

MagLift

Модульная система магнитодинамического подвеса

Проектируемая бесконтактная опора для стационарных платформ и испытательных установок. Вращающиеся магниты взаимодействуют с токами в подготовленном проводящем основании. Питание и охлаждение — внешние.



Дизайн-концепт корпуса; компоновка уточняется.

МАГНИТНЫЕ УЗЛЫ + ОХЛАЖДАЕМОЕ ОСНОВАНИЕ + КОНТРОЛЛЕР + ПОСАДОЧНАЯ ЗАЩИТА

Отличия от рассмотренных аналогов

Магнитный подъём уже известен [1–3]. Проектный акцент MagLift — согласованное управление переходами, нагревом и защитой [4].

ИЗВЕСТНОЕ РЕШЕНИЕ	ЧТО ПРЕДУСМОТРЕНО В MAGLIFT
CN109823192B [1] Вращающиеся колёса Хальбаха над проводящей направляющей.	Проверка перед выводом узла. Отвод общего вала с секциями — после проверки резерва сил и моментов, зазоров и свободного пути.
CH714405B1 [2] Магнитные цилиндры с винтовым полем для подъёма и движения.	Тепло, боковое удержание и посадка. Изолированные охлаждаемые слои, локальные датчики, упреждающая компенсация и заранее готовые посадочные опоры.
Inductrack [3] Магниты аппарата наводят токи в пути при его движении.	Стационарное удержание. Изменение поля создаётся вращением роторов; поступательное движение платформы для подъёма не требуется.

Сравнение подходов, не доказательство превосходства или патентной новизны.

РАЗВИТИЕ / ПЛАНИРУЕМЫЕ НАПРАВЛЕНИЯ

От модуля — к несущему покрытию

Сменные напольные панели с замкнутыми медными или алюминиевыми контурами под рассчитанным немагнитическим слоем. Цель — подготовленные площадки и маршруты без выступающей направляющей.

01 МОДУЛЬ	02 КОНТУРНАЯ ПАНЕЛЬ	03 НЕСУЩЕЕ ПОКРЫТИЕ
Проверка силы, нагрева и устойчивости. Снижение массы и потерь.	Сравнение с плитой: геометрия контуров, сопротивление и охлаждение.	Прочность, зазор, стыки и ремонт. Перемещение по маршруту — отдельный этап.

Контурные пути известны по Inductrack [3]; их адаптация к нашим роторам и несущим панелям — отдельная разработка. Обычная арматурная сетка рассчитанную панель не заменяет.

СТАТУС: расчётная разработка и подготовка прототипа. Грузоподъёмность, энергопотребление и ресурс требуют испытаний. Внешнее основание обязательно; свободный полёт не заявляется.

Источники: [1] CN109823192B · [2] CH714405B1 · [3] LLNL / Inductrack
[4] Описание и формула полезной модели YasnoCore: «Система магнитодинамического подвеса с контролем теплового состояния и посадочной защитой», исправленная редакция 20.09.2026.

Партнёрство для опытного проекта

Разработчик: ООО «ЯСНОКОР»

yasnocore.ru · info@yasnocore.ru