. Inaczej sprawa przedstawia się z agregatem telekinetycznym zwanym "Ifluenzmaschine" zbudowanym w Szwajcarii. Autor zdołał odszukać i sprawdzić około 10 osób które osobiście widziały ten agregat w działaniu. Dlatego też zasada działania agregatu telekinetycznego omówiona tutaj zostanie właśnie na przykładzie owej INFLUENZMASCHINE.

4.3.1. Telekinetyczna "Influenzmaschine"

Nazwa "Influenzmaschine" powstała przez złożenie dwóch niemieckich słów "Influenz" and "maschine", które oznaczają "indukcja elektrostatyczna" oraz "maszyna". Oryginalnie nawa ta wywodzi się jednak od angielskiej "influence machine" nazywanej tak przez pierwszych brytyjskich wynalazców maszyn elektrostatycznych. Termin "influence" (t.j. "wplyw") używany był przez nich do opisu zjawiska indukcji elektrostatycznej wykorzystywanej w zasadzie działania tych maszyn, a stanowiącej przeciwieństwo dla zjawiska tarcia także eksploatowanego w kilku innych rodzajach maszyn elektrostatycznych (np. w elektrophorusie Volty czy w maszynie Van de Graaffa). Zbudowanie telekinetycznej Influenzmaschine nie jest dziełem pojedyńczej osoby, a wypadkową wytężonych przemyśleń i prac badawczych wielu indywidualnych wynalazców. Za protoplastę współczesnej konstrukcji tych maszyn można uważać urządzenie opatentowane w 1860 roku przez brytyjskiego wynalazcę C.F. Varley (Bryt. Spec. Pat. No 206 z 1860 roku). Jednakże pierwszą konstrukcyjnie udaną Influenzmaschine była maszyna elektrostatyczna zbudowana przez A.J.I. Töpler'a w 1865 roku. Posiadała ona pojedyńcza wirującą tarczę współpracującą z parą nieruchomych elektrod, indukując w ten sposób ładunki elektrostatyczne w zamian za pracę obracania tarczą. Równolegle z Töpler'em, w okresie od 1864 do 1880 roku szereg bardzo podobnych maszyn skonstruował też W.T.B. Holtz. W 1880 roku wytwórca przyrządów z Berlina o nazwisku Robert Voss połączył razem zasady

Töpler'a i Holtza, uzyskując bardzo efektywną maszynę elektrostatyczną o pojedyńczej wirującej tarczy. Nawiasem mówiąc, urządzenie we współczesnych podręcznikach opisywane pod nazwą maszyny Töpler'a w rzeczywistości stanowi maszynę Voss'a. Wszystkie powyżej opisane urządzenia zostały jednak usunięte w cień przez wynalazek anglika o nazwisku James Wimshurst. Około 1878 roku usprawnił on efektywność procesu indukcji elektrostatycznej przez dodanie do swej maszyny drugiej tarczy wirującej przeciwbieżnie. W końcowych latach XIX wieku maszyny Wimshurst'a często pełniły rolę obecnych generatorów elektryczności, znajdując szerokie zastosowanie we wielu dziedzinach życia, np. jako zasilacze lamp roentgenowskich. W prawie niezmienionej postaci są one też budowane do dzisiaj w celach dydaktycznych. Jeden z obecnych ich modeli pokazany jest na rysunku 9. Jednakże w miarę upowszechniania się generatorów elektryczności nadszedł zmierzch tych maszyn jaki trwał aż do drugiej połowy obecnego wieku. Niemniej, jak to czytelnicy zapewne zauważą z niniejszego opracowania, obecnie nadchodzi okres drugiej świetności tych maszyn. Okres ten został zapoczątkowany około 1960 roku, kiedy to austriacki wynalazca o nazwisku Adalbert Bela Brosan usprawnił dalej Influenzmaschine, rozszerzajac jej działanie o zasadę silnika elektrostatycznego oraz efekt telekinetyczny. W ten sposób skonstruował on pierwszy znany agregat telekinetyczny. Niezależnie od owego austriaka, na pomysł zbudowania dokładnie takiego samego urządzenia wpadł również szwajcarski zegarmistrz o nazwisku Paul Baumann. Około 1978 roku zbudował on dwa niewielkie jednotarczowe agregaty jakie nazwał TESTATIKA. Obecnie znajdują się one w posiadaniu grupy religijnej METHERNITHA (adres: CH-3517 Linden bei Bern, Switzerland). Jednakże światowego rozgłosu uzyskał jego późniejszy, dwutarczowy model agregatu telekinetycznego, zbudowany około 1983 roku i nazwany THESTA-DISTATICA - patrz zdjęcie na rysunku 7.

Jednym z najbardziej zdumiewających faktów o Thesta-Distatica jest że światowy rozgłos tego agregatu zrodził się prawie wyłącznie z ustnych przekazów osób które osobiście oglądały go w działaniu. Istnieją wprawdzie skąpe jego opisy, takie jak przykładowo wzmianka opublikowana w zachodnio-niemieckim czasopiśmie Raum & Zeit (nr 34, Juni/Juli 1988, strona 94) zawierająca około 165 słów plus pojedyńcze zdjęcie, jednakże opisy te pozbawione są jakichkolwiek szczegółów konstrukcyjnych. Z reguły ograniczają się one do omówienia zewnętrznej formy, wymiarów i wydatku agregatu, pomijając milczeniem jego układy funkcjonalne i zasadę ich działania. Brak źródeł pisanych o Thesta-Distatica zafascynował na tyle autora niniejszej monografii, że dokonał on badań aby ustalić przyczyny tego stanu rzeczy. Wyniki tych badań sugerują że istnieje cały kompleks powodów dla braku pisanych informacji o Thesta-Distatica. Najważniejsze z nich to: (1) większość osób które mogłyby coś napisać o tym agregacie, włączając w to jego wynalazcę i budowniczego Paula Baumanna, nie bardzo potrafi wyjaśnić teoretyczną zasadę na jakiej urządzenie owo działa, (2) istnienie działającej Thesta-Distatica jest dowodem na błędność niektórych stwierdzeń współczesnej nauki - np. trzeciej zasady termodynamiki, stąd wielu naukowców świadomie utrudnia upowszechnianie informacji o tej maszynie (dla przykładu na początku 1990 roku autor napisał krótki artykuł o tej maszynie dla polskiego czasopisma naukowo-technicznego "Mechanik"; pomimo uzyskania przychylnej recenzji artykuł ten ciągle nie był opublikowany gdy autor przygotowywał wydanie niniejszej monografii - t.j w ponad dwa lata później), (3) wypuszczenie na rynek tego agregatu godziłoby w żywotne interesy wielu potężnych instytucji i państw, takich jak przykładowo producentów energii i surowców naturalnych, samochodów, itp., (4) agregat ten posiada prawie nieograniczone możliwości zyskotwórcze, stąd większość jego szczegółów konstrukcyjnych utrzymywana jest w tajemnicy, (5) obecni dysponenci tego agregatu, t.j. grupa religijna Methernitha, uważają że jego natychmiastowe upowszechnienie zagroziłoby całkowitym zrujnowaniem naszej cywilizacji (patrz podrozdzial 5.3. niniejszej monografii).

Brak pisanych informacji o telekinetycznej Influenzmaschine spowodował, że gdy autor zechciał szczegółowo omówić ten agregat w pierwszym wydaniu niniejszej monografii

(patrz [6]), mógł to uczynić dopiero po ponownym wynalezieniu przez siebie jego zasady działania i budowy. Dopiero gdy owe pierwsze opisy autora zostały już opublikowane, uzyskał on możliwość osobistej rozmowy z wynalazcą tej maszyny oraz z osobami które na własne oczy oglądały jej działanie (najprawdopodobniej właśnie opublikowanie tych opisów zagwarantowało autorowi dostęp do owych osób, jednocześnie uniemożliwiając oglądnięcie tej maszyny na własne oczy). Rozmowy te potwierdziły, że wersja Influenzmaschine wynaleziona teoretycznie przez autora jest całkowicie zgodna z już zbudowanym oryginałem. Poniżej przytoczone opisy zasady działania INFLUENZMASCHINE nie pochodzą więc od samych twórców tego agregatu, a zostały one wypracowane przez autora niniejszego opracowania dla wersji tego agregatu niezależnie wynalezionej przez niego i jedynie zweryfikowanej na oryginalnej Thesta-Distatica.

Przed omówieniem zasady działania INFLUENZMASCHINE koniecznym jest opisanie jej głównych elementów składowych (porównaj rysunki 7 i 8). Najważniejszymi jej podzespołami są dwie tarcze (d') i (d") wykonane z dobrego izolatora (np. szkła), obie o tej samej średnicy zewnętrznej, ustawione równolegle do siebie w możliwie najmniejszej odległości, ułozyskowane na tej samej osi i obracające się w przeciwstawnych kierunkach. Na zewnętrznych powierzchniach tych tarcz przyklejonych jest wielokrotność sześciu (np. 48) perforowanych elektrod przewodzących wykonanych z jakiegoś obojętnego magnetycznie i odpornego na ozon materiału (np. srebra, złota, itp.) i rozbiegających się radialnie od środka tarcz. Każdy listek tych elektrod posiada perforacje jakie nadają mu wygląd niewielkiej "drabinki". Poza obwodem obu dużych tarcz przymocowane jest małe wrzecionko telekinetyczne. Wrzecionko to utrzymuje i obraca niewielką tarczę (d). Tarcza ta posiada przymocowane magnesy (m), wykorzystywane do wyzwalania efektu telekinetycznego. Liczba tych magnesów, oraz obroty wrzecionka telekinetycznego są tak dobrane, że każda elektroda obu tarcz przechodząca w pobliżu wrzecionka telekinetycznego poddana zostaje działaniu któregoś z jego magnesów. Linie sił pola magnetycznego tych magnesów przebiegają poprzez duże tarcze (d') w obrębie ich elektrod przewodzących. Dwie potężne butelki leydeńskie (L-) i (L+), jakich zewnętrzne folie zostały zwarte ze sobą, posiadają wewnętrzne folie podłączone do grzebieni (C-) i (C+) zbierających ładunki elektrostatyczne z elektrod obu tarcz. Odbiorca pobiera wydatek omawianej maszyny z przewodów dołączonych do wewnętrznych folii obu tych butelek. W dwóch miejscach leżących po przeciwstawnych stronach, elektrody każdej z tarcz (d') lub (d") dotykane są szczotkami dołączonymi do nieruchomego przewodnika mostkującego (i). W skład INFLUENZMASCHINE wchodzi też mała przekładnia pasowa (z jednym paskiem) jaka zapewnia przeciwbieżny ruch obrotowy obu dużych tarcz, t.j. (d') i (d") i jednocześnie napędza wrzecionko telekinetyczne trzymające małą tarczę (d) z umocowanymi do niej magnesami (m).

Działanie agregatu telekinetycznego INFLUENZMASCHINE zilustrowano na rysunku 8. Agregat ten łączy w pojedyńczym urządzeniu działanie aż trzech oddzielnych mechanizmów funkcjonalnych, t.j.: (1) maszyny elektrostatycznej powielającej ładunki elektrostatyczne, (2) silnika elektrostatycznego podtrzymującego nieprzerwany ruch obrotowy obu tarcz, oraz (3) generatora telekinetycznego produkującego ładunki elektrostatyczne jakie kompensują straty energii na tarcie zachodzące w ruchomych częściach urządzenia. Poniżej opisano każdy z tych mechanizmów.

1. Funkcjonowanie jako maszyna elektrostatyczna powielająca ładunki elektryczne. Ponieważ funkcjonowanie to jest dosyć skomplikowane, w celu jego pełniejszego zrozumienia rekomendowane jest dodatkowe zapoznanie się ze zasadą działania maszyny elektrostatycznej Wimshurst'a (patrz rysunek 9), której modele wykorzystywane są do wywoływania wyładowań elektrostatycznych w laboratoriach niemalże każdej szkoły średniej. Działanie mechanizmu maszyny elektrostatycznej sprowadza się do wywołania indukcji elektrostatycznej na przedniej i tylnej tarczy (patrz części (a, b) rysunku 8). W obu tych tarczach indukowanie ładunków elektrostatycznych następuje w dokładnie taki sam sposób, stąd poniżej zostanie ono opisane jedynie dla tarczy przedniej. Proszę zwrócić

uwagę że dla zwiększenia informatywności rysunku 8, tylna tarcza została na nim zilustrowana jako posiadająca większą średnicę (d") od średnicy (d') tarczy przedniej, chociaż w rzeczywistości średnice ich obu są dokładnie takie same.

Dla objaśnienia indukcji elektrostatycznej przedniej tarczy - patrz część (a) rysunku 8 - załóżmy że wewnętrzne folie dwóch butelek leydeńskich oznaczonych (L-) i (L+) są odpowiednio naładowane wstępnymi ładunkami elektrostatycznymi (-) i (+). adunki te pojawiają się więc także na prostokątnych głowicach indukujących (H-) i (H+) połączonych z tymi foliami. Głowice te zawieszone są w bliskiej odległości ponad elektrodami numer (1') i (5') wirującej tarczy (d'), nie dotykając ich wszakże. Obecność ładunków na głowicach indukujących (H-) i (H+) wywołuje ich odpychające i przyciągające oddziaływania z ładunkami elektrod (1') i (5'). W rezultacie, przeciwstawne ładunki elektrostatyczne obecne w znajdujących się pod nimi metalowymi elektrodami rozpłyną się w przeciwne końce tych elektrod. Gdy więc elektrody (1') i (5') zwarte zostaną ze sobą za pomocą nieruchomego przewodu mostkującego (i'), na elektrodzie (1') pozostaną wyłącznie ładunki dodatnie (+), natomiast na elektrodzie (5') pozostaną wyłącznie ładunki ujemne (-). Ponieważ tarcza (d') znajduje się w stanie ciągłego ruchu obrotowego w kierunku (n'), po naładowaniu w taki sposób elektrod (1') i (5'), następne pary elektrod ładowane będą w identyczny sposób. Głowica (H-) wspomagana przewodem mostkującym (i') ładuje więc dodatnio (+) każdą przebiegającą pod nią elektrodę tarczy (d'), poprzez wypieranie z niej ładunków ujemnych. Natomiast głowica (H+) w podobny sposób ładuje ujemnie (-) każdą przemieszczającą się pod nią elektrodę tarczy (d'). Gdy obrót tarczy (d') spowoduje dotarcie pierwszej pary tak naładowanych elektrod do grzebieni zbierających (C-) i (C+), ładunek zgromadzony na owych elektrodach zostanie zebrany przez te grzebienie i spłynie do butelek leydeńskich.

adunki indukowane na przedniej i tylnej tarczy następnie nawzajem się powielają. Jeśli bowiem przeanalizowac wzajemne odziaływania ładunków pomiędzy elektrodami obu tarcz pokazanymi na rysunku 8 (c), wtedy ewidentnym się staje że ruch jednej elektrostatycznie naładowanej tarczy dodatkowo indukuje zwiększone ładunki na elektrodach tarczy przeciwstawnej. Mechanizm takiego międzytarczowego powielania ładunków stanowi podstawę działania wszystkich maszyn elektrostatycznych i omówiony jest on w prawie każdym opisie maszyny Wimshurst'a. Stąd dla skrócenia niniejszego opracowania, jego powtórne omówienie tutaj zostanie pominięte.

2. Funkcjonowanie jako silnik elektrostatyczny podtrzymujący nieprzerwany ruch obrotowy. Obie tarcze INFLUENZMASCHINE, których elektrody wypełnione są ładunkami elektrostatycznymi, stanowią razem silnik elektrostatyczny pierwszej generacji. Silnik ten zamienia energię elektrostatyczną zgromadzoną w jego butelkach lejdeńskich na względny obrót obu tarcz. Po naładowaniu więc tego silnika energią elektrostatyczną, będzie on kontynuował swoje obroty, aż cała zgromadzona w nim energia ulegnie rozproszeniu poprzez tarcie.

Zasada działania INFLUENZMASCHINE jako silnika elektrostatycznego pierwszej generacji zilustrowana została na rysunku 8 (c). Wzajemne obroty obu tarcz wytwarzane są w nim poprzez przyciągające oddziaływanie elektrod naładowanych przeciwstawnymi ładunkami elektrostatycznymi (np. elektroda (4') przedniej tarczy przyciąga elektrodę (5") tylnej tarczy i vice versa), oraz odpychające oddziaływanie elektrod naładowanych identycznymi ładunkami elektrostatycznymi (np. elektroda (5') przedniej tarczy odpycha elektrodę (4") tylnej tarczy i vice versa). W okolicach elektrod numer (1) i (5), wektory takich przyciągających i odpychających sił układają się w sposób jaki wywołuje podtrzymywanie przeciwstawnego ruchu obrotowego (n') i (n") obu tarcz. W części (c) rysunku 8, wektory owych sił podtrzymujących ruch obu tarcz zaznaczono małymi strzałkami skierowanymi pomiędzy poszczególnymi elektrodami. Ich istnienie zezwala maszynie na samoczynne podtrzymywanie obrotu swych tarcz. Oczywiście wytwarzany przez taki silnik moment obrotowy będzie tym większy, im więcej głowic indukujących (H) wspomaganych przewodami mostkującymi (i) dana maszyna posiada. Rzeczywiste maszyny budowane będą więc z wieloma takimi głowicami (najczęściej sześcioma lub dziesięcioma). Warto tu

też podkreślić, że każda elektroda omawianej maszyny wytwarza jakieś elektrostatyczne oddziaływanie siłowe z każdą inną elektrodą. Jednakże większa część produkowanych w taki sposób sił jest nieistotna dla omawianego tu silnika elektrostatycznego. Działają one bowiem w kierunku, jaki albo powoduje że ich efekty dynamiczne nawzajem się kasują, albo też siły te probują wyginać materiał tarcz. Wektorów owych nieistotnych sił nawet nie zaznaczono na omawianym rysunku.

3. Funkcjonowanie jako generator telekinetyczny kompensujący straty tarcia. Mechanizmy działania omówione w powyższych punktach 1 i 2 powodują, że po początkowym naładowaniu butelek leydeńskich poprzez ręczny obrót tarcz, maszyna taka będzie kontynuowała swoje obroty, aż do pełnej zamiany w tarcie całej zgromadzonej w niej energii elektrostatycznej. Aby więc zapewnić niekończące się obroty tej maszyny, konieczne jest dołożenie do jej działania jakiegoś dodatkowego mechanizmu uzupełniającego straty tarcia. Rolę takiego właśnie mechanizmu spełnia wrzecionko telekinetyczne uzupełnione o małą tarczę (d) z przymocowanymi do niej magnesami (m) - patrz część (d) rysunku 8. Pole magnetyczne magnesów (m) przenika przez tarcze (d') i (d"), zaś obroty tarczy (d) wyzwalają efekt telekinetyczny. Działanie tego efektu wymusza przepływ elektronów z materiału tarcz (d') i (d") na ich drabinkowate elektrody. Zasada tego przepływu jest identyczna do tej wykorzystywanej we wirniku N-Machine. Oczywiście ładunki tak wyzwolone efektem telekinetycznym są następnie zwielokratniane poprzez indukcję elektrostatyczną. Jeśli ilość wyzwalanej w ten sposób energii elektrostatycznej przekracza ilość energii zużytej przez maszynę na tarcie, raz uruchomiona ręcznie taka maszyna będzie obracała się w nieskończoność, ładując swe butelki leydeńskie nieprzerwanym potokiem energii.

Interesującą obserwację dotyczącą wymiany ciepła pomiędzy Influenzmaschine i otoczeniem opisał autorowi badacz z grupy VENE. Zaobserwował on, że po osadzeniu maszyny we wnętrzu komory izolującej ją termicznie od otoczenia, zaczęła ona stopniowo tracić swą moc, aby w końcu zastopować zupełnie swe działanie. Powyższa obserwacja prowadzi do dwóch wniosków, z których każdy potwierdza iż stopniowe ochładzanie otoczenia było odpowiedzialne za zatrzymanie maszyny. Pierwszy wniosek stwierdza, że efektywność telekinetycznej absorpcji ciepła zależy w niej od temperatury otoczenia (im niższa ta temperatura, tym trudniejsze i mniej wydajne jest pozyskiwanie ciepła przez efekt telekinetyczny). Stąd maszyna ta powinna pracować bardzo dobrze w tropiku, zaś raczej kiepsko we warunkach arktycznych. Drugi wniosek wskazuje, że gro prądu elektrycznego produkowanego przez Influenzmaschine uzyskiwane jest dzięki elektrostatycznemu powielaniu ładunków, nie zaś dzięki działaniu efektu telekinetycznego. Efekt ten jedynie przeważa bilans energetyczny na "ponad 100%" stronę, podczas gdy rzeczywista produkcja prądu elektrycznego następuje w Influenzmaschine wskutek działania mechanizmu powielającego ładunki. Stąd, gdy choćby niewielkie ochłodzenie otoczenia naruszy ten delikatny bilans, maszyna po prostu zaprzestaje działania.

Problemami technicznymi Influenzmaschine czekającymi obecnie rozwiązania są: (1) znaczna wysokość wytwarzanego napięcia przy stosunkowo niewielkim jej natężeniu (ten problem jest więc odwrotnością problemu z N-Machine); (2) znaczna niestabilność (fluktuacja) wytwarzanego napięcia, siegająca około 25% i wiodąca do fluktuacji mocy wynikowej; oraz (3) brak mechanizmu sterującego parametrami wydatku. Praktycznie więc maszyna ta wymaga dalszego dopracowywania zanim jej niezawodność, efektywność i stabilność dorówna współczesnym agregatom prądotwórczym pierwszej generacji. Oczywiście gdyby potencjał zyskotwórczy Influenzmaschine oraz istniejące uwarunkowania religijno-naukowo-polityczne nie ograniczały jej budowniczych w podzieleniu się z reszta badaczy informacjami o dotychczasowych odkryciach, wtedy zbiorowym wysiłkiem wielu umysłów takie dopracowanie mogłoby zostać osiągnięte w stosunkowo niedługim czasie.

4.4. Baterie telekinetyczne

Wszystkie opisane powyżej siłownie telekinetyczne wykorzystują zaledwie małą część wytwarzanego przez siebie efektu telekinetycznego. Ponadto, efekt ten wytwarzają one głównie poprzez użycie mało-efektywnego przyspieszenia dośrodkowego wywoływanego wirowaniem źródeł pola magnetycznego. Stąd po dokładnym poznaniu działania efektu telekinetycznego, możliwym jest znaczne zwiększenie ich sprawności. W zwiększaniu tym wydatnie może dopomóc użycie dwóch bardziej efektywnych sposobów przyspieszania pól, dotychczas jeszcze mało poznanych. Sposoby te to dynamiczne zdeżanie pól magnetycznych pochodzących z kilku różnych źródeł, oraz wytwarzanie impulsowego (pulsującego) pola magnetycznego. Oba te sposoby muszą także powodować wyzwalanie efektu telekinetycznego. W przypadku pól impulsowych uzyskanie takiego efektu w dodatku nie będzie wymagało istnienia ruchomych części (a więc zapobiegnie ono zużyciu mechanicznemu wynikającemu z współdziałania ruchomych części danego urządzenia). Stąd wykorzystanie pól pulsujących powinno też podwyższyć efektywność pracy telekinetycznej, jako że całkowicie eliminuje ono tarcie mechaniczne.

Wykorzystanie impulsowego pola magnetycznego do wyzwalania efektu telekinetycznego, połączone z użyciem prostego generatora telekinetycznego do eksploatacji tego efektu, prowadzić będzie do produkcji różnorodnych baterii telekinetycznych. Baterie takie nie będą zawierały ruchomych części. Ich działanie polegać będzie na zastąpieniu ruchu mechanicznego ruchem elektro-magnetycznym (t.j. efekt telekinetyczny będzie w nich wywoływany oscylacjami pola magnetycznego i prądu elektrycznego). Stąd ich konstrukcja będzie bardziej przypominać skrzyżowanie autotransformatora, obwodu drgającego i prostownika półprzewodnikowego, niż mechanizm współczesnego silnika czy generatora.

Kilku różnych wynalazców obecnie pracuje nad rozwojem baterii telekinetycznych. Jednakże każdy z nich utrzymuje w tajemnicy szczegóły opracowywanego przez siebie urządzenia. Jak dotąd jedyna osoba która podjęła z autorem dyskusję swego rozwiązania, jest filipiński wynalazca o nazwisku Jose C. ZOLETA, obecnie zamieszkały w USA (202-02 Alameda Avenue, Flushing, New York 11362, USA). Swą baterię nazywa on roboczo "golden circuit configuration". Innym wynalazcą o którego pracach autor miał okazję usłyszeć jest japończyk o nazwisku Shinihi SEIKE (Space Research Institute, Box 33, Uwajima 798, Japan). Swoją baterię telekinetyczną kształtuje on we formie cewki Tesli sprzężonej z odpowiednio zesynchronizowanym obwodem drgającym. Jej (ogólny i bardzo skąpy) opis zawarł on w napisanej przez siebie książce p.t. "The Principles of Ultra-Relativity".

Rozdział E (5).

(5) NIEKTÓRE IMPLIKACJE ZBUDOWANIA INFLUENZMASCHINE

Ze wszystkich już istniejących siłowni telekinetycznych, jak dotychczas najbardziej zaawansowana w rozwoju jest szwajcarska Thesta-Distatica - patrz rysunek 7. Już na obecnym stadium swego rozwoju urządzenie to nadaje się do szerokiego wykorzystania (np. w celach ogrzewczych i oświetleniowych). Z tego też powodu tej właśnie telekinetycznej Influenzmaschine poświęcone zostanie tutaj nieco więcej uwagi.

5.1. Historia wynalazków telekinetycznej Influenzmaschine

Panuje powszechna opinia, że każde nowe urządzenie pojawiające się na naszej planecie zostaje równocześnie rozpracowywane przez kilku różnych wynalazców nawzajem nie wiedzących o szczegółach swoich działań. Tak właśnie miała się rzecz z telekinetyczną Influenzmaschine. Do chwili obecnej autorowi wiadomym jest o istnieniu aż trzech jej wynalazców, z których każdy niezależnie od innych osób rozpracował działanie tej maszyny. Wynalazcami tymi są: Adalbert Bela Brosan z Linz (Austria), Paul Baumann (Szwajcaria), oraz autor niniejszej monografii (Nowa Zelandia).

O pierwszym wynalazcy telekinetycznej Influenzmaschine autor dowiedział się zupełnie przypadkowo od małżeństwa austriackiego o nazwisku Tilgrid i Fred Pfeiffenberger (Armandale Rd. 7, Kinloch, R.D. Queenstown, New Zealand), którzy wyemigrowali do Nowej Zelandii w poszukiwaniu alternatywnego (naturalnego) stylu życia. Podanych przez nich informacji z przyczyn technicznych autor nie był w stanie sprawdzić, stąd przytacza je tylko jak mu były zrelacjonowane. W swoim czasie małżeństwo to śledziło losy wynalazku ich znajomego o nazwisku Adalbert Bela Brosan (Schiffmeisterplatz 5, Ybbs/Donau koło Linz, Austria). Opracował on niezwykłe urządzenie będące udoskonaleniem maszyny elektrostatycznej Töplera, które raz uruchomione ręcznie poruszało się w nieskończoność wytwarzając przy tym energię elektryczną. Swój wynalazek Brosan opisał w broszurce "Weltfrieden durch Kostenlose Energie" wydanej w 1965 roku przez Karl Schenenberger Verlag (Stapfenstrasse 187, Helden, Szwajcaria). Niestety, w omawianej broszurce nie podał on jego schematu ani szczegółów konstrukcyjnych. Ponieważ Brosan był teoretykiem, w celu zbudowania swego urządzenia wszedł on w spółkę z lokalnym "złotą rączką" o imieniu Nitschel, w okolicy znanym także ze swych radykalnych przekonań religijnych. Wspólnie z nim podobno zbudowali dwa małe modele tego agregatu, jakich działanie zdążyli zademostrować kilku osobom. Jednak wkrótce potem Brosan zmarł. Natomiast Nitschel wraz z obu działającymi agregatami podobno przeniósł się do Szwajcarii w okolice Apenzell. Dalszych losów Nitschela i agregatów nie udało się ustalić.

Drugim wynalazcą Influenzmaschine był Paul Baumann. Urodził się on w 1917 roku we wieloosobowej rodzinie wieśniaczej koło Linden, Szwajcaria. Już jako uczeń miejscowej szkoły wykazywał niezwykłe uzdolnienia techniczne, budując różnorodne urządzenia eksperymentalne. W wieku późniejszym dał się poznać ze swych umiejętności zegarmistrzowskich. Około 1950 roku, wspólnie z 12-toma innymi rolnikami założył on w Linden grupę religijną Methernitha której zasady odtwarzają życie pierwszych komun chrześcijańskich. Prace nad swoją Influenzmaschine rozpoczął on około 1965 roku. Pierwszy działający model zbudował on około 1978 roku, podczas swego pobytu w więzieniu. Model ten nazwal on "Testatica". Testatica budowana była jako jednotarczowy agregat telekinetyczny, którego zasada działania opierała się na maszynie elektrostatycznej

Töplera (t.j. agregat ten posiadał tylko jedną tarczę, zaś funkcję drugiej tarczy wypełniały nieruchome elektrody). Zbudowane zostały dwa egzemplarze Testatica, działające do dzisiaj w Methernitha, produkujące po około 200 Watt energii elektrycznej. Około 1983 roku, wspierany już siłami 7-osobowego zespołu rozwojowego, Paul Baumann zbudował drugi model swego agregatu, tym razem dwutarczowego. Nazwal go "Thesta-Distatica" (wyjaśnienie pochodzenia tej nazwy przedstawione autorowi podaje że "Thesta" znaczy "prototyp dla testowania", "Di" znaczy dwutarczowy, zaś "statica" znaczy "oparty na oddziaływaniach elektrostatycznych"). Jego działanie bazuje na maszynie elektrostatycznej Wimshurst'a. Użycie dwóch tarcz umożliwiło lepsze powielanie ładunków elektrostatycznych i w ten sposób zwiększyło wydajność agregatu. Ciekawostką może być tutaj, że w agregacie tym istnieje kilka szczegółów konstrukcyjnych jakie stanowią dziwny zbieg okoliczności. Dla przykładu średnice nominalne obu tarcz Thesta-Distatica wynoszą 548 mm, t.j. są równe jednostce długości przez autora zwanej "kubit kosmiczny" a używanej przez wszystkie zaawansowane cywilizacje do wymiarowania ich statków Magnokrafto-podobnych - patrz wzór (W3) w podrozdziale 6.1. W 1991 roku Paul Baumann wraz ze swym 7-osobowym zespołem rozwojowym rozpoczęli realizację trzeciego modelu ich agregatu telekinetycznego. Jego szczegóły konstrukcyjne nie zostały jeszcze ujawnione, aczkolwiek już wiadomo że posidał on będzie tarcze o średnicach około 2.2 metra (t.j. 4-ch "kubitow kosmicznych").

Zaraz po zbudowaniu Testatica, t.j. od 1978 roku, Paul Baumann udostępniał wszystkie swe maszyny do nieodpłatnego ogłądnięcia przez każdą chętną osobę. Niekiedy zainteresowanemu pozwalano je nawet fotografować. Wśród oglądających było także wielu inżynierów i naukowców. Ilość osób przybywających do Methernitha w celu oglądnięcia tych cudów techniki rosła z roku na rok, stopniowo dezorganizując życie tej około 250 osobowej komuny religijnej. Ocenia się że w szczytowych okresach lat 1983-4 maszyny Baumanna oglądało około 10-20 osób dziennie. Aby zmniejszyć ilość oglądających, w 1984 roku wprowadzono więc opłatę za oglądnięcie tych maszyn wynoszącą 1000 Franków szwajcarskich od osoby. Jednakże odpłatność ta nie zmniejszyła napływu wizytujących. Za to sprowadziła ona różnorodne kłopoty i napięcia na gospodarzy. W związku z powyższym w roku 1985 Methernitha podjęła radykalną decyzję całkowitego zaniechania pokazywania swych maszyn. Zamiast pokazów, w 1989 roku wykonano dokumentalne wideo tych maszyn jakie obecnie zastępuje ich demonstrację. W okresie od 10 do 14 maja 1991 roku, autor niniejszej monografii złożył czterodniową wizytę Methernitha z nadzieją zobaczenia ich agregatów. Niestety nie uczyniono dla niego odstępstwa od poprzedniej decyzji i nie pokazano mu Thesta-Distatica. Jedyne co autor zyskał przez ową podróż do Szwajcarii to rozmowa z około 10-cioma osobami jakie osobiście oglądały ten agregat podczas działania, a także zaszczyt osobistego poznania i rozmowy z Paulem Baumannem.

Jedną z osób kilkakrotnie oglądających działającą Testatica był austriak bułgarskiego pochodzenia, Stefan Marinov (Morellenfeldgasse 16, A-8010 Graz, AUSTRIA), któremu pozwolono nawet dokonać różnorodnych pomiarów tej maszyny. Gdy autor wizytował Methernitha, został on poinformowany że opisy dokonanych przez siebie prób Marinov opublikował w 1989 roku w części V (piątej) swoich skryptów których cała seria zatytułowana jest "The Thorny Way of Truth" (w skrócie TWT series). Część ta ma podobno zawierać jedyny opis Testatica sporządzony przez badacza który osobiście przetestował jej działanie. W okresie opracowywania niniejszej monografii Marinov sprzedawał część V swej TWT serii w cenie 25 $USA za egzemplarz. Autor zamówił to opracowanie, bowiem spodziewał się znaleźć w nim szczegółowy opis Testatica (włączając jej schemat elektryczny) oraz wyniki jej pomiarów. Niestety, po nadejściu skryptu w listopadzie 1991 roku okazało się że Marinow poświęcił zwartemu opisowi tego agregatu jedynie około 4 stron (plus kilka luźnych uwag porozrzucanych w paru innych miejscach), reszta zaś 317 stronnicowego tekstu wypełniona jest kopiami historycznych opracowań opisujących konstrukcję kilku konwencjonalnych maszyn elektrostatycznych (np. Wimshursta i Töplera), a także kopiami różnorodnej korespondencji. W obrębie owych 4

stron opisujących Testatica omówiony został jedynie jej wygląd oraz wrażenia doznane podczas osobistego jej uruchamiania. Na ich zakończenie Marinov stwierdza, cytuję: "Oczywiście sposób w jaki ta maszyna działa nie jest dla mnie jasnym. Sądzę że zawarty w niej jest jakiś wybieg który Baumann uzyskał na drodze religijnego wyjawienia." Te lakoniczne wzmianki uzupełnione są rysunkiem gabarytowym listującym jej główne podzespoły (niestety wrzecionko telekinetyczne które jest najważniejszym zespołem nie zostało tam pokazane; pominięto także schemat elektryczny tej maszyny który stanowiłby najistotniejsze źródło informacji przy ewentualnym odtwarzaniu jej działania). Przytoczono też kilka nieczytelnych fotografii pokazujących wygląd zewnętrzny Testatika, lub różne osoby (m.in. Marinov'a) oglądające ten agregat. Omawiany skrypt powtarza więc (i to niekompletnie) co ogólniejsze fragmenty opisów które autor zawarł już w pierwszym wydaniu niniejszego opracowania.

Sukces w budowie Thesta-Distatica spowodował, że prace wynalażcze i rozwojowe nad podobnymi wersjami Influenzmaschine podjęte też zostały przez wiele innych osób i grup wynalazczych. Zgodnie z rozeznaniem autora, dotychczas żadnej z tych osób/grup nie udało się jednak powtórzyć sukcesu Methernitha. Niektórzy członkowie grupy religijnej Methernitha wyrazili nawet opinię, że sukces w zdublowaniu ich Thesta-Distatica uwarunkowany jest idealistyczno-religijną motywacją duchową np. próba uratowania naszej cywilizacji, poświęcenie dla innych, pogarda dla sławy lub zysku, itp. Autor jednakże uważa iż klucz do odtworzenia Thesta-Distatica nie leży w mimikowaniu jej konstrukcji a raczej w zrozumieniu i powtórzeniu jej zasady działania. Do indywidualnych osób które w swoim czasie zadeklarowały podjęcie prac nad własną Influemzmaschine należą: wspomniany poprzednio Stafan Marinov, Don Kelly (P.O. Box 11422, Clearwater, FL 34616, USA), Rob King (37 Mendip Avenue, Hillcroft Park, Stafford, Staffs, England), i kilku innych badaczy. Największe zaawansowanie swych prac wykazuje jednak konkurencyjna grupa szwajcarska nazywająca się VENE (P.O. Box 1451, CH-3601 Thun, Switzerland), której siedziba jest oddalona zaledwie o około 20 kilometrów od Methernitha. Nazwa VENE wywodzi się od słów "Vereinigung zur Erforschung naturlicher Energiequellen". Grupa ta nawet oferuje już prototypy swoich maszyn na sprzedaż. Mimo poszukiwań autor jednakże nie zdołał znaleźć osoby lub instytucji która potwierdziłaby otrzymanie od VENE działającego agregatu. Zgodnie ze specyfikacją wysyłaną przez producenta, Influenzmaschine produkcji VENE mają się różnić od Thesta-Distatica, ponieważ budowane są dla wytwarzania prądu zmiennego. Grupa VENE pracuje także nad baterią telekinetyczną w której pulsacje pola elektro-magnetycznego uzyskiwane są poprzez zastosowanie kryształów. Czytelnicy kontemplujący skontaktowanie się z Methernitha i/lub VENE powinni mieć na uwadze ostrą rywalizację pomiędzy obu tymi grupami. O źródle tej rywalizacji krążą różne pogłoski, trudne do sprawdzenia, np. że kierownikiem VENE jest były członek zespołu rozwojowego Methernitha który postanowił zacząć pracować na własny rachunek. Jak o tym przekonała się delegacja australijskich badaczy, wspomnienie nazwy VENE podczas wizyty u Methernitha tak rozstroiło gospodaży że raptownie zakończyli oni udzielaną audiencję (w kontaktach z Methernitha prawdopodobnie lepiej więc nie wspominać nazwy VENE, i vice versa).

Trzecim wynalazcą telekinetycznej Influenzmaschine jest autor niniejszej monografii. Jego wynalazek zrodzony został z potrzeby opisania tego agregatu w pierwszym wydaniu niniejszej monografii - patrz [6]. Opracowywując tamto wydanie autor uważał za swój obowiązek opisanie także słynnej Testatica, niestety nie posiadał o niej żadnej innej informacji poza wspomnianą poprzednio króciutką wzmianką w Raum & Zeit, (nr 34, Juni/Juli 1988, strona 94). Znając jednakże działanie efektu telekinetycznego, ogólną budowę agregatów, oraz zasadę maszyny elektrostatycznej Wimshurst'a, autor zdołał rozpracować i opisać w swej monografii jak Influenzmaschine powinna działać. Następująca w dwa lata później wizyta u Methernitha potwierdziła, że wszystkie kluczowe szczegóły swego wynalazku autor przewidział i zaprojektował w prawie identyczny sposób jak są one zrealizowane w już działającym modelu Thesta-Distatica. (Oczywiście autor jest

teoretykiem i on sam nie buduje swoich urządzeń.) Ponowne wynalezienie Influenzmaschine przez autora jeszcze raz potwierdza panującą opinię, że gdy właściwy czas na określony wynalazek nadchodzi, wtedy wielu ludzi jest go w stanie sformułować zupełnie niezależnie od siebie. To zaś można interpretować jako potwierdzenie, że wynalazki stanowią rodzaj daru adresowanego dla całej ludzkości, nie zaś tylko dla osób które je pierwsze rozpracowały.

5.2. Specyfikacja Thesta-Distatica

Najważniejszy z agregatów Paula Baumanna, Thesta-Distatica, waży około 20 kg - patrz rysunek 7. Każda z jego dwóch tarcz szklanych o średnicach nominalnych 548 mm i grubości 6 mm posiada naklejonych po 48 perforowanych elektrod wykonanych ze srebrnej folii. Elektrody te mają kształt zwężających się drabinek o długości około 190 mm. Agregat posiada po 6 głowic indukujących rozmieszczonych równomiernie wzdłuż obwodu każdej z tarcz, oraz po 6 grzebieni zbierających umieszczonych dwie szerokości elektrod przed każdą z tych głowic. Wrzecionko telekinetyczne utrzymuje małą tarczę o średnicy 120 mm jaka zawiera 6 magnesów stałych. Obroty tego wrzecionka są 8 razy szybsze od obrotów tarcz szklanych. Napędzane jest ono tym samym paskiem jaki wymusza też przeciwbieżny ruch obu tarcz szklanych.

Agregat ten jest bardzo czuły na warunki atmosferyczne, szczególnie zaś wilgotność i temperaturę powietrza. Dla wywołania jego prawidłowego zadziałania, prawie przed każdym uruchomieniem konieczne jest "dostrojenie" jego grzebieni zbierających i głowic indukujących.

Działanie Thesta-Distatica zapoczątkowane zostaje ręcznym rozruchem jednej z jego tarcz, który wstępnie ładuje kondensatory i wyzwala działanie efektu telekinetycznego. Raz wprawione w ruch, jego tarcze obracają się już potem samoczynnie wskutek swych wzajemnych oddziaływań elektrostatycznych. Ich średnia szybkość wynosi około 60 obr/min. Szybkość ta jest jednakże zależna od obciążenia i warunków atmosferycznych (szczególnie zaś wilgotności i temperatury powietrza) i może się zmieniać w granicach od 80 do 40 obr/min. Agregat wytwarza prąd stały o zmieniającej się mocy, której wartość chwilowa może dochodzić do 3 kW, oraz napięciu od 700 do 900 V. Poprzez szeregowe włączenie opornika/spirali grzejnej, to stosunkowo wysokie napięcie wyjściowe jest następnie zbijane do poziomu użytkowego wynoszącego około 250 do 320 V. Cały wydatek elektryczny odbierany z Thesta-Distatica reprezentuje energię użytkową nadającą się do niektórych celów konsumpcyjnych. Stąd Thesta-Distatica jest pierwszym w świecie agregatem telekinetycznym pozyskującym energię otoczenia, jaki już na obecnym etapie swego rozwoju nadaje się do praktycznego wykorzystania.

Jak każde urządzenie techniczne, Thesta-Distatica posiada też kilka niekorzystnych działań ubocznych. Najważniejszym z nich jest, że agregat wydziela promieniowanie ultrafioletowe, jakie szkodliwie oddziaływuje na oczy osób przebywających dłuższy czas w jego pobliżu (w Methernitha osoby pracujące nad jego rozwojem dają się łatwo rozpoznać po czerwonych oczach). Pole elektrostatyczne pomiędzy tarczami prowadzi też do silnej jonizacji powietrza oraz do wytwarzania znacznej ilości ozonu. Aczkolwiek ozon ten zapewne przyczynia się do naprawy dziury ozonowej w naszej atmosferze, przy bezpośrednim oddziaływaniu powoduje on rdzewienie wszystkich przedmiotów metalowych znajdujących się w danym pomieszczeniu.

5.3. Opory wynalazców przed upowszechnieniem Thesta-Distatica

Każdy twórca urządzenia o znaczeniu przełomowym dla naszej cywilizacji przechodzi wewnętrzną rozterkę i tortury podczas podejmowania decyzji dotyczącej

upowszechnienia swego wynalazku. Aby zrozumieć przeżycia towarzyszące takiej decyzji, proponowałbym czytelnikom wyobrazić sobie co oni by uczynili gdyby byli wynalazcami powiedzmy Magnokraftu, świadomymi że jeden taki statek potrzebuje tylko około 12 godzin aby całkowicie anihilować kraj wielkości Anglii. Czy upowszechniliby swój wynalazek, ryzykując w ten sposób iż wpadnie on w ręce jakiejś nieodpowiedzialnej grupy lub indywiduum, czy też raczej zapomnieli o nim całkowicie? Podobną rozterkę przeżywają również wynalazcy siłowni telekinetycznych. Są oni bowiem świadomi, że oprócz powszechnie znanych i łatwych do przewidzenia dobroczynnych skutków tych urządzeń, wprowadzają one także szereg niezwykle negatywnych następstw.

Najbardziej oczywistą z negatywnych konsekwencji zbudowania Influenzmaschine jest umożliwienie jej nadużycia w celach militarnych. Wyobraźmy sobie bowiem jak ogromną przewagę nad stroną przeciwną zdobyłaby armia dysponująca samolotami o nieograniczonym zasięgu lotu, łodziami podwodnymi jakie nie muszą wynurzać się na powierzchnię, czołgami których nie trzeba tankowac, itp. Niezależnie od tego, telekinetyczna Influenzmaschine wprowadziłaby też różnorodne zagrożenia przy wyłącznie jej cywilnym wykorzystaniu. Przeanalizujmy teraz pokrótce najważniejsze z tych niepożądanych poza-militarnych efektów jakie może spowodować szerokie upowszechnienie się siłowni telekinetyczneych.

1. Wywoła ono ochłodzenie się klimatu na ziemi. Istnieją określone reakcje chemiczne jakie więzią ciepło naszej atmosfery i zamieniają je w różnorodne substancje. Przykładem produktów takich reakcji są węgiel kamienny i ropa naftowa. W chwili szerokiego upowszechnienia Influenzmaschine, gwałtownie wzrosłaby produkcja tego typu substancji. Powody tego byłyby następujące:

- Aby ulepszyć produkcję żywności rolnicy podgrzewaliby glebę, zamieniając w ten sposób ciepło atmosfery na masę organiczną.

- Aby zmniejszyć zanieczyszczanie powietrza zaniechanoby spalania masy organicznej, zezwalając tej masie wzbogacać żyzność gleby (próchnica).

- Darmowa energia sprzyjałaby podgrzewaniu wody, zarówno tej używanej w celach przemysłowych, w gospodarstwach domowych (np. basenach kompielowych z bieżącą wodą) jak i w zbiornikach naturalnych (np. dla hodowli tropikalnych gatunków ryb). Spływ takiej wody do mórz powodowałby wzrost planktonu i organizmów jakie więziłyby ciepło atmosfery w swej masie organicznej.

- Brak zapotrzebowania na konwencjonalne źródła energii wyeliminowałby uwalnianie ciepła poprzez wydobycie i spalanie surowców naturalnych takich jak węgiel i ropa naftowa.

W powyższy sposób Influenzmaschine powodowałaby więzienie i eliminowanie rosnącej ilości ciepła atmosfery, stopniowo ochładzając klimat naszej planety. Ochłodzenie klimatu z kolei naruszyłoby równowagę ekologiczną i spowodowało powrót epoki lodowcowej ze wszystkimi jej katastroficznymi konsekwencjami (np. zmianami geologicznymi).

2. Wywoła ona nielimitowaną eksplozję niepotrzebnej produkcji. W chwili obecnej produkcja jakiegokolwiek dobra limitowana jest kosztami energii. Gdy jednakże energia będzie za darmo, producenci będą ograniczani jedynie chłonnością rynku. Aby powiększyć ową chłonność będą oni uciekali się do różnorodnych sztuczek, takich jak przykładowo:

- Produkowanie wyrzucalnego opakowania które jest bardziej materiałochłonne niż produkt w nim sprzedawany.

- Wmawianie populacji (poprze reklamę, modę, wzorce społeczne) posiadanie potrzeb jakie faktycznie nie istnieją.

- Rozwijanie produkcji służącej wyłącznie zabawie, widowiskom i reklamie.

- Produkowanie rosnącej liczby przedmiotów jednorazowego użytku.

Z kolei taka gospodarka będzie szybko zamieniała naszą planetę w ogromne śmietnisko wypełnione opakowaniami i produktami już nieużywanymi.

3. Spowoduje ona upadek obecnych pojęć wartości, jakości i dobra. Z uwagi na dotychczasowe wysokie koszta produkcji dóbr materialnych nasza cywilizacja wypracowała strukturę wartościowania w której takie atrybuty jak niezawodność, niezmienność, produktywność, pracowitość są najwyżej cenione. Jednakże w przypadku spadku kosztów produkcji owe wartości zostaną zastąpione przez inne, bardziej sprzyjające naturze ludzkiej. Tak więc z czasem pogłębi się produkcja dóbr jednorazowego użycia, dla których wygląd, szybkość, przyjemność, wygoda wyrażają ich system wartości. Tendencję taką już obecnie obserwujemy we wielu produktach, takich jak przykładowo opakowania na mleko, pieluszki, chusteczki, strzykawki, maszynki do golenia, szczoteczki do zębów, itp. W efekcie końcowym wszelkie przedmioty najprawdopodobniej będą posiadały tylko jednorazowe użycie (wszakże przyjemniej jest używać rzeczy nowe niż rzeczy przechodzone). Oczywiście zmiany w sferze materialnej przeniesione zostaną także na sferę duchową. Zamiast więc być wiernym starej przyjaźni, kolegom, partnerowi, pracodawcy, państwu itp., społeczeństwo będzie posiadało tendencję do zmany wszystkiego na nowe (z kolei niestabilność i nietrwałość jest początkiem chaosu). Do powyższego doda się chęć zwiększenia sprzedaży produkowanych dóbr jaka zmusi producentów do lansowania konsumpcyjnego, leniwego, egoistycznego trybu życia.

4. Wywoła ona niespotykaną dotychczas migrację ludności, niestabilność populacji, oraz eksplozję demograficzną. Fakt że obecnie ludzie większość swego życia spędzają w miejscu zamieszkania głównie wynika z kosztów podróżowania. Gdyby jednak podróżowanie było prawie za darmo, wtedy zamiast do pobliskiego sklepu, wyskakiwaliby na zakupy do sąsiedniego miasta lub nawet kraju. Gdyby jedno miejsce im się znudziło, wtedy przenosiliby się do innego. Zła pogoda powodowałaby podjęcie wędrówki. W efekcie końcowym cała ludność naszej planety byłaby w ciągłym ruchu, dezorganizując naszą produkcję, zatykając drogi i linie transportowe, oraz uniemożliwiając jakąkolwiek kontrolę nad przestępczością, postępowaniem, moralnością, itp. Do powyższego dodałaby się eksplozja demograficzna spowodowana spadkiem kosztów utrzymania dzieci (koszty te dzisiaj są jednym z głównych hamulców ograniczających liczbę dzieci).

5. Wywoła ona rozkład i upadek obecnych struktur władzy. Organizacja państw i społeczeństw na obecnych zasadach nie będzie dłużej możliwa po wprowadzeniu tej maszyny. Powody tego są następujące:

- Influenzmaschine uniemożliwia nakładanie opłat na energię wytwarzaną przez siebie. Nawet bowiem jeśli państwo wprowadzi obowiązek zaopatrywania nowo-sprzedawanych urządzeń w liczniki energii, maszyna ta jest na tyle prosta że wielu ludzi może ją wykonać samemu, oraz na tyle mała że możliwe jest jej eksploatowanie w ukryciu. Opłaty za używaną energię leżą u podstawy obecnego systemu podatkowego. Z kolei system podatkowy jest filarem prawie każdego obecnego państwa. Stąd przy braku możliwości egzekwowania opłat za energię cała obecna struktura państwowa może runąć.

- Influenzmaschine podważa obecny system nauki i edukacji. Współczesne społeczeństwa wysuwają wiele zastrzeżeń odnośnie filozoficznych i moralnych podstaw obecnej nauki i edukacji. Zastrzeżenia te przykładowo stwierdzają, że nauka w dotychczasowej postaci prowadzi naszą cywilizację do zagłady. Poprzez negowanie elementu duchowego wprowadza ona bowiem dysproporcje pomiędzy rozwojem technologicznym a rozwojem duchowym. Rosnącą liczba ludzi na świecie wzywa do zreformowania nauki i edukacji. Jedynym powodem dla którego reformacja ta jeszcze nie nastąpiła, jest brak namacalnego dowodu na błędność obecnej nauki. Jednakże Influenzmaschine dostarcza takiego dowodu. Stąd jej upowszechnienie najprawdopodobniej uwolni tłumiony dotychczas proces całkowitej reformacji nauki i edukacji.

- Koncept Dipolarnej Grawitacji, z której wywodzi się wyjaśnienie dla działania Influenzmaschine, reformuje także podstawy religii. Zgodnie bowiem z tym konceptem, substancja wypełniająca drugi świat z której uformowane są przeciw-materialne kopie każdego obiektu, w stanie naturalnym jest zdolna do myślenia. Stąd wszechświat jest

rodzajem ogromnej istoty lub naturalnego mózgu (Uniwersalnego Intellektu), którym my jesteśmy otoczeni i który "słyszy" wszystkie nasze myśli. Oprócz praw fizycznych Intellekt ten wprowadził i egzekwuje zbiór praw moralnych (np. "Prawa Bumerangu" które stwierdza że "cokolwiek ktoś uczyni innym dokładnie to samo po pewnym czasie zostanie uczynione i jemu"). Upowszechnienie więc działającego dowodu na poprawność tego nowego konceptu naukowo-techniczno-religijnego może spowodować załamanie się obecnych instytucji i struktur religijnych.

Państwo, nauka, edukacja i religia są podstawowymi fundamentami obecnego społeczeństwa. Ich ewentualne załamanie się spowodowałoby więc rewolucję jakiej nie znała dotąd historia ludzkości. Wówczas też mogłyby zapanować chaos i anarchia kładące kres naszej cywilizacji.

Zdając sobie sprawę z powyższych, niepożądanych konsekwencji wprowadzenia do powszechnego użytkownia siłowni telekinetycznych, Paul Baumann wraz ze swym zespołem rozwojowym podjęli decyzję wstrzymania upowszechnienia Thesta-Distatica. Ich zdaniem za kilkadziesiąt lat na naszej planecie zapanują warunki bardziej sprzyjające uwolnieniu tego rewolucyjnego wynalazku. Natomiast czas oczekiwania na nadejście tych bardziej sprzyjających warunków należy wykorzystać na stopniowe udoskonalenie omawianego agregatu.

Czytelnicy zapewne już zorientowali się, że autor niniejszej monografii nie aprobuje decyzji Methernitha (gdyby aprobował - nie publikowałby on bowiem niniejszej monografii). Uważa on wprawdzie że wszystkie powyżej opisane zmiany społeczne do pewnego stopnia faktycznie zajdą, jednakże w efekcie końcowym przyczynią się one do wykształtowania lepszej społecznosci jutra. Natomiast telekinetyczne siłownie wnoszą szansę na uratowanie naszej cywilizacji przed stopniową samozagładą spowodowaną zbiorem obecnie rozprzestrzeniających się plag, takich jak zatrucie naturalnego środowiska, wyczerpywanie się surowców naturalnych, upadek autorytetów, rozkład moralny, itp. Postępując więc zgodnie z własnymi poglądami autor postanowił popierać wszelkie działania zmierzające do zbudowania innych pracujących prototypów Influenzmaschine i oddania tej cudownej maszyny w służbę naszej cywilizacji (będąc teoretykiem autor sam nie buduje wynalezionych przez siebie urządzeń).

5.4. Jak zorganizować eksperymenty nad własną wersją telekinetycznej Influenzmaschine

Influenzmaschine łączy w sobie równocześnie działanie aż trzech następujących urządzeń: maszyny elektrostatycznej, silnika elektrostatycznego, oraz generatora telekinetycznego. Nałożenie tych trzech funkcji na pojedyńcze urządzenie jest celem niezwykle trudnym do osiągnięcia przez naukowo niewytrenowanego wynalazcę. Dlatego też tym z czytelników którzy (na własną odpowiedzialność i koszt) zechcą spróbować swych sił w opracowaniu ich wersji Influenzmaschine, autor wylistował poniżej zestaw kroków wiodących do najszybszej realizacji takiego celu. Kroki te obejmują:

1. Dokładne zapoznanie się z konstrukcjami i zasadami działania maszyn elektrostatycznych Töplera i Wimshursta. Maszyny te opisane są dosyć szczegółowo w starszych podręcznikach fizyki traktujących o elektryczności i magnetyźmie, np. w książce Szczepana Szczeniowskiego "Fizyka Doświadczalna - Część III: Elektryczność i Magnetyzm", PWN, Warszawa 1972, Wydanie czwarte poprawione, ISBN 83-01-02582-4, strony 68-72. Warto tu wspomnieć, że najwięcej książek zawierających opis maszyn Töplera i Wimshursta ukazało się na początku XX wieku. Dla przykładu 14 wydanie "The Encyclopedia Britannica", jakie ukazało się w Londynie w 1929 roku, w swym Volumie 8: Educ - Extr, pod hasłem "Electrical Machine" (strony 143-144) zawiera ponad dwie strony opisów różnych maszyn elektrostatycznych, w tym także maszyn Töplera i Wimshurst'a.

Jednakże ani wydania wcześniejsze ani też późniejsze tej samej encyklopedii już opisów owych maszyn nie zawierają.

2. Dokładne zapoznanie się z budową i działaniem telekinetycznej Influenzmaschine. W tym celu należy przestudiować treść niniejszej monografii, a także teksty wszelkich innych opracowań jakie na temat tego agregatu telekinetycznego będą dostępne. Bardzo pomocne może się też okazać dokładne przeglądnięcie wideo przygotowanego przez Methernitha a dokumentującego działanie Thesta-Distatica. Kopie tego widea można uzyskać bezpośrednio z METHERNITHA (CH-3517 Linden bei Bern, Switzerland) - za cenę około SFr200, bądź też oglądnąć za pośrednictwem "Wrocławskiego Klubu Popularyzacji i Badań Magnokraftów" przy DDK Psie Pole (Pl. J. Piłsudskiego 2, 51-152 Wrocław), prowadzonego przez Ireneusza Hurija.

3. Nabycie działającej maszyny elektrostatycznej Wimshursta jako bazy dla dalszych przeróbek i usprawnień. Maszynę taką stosunkowo niedrogo można nabyć w sklepie przyzakładowym Fabryki Pomocy Naukowych w Nysie (adres: ul. Słowiańska 43, 48-300 Nysa, Poland; Tel: 2491). Fabryka ta produkuje już jeden model maszyny elektrostatycznej, noszący nazwę "V5-43" (patrz rysunek 9), jaki przeznaczony jest dla celów dydaktycznych. Jednakże autor usiłuje namówić kierownictwo tej fabryki do otwarcia produkcji drugiego modelu, umownie nazywanego "Model Dra Pająka", jaki posiadałby już wbudowane najważniejsze elementy agregatu telekinetycznego. W tym celu wizytował on tą Fabrykę w czerwcu 1991 roku aby przedyskutować z Głównym Konstruktorem i następnie przekazać dokumentację konstrukcyjną tego modelu. Modyfikacje wprowadzone do "Modelu Dra Pająka" polegałyby na takich jego zmianach konstrukcyjnych jakie umożliwiłyby jego łatwą transformację w telekinetyczny agregat prądotwórczy, ale jakie jednocześnie nie zniweczyłyby poprawnego działania oraz estetycznego wyglądu tej maszyny. W stosunku do dydaktycznego modelu V5-43 maszyny elektrostatycznej produkowanej przez tą Fabrykę, "Model Dra Pająka" posiada następujące zmiany konstrukcyjne:

A. Wymiary wszystkich części tego modelu są proporcjonalnie zwiększone w skali około 2.2:1. W efekcie takiego zwiększenia wymiarów obie tarcze posiadające w maszynie V5-43 średnicę 250 mm, w "Modelu Dra Pająka" uzyskały średnicę 548 mm (t.j. identyczną do średnicy tarcz w Thesta-Distatica). Jednocześnie jednak wygląd ogólny, działanie i proporcje kształtowe maszyny nie uległy zasadniczej zmianie.

B. Opory ruchu zostały zminimalizowane poprzez zastosowanie łożysk kulkowych (zamiast ślizgowych stosowanych we V5-43) dla ułożyskowania wszystkich części wirujących (t.j. obu tarcz, wrzecionka telekinetycznego, oraz korbki).

C. Obie tarcze wirujące (nadal budowane z przeźroczystego pleksiglasu) uzyskały po 48 drabinkowatych elektrod rozmieszczonych równomiernie na obwodzie (zamiast po 30 elektrod istniejących w maszynie V5-43). Każda z tych elektrod posiada długość około 190 mm. Knoby stykowe (w kształcie pinesek) osadzone są po wewnętrznej, osiowej stronie elektrod (a nie jak w V5-43 po ich zewnętrznej stronie).

D. Przeciwbieżny ruch obu tarcz wymuszany jest przez pojedyńczy pasek który jednocześnie napędza wrzecionko telekinetyczne umieszczone ponad mostkiem ułożyskowania obu tarcz. W późniejszych przeróbkach (już dokonywanych przez nabywców tego modelu) wrzecionko telekinetyczne będzie utrzymywało 4 lub 6 magnesów, współpracujących z każdą elektrodą obu tarcz. Stąd obroty tego wrzecionka musiały zostać tak dobrane, aby umożliwiały one współpracę indywidualnych magnesów i elektrod. To zaś oznacza, że przełożenie prędkości pomiędzy wirującymi tarczami i wrzecionkiem musiało być albo 1:12 albo też 1:8.

E. Napęd podawany jest tylko na przednią tarczę za pośrednictwem pojedyńczego (zrzucalnego) paska i korbki. Korbka została zaopatrzona w balast przeciwwagowy, jaki zabezpiecza jej wyważone wirowanie inercyjne po zaprzestaniu jej ręcznego napędzania. Z przedniej tarczy na tylną napęd ten przekazywany jest za pośrednictwem przeciwbieżnej przekładni pasowej opisanej w punkcie D.

F. Dodatkowe nieruchome płyty uchwytowe z pleksiglasu zostały wprowadzone z obu stron tarcz. Umożliwiają one późniejsze zamontowanie przez nabywców tego modelu 6 głowic indukujących oraz 6 grzebieni zbierających (wytwórca "Modelu Dra Pająka" zaopatruje go tylko w 2 grzebienie zbierające ładunki, takie jak w modelu V5-43 tej maszyny).

G. Oprócz łożysk i osi, model ten nie zawiera żadnych innych części wykonanych z materiału ferromagnetycznego (np. stali).

Niestety czas na wydanie niniejszej monografii nadszedł, zaś autor nie doczekał się odpowiedzi na swoją propozycję. Stąd też w niniejszym opracowaniu autor nie może jednoznacznie poinformowac czytelników czy produkcja tago modelu zostanie podjęta czy też nie (czytelnicy ciągle mogą spróbować złożyć na niego zamówienie, albo też dowiadywać się bezpośrednio we Fabryce o wynikach negocjacji autora).

"Model Dra Pająka" wytwarzałby ładunki elektrostatyczne tak samo efektywnie jak każdy inny model maszyny elektrostatycznej. Jednakże byłby on bardziej trwały, posiadałby zminimalizowane opory ruchu, byłby specjalnie dostosowany do wprowadzania dalszych przeróbek, oraz posiadałby zwiększone wymiary. Oczywiście prawdopodobnie byłby też około 3 razy droższy od modelu dydaktycznego V5-43 maszyny elektrostatycznej. Ci z czytelników, których nie stać byłoby na wydatek konieczny dla zakupu tego właśnie modelu, zaś posiadają oni niezbędne możliwości przeróbkowe, mogą zamówić model dydaktyczny V5-43 maszyny elektrostatycznej, a następnie poddać go odpowiednio szerzej zakrojonym przeróbkom w celu uzyskania tego samego efektu końcowego.

4. Takie przerobienie "Modelu Dra Pająka", lub adaptowanie modelu dydaktycznego V5-43 maszyny Wimshursta, że oprócz już fabrycznie nadanego mu funkcjonowania jako maszyna elektrostatyczna, będzie on też funkcjonował jako silnik elektrostatyczny. Praktycznie oznacza to, że po naładowaniu jego kondensatorów poprzez ręczny obrót korbką, model ten będzie utrzymywał ruch obrotowy swoich tarcz przez czas conajmniej dwukrotnie dłuższy niż czas gdyby tarcze te poruszały się wyłącznie siłą bezwładności własnego ruchu obrotowego. Gdy to zostanie osiągnięte, wynikowe urządzenie można będzie już nazywać "agregatem elektrostatycznym", ponieważ stanowiło ono będzie skrzyżowanie maszyny elektrostatycznej ze silnikiem elektrostatycznym. Dodanie do zakupionej maszyny funkcji silnika elektrostatycznego będzie się wiązało z wbudowaniem do niej po 6 par głowic indukujących i grzebieni zbierających (zamiast 2 par istniejących we fabrycznej wersji maszyn elektrostatycznych), działających jak to już objaśniono na rysunku 8.

5. Po sukcesie w kroku 4, dokonane musi zostać uzupełnienie uzyskanego w ten sposób agregatu elektrostatycznego o dodatkowy generator telekinetyczny. Uzupełnienia tego należy dokonać przez wykorzystanie własnej wynalazczości, pomysłowości, oraz znajomości efektu telekinetycznego wynikającej z dokładnego zapoznania się z treścią niniejszej monografii. Oczywiście autor chętnie udzieli też odpowiednich rad i wskazówek.

Na zakończenie niniejszego podrozdziału warto dodać że perspektywy otwarte w przypadku sukcesu z takim agregatem telekinetycznym są prawie nieograniczone, zaś koszty związane z jego badaniami niewielkie. Dlaczegoż więc nie spróbować!

(6) MAGNOKRAFT I JEGO IMPLIKACJE

Magnokraft na wiele różnorodnych sposobów przyczynił się do odkrycia efektu telekinetycznego oraz do napisania niniejszej monografii. Aby wymienić kilka z nich: (1) wynalezienie Magnokraftu upewniło autora co do poprawności tablic cykliczności, (2) gdyby nie krytyka Magnokraftu autor nigdy nie próbowałby rozpracowania konceptu dipolarnej grawitacji, (3) chęć otwarcia drogi do urzeczywistnienia Magnokraftów drugiej generacji dostarcza motywacji do budowy siłowni telekinetycznych, itp. Dla historycznej więc dokładności w niniejszym rozdziale przytoczony zostanie skrótowy opis Magnokraftu oraz wylistowane najważniejsze konsekwencje wynikające z rozpracowania tego wehikułu przyszłości.

Z Tablicy Cykliczności wynika (patrz Tab. 1) że w toku rozwoju naszej cywilizacji zbudowane zostaną aż trzy generacje Magnokraftów. Niniejszy rozdział omawia jedynie wehikuły należące do pierszej z tych generacji, które nazywane są "Magnokraftami pierwszej generacji", lub po prostu "Magnokraftami". Cechą charakterystyczną owych Magnokraftów jest, że do celów napędowych wykorzystuje ona wyłącznie zjawiska magnetyczne pierwszej generacji, t.j. odpychanie i/lub przyciąganie magnetyczne. Zjawisko magnetyczne drugiej generacji, t.j. opisany poprzednio efekt telekinetyczny, wykorzystywane jest już w Magnokraftach drugiej generacji, zwanych także Wehikułami Teleportacyjnymi. Natomiast zjawisko trzeciej generacji polegające na deformacji pola magnetycznego (równoważne ze zmianą czasu) wykorzystywane jest tylko w Magnokraftach trzeciej generacji zwanych także Wehikułami Czasu. Dwie najbardziej zaawansowane generacje Magnokraftów (t.j. Wehikuły Teleportacyjne i Wehikuły Czasu) omówione zostaną odrębnie w rozdziale 7.

6.1. Konstrukcja Magnokraftu pierwszej generacji

Wygląd Magnokraftu we widoku bocznym pokazano na rysunku 10b, zaś jego konstrukcję zilustrowano na rysunku 10a. Kształt zewnętrzny tego wehikułu przypomina dysk lub spodek odwrócony do góry dnem. Jego układ napędowy zestawiony jest z urządzeń nazywanych Komorami Oscylacyjnymi (na rysunku 10 komory te pokazano jako przeźroczyste kostki sześcienne zawarte we wnętrzu kulistych powłok).

"Komora Oscylacyjna" jest to urządzenie (wynalazku autora) do produkcji niezwykle silnych pól magnetycznych. Jej działanie oparte zostało na całkowicie nowej, nieznanej dotychczas na ziemi, zasadzie, szczegółowo opisanej w monografii [1a]. Komora ta posiada kształt przeźroczystej kostki sześciennej, pustej w środku. Wewnątrz ścianek bocznych tej kostki następują oscylacyjne wyładowania elektryczne, które zmuszają snopy iskier do rotowania po obwodzie kwadratu. Kwadratowy obieg tych iskier elektrycznych wytwarza silne pole magnetyczne. Pojedyńcza Komora Oscylacyjna stanowi więc rodzaj niezwykle silnego magnesu, którego pole jest w stanie wznieść tą komorę (wraz z dołączoną do niej konstrukcją statku kosmicznego) wyłącznie wskutek jej odpychającego oddziaływania z polem magnetycznym ziemi, słońca lub galaktyki. Aby takie wyniesienie było możliwe, wydatek komory musi przekraczać wartość stałej magnetycznej zwanej "strumień startu". Strumień ten zdefiniowany jest jako najmniejsza wydajność dowolnego źródła pola magnetycznego odniesiona do jednostki jego masy, która przy odpychającym zorientowaniu względem ziemskiego pola magnetycznego spowoduje pokonanie przyciągania grawitacyjnego i wyniesienie tego źródła w przestrzeń kosmiczną. Wartość

strumienia startu wyznaczono w monografii [1a]. Dla obszaru Polski wynosi ona Fs=3.45 [wb/kg]. Wydatek z pojedyńczej Komory Oscylacyjnej byłby niezwykle trudny do sterowania. Stąd w napędzie Magnokraftów używane są tandemy złożone z dwóch Komór Oscylacyjnych zestawionych w konfigurację zwaną "kapsuła dwukomorowa" - patrz rysunek 10c. Kapsuła taka składa się z większej zewnętrznej Komory Oscylacyjnej (O), we wnętrzu której osadzona jest komora mniejsza (I). Bieguny magnetyczne N/S komory wewnętrznej (I) zostały odwrócone w stosunku do biegunów komory zewnętrznej (O), tak że wydatki obu komór nawzajem się odejmują. W rezultacie część wydatku magnetycznego (C) z komory o większej wydajności jest zakrzywiana z powrotem i cyrkuluje bezpośrednio do komory o mniejszej wydajności, formując tzw. "strumień krążący" jaki nie wydostaje się na zewnątrz kapsuły. Jedynie nadwyżka wydatku wydajniejszej z komór nie związana strumieniem krążącym odprowadzana jest do otoczenia, formując tzw. "strumień wynikowy" (R) jaki stanowi użyteczny wydatek kapsuły. Podział energii magnetycznej zawartej w kapsule na "strumień wynikowy" (R) i "strumień krążący" (C) umożliwia niezwykle szybkie i łatwe przesterowywanie wydatku kapsuły, bez konieczności zmiany ilości energii w niej zawartej. Przesterowywanie to polega na zwykłej zmianie wzajemnych proporcji pomiędzy wydatkiem (C) cyrkulowanym wewnątrz kapsuły i wydatkiem (R) wydostającym się z niej na zewnątrz. Zapewnia ono łatwą kontrolę lotu wehikułu napędzanego wydatkiem magnetycznym (R) odprowadzanym do otoczenia przez kapsułę jako całość. W konstrukcji Magnokraftu wszystkie kapsuły dwukomorowe zabudowywane są w kuliste obudowy zawierające również urządzenia manipulujące kierunkiem i sterujące mocą wytwarzanego ciągu magnetycznego. Takie indywidualne moduły napędowe Magnokratu, obejmujące kapsułę dwukomorową wraz z jej urządzeniami sterującymi i kulistą obudową, nazwane zostały "pędnikami magnetycznymi".

Magnokraft posiada dwa rodzaje pędników magnetycznych: główny (M) i boczne (U) - patrz rys. 10a. Pojedyńczy pędnik główny (M) zawieszony jest w centrum tego wehikułu. Bieguny magnetyczne tego pędnika są tak zorientowane że odpychają go one od pola magnetycznego otoczenia (którym może być pole ziemi, słońca lub galaktyki). W ten więc sposób pędnik (M) wytwarza siłę nośną - na rysunku 10a oznaczoną jako (R), która wydźwiga i utrzymuje Magnokraft w przestrzeni. Oś magnetyczna pędnika (M) jest prawie zawsze utrzymywana w położeniu stycznym do linii sił pola magnetycznego otoczenia istniejącego w obszarze działania tego statku. Stąd najbardziej efektywne zorientowanie Magnokraftu w locie jest kiedy jego podstawa ustawiona zostaje prostopadle do lokalnego kierunku ziemskiego pola magnetycznego. Czasami jednakże owo zorientowanie musi zostać nieco zmienione aby wehikuł ten mógł manewrować lub lądować.

Każdy Magnokraft posiada także określoną liczbę "n" pędników bocznych (U), umieszczonych w równych odstępach od siebie na obwodzie statku. Bieguny magnetyczne tych pędników są zorientowane tak aby przyciągały one pole magnetyczne otoczenia. W ten sposób pędniki boczne wytwarzają siły przyciągające - na rysunku 10a oznaczone jako (A), które stabilizują ten wehikuł i utrwalają jego orientację w przestrzeni. Dla zwiększenia stabilności tego statku, pędniki boczne są zamontowane nieco poniżej pędnika głównego, tworząc razem z nim rodzaj konfiguracji dzwonowej jaka we fizyce znana jest ze swojej wysokiej stabilności. Wszystkie pędniki boczne zamontowane są w poziomym kołnierzu jaki otacza podstawę Magnokraftu. Kołnierz ten, wraz z zawartymi w nim pędnikami, osłonięty jest specjalną soczewko-kształtną owiewką aerodynamiczną wykonaną z materiału przenikalnego przez pole magnetyczne.

Liczba "n" pędników bocznych w Magnokrafcie charakteryzuje typ tego statku. Liczba ta zależy od współczynnika konstrukcyjnego zwanego "Krotność" i oznaczanego przez literę "K". Wzajemny związek pomiędzy tą liczbą "n" i współczynnikiem "K" wyraża się następującym wzorem (W1): n=4 (K-1). Nazwa "Krotność" dla współczynnika "K" wynika z faktu że wyraża on stosunek gabarytowej średnicy wehikułu "D" do jego wysokości "H", t.j. (W2): K=D/H. Z uwagi na różnorodne współzależności siłowe i konstrukcyjne występujące w Magnokraftach a opisane w "Horyzontach Techniki" nr 5/1985, str. 10-11, w

poszczególnych typach tych statków współczynnik "K" może przyjąć tylko jedną z ośmiu wartości całkowitych leżących w przedziale od K=3 do K=10. Dlatego też wartość przyjęta przez ten współczynnik w indywidualnym Magnokrafcie kwalifikuje dany wehikuł do jednego z ośmiu głównych typów, nazywanych K3, K4, K5, K6, K7, K8, K9, lub K10. I tak w typie Magnokraftów oznaczonym jako K3 (którego wygląd pokazany został na rysunkach 10 i 11) współczynnik "K" przyjmuje wartość K=3 (stąd, zgodnie ze wzorem (W1), liczba pędników bocznych jest w nim równa n=4(3-1)=8). Typ K4 posiada odpowiednio K=4 i n=12, zaś typ K10 - K=10 i n=36.

Współczynnik "K" jest niezwykle istotny dla konstrukcji Magnokraftu. Definiuje on bowiem wszystkie parametry konstrukcyjne tego statku, włączając w to jego kształt i wymiary. Dla przykładu średnica gabarytowa "D" Magnokraftu również zależy od "K" i wyraża się wzorem (W3): $D=0.5486\ 2^K$ [metrów]. (Jednostka długości użyta w powyższym wzorze a równa 0.5486 metra stanowi uniwersalną jednostkę długości nażywaną "Kubitem Kosmicznym"; jednostka ta musi być używana do wymiarowania wehikułów Magnokrafto-podobych przez wszystkie cywilizacje budujące te wehikuły - patrz [1a].) Ponieważ współczynnik "K" jest stosunkowo łatwym do wyznaczenia (nawet za pomocą radaru i programu komputerowego), stanowi on istotny parameter identyfikujący jaki umożliwia załogom innych statków, a także obserwatorom naziemnym, szybkie i niezawodne ustalenie wszystkich szczegółów obserwowanego statku. Wyznaczenie "K" ze zdjęcia, obrazu, lub obserwacji danego Magnokraftu sprowadza się do wyznaczenia ze wzoru (W2) ile razy wysokość "H" tego wehikułu mieści się w jego średnicy "D".

Pomiędzy pędnikiem głównym (M) i pędnikami bocznymi (U) Magnokraftu zawarta jest kabina załogi - patrz (1) na rysunku 10a. Przyjmuje ona kształt stożkowatego pierścienia i wygląda jak ścianki boczne spodka odwróconego do góry dnem. Poszycie tej kabiny wykonane jest z materiału nieprzenikalnego dla pola magnetycznego (t.j. wykazującego właściwość zwaną "magnetorefleksyjnoscią"). Wzdłuż wewnętrznych (nachylonych) ścianek kabiny załogi zamontowane są teleskopowe nogi (2) wehikułu. Nogi te wysuwane są jedynie na czas lądowania.

Powłoka Magnokraftu jest to mechanicznie wytrzymała skorupa ochronna z materiału magnetorefleksyjnego, jaka utrzymuje wszystkie urządzenia statku we wymaganych położeniach, oraz oddziela wnętrze statku od otaczającej go przestrzeni. Wykonana jest ona z przeźroczystego materiału, który ma płynnie sterowalny stopień refleksyjności. Jednym więc razem (np. podczas przelotów statku w pobliżu słońc) załoga Magnokraftu może zmienić tą powłokę w srebrzyście lśniące lustro odbijające całkowicie wszelkie padające na nią światło, innym zaś razem (np. podczas lotów nocnych lub w obszarach o przyciemnionym świetle) może uczynić ją całkowicie przeźroczystą. W przypadku gdy powłoka ta uczyniona zostaje przeźroczystą, postronny obserwator może zobaczyć wewnętrzne podzespoły statku (np. pędniki, fotele załogi, itp.) - jak pokazano na rysunku 10b.

Końcowa konstrukcja Magnokraftu obejmuje jego poszycie, system napędowy (pędniki), kabinę załogi, komputer pokładowy, oraz inne urządzenia. Wygląd ogólny tej końcowej konstrukcji pokazano na rysunku 10b.

Magnokraft może też być budowany we formie zminiaturyzowanej, w której pędniki główne montowane są w podeszwach butów użytkownika, natomiast pędniki boczne w specjalnym pasie ośmiosegmentowym. Otrzymany w ten sposób napęd osobisty pozwala użytkownikowi na loty w powietrzu, chodzenie po suficie lub wodzie, czy skoki na olbrzymie odległości bez użycia widoczego wehikułu.

6.2. Loty i manewrowanie Magnokraftów pierwszej generacji

Manewrowanie Magnokraftem następuje przez wykorzystanie któregoś z trzech następujących działań:

1. Przesterowanie wzajemnej proporcji pomiędzy wydatkiem pędników jakie produkują oddziaływania przyciągające (A) i odpychające (R) - patrz rys. 10a. Takie przesterowanie - podobnie jak zmiana wyporności balonu - powoduje wzlot, nieruchome zawisanie, lub opadanie Magnokraftu.

2. Odchylenie pod kątem (I) osi magnetycznej pędników wehikułu od ich położenia równoległego względem lokalnego przebiegu linii sił pola magnetycznego otoczenia. To wywołuje powstanie południkowej siły napędowej jaka popycha Magnokraft w kierunkach z południa na północ lub z północy na południe. Ponad równikiem, gdzie linie sił pola otoczenia są równoległe do powierzchni gruntu, taką południkową siłę napędową uzyskuje się gdy osie magnetyczne pędników statku odchylone zostają z poziomego położenia.

3. Wytworzenie wiru magnetycznego jaki rotuje wokół Magnokraftu, oraz sterowanie kierunkiem i siłą tego wiru. Uzyskiwany jest on podobnie jak w asynchronicznych silnikach elektrycznych, t.j. poprzez wprowadzenie 90 stopniowego przesunięcia fazowego do pulsowań pola z kolejnych pędników bocznych statku. Wir ten (na zasadzie podobnej jak rotacja cylindra w "efekcie Magnusa" znanym z hydromechaniki) wytwarza równoleżnikową siłę napędową w kierunku prostopadłym do linii sił ziemskiego pola magnetycznego. Jeśli ów wir rotuje w taki sposób że lądujący Magnokraft na Południowej Półkuli powoduje wyłożenie roślinności przeciwne do kierunku ruchu wskazówek zegara (lub zgodne z ruchem wskazówek zegara na Półkuli Północnej), wtedy równoleżnikowa siła napędowa wytwarzana przez taki wir będzie napędzała Magnokraft w kierunkach ze zachodu na wschód. Przeciwstawnie rotujący wir napędza wehikuł w kierunkach ze wschodu na zachód. Warto tu też podkreślić, że opisany tu wir magnetyczny, niezależnie od swej funkcji manewrowej pełni także kilka innych funkcji. Dla przykładu, formowane przez niego siły odśrodkowe odrzucają powietrze od powłoki Magnokraftu, wytwarzając lokalny "bąbel próżniowy", osłonięty którym statek może przekraczać barierę cieplną. Wir magnetyczny powoduje też jonizowanie i zawirowywanie otaczającego ośrodka tworząc wokół Magnokraftu rodzaj wirującej piły plazmowej która umożliwia jego loty w ośrodkach stałych (np. skałach, budynkach, bunkrach, itp). Po przelocie Magnokraftu przez takie ośrodki stałe, pozostają w nich charakterystyczne szkliste tunele o geometrycznych kształtach. Przykłady takich tuneli, odkrytych w Ekwadorze i Australii, pokazano na rysunku 21.

Napęd Magnokraftu, jaki naprzemian włącza którys z trzech działań opisanych powyżej, powoduje magnetyczny lot tego wehikułu o charakterystycznym ruchu szarpanym, jaki drastycznie różni się od aerodynamicznych (płynnych i jednostajnych) lotów współczesnych samolotów i bezwładnych lotów naszych rakiet. Dla postronnego obserwatora lot tego statku będzie przypominał manewry owada zwanego ważka. Niezależnie od bezgłośnych lotów z olbrzymimi prędkościami (t.j. około 70000 km/godź w atmosferze i bliskimi prędkości światła w próżni kosmicznej), następujące cechy charakteryzują magnetyczne poruszenia Magnokraftów: (a) zawsze przyjmowanie tej samej orientacji wehikułu niezależnie od kierunku w którym się on porusza (t.j. jego podstawa jest zawsze utrzymywana prawie prostopadle do lokalnego przebiegu linii sił pola magnetycznego), (b) loty we wiekszosci drogi przebiegające wzdłuż linii prostych które we wielu przypadkach pokrywają się z liniami sił pola magnetycznego otoczenia, lub z południkami magnetycznymi (loty w kierunkach równoleżnikowych wymagają włączenia wiru magnetycznego, który czasami jest niepożądany), (c) nieruchome zawisanie kończone gwałtownym przyspieszaniem wzdłuż jednej z powyższych linii prostych, (d) ostre zakręty pod kątem 90 (bez łuku przejściowego), (e) zygzakowanie i ruchy szarpane, (f) obracanie się (rotowanie) wehikułu wokół swej osi centralnej podczas nieruchomego zawisania.

Po wyladowaniu, potężne pole magnetyczne Magnokraftu działa jak ogromna kuchenka mikrofalowa wypalając charakterystyczny kolisty ślad na glebie (patrz rysunek 10a) zwany "lądowiskiem". Ponieważ w obrębie tego śladu wszystkie mikroorganizamy zostają ugotowane, wysterylizowana w ten sposób gleba sprzyja rozwojowi grzybni. Dzięki temu często byłe lądowiska statków Magnokrafto-podobnych (UFO) ujawniają się jako kręgi

grzybowe. Z nominalnych średnic "d" takich kręgów, spełniających równanie (W4): $d=D/\sqrt{2}$, możliwe jest wyznaczenie typu "K" Magnokraftu który je wypalił.

6.3. Osiągi Magnokraftów pierwszej generacji

Nielimitowane możliwości, jakie zbudowanie pierwszego Magnokraftu otworzy dla naszej cywilizacji, uzmysławia poniższy przegląd właściwości użytkowych tego wehikułu.

Napęd Magnokraftu może pracować w trzech zupełnie odmiennych trybach działania, podczas których pole magnetyczne statku albo pozostaje w stanie (1) stacjonarnym (t.j. stałowartościowym - podobnym do pola wytwarzanego przez magnesy trwałe), albo też przyjmuje ono jeden ze stanów dynamicznych, t.j. (2) pulsowania lub (3) wirowania. Załoga Magnokraftu w każdej chwili może włączyć dowolny z tych trzech stanów, lub przełączyć płynnie dany stan działania napędu na jeden z dwóch stanów pozostałych. Po pełnym włączeniu danego stanu, Magnokraft nabierze właściwości charakterystycznych dla tego stanu, a równocześnie zanikną w nim właściwości charakterystyczne dla pozostałych stanów. Warto jednakże pamiętać, że z uwagi na płynność sterowania polem Magnokraftu, podczas przechodzenia z jednego stanu działania na drugi, zawsze będą istniały takie parametry działania napędu, przy których statek posiądzie atrybuty charakterystyczne dla obu stanów. Powyższe wystąpi szczególnie ostro podczas płynnego przechodzenia pomiędzy stanami pulsującego pola i stacjonarnego pola; kiedy to powłoka Magnokraftu będzie częściowo widoczna, jednakże w pobliżu pędników statku występować będzie zjawisko zwane "soczewka magnetyczna" - patrz opis poniżej. Ponieważ właściwości Magnokraftu drastycznie różnią się w poszczególnych stanach, każdy z nich omówiony zostanie oddzielnie.

1. Stan stałego pola magnetycznego, zwany także "trybem soczewki magnetycznej". Jest on najbardziej bezpiecznym stanem pola Magnokraftu. Bliska obecność statku znajdującego się w tym stanie nie wprowadza poważniejszego zagrożenia dla organizmów żywych, chociaż jego potężne pole magnetyczne może spowodować w nich stan chwilowego paraliżu. Wokół Magnokraftu występuje wtedy zjawisko zwane "soczewka magnetyczna". Soczewka ta czyni statek niewidzialnym dla postronnego obserwatora oraz dla radaru. Jednocześnie uniemożliwia ona też wzrokową (bezinstrumentową) obserwację otoczenia przez załogę statku. Ponieważ teoria omawiająca zjawisko "soczewki magnetycznej" jest stosunkowo złożona, czytelnicy chcący się z nią dokładniej zapoznać powinni sięgnąć do monografii [1a]. Poniżej przytoczono jedynie jej skrótowe omówienie.

Soczewka magnetyczna jest to po prostu odpowiednia konfiguracja potężnego, stałego pola magnetycznego, którym Magnokrafty mogą się osłonić w celu odchylenia padającego na nie światła. Pole Magnokraftu zawiera ogromną ilość energii magnetycznej. Zgrubne obliczenia dokonane przez autora wykazały że najmniejszy z Magnokraftów, nazywany typem K3, więzi w swym polu odpowiednik energetyczny dla 1 megatony TNT. Natomiast pojedyńczy Magnokraft typu K6 więzi ilość energii odpowiadającą eksplozji około 10 megaton TNT. Stąd też przypadkowe eksplodowanie cygara złożonego z trzech Magnokraftów typu K6, dokonałoby zniszczenia podobnego do tego w Tunguskiej na Syberii, gdzie w 1908 roku eksplodował odpowiednik około 30 megaton TNT. Zgromadzenie całej tej ogromnej energii magnetycznej w niewielkiej przestrzeni bezpośrednio otaczającej Magnokraft wprowadza określone następstwa. Zgodnie z relatywistyczną ekwiwalętnością masy i energii, wyrażoną przez słynne równianie Einstein'a: $E=mc$ (ogólna teoria względności), ogromna gęstość energii magnetycznej zawartej wokół Magnokraftu odpowiada zwiększonej gęstości masy. To z kolei powoduje, iż ośrodki przeźroczyste znajdujące się tuż przy powierzchni tego statku (powietrze lub próżnia) zaczynają zachowywać się jakby dodano do nich niewidzialnej masy, zmieniając w ten sposób ich własności optyczne. Z uwagi na izotropową strukturę linii sił pola magnetycznego, owa niewidzialna masa nabiera cech pęków przeźroczystych

światłowodów, podobnych do włókien z kabli optycznych. Stąd też włóknista przestrzeń otaczająca Magnokraft jest w stanie zmienić przebieg światła przenikającego przez nią, poprzez zaginanie tego światła wzdłuż linii sił pola magnetycznego. W efekcie końcowym, ogromna gęstość linni sił pola magnetycznego wokół Magnokraftu wprowadza izotropowe własności (nazywane tu "soczewką magneyczną") na ośrodek otaczający ten statek. W ośrodku tym światło jest w stanie przenikąć jedynie wzdłuż linii sił pola magnetycznego, jednakże nie jest w stanie przeniknąć w poprzek tych linii sił. Sytuacja która w najbardziej drastyczny sposób ujawnia istnienie soczewki magnetycznej zilustrowana została na rysunku 19. Magnokraft osłonięty taką soczewką staje się więc niewidzialny dla postronnego obserwatora. Stąd też wszystkie wehikuły Magnokrafto-podobne (włączając w to UFO) będą wytwarzały takie soczewki w celu ukrycia się przed niepożądanym zaobserwowaniem lub zarejestrowaniem instrumentami optycznymi czy radarem. Załogi statków Magnokrafto-podobnych (UFO) są więc w stanie bawić się w "kotka i myszkę" z osobami próbującymi je zaobserwować lub sfilmować.

Dla wyeliminowania efektu soczewki, pole Magnokraftu musi pulsować lub wirować.

2. Stan pulsującego ("bijącego") pola magnetycznego. Magnokraft w tym stanie jest relatywnie bezpieczny oraz wyraźnie widoczny. Jednakże może on latać jedynie wzdłuż południków magnetycznych, z prędkościami poniżej bariery termicznej, oraz z "bangiem" przekraczania bariery dźwięku. W stanie tym wydatek pędników statku pulsuje w sposób naśladujący skurcze i rozprężenia (bicie) serca. Takie pulsujące pole statku przypomina więc pole ze współczesnych transformatorów elektryczności. Indukuje więc ono prądy w otaczających przewodnikach, powodujac np. zadziałanie radio-odbiorników, silników elektrycznych i innych urządzeń elektromagnetycznych odłączonych od zasilania. Powoduje ono też wibrowanie otaczających przedmiotów przewodzących, co z kolei wywołuje ich buczenie zbliżone do dźwięku wzbudzanego przez pracujące stacje transformatorowe. W stanie tym Komory Oscylacyjne Magnokraftu mogą także absorbować energię elektryczną bezpośrednio z linii elektrycznych, działając jak ogromne transformatory. Ponieważ składowa pulsująca pola magnetycznego Magnokraftu (patrz wykres z części #1 rys. 17) odpycha przedmioty ferromagnetyczne z otoczenia, zaś składowa stała przyciąga te przedmioty, w stanie "bijącego pola" wehikuł ten wytwarza niezwykle "neutralne" pole magnetyczne jakie zachowuje się jak "antygrawitacja", t.j. zarówno nie przyciąga, jak też i nie odpycha ono przedmiotów ferromagnetycznych.

3. Stan wirującego pola, zwany także "trybem wiru magnetycznego". W stanie tym Magnokraft jest wysoce niebezpieczny, ponieważ powoduje on ugotowanie (jak kuchenka mikrofalowa) okolicznych organizmów żywych, oraz indukcyjne zamienienie w materiał wybuchowy pobliskich przedmiotów przewodzących (np. 17 stycznia 1948 roku, Kapt. Thomas Mantell z Fortu Knox, USA, zginął w efekcie takiej indukcyjnej zamiany, gdy jego myśliwiec Mustang eksplodował po zbliżeniu się do UFO). Atrybuty Magnokraftu pracującego w trybie wiru magnetycznego definiowane są przez następujące mechanizmy działania. Wirujące pole Magnokraftu powoduje kumulacyjną jonizację otaczającego ośrodka (np. powietrza). To z kolei formuje wir plazmowy, jaki podąża w ślad za wirem magnetycznym. Siły odśrodkowe, działające na każdą cząsteczkę takiego wiru plazmowego, powodują odrzucanie otaczającego ośrodka od powierzchni wehikułu. W konsekwencji Magnokraft wytwarza wokół swej powłoki rodzaj lokalnego "bąbla próżniowego" umożliwiającego mu loty bez obecnosci tarcia. To zezwala Magnokraftowi na przekraczanie bariery termicznej i latanie z prędkościami do 70000 km/h w atmosferze, niezależnie od osiągania w próżni kosmicznej prędkości bliskich szybkości światła. Bąbel próżniowy otaczający ten statek chroni go także przed działaniem energii termicznej podczas lotów w rozpalonych cieczach (np. lawie) oraz w gorących gazach. Bezgłośny charakter oddziaływań magnetycznych, w połączeniu z eliminowaniem stożka ciśnienia czołowego przez wir plazmowy, umożliwia Magnokraftowi bezgłośność lotów. Wir plazmowy formuje także wokół tego statku rodzaj wirującego palnika tarczowego zdolnego do penetrowania ośrodków stałych. Ow palnik umożliwia loty wehikułu poprzez ośrodki

stałe, takie jak skały, budynki, bunkry, wypalając w nich, długie, szkliste i geometrycznie ukształtowane tunele (patrz przykład na rysunku 21). Odśrodkowe działanie wiru plazmowego, wsparte na siłach magnetycznego oddziaływania pomiędzy pędnikami wehikułu, wytwarza rodzaj magnetycznego szkieletu, jaki nadaje Magnokraftowi zdolności do zniesienia każdego ciśnienia zewnętrznego. Ten niewidzialny szkielet pozwala na zanurzanie się statku do dowolnej głębokości, umożliwiając mu docieranie nie tylko do dna rowów oceanicznych, ale także loty do centrum planet lub nawet gwiazd (bąbel próżniowy chroni ten wehikuł także przed temperaturami panującymi w centrach planet). Wirujące pole magnetyczne wehikułu indukuje silne prądy wirowe w materiałach przewodzących z bliskiego otoczenia statku, zamieniając te przewodniki w materiał wybuchowy. To z kolei formuje wokół Magnokraftu rodzaj rozległego pancerza indukcyjnego, jaki niszczy wszelkie obiekty przewodzące które zbliżą się do tego statku wzdłuż trajektorii jego lotu (np. pociski, samoloty, meteoryty, a nawet mosty metalowe, uprząż, czy stojadła kuchenne).

W każdym trybie działania napęd Magnokraftu nie wytwarza dźwięku oraz nie zanieczyszcza chemicznie otaczającej go atmosfery.

6.4. Sprzęganie Magnokraftów w złożone konfiguracje latające

Jednym z najbardziej istotnych cech pedników Magnokraftu (wykorzystujących kapsuły dwukomorowe) jest że pozwalają one na łatwe i całkowite panowanie nad produkowanym przez siebie wydatkiem oraz nad kierunkiem swych biegunów magnetycznych. Stąd, niezależnie od swych funkcji napędowych, mogą one być użyte jako magnetyczne urządzenia sprzęgające, jakie pozwalają na dołączanie jednego wehikułu do drugiego bez zaburzenia zdolności napędowych żadnego z nich. Po takim dołączeniu cały kompleks Magnokraftów może być pilotowany przez pojedyńczą osobę, umożliwiając pozostałym pilotom na odpoczynek, czynności socjalne, wizytowanie lub badania naukowe. Z uwagi na ów połączeniowy potencjał Magnokraftów, jednym razem wehikuły te będą obserwowane jako pojedyńcze, spodko-kształtne statki, innym zaś razem jako latające kompleksy złożone z wielu wehikułów i przyjmujące kształty cygar, kul, choinek, platform, oraz setek innych możliwych kształtów.

Teoria Magnokraftu informuje, że istnieje 6 klas konfiguracji w które wehikuły te można formować na czas lotów - jak to pokazano na rysunku 12. Ze wszystkich tych sześciu klas najbardziej interesujące są tzw. "latające klustery", których jeden z wielu możliwych przykładów zilustrowany został pod numerem #6 na rysunku 12. Klustery takie są bowiem w stanie sprzęgać wszystkie inne połączenia Magnokrtaftów w rodzaj ogromnych latających pociągów.

Latającymi klusterami nazywane są konfiguracje wehikułów Magnokrafto-podobnych (włączając w to UFO - patrz rys. 18C) które funkcją i wyglądem przypominają latające pociągi. Klustery takie składają się z kilku pojedyńczych statków lub bardziej złożonych konfiguracji, bezdotykowo połączonych ze sobą bokami za pomocą ich obwodów magnetycznych. Najmniejszy z klusterów, stanowiący jednocześnie elementarne ogniwo składowe każdego większego klustera, otrzymywany jest poprzez bezdotykowe połączenie ze sobą dwóch pojedyńczych statków lub dwóch konfiguracji takich wehikułów. Jeden z wielu jego przykładów zilustrowany został na rysunku 13. Aby możliwym było sprzęgnięcie dwóch UFO w taki elementarny kluster, koniecznym jest aby jeden ze statków składowych odpowiednio przeorientował swoje obwody magnetyczne. Na rysunku 13 przeorientowany został statek z prawej strony. Statek ten nazywany jest "jednostką niestabilną", ponieważ jego obwody magnetyczne po przeorientowaniu wytwarzają jedynie siły sprzęgające oraz siły nośne. Samodzielnie nie jest więc on w stanie stabilizować swej orientacji w przestrzeni. Dlatego też stabilizacja taka zapewniona musi być przez drugą z dołączonych do niego jednostek, zwaną "jednostką stabilną" (na rysunku 13 jest nią statek z lewej strony).

W każdym elementarnym klusterze wyróżnić się daje kilka rodzajów obwodów magnetycznych spełniających odmienne funkcje. Najważniejsze z nich to obwody rozpierające (2) zorientowane względem siebie odpychająco. Na rysunku 13 obwody te zaznaczono przerywaną linią. Ich funkcja polega na niedopuszczeniu obu statków do fizycznego zetknięcia się ze sobą. Kolejne obwody nazywane sprzęgającymi (4) do (6) powodują magnetyczne wiązanie ze sobą obu wehikułów. Obwody dostrajające (3) służą regulacji wzajemnej odległości obu statków podczas lotu. Natomiast obwody stabilizacji obrotowej (Ts) spełniaja funkcję identyczną do funkcji śmigiełka z ogona helikoptera, uniemożliwiając klusterowi reakcyjne obracanie się w kierunku przeciwstawnym do kierunku wirowania jego pozostałych obwodów magnetycznych.

Oprócz obwodu (Ts), wszystkie inne obwody magnetyczne typowego klustera utrzymywane są cały czas w stanie ruchu wirowego. Kiedy więc kluster taki obniży się ponad powierzchnię zboża, ich przenikanie przez powierzchnię gruntu (G-G) połączone z przymiatającym ruchem wirowym spowoduje uformowanie charakterystycznych lądowisk objaśnionych w części (b) rysunku 13 i zilustrowanych na rysunku 20.

6.5. "UFO są już zbudowanymi Magnokraftami"

Magnokraft stanowi całkowicie "ziemską" konstrukcję, t.j. został on wynaleziony, rozpracowany i jest przewidziany do zbudowania na ziemi. Jednakże, mając w pamięci unikalne atrybuty tego wehikułu, wystarczy jedynie spojrzeć na nagłówki współczesnych gazet, aby uświadomić sobie, że wehikuły identyczne do Magnokraftu zdają się być obserwowane na ziemi od dłuższego już czasu. Owe zaobserwowane już wehikuły Magnokrafto-podobne opisywane są zwykle pod nazwą UFO.

Autor wynalazł i rozpracował Magnokraft wyłącznie na podstawie swoich zawodowych zainteresowań w systemach napędowych, t.j. bez żadnej inspiracji czy wpływu ze strony UFO. Na początku tych prac zakładał on, iż Magnokraft stanowił będzie tylko latającego następcę dla silnika elektrycznego. To bowiem sugerowały analogie i symetrie wyrażone Tabelą Cykliczności (tab. 1). W owej początkowej fazie rozwoju tego wehikułu autor wcale nie zdawał sobie sprawy z podobieństwa istniejącego pomiędzy Magnokraftem i UFO. Podobieństwo to stało się oczywiste dopiero gdy pełna konstrukcja i właściwości omawianego statku zostały wydedukowane. Prawdę mówiąc, to na podobieństwo to zwrócili dopiero uwagę czytelnicy artykułów autora twierdzący że na własne oczy widzieli oni już działające Magnokraty, tyle tylko że określali je mianem "UFO". W trakcie naukowego weryfikowania i sprawdzania twierdzeń tych czytelników, autor zgromadził ogromny materiał dokumentujący że faktycznie na naszej planecie już operują nieznane statki popularnie zwane UFO, jakie wykazują się posiadaniem wszystkich atrybutów przewidywanych dla Magnokraftu. W konsekwencji formalny dowód, iż "UFO są już działającymi Magnokraftami" został opracowany i opublikowany. Pierwsza wersja tego dowodu ukazała się w polskim czasopiśmie "Przegląd Techniczny Innowacje" nr 13/1981, str. 21-23. Niestety, z jakichś nieznanych powodów, w owej pierwszej prezentacji redakcja Przeglądu Technicznego pominęła opublikowanie dołączonych do niego zdjęć i rysunków (podobnych do zdjęć i rysunków ilustrujących niniejszy rozdział). Z uwagi na szczupłość miejsca, zdjęć tych nie dało się też przedstawić gdy publikacja z Przeglądu została następnie omówiona w artykule "Jak dowiedziono istnienia UFO", opublikowanym w Kurierze Polskim, nr 119/1981, str. 5. Stąd kompletna wersja tego dowodu (z pełną dokumentacją fotograficzną, materialną i faktologiczną) mogła zostać opublikowana dopiero w Nowej Zelandii, w monografii [1a].

Dowód że "UFO to już działające Magnokrafty" posiada istotne znaczenie dla treści niniejszej monografii (stąd w następnym podrozdziale podsumowano jego metodologię i najważniejszy materiał faktologiczny). Uświadamia on bowiem, że nasza planeta jest nieprzerwanie odwiedzana przez przedstawicieli pozaziemskich cywilizacji posiadających

działające Magnokrafty (UFO) w swojej dyspozycji. To z kolei uwiarygodnia prawdziwość raportów, że dysponenci UFO już od dawna zaspokajają swoje potrzeby energetyczne poprzez wykorzystanie urzadzeń do telekinetycznego pozyskiwania energii otoczenia, podobnych do tych opisanych w niniejszej monografii. Przykładem takich raportów jest utrwalone na taśmie magnetofonowej sprawozdanie jednego z nowozelandzkich "abductees" (t.j. uprowadzonych na pokład UFO) badanych przez autora. (Osoba ta życzyła sobie aby w publikacjach autora referować do niej pod pseudonimem "Richard Williams".) Podczas oprowadzania po pokładzie UFO (obchód taki tradycyjnie proponowany jest prawie każdemu abductee), Richard'owi pokazano niewielką piramidkę (wysokość około 40 cm) z powierzchnią powleczoną złotą folią, pustą w środku. W celach demonstracyjnych do jednego jej boku dołączone było standardowe gniazdko 220 Volt używane na ziemi. Oprowadzający UFOnauta wyjaśnił Richard'owi, że pokazana mu piramidka została tak skonstruowana aby była ona w stałym rezonansie z wibracjami występującymi w naturze (patrz opisy "baterii telekinetycznych" podane w podrozdziale 4.4). W efekcie, w obwodach piramidki indukowany jest zmienny prąd elektryczny o wymaganym napięciu (w przypadku omawianej piramidki - używanym na ziemi 220 Volt, 50 Hz). Prąd ten można następnie wykorzystać jako źródło mocy dla różnorodnych urządzeń elektrycznych. W celu zademonstrowania działania owej piramidki, UFOnauci zaproponowali Richard'owi podłączenie do jej gniazdka zwykłego odkurzacza, jaki prawdopodobnie w celach demonstracyjnych "zarekwirowali" oni na ziemi przenosząc go na pokład swego statku. Odkurzacz ten w rękach Richard'a zadziałał całkowicie poprawnie. UFOnauci sugerowali, że ziemscy naukowcy powinni skoncentrować swoje badania na opracowaniu takiego urządzenia, bowiem uwolniłoby ono naszą planetę od obecnych plag takich jak zapylenie, itp., dźwigając jednocześnie naszą naukę na następny poziom poznania.

6.5.1. Formalny dowód że "UFO to już działające Magnokrafty"

Osoby śledzące najnowsze osiągnięcia w nauce i technice prawdopodobnie ze zadowoleniem przyjmą wiadomość, że formalny dowód na istnienie UFO już został opracowany i opublikowany. Dowód ten stwierdza że "UFO istnieją i stanowią one już działające Magnokrafty zbudowane przez jakąś wysoko-zaawansowaną cywilizację kosmiczną". Dowód ten bazuje na sprawdzonej w działaniu i niezawodnej metodologii naukowej i został już opublikowany w kilku artykułach oraz monografiach. Jako że dotąd nikt nie zdołał go obalić (czy choćby podważyć jego poprawność) stąd obecnie jest on w mocy obowiązującej i teoretycznie rzecz biorąc każdy powinien respektować jego istnienie. Niniejszy podrozdział służy zapoznaniu czytelników ze szczegółami tego dowodu, oraz wskazaniu im literatury źródłowej na przypadek gdyby zechcieli oni włączyć go do systemu swoich wiadomości, wiedzy, zasad filozoficznych i sposobu myślenia.

Formalny dowód że "UFO to już dzialające Magnokrafty" bazuje na bardzo starej i nizliczoną ilość razy sprawdzonej już w działaniu metodologii adoptowanej przez współczesną naukę i nazywanej "metoda porównywania atrybutów" (po angielsku "the methodology of matching the attributes"). W metodologii tej dwa niezależne od siebie zbiory atrybutów, jakie opisują dwa różne obiekty, są ze sobą porównywane w celu udowodnienia że obiekty które one opisują są identyczne. Najstarszym przykładem użycia tej metodologii byłby myśliwy który przymierza (porównuje) atrybuty śladu na śniegu z cechami znanych mu zwierząt w celu ustalenia które z tych zwierząt pozostawiło dany ślad. Metodologia ta jest jedną z najbardziej niezawodnych, efektywnych, i najczęściej używanych sposobów identyfikowania niezanych obiektów. Jest ona używana we większości procedur identyfikacyjnych, włączając w to śledztwa kryminalne (porównywanie dowodów rzeczowych na miejscu zbrodni z osobą podejrzanego), medycynę (porównywanie symptomów z chorobą), rozpoznanie wojskowe, itp. Aby udowodnić z użyciem tej metodologii, że Magnokraft i UFO są identycznymi wehikułami, całkowite podobieństwo

pomiędzy wydedukowanymi atrybutami Magnokraftu i zaobserwowanymi atrybutami UFO musi zostać wykazane. Stąd też, omawiany dowód został sformułowany jako łańcuch logiczny składający się z następujących 4 kroków:

1. Zaproponowanie tezy roboczej stwierdzającej że "UFO są już działającymi Magnokraftami" oraz zdefiniowanie sposobu udowodnienia prawdziwości tej tezy.

2. Zidentyfikowanie atrybutów Magnokraftu jakie zostaną poddane procesowi porównywania. Poprzez wykorzystanie teorii Magnokraftu 12 klas najbardziej reprezentacyjnych atrybutów które charakteryzują działający Magnokraft zostało zidentyfikowanych teoretycznie i użytych dla omawianego dowodzenia. Przyczyną dla której, w dowodzie omawianym tutaj, użyto tylko 12 klas atrybutów (zamiast, powiedzmy, 13 czy 24) jest że z punktu widzenia rachunku prawdopodobieństwa 12 atrybutów całkowicie wystarcza dla tego celu (patrz uzasadnienie przytoczone poniżej). Jednakże kompleksowość Magnokraftu zezwala na zidentyfikowanie i opisanie ogromnej ilości dalszych atrybutów, nie rozpatrywanych w początkowym dowodzie. Stąd, prawie każda wymagana liczba atrybutów Magnokraftu może zostać włączona do tego dowodu później, jeśli z jakichś tam powodów okaże się to niezbędne.

3. Udokumentowanie istnienia odpowiednich 12 atrybutów u UFO. Poprzez analizę różnorodnych fotografii UFO, obserwacji wizualnych tych obiektów, oraz dowodów materialnych aktywności UFO pozostawionych na naszej planecie, odpowiadające 12 atrybutów przyporządkowanych UFO zostało ujawnionych i udokumentowanych.

4. Porównywanie każdego atrybutu teoretycznie wydedukowanego dla Magnokraftu z odpowiadającym mu atrybutem zaobserwowanym na UFO. Ponieważ, jak to wykazano w toku przeprowadzonego dowodzenia, takie porównanie wykazuje całkowitą zgodność (identyczność) obu grup atrybutów, pozytywny jego efekt konstytuuje formalny dowód że "UFO to już działające Magnokrafty".

Wynikiem opisania obu wehikułów aż przez 12 klas głównych atrybutów jest, że wszystkie możliwe różnice pomiędzy Magnokraftem i UFO mogą zostać wyszczególnione z niezwykłą precyzją. Ogromny potencjał różnicowania pomiędzy dwoma obiektami które opisane zostały aż 12 atrybutami, ilustruje poniższy hipotetyczny przykład budowania serii drastycznie odmiennych wehikułów latających. Seria ta w założeniu zawiera jedynie wehikuły jakie różnią się od tych zbudowanych już poprzednio przez conajmniej jeden z dwunastu opisujących je atrybutów. Dokonane obliczenia wykazują, że taka seria powinna zawierać pomiędzy 2^{12}=4096 a 12!=4.79 10^{8} różniących się wehikułów latających (zależnie jak wiele odmian każdy z owych 12 atrybutów może przyjmować). Powyższe oznacza praktycznie, że jeśli każdego roku zbudowalibyśmy jeden taki wehikuł latający, poczynając od chwili zaczęcia się naszej cywilizacji, do teraz nie bylibyśmy w stanie skompletować całej serii tych wehikułów (dla porównania nasza cywilizacja buduje latające wehikuły zaledwie przez dwa wieki, i podczas tego czasu zbodowała jedynie trzy nowe ich rodzaje - t.j. balony, samoloty, oraz rakiety kosmiczne). Powyższy przykład ilustruje, że czysto przypadkowe pokrycie się atrybutów Magnokraftów i UFO we wszystkich 12 klasach jest niemożliwe. Stąd, z punktu widzenia prawdopodobieństwa matematycznego, potwierdzenie że takie pełne pokrycie się atrybutów obu tych wehikułów rzeczywiście następuje, wystarcza jako formalny dowód że "UFO to już działające Magnokrafty".

Omawiany formalny dowód w monografii [1a] zajmuje 22 strony opisów i wykorzystuje około 34 fotografii UFO. Został on tak opracowany, aby przeprowadzenie całego dowodzenia możliwe było wyłącznie na podstawie obiektywnych fotografii UFO (t.j. bez konieczności dokumentowania dowodu relacjami świadków które w niektórych środowiskach uznawane są za zbyt "subiektywne"). Poniżej przytoczono przykład 12 klas atrybutów przewidzianych teoretycznie dla Magnokraftu i porównanych następnie z tymi zaobserwowanymi na rzeczywistych UFO, które użyte zostały w ostanio-opublikowanej wersji omawianego dowodu (warto zauważyć, że z uwagi na istnienie ogromnej ilości unikalnych cech charakteryzujących oba porównywane do siebie wehikuły, w poprzednich

oraz dalszych wersjach tego dowodu użyte mogą być inne klasy atrybutów). Klasy te obejmują:

1. Spodko-podobny kształt geometryczny pojedyńczych wehikułów. Dla Magnokraftu kształt ten został precyzyjnie zdefiniowany układem równań matematycznych zaprezentowanych w podrozdziale 6.1. Analiza geometryczna fotografii UFO ujawnia, że dla każdego z ośmiu istniejących typów UFO i Magnokraftu (K3 do K10) ich kształt zewnętrzny pokrywa się w sposób absolutnie dokładny - patrz przykład z rysunku 14 (porównaj także wszystkie rysunki z tej monografii prezentujące zdjęcia UFO z rysunkami ilustrującymi Magnokrafty tych samych typów).

2. Konfiguracje sprzęgniętych wehikułów. Dokumentacja fotograficzna UFO zgromadzona dotychczas ujawnia, że wszystkie konfiguracje przewidywane teoretycznie dla Magnokraftu (patrz rysunek 12) w rzeczywistości są już formowane przez UFO. Jako przykłady patrz: kompleks kulisty uformowany z UFO typu K6 pokazany na rysunku 15, latający kluster pokazany w części C rysunku 18 (porównaj też rysunek 13), oraz lądowiska z rysunku 20 uformowane przez latające klustery.

3. Rozlokowanie pędników we wehikułach. Teoria Magnokraftu stwierdza że statek ten posiada pojedyńczy pędnik główny zamontowany w jego centrum, oraz n=4(K-1) pędników bocznych zamontowanych w poziomym kołnierzu obiegającym podstawę statku. Ogromna liczba istniejących fotografii UFO potwierdza takie właśnie rozlokowanie pędników w tych pozaziemskich wehikułach - patrz rysunek 16 (pośrednio to samo potwierdzają również rysunki 17 do 20).

4. Wykorzystanie pulsującego pola magnetycznego do wytwarzania sił napędowych. Dla przykładu rysunek 17 udowadnia że pędniki UFO wytwarzają pulsujące pole magnetyczne o charakterystyce identycznej do pola przewidzianego teoretycznie dla Magnokraftu.

5. Tworzenie obowodów magnetycznych łączących dany biegun N/S (wylot) każdego pędnika, z przeciwstawnym biegunem magnetycznym tego samego, lub innego, pędnika. Istnienie takich obwodów u UFO zostało doskonale zilustrowane zdjęciami pokazanymi na rysunku 18.

6. Formowanie wiru magnetycznego. Wir taki powstaje w efekcie rotowania obwodów magnetycznych wokół centralnej osi statku. Jego wystąpienie u UFO zilustrowano w części D rysunku 18.

7. Indukowanie prądów elektrycznych. Jeden z następstw tego indukowania jest wytwarzanie niszczycielskiej chmury plazmowej jaka wiruje wokół powłoki tych statków. UFO wykorzystuje tą wirującą plazmę jako ogromną piłę tarczową zdolną do wcinania się w skały i żłobienia w nich szklistych tuneli których przykłady pokazano na rysunku 21.

8. Możliwość łatwej zmiany trybu pracy na jeden z trzech trybów przewidzianych dla Magnokraftów i opisanych w podrozdziale 6.4. Również pozaziemskie UFO mogą działać w każdym z tych trzech trybów pracy, t.j.: (1) w trybie soczewki magnetycznej, kiedy to UFO stają się zupełnie niewidoczne zarówno dla gołego oka jak i dla aparatu fotograficznego - patrz rysunek 19; (2) w trybie pulsującego (bijącego) pola kiedy to ich powłoka może zostać łatwo zaobserwowana (patrz rysunek 14); albo też (3) w trybie wiru magnetycznego kiedy ich powłoka otoczona jest chmurą plazmową (patrz rys. 18D).

9. Odchylające oddziaływanie na promieniowanie elektromagnetyczne. Najbardziej spektakularna manifestacja tego oddziaływania jest formowanie soczewki magnetycznej, wyjaśnionej na rysunku 11 i zilustrowanej na rysunku 19. Inne odziaływania obejmują tworzenie tzw. "czarnych belek" zilustrowanych w częściach #2 i #3 rysunku 12.

10. Elektromagnetyczne indukowanie świateł o dwu odmiennych kolorach (t.j. niebiesko-zielonych przy biegunie S lub żółto-pomarańczowych przy biegunie N) na przeciwstawnych wylotach tych samych pędników wehikułu. Okoliczności obserwawania tych świateł omówiono w części (a) rysunku 16. Kolorowe fotografie UFO potwierdzają opisany teorią Magnokraftu związek pomiędzy biegunowością pola statku, a kolorem światła indukowanego na wylotach z pędników UFO o danej biegunowości.

11. Gotujący efekt "kuchenki mikrofalowej". Powstaje on w rezultacie oddziaływania pulsującego pola magnetycznego wehikułu. Jednym z jego przejawów jest pojawianie się charakterystycznego kolistego zniszczenia w miejscach lądowania tych wehikułów. Przykłady takiego zniszczenia pokazano na rysunku 20.

12. Magnetyczny charakter lotu. Teoria Magnokraftu stwierdza, że loty tych wehikułów muszą podlegać prawom magnetyzmu zaś zaprzeczać prawom hydromechaniki. Stąd ich poruszanie się będzie przypominać szarpany lot ważki, jaki drastycznie różni się od płynnych aerodynamicznych lotów współczesnych samolotów i inercyjnych lotów naszych rakiet. Analiza nocnych zdjęć utrwalających trajektorię UFO (a także raportów z wizualnych obserwacji tych obiektów) wykazuje, że wszystkie atrybuty charakterystyczne dla magnetycznych lotów Magnokraftu (wymienione w podrozdziale 6.2) występują także podczas lotów UFO. Ponadto, unikalna symetria w stosunku do południków magnetycznych, rzucająca się w oczy na lądowiskach UFO dodatkowo potwierdza magnetyczny charakter lotu tych wehikułów.

Kilka przykładów fotografii UFO zaprezentowanych na rysunkach 14 do 19 dla ilustracji powyższych 12 atrybutów, stanowi jedynie niewielki ułamek całkowitej ilości istniejących fotografii UFO jakie ujawniają różnorodne cechy tych pozaziemskich statków. Cały ten ogromny materiał dowodowy zaobserwowany na UFO wykazuje doskonałą zgodność z teoretycznymi cechami wydedukowanymi dla Magnokraftu. Stąd, zgodnie z metodologią naukową wyjaśnioną w poprzedniej części tego podrozdziału, uzyskanie takiej doskonałej zgodności konstytułuje formalny dowód że "UFO to już zbudowane Magnokrafty".

Skompletowanie fomalnego dowodu, że "UFO to już działające Magnokrafty" wprowadza cały szereg istotnych następstw, najważniejsze z których są jak następuje:

(A) Dowód ten równocześnie konstytułuje cały szereg dowodów cząstkowych, stwierdzających że: "UFO istnieją" (i.e. UFO są materialne, stąd muszą istnieć obiektywnie), "UFO są wehikułami", "UFO muszą być budowane i pilotowane przez jakieś istoty inteligentne", oraz "Cywilizacje jakie wysyłają UFO na ziemię muszą być pochodzenia kosmicznego", bowiem na naszej planecie żaden z narodów nie osiągnął dotąd jeszcze poziomu nauki i technologii koniecznego dla zbudowania tych zaawansowanych wehikułów.

(B) Dowód ten potwierdza poprawność teorii Magnokraftu. Z punktu widzenia ważności stwierdzeń tej teorii, formalne dowiedzenie istnienia wehikułu jaki już obecnie wykorzystuje zasadę działania użytą w napędzie Magnokraftu stanowi niemalże równorzędnik zaprezentowania działającego prototypu tego przyszłościowego wehikułu.

(C) Dowód ten uwypukla wagę badań UFO. Naukowa analiza obserwacji UFO stanowi najistotniejszy czynnik pozwalający na szybkie skompletowanie naszych Magnokraftów. Stąd popularyzowanie obserwowania UFO jest niezwykle istotnym składnikiem szybkiego osiągnięcia przez naszą cywilizację zdolności do odbywania podróży międzygwiezdnych.

Metodologia "porównywania atrybutów" zastosowana w dowodzie opisanym powyżej dostarcza także dodatkowej korzyści. Pozwala ona bowiem na wprowadzenie niezwykle istotnego "postulatu zamienności pomiędzy UFO i Magnokraftami". Postulat ten stwierdza, że: każdy poprawny wzór matematyczny, reguła i fakt opracowany dla Magnokraftów, musi równie poprawnie odnosić się też i do UFO, a także każdy fakt zaobserwowany na UFO musi również sprawdzać się dla Magnokraftów. Praktyczne wykorzystanie tego postulatu z jednej strony zezwala na szybsze zbudowanie ziemskich Magnokraftów przez wykorzystanie w nich gotowych rozwiązań technicznych zaobserwowanych u UFO, z drugiej zaś strony umożliwia szybsze rozwikłanie tajemnic UFO przez zastosowanie do nich teorii opracowanych dla Magnokraftów.

W przeszłosci kilkakrotnie już wystąpiły, a także prawdopodobnie nastąpią też i w przyszłości, różnorodne próby obalenia ważności dowodu przedstawionego w tym podrozdziale (patrz OMNI, luty 1984, Vol. 6, nr 5, strona 87). Jednakże, na przekór wielokrotnym atakom ze strony przeciwników Magnokraftu, dotychczas nikt nie zdołał obalić

teorii tego statku, czy podważyć dowodu bazującego na tej teorii. Każde ze zastrzeżeń wniesionych dotychczas przeciwko temu wehikułowi, przeaczało jakieś istotne rozwiązanie czy szczegół, już postulowane teorią Magnokraftu. Z drugiej zaś strony, sukcesy w budowie urządzeń postulowanych teorią tego statku, takich jak Komora Oscylacyjna, czy siłownie telekinetyczne, utwierdzają poprawność jego teorii.

Dowód bazujący na metodologii "porównywania atrybutów" z definicji pozwala na nielimitowaną liczbę porównań (t.j. każdy fakt pozyskany z obserwacji UFO może zostać porównany do odpowiedniego faktu wydedukowanego teoretyczneie z teorii Magnokraftu). Stąd też, ten rodzaj dowodu pozostaje ważnym nawet jeśli niektóre z indywidualnych atrybutów UFO na jakich się on opiera, nie mogą zostać potwierdzone z jakichś tam obiektywnych powodów. Powyższa charakterystyka omawianego dowodu całkowicie neutralizuje dotychczasową strategię "obalania dowodów" stosowaną przez tzw. "UFO sceptyków". Wiadomo, że wszystkie poprzednie próby dowiedzenia istnienia UFO opierane były na pojedyńczych faktach (np. na pojedyńczej obserwacji, pojedyńczym przypadku uprowadzenia, czy pojedyńczym dowodzie rzeczowym). Z drugiej jednak strony, nie istnieje taki fakt jaki nie mógłby zostać poddany we wątpliwość przez odpowiednio nastawionych naukowców. Stąd, poprzez adoptowanie strategii bezustannego podważania kolejnych faktów dotyczących UFO, tzw. sceptycy zdołali unieważnić każdy dowód na istnienie UFO jaki dotychczas został wysunięty. Na szczęście, w stosunku do dowodu przedstawionego powyżej, omówiona strategia sceptyków po prostu traci swoją ważność. Aby bowiem unieważnić ten dowód musieliby oni bezspornie wykazać, że cały dotychczas zgromadzony materiał dowdowy na temat UFO jest nie-istniejący (folozoficznie rzecz biorąc jest to niemożliwe). Z tego też powodu, struktura przedstwionego tu dowodu na istnienie UFO jest "odporna na sceptyków" (tzn. sceptycy nie są w stanie podważyć jej poprawności).

Jak to zwykle bywa ze zaakceptowaniem istotnych ustaleń naukowych, uznanie formalnego dowodu autora że "UFO to już działające Magnokrafty" postępuje bardzo wolno. Prawdopodobnie nawet gdy już pierwsze zbudowane na ziemi Magnokrafty wyniosą naszych celników na pokład UFO zbliżających się do naszej planety, ciągle będą istniały osoby które odmówią zaakceptowania faktu istnienia UFO (podobnie jak członkowie słynnego "Towarzystwa płaskiej ziemi" ciągle odmawiają przyznania że nasza planeta jest okrągła). Jednakże na przekór obecności takich osób, Magnokraft nieprzerwanie zyskuje zwolenników w rosnącej liczbie krajów. Obecnie jest on już dobrze przyjęty w takich krajach jak Niemcy, Nowa Zelandia, Polska, Szwajcaria, USA, oraz Związek Radziecki. Dalsi badacze z następnych krajów wykazują rosnące zainteresowanie tym wehikułem, a także przełomowymi ideami jakie on sobą wprowadza.

Niestety, dane historyczne dotyczące naukowego uznania meteorytów wykazują, że popularne uznanie dyskutowanego tu dowodu zajmie conajmniej 30 lat. Dane te wykazują, że dowód na istnienie meteorytów podlegał dokładnie tym samym kolejom losu jakie obecnie stały się udziałem dowodu na istnienie UFO. Stąd poprzez przestudiowanie tej historycznej analogii, możliwe jest uzyskanie dość dobrego rozeznania, jakie będą przyszłe losy naukowego uznania istnienia UFO. Różnorodny materiał dowodowy stwierdzający o "kamianiach spadających z nieba" kolekcjonowany był od najdawniejszych czasów. Naukowcy jednakże odmawiali przyjęcia go do wiadomości, ponieważ podobnoż zaprzeczał on panującemu wówczas naukowemu wyjaśnieniu dla struktury wszechświata. Stąd też oficjalnie zaadoptowana postawa stwierdzała, że meteoryty muszą być manifestacją przesądów i ludowej (wybujałej) wyobraźni. W osiemnastym wieku fakty zgromadzone na temat "kamieni spadających z nieba" były tak ogromne, że środowisko naukowe zmuszone zostało do uciekania się do represji administracyjnych i autorytatywnego nacisku w celu utrzymywania swojej poprzedniej (negującej) pozycji. W owym czasie "anty-meteorytowa" histeria osiągnęła poziom obecnej "anty-UFO" kampanii, kiedy to badacze i obserwatorzy UFO są publicznie piętnowani, wyszydzani, a nawet tracą zajmowane posady ponieważ władze sądzą że osoby takie nie zasługują na zaufanie. Po ogromnym deszczu meteorytów, jaki dnia 26 kwietnia 1803 roku spadł we francuskiej wsi L'Aigle, naukowiec

Jean-Baptiste Biot przygotował dokument w którym zaprezentował on formalny dowód, że "kamienie faktycznie spadają z nieba". Dowód ten wkrótce został zaaprobowany przez francuską Akademię Nauk. Gdy więc dowód Biot'a został oficjalnie upowszechniony przez dokumentację tej Akademii, całe środowisko naukowe stopniowo zmieniło swoje stanowisko w sprawie meteorytów. Jednakże zmiana ta była bardzo wolna i zajęła wiele lat. Dla przykładu cztery lata po L'Aigle Prezydent USA Thomas Jefferson reagujący na inicjatywę dwóch profesorów chcących podążyć za przykładem francuskim i zbadać ogromny meteoryt jaki spadł w 1807 we Weston (Connecticut), grzmiał publicznie: "Panowie, raczej uwierzyłbym że tych dwóch Yankee profesorów kłamie, niż uwierzyłbym że kamienie mogą spadać z nieba" (cytowane z książki H.H. Nininger, "Find a falling star", Paul S. Eriksson, New York 1972, ISBN 0-8397-2229-X, strona 4). Włosy jeży fakt, że Prezydent Jefferson podobno uważany był za jednego z bardziej wykształconych ludzi swoich czasów, a także że zgniótł on inicjatywę przebadania meteorytu z Weston "w imię dobra nauki" (przypadek ten nasuwa więc pytanie jakiegoż to łamania inicjatyw "w imię nauki" dopuszczają się zapewne współcześni luminarze.) Trzeba było aż ogromnego deszczu meterorytowego z 12 listopada 1833 roku, widzialnego w całej Północnej Ameryce i dotykającego znaczną część populacji, aby przyspieszyć w USA formalne uznanie dowodu Biot'a. Obecnie "kamienie spadające z nieba" stanowią źródło ogromnie istotnych informacji, i rozwój wielu dziedzin współczesnej nauki zależy od ich badania. Oczywiście podczas ekstrapolacji powyższej analogii meteorytowaj do UFO, niektóre osoby będą skłonne argumentować, że przecież nasza wiedza posunęła się nieco naprzód od 1803 roku. Jednakże w takich przypadkach warto jest zadać pytanie, czy natura ludzka także posunęła się naprzód od owego czasu.

6.5.2. Trwałe ślady działalności UFO na naszej planecie

Jedną z istotniejszych konsekwencji formalnego dowiedzenia, że "UFO istnieją i stanowią już działające Magnokrafty" jest wykazanie że te pozaziemskie wehikuły muszą pozostawiać na naszej planecie jakieś trwałe dowody swojej aktywności. Z pomocą teorii Magnokraftu, autorowi udało się zidentyfikować i udokumentować kilka kategorii takich dowodów. Niniejszy podrozdział służy omówieniu najłatwiej i najczęściej dostępnych z nich, t.j. (1) lądowisk UFO, (2) podziemnych tuneli wytopionych przez UFO, oraz (3) miejsc eksplozji UFO. W tym miejscu warto wspomnieć, że wylistowane tutaj ślady posiadają trwały charakter, stąd też mogą one zostać poddane badaniom naukowym bez konieczności zmiany tradycyjnych metodologii badawczych (np. wypalone ślady pozostawiane przez UFO w miejscach lądowania, czy miejsca eksplozji tych statków, nie są w stanie zniknąć kiedy naukowcy zblizą się do nich). Stąd też stanowią one materiał faktologiczny jaki umożliwia włączenie UFO w obręb tradycyjnych badań naukowych.

6.5.2.1. Lądowiska UFO

Wyobraźmy sobie hipotetyczną sytuację gdy jakiś ziemski badacz przechwycił i rozszyfrował następującą transmisję. "Do: Zeta Reticuli, Centrum Badań Socjologicznych Nisko-zaawansowanych Cywilizacji Technologicznych. Od: Głównego Socjologa Wyprawy Nr 61992 na trzecia planetę układu słonecznego, przez tubylców nazywaną Ziemia. Dotyczy: raportu przejściowego z przebiegu eksperymentu nad stymulacją socjologiczną i intelektualną tubylczych społeczeństw. Treść raportu: Nasza wyprawa zakończyła właśnie kolejną fazę stymulacji intelektualnej mieszkańców ziemi. Do stymulacji tej używamy wirujące obwody magnetyczne naszych wehikułów zawieszonych na niewielkich wysokościach ponad polami uprawnymi tubylców, które formują unikalny system śladów o definitywnie technologicznych atrybutach. Celem eksperymentu jest poznanie intelektualnej

i socjologicznej reakcji tubylców na pojawianie się tych śladów. Eksperyment podzielony został na kilka jednorocznych faz w których coraz bardziej złożone konfiguracje naszych wehikułów wykładają swoimi obwodami magnetycznymi ślady geometryczne o rosnącej komplesowości. Reakcja na te ślady obserwowana jest z pokładów naszych statków osłoniętych soczewką magnetyczną aby dla tubylców pozostać niewidocznymi. Jednocześnie nasi naziemni wywiadowcy zbierają dane dotyczące intelektualnych reakcji oraz opinii panujących wśród tubylczych społeczeństw. Zaobserwowano co następuje. Znaczna liczba tubylców wykazuje silny instynkt imitacyjny, jakiego przejawem jest kopiowanie naszych śladów (lokalnie nazywane 'małpowaniem'). Inni umiejętnie wykorzystują je dla zdobycia rozglosu lub fortuny. Uformowano też rodzaj nowej religii polegającej na interpretacji śladów jako znaków od boga oraz graficznych przepowiedni i ostrzeżeń. Ciekawy wzór zachowawczy wykazują niektórzy tubylczy naukowcy którzy wykorzystują te ślady do wymyślania nowych zjawisk natury i do uzyskiwania funduszy rządowych na ich przebadanie. Jedynie w pojedyńczych przypadkach publicznie postulowano formowanie tych śladów przez nasze wehikuły, jednakże autorzy takich stwierdzeń szybko zostali poddani różnorodnym represjom i wyciszeni. Wniosek eksperymentu: tubylcy na planecie Ziemia skłonni są zaakceptować radykalną prawdę tylko w przypadku gdy absolutnie nie posiadają oni już innego wyjścia."

Aczkolwiek powyższa transmisja jest czysto hipotetyczna, nie zdaje się ona być daleka od stanu rzeczywistego. Od kilku lat światowe publikatory wykazują coraz żywsze zainteresowanie kolistymi śladami formowanymi na ziemi, których jedna z bardziej spektakularnych odmian formowanych na polach zbożowych zwana jest po angielsku "crop circles", t.j. kręgi zbożowe. Największego rozgłosu uzyskały takie kręgi odkrywane w zbożach południowej Anglii. Wiadomo jednak że spora ich liczba występuje także na pastwiskach Australii, zaroślach Nowej Zelandii, plantacjach USA, ryżowiskach Japonii, oraz różnorodnych obszarach kilku innych krajów, włączając w to Polskę. Dotychczas ponad 30 różnych wyjaśnień stara się wytłumaczyć pochodzenie tych kręgów od zjawisk naturalnych. Chociaż nie zostało to bezpośrednio powiedziane, głównym celem każdego z nich jest zdementowanie udziału UFO we formowaniu owych kręgów. Oprócz dwóch naukowych wyjaśnień wmawiających że kręgi zbożowe powstają w efekcie działania: (1) lokalnych zawirowań powietrza, oraz (2) szczególnego rodzaju grzybni (patrz New Scientist, 23 June 1990, strony 25-27), istnieje także cała gama wyjaśnień nienaukowych. Najzabawniejsze z nich podaje że wyczesywane są one w zbożu igłami roznamiętnionych jeży jakie w okresie godowym uganiają się za skołowaną i nieodporną na ukłucia samiczką która zatacza kręgi w panicznej ucieczce. Inne znane wyjaśnienia twierdzą że kręgi zbożowe są efektem działania: podziemnych żył wodnych, pól magnetycznych, energii kosmicznej, maszyn rolniczych, wirusów zbożowych, owadów, ptaków, kosmicznej inteligencji, chemikalii, trzęsień ziemi, sił elektrostycznych, czarownic, związków bibilijnych, efektów wulkanicznych, sił ziemskich, siatki geo-energetycznej, sił różdżkarskich, fal radiowych, efektów archeologicznych, wpływu satelitów, pól grawitacyjnych, zródeł religijnych, okultyzmu, działania duchów, ultradźwięków, fizycznych oddziaływań międzyplanetarnych, upadku odłamków kosmicznych, pól elektromagnetycznych. (Powyższa lista pochodzi z książki [1] pióra Pat Delgado & Colin Andrews, "Crop Circles - the Latest Evidence", Bloomsbury Publishing Limited, 2 Soho Square, London W1V 5DE, 1990, ISBN 0-7475-0843-7, strona 77.)

Ze wszystkich wyjaśnień dotyczących pochodzenia omawianych kręgów, dwa zasługują na szczegółowsze omówienie. Pierwsze z nich stwierdza że kręgi zbożowe są po prostu mystyfikacjami fabrykowanymi przez różnorodnych żartownisiów. Wyjaśnienie to jest obecnie najczęściej powtarzane i najuporczywiej forsowane przez oficjalne środki przekazu. Od czasu do czasu w telewizji pojawiają się nawet jakieś spragnione sławy indywidua które twierdzą że osobiście wygnietli oni wszystkie istniejące kręgi. Ciekawym zjawiskiem jest społeczna hipokryzja jaka leży u fundamentów tego wyjaśnienia. Z jednej bowiem strony znaczna część oficjalnych publikatorów otwarcie popiera ideę fabrykacji omawianych

kręgów poprzez: dawanie posłuchu każdej osobie jaka wybrała tą drogę zwrócenia na siebie uwagi, przemilczanie potrzeby karania za wandalizowanie plonów jakie działalność taka powoduje, selektywne wyolbrzymianie wszystkiego co może świadczyc na korzyść falsyfikacji, oraz celowe nieujawnianie faktów które mogłyby zdyskredytować mystyfikatorów. Z drugiej zaś strony tylko nieliczne osoby całkowicie i bez zastrzeżeń wierzą w te mistyfikację, każdy bowiem fakt wskazuje na ich nieprawdziwość. Nawet pierwszy rzut oka pozwala niewprawionemu obserwatorowi odróżnić chaotyczność i nieporządek falszywych kręgów od precyzji i perfekcji kręgów prawdziwych. Zmiany fizykochemiczne stwierdzone w kręgach prawdziwych, takie jak zwiększenie oporności elektrycznej gleby czy zmiany krystalograficzne w źdźbłach roślin, nie występują w kręgach fałszywych. □dźbła w kręgach fałszywych są fizycznie połamane, podczas gdy w kręgach prawdziwych są one jedynie magnetycznie ugięte, ciągle umożliwiając przepływ soków i porost rośliny. Ponadto kręgi prawdziwe: znane są od wieków w tradycji ludowej wielu krajów (np. w Polsce nazywane one były "krasnalskie kręgi", w Niemczech "Hexenringe" - t.j. kręgi czarowników, w Anglii "fairy rings" - t.j. pierścienie wróżek), spełniają wszystkie warunki i współzależności teoretycznie przewidziane dla lądowisk statków Magnokrafto-podobnych, w Nowej Zelandii są one często wykonywane w podłożu niemożliwym dla "udreptania" (np. zaroślach) oraz w miejscach niedostępnych dla żartownisiów (np. na stromych zboczach gór), ich liczba jest zbyt ogromna na mystyfikację, rozmiary niektórych z nich (szczególnie tych uformowanych przez UFO typów K8, K9 i K10) powodują że ich sporządzenie wymagałoby zbyt wielkiej pracochłonności, a także ich formowanie przez UFO potwierdzone zostało przez zeznania wielu wiarygodnych świadków którzy zaobserwowali te spodko-kształtne wehikuły lądujące w miejscach w których następnie znalezione zostały omawiane kręgi. Na nieszczęście wyjaśnienie stwierdzające że kręgi zbożowe to jedynie produkt falsyfikacji jest bardzo wygodne dla niektórych środowisk. Wszakże odsuwa ono na nieokreśloną przyszłość problem ustosunkowania się do bezspornych dowodów materialnych dokumentujących odwiedzanie naszej planety przez cywilizacje wielokrotnie bardziej zaawansowane od naszej. W sensie psychologicznym jest więc ono odpowiednikiem twierdzenia niecywilizowanych szamanów z jakiejś zagubionej wyspy, że ogromne statki oceaniczne czasami widywane przez tubylców muszą być jedynie mirażami bowiem nikt w całym wszechświecie nie posiada wiedzy doskonalszej niż ci szamani, zaś oni przecież nie są w stanie zbudować takich statków. Jednak w sensie historycznym wyjaśnienie takie jest ogromnie szkodliwe, ponieważ: (1) sprowadza się do celowej dezinformacji społeczeństwa w celu zabezpieczenia niewielkiej grupie zainteresowanych jakichś tam nieznaczących korzyści doraźnych, oraz (2) dobrowolnie zrzeka się z najpowszechniej dostępnych dowodów materialnych aktywności UFO na naszej planecie, z których ogromna ilość technicznie użytecznej informacji mogłaby zostać uzyskana.

Drugie wyjaśnienie wymagające szczegółowszego omówienia podaje że kręgi zbożowe są po prostu śladami formowanymi przez UFO. Na temat tego wyjaśnienia panuje obecnie jakieś niezrozumiałe uprzedzenie. Z jednej strony bowiem ogromna ilość faktów potwierdza że jest ono zgodne z prawdą. Dla przykładu szereg wiarygodnych świadków, których zeznania bez najmniejszego zastrzeżenia przyjętoby podczas procesu sądowego decydującego o życiu skazanego, twierdzi iż widziało UFO lądujące w miejcu gdzie następnie znaleziono takie nowo-uformowane kręgi (niestety w odniesieniu do UFO zenania tych świadków nagle poddawane są we wątpliwość). Również wszystkie cechy owych kręgów świadczą o ich pochodzenia od UFO - patrz lista atrybutów tych obiektów omówiona w podrodziale 6.5.1. Z drugiej jednak strony wyjaśnienie to jak dotychczas pozostaje najzacieklej atakowanym i prześladowanym. Poszczególni "eksperci" wprost prześcigają się w podejmowaniu działań, jakich ukrytym celem jest zdementowanie pochodzenia tych śladów od UFO. Jest niezwykle interesującym, że także niektórzy samozwańczy UFOlodzy przejawiają sporą aktywność i zaciekłość w zwalczaniu tego wyjaśnienia. Jednakże wbrew ciągłemu zaprzeczaniu pochodzenia kręgów zbożowych od

UFO, wyjaśnienie to zdobywa sobie coraz więcej zwolenników. Nieformalne sprawdzenia jego popularności ujawniają że większość osób przekonanych jest obecnie iż kręgi zbożowe formowane są właśnie przez te pozaziemskie obiekty. Stare powiedzenie ludowe podaje że "gdy nie można zaufać rozumowi mędrców, należy zaufać intuicji narodu". W przypadku kręgów zbożowych intuicja ta zdecydowanie wskazuje na ich pochodzenie od UFO.

Autor zainteresował się śladami których jedna z odmian znana jest pod nazwą kręgów zbożowych jeszcze na początku lat 80-tych, t.j. zaraz po rozpracowaniu teorii Magnokraftu oraz udowodnieniu ze "Magnokrafty to juz dzialajace UFO". Z teorii tej wynikało bowiem, że w celach napędowych Magnokrafty i UFO muszą wytwarzać potężne pole magnetyczne którego linie sił będą układać się w charakterystyczne pęki zwane obwodami magnetycznymi. Obwody te łączą dany biegun każdego pędnika (np. N) z przeciwstawnym biegunem tego samego lub też innego pędnika (np. z S) - patrz rysunek 18. Dla uzyskania różnorodnych efektów napędowych (np. bąbla próżniowego eliminującego tarcie z atmosferą, czy magnetycznego ekwiwalentu efektu Magnusa), omawiane wehikuły muszą wprowadzać swoje obwody megnetyczne w stan szybkiego ruchu wirowego. Stąd podczas lądowania te wirujące obwody będą pozostawiać na ziemi charakterystyczny układ kolistych śladów w podrozdziale 6.2 nazywany "lądowiskiem".

Dotychczasowe badania autora wskazują że koliste lądowiska UFO formowane mogą być w każdym rodzaju podłoża (np. łąka, zboże, zarośla). Jednakże czasy zawisu wymagane dla powstania takich lądowisk będą się różnić w zależności od wytrzymałości na oddziaływania magnetyczne owych odmiennych podłoży. Jednocześnie ich wygląd będzie zależał od twardości lokalnej masy organicznej (np. krzewy i drzewa mogą zostać wypalone polem statku, ale nie pozwolą się wyłożyć tak jak zboże), od podatności na oddziaływania wiatru (np. odpowiedniki kręgów zbożowych uformowane na łące już po kilku godzinach zostają zburzone przez powiewy wiatru wprowadzającego nieporządek do ułożenia poszczególnych źdźbeł trawy), gęstości porostu (lądowiska w gęstych podłożach - np. zbożu, wyglądają bardziej spektakularnie niż te w rzadkich porostach), itp.

Powyższe ujawnia że teoria wehikułu zwanego Magnokraft jest w stanie zdefiniować bardzo precyzyjnie wersję lądowisk UFO jaka we współczesnej literaturze znana jest pod nazwą kregów zbożowych. Definicja ta stwierdza że: "Kręgi zbożowe są to ślady pozostawiane na polach zbożowych przez obwody magnetyczne statków Magnokrafto-podobych (UFO) zawieszonych na niewielkiej wysokości". Objaśniając innymi słowami powyższą definicję, nieruchome zawiśnięcie UFO tuż nad powierzchnią gruntu powoduje, że wirujące linie sił ich obwodów magnetycznych omiatają poszczególne źdźbła zboża, dokładnie przyginając je ku dołowi jakby włosami niewidzialnej szczotki. Podczas dłuższego zawisu wehikułu nad danym miejscem, takie omiatanie powoduje precyzyjne układanie wszystkich źdźbeł roślin w kierunku ruchu jego obwodów magnetycznych.

Zawis pojedyńczych UFO nad polami zbożowymi pozostawia ślady o niepozornym wyglądzie, których kształt najczęściej przyjmuje formę pierścieni. Przykład lądowisk takich pojedyńczych UFO zilustrowano w czasopiśmie Nie z tej ziemi, nr 3/1992, str. 14. Teoria Magnokraftu informuje jednakże, że UFO bardzo często będą latać połączone w różnorodne złożone konfiguracje, których podstawowe klasy pokazane zostały na rysunku 12. Konfiguracje te formują lądowiska o większej złożoności. Ze wszystkich konfiguracji UFO najbardziej interesujące ślady pozostawiają tzw. "latające klustery" omówione w podrozdziale 6.4. Lądowisko formowane przez takie klustery objaśniono na rysunku 13 i zilustrowano na rysunku 20a.

Analiza rysunku 13a pokazuje, że z powodu odmiennej długości poszczególnych obwodów magnetycznych, ślady formowane przez latający kluster będą się różniły w zależności od wysokości na jakiej jego indywidualne jednostki zawisną nad ziemią. Gdy wysokość zawisania zbliżona jest do rozpiętości najdłuższych obwodów, jedynie obwody sprzęgające (1), (5), (6) pozostawią dwa koliste kręgi, jeden z których - leżący pod niestabilną jednostką, obwiedziony będzie zewnętrznym pierścieniem (patrz (6) na rys.

13b). Gdy wysokość zawisania obiektów się zmniejszy, oba te kręgi połączone zostaną centralną osią (4) uformowaną przez najkrótszy obwód sprzęgający. Dalsze obniżenie wehikułów spowoduje utworzenie śladów przez obwody stabilizacji obrotowej (Ts). Kolejne obniżenie obiektów spowoduje uformowanie krótkich symetrycznych linii przez obwody dostrajające (3). Ślad powstaly przy takiej wysokości zilustrowano na rysunku 20a. W końcu przy najniższej z możliwych wysokości, kiedy to wehikuły prawie dotykają gruntu swoimi podstawami, także obwody boczne (t.j. łączące ze sobą oba przeciwstawne wyloty każdego pędnika bocznego - patrz obwody zaznaczone numerem (2) na rysunku 13) uformują jeden lub dwa dodatkowe pierścienie wokół kręgów już pokazanych na rysunku 13b. Opisana tutaj współzależność pomiędzy złożonością śladów i wysokością zawisania klustera może zostać zdefiniowana jako "stopień zagłębienia" lądowiska.

Specjalnego omówienia wymaga ślad pozostawiany przez obwód stabilizacji obrotowej (Ts). Ponieważ rozpiętość tego obwodu jest stosunkowo spora, spowoduje on powstanie odnośnego śladu na większości lądowisk latających klusterów. Jednakże dwa czynniki decydują o wyglądzie tego śladu. Pierwszy z nich to fakt że obwód ten może zostać uformowany przez prawie każdy z pędników bocznych statku, a także że każdy statek w razie potrzeby może posiadać więcej niż jeden taki obwód. Stąd też w rzeczywistych lądowiskach, charakterystyczny ogonek reprezentujący ten obwód doczepiony może być praktycznie z każdej możliwej strony, a czasami nawet z dwóch różnych stron określonego kręgu zbożowego (zwykle naprzemianległych i skierowanych w przybliżeniu ku wschodowi i/lub zachodowi). Drugi z czynników decydujących o śladzie (Ts) to szybkość wirowania pozostałych obwodów statku. Gdy szybkość ta rośnie, nachylenie obwodów (Ts) musi się zwiększać. Z kolei zmiana jego nachylenia powoduje, że na końcu trzonka uformowanego przez ten obwód powstają rozgałęzienia w kształcie krótkich łuków przypominających pióro klucza ze starego typu zamków. uki takie istnieją na śladach z rysunku 20c. Warto tu podkreślić, że liczba tych łuków, ich ukierunkowanie i długość zależą od funkcji jednostki formującej dany obwód "Ts" (t.j. stabilna czy niestabilna), od wysokości jej zawisu (t.j. czy obwód boczny tej jednostki dosięga ziemi formując dwa łuki), oraz od kierunku obrotu wiru.

Omówiony powyżej podstawowy ślad elementarnego ogniwa latającego klustera może uledz dalszemu zróżnicowaniu jeśli dany statek zamiast posiadać wszystkie pędniki pracujące, wyłączy działanie części swych pędników bocznych. W takich przypadkach koliste ślady zostaną zastąpione przez półkola czy łuki. W skrajnych przypadkach możliwe jest ograniczenie liczby pracujących pędników bocznych do czterech lub nawet trzech. Wtedy ślady formowane przez obwody magnetyczne wirujące pomiędzy owymi czterema lub trzema pracującymi pędnikami bocznymi przyjmą nietypową formę kwadratu lub trójkąta.

Inne źródło różnic pomiędzy śladami formowanymi przez odmienne latające klustery wynika z kierunku wirowania pól łączonych statków. Pola te albo we wszystkich jednostkach wirują w tym samym kierunku - i wtedy roślinność wyłożona jest zgodnie w całym lądowisku, albo też każda jednostka wymusza wirowanie w odwrotnym kierunku - w takim przypadku zależnie od tego który statek kontroluje jakie obwody magnetyczne, kierunki wyłożeń roślinności będą się różnić w złożony sposób. Zupełnie odmienny ślad pozostawia kluster którego jeden ze statków posiada pole stacjonarne (niewirujące). Kluster taki powoduje wyłożenie roślinności i uformowanie śladu tylko pod statkiem którego pole wiruje. Jednakże obecność drugiego statku ze stacjonarnym polem zostaje zaznaczona przez charakterystyczne zdeformowanie uformowanych kręgów w jednej części ich obwodu. Zdeformowanie takie doskonale ilustruje lądowisko z rysunku 20b.

Pojedyńcze elementarne ogniwo zilustrowane na rysunku 13 daje się magnetycznie sprzęgać z innymi podobnymi ogniwami tworząc złożony latający kluster stanowiący rodzaj napowietrznego pociągu. Oczywiście w skład takiego klustera mogą wchodzić wehikuły najróżnorodniejszych typów, których średnice "d" (stąd także i wymiary formowanych przez nie śladów) mogą się drastycznie różnić. Ponadto poszczególne ogniwa klustera mogą

zawierać jednostki o zróżnicowanych grubościach, takie jak np. cygara i pojedyńcze obiekty. Po obniżeniu lotu, ogniwa te bedą więc znajdowały się na różnych wysokościach ponad powierzchnią gleby formując ślady o różnych stopniach zagłębienia. Lądowanie takiego pociągu uformuje znacznie bardziej skomplikowany ślad, jakiego przykład pokazano na rysunku 20c. Analiza tego przykładu ujawnia jednak, że ów skomplikowany ślad powstał przez kilkakrotne zduplikowanie elementarnego śladu zilustrowanego na rysunku 13, jaki formowany jest przez pojedyńcze ogniwo klustera. Różnice istniejące pomiędzy śladami z rysunków 13b i 20c sprowadzają się jedynie do odmiennych typów UFO o różniących się współczynnikach "K" i średnicach "d" jakie utworzyły poszczególne ogniwa tego klustera oraz do różnic we wysokości zawisania tych wehikułów.

Wielu czytelników prawdopodobnie zastanawia się dlaczego cała ta nowoczesna aparatura naukowa instalowana na polach Anglii nie potrafiła wykryć obecności UFO, podczas gdy w tym samym czasie zostały tam zarejestrowane setki lądowisk owych statków. Odpowiedź leży w "soczewce magnetycznej", którą wszystkie statki Magnokrafto-podobne są w stanie wytworzyć aby osłonić się przed niepożądanym zaobserwowaniem, lub zarejestrowaniem przyrządami optycznymi. Zasada formowania takiej soczewki została zilustrowana na rysunku 11 i omówiona w podrozdziale 6.3. Po osłonięciu się tą soczewką, UFO stają się niewidoczne dla obserwatora który może być oddalony od wehikułu jedynie o kilka metrów. Autor znalazł naocznego świadka, rolnika o nazwisku John Wragge (52 Main Rd., Brighton near Dunedin, New Zealand), na oczach którego nastąpiło uformowanie lądowiska przez UFO zosłonięte taką właśnie soczewką magnetyczną. John obserwował to zdażenie będąc oddalony zaledwie o około 4 metry od lądowiska UFO formowanego w trawie. Na początku jego uwagę zwróciły dwie owce, jakie w ciekawością ale też i przestrachem zadarły łby aby zaobserwować coś wiszące nad nimi w powietrzu. Następnie zauważył on kolisko trawy raptownie przymiatanej do ziemi przez jakąś niewidzialną siłę. Równocześnie usłyszał on charakterystyczne brzęczenie UFO nad swoją głową (które był w stanie rozpoznać, ponieważ już poprzednio widział on UFO z niewielkiej odległości) oraz niezwykły świszcząco-trzaskający odgłos przymiatanej trawy. Jednakże kiedy popatrzył w górę nie mógł on zobaczyć żadnego wehikułu. Po chwili UFO zaczęło się przemieszczać, przekraczając żwirowaną drogę. Stożek kurzu nagle się uniósł z tej drogi, podniesiony wirującym polem statku. Po wzniesieniu w góre, stożek ten nagle ujawnił wiszącą w powietrzu całkowicie pustą przestrzeń, która - ku kompletnemu zaskoczeniu rolnika, formowała klasyczny kształt spodko-podobnego, niewidzialnego UFO. W tym miejscu warto dodać, że takie właśnie stożki wirującego kurzu, pojawiające się niespodziewanie przy bezwietrznej pogodzie, są częstym widokiem w Polsce. Pomimo ich ludowej nazwy "tańczący diabeł", niewidzialność obiektu wiszącego u ich wierzchołka powoduje że zwykle nie przypisuje się im większej uwagi (stary "przesąd" jednakże ostrzega że sprowadzają one okropną chorobę na osoby nieopatrznie wchodzące w ich drogę - rozważ rakotwórcze działanie silnego pola magnetycznego UFO).

6.5.2.2. Tunele wytopione podczas podziemnych lotów UFO

Owe długie, proste jak strzała, gładkie, regularne, geometryczne i namagnesowane tunele - patrz rysunek 21, odkryte zostały we wielu obszarach naszej planety. Niektóre bardziej znane z nich obejmują: (1) system tuneli odkryty przez Juan'a Moricz w prowincji Morona-Santiago Ekwadoru w czerwcu 1965 i opisany później w książce Ericha von Dänikena "The Gold of the Gods" (t.j. "Złoto Bogów"), Redwood Press, Ltd., Townbridge, England, 1973, (2) szkliste tunele przenikające wierzchołek góry Autana w Ekwadorze, (3) Cocklebiddy Cave w Zachodniej Australii, (4) Mammoth Cave System w Kentucky, USA. Należy tu też podkreślić, że ludowe podania postulują istnienie takiego tunelu także i w Polsce. Wejście do niego ma jakoby się znajdować po czechosłowackiej stronie Babiej Góry, na około 1/3 jej wysokości.

6.5.2.3. Miejsca eksplozji UFO

Jak dotychczas, istnienie dwóch takich miejsc jest definitywnie potwierdzone (t.j. Tapanui w Nowej Zelandii i Tunguska na Syberii), natomiast dalsze obszary zostały wytypowane do ewentualnego późniejszego rozpoznania (t.j. Australia, Ekwador, Libia i Ukraina). Oba już zidentyfikowane miejsca wykazują istnienie wszelkich cech spodziewanych w miejscu eksplozji statku Magnokrafto-podobnego, jednocześnie nie wykazują one żadnej z cech charakteryzujących miejsca innego rodzaju eksplozji. Zostały one szczegółowo zaprezentowane w monografii [5] autora, zatytułowanej: "Kataklizm koło Tapanui 1178 A.D. - nowozelandzki odpowiednik eksplozji tunguskiej", Dunedin, Nowa Zelandia, 1989; 76 stron (w tym 30 rysunków). Popularne streszczenie tej monografii prezentoweane było w kilku polskich czasopismach, np. w artykule "Eksplozja UFO koło Tapanui w Nowej Zelandii, Anno Domini 1178", opublikowanym w miesięczniku Nie z tej ziemi, nr 3, marzec 1992, str. 12-14 i 27-29; czy podobnym artykule opublikowanym w Nieznany Świat, nr 7:5/1991, str. 4-6.

Rozdział G (7).

(7) WYKORZYSTANIE EFEKTU TELEKINETYCZNEGO DLA CELÓW TRANSPORTOWYCH

W taki sam sposób jak siłownie telekinetyczne zrewolucjonizują pozyskiwanie energii na ziemi, również wykorzystywanie efektu telekinetycznego dla celów napędowych zrewolucjonizuje nasze środki transportowe. Ze względu na wzajemne usytuowanie urzadzenia wytwarzającego efekt telekinetyczny względem transportowanego obiektu, możliwe jest budowanie dwóch podstawowych klas środków transportowych wykorzystujących ten efekt. Są to: (1) promień podnoszący, oraz (2) Magnokraft drugiej (i trzeciej) generacji.

Ad. 1. Promień podnoszący wywodzi się z możliwości ukierunkowywania działania impulsów telekinetycznych poprzez przesyłanie pola magnetycznego wzdłuż wiązki silnego światła (np. promienia laserowego). W takim przypadku wiązka światła pełni rolę swoistego "magnetowodu". Tak ukierunkowany efekt telekinetyczny zezwoli na zdalne i szybkie transportowanie obiektów i ludzi wzdłuż kanału telekinetycznego uformowanego przez światło. Ponieważ wiązka światła po angielsku nazywana jest "beam", stąd ten sposób transportowania został nazwany przez futurystów "beaming up". Jego przyszłościowe wykorzystanie już obecnie ilustrują niektóre filmy futurystyczne. Zgodnie z działaniem efektu telekinetycznego, reakcje wyzwalane podczas transportowania wewnątrz wiązki świetlnej nie będą przenoszone na urządzenie wytwarzające ten efekt. To z kolei umożliwi urządzeniom wielkości latarki kieszonkowej trzymanym w ręku dziecka dźwiganie całych budynków czy ogromnych maszyn. Ponieważ dla tej formy transportu dystans nie będzie odgrywał poważniejszej roli, promień telekinetyczny wysyłany ze stacji satelitarnych, pozwoli wybierać i przenosić na orbitę dowolne obiekty lub osoby znajdujące się na ziemi.

Ad. 2. Magnokrafty drugiej generacji staną się rzeczywistością gdy nasza technologia osiągnie wystarczająco wysoki poziom aby pędniki zwykłego Magnokraftu pierwszej generacji (zilustrowanego na rysunkach 10 do 13) zmodyfikować na tyle, że oprócz oddziaływania czysto magnetycznego (t.j. przyciągania i odpychania magnetycznego) wytworzyły one także ciąg telekinetyczny. Ponieważ otrzymany w ten sposób statek stanowił będzie jedynie bardziej zaawansowaną wersję Magnokraftu, stąd został on nazwany Magnokraftem drugiej generacji. Z uwagi jednakże na swe niezwykłe atrybuty, Magnokraft drugiej generacji może być też nazywany "wehikułem teleportacyjnym". Magnokraft drugiej generacji, niezależnie od lotów czysto magnetycznych (takich jak te realizowane przez Magnokraft pierwszej generacji) zdolny także będzie do lotów telekinetycznych. Ponieważ wehikuł teleportacyjny całkowicie zrewolucjonizuje nasze przemieszanie się w przestrzeni, poniżej dokonane zostanie krótkie podsumowanie działania i właśności tego niezwykłego statku.

7.1. Działanie i własności Magnokraftów drugiej generacji zwanych także "wehikułami teleportacyjnymi"

Działanie Magnokraftów drugiej generacji oparte będzie na dokładnie tym samym efekcie telekinetycznym, na którym oparte jest działanie siłowni telekinetycznych. Objaśnienie tego działania należy zacząć od przypomnienia, że pędniki każdego Magnokraftu produkują pulsujące pole magnetyczne. Oczywiście sama natura pulsowania jest taka że poddane niemu pole musi ulegać chwilowemu przyspieszaniu i opóźnianiu. Stąd też pulsowanie pola każdego Magnokraftu wytwarza jakiś wypór telekinetyczny,

jednakże w Magnokraftach pierwszej generacji wypór ten jest niewielki i niewłaściwie ukierunkowany. Jeśli jednak owo przyspieszanie i opóźnianie pola Magnokraftu odpowiednio wysterować, można nim spowodować telekinetyczne wypieranie wehikułu zawartego w jego obrębie.

Zależnie od polaryzacji względem pola otoczenia (t.j. względem pola ziemskiego, słonecznego, lub galaktycznego), pędniki każdego Magnokraftu można podzielić na dwa rodzaje - patrz rys. 10a: pierwszy z nich (M) jest zorientowany odpychająco względem otoczenia, dugi zaś (U) - przyciągająco. Pędniki zorientowane przyciągająco względem pola otoczenia nazywaliśmy wcześniej pędnikami stabilizacyjnymi. Z magnetyzmu wiadomo, że każde przyciągające się nawzajem źródła pola magnetycznego muszą utworzyć wspólne obwody magnetyczne. W obwodach tych te same linie sił będą przebiegać przez wszystkie źródła pola. Stąd również niektóre linie sił pola magnetycznego wytwarzanego przez pędniki stabilizacyjne Magnokraftu muszą stanowić przedłużenie linii sił pola otoczenia. To z kolei oznacza, że lecący Magnokraft "owinięty" zostaje w pole magnetyczne otoczenia którego linie sił przebiegają przez pędniki tego wehikułu. Jeśli więc odpowiednio przesterować zmianę w czasie krzywych pulsowań pola magnetycznego wytwarzanego przez pędniki takiego Magnokraftu, wtedy pulsy tego pola muszą też wywołać i pulsowanie pola otoczenia w które "owinięty" został dany statek. Pulsowanie pola otoczenia wytworzy wektory przyspieszeń chwilowych wymierzone w korpus statku. Wektory te z kolei wytworzą efekt telekinetyczny jakiego napór będzie popychał statek w pożądanym kierunku.

Powyżej opisany mechanizm wytwarzania telekinetycznego naporu nośnego przez Magnokrafty drugiej generacji uświadamia więc, że napór ten jest formowany przez wymuszanie odpowiednich pulsowań pola otaczającego statek (t.j. pola ziemskiego, słonecznego lub galaktycznego). Pole magnetyczne samego statku jest jedynie wykorzystywane jako czynnik wymuszający pulsowanie pola otoczenia, nie zaś jako czynnik wytwarzający napór nośny. To z kolei posiada kilka istotnych konsekwencji dla pola magnetycznego wytwarzanego przez pędniki wehikułów teleportacyjnych. Najważniejszą z tych konsekwencji jest że średnie natężenie pola tych wehikułów wcale nie musi odbiegać od natężenia pola ziemskiego. Dla naszych instrumentów badawczych pole magnetyczne takich wehikułów może więc być absolutnie niewykrywalne. Inną istotną konsekwencją jest że pole to będzie nieszkodliwe dla organizmów żywych znajdujących się w pobliżu pędników wehikułu teleportacyjnego.

Wehikuły teleportacyjne w czasie swego lotu będą indukowały różnorodne zjawiska jakie są znamienne dla efektu telekinetycznego. Dla większości z tych zjawisk Koncept Dipolarnej Grawitacji już na obecnym poziomie naszej wiedzy pozwala przewidzieć ich przebieg i efekty końcowe. Szczegółowo zostały one wyjaśnione w monografii [1a]. Z uwagi na szczupłość miejsca, w niniejszym opracowaniu przytoczone będą jedynie opisy efektów najznamienniejszych z tych zjawisk, bez wdawania się w objaśnienie ich mechanizmu. Najbardziej charakterystycznym z nich jest indukowanie białego "świecenia pochłaniania" rozpościerającego się cieniutką warstewką tuż przy powierzchni ścianek statku (w podaniach ludowych taki rodzaj białego światła określa się jako posiadający "nadprzyrodzone" pochodzenie). Świecenie to nada wehikułowi teleportacyjnemu wygląd jakby "naoliwionego światłem". Wygląd ów jest jednym z czynników umożliwiających łatwe i szybkie identyfikowanie wehikułów teleportacyjnych oraz odróżnianie ich od Magnokraftów pierwszej generacji. (Magnokrafty pierwszej generacji świecą bowiem światłem kolorowym jakie formuje rodzaj grubościennej aury lub chmury która szczelnie otacza te statki.) Innym zjawiskiem indukowanym podczas działania Magnokraftów drugiej generacji jest ich zdolność do uczynienia się całkowicie przeźroczystymi (t.j. jakby wykonanymi z energii nie zaś ze substancji). Na dodatek do powyższego wehikuły teleportacyjne mogą przenikać (lub być przenikane) przez materię stałą (np. mury, skały) bez uszkodzenia tej materii ani siebie. W ten sposób mogą one przykładowo "przelatywać" przez wnętrze czyjegoś mieszkania bez zwrócenia na siebie uwagi jego gospodarzy.

W tym miejscu warto też podkreślić, że niewielkie natężenie i szczególna charakterystyka pola magnetycznego wytwarzanego przez pędniki wehikułów teleportacyjnych powoduje że pole to jest nieszkodliwe dla zdrowia osób i oganizmów żywych znajdujących się w jego zasięgu. Z uwagi więc na ową nieszkodliwość, zminiaturyzowane komputerki kontrolujące oraz pędniki takich wehikułów mogą być w przyszłości osadzane hirurgicznie w ciałach swych użytkowników. W efekcie osoby mające zainstalowane takie pędniki będą w stanie latać w powietrzu (wydzielając przy tym wspomniane "świecenie pochłaniania"), przechodzić przez mury i stalowe ścianki, chodzić po sufitach i wodzie, znikać z pola widzenia na życzenie i dokonywać wielu innych akcji jakie obecnie nazywalibyśmy nadprzyrodzonymi. Te niezwykłe zdolności zostałyby utrzymane nawet jeśli dany użytkownik napędu personalnego pozbawiony zostałby swego kombinezonu i wyposażenia.

7.2. Wehikuły czasu

Omawiając tutaj Magnokrafty drugiej generacji warto także wspomnieć, że rozwój tych statków nie zakończy się na wehikule teleportacyjnym. Tabela Cykliczności opracowana dla napędów ziemskich (patrz tabela 1) ujawnia bowiem że w około 200 lat po Magnokraftach drugiej generacji nasza cywilizacja dorobi się jeszcze bardziej zawansowanego statku, który można nazwać wehikułem czasu albo też Magnokraftem trzeciej generacji. Tablice 1 i 2 ujawniają że podróżowanie w czasie tych najdoskonalszych z Magnokraftów oparte będzie na efektach zniekształcenia przestrzeni czasowej powodowanych "deformowaniem" pól magnetycznych. Oprócz wprowadzania zmian do upływu czasu, Magnokrafty trzeciej generacji będą też w stanie dokonywać lotów telekinetycznych wykorzystując dokładnie tą samą zasadę działania co omówione poprzednio wehikuły teleportacyjne.

Obecny poziom naszej wiedzy na temat "deformacji" pól magnetycznych uniemożliwia dokładne przewidzenie wszystkich cech i właściwości Magnokraftów trzeciej generacji. Jednakże już obecnie można wnioskować, że statki te będą zdolne do raptownego znikania z danego miejsca poprzez przenoszenie się do innego punktu własnej przestrzeni czasowej, oraz do zmiany normalnego upływu czasu. Gdy obserwowane w locie, otoczone będą idealnie okrągłą kulą przestrzeni (o średnicy około podwójnej średnicy samego statku) w jakiej wewnętrzna energia magnetyczna została silnie wzbudzona poprzez wprowadzoną deformację. Kula ta będzie emitowała pomaranczowo/złote lub niebiesko-zielone światło. Z uwagi więc na wygląd tej kuli (otoczony którą wehikuł czasu z reguły będzie pozostawał niezauważony), obserwatorzy Magnokraftów trzeciej generacji łatwo mogą je pomylić z dużymi piorunami kulistymi. Podobnie jak to jest z wehikułami teleportacyjnymi, także wehikuły czasu mogą zostać budowane we formie zminiaturyzowanych napędów osobistych wstawianych hirurgicznie do ciała ich użytkowników. Takie urządzenia osobiste pozwolą użytkownikom na podróże w czasie bez użycia jakiegokolwiek statku widocznego na zewnątrz.

Dla cywilizacji takiej jak nasza - która nie dorobiła się jeszcze własnych wehikułów czasu, niezwykle istotna jest umiejętność wykrywania działalności tego typu statków zbudowanych przez inne cywilizacje. Koncept Dipolarnej Grawitacji (patrz [1a]) już na obecnym poziomie naszej wiedzy umożliwia przewidzenie kilku zjawisk których zarejestrowanie przez postronnego obserwatora świadczy o pobliskim użyciu wehikułu czasu. Dwa najdobitniej zauważalne z tych zjawisk to: (1) "stan zawieszonego filmu" (po angielsku: "state of suspended animation"), oraz (2) "efekt zdublowania czasu".

"Stan zawieszonego filmu" można obrazowo wytłumaczyć na hipotetycznym przykładzie cetrum dowodzenia jakiejś armi odwiedzonego przez wysłannika strony przeciwnej wykorzystującego wehikuł czasu. Wysłannik ten przybył aby zapoznać się z tajnymi planami danej armi, nie chciał jednak zostać zauważonym w trakcie swojej wizyty. Dlatego też użył on swój wehikuł czasu w ten sposób, że spowodował przyspieszenie

upływu własnego czasu w stosunku do czasu upływającego dla personelu denego centrum. Gdy więc personelowi upłynęła zaledwie jedna tysięczna sekundy, u przybysza upłynął odpowiednik około pół godziny. Miał on więc wystarczająco dużo czasu aby zapoznać się z planami strony przeciwnej, jednakże dla personelu tej strony upłynęło zbyt mało czasu aby zauważyć wizytatora. Jeśli jednak przypadkowo jeden z członków personelu danego centrum znalazł się zbyt blisko wizytującego podczas zmiany przez niego szybkości upływu czasu, jego czas również został przyspieszony. W takim przypadku ów postronny obserwator działania wehikułu czasu ze zaskoczeniem ujrzałby widok, jaki przypominałby mu film zatrzymany nagle na pojedyńczej klatce. Wszyscy jego koledzy i przełożeni zamrożeni zostaliby w najdziwaczniejszych pozycjach jakie zajmowali w danej chwili. Nalewana woda zatrzymałaby się w połowie drogi pomiędzy czajnikiem a szklanką. Kulka papieru rzucona przez kogoś wisiałaby nieruchomo w powietrzu. Panowałaby absolutna cisza. Takie zamrożenie wszelkich ruchów panowałoby aż do chwili gdy wizytor dokonałby odlotu. W tym momencie zamrożone ruchy przywrócone zostałyby do swojej kontynuacji. Ludzie zaczęliby wyglądać i działać jakby nic w międzyczasie się nie stało. Jedynie pamięć postronnego obserwatora,oraz jego zegarek przesunięty do przodu, byłyby jedynymi dowodami że cokolwiek wogóle się stało. W sposób podobny do wyżej opisanego wehikuły czasu mogą też powodować "stany przyspieszonego filmu", gdy upływ czasu u wizytującego zostaje opóźniony w stosunku do upływu czasu w jego otoczeniu.

"Efekt zdublowania czasu" najławiej zilustrować analogią wehikułu czasu do motorówki nieruchomo stojącej na jeziorze i potem nagle ruszjącej (woda tego jeziora reprezentuje przestrzeń czasową). Motorówka taka wzbudziłaby zafalowanie otaczającej wody, które to zafalowanie objęłoby także i postronnego obserwatora płynącego w jej pobliżu. Jeśli więc wehikuł czasu nagle dokona "deformacji" przestrzeni czasowej, wtedy znajdujący się w jego pobliżu postronny obserwator objęty zostanie zafalowaniami tej przestrzeni. Dla obserwatora zafalowania owe będą odbierane jako więcej niż jednokrotne powtarzanie się tych samych zdarzeń. Dla przykładu jeśli obserwator słyszał w radiu jakiś komunikat i piosenkę, po chwili powtórzy się ponownie dokładnie ten sam komunikat i piosenka. Jeśli w danej chwili obserwator wyglądał przez okno i zaobserwował przejeżdżający samochód, po chwili zaobserwuje on dokładnie ten sam samochód przejeżdżający dokładnie w taki sam sposób.

Z uwagi na zasadę działania wehikułów czasu które wywołują swoje efekty przez "deformowanie" pola magnetycznego otoczenia, użycie tych statków objawia się w obrębie całej strefy objętej przez ich obwody magnetyczne (równej około podwójnej średnicy samych statków). Stąd też oba opisane powyżej efekty wystąpią gdy wehikuł czasu znajduje się koło postronnego obserwatora w odległości nieco mniejszej od owej strefy. Dla przypadku użycia osobistych wehikułów czasu (t.j. zamontowanych hirurgicznie w ciało ich użytkownika) strefa obserwowania takich wpływów czasowych będzie wynosić do około 4 metrów od użytkownika danego napędu.

7.3. Trzy generacje Magnokraftów i UFO

Konkludując niniejszy rozdział, razem z Magnokraftem pierwszej generacji opisanym w rozdziale 6 tej monografii, nasza cywilizacja zbuduje aż trzy ukształtowane podobnie wersje tego statku, w każdej następnej z nich wykorzystując coraz bardziej kompleksowe właściwości pól magnetycznych. W Magnokrafcie pierwszej generacji, pokazanym na rysunkach 10 do 13, do celów napędowych wykorzystywane będą jedynie odpychające i przyciągające oddziaływania pól magnetycznych. Oddziaływania te stanowią odpowiednik mechanicznych oddziaływań siłowych wykorzystywanych w kole samochodowym, czy ciśnienia gazu wykorzystywanego przy działaniu żagla (patrz tablica 1). Magnokraft drugiej generacji w swej zasadzie działania wykorzystywał będzie dodatkowo efekt telekinetyczny wyzwalany poprzez przyspieszanie i opóźnianie linii sił pola magnetycznego otoczenia jakie

zamyka w swym obrębie korpus statku. W ten sposób działanie tego statku upodobni się do innych znanych napędów, których zasada oparta została na wykorzystaniu przyspieszenia i inercji, np. poduszkowca czy śmigła lotniczego. Natomiast Magnokraft trzeciej generacji wykorzystywał będzie aż trzy właściwości pól magnetycznych, t.j. (1) siły wzajemnych odziaływań, (2) inercję (przyspieszenia pól), oraz (3) energię wewnętrzną (deformację pól) pozwalającą na manipulowanie czasem.

Każda z trzech generacji tych statków budowana może być w dwóch wydaniach, t.j. jako wehikuł lub też jako napęd osobisty. Dla pierwszej generacji Magnokraftów napęd osobisty przyjmuje kształt odpowiedniego kostiumu ubieranego przez użytkownika, natomist dla drugiej i trzeciej generacji napęd osobisty posiada formę zminiaturyzowanych urządzeń wbudowywanych hirurgicznie w ciało użytkownika i współpracujących z systemem jego nerwów i mięśni.

Nasza cywilizacja nie dorobiła się jeszcze żadnego z powyżej wymienionych Magnokraftów. Istnieje jednakże ogromny materiał dowodowy, że ziemia od dawna wizytowana jest przez kilka cywilizacji o różniących się poziomach rozwoju, które już posiadają działające Magnokrafty. W efekcie wieloletnich badań autor zdołał zgromadzić pokaźny materiał dokumentacyjny jaki dowodzi użycia na ziemi wszystkich trzech opisanych tutaj generacji Magnokraftów - i to zarówno statków jak i napędów osobistych. Wśród materiałów tych znajdują się opisy wielokrotnego zaobserwowywania zjawisk wyjaśnionych w niniejszym rozdziale, włącznie z przenikaniem przez mury, budynki i meble istot oraz wehikułów których powierzchnia jarzyła się światłem pochłaniania, "stanów zawieszonego filmu", "efektów zdublowania czasu", a także różnorodnych innych zjawisk towarzyszących pojawianiu się wehikułów teleportacyjnych i wehikułów czasu. Osoby zainteresowane w zapoznaniu się z tymi opisami znajdą je w monografii [1a].

(8) PODSUMOWANIE

Efekt telekinetyczny nie był dotąd znany i badany przez naukę. Stąd też wszelkie dotychczasowe osiągnięcia w budowie siłowni telekinetycznych wynikają ze znalezisk empirycznych, nie zaś ze systematycznych badań i głębokiej znajomości podstaw teoretycznych. Z tego powodu dotychczas budowane siłownie telekinetyczne są niskiej efektywnosci, zaś ich wydatek we większości przypadków z ledwością wystarcza do pokrycia tarcia pomiędzy ich ruchomymi częściami. Aby poprawić efektywność tych siłowni, koniecznym jest zainicjowanie i skompletowanie programu intensywnych badań podstawowych nad efektem telekinetycznym. Badania te pilotowałyby techniczną implementację tego efektu.

Postulując tu podjęcie omawianych badań, warto równocześnie uświadomić perspektywy na przyszłość jakie otwarte zostaną technicznym opanowaniem efektu telekinetycznego. W życiu codziennym opanowanie to będzie prowadzić do indywidulnej (t.j. nie-scentralizowanej jak obecnie) produkcji elektryczności, oddzielnie dla potrzeb każdego gospodarstwa domowego. Siłownie telekinetyczne wielkości agregatów współczesnych lodówek, nie tylko że będą utrzymywały odpowiednio niską temperaturę we wybranym pomieszczeniu każdego domu, ale także będą wytwarzały wystarczającą ilość elektryczności aby w pełni zaspokoić potrzeby danego gospodarstwa domowego. I wszystko to prawie bez żadnych kosztów i opłat. Zaniknie więc zapotrzebowanie na obecnie istniejące, kosztowne elektrownie i linie przesyłowe, wprowadzające rozliczne niebezpieczeństwa, zużywające materiały i surowce, oraz zanieczyszczajace naturalne środowisko.

Siłownie telekinetyczne mogą także być wykorzystywane w urządzeniach napędowych i produkcyjnych. Silniki telekinetyczne wbudowane w napędy przyszłości wyeliminują obecne zużycie paliwa, zaś maszyny wytwórcze zaopatrzone we własne generatory elektryczności uniezależnią ich użytkowników od dostaw energii.

W obecnym stadium ich rozwoju każda ze siłowni telekinetycznych omówionych w tej monografii posiada jeszcze jakąś niedoskonałość techniczną jaka utrudnia lub wstrzymuje jej praktyczne wykorzystanie. Jak wiadomo z historii techniki proces stopniowego eliminowania takich niedoskonałości zajmuje wiele lat - patrz rysunek 22. Dla przykładu, od czasu eksperymentów Franklina z 1745 roku, do zbudowania w 1831 roku przez Faraday'a pierwszego efektywnego generatora elektryczności, upłynęło prawie 90 lat. Jednakże opóźnianie się daty oddania do powszechnego użytkowania pierwszego urządzenia efektywnie pozyskującego energię otoczenia wcale nie oznacza niemożności ich zbudowania. Siłownie telekinetyczne już obecnie istniejące dostarczyły bowiem dowodu, iż idea takich urządzeń jest całkowicie realna, zaś ich techniczne urzeczywistnienie pozostaje już tylko kwestią czasu.

Wykorzystanie efektu telekinetycznego nie będzie się ograniczało jedynie do budowy siłowni telekinetycznych i wytwarzania energii elektrycznej. Ogromne perspektywy otwiera też bowiem wykorzystanie tego efektu dla celów transportowych. Dwie podstawowe klasy urządzeń transportowych których działanie oparte zostanie na tym efekcie są (1) promień podnoszący, oraz (2) wehikuły teleportacyjne. Urządzenia te całkowicie zrewolucjonizują nasze środki transportowe.

Postęp w technicznej utylizacji efektu telekinetycznego będzie posiadał także pozatechniczne następstwa. Najistotniejszym z nich jest otwarcie drogi do dokładnego poznania biologicznej wersji tego efektu. Z historii medycyny wiadomo bowiem, że dokładne poznanie działania jakiejś części ludzkiego organizmu staje się dopiero wtedy

możliwe, gdy opracowane zostało urządzenie techniczne jakie duplikuje funkcję owej części. Klasycznym przykładem jest tu funkcjonowanie serca jako pompy w układzie krwionośnym. Jak wiadomo dopiero w 1628 roku William Harvey odkrył, że serce funkcjonuje jako pompa. Jego odkrycie stało się możliwe dzięki wcześniejszemu opanowaniu budowy wydajnych pomp tłokowych, wywołanego rozwojem średniowiecznego górnictwa. Z kolei poznanie funkcji serca zainicjowało rozwój nowoczesnej kardiologii. Na podobnej więc zasadzie, obecne rozpracowywanie urządzeń telekinetycznych toruje drogę przyszłym badaniom ludzkiej aktywności telekinetycznej. To zaś przybliża czasy wykorzystania nieogarniętych sił psychokinezy dla celów medycznych i leczniczych.

Przez ostatnie kilkadziesiąt lat nadzieje ludzkości na rozwiązanie jej problemów energetycznych pokładane były w spektakularnym bożku zniszczenia zwanym energia jądrowa. Aby pozyskać łaskawość tego bożka, przez dziesięciolecia karmiliśmy go ofiarami ludzkimi. Podczas gdy jednak jego apetyt na ofiary wzrastał, obficie rozdzielane obietnice pozostawały złudnymi. Dopiero ostatnio nasza uwaga znowu powróciła do pola magnetycznego. Pokojowa pracowitość tego oddanego sprzymierzeńca wspiera działania ludzkości od kilku już tysięcy lat. Jednakże jego niepozorność dotychczas osłabiała nasze zainteresowanie. Teraz więc, gdy nieogarnięte możliwości pola magnetycznego zwolna zaczynają być uświadamiane, wszyscy powinniśmy się włączyć do ich poznania i pokojowego wykorzystania.

(9) LITERATURA

Aby zminimalizować objętość niniejszej monografii, z konieczności zmuszony byłem do dokonywania nieustannego wyboru co włączyć do jej treści, co zaś z niej wyeliminować. Stąd przedstawiony tu materiał ogranicza się tylko do rozważań bezpośrednio podpierających jej cel i tezę. Tym więc z czytelników, których zainteresowały wyniki moich badań, rekomendowane jest dodatkowe zapoznanie się ze wskazanymi tutaj innymi moimi (polskojęzycznymi) monografiami, szczególnie tymi które w chwili ukończenia niniejszej publikacji były dopiero w trakcie opracowywania (na poniższym wykazie oznaczonymi przez *). Indeksy: e, w = napisana w języku angielskim, włoskim; B, C = tematyczna odmiana B lub C danej publikacji, /2 = drugie wydanie, /3 = trzecie wydanie, /4 = czwarte wydanie, /5 = piąte wydanie. Dane bibliograficzne tych dalszych monografii są następujące:

[1] Pająk J.: "Teoria Magnokraftu - monografia o dyskoidalnym statku kosmicznym napędzanym pulsującym polem magnetycznym". Wydanie I, polskojęzyczne. Marzec 1986, Invercargill, Nowa Zelandia, ISBN 0-9597698-5-4; 136 stron, 58 rysunków. Była to pierwsza polskojęzyczna monografia opisująca magnokraft (obecnie już nieco przestarzała). Prezentuje ona fragment (tj. Teorię Magnokraftu) następującej monografii [1a]:

[1a] Pająk J.: "Advanced magnetic propulsion systems" (Monograph, Dunedin, New Zealand, 1990, ISBN 0-9597698-9-7, objętość 460 stron, w tym 163 rysunków i 7 tablic). Jest to najważniejsza (angielskojęzyczna) moja monografia (już piąte wydanie) zawierająca najpełniejszą prezentację wszystkich moich teorii i odkryć. Niniejsza monografia reprezentuje jej polskojęzyczną wersję.

[1w] "I Sistemi Avanzati di Propulsione - il Magnocraft" (tj. "Magnokraft i zaawansowane napędy magnetyczne"), Associazione Culturale Aquarius, Palermo 1998, Volume I - 337 stron, Volume II (Tavole, disegni e fotografie) 118 stron - w tym około 120 ilustracji (jest to wersja książkowa monografii [1a] wydana w języku włoskim w Palermo na Sycylii), nakład 1606 egzemplarzy; konsultacje w sprawie nabycia lub dystrybucji: Mr. Antonio Giannone, Via S. Sonnino 13, I-90124 Palermo - Sicily, Italy; Tel: +39 (91) 447663.

[1/2] Pająk J.: "Zaawansowane napędy magnetyczne", Monografia, Dunedin, New Zealand, 1998, ISBN 0-9583380-2-7, około 1200 stron tekstu w tym 120 ilustracji i 7 tablic (w 7 tomach).

[1/3] Pająk J.: "Zaawansowane urządzenia magnetyczne", Monografia, Dunedin, Nowa Zelandia, 1998, ISBN 0-9583727-5-6, około 1400 stron - w tym około 120 ilustracji i 7 tablic, w 9 tomach (jest to poprzedniczka niniejszej monografii [1/4]).

[1/4] Pająk J.: "Zaawansowane urządzenia magnetyczne", Monografia, Dunedin, Nowa Zelandia, 1998, ISBN 0-9583727-5-6, około 1800 stron - w tym około 120 ilustracji i 7 tablic, w 18 tomach.

[1/4a] Pajak J.: "Advanced Magnetic Devices", 4th edition, Monograph, Wellington New Zealand, 2003, ISBN 0-9583727-5-6, around 1800 pages, in this around 120 illustrations and 7 tables, in 18 volumes. (jest to angielskojęzyczna wersja monografii [1/4])

[1/5] Pająk J.: "Zaawansowane urządzenia magnetyczne", piate wydanie, Monografia, Wellington, Nowa Zelandia, 2007, ISBN 978-1-877458-01-9, około 2000 stron - w tym około 130 ilustracji i 7 tablic, w 18 tomach. (Niniejsza monografia.)

[1/5a] Pajak J.: "Advanced Magnetic Devices", 5th edition, Monograph, Wellington New Zealand, 2007, ISBN 978-1-877458-81-1, around 2000 pages, in this around 130 illustrations and 7 tables, in 18 volumes (the English language version of this monograph [1/5]).

[2] Pająk J.: "Komora Oscylacyjna czyli magnes jaki wzniesie nas do gwiazd". Monografia, Dunedin, Nowa Zelandia, 1994, ISBN 0-9597946-2-X, 184 strony (w tym 4 tablice i 39 ilustracji).

[2a] Pająk J.: "The Oscillatory Chamber, arkway to the stars". Monograph, Dunedin, New Zealand, September 1994, ISBN 0-9583380-0-0, (objętość 365 stron tekstu plus 104 ilustracji i 7 tablic).

[3] Pająk J.: "Badania osób z nieuświadamianymi przeżyciami (UFO abductees)". Monografia, Dunedin, Nowa Zelandia, styczeń 1996, ISBN 0-9583380-9-4, 410 stron (w tym 56 rysunków i 5 tablic).

[3/2] Pająk J.: "Badania osób z nieuświadamianymi przeżyciami", 2-gie wyd., Dunedin 1997, ISBN 0-9583380-1-9, 550 s. (5 tab, 56 rys).

[3B] Domała A., Pająk J.: "Kosmiczna układanka", Traktat, Dunedin, Nowa Zelandia, 1998 rok, ISBN 0-9583727-6-4, około 100 stron.

[4] Pająk J.: "Kręgi zbożowe i inne lądowiska UFO z Nowej Zelandii", Monografia, Dunedin, Nowa Zelandia, 2003*, około 200 s. i 50 rys.

[4B] Jan Pająk i Kazimierz Pańszczyk: "Tunele NOL spod Babiej Góry", Traktat, Dunedin, Nowa Zelandia, 1998 rok, ISBN 0-9583380-7-8, około 100 stron tekstu i 13 rysunków.

[4C] Pająk J., Wróbel A.: "Interpretacje zdjęć UFO w świetle Teorii Magnokraftu", Traktat, Timaru 2001*, ok. 150 stron i ok. 200 zdjęć UFO.

[5] Pająk J.: "Kataklizm koło Tapanui 1178 A.D. - nowozelandzki odpowiednik eksplozji tunguskiej", Dunedin 1989, ISBN 0-9597698-8-9, 74s.

[5a] Pająk J.: "UFO explosion in New Zealand 1178 A.D. which tilted the Earth", Dunedin, New Zealand, 1992, ISBN 0-9597946-7-0, 78 stron, (włączając w to 31 ilustracji).

[5/2] Pająk J.: "Eksplozja UFO w Nowej Zelandii 1178 A.D. która pochyliła Ziemię",Dunedin 1993, ISBN 0-9597946-8-9, 148 stron (w tym 37 rysunków). Prezentowała ona szczegółowe opisy wszystkich rodzajów śladów materialnych pozostawianych przez UFO na Ziemi, koncentrując się wszakże na badaniach dwóch miejsc eksplozji tych wehikułów (tj. Tapanui w Nowej Zelandii i Tunguskiej na Syberii). Była ona drugim, uaktualnionym wydaniem polskojęzycznym angielskojęzycznej monografii [5a].

[5/3] Pająk J.: "Eksplozja UFO w Nowej Zelandii 1178 A.D. która obróciła Ziemię", trzecie wydanie, Dunedin, Nowa Zelandia, 2 lipca 1996, ISBN 0-9583380-8-6, około 300 stron - w tym 38 ilustracji.

[5/4] Pająk J.: "Eksplozja UFO w Tapanui z roku 1178 AD, która przemieściła kontynenty", czwarte wydanie, Dunedin, 2001*, ISBN 0-9583380-6-X, około 400 stron plus 40 rysunków.

[6] Pająk J.: "Magnetyczne pozyskiwanie energii otoczenia"; Dunedin, Nowa Zelandia, 1990 rok, ISBN 0-9597946-0-3, 36 stron.

Główne tezy tej monografii [6] były też publikowane w kilku innych opracowaniach, np.: "Operational free-energy devices propelled by accelerated magnetic fields", Tuning In (Dwumiesięcznik, P.O. Box 255, Ivanhoe, Vic. 3079, Australia), Vol. 1 no. 6, May 1990, str. 26-35; oraz Vol. 1 no. 7, July 1990, str. 20-35.

[6a] Pająk J.: "The magnetic extraction of energy from the environment" (Monograph, Dunedin, New Zealand 1990, ISBN 0-9597946-1-1, 20 stron plus 2 tablice i 14 rysunków).

[6/2] Pająk J.: "Telekinetyczne pozyskiwanie energii otoczenia", Monografia, Dunedin, New Zealand, maj 1992, ISBN 0-9597946-3-8, 68 stron (włączając w to 2 tablice i 22 rysunki). Prezentuje teorię efektu telekinetycznego, eksperymenty nad tym zjawiskiem, oraz już zbudowane urządzenia go wykorzystujące (włączając w to skrótowe omówienie Thesta-Distatica). Jest ona drugim (poszerzonym i uaktualizowanym) wydaniem oryginalnie angielskojęzycznej monografii [6a].

[7] Giordano D. i Pająk J.: "Losy jednej piramidy". Traktat, Dunedin, Nowa Zelandia, 1995, ISBN 0-9583380-3-5, 52 str. (w tym 2 ilustracje).

[7a] Giordano D. i Pająk J.: "Story of one pyramid". Treatise, Dunedin, New Zealand, 1995, ISBN 0-9597946-5-4, 50 stron (w tym 2 ilustracje). Jest to angielskojęzyczne wydanie traktatu [7].

[7w] Giordano D. i Pająk J.: "Storia di una pyramide". Trattato, Dunedin, Nuova Zelanda, 1996, ISBN 0-9597946-4-6, 53 strony (w tym 2 ilustracje). Jest to włoskojęzyczne wydanie traktatu [7].

[7/2] Giordano D. i Pająk J.: "Piramida myśli". Traktat, Timaru, New Zealand, 2000, ISBN 0-9583380-4-3, 200 stron (w tym 12 ilustracji).

[7/2a] Giordano D. & Pająk J.: "Pyramid of thoughts". Treatise, Timaru, New Zealand, 2000, ISBN 0-9583727-1-3, pp. 180 (12 Figures).

[7B] Pająk J., Szewczyk W.: "Urządzenie do ujawniania niewidzialnych obiektów ukrytych w stanie migotania telekinetycznego" (zamierzony w 2 tomach, wydano jedynie tom 1), Traktat, Dunedin, Nowa Zelandia, 1998 rok, ISBN 0-9583727-8-0, tom 1 około 70 stron (w tym 4 ilustracje).

[8] Pająk J.: "Totalizm", Monografia, Wellington, Nowa Zelandia, 2001, ISBN 0-9583727-3-X, w 8 tomach, około 1000 stron i 10 ilustracji.

[8a] Pająk J.: "Totalizm", Monograph, Wellington, New Zealand, 2001, ISBN 0-9583727-2-1, w 8 tomach, około 1000 stron i 10 ilustracji.

[8/2] Pająk J.: "Totalizm", drugie wydanie, Monografia, Wellington, Nowa Zelandia, 2009, ISBN 978-1-877458-00-2, w 8 tomach, około 600 stron i 10 ilustracji. (Jest to drugie wydanie monografii [8].)

[8a/2] Pająk J.: "Totalizm", second edition, Monograph, Wellington, New Zealand, 2009, ISBN 978-1-877458-80-4, in 8 volumes, around 600 pages and 10 illustrations. (Jest to angielskojęzyczna wersja drugiego wydania monografii [8a].)

[9] Pająk Cz. i Pająk J.: "Przysłowia wschodu oraz z innych stron świata – proverbs of the orient and from other corners of the world", wydawnictwo poznańskie (ul. Fredry 8, 61-701 Poznań, Polska), 2003 rok, ISBN 83-7177-273-4, 551 stron, zawiera ponad 2700 przysłów.

Rozdział J.

O AUTORZE

Dr inż. Jan Pająk urodził się 25 maja 1946 roku we Wszewilkach koło Milicza, Polska. Pierwsze 36 lat swego życia spędził w Polsce, gdzie zdobył edukację i doświadczenie naukowe. W 1982 roku opuścił Polskę i przybył do Nowej Zelandii. Od 28 sierpnia 1985 roku posiada on obywatelstwo nowozelandzkie.

Dr Pająk rozpoczął swą edukację w Miliczu, gdzie uczęszczał do Liceum Ogólnokształcącego. Po zdaniu matury w 1964 roku rozpoczął studia na Wydziale Mechanicznym Politechniki Wrocławskiej. Studia te ukonczył w 1970 roku, otrzymując tytuł "magistra inżyniera". Swą karierę zawodową rozpoczął wykładami na Politechnice Wrocławskiej. W 1974 roku obronił rozprawę doktorską ze wspomaganego komputerowo projektowania maszyn (CAD), otrzymując tytuł "doktora nauk technicznych". W tym samym roku został awansowany z pozycji starszego asystenta na pozycję adiunkta. Równolegle z obowiązkami wykładowcy na Politechnice Wrocławskiej, dr Pająk zatrudniony był w latach 1975-1977 na półetatu jako doradca naukowy do spraw oprogramowania inżynierskiego w Zakładach Komputerowych MERA-ELWRO. Natomiast od 1978 roku aż do opuszczenia Polski pracował jako konsultant naukowy do spraw wspomaganego komputerowo projektowania i produkcji (CAD/CAM) w Jelczańskich Zakładach Samochodowych POLMO-JELCZ..

W 1972 roku, wykładając studentom Politechniki Wrocławskiej na temat wybranych zagadnień systemów napędowych, dr Pająk odkrył niezwykle istotną regularność (nazwaną później "Tablica Cykliczności") rządzącą rozwojem kolejnych urządzeń napędowych budowanych na ziemi. Regularność tą zilustrowano w tablicach 1 i 2 oraz opisano w treści niniejszej monografii. Jej znaczenie można opisać jako "tablica Mendelejewa dla urządzeń napędowych". Pierwsza opracowana przez niego taka tablica postuluje, że silnik elektryczny zbudowany przez Jacobie'go około roku 1836, jeszcze przed rokiem 2036 otrzyma bliźniaczego następcę przyjmującego postać pędnika napędzającego wehikuł kosmiczny zwany "Magnokraftem", którego zasada działania także będzie eksploatowała przyciągające i odpychające odziaływania silnych pól magnetycznych. Po opublikowaniu prawa cykliczności w Astronautyce, nr 5/1976, str. 16-21, dr Pająk rozpoczął intensywne badania nad opracowaniem konstrukcji i działania Magnokraftu. Badania te zaowocowały artykułem w czasopiśmie Przegląd Techniczny Innowacje, nr 16/1980, str. 21-23, w którym podano szczegóły techniczne tego wehikułu. Napęd Magnokraftu stanowi rodzaj "magnesu" (nazywanego "Komora Oscylacyjna") na tyle silnego, iż zdolny jest on unieść siebie (i masę dołączonego do niego wehikułu) na skutek odpychającego oddziaływania pola wytwarzanego porzez siebie, z polem magnetycznym ziemi, słońca, lub galaktyki.

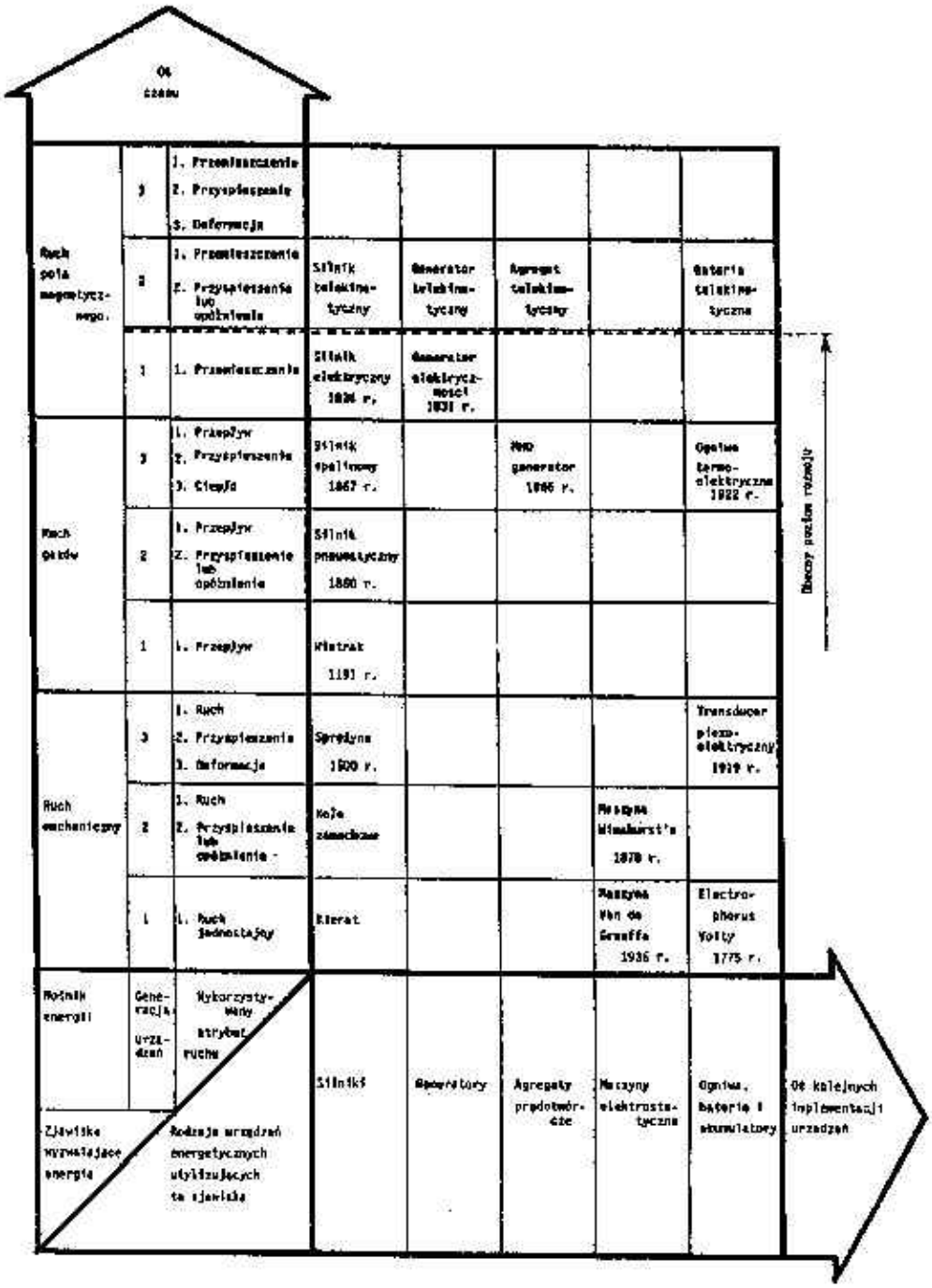
W 1982 roku dr Pająk podjął jednoroczne po-doktorskie stypendium naukowe na Wydziale Mechanicznym Uniwersytetu Canterbury w Christchurch, Nowa Zelandia. Po

ukończeniu tego stypendium w 1983 rozpoczął pracę wykładowcy z oprogramowania komputerów na Politechnice w Invercargill. W lutym 1988 zrezygnował z tej posady i podjął swą ostatnią pozycję starszego wykładowcy (Senior Lecturer) z oprogramowania inżynierskiego i inteligentnych systemów komputerowych (Software Engineering and Artificial Intelligence) na Wydziale Informatyki i Studiów Komputerowych w Otago University, Nowa Zelandia. Z pozycji tej złożył wypowiedzenie dnia 9 października 1991 roku, wchodzące w życie od 1 lutego 1992 roku.

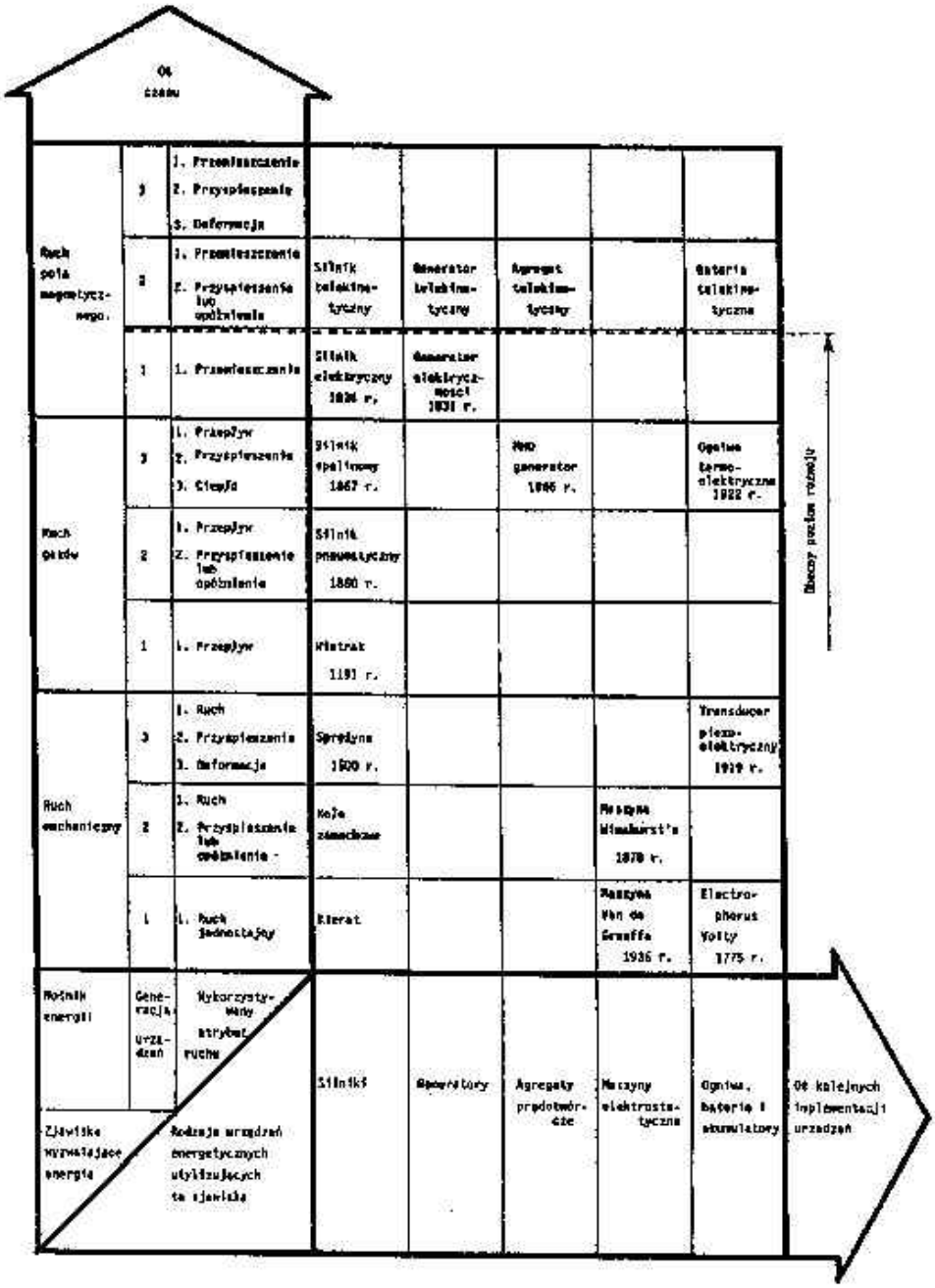
Jednym z głównych powodów opuszczenia przez niego Polski i wyemigrowania do Nowej Zelandii było znalezienie warunków sprzyjających podjęciu programu budowy Magnokraftu oraz urządzeń napędowych pochodnych od tego statku (np. siłowni telekinetycznych). Niestety, po ponad 10 latach pobytu w Nowej Zelandii celu tego nie udało mu się osiągnąć. Stąd też Dr Pająk zdecydował się opuścić ten kraj w celu kontynuacji poszukiwań miejsca lepiej sprzyjającego realizacji jego zamierzeń. W chwili publikowania niniejszej monografii (maj 1992) prowadził on rozmowy z Universiti Malaya w Kuala Lumpur, nad możliwością podjęcia tam pracy na stanowisku Associate Professor (t.j. odpowiedniku Profesora Nadzwyczajnego w Polsce) w Inżynierii Mechanicznej.

W niniejszej monografii zaprezentowano wyniki jakie dr Pająk uzyskał w zakresie potwierdzenia realności urządzeń do telekinetycznego pozyskiwania energii otoczenia. Możliwość zbudowania tych urządzeń została teoretycznie postulowana przez opracowane przez niego nowe wyjaśnienie dla natury pola grawitacyjnego nazywane "Konceptem Dipolarnej Grawitacji".

Rozdział K (12). Ilustracje:

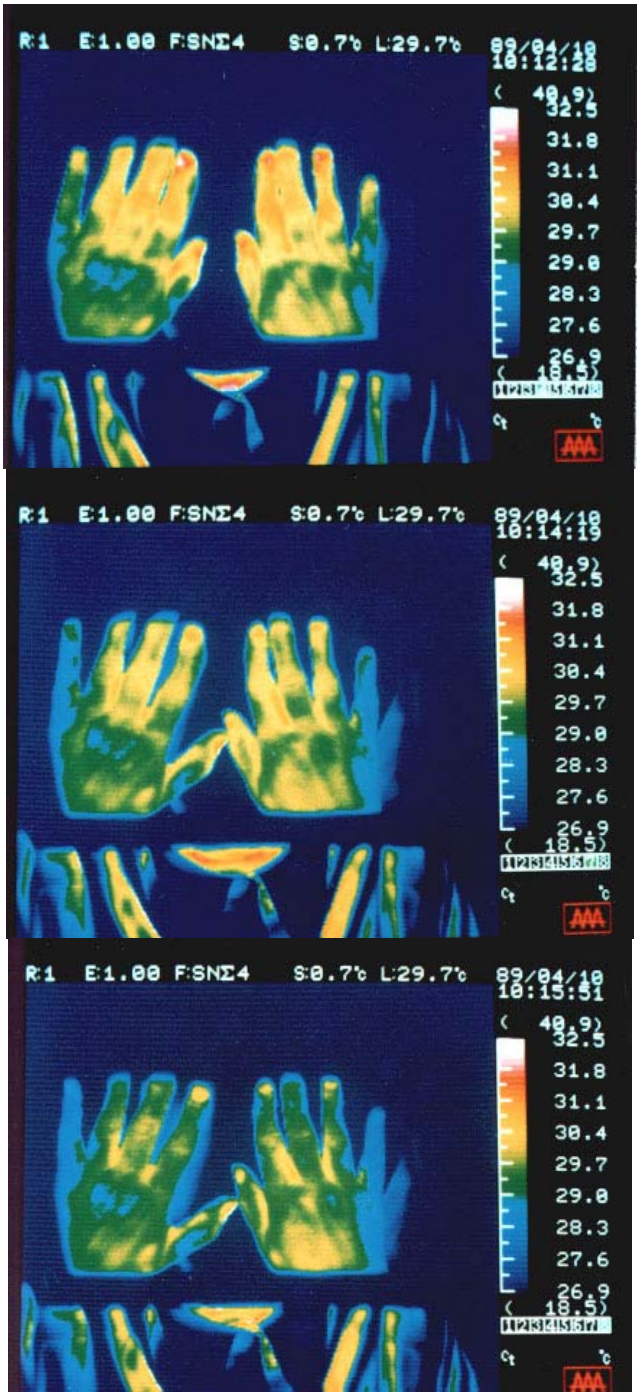


Tab. 1. Pierwsza tablica cykliczności sporządzona przez autora dla urządzeń napędowych. Stanowi ona rodzaj "tablicy Mendelejewa", tyle tylko że zestawiającej napędy ziemskie zamiast pierwiastków chemicznych. Jej pole robocze przyporządkowywuje główne rodzaje urządzeń napędowych dotychczas zbudowanych na ziemi do odpowiedniego czynnika roboczego (t.j. do wiersza tablicy) oraz do odpowiedniej kategorii napędów (t.j. do kolumny tablicy). Opracowanie tej tablicy ujawniło, że budowa kolejnych napędów ziemskich podlega prawom DeBroglie'wskiej symetrii. Wykorzystanie tej symetrii zezwala na przenoszenie (ekstrapolację) istotnych cech pomiędzy poszczególnymi urządzeniami. To z kolei umożliwia dokładne prognozowanie zasad działania, cech, oraz przybliżonych dat uruchamiania urządzeń napędowych dotychczas jeszcze nie zbudowanych na ziemi. Rezultatem sformułowania tej tablicy było rozpracowanie Magnokraftu, którego budowa i działanie zilustrowane zostały na rysunkach 10 do 13.

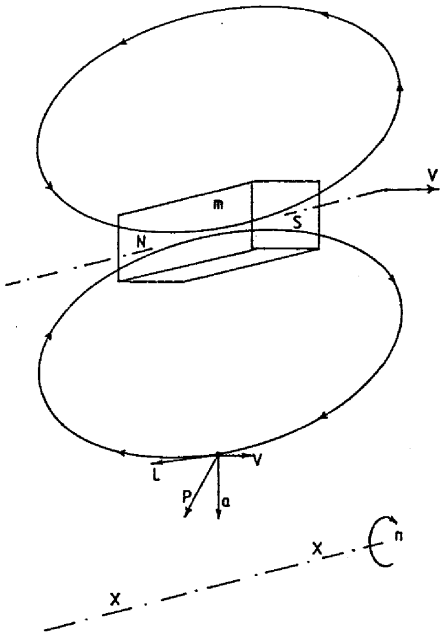


Tab. 2. Tablica cykliczności opracowana dla urządzeń energetycznych wykorzystujących różne formy ruchu do wytwarzania energii elektrycznej. Jej pionowa oś (t.j. urządzenia zestawione w kolejnych wierszach) obrazuje wykorzystywanie coraz bardziej złożonych rodzajów ruchu jakie wraz z upływem czasu wykorzystywane są w zasadach działania kolejnych generacji urządzeń energetycznych o wzrastającym stopniu doskonałości. Natomiast pozioma oś (t.j. urządzenia zestawione w kolejnych kolumnach) ujawnia symetryczną powtarzalność (cykliczność) w zasadach działania i produkcie działania (wydatku) urządzeń poszczególnych generacji. Pozioma przerywana linia ukazuje współczesny poziom naszej nauki i techniki (t.j. wszystkie urządzenia których położenie w tablicy leży pod tą linią mogłyby już obecnie być zbudowane ponieważ zjawiska i zasady lezące u podstawy ich działania już są znane). Nadal niewypełnione miejsca tej tablicy cykliczości wskazują rodzaje urządzeń energetycznych ciągle czekających na swego wynalazcę. Analizując położenie tych pustych miejsc (t.j. ich wiersz i kolumna) możliwym jest ekstrapolowanie dla nich przyszłych zjawisk i zasad działania wykorzystywanych w ich konstrukcji.

Rys. 1. Fotograficzne utrwalenie "świecenia pochłaniania" wytworzonego w przestrzeni przebytej przez V-kształtną różdżkę radiestezyjną zadartą w górę oddziaływaniem telekinetycznym. Wykrycie tego świecenia dostarcza jednego z eksperymentalnych dowodów na istnienie efektu telekinetycznego. Świecenie pochłaniania powstaje gdy, zgodnie z "postulatem samoczynnej wymiany ciepła z otoczeniem", obiekty przemieszczane telekinetycznie zaspokajają swoją konsumpcję energii poprzez spontaniczne pochłanianie ciepła otoczenia. Z kolei taka absorpcja ciepła powoduje gwałtowną zmianę orbit elektronów w materii z której ta energia cieplna została pochłonięta (elektrony te spadają na niższe orbity). Zgodnie zaś z fizyką kwantową taka zmiana orbit elektronów musi wiązać się z emisją fotonów. Stąd następstwem ruchu telekinetycznego jest świecenie atomów materii otaczającej przemieszczany obiekt. Najdostępniejszym źródłem biologicznego ruchu telekinetycznego są radiesteci których różdżki zostają ugięte telekinetycznie w dół w chwili wykrycia żyły wodnej (u kobiet-różdżkarzy uginanie zwykle następuje w góre). Powyższe zdjęcie ilustruje niezwykle silne świecenie pochłaniania wydzielane z przestrzeni otaczającej koniec różdżki radiestezyjnej ugiętej w góre w chwili wykrycia wody. Oryginalnie było ono opublikowane w dwóch książkach Christopher'a Bird'a, zatytułowanych: "Divining" (A Raven Book, London 1979, ISBN 354-043889, strona 7); oraz "The divining hand" (1st edition, E.P. Dutton, New York 1979, ISBN 0-525-09373-7, strona 7). Na początku swych badań nad zjawiskiem telekinezy autor wykonał własną serię zdjęć różdżek radiestezyjnych, utrwalając pojawiające się na nich świecenie pochłaniania. Aczkolwiek zarejestrował on przypadki wystarczające do dowiedzenia poprawności swojej teorii, fotografowani przez niego radiesteci nie wytwarzali efektów świetlnych aż tak spektakularnych jak ten pokazany na powyższym zdjęciu. Badania te ujawniły więc że poszczególni radiesteci, podobnie jak indywidualni uzdrowiciele, są w stanie wytworzyć efekt telekinetyczny o różniącej się intensywności. Osoby zdolne do efektu o intensywności tak dużej jak ta pokazana na powyższej fotografii wystepują niezwykle rzadko.

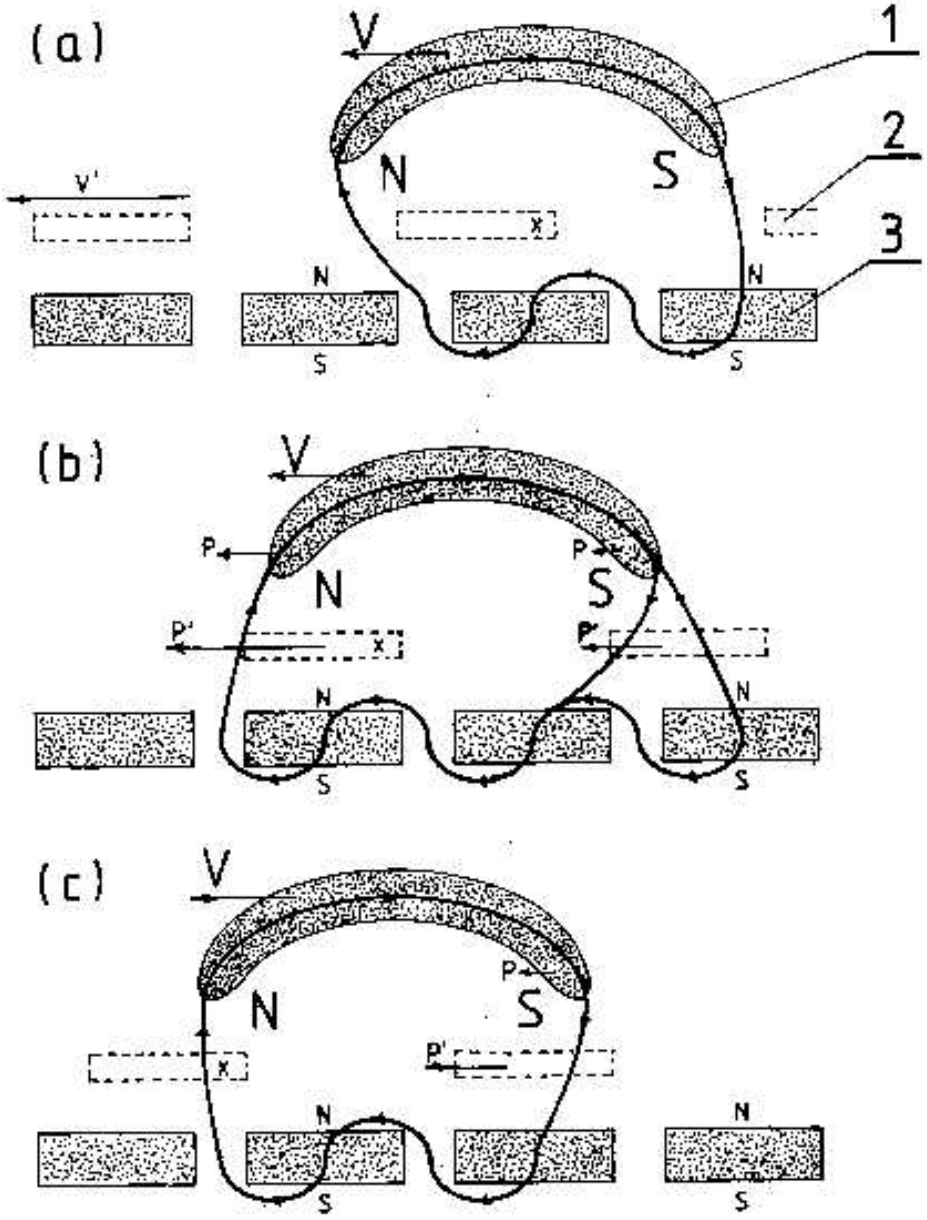


Rys. 2. Rejestracja zmiany temperatury rąk uzdrowicielki, Mrs. Leuenberger, wywołanej wykonywaniem przez nią niecyklicznej pracy telekinetycznej. Przełomowy eksperyment dokonujący tej rejestracji przeprowadzony został przez Wernera Kroppa z WEKROMA Laboratory (Via Storta 78, CH-6645 Brione s/M, Szwajcaria). Polegał on na fotografowaniu czułą kamerą termowizyjną rąk uzdrowicielki podczas wykonywania przez nią zabiegu telekinetycznego na kręgosłupie pacjenta. Trzy kolorowe zdjęcia tych rąk – górne, środkowe i dolne, wykonane zostały kamerą termowizyjną w obrębie 3 minutowego przedziału czasu, t.j. o 10:12, 10:14 i 10:15. W okresie tym kamera zarejestrowała spadek temperatury rąk uzdrowicielki wynoszący około 3 stopnie Celsjusza.

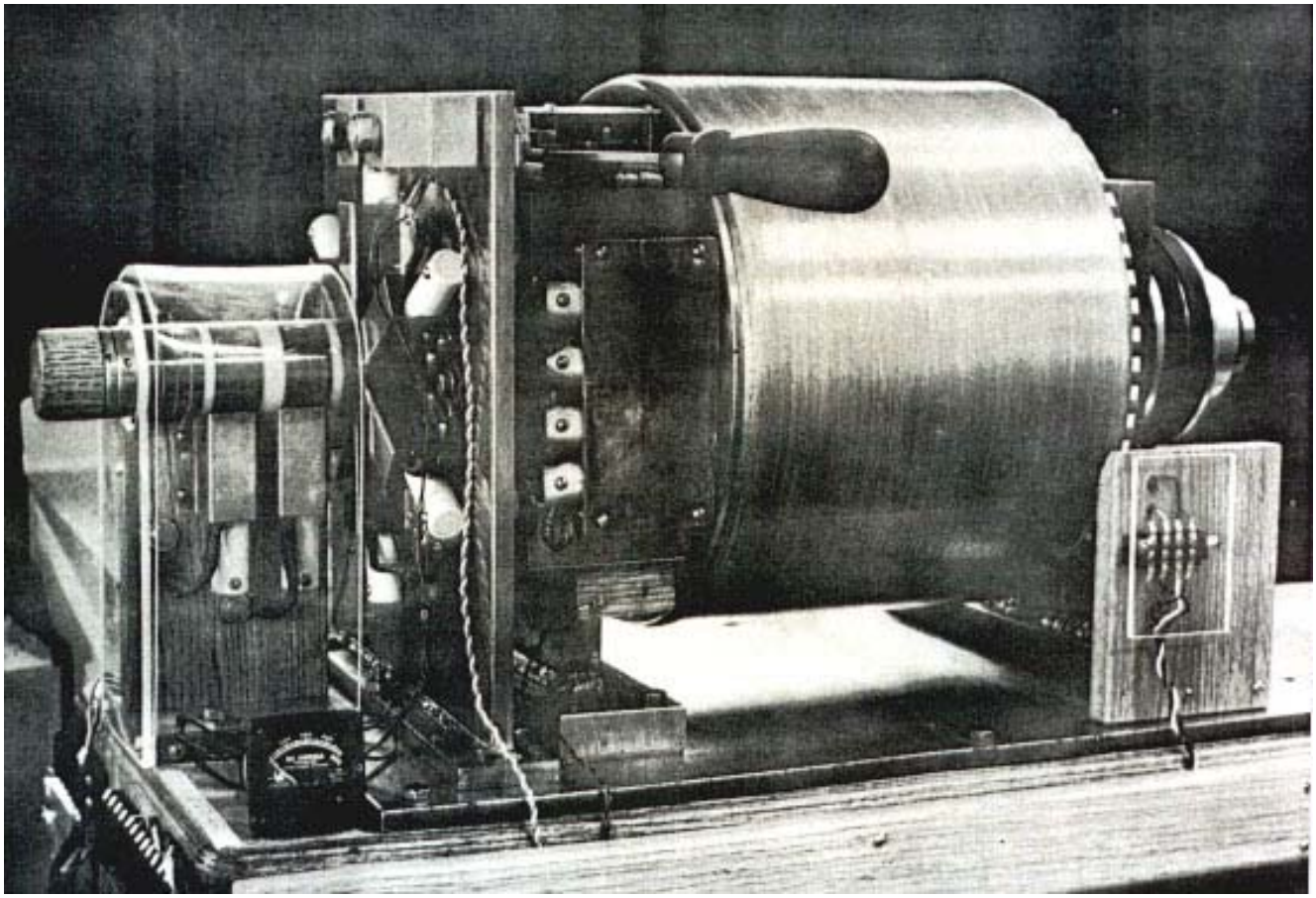


Rys. 3. Schemat ukazujący kierunek działania wyporu telekinetycznego (P) dla przypadków przyspieszeń dośrodkowych. W zilustrowanym przykładzie wypór ten wytwarzany jest poprzez wirowanie z prędkością obrotową "n" magnesu "m" wokół osi obrotu "x-x". Dla sytuacji z tego rysunku, wypór (P) zdaje się być sumą wektorową przyspieszenia dośrodkowego (a), prędkości obwodowej (V) oraz wektora lokalnego kierunku linii sił (L) pola magnetycznego. Jednakże po włączeniu odwrotnej prędkości obrotowej "-n", kierunek wyporu (P) również ulega odwróceniu na zupełnie przeciwstawny do pokazanego powyżej. Kierunek (P) zostaje także odwrócony po zamianie biegunowości magnesu "m" (t.j. skierowaniu jego bieguna "N" tam gdzie obecnie skierowany jest jego biegun "S"). Powyższe dokumentuje że kierunek działania wyporu (P) jest kompleksowo zależny od wektorów (V), (a) i (L), jednakże nie stanowi ich sumy wektorowej.

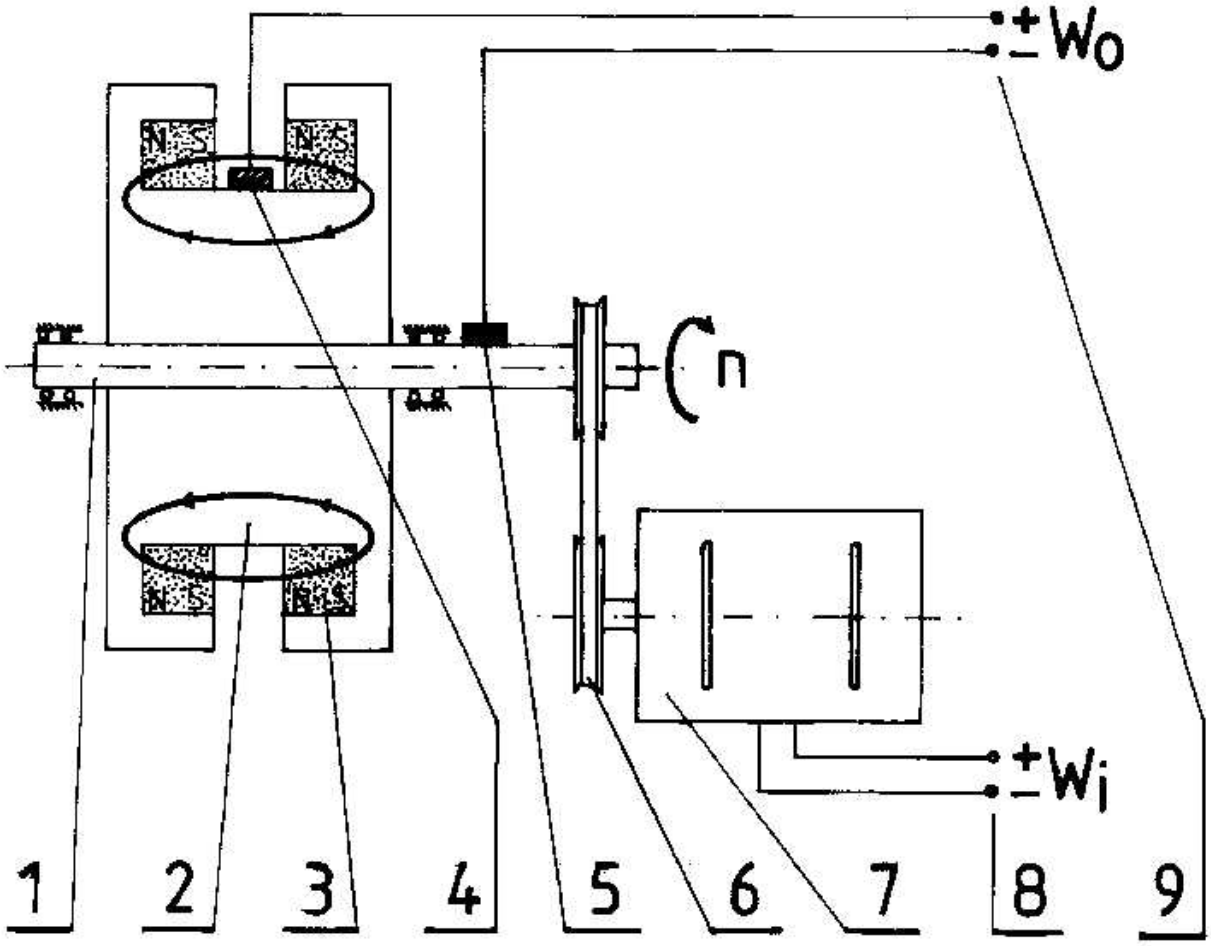
Uwaga na nazewnictwo biegunowości magnesów! We współczesnej fizyce przyjęto następującą zasadę nazywania biegunów magnetycznych: "Północny (N) biegun magnetyczny jest to biegun panujący na tym czubku igły kompasu magnetycznego który skierowany jest ku północy." W efekcie tej notacji, północny biegun magnetyczny ziemi jest biegunem panującym w pobliżu południowego bieguna geograficznego naszej planety, i vice versa. Być może że powyższa komplikacja nie posiada poważniejszego znaczenia podczas fizycznej interpretacji elektryczności i magnetyzmu. Jednakże gdyby użyć ją dla oznaczania biegunowości Magnokraftu w odniesieniu do położenia geograficznego tego statku, wprowadziłaby ona ogromną liczbę nieporozumień i konfuzji. Dlatego też aby ustandaryzować nasze zrozumienie dla geograficznych i magnetycznych biegunów ziemi, a także aby wprowadzić racjonalność do opisów polaryzacji Magnokraftu w odniesieniu do geograficznego położenia tego statku, autor zdecydował się zreformować definicję biegunowości magnetycznej. Stąd w niniejszej monografii, a także we wszystkich innych publikacjach autora, nazwy biegunów magnetycznych zostały zdefiniowane jak następuje: "Północny (N) biegun magnetyczny jest to biegun ziemskiego pola magnetycznego jaki panuje w pobliżu północnego bieguna geograficznego ziemi, podczas gdy południowy (S) biegun magnetyczny jest to biegun ziemskiego pola magnetycznego jaki panuje w pobliżu południowego bieguna geograficznego ziemi." Jednocześnie kod kolorów przyjęty przez autora dla oznaczania biegunowości magnesów odpowiada kolorowi świecenia zjonizowanego powietrza przy wylotach pędników Magnokraftu (i UFO) o danej biegunowości, t.j. kolor pomarańczowy dla oznaczenia bieguna "N" i kolor zielony dla oznaczenia bieguna "S" (patrz też rys. 16). W tym miejscu powinno zostać podkreślone że definicja autora odwraca nazwy biegunów magnetycznych w stosunku do nazw obecnie używanych w podręcznikach fizyki. Niniejszym autor apeluje więc do naukowców, autorow podręczników, wykładowców, nauczycieli, inżynierów i studentów, aby poszli za jego przykładem i wprowadzili do użytkowania powyższą zreformowaną i bardziej racjonalną definicję biegunowości magnetycznej.



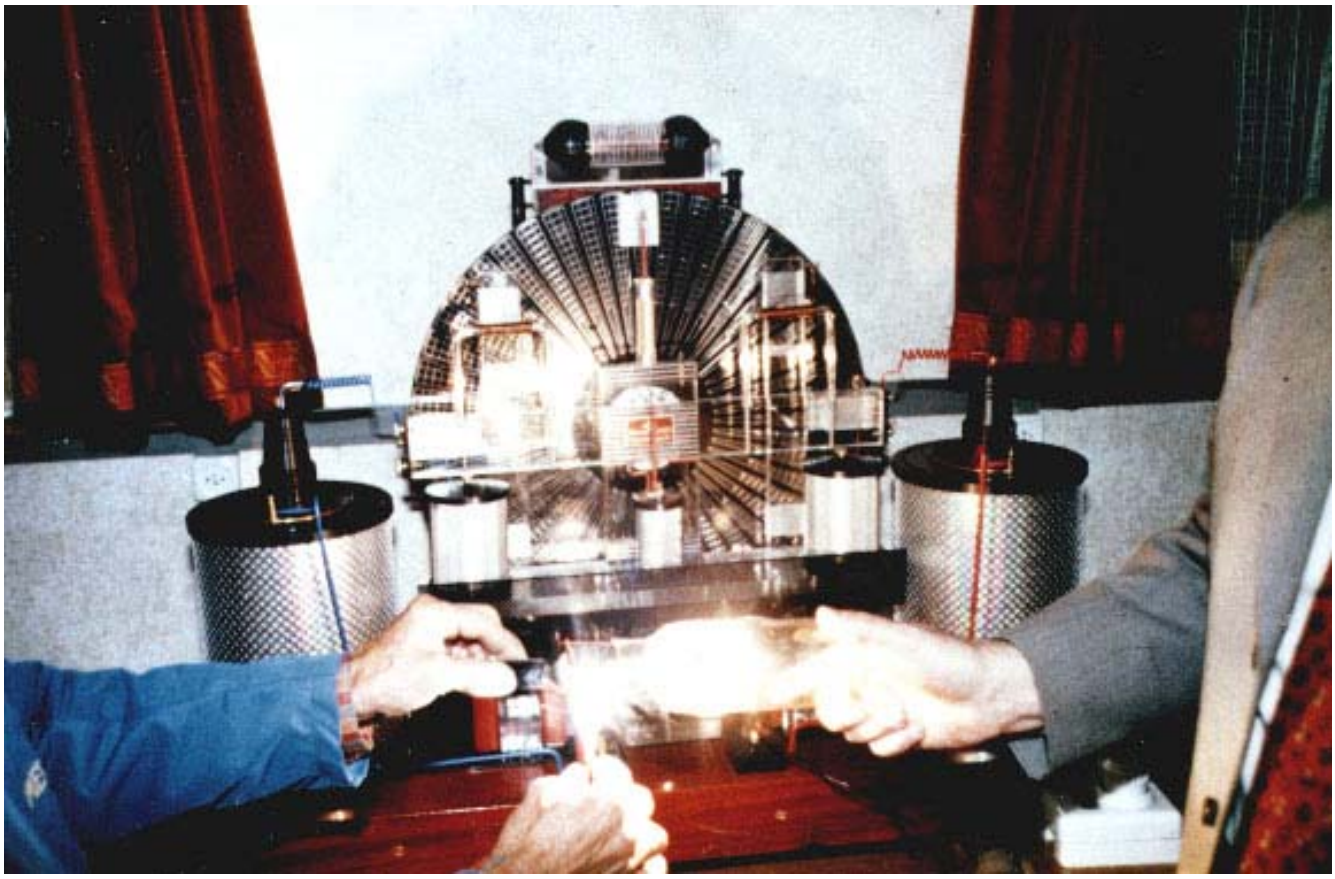
Rys. 4. Trzy kolejne stadia działania (oznaczone a, b i c) silnika Johnson'a na magnesy stałe (po angielsku: "Permanent Magnet Motor - PMM"). Silnik ten stanowił historycznie pierwsze działające urządzenie telekinetyczne o sprawności ponad 100%. Jego konstrukcja i opis działania opublikowane były w artykule **[D1]** Jormy Hyypia, "Amazing Magnet-Powered Motor", Science & Mechanics, Spring 1980, strony 45-48 i 114-117, oraz objęte patentem USA nr 4,151,431. W oryginalnej wersji silnik ten zawierał tylko dwa podzespoły, t.j. nieruchomy stojan (3) oraz banano-kształtne magnesy aktywatora efektu telekinetycznego (1). Jego sprawność tylko nieznacznie przekraczała 100%, stąd wystarczała ona zaledwie do pokrycia tarcia jego ruchomych części. Gdy raz rozpędzony, silnik ten obracał się więc w nieskończoność, demonstrując poprawność idei urządzeń telekinetycznych. Jednakże (podobnie jak "aeolipile" zbudowana przez Hero z Aleksandrii - patrz rys. 22) nie był on w stanie dostarczyć użytecznej mocy. Do powyższego rysunku wprowadzono też nieistniejący w oryginalnym silniku wirnik (2), zaznaczony linią przerywaną. Wprowadzenie tego wirnika postulowane jest przez autora w celu bardziej efektywnego odbioru wyporu telekinetycznego P'. Wirnik ten może też zostać wykorzystany do bezpośredniej generacji prądu elektrycznego (podobnie jak wirnik w N-Machine), przekształcając ten silnik w agregat prądotwórczy.



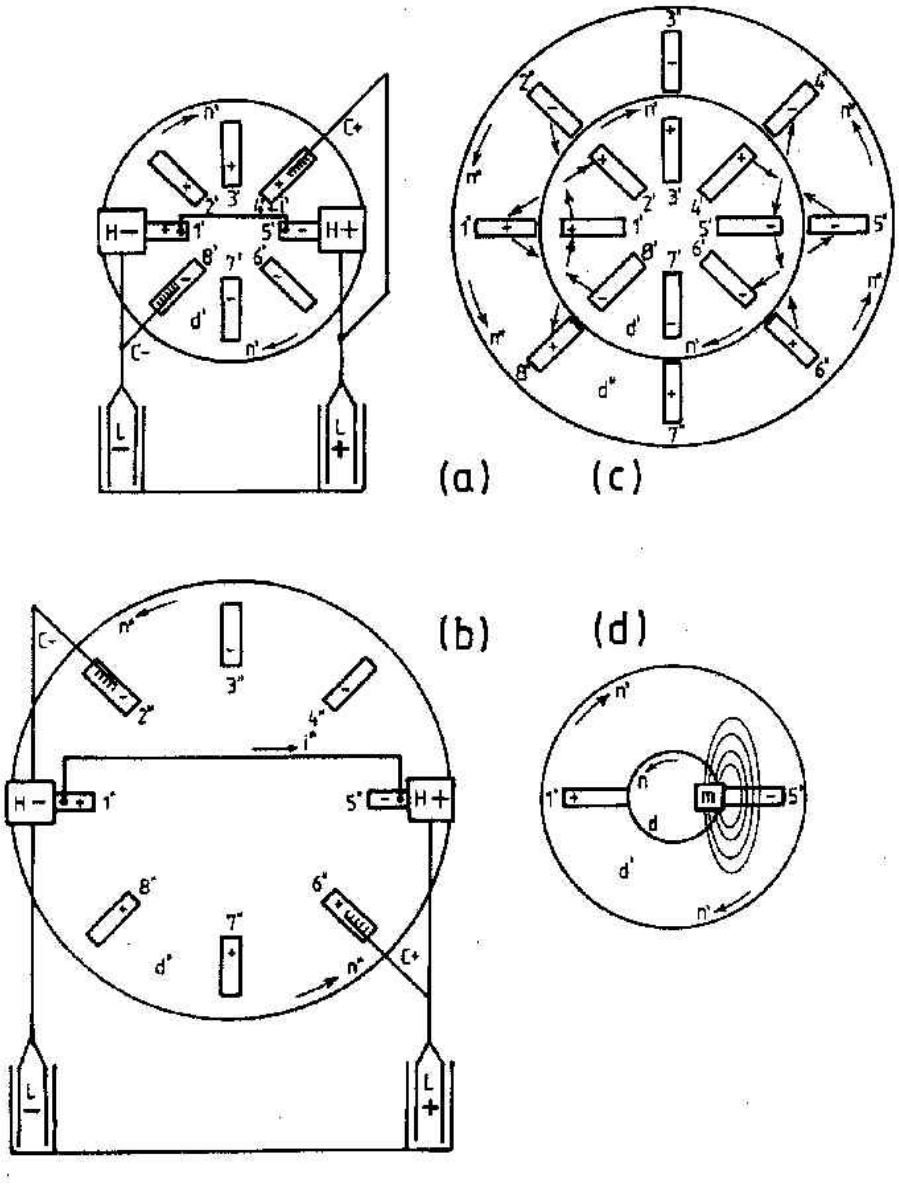
Rys. 5. Zdjęcie działającego prototypu generatora telekinetycznego na prąd stały zwanego "N-Machine". Generator ten jest obecnie najlepiej poznanym, najdokładniej przebadanym i najszerzej budowanym urządzeniem telekinetycznym o sprawności przekraczającej "magiczną" barierę 100%. Oryginalnie został on zaprojektowany przez Bruce DePalma, na podstawie idei dysku magnetycznego generującego prąd elektryczny zbudowanego i opisanego jeszcze w 1831 roku przez Michael'a Faraday'a. Obecne prace rozwojowe nad tym generatorem są głównie prowadzone przez DePalma Energy Corporation (1187 Coast Village Road #1-163, Santa Barbara, CA 93108, USA) w kooperacji z Indian Nuclear Power Board, Karwar, Indie. Jednakże równoległe prace badawcze i rozwojowe nad nim prowadzi też spora liczba innych badaczy z wielu krajów świata. Pokazany tu prototyp tego generatora (nazwany "Sunburst") posiada długość około 1 metra i średnicę około 40 cm. Waży on około 400 kg. Jego sprawność całkowita przekroczyła 104.5%, przy wydatku równym 800A 3.1V=2480 Wat. Videa (w amerykańskim systemie NTNC) dokumentujące budowę i działanie tego generatora mogą być zamawiane bezpośrednio u DePalma Energy Corporation.



Rys. 6. Schemat ukazujący konstrukcję i zasadę działania "N-Machine". Ten generator prądu stałego składa się z ułożyskowanej osi (1) wykonanej z materiału przewodzącego, na której osadzony jest jednolity dysk mosiężnego wirnika (2); dla lepszej komunikatywności rysunku uwidoczniony przekrój tego wirnika pozostawiono niezakreskowanym. We wirniku tym zamontowane zostały dwa (zakropkowane) pierścieniowe magnesy stałe (3) wytwarzające pole o sile około 6750 gausów. Szczotki (4) i (5) dotykające wirnika (2) i przewodżącej osi (1) zbierają wytwarzany prąd i podają go do kolektora wyjściowego (9). Silnik napędzający (7), jest zasilany z kolektora wejściowego (8). Wytwarzana przez ten silnik prędkość obrotowa około n=2600 obr/min jest podawana poprzez przekładnię pasową (6) i przewodzącą oś (1) na mosiężny wirnik (2). Przyspieszenie dośrodkowe, wywołane wirowaniem tego nasyconego polem magnetycznym wirnika, wytwarza efekt telekinetyczny. Jedyne ruchome obiekty znajdujące się w zasięgu działania tego efektu są wolne elektrony zawarte w mosiądzu. Efekt telekinetyczny oddziaływuje więc na te elektrony powodując ich wypychanie ku środkowi wirnika (patrz też rysunek 3). Szczotka (5) dotykająca przewodzącej osi, oraz szczotka (4) umieszczona na obrzeżu wirnika, odbierają wymuszany w ten sposób przepływ prądu i kierują go do zewnętrznego odbiorcy. Ponieważ moc tego prądu wyjściowego przekracza moc zużywaną przez silnik (7), stąd obecne prace rozwojowe koncentrują się na usunięciu przeszkód technicznych w adoptowaniu części tego wydatku dla samo-zasilania silnika (7).

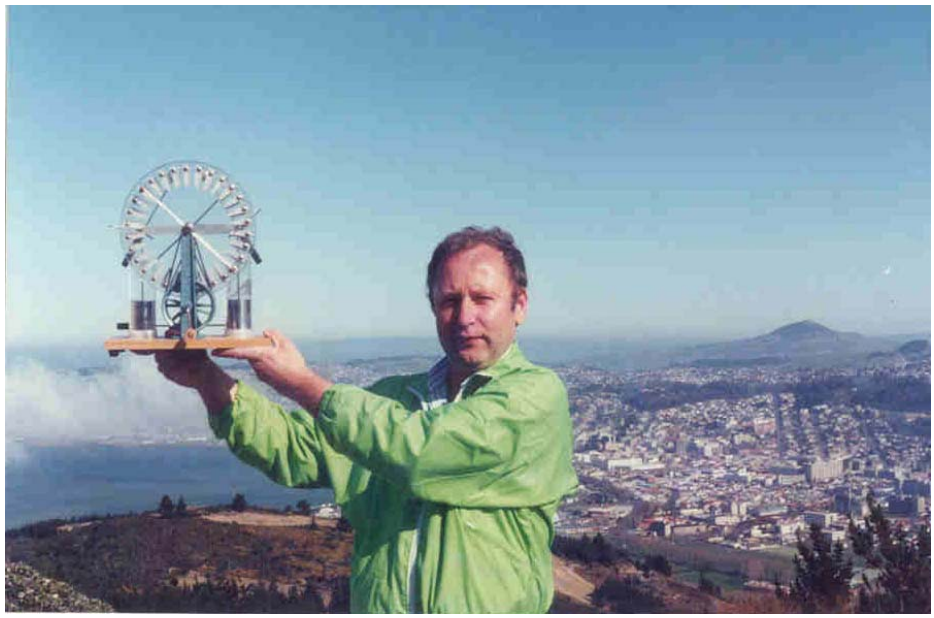


Rys. 7. Wygląd telekinetycznego agregatu elektrostatycznego Thesta-Distatika. Videa dokumentujące działanie tego agregatu upowszechniane są przez grupę religijną METHERNITHA (CH-3517 Linden bei Bern, Switzerland). W Polsce takie videa mogą być oglądnięte za pośrednictwem "Wrocławskiego Klubu Popularyzacji i Badań Magnokraftów" przy DDK Psie Pole (Pl. J. Piłsudskiego 2, 51-152 Wrocław), prowadzony przez Ireneusza Hurija. Krótki opis tego agregatu zawarty został w zachodnio-niemieckim czasopiśmie Raum & Zeit, nr 34, Juni/Juli 1988, strona 94. Powyższy agregat jest pierwszą siłownią telekinetyczną, która już na obecnym etapie swego rozwoju nadaje się do praktycznego wykorzystania (np. dla celów ogrzewczych lub oświetleniowych). Demonstrowany publicznie prototyp tego agregatu waży około 20 kg. Jego tarcze o średnicach około 55 cm obracają się ze szybkością około -n'=n"=60 obr/min. Wytwarza on prąd stały o napięciu od 700 do 900 V (poprzez użycie szeregowego opornika/spirali - zbijanym do około 250 V) i fluktującej mocy o wartości chwilowej dochodzącej do 3 kW. Ubocznym produktem jego pracy jest jonizacja otaczającego powietrza i wytwarzanie znacznych ilości ozonu. Oprócz wstępnego rozruchu ręcznego, nieprzerwane działanie tego agregatu podtrzymywane jest poprzez wyzwalane przez niego siły elektrostatyczne, nie wymagając żadnego zewnętrznego zasilania w energię lub paliwo. Cały jego wydatek elektryczny reprezentuje więc darmową energię użytkową. Jako taki, agregat ten posiada ogromny potencjał zysko-twórczy.

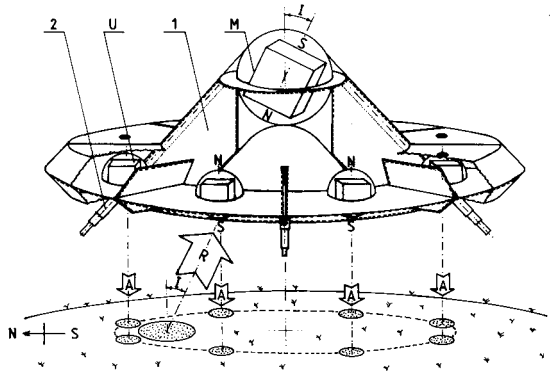


Rys. 8. Ilustracja działania dwutarczowego agregatu telekinetycznego INFLUENZMASCHINE na prąd stały. Opis tego działania zawarto w tekście. Jest ono podobne do działania maszyny elektrostatycznej Wimshurst'a, uzupełnionej o wrzecionko telekinetyczne. Symbole: C+, C- = grzebienie zbierające ładunki elektrostatyczne z elektrod obu tarcz; d = tarcza wrzecionka telekinetycznego zawierającego magnesy (m) wyzwalające efekt telekinetyczny (obroty "n" tego wrzecionka i liczba "m" jego magnesów zsynchronizowane są z obrotami "n'" tarcz d' i d" oraz liczbą "e" ich elektrod: m n=e n'); d'= przednia tarcza wykonana z naturalnego izolatora (np. szkła); d" = tylna tarcza identyczna do przedniej (d'), którą - dla zwiększenia informatywności powyższego rysunku, ukazano jako posiadającą większą średnicę; H-, H+ = prostokątne głowice które elektrostatycznie indukują elektrody maszyny; i', i" = nieruchome przewodniki mostkujące; L+, L- = dwa kondensatory (butelki lejdejskie) zbierające ładunki elektrostatyczne z elektrod obu tarcz (odbiorca pobiera wydatek omawianej maszyny z przewodów dołączonych do wewnętrznych folii obu kondensatorów); n, n', n" = kierunki i prędkość ruchu obrotowego wrzecionka telekinetycznego oraz obu tarcz (zwróć uwagę że n'=-n"); 1, 2, ..., 8 = kolejne elektrody obu tarcz (w maszynie Thesta-Distatica użytych jest e=48 elektrod); +, - = pozytywne i negatywne ładunki elektrostatyczne; ', " = indeksy odnoszące poszczególne symbole do tarczy przedniej (d') lub tylnej (d").

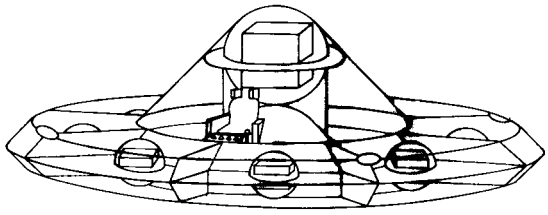
(a) Elektrostatyczna indukcja ładunków na przedniej tarczy.
(b) Elektrostatyczna indukcja ładunków na tylnej tarczy.
(c) Działanie obu tarcz jako motoru elektrostatycznego.
(d) Pozyskiwanie elektronów obu tarcz przez magnesy wrzecionka telekinetycznego.



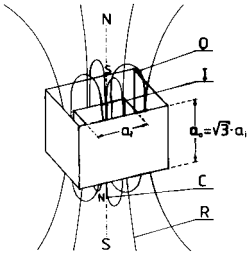
Rys. 9. Wygląd dydaktycznej maszyny elektrostatycznej Wimshurst'a, model V5-43, produkowanej przez Fabrykę Pomocy Naukowych w Nysie (adres: ul. Słowiańska 43, 48-300 Nysa, Poland; Tel: 2491). Większość szkół używa obecnie ten model dla przeprowadzania eksperymentów elektrostatycznych - np. demonstracji iskier elektrycznych. Porównanie z podnoszącym ją autorem daje pojęcie o wielkości tej maszyny (na drugim planie widoczne jest nowozelandźkie miasto Dunedin). Pokazana tu maszyna posiada dwie przeźroczyste tarcze wykonane z pleksiglasu, o średnicach 250 mm, osadzone na łożyskach ślizgowych i napędzane korbką w przeciwstawnych kierunkach. W 1991 roku, nabyta w sklepie przyzakładowym tej fabryki kosztowała ona złotówkowy równoważnik około 25 dolarów USA (suma ta nie uwzględniała ewentualnych kosztów wysyłki do nabywcy). Dla przekształcenia w agregat telekinetyczny model V5-43 wymaga dosyć daleko idących przeróbek. Dlatego też hobbystom pragnącym poświęcić się pracom rozwojowym nad agregatem telekinetycznym zalecane byłoby zamówienie w tej samej Fabryce tzw: "Modelu Dra Pająka" maszyny elektrostatycznej, który powinien być tylko około 3 razy droższy, jednakże posiadałby już wprowadzone zmiany konstrukcyjne jakie dostosowywują go do przeróbek i modyfikacji niezbędnych dla uzyskania agregatu telekinetycznego (wykaz i opisy tych zmian autor udostępnił Fabryce Pomocy Naukowych w Nysie).



(a)



…(b)



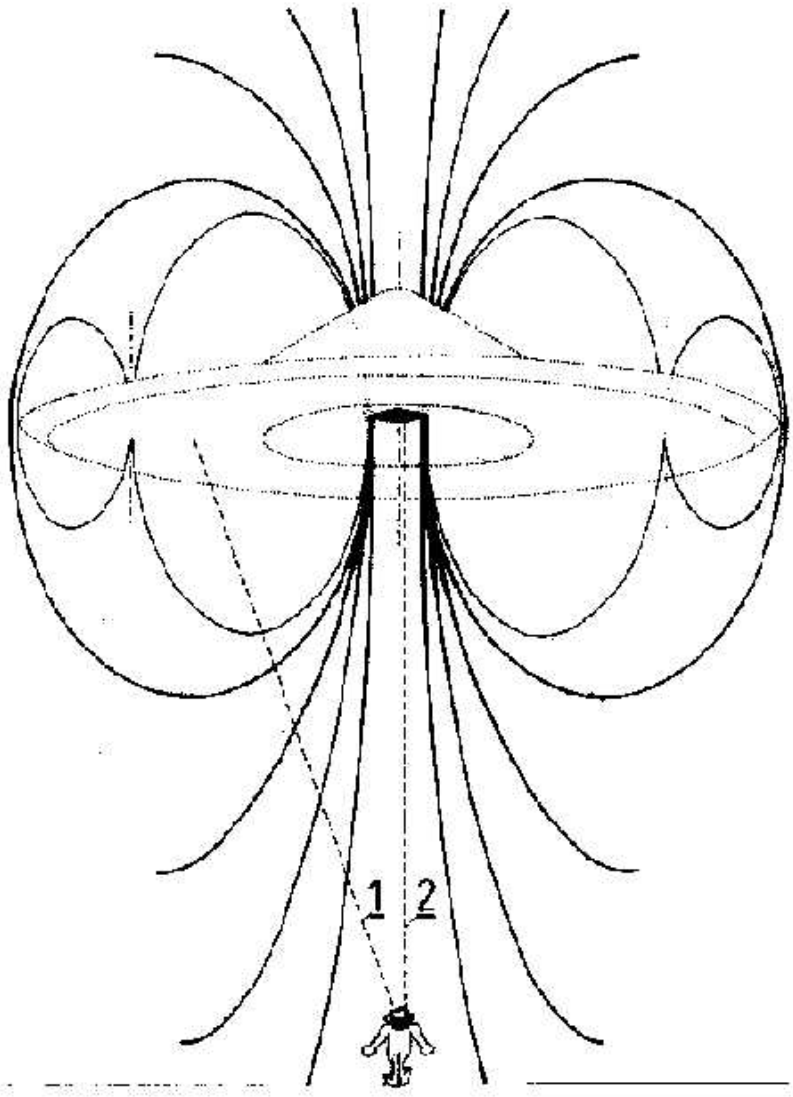
…(c)

Rys. 10. Ilustracja efektywności prognostycznej tablic cykliczności ukazana na przykładzie wyglądu zewnętrznego i ogólnej budowy statku kosmicznego nazywanego "Magnokraftem". Zbudowanie tego statku na ziemi około 2036 roku, a także jego zasada działania, postulowane zostały pierwszą tablicą cykliczności opracowaną przez autora (patrz tab. 1). Dotychczas zgromadzone fakty i obserwacje potwierdzają, że powyższa data jego budowy najprawdopodobniej zostanie dotrzymana. Rysunek ukazuje konstrukcję i działanie Magnokraftu najmniejszego typu, który z uwagi na wartość jaką przyjmuje jego współczynnik K=D/H, nazywany jest typem K3. Ponieważ formalnie dowiedziono, że "UFO to już zbudowane Magnokrafty", niektórzy z czytelników zapewne widzieli ten statek, tyle tylko że referowali do niego pod nazwą UFO.

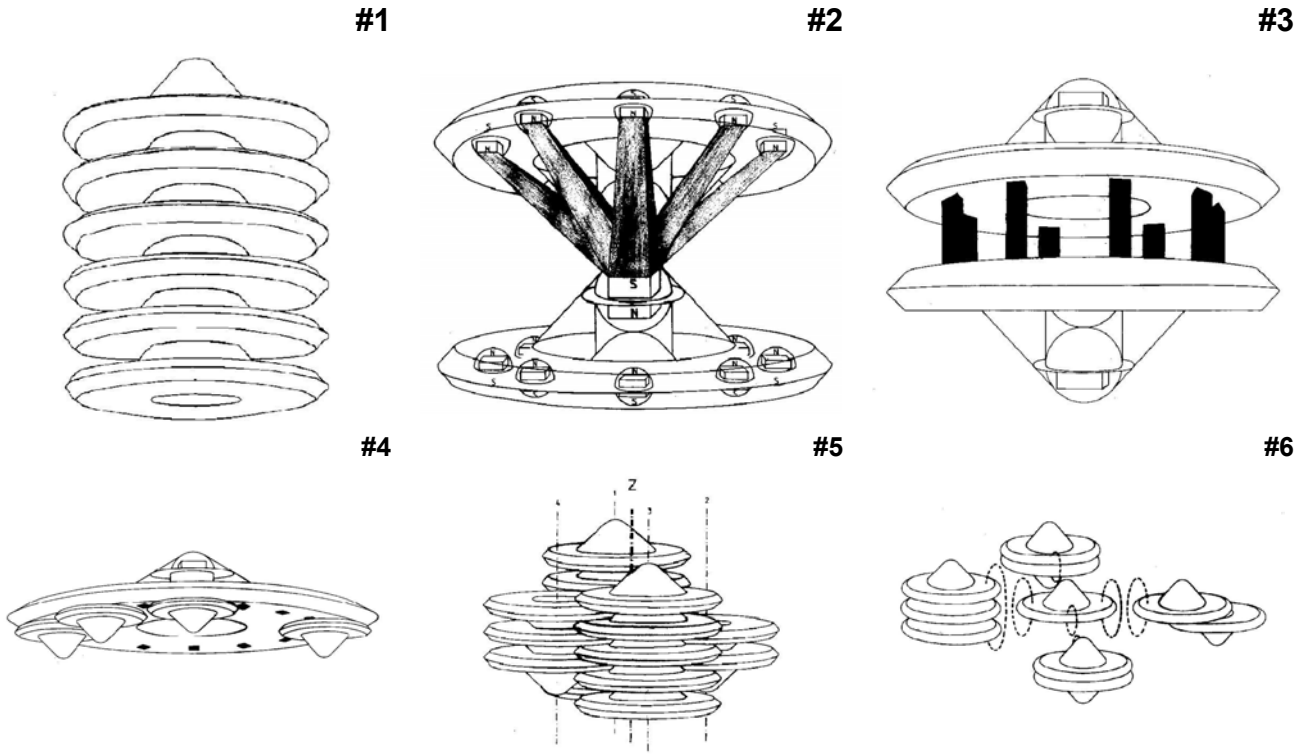
(a) Konstrukcja i główne podzespoły Magnokraftu. Wycięcie w aerodynamicznej osłonie kołnierza bocznego służy ukazaniu jego wewnętrzynej budowy. Krawędzie wszystkich ścianek wykonanych z materiału nieprzenikalnego dla pola magnetycznego na rysunku obwiedzione zostały przerywaną linią. Pozostałe ścianki (t.j. powłoki aerodynamiczne wszystkich pędników) wykonane są z materiału przenikalnego dla pola. Z uwagi na swą zasadę działania, Magnokraft lata z podstawą ustawioną prostopadle do linii sił pola magnetycznego otoczenia. Jednakże podczas manewru lądowania, zilustrowanego na powyższym rysunku, statek ten ustawia swą podstawę równolegle do powierzchni gruntu, oraz wysuwa teleskopowe nogi "2". Pędniki "M, U" lądującego Magnokraftu typu K3 pozostawiają na ziemi wypalony magnetycznie (jakby promieniowaniem kuchenki mikrofalowej) pierścień roślinności o nominalnej średnicy d=D/√2=3.1 metrów. Pędnik główny "M" oddziaływuje odpychająco z polem magnetycznym otoczenia (którym może być pole ziemskie, słoneczne, lub pole galaktyczne). W ten sposób wytwarza on siłę nośną "R". Natomiast n=8 pędników bocznych "U" oddziaływuje przyciągająco z polem otoczenia wytwarzając siły stabilizacyjne "A".

(b) Wygląd Magnokraftu typu K3. Statek ten przypomina odwrócony do góry dnem talerz, w którego centrum umieszczony jest pojedyńczy pędnik nośny, zaś na obrzeżu osiem kulistych pędników stabilizacyjnych. Kształt i wymiary tego statku są ściśle zdefiniowane zestawem równań (patrz W1 do W4 w podrozdziale 6.1) wyprowadzonych w [1a] a wynikających z warunków operacyjnych i konstrukcyjnych. Pierścieniowata kabina załogi wciśnięta jest pomiędzy pędnik nośny i pędniki stabilizacyjne. Należy zwrócić uwagę iż pędniki stabilizacyjne osadzone są w poziomym pierścieniu separacyjnym, wykonanym - podobnie jak poszycie kabiny załogi, z materiału nieprzenikalnego dla pola magnetycznego. Pierścień ten odseparowywuje bieguny magnetyczne każdego pędnika, zmuszając jego pole do cyrkulowania poprzez otoczenie. Każdy pędnik boczny oddzielony jest też od pędników sąsiednich za pośrednictwem pionowych przegród separacyjnych, wykonanych z tego samego materiału.

(c) Urządzenie zwane "kapsuła dwukomorowa", stanowiące najważniejsze urządzenie składowe każdego pędnika Magnokraftu. Kapsuła ta powstaje poprzez umieszczenie mniejszej Komory Oscylacyjnej (I) we wnętrzu większej takiej komory (O) posiadającej przeciwstawnie zorientowane bieguny magnetyczne (N/S). Warto zauważyć że dla swobodnego obrotu komory (I) wewnątrz komory (O) wymiary boczne "a" obu komór muszą spełniać równanie (W5): $a_O=a_I\cdot 3$ (patrz też rysunek 19).



Rys. 11. Wyjaśnienie dla efektu "soczewki magnetycznej". Efekt taki może zostać wytworzony na życzenie przez wszystkie wehikuły Magnokrafto-podobne (włączając w to UFO). Obserwator który śledzi (lub fotografuje) taki wehikuł gdy ów efekt został włączony, w najbardziej korzystnym przypadku może jedynie zarejestrować prostokątną Komorę Oscylacyjną z pędnika głównego, podczas gdy cała powłoka statku pozostaje dla niego niewidzialna (patrz rys. 19). Aby wytworzyć taką soczewkę magnetyczną, dany wehikuł otacza się stałym polem magnetycznym. Konfiguracja tego pola jest tak wysterowana, aby moc uwięziona w centralym obwodzie magnetycznym (t.j. obwodzie którego linie sił przebiegają jedynie przez pędnik główny) przewyższała wielokrotnie moc krążącą w głównych i bocznych obwodach magnetycznych (t.j. obwodach których linie sił przebiegają przez pędnik główny i pędniki boczne). Stąd ów centralny obwód magnetyczny hermetycznie zawija w sobie nie tylko że cały korpus statku, ale także jego pozostałe dwa obwody. Linie sił skoncentrowanego pola magnetycznego tego obwodu centralnego zachowuja się jak wiązka włókien optycznych oddziaływujących na światło odbite do obserwatora. Ich oddziaływanie manifestuje się na dwa następujące sposoby: (1) powoduje ono zakrzywianie światla którego droga powinna przebiegać w poprzek linii sił pola magnetycznego (t.j. światło odbite od korpusu statku zostaje tak ugięte że nie dociera ono do osoby obserwującej), ale (2) umożliwia ono swobodne przejście światła którego droga przebiega wzdłuż linii sił pola magnetycznego (t.j. tylko światło pochodzące z pędnika głównego może bez przeszkód dosięgnąć obserwatora stojącego dokładnie pod statkiem). Stąd najkorzystniej ustawiona osoba która patrzy na taki Magnokraft/UFO dokładnie spod spodu (t.j. wzdłuż linii sił obwodu centralnego), może jedynie zobaczyć kwadratowy lub romboidalny kształt kapsuły dwukomorowej z pędnika głównego, podczas gdy cała reszta statku - hermetycznie zawinięta w linie sił pola magnetycznego, pozostaje dla niej niewidzialna. Dla wszystkich innych osób, które patrzą na statek pod znacznie większymi kątami, cały wehikuł staje się niewidzialny. Oznaczenia: 1 - droga po której światło nie jest w stanie się przedostać, 2 - droga po której światło bez przeszkód dociera do obserwatora.



Rys. 12. Sześć podstawowych klas konfiguracji Magnokraftów i UFO. Każda z tych klas powstaje w efekcie magnetycznego sprzęgnięcia kilku dyskoidalnych wehikułów (zilustrowano głównie Magnokrafty typu K3). Różnice pomiędzy poszczególnymi klasami wynikają z: odmienności pędników w obu statkach które przywierają do siebie (t.j. główny do głównego, główny do bocznego, boczny do bocznego), typu odziaływań magnetycznych pomiędzy tymi pędnikami (t.j. przyciąganie czy odpychanie), oraz zróżnicowanego kontaktu pomiędzy indywidualnymi wehikułami (t.j. trwały, chwiejny, czy całkowity brak kontaktu). Rysunek pokazuje:

#1. Fizyczne kompleksy latające. Otrzymywane gdy sprzęgane wehikuły pozostają ze sobą w trwałym (stabilnym) kontakcie mechanicznym (połączeniu) podczas gdy ich równorzędne pędniki przyciągają się nawzajem. Powyżej pokazany został kompleks kulisty typu K3 powstały gdy dwa identyczne spodko-kształtne statki zwierają się podstawami. Oprócz niego do klasy #1 należą: cygaro posobne (powstałe gdy statki tego samego typu osadzane są jeden na drugim jak stos talerzy w kuchni - patrz czołowa/lewa konfiguracja w klasie #6), cygaro przeciwsobne (powstałe gdy dwa cygara zwierają się ze sobą podstawami jakby w kompleks kulisty), oraz formacja jodełkowa (czyli cygaro uformowane ze statków różnych typów i średnic).

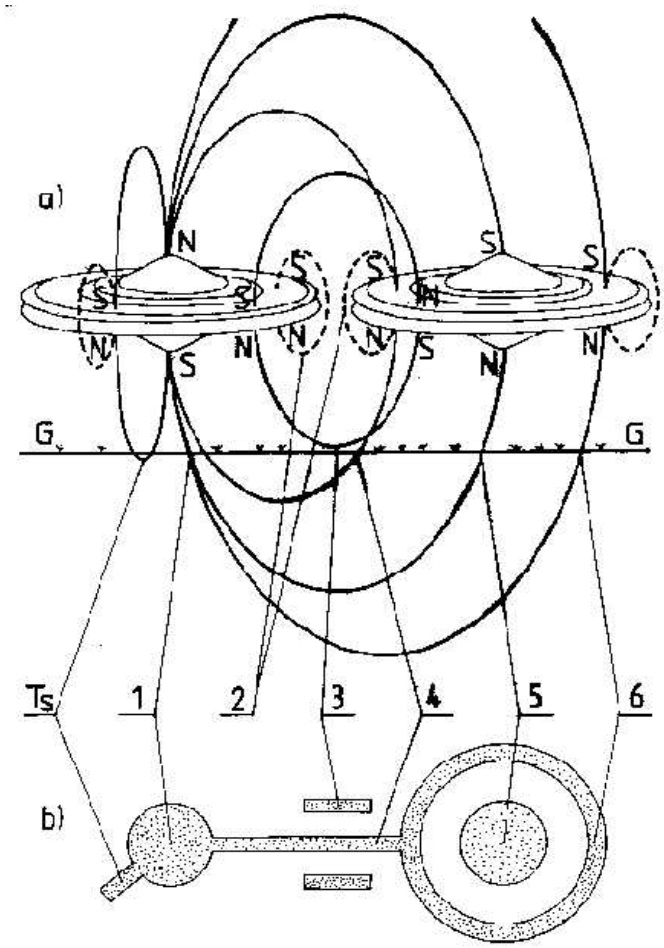
#2. Zestawy semizespolone. Otrzymywane gdy mechaniczny kontakt pomiędzy wehikułami jest punktowy (nietrwały), np. uzyskiwany poprzez wzajemne złożenie dwóch kopuł kulistych, zaś pędniki boczne obu statków odpychają się nawzajem. Na przekór temu kontaktowi, siły magnetyczne wyzwalane przez pędniki łączonych statków nadają stabilności ich połączeniu. Warto tu odnotować, że słupy wysoko skoncentrowanego pola magnetycznego łączącego wyloty nawzajem przyciągających się pędników przyjmują wygląd "czarnych belek" (t.j. pochłaniają one światło jak "czarna dziura").

#3. Zestawy niezespolone. Otrzymywane gdy wehikuły sprzęgane są magnetycznie jednakże fizycznie wcale nie stykają się ze sobą (t.j. oddzielone są od siebie wolną przestrzenią). Linie sił pola magnetycznego z pędników bocznych przyciągających się nawzajem formują widoczne tu "czarne belki". Pędniki główne odpychają się nawzajem.

#4. Układy podwieszone - gdy małe typy wehikułów doczepiane są do pędników bocznych większego "statku matki" (pakazano 4 statki K3 doczepione do statku matki typu K5).

#5. Systemy latające - formowane gdy kilka cygar posobnych (patrz klasa #1) zazębia się ze sobą za pośrednictwem swoich pędników bocznych.

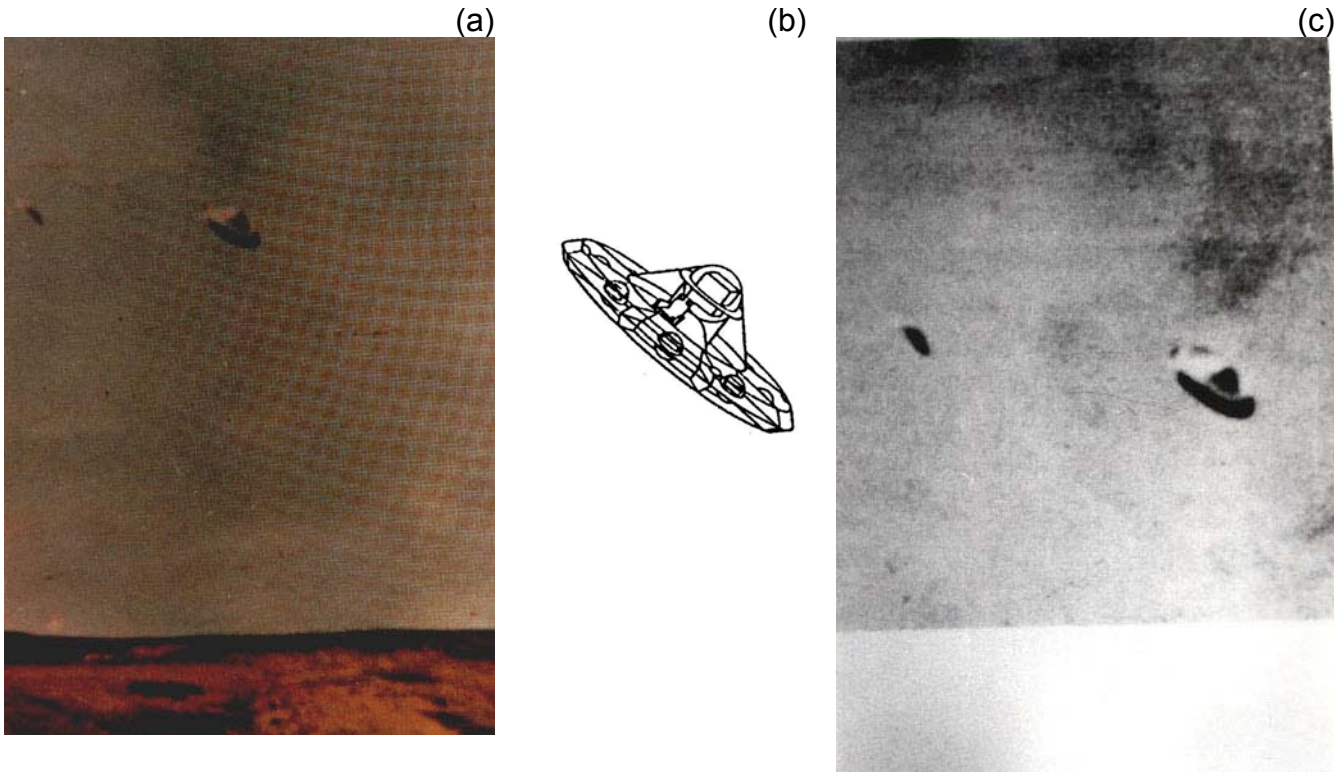
#6. Latający kluster. Otrzymywany jest on poprzez bezdotykowe sprzęgnięcie bokami kilku poprzednio pokazanych konfiguracji Magnokraftów i/lub pojedyńczych wehikułów w rodzaj napowietrznego łańcucha lub pociągu. Rysunek ilustruje "latający krzyż". Linie przerywane pokazują przebieg obwodów magnetycznych separujących (odpychających) poszczególne wehikuły. Owe nieliczne obwody separujące zawsze otoczone są wieloma obwodami sprzęgającymi - nie zaznaczonymi powyżej ale omówionymi na rysunku 13.



Rys. 13. Przykład najmniejszego "latającego klustera" Magnokraftów i UFO, stanowiącego jednocześnie podstawowe ogniwo składowe każdego większego klustera. Konfiguracja taka powstaje w efekcie bezdotykowego połączenia bokami za pośrednictwem sił magnetycznych dwóch pojedyńczych wehikułów lub dwóch konfiguracji UFO. Aby uniknąć zderzenia się jednostek wchodzących w skład tego klustera, pomiędzy obu wehikułami wytwarzane są dwa przeciwstawne rodzaje obwodów magnetycznych nawzajem się balansujących. Pierwszy rodzaj tych obwodów odpycha oba statki od siebie - patrz obwody rozpierające (2) zaznaczone linią przerywaną. Notomiast inne obwody przyciągają oba statki ku sobie - patrz obwody magnetyczne dostrajające (3) oraz sprzęgające (4, 5 i 6) zaznaczone pogrubioną linią ciągłą. Funkcje ogniw łączących oba typy tych obwodów wypełniają tzw. "niestabilne jednostki" (na powyższej ilustracji jest nią prawy kompleks), czyli statki których pędniki wytwarzają wyłącznie siły nośne oraz siły sprzęgające (t.j. nie wytwarzają one sił stabilizacyjnych). Zilustrowane powyżej elementarne ogniwo klustera może zostać następnie rozbudowywane o dalsze ogniwa poprzez bezdotykowe dołączanie do niego innych wehikułów lub konfiguracji.

(a) Wygląd jednego z najprostrzych klusterów. Powstał on poprzez bezdotykowe sprzęgnięcie dwóch kulistych kompleksów uformowanych z Magnokraftów typu K6 (porównaj też rysunki 15 i 18C). Pokazana tu polaryzacja (N, S) pędników obu łączonych wehikułów jest charakterystyczna dla północnej półkuli ziemi. Linie sił pola magnetycznego przebiegające pomiędzy pędnikami obu statków formują obwody magnetyczne, pokazane tu pogrubionymi liniami. Z ogromnej ilości obwodów magnetycznych istniejących w takim klusterze, pokazano tu jedynie obwody najistotniejsze dla rozpierania (2), sprzęgania (4 do 6), dostrajania (3), oraz obrotowej stabilizacji (Ts) wynikowego klustera (obwody "Ts" spełniają funkcję identyczną do funkcji śmigiełka z ogona helikoptera). Przenikanie niektórych z tych obwodów przez powierzchnię gruntu (G-G) może spowodować uformowanie charakterystycznego lądowiska pokazanego w części (b) tego rysunku.

(b) Wygląd (z lotu ptaka) typowych elementów śladu pozostawianego w glebie podczas lądowania takiego klustera Magnokraftów i UFO, działającego w trybie wiru magnetycznego. Odnośniki wskazują obwody magnetyczne które uformowały dane elementy śladu. Należy zwrócić uwagę, że wraz ze zwiększeniem wysokości zawiśnięcia obu wehikułów, mniej rozległe obwody nie dosięgną do ziemi. Stąd ze zmianą wysokości zawisania klustera musi się też zmieniać kształt uformowanego lądowiska oraz rodzaj jego głównych elementów.



Rys. 14. Fotografia jaka ilustruje uderzające podobieństwo wyglądu zewnętrznego UFO do wyglądu Magnokraftu. Została ona zaczerpnięta ze sekwencji czterech kolorowych zdjęć wykonanych przez Augusto Arranda koło Yungay, Peru, w marcu 1967 roku - patrz książka [1Rys.14] Ronalda D. Story (edytor): "The Encyclopedia of UFOs", New English Library, London 1980, ISBN 0-450-04118-2, strona 39. Cała sekwencja zdjęć Arrandy ukazuje dwa UFO typu K3 uchwycone w kolejnych stadiach rozdzielania się z kompleksu kulistego i odlotu w przeciwnych kierunkach (przed rozpoczęciem fotografowania oba wehikuły leciały zespolone ze sobą w kompleks kulisty zilustrowany jako klasa #1 na rysunku 12). Oba wehikuły znajdują się w trybie pulsującego (bijącego) pola (t.j. kiedy ich pędniki nie wytwarzają wiru magnetycznego) stąd ich powłoka i kształty pozostają doskonale widoczne. Analiza geometryczna ujawnia uderzające podobieństwo tego UFO do zarysów Magnokraftu typu K3 - patrz rysunek w prawej części objęty w ramkę. Ogólny zarys tego UFO przypomina odwrócony spodek którego podstawa ustawiona jest prostopadle do lokalnego przebiegu linii sił ziemskiego pola magnetycznego. W centrum tego statku doskonale widoczna jest stożkowata kabina załogi przykryta półkulistą kopułą (w kopule takiej Magnokraft ukrywa centralną przestrzeń napędową zawierającą pędnik główny). UFO to posiada także soczewkokształtny kołnierz boczny który przy podstawie statku opasuje jego kabinę załogi (w Magnokrafcie typu K3 kołnierz taki zawiera n=8 pędników bocznych).

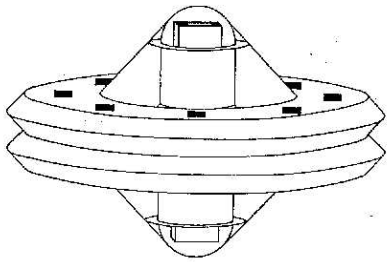
(a) Reprodukcja oryginalnej (kolorowej) fotografii Arranda.

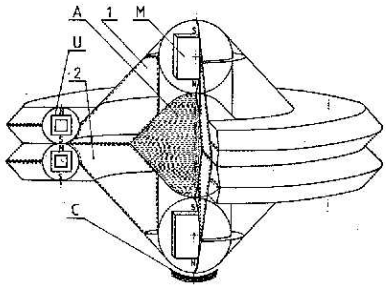
(b) Wygląd zewnętrzny Magnokraftu typu K3, narysowany tak aby spełniał on zestaw równań matematycznych (wyprowadzonych w [1a] i podsumowanych w podrozdziale 6.1) precyzyjnie definiujących jego kształt, konstrukcję i wymiary (patrz też rys. 10b).

(c) Czarn-białe powiększenie wehikułów UFO ujętych fotografią Arranda.

Warto w tym miejscu podkreślić, iż w następstwie formalngo dowiedzenia że "UFO to już zbudowane przez kogoś magnokrafty" (patrz konkluzje podrozdziału 6.5.1), wszystkie rysunki i tablice tej monografii pokazujące magnokrafty ilustrują także odpowiadające tym magnokraftom wehikuły UFO.

(a)

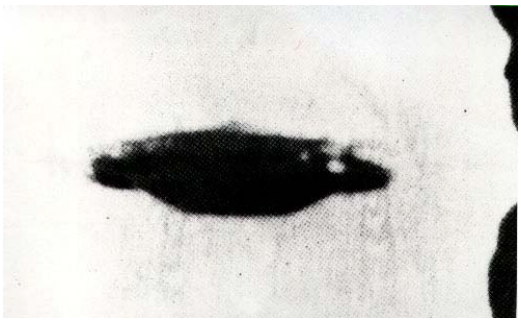




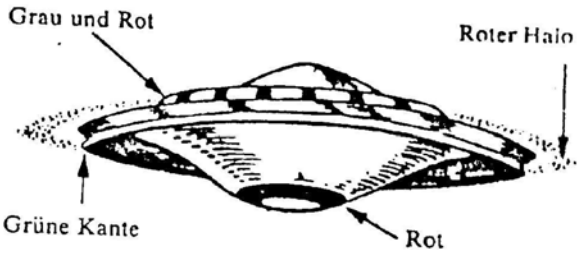
(b)

(c)

(d)



(e)



Rys. 15. Kompleks kulisty UFO sprzęgnięty z dwóch wehikułów typu K6, sfotografowany nad Szwecją przez Lars'a Thorn'a, dnia 6 maja 1971 roku. W części #1 rysunku 12 omówiono teoretyczną zasadę formowania takiego kompleksu na przykładzie sprzęgania dwóch Magnokraftów typu K3. Widok boczny kulistego kompleksu Magnokraftów typu K6 pokazano na rysunku 13.

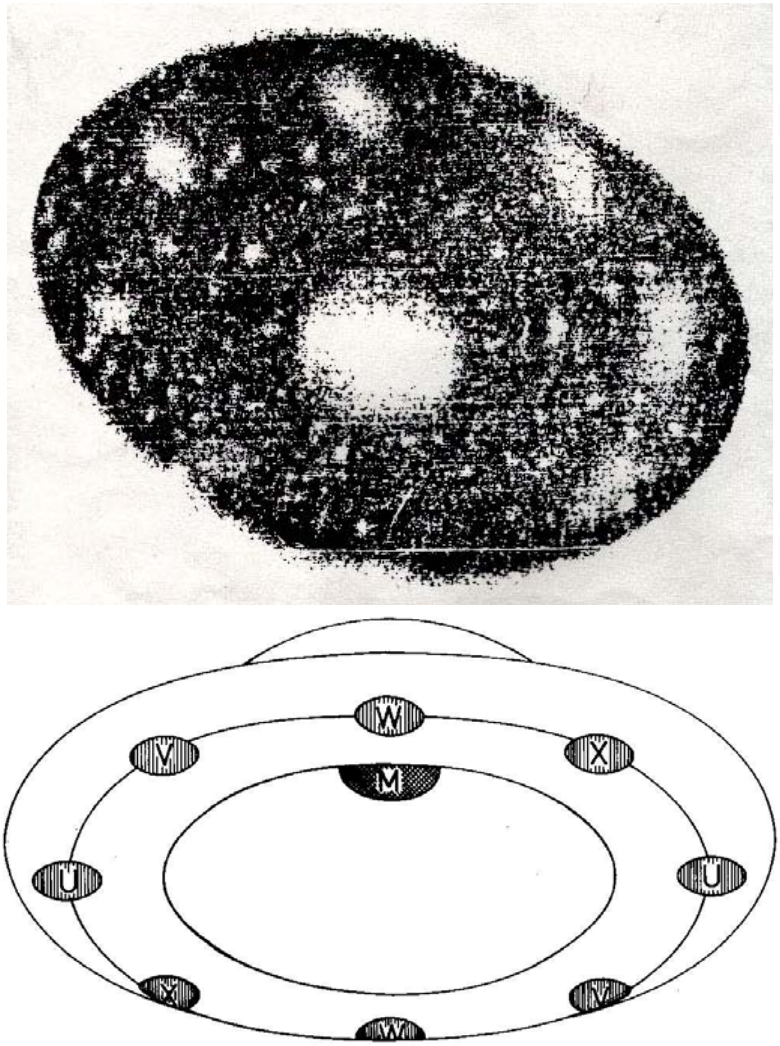
(a) Przewidywany wygląd boczny kompleksu kulistego wehikułów magnokrafto-podobnych.

(b) Wykrój w kompleksie kulistym magnokraftów typu K3 ukazujący teoretyczną zasadę jego formowania. Uwidocznione zostało: zorientowanie biegunów (N, S) w pędniku głównym (M) i poszczególnych pędnikach bocznych (U); wzajemne położenie kabin załogi (1, 2) obu statków; "węgiel warstwowy" (C) jaki w szczególnych warunkach osadza się na wylocie (N) pędnika głównego; oraz tzw. "anielskie włosy" (A) które są galaretowatą substancją hydrauliczną (podobną do białka z jajka lub do galaretki z "zimnych nóżek").

(c) Cała fotografia Thorn'a pokazująca nieruchomo zawiśnięte UFO.

(d) Powiekszenie kompleksu UFO utrwalonego na fotografii z części (a).

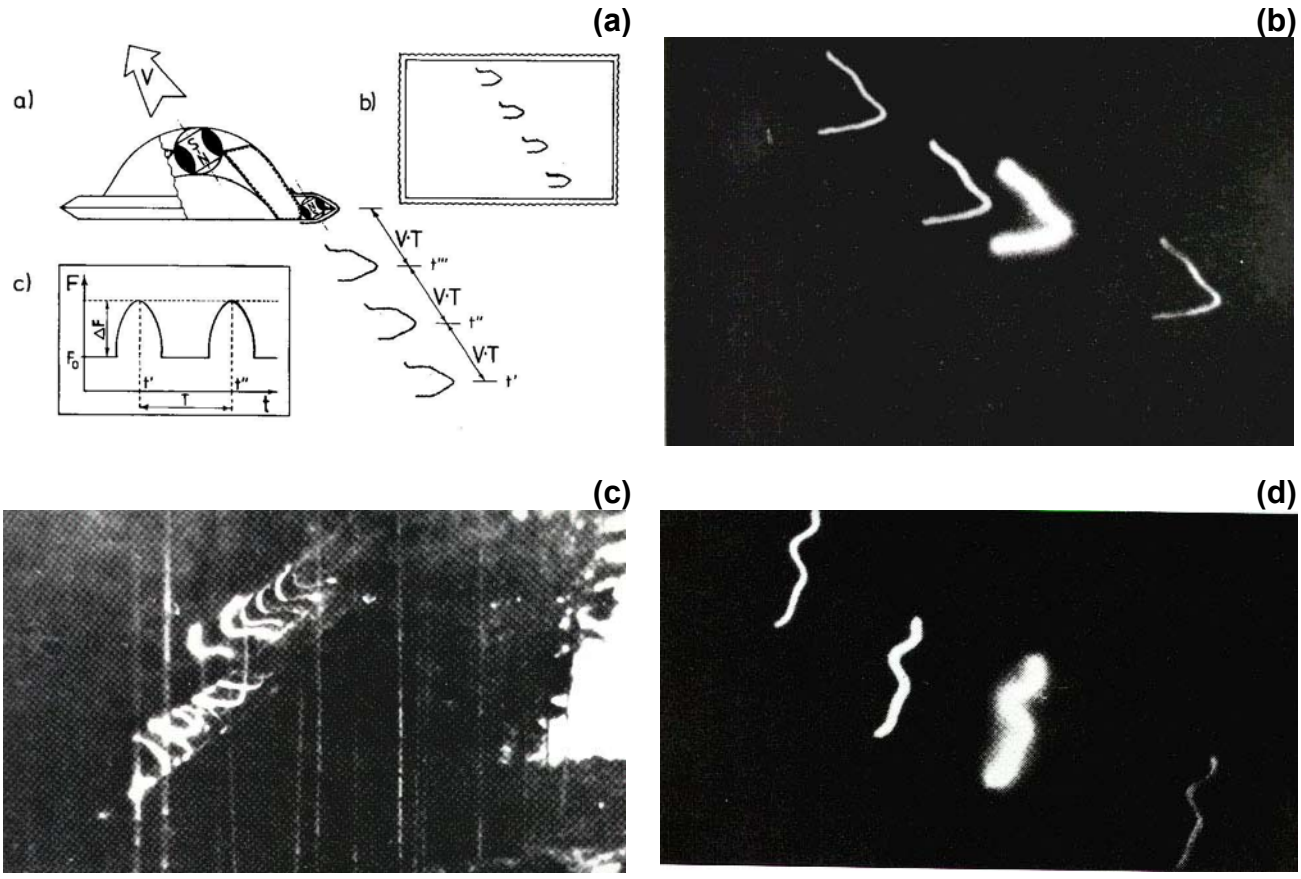
(e) Rekonstrukcja kształtu i wyglądu kulistego kompleksu wehikułów z tej fotografii, sporządzona na podstawie komputerowej analizy zdjęcia przez sztokholmską grupę badawczą GICOFF. Rekonstrukcja owa, razem z powyższymi fotografiami została opublikowana w książce [15] Adolfa Schneidera i Huberta Malthanera: "Das Geheimnis der unbeakannten Flugobjekte" (t.j. "Sekret niezidentyfikowanych obiektów latających"), Hermann Bauer Verlag KG - Freiburg im Breisgau, West Germany, 1976, ISBN 3-7626-0197-6, strona 81. Bardzo wyraźnie ujawnia ona podwójny kołnierz powstały przez złożenie razem dwóch soczewkokształtnych kołnierzy bocznych obu statków. Widoczny jest też wylot pędnika głównego z dolnego wehikułu.



Rys. 16. Fotografia dokumentująca że pędniki Magnokraftu i UFO są podobnie położone.

(Góra) UFO typu K3 sfotografowane od spodu. Dnia 3 stycznia 1979 roku zawisło ono nieruchomo nad Butterworth w Malazji. Powyższą fotografię opublikowano we wydaniu z 4 stycznia 1979 roku gazety National Echo, z Penang, Malazja, oraz zreprodukowano we wydaniu czasopisma Mufon UFO Journal, z lutego 1980 roku, strona 8. Oryginalna odbitka tego zdjęcia okazała się niemożliwa do zdobycia, stąd autor pokazuje jedynie jego gazetową reprodukcję. Widoczne są swiecące obszary pojawiające się na wylotach z pędników wehikułu (aczkolwiek najniższy z pędników bocznych nie jonizował powietrza w chwili wykonania zdjęcia, na jego istnienie w tym UFO wskazuje okupowana przez niego wolna przestrzeń). Zdjęcie to umożliwia wyznaczenie dokładnego położenia pędników w konstrukcji UFO. Okazuje się że ich rozmieszczenie względem obrzeża wehikułu, ilość (tzn. jeden pędnik główny w centrum statku, otoczony przez n=8 pędników bocznych), oraz zorientowanie, dokładnie odpowiadają pędnikom z Magnokraftu typu K3 pokazanego w części (A). Warto wspomieć, że spora ilość podobnych fotografii pokazuje pędniki UFO z innych kątów lub przy innym trybie pracy (np. gdy przesunięcie fazowe pulsowań pola w momencie wykonania zdjęcia jonizuje powietrze tylko pod niektórymi z pędników).

(Dół) Rysunek Magnokraftu typu K3 oglądanego od spodu, jaki ilustruje położenie i wygląd jego pędników podczas szczególnych warunków atmosferycznych (t.j. wieczór, przyciemnione światło, wilgotne powietrze). Położenie pędników zdradza wtedy świecenie powietrza jonizowanego potężnym polem na ich wylotach. Przy słabym oświetleniu takie plamy zjonizowanego powietrza są łatwo zauważalne. Jeśli Magnokraft leci na półkuli południowej, dolne wyloty pędników bocznych (oznaczonych U, V, W, X) powinny emitować pomarańczowe światło ponieważ ich północny "N" biegun magnetyczny zwrócony jest ku obserwatorowi. Pędnik główny (oznaczony M) emituje wtedy zielone światło ponieważ jego biegun "S" jest zwrócony w dół ku obserwatorowi. Kolory te ulegną odwróceniu (tzn. pomarańczowy zastąpi zielony, i vice versa) gdy Magnokraft zmieni półkulę, przeleci ponad biegunem ziemi, lub odwróci zorientowanie skierowywując półkulistą kopułę ku dołowi. Ten sam wehikuł widziany od góry ukaże też kolory odwrotne do tych od dołu, ponieważ w każdym końcu poszczególnych pędników znajdują się odwrotne bieguny.



Rys. 17. Dwa przykłady fotografii UFO jakie ujawniają że pole magnetyczne tych statków posiada pulsujący charakter identyczny do tego przewidzianego w napędzie Magnokraftu. Na każdej z obu tych fotografii możliwym było jedynie zaobserwowanie fragmentu obwodów magnetycznych statku zwróconych do osoby fotografującej. (Formowanie obwodów magnetycznych w Magnokraftach/UFO zostało objaśnione na rysunku 18). Warto zauważyć, że z powodu słabej widoczności (noc i wieczór) oraz dużej szybkości fotografowanych UFO, powyższe fotografie uchwyciły jedynie rozbłyski powietrza zjonizowanego przez obwody magnetyczne statków, podczas gdy ich powłoka pozostała niewidoczna w ciemności.

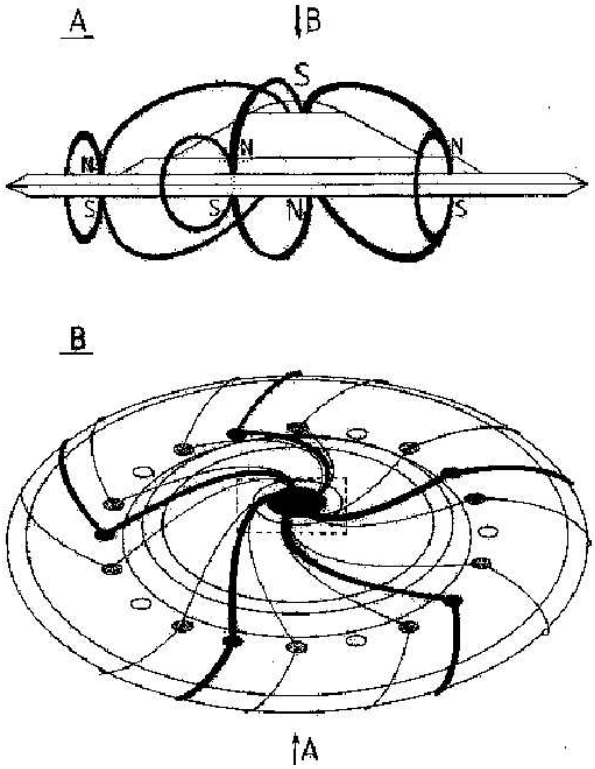
(a) Objaśnienie zasady formowania przez wehikuły Magnokrafto-podobne zwielokrotnionego obrazu ich obwodów magnetycznych na nocnych fotografiach wykonanych podczas pulsującego trybu działania pędników tych statków. W poszczególnych częściach tego objaśnienia uwidoczniono: (a) Zarys Magnokraftu/UFO na którym zaznaczono warstewkę jarzącego się powietrza która łączy przeciwstawne wyloty jednego z pędników bocznych (t.j. odzwierciedla przebieg bocznego obwodu magnetycznego). Ponieważ warstewka ta "błyska" w takt pulsowań pola magnetycznego pędników zaś jej jarzenie się trwa chwilę, stąd szybki ruch statku pozostawia szereg błysków rozpostartych wzdłuż jego trajektorii. Symbole występujące w tej części rysunku: V - prędkość liniowa statku, T - okres pulsowań strumienia magnetycznego (F) wytwarzanego przez pędniki boczne statku, t - czas. (b) Fotografia tego samego wehikułu wykonana w nocy. W ciemności powłoka statku staje się niewidoczna, stąd aparat jedynie uchwytuje szereg rozbłysków powietrza zjonizowanego przez obwody magnetyczne zwrócone do fotografującego. Rozrzucenie tych rozbłysków w przestrzeni odzwierciedla ruch statku podczas przedziału czasu zdefiniowanego czasem naświetlania fotografującego aparatu. (c) Krzywa zmiany strumienia magnetycznego produkowanego przez pędniki statku: F=f(t). Krzywa ta reprezentuje tzw. "krzywą dudnienia" powstałą w efekcie odejmowania od siebie dwóch przebiegów sinusoidalnych (patrz działanie kapsuły dwukomorowej - rysunek 10c). Składa się ona z linii prostej (t.j. pola stałego o natężeniu F_O), na które co okres T nałożony jest krótki "puls" o amplitudzie F. Pole magnetyczne jakiego natężenie pulsuje zgodnie z przebiegiem takiej krzywej będzie jonizowało powietrze jedynie gdy jego wartość przebiega przez kolejny "puls".

(b) Fotografia szybko poruszającego się UFO, wykonana dnia 17 października 1973 roku około godziny 22 przez Ken'a Chamberlain, nad Quterbelt, Ohio, USA, - patrz książka [15] (na rys. 15), strona 205. Fotografia ta pokazuje szereg rozbłysków identycznych do tych objaśnionych w części #1 niniejszego rysunku.

(c) Fotografia innego UFO wykonana dnia 26 lutego 1962 roku przez Karl'a Maier, ponad Wolfsburg, Niemcy Zachodnie - patrz książka [15], strona 235. Formowanie rozbłysków pokazanych na tym zdjęciu jest dokładnie takie samo jak dla fotografii #2, tyle tylko że do fotografującego zwrócony został inny obwód magnetyczny UFO.

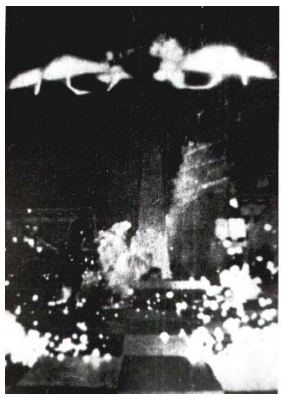
(d) Fotografia szeregu rozbłysków pochodzących od jeszcze innych obwodów magnetycznych UFO.

(a)

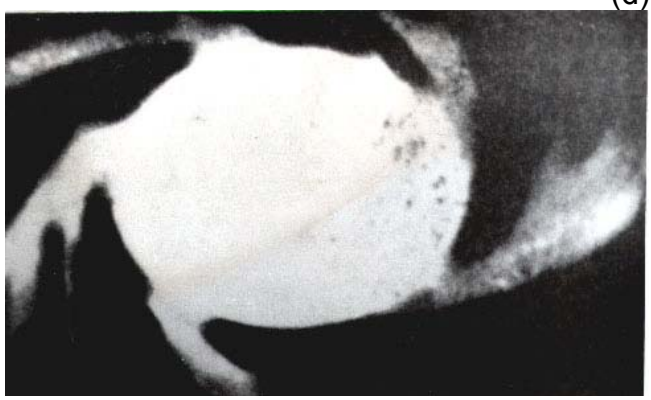


(b)

(c)



(d)



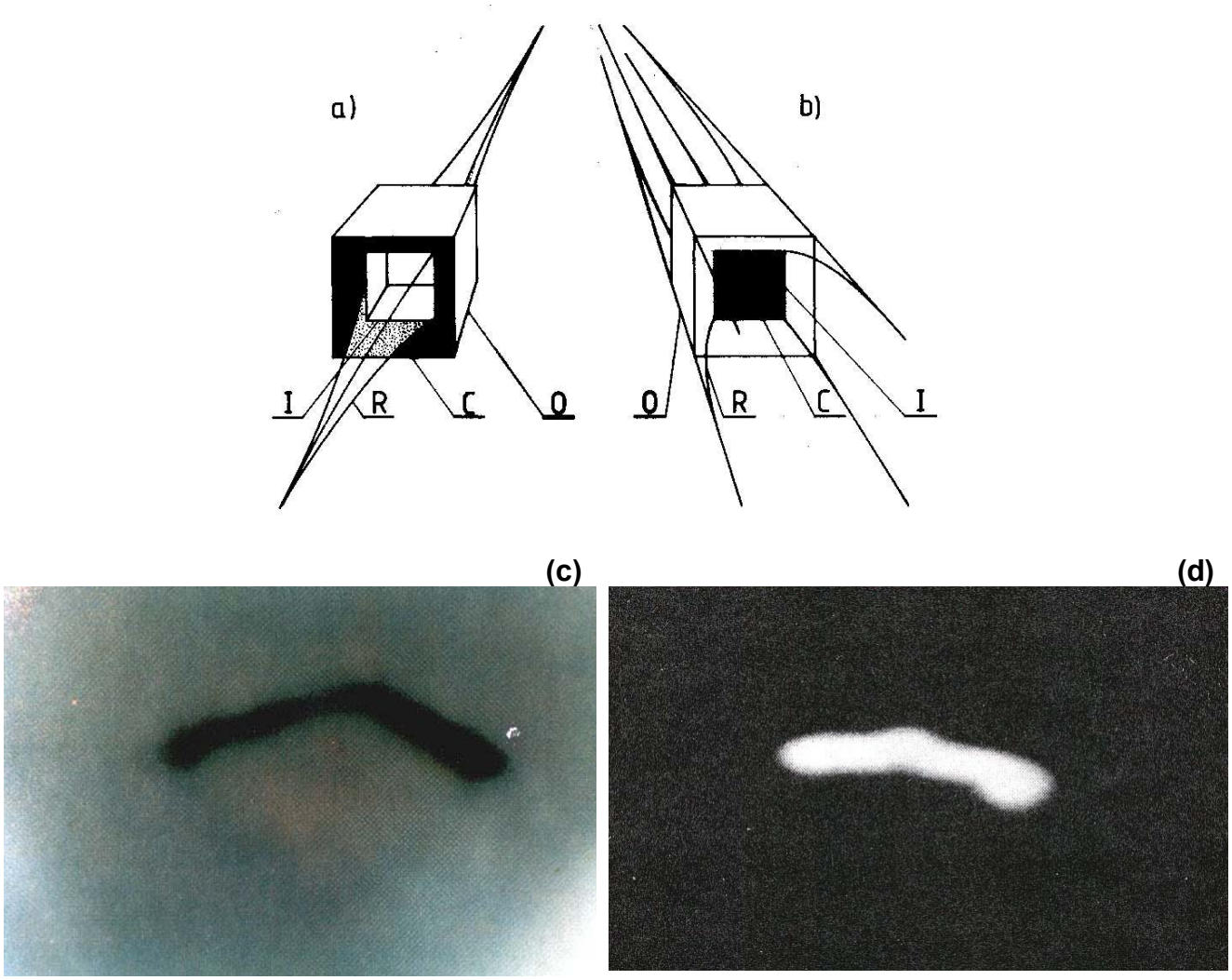
Rys. 18. Obwody magnetyczne przewidziane teoretycznie dla Magnokraftu. Ponieważ formalnie udowodniono że "UFO to już istniejące Magnokrafty", obwody takie muszą również występować i u UFO. Po wprowadzeniu w ruch wirowy linie sił tych obwodów formują rodzaj wirującej szczotki która w chwili zawiśnięcia statku nad powierzchnią ziemi dokładnie omiata jej powierzchnię. Szczotka ta przygina i precyzyjnie ukierunkowywuje wszystkie źdźbła roślin, formując charakterystyczne lądowiska UFO zilustrowane na rysunku 20.

(a) Magnokraft typu K6 (t.j. dla którego K=6) pokazany we widoku bocznym. Zaznaczono biegunowość N, S jego pędników. Linie sił pola magnetycznego wytwarzanego przez te pędniki układają się w charakterystyczne obwody magnetyczne zobrazowane tu czarnymi pętlami. Obwody te pokazano podczas jednego z wielu możliwych stadiów ruchu wirowego spowodowanego wprowadzeniem odpowiedniego przesunięcia fazowego do pulsowań wydatku pędników bocznych.

(b) Wirujące obwody magnetyczne z (a) pokazane we widoku z góry. Przerywaną ramką zaznaczono fragment statku utrwalony na zdjęciu z części D. Sinusoidalny rozkład przesunięcia fazowego w pulsowaniach wydatku pędników bocznych powoduje charakterystyczną zmianę grubości wiązek linii sił w obwodach magnetycznych łączących pędnik główny z poszczególnymi pędnikami bocznymi. Przykładowo, jeśli w pierwszym pędniku bocznym U (o zaczernionym wylocie) wydatek osiąga maksimum (co powoduje maksymalną grubość obwodu magnetycznego łączącego ten pędnik z pędnikiem głównym), w następnym V (o zakropkowanym wylocie) spada on do połowy wartości, w kolejnym W (pustym) jest równy zero, zaś w dalszym X (zakropkowanym) wzrasta do połowy wartości, po czym dla dalszych pędników bocznych cały cykl simusoidalnych zmian wydatku się powtarza. Spirale uformowane przez takie wirujące wiązki pola o sinusoidalnie zmieniających się grubościach są podobne do kształtów strumieni wody rozpryskiwanej przez wirujący zraszacz ogrodowy.

(c) Nocna fotografia latającego klustera uformowanego z dwóch pojedyńczych UFO typu K6. Kluster ten podobny jest do pokazanego na rysunku 13, tyle że jednostka niestabilna znajduje się tu z lewej strony. Powyższa fotografia została opublikowana w czasopiśmie UFO Sightings (USA), styczeń 1981, strona 15. Ujawnia ona istnienie obwodów magnetycznych u UFO, uchwyconych we widoku bocznym zilustrowanym w części A. Przebieg tych obwodów stał się widoczny dzięki świeceniu powietrza zjonizowanego silnym polem magnetycznym.

(d) Fotografia środkowego fragmentu powłoki UFO typu K6 pokazująca wylot pędnika głównego oraz rozbiegające się z niego spirale wirujących obwodów magnetycznych. Powyższe zdjęcie wykonane zostało przez Enrique Hausmann'a nad Mallorka (Wyspa Palma, Hiszpania), 24 kwietnia 1950 roku.



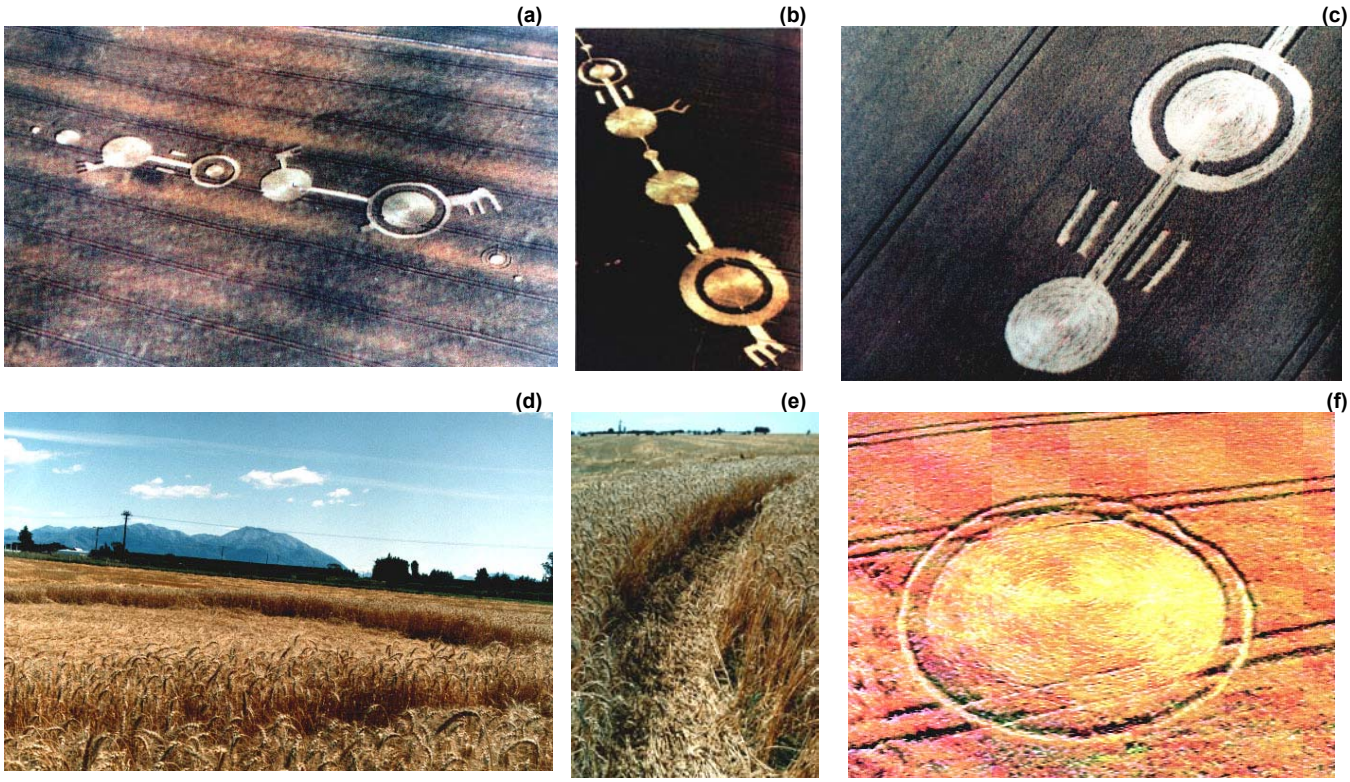
Rys. 19. Dwie fotografie dokumentujące formowanie soczewki magnetycznej przez pole magnetyczne UFO. Oba te zdjęcia zostały wykonane w okolicznościach wyjaśnionych na rysunku 11, kiedy to fotografujący był w stanie jedynie zaobserwować kapsułę dwukomorową z pędnika głównego statku, podczas gdy pozostała część powłoki wehikułu pozostawała dla niego niewidzialna. Warto zauważyć że grubość przestrzeni pomiędzy zewnętrzną i wewnętrzną komorą dla obu kapsuł spełnia równanie (W5) z rys. 10c.

(a) Teoretyczny wygląd kapsuły dwukomorowej z tzw. "dominacją strumienia wewnętrznego". Strumień wynikowy (R) jest tu produkowany przez komorę wewnętrzną (I), podczas gdy całość wydatku komory zewnętrznej (O) jest więziona w strumieniu krążącym (C) - porównaj rys. 10c. Pole magnetyczne produkowane przez kapsułę dwukomorową jest przeźroczyste jedynie wzdłuż jego linii sił (podrozdział 6.3), zakrzywienie strumienia (C) powoduje że przestrzeń pomiędzy obu komorami zachowuje się jak "czarna dziura".

(b) Spodziewany wygląd kapsuły z "dominacją strumienia zewnętrznego". Strumień wynikowy (R) produkowany jest tu przez komorę zewnętrzną (O). Komora wewnętrzna (I) dostarcza jedynie strumienia krążącego (C) jaki w całości wiązany jest przez komorę zewnętrzną, wyglądając jak "czarna dziura".

(c) Jedno z najlepszych kolorowych fotografii kapsuły dwukomorowej UFO działającej w trybie "dominacji strumienia wewnętrznego" utrwalonej w świetle dziennym. Zostało ono wykonane przez nauczyciela na Hawajach i opublikowane w książce [19] "Into the Unknown", Reader's Digest, Sydney, Australia, 1982, ISBN 0-909486-92-1, strona 315. Na wyższej jakości odbitkach stożek pola magnetycznego pod komorą wewnętrzną jest dobrze widoczny. Stożek ten przesłania zarysy dwóch tylnich krawędzi kapsuły. Pole przechwycone w strumień krążący działa jak "czarna dziura" wytwarzając widoczną na zdjęciu czarną przestrzeń. Z uwagi na działanie soczewki magnetycznej, oprócz kapsuły dwukomorowej z pędnika głównego, cała reszta UFO pozostaje niewidoczna.

(d) Nocna fotografia kapsuły dwukomorowej UFO pracującej w trybie "dominacji strumienia zewnętrznego". Została ona wykonana przez dziennikarza ponad Clovis, New Mexico, dnia 23 stycznia 1976 roku - patrz książka Joshua Strickland, "There are aliens on earth! Encounters", Grosset & Dunlop, New York, 1979, ISBN 0-448-15078-6, strona 49. Na fotografii tej strumień wynikowy jest odprowadzany do otoczenia przez komorę zewnętrzną. Strumień ten jonizuje powietrze, stąd na fotografii jest on widoczny jako wycinek świetlistego rombu. Komora wewnętrzna produkuje strumień krążący jaki pojawia się w formie czarnego kwadratu zlewającego się z czarnym otoczeniem.



Rys. 20. **Przykłady lądowisk latających klusterów UFO**.

(a) Krąg zbożowy uformowany przez kluster UFO typu K6 – podobny do kręgu objasnionego na „Rys. 13".

(b) Lądowisko liniowego klustera UFO. Uformowane ono zostało w 1990 roku na farmie Davida Reida, koło Allington Down, Anglia. Stanowi ono doskonałą ilustrację tezy autora, że latające klustery UFO o złożonych kształtach powstają przez magnetyczne sprzęgnięcie ze sobą kilku elementarnych ogniw, podobych do ogniwa zilustrowanego na rysunku 13. Kluster pokazany powyżej zawierał dwa takie elementarne ogniwa sprzęgnięte ze sobą za pośrednictwem wehikułu typu K4 którego obwody magnetyczne uformowały mały krąg widoczny w centrum zdjęcia. Ogniwo górne składa się z dwóch UFO typu K6. Do jego jednostki niestabilnej doczepiony był wehikuł typu K4 którego ślad, przedłużony o obwód stabilizacji obrotowej, widoczny jest w najwyższej części zdjęcia. Dolne ogniwo obejmuje UFO typu K6 sprzęgnięte z najniżej położonym wehikułem typu K7 pełniącym funkcję jednostki niestabilnej. Trzy wehikuły tego klustera (tj. najwyższy typu K4, trzeci od góry typu K6, i najniższy typu K7) posiadają włączone obwody stabilizacji obrotowej ("Ts" na rys. 13). Wehikuł K7 posiada aż dwa takie obwody. Całkowita długość pokazanego tu lądowiska wynosiła około 200 metrów. Z lewej strony klustera widoczne są też trzy wyraźne kręgi zbożowe wyłożone przez pojedyncze UFO typu K3 manewrujące ponad polem. Powyższe zdjęcie pochodzi z książki **[1rys.20]** Pata Delgado & Colin Andrewsa, "Crop Circles - the Latest Evidence", Bloomsbury Publishing Limited, 2 Soho Square, London W1V 5DE, 1990, ISBN 0-7475-0843-7, strona 59.

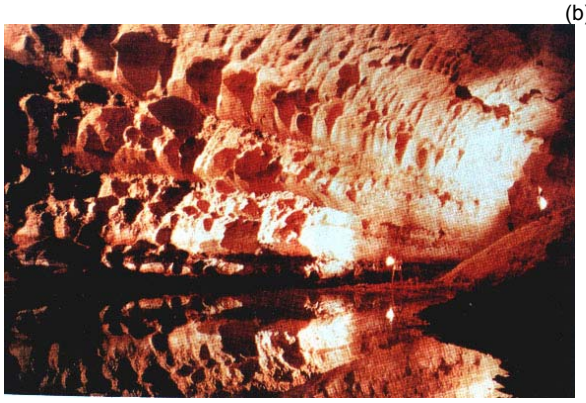
(c) Zdjęcie kręgów zbożowych uformowanych przez latający kluster UFO typu K6, podobny do ogniwa pokazanego na rysunku F13. Powyższe ślady o długości prawie 50 metrów sfotografowano w 1990 roku w Longwood Estate, Południowa Anglia. Warto zwrócić uwagę, że pokazane tu kręgi posiadają wszystkie elementy objaśnione na rysunku F13b. Tyle tylko że posiadają one podwójne obwody dostrajające (3 na rys. 13) oraz że pojedynczy ślad wyprodukowany przez obwód stabilizacji obrotowej (jaki w UFO spełnia taką samą rolę co śmigiełko ogonowe w naszych helikopterach) znajduje się przy jednostce niestabilnej na przedłużeniu osi głównej lądowiska.

(d), (e) Krąg zbożowy uformowany około 1 lutego 1992 roku na farmie Graham'a Robertson'a (R.D. 6, Ashburton, Środkowe Canterbury; Tel: {03} 3028136) w pobliżu miejscowości Methven na Wyspie Południowej Nowej Zelandii. Był on jednym z trzech tego kształtu lądowisk znalezionych prawie równocześnie a położonych na odcinku prostej linii o długości około 41 kilometrów. Górne zdjęcie przedstawia zbliżenie śladu. Dolne zdjęcie pokazuje ogólny widok pola zbożowego ze śladem, położonego przy skrzyżowaniu dwóch szos (szosa u góry przebiega w kierunku z południa na północ). Pokazany tu krąg uformowany został przez UFO typu K6 którego obwody magnetyczne wirowały w kierunku przeciwnym do ruchu wskazówek zegara. Wehikuł ten sprawował funkcję niestabilnej jednostki elementarnego ogniwa latającego klustera (porównaj zdjęcia z tego rysunku z prawym kręgiem na rysunku 13b). Po północno-wschodniej stronie tej jednostki znajdował się drugi wehikuł pełniący funkcję jednostki stabilnej. Jednakże w czasie lądowania to drugie UFO posiadało stacjonarne (niewirujące) pole magnetyczne, niezdolne do wyłożenia zboża. Stąd nie utworzyło ono odrębnego kręgu. Niemniej istnienie tej stabilnej jednostki jest wyraźnie zaznaczone przez spore wklęśnięcie w zewnętrznym pierścieniu otaczającym główny krąg (patrz pozycja godziny 1 na górnym zdjęciu). Wklęśnięcie to wynika z faktu, że obwody magnetyczne niewidzialnej jednostki stabilnej odpychały od siebie obwody boczne jednostki niestabilnej, powodując uginanie się linii wiru magnetycznego zaznaczające się w zbożu jako owo lekkie zdeformowanie pierścienia zewnętrznego.

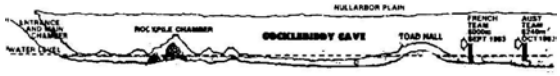
(f) Widok z "lotu ptaka" lądowiska UFO w zbożu z farmy Graham'a Robertson'a – patrz (d) i (e) powyżej.

(a)

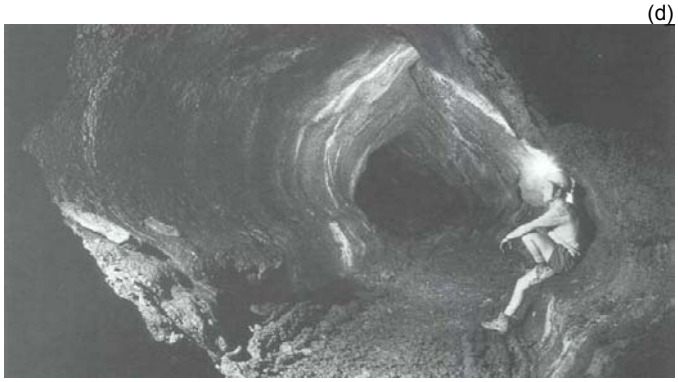
(b)



(c)



(d)



(e)

Rys. 21. **Gładkie, długie, proste, geometrycznie ukształtowane i namagnesowane tunele wypalane podczas podziemnych przelotów UFO**. Pokazane zostały tutaj przykłady już istniejących na Ziemi takich tuneli - po ilustrację zasady ich formowania patrz też rysunek F31.

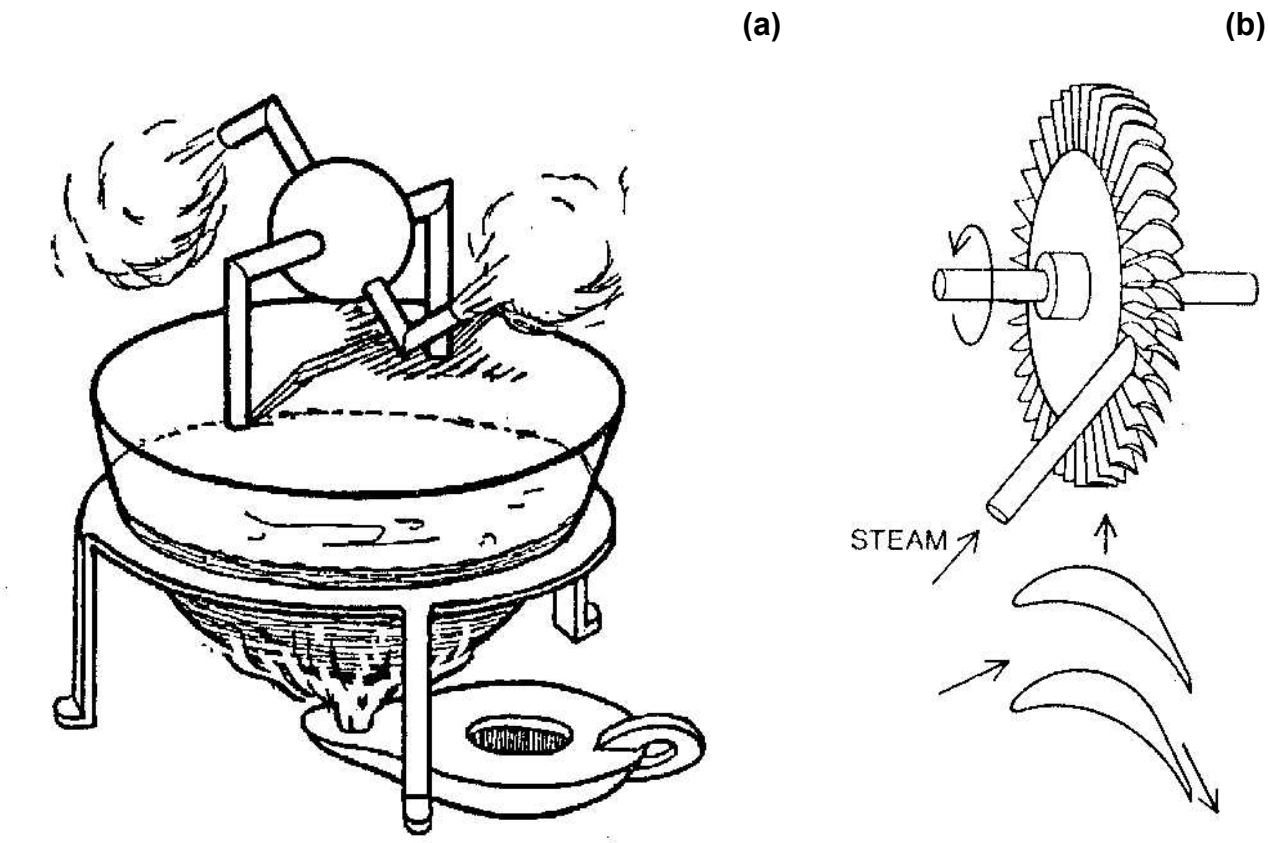
(a) Trójkątny w przekroju, ukierunkowany wschód/zachód, namagnesowany tunel, setki kilometrów długi, odkryty w prowincji Morona-Santiago Ekwadoru przez Juana Moricz w czerwcu 1965 (porównaj też kształt z części c rysunku F31). Powyższa (w oryginale kolorowa) fotografia jest zreprodukowana za osobistym zezwoleniem Ericha von Däniken'a z jego książki **[1rys.21]** "In Search of Ancient Gods" (tj. "W poszukiwaniu starożytnych bogów"), Souvenir Press, England, 1973, ISBN 0-285-62134-3, strona 341. Kolorowe zdjęcie tego tunelu dostępne jest też w Polsce jako ilustracja nr 129 z książki Ericha von Dänikena, "Mój świat w obrazach" (Tytuł oryginału: "Meine Welt in Bildern"), Wydawnictwo Prokop, Warszawa 1998, ISBN 83-86096-08-X, 167 stron, pb.

(b) Jaskinia Cocklebiddy z Nullarbor Plain w Zachodniej Australii. Dotychczas zastało przebadanych około 6 kilometrów tej prostej jak strzała, eliptycznej w przekroju, ukierunkowanej południe/północ jaskini. Jej kolorowe fotografie opublikowano w australijskim magazynie ilustrowanym **[2rys.21]** People, wydanie z 5 grudnia 1983, strony 8-10. Zauważ poprzeczne karbowania na ściankach tego tunelu, wyglądające jakby pozostawiło je ostrze ogromnego wiertła.

(c) Plan przebiegu jaskini Cocklebiddy Cave pokazanej na zdjęciu (b). Jak z planu tego jasno wynika owa jaskinia posiada kształt dokładnie odpowiadający wcinaniu się podłogi dyskoidalnego UFO w głąb skały rodzimej.

(d) Tunel UFO wytopiony koło Auckland w Nowej Zelandii a opisany w książce **[3Rys21]** pióra Bruce W. Hayward o tytule “Precious Land”. Opisy w owej książce sugerują, że na przekór wysiłków całej organizacji zainteresowanej w utrzymaniu tego tunelu, czyjąś sekretną decyzją tunel ten został zniszczony.

(e) Zdjęcie około jednej trzeciej długości Deer Cave (tj. Jeleniej Jaskini) z Mulu na Północnym Borneo. Sfotografowany odcinek ukazuje wygląd początka tej jaskini przy jej południowym wejściu używanym przez turystów. Ujęta została płaska podłoga pozorna, rumowiska skalne odpadłe od zawalonego sufitu, a także część wytopionego oryginalnie zaokrąglonego sklepienia - patrz na około 1/3 długości zjęcia w jego górnej-lewej części. Przyziemne światełko skierowane na nas w środkowej części zdjęcia ujawnia jak maleńcy są ludzie w porównaniu z ogromem tej jaskini.



Rys. 22. Ewolucja myśli technicznej od prototypu do wersji użytkowej. Około roku 130 B.C. Hero z Aleksandrii zbudował prototyp turbiny zwanej "aeolipile" - patrz część (a) rysunku. Jednakże dopiero w 1884 roku angielski wynalazca, Charles Algernon Parsons, zbudował pierwszą wersję użytkową turbiny parowej która wykorzystywała zasadę aeolipile w sposób wystarczająco efektywny aby dostarczyć użytecznej mocy mechanicznej - patrz część (b). Ponadczasowym hamulcem wbudowanym w rozwój każdej nowej myśli jest prawo równoważności pomiędzy "siłą innowacyjną" i "oporem konserwatywnym" jakie stanowi intelektualny odpowiednik dla fizycznego prawa "akcji i reakcji". Stąd, podobnie jak większość średniowiecznych autorytetów nie wierzyła w możliwość wykorzystania pary dla celów napędowych, również znaczna część obecnych naukowców jest przeciwna budowie siłowni telekinetycznych.

(a) Działanie aeolipile. Wykorzystywała ona jedynie odrzut rozprężającej się pary uchodzącej z fajkowatych ramion, marnotrawiąc energię ciśnienia, bezwładności i temperatury tej pary. Z uwagi więc na niską efektywność konwersji energii zawartej w uchodzącej parze, produkowała ona moc jaka z ledwością wystarczała do pokrycia tarcia jej ruchomych części. Stąd obroty aeolipile (podobnie jak ruch dzisiejszych urządzeń telekinetycznych) jedynie demonstrowały poprawność jej zasady działania, nie były jednak w stanie dostarczyć użytecznej energii mechanicznej. Efektywność większości obecnych siłowni telekinetycznych (wyłączając Thesta-Distatica) opowiada poziomowi aeolipile.

(b) Zasada działania turbiny parowej, wyjaśniona na jednej z kilku kolejnych kaskad jej wirników. opatki wirnika odchylają strumień pary, przejmując od niego impakt inercyjny. Dodatkowo, para przepływająca w kanale międzyłopatkowym ulega rozprężeniu i przyspieszeniu, napędzając łopatki siłami reakcyjnymi podobnymi do tych z pędnika rakietowego. Po wyjściu z danego wirnika, przepływ pary jest następnie przechwytywany przez łopatki obudowy i przekierowywany na wirnik następnego stopnia. Stąd, kaskadowy proces konwersji energii w takiej turbinie jest wystarczająco efektywny aby wyprodukować użyteczną nadwyżkę mocy mechanicznej. Zanim obecne siłownie telekinetyczne nadadzą się do masowego wykorzystania, wynalazcy w podobny sposób muszą podnieść ich efektywność.

Załącznik Z1.

Gdzie znaleźć dalsze monografie autora

Z historycznych przykładów wiadomo, że państwo, przedsiębiorstwo, czy osoba które jako jedne z pierwszych włączą się do wytwarzania dopiero co rodzących się urządzeń i technologii z reguły potem utrzymują swój dystans przed innymi i wiodącą rolę przez cały okres dominowania tej technologii (np. patrz IBM w komputerach, MICROSOFT w oprogramowaniu, INTEL w mikroprocesorach, czy MERCEDES dominujący przemysł samochodowy od czasów Gottlieb'a Daimler i Carl'a Benz). Ze względów sentymentalnych i patriotycznych autor wolałby aby zupełnie nowe technologie, urządzenia, idee i teorie w których wypracowywaniu osobiście uczestniczy, przechwycone zostały, zrealizowane i ugruntowane właśnie przez któreś z przedsiębiorstw czy osób w Polsce, tak aby ogromne przyszłe korzyści płynące z tego tytułu skierowane mogły zostać na budowanie dobrobytu, znaczenia i międzynarodowego autorytetu naszego pracowitego i zdolnego narodu.

Zajmując się badaniami które wytyczają kierunki przyszłego rozwoju nauki i techniki na naszej planecie, a jednocześnie zdając sobie sprawę z ujawnionego powyżej znaczenia jakie podążanie w tych kierunkach posiadało będzie dla dalszego dobrobytu i rozwoju dowolnego kraju, autor popiera więc jak tylko może (w miarę pozostających w jego dyspozycji środków) już obecne włączanie się hobbystów, wynalazców, majsterkowiczów, inżynierów i naukowców z Polski do tej właśnie rodzącej się problematyki. W ramach tego popierania podjął on ambitny plan zaopatrzenia bibliotek kluczowych w Polsce w nieodpłatne egzemplarze swoich polskojęzycznych monografii, tak aby rodacy nie pozbawieni byli szansy na możliwe najwcześniejsze zapoznawanie się z aktualnym postępem badań i rozwojem sytuacji w tej awangardowej dyscyplinie. Plan ten wdrażny jest systematycznie od początku 1994 roku. Biblioteki kluczowe, którym zaproponowano/wysłano te kopie, to: (a) Biblioteki główne wszystkich uczelni wyższych z terenu Polski (szczególnie tych uczelni, których specjalizacja pokrywa się z urządzeniami i ideami badanymi przez autora, t.j. Politechnik, Uniwersytetów, Akademii Rolniczych i Akademii Medycznych), (b) Wszystkie biblioteki wojewódzkie w Polsce, (c) Biblioteki miejskie miast niewojewódzkich powyżej 100 tysięcy mieszkańców, (d) Biblioteki wszystkich znanych autorowi instytutów badawczych zajmujących się zaawansowanymi urządzeniami magnetycznymi, (e) Biblioteki zakładowe znanych autorowi zakładów w Polsce budujących magnetyczne urządzenia napędowe, energetyczne lub radio/tele/komunikacyjne.

Na dodatek do powyższego, autor zaopatruje też w nieodpłatne egzemplarze swoich monografii wszystkie biblioteki publiczne które zwróciły się do niego w tej sprawie.

Czytelnicy zainteresowani w przedmiocie badań autora powinni więc szukać dalszych jego publikacji w katalogach i zbiorach powyższych bibliotek. Oczywiście wiadomo, że chociaż autor udostępnia swoje opracowania całkowicie nieodpłatnie, nikogo jednak nie może on zmusić do zaakceptowania swoich darów. Stąd może się zdarzyć, że mimo jego usilnych starań w danej bibliotece brakowało będzie przynależnej tam monografii.

Ci z czytelników, którzy zechcieliby dokładnie sprawdzić którym bibliotekom autor wysłał poszczególne monografie, klucz do ich zlokalizowania znajdą oni na wykazie członków tzw. "Honorowego Klubu Promotorów Magnokraftu" - HKPM (t.j. zestawieniu instytucji i indywidualnych osób, które przyczyniają się do popularyzowania idei magnokraftu oraz konceptów z tym statkiem związanych). Wykaz członków tego klubu zwykle wysyłany jest wraz z monografiami autora a także udostępniany na życzenie.

Ponieważ autor nieustannie udoskonala i aktualizuje swoje monografie, w przypadku dostępności kilku ich egzemplarzy zaleca on zapoznanie się z opracowaniem wydrukowanym najpóźniej (data wydruku zawsze podana jest na ich stronie tytułowej).

W uzupełnieniu powyższych informacji warto tu też dodać, że aczkolwiek wszystkie publikacje autora dotyczą zaawansowanych urządzeń komunikacyjnych (napędowych i łącznościowych), w ich tematyce wyróżnić się jednak daje kilka oddzielnych specjalizacji którym poświęcone zostały odrębne serie monografii. Serie te są jak następuje (porównaj poniższy wykaz z listą tytułów ostatnio wydanych monografii zawartą w rozdziale 9):

[1] Teoria Magnokraftu (monografie z tej serii są najważniejszymi publikacjami opisującymi: szczegóły techniczne magnokraftu, urządzenia pokrewne temu statkowi, oraz teorie u podstaw jego zasady działania i indukowanych zjawisk).

[2] Komora Oscylacyjna (opisuje głównie pędnik magnokraftu i UFO).

[3] Uprowadzenia na pokład UFO: przedmioty, cele, następstwa, technika, identyfikowanie, badania, przeciwdziałanie.

[4] Lądowiska wehikułów magnokrafto-podobnych (t.j. magnokraftów i UFO).

[5] Miejsca eksplozji wehikułów magnokrafto-podobnych (Tapanui, Tunguska, itp.).

[6] Telekineza, napęd telekinetyczny i siłownie telekinetyczne.

[7] Telepatia, łączność telepatyczna (np. telepatyczne stacje nadawczo-odbiorcze, TRI), badania fal telepatycznych.

[8] Koncept Dipolarnej Grawitacji i jego różne implikacje (włączając wywodzącą się z niego filozofię zwaną "totalizm").

[9] Mądrość ludowa (przysłowia, legendy, wierzenia, przesądy itp.) oraz jej pokrewieństwa ze zasadami totalizmu i Konceptem Dipolarnej Grawitacji.

W każdej z tych serii w określonym czasie upowszechniana jest jedynie najaktualniejsza (ostatnio-wydana) monografia. Wykaz tytułów najaktualniejszych obecnie monografii przytoczono w rozdziale 9.