

19



Bureau voor de
Industriële Eigendom
Nederland

11 1017027

12 C OCTROOI⁶

21 Aanvraag om octrooi: 1017027

51 Int.Cl.⁷
G03B15/00, B64B1/38

22 Ingediend: 03.01.2001

41 Ingeschreven:
23.02.2001 I.E. 2001/05

47 Dagtekening:
23.02.2001

45 Uitgegeven:
01.05.2001 I.E. 2001/05

73 Octrooihouder(s):
Mahmud Mustafa Motamed Hafez Turki te
Rotterdam.

72 Uitvinder(s):
Mahmud Mustafa Motamed Hafez Turki te
Rotterdam

74 Gemachtigde:
Geen

54 De zweef camera schip.

57 De zweefvliegen van de mini 'fly plat form ship camera' die zonder hard geluid kan zweefvliegen binnen in gebouwen of studio en de camera opnamen maken en ook de mini camera ship wordt vanuit een afstandsbediening bestuurd en de opnamen verwerkt en bekeken en bewaard.
De manier van het zweefvliegen met de mini camera ship die komt uit de gelijkheid van de aarde trekkracht 'die wordt afhankelijk van het mini camera ship gewicht 'met de gas stijgen kracht 'die afhankelijk van wat voor soort gas we gebruiken'. Uit de gelijkheid van die genoemde krachten komt het vrije zweefvlieg positie en daar na komt de rol van de drie mini elektrische motoren de midden motor geeft de juiste positie naar hoog of laag met verschil van de snelheid uit raad en de twee motoren aan de zijkanten kennen ook een naar voor en de ander naar achter werken dan draait het ship naar recht of linker kant en met verschil van snelheid. en ook de camera zelf loopt op de boog van de mini spoorweg 'die verticaal aan de voorkant van het ship body gesteld is' met behulp van mini elektrische motor.
Dus van het alle kanten de camera opnamen kan maken.

NL C 1017027

De inhoud van dit octrooi komt overeen met de oorspronkelijk ingediende beschrijving met conclusie(s) en eventuele tekeningen.

De zweef camera ship.

Het is eigenlijk soort "fly plat form ship" met digitale camera.

We kennen de ship en de digitale camera via de afstandsbediening besturen.

5 Ik kan de zweef camera ship onder vier hoofdgroepen verdelen.

De eerst hoofdgroep : De digitale camera en mini zender station
En de hoofd oplaad batterij.

10 De tweede hoofdgroep : De gas tank en de drie elektrische motoren
Die samengesteld met de "body".

De derde hoofdgroep : Het gas--wat voor soort en hoe veel nodig?

15 De vierde hoofdgroep : De afstandsbediening met kleurenscherm
En ook video opnemen systeem en stuurknopen in de
Afstandsbediening als samengesteld.

De eerst hoofdgroep de digitale camera.

Het is gewoon digitale camera met alle mogelijkheden van digitale video camera opnemen.

Maar de camera zelf alleen met mini zender station en antenne in de ship "fly plat form"

5 vastgesteld en de ander hulpfunctie van de video camera in de afstandsbediening
samengesteld.

Waar zit de camera precies?

De camera zit op mini spoorweg die wordt vast gesteld aan de buitenmuur van de voor-
kant van de "ship body". De spoorweg moet verticaal aan de muur van de "ship body"

10 worden aangesteld.

De camera loopt op de boog van de mini spoorweg met behulp van een mini elektrische
motor die wordt vanuit de afstandsbediening bestuurd

De digitale opname vanuit de camera die aan de ship via de mini zender station die ook
aan de zelf "fly plat form ship" naar de ontvanger station "de tweede deel van de video

15 camera "die wordt in de afstandsbediening samengesteld.

Daar wordt het opnemen bewerkt en bewaard op videoband of met een ander digitale
mogelijkheid manier "voorbeeld Diskette".

De opname kan ook worden bekeken vanuit het kleurenscherm, die ook in de
afstandsbediening is samengesteld.

De tweede hoofdgroep.

Het gas tank en de drie elektrische motoren die in de "body" samengesteld.

Het gas tank zit in het lichaam "body" van de "fly plat form ship" en op of in het lichaam "body" worden de andere delen samen vastgesteld.

- 5 De grootte van het gas tank is afhankelijk van hoeveel gas nodig is die mogelijkheid kunnen geven van vrije zweef positie voor de "fly plat form ship".
Van welk soort materiaal wordt het gas tank gemaakt?
Er zijn veel mogelijkheden voor dat. en kan ook van twee delen zijn de buiten en de binnen kant die de binnen kant kan wordt van rubber gas ballon in de bovenkant van de
- 10 "body" of iets anders .
De vorm van de "body" wordt zelf een schotel vorm met een gat in het midden van deze schotel gemaakt.
In dit gat zit een elektrische motor die "fly plat form ship" naar een hoge of lage positie kan duwen en er zijn nog twee andere elektrische motoren die aan of op of in de twee zij
- 15 kanten van het ship vast gesteld.
De alle drie elektrische motoren zonder geluid en zeer bezuinigen en beschikbaar alleen voor de ship de juist positie te geven via een zachte duw maar de gelijkheid van het twee krachten "het eerst kracht de aard trek kracht en de tweede kracht de gas stijgen kracht" die wel beschikbaar voor vrij de zweefvliegen de positie aan de ship te geven.
- 20 Daarom de drie elektrische motoren werken alleen als die nodig zijn voor de juist positie te geven.
Alle drie de motoren worden vanuit de afstandsbediening bestuurd.

De derde hoofdgroep het gas.

Het is het belangrijke deel in het idee wat hebben we nodig voor een soort licht gewicht van het lucht gas soort. het kan zweefvliegen met "de camera ship" in het vrije zweefvlieg positie en die positie komt uit het gelijkheden van twee krachten .

- 5 Het eerst kracht de aarde trekkracht "die afhankelijk van het camera ship gewicht uit raad."

En de tweede kracht de gas stijgen kracht "die ook afhankelijk van de wat voor soort gas wordt gebruikt " .

De vierde hoofdgroep

10

De afstandsbediening.

De afstandsbediening de ship en ook de alle apparatuur aan de ship bestuurd.

Maar het heeft ook een ander functie omdat de tweede deel van de video camera met kleurenscherm is samengesteld in de afstandsbediening.

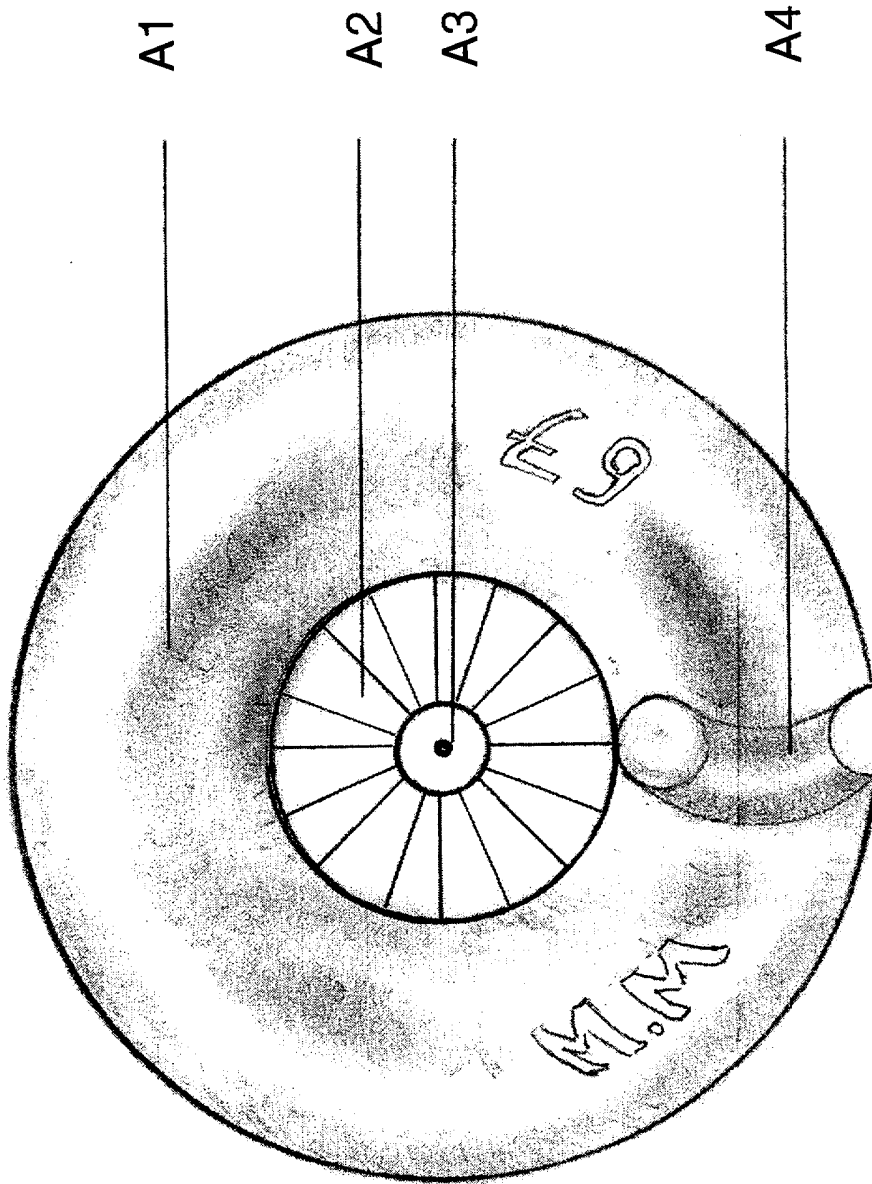
5
Conclusie.

De mini "fly plat form camera ship" valt onder de gelijkheid van twee krachten de eerst
kracht de aarde trek kracht en de tweede kracht het gas stijgen kracht. Uit deze gelijkheid
5 wordt het ship in vrij positie bijna zelf in de ruimte buiten de aarde maar met hier wel
wrijving met de lucht.

Hierna komt de rol van de drie mini elektrische motoren de juiste positie naar hoog of
laag of voor of achter of recht of links kant het verschil van de snelheid geven.

De figuren code.

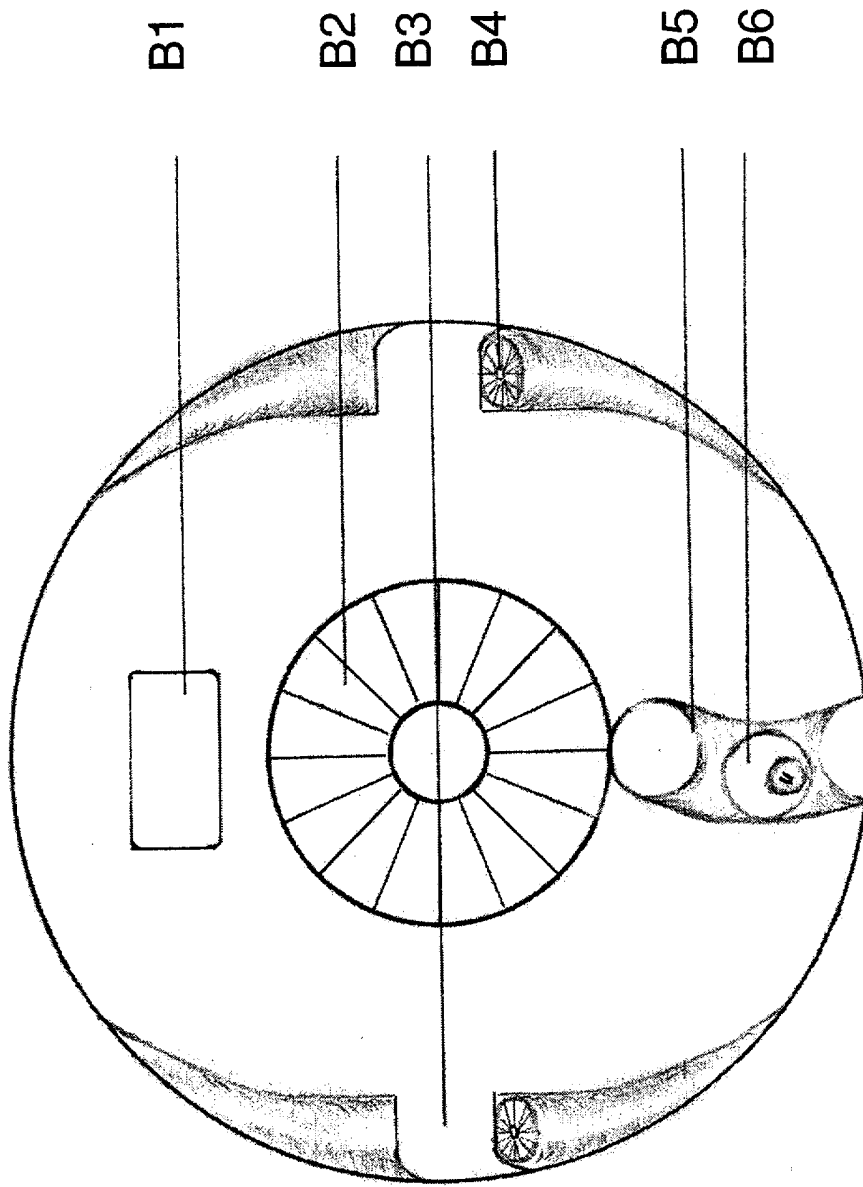
- De antenne A3. C1
- De camera B6. C6.
- 5 - De camera spoorweg A4. B5.
- De midden elektrisch motor A2. B2.
- Een van de twee zijkanten elektrisch motoren B3. B4. C3 C5.
- Het deksel van de mini zender station en de batterij kamer B1.
- De boog van de boven kant van de ship body A1.



Figuur A – de boven aanzicht van de ship

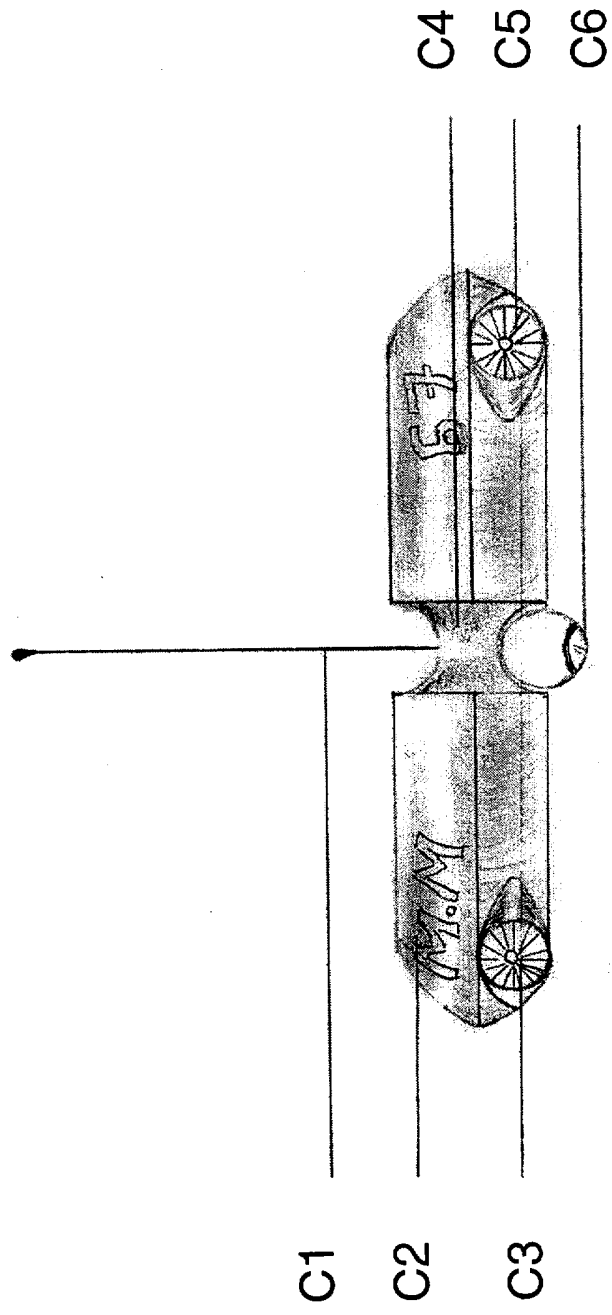
NO17027

1017027



Figuur B – de onder aanzicht van de ship

1017027



Figuur C – de voor aanzicht van de ship