

VIDA INTERESTELAR 4 - INGENIERÍA EXTRATERRESTRE - REACTORES/MOTORES DE PLASMA (TAYGETA - PLÉYADES)

Published 9 November 2023 by Agencia Cósmica, Gosia

Originalmente en Ingles - 2021

Gosia: ¿Qué aspecto tienen, reactores de Punto Cero?

Swaruu X (Athena): Un reactor de Punto Cero puede tener un aspecto diferente dependiendo de la especie, la cultura, el tamaño y el modelo de la nave, pero aquí me centraré en dos tipos que se utilizan sobre todo en los llamados "tiempos modernos" por la cultura Taygeteana y que en su mayoría sólo varían en tamaño. Una, las más grandes utilizadas en naves estelares grandes y pesadas, y la variante más pequeña utilizada para naves pequeñas y ágiles como los cazas.

Desde el interior de una nave, ya sea grande o pequeña, una vez que se está en la sala de control del reactor, en los niveles de ingeniería de la nave, todo lo que se puede ver es una pared lisa de color metal plano con grandes paneles rectangulares sin asas. En algunas naves, todo lo que puedes ver son dos paredes en ángulos de 90° del mismo color de acero metálico liso con paneles desmontables. Esos paneles se pueden quitar todos hasta el punto en que desaparece toda la pared.

En una nave de combate de la clase Suzy II, la sala de control desde la que se ve esta pared es una pequeña habitación cuadrada blanca sin ángulos rectos en sus esquinas, de no más de 8 metros cuadrados. Las paredes son planas, pero todas las esquinas están redondeadas y son de un blanco limpio con el techo blanco y la luz procedente de un gran anillo en el techo que casi toca las paredes en su circunferencia.

La entrada principal está en la pared opuesta a la del reactor, y es una gran puerta corredera rectangular, de bordes redondeados, y la mitad superior de estas puertas es transparente. El suelo es gris oscuro y en el centro hay dos paneles rectangulares blancos con la superficie de control inclinada en un ligero ángulo. Cuando está apagada, la superficie de control es de cristal negro. Cuando está encendida, manifiesta, o produce, los controles, botones y palancas, como hologramas 3D sobre esa superficie según sea necesario. Las pantallas de visualización de los mandos son únicamente de tipo holográfico y aparecen delante del usuario, presentando todos los datos según sea necesario. Esta pantalla holográfica en 3D puede modificarse en tamaño y los objetos que contiene pueden manipularse a mano o con el pensamiento utilizando la interfaz cerebro-inteligencia artificial a voluntad.

El reactor en sí, como se ve al retirar los paneles de acceso descritos anteriormente, o como se ve antes de ser instalado en una nave, como por ejemplo cuando está solo en un almacén, es una gran esfera de metal. El tamaño varía según la nave a la que va destinada, y lo que se ve es una red de tubos ovalados cuidadosamente ordenados que cubren toda su superficie y que salen ordenadamente de cada panel o subsección de la superficie de la esfera y se mueven hacia abajo, hacia el suelo, terminando cada uno con conectores y adaptadores para instalarlo en la sala de reactores de la nave. Entre estos tubos, hay otra red menos visible de cables superconductores de temperatura ambiente de pequeño calibre.

Tanto la propia esfera como su tubo ovalado son de color acero, y los cables son negros con conectores de color bronce. Los tubos están colocados alrededor de la esfera de forma tan ordenada que parecen circuitos de estado sólido. Cuando digo tubo ovalado, quiero decir que si se corta uno de estos, la sección transversal tendría una forma ovalada plana y no redonda.

Una imagen muy parecida. Pero en color acero, no verde.

1.

Aunque en esta sección sólo voy a describir cómo se ve un reactor de Punto Cero y no cómo funciona, ya que eso se ha descrito en detalle antes, voy a mencionar algunas cosas aquí.

La red de tubos ovalados que envuelve toda la esfera del reactor no tiene un único propósito. Es tubería de conducto que tiene múltiples funciones, y subtubos, cables y vías están contenidos dentro de ellos para muchos propósitos. Algunos proporcionan protección a los cables superconductores que alimentan los generadores de frecuencia electromagnética de manipulación de la gravedad artificial que controlan el núcleo del reactor. Otros son los cables que conducen la electricidad generada por el núcleo del reactor a los "colectores de corriente eléctrica", a falta de una palabra mejor. Otros llevan la electricidad desde las células termoeléctricas situadas en la superficie interior de la esfera, también a los "colectores" equivalentes quizás a condensadores.

Entre las células termoeléctricas dentro de la pared interior de la esfera del reactor, también hay una red o conjunto de tubos dispuestos como un radiador de calor esférico que cubre toda la superficie interior. Este radiador está lleno de líquido refrigerante y sirve para enfriar el reactor y mantenerlo a la temperatura interior deseada. Este fluido caliente se enfría mediante unidades eléctricas hidrotérmicas que transforman el calor en más electricidad.

Sobre este radiador especial, parecido a los tubos del sistema de refrigeración, están instalados los generadores de gravedad, los moduladores electromagnéticos de frecuencia y, entre ellos, también hay paneles termoeléctricos.

El núcleo del reactor, como ya se ha descrito, es una compleja esfera toroidal de 12 etapas formada por cientos de miles de diminutos objetos de cuarzo sintético con forma de merkabah de tamaño de grano de arena que flotan en un campo gravitatorio controlado por ordenador que los conduce a moverse en una trayectoria de 12 toroides. Se trata de un toroide dentro de otro, dentro de otro, cada uno formando al otro, en 12 niveles. Pero a simple vista, parece básicamente una esfera brillante semitransparente que se mueve sobre sí misma flotando en el centro de la esfera del reactor.

La mejor imagen que tengo para explicar esto es la siguiente. Y la hemos tenido durante años como nota: (esto es GIF pero en un texto es estático)

2.

Esta es la imagen más cercana que podemos obtener para describir cómo es el interior de un reactor de Punto Cero. Con el radiador de refrigerante, las unidades de refrigeración y los colectores termoeléctricos de forma cuadrada y los generadores de gravedad al fondo, y la esfera toroidal del núcleo del reactor en primer plano.

Esto también es un GIF:

3.

La potencia de salida de cualquier reactor de Punto Cero basado en toroides de merkabah de cristal, dando así lugar al nombre de reactor de Punto Cero de núcleo de cristal, está controlada por los generadores electromagnéticos de gravedad que, a su vez, están controlados por la IA de la nave. Y se consigue variando la distancia entre y la densidad de los merkabahs de cuarzo artificial, así como la velocidad de rotación de todo el toroide, o también variando la velocidad y la velocidad relativa de rotación entre cada uno de los 12 niveles que componen el toroide.

Básicamente, el principio fundamental es que cuando la esfera toroidal es más grande, tiene menos densidad, por lo tanto menos acción de chispas entre los merkabahs de cuarzo, reduciendo así el potencial de salida. Y cuando la esfera toroidal es más pequeña y se mueve más rápidamente en rotación interior y exterior, tiene más densidad, por lo que genera más acción de chispas (a falta de mejores palabras), y con ello más electricidad y más calor y luminosidad.

Los cristales de cuarzo sintético en forma de merkabah se fabrican con una precisión matemática exacta y con un tamaño y proporciones precisos. Están hechos de cristal químicamente puro. Por eso deben crearse artificialmente, y también tienen propiedades piezoeléctricas diseñadas con precisión. La base matemática que siguen los merkabahs de cuarzo se basa en ecuaciones matemáticas precisas de 12 bases, como se describe en trabajos anteriores.

Parece un pequeño reactor de Punto Cero. Imagen: Pequeño reactor de fusión.

4.

Como se ha dicho antes, el tamaño de un reactor de Punto Cero depende de para qué se vaya a utilizar. En un gran crucero, como la clase Toleka, tienen cerca de 10 metros de diámetro y una nave de esa masa tiene 4 de ellos para alimentar sus grandes motores y sistemas. En una nave más pequeña, como una clase Suzy II, son mucho más pequeños, ya que la propia esfera del reactor sólo tiene entre 3 y 3,5 metros de diámetro (sin contar los tubos y la maquinaria adicional).

Pero sé que se han construido reactores de núcleo de cristal de Punto Cero mucho más grandes. Y, en el otro lado del espectro, hay reactores de Punto Cero que funcionan con el mismo principio y que caben en la palma de la mano. Se utilizan para alimentar pequeños drones, equipos electrónicos de largo alcance para viajes espaciales, y para alimentar armas como rifles de plasma ACR avanzados y ACP más pequeños, ambos capaces de una alta cadencia de fuego o tiempo de recuperación y sin necesidad de recargar ya que nunca se quedan sin munición, entre otros muchos usos.

(Como nota al margen, en lugares como Temmer o Erra, dentro de una red eléctrica inalámbrica planetaria, estos pequeños reactores no son necesarios para alimentar los dispositivos cotidianos, ya que todos toman su energía de la tecnología de transmisión inalámbrica de electricidad, similar a la de Tesla en la Tierra, antes oculta al público por Thomas Edison, ya que sería imposible colocar un contador y por tanto facturar a sus clientes).

En cuanto a la forma y el color de los cristales de cuarzo merkabah interiores que componen el núcleo del reactor, tienen aproximadamente el tamaño de un grano de arena fina o de sal.

5.

La única diferencia es que allí, en la imagen, son objetos merkabah de tres caras, y los de los reactores de Punto Cero son objetos merkabah de 4 caras, como en forma de dos pirámides colocadas una dentro de la otra, una al revés opuesta a la primera.

6.

Motores de turbina de plasma

Existen diversas variantes de motores de turbina de propulsión de plasma. Utilizo el nombre de "turbina" porque sí gira en su interior, por lo que es una turbina. Al contrario que un motor a reacción, no tiene compresor, etapas de compresión, quemadores ni postcombustión. No necesita ningún tipo de combustible o propulsor. Funciona haciendo girar sus componentes en direcciones opuestas mientras recibe billones de electronvoltios, lo que crea un campo electromagnético de plasma muy grande.

El tamaño del motor varía según la nave, pero todos funcionan con el mismo principio. Se trata de un cilindro o gran tubo, hueco por dentro, con un cono en su parte trasera. Las paredes del cilindro son la turbina en sí, y está formada por varios cilindros en capas, uno dentro de otro. La cantidad de estos cilindros depende del modelo de la nave, pero la mayoría de las grandes y algunas de clase caza tienen 12 capas, cada una girando en sentido contrario.

Aunque por fuera un motor electromagnético de plasma puede parecerse mucho a un motor a reacción, por dentro es muy diferente, pero el aspecto exterior general es muy similar.

7.

En principio, cada capa gira en sentido contrario a la anterior, una en el sentido de las agujas del reloj y la otra en sentido contrario. Cada una se alimenta con una

polaridad eléctrica de alta tensión diferente, y todas giran sobre el mismo centro o eje geométrico. Esto crea un fuerte campo electromagnético, como se ha dicho antes. Este campo tiene una frecuencia, y esta frecuencia es controlada por el ordenador de la IA de la nave. El control de esta frecuencia se consigue variando la velocidad de rotación, el voltaje y la relación entre los patrones de rotación entre las capas de la turbina contrarrotatoria.

En las naves más antiguas, las turbinas estaban formadas por un conjunto de cilindros uno dentro de otro, como las muñecas rusas Matryoshka. Y la potencia a cada nivel, o a cada tambor giratorio individual, se consigue mediante un dispositivo distribuidor de potencia situado en el extremo delantero de la turbina, frente a la boca de escape.

En las naves más recientes, esto se consigue cambiando la estructura molecular de cada capa en ondas. Una en el sentido de las agujas del reloj, la otra en sentido contrario. Cada nivel de cilindro que compone la turbina verá cambiar su estructura molecular provocando una ondulación que rodea cada cilindro.

Es fundamental comprender que el material utilizado en este tipo de turbinas de última generación es una superaleación metálica cristalina polimórfica. Esto significa que su propia estructura molecular cambia en función de lo que les dicte el ordenador. Así, si tienes un tambor de turbina aparentemente sólido, y cambias la estructura molecular cristalina que lo compone de forma progresiva, como en una onda, creas la ilusión de giro dentro de su matriz molecular.

8.

9.

Metal polimórfico

10.

Como se ve aquí, las pequeñas esferas son la estructura molecular del metal y es la estructura, las propias moléculas, las que cambian bajo el control de la IA para crear la ilusión de giro.

Una estructura molecular cristalina en una sustancia o material es cuando las moléculas están configuradas con una forma y un orden geométricos precisos. Este es el principio básico de los materiales transparentes. Como su estructura está tan ordenada, dejan pasar la luz con poca resistencia, por lo que se vuelven translúcidos.

El mismo efecto se aplica a los materiales superconductores, en los que la electricidad puede fluir a través de las moléculas del material sin encontrar ninguna resistencia.

11.

Cuando la electricidad pasa a través de un material no superconductor, como el alambre de cobre, por ejemplo, fluye de forma caótica, cada electrón de la corriente eléctrica golpea y lucha por abrirse paso a través de la caótica estructura del metal.

12.

Matriz molecular metálica cristalina perfecta, similar a la que se encuentra en los superconductores:

13.

Volviendo a las turbinas electromagnéticas de plasma de última generación utilizadas en las naves estelares. Cada capa del tambor cambiará su estructura cristalina debido a sus propiedades metálicas polimórficas, controladas por la IA de la nave mediante la gestión de la gravedad y la frecuencia para modificar zonas específicas de la estructura de la turbina. Las moléculas del metal polimórfico reaccionan a la frecuencia y a la gravedad, lo que las obliga a cambiar su relación entre sí. Este cambio puede verse en una palanca molecular como una ondulación que se desplaza alrededor del tambor.

En cada nivel de los tambores que están uno dentro de otro, la "onda" se moverá en una u otra dirección, provocando un efecto de giro aunque no haya partes móviles. Esta es la diferencia más importante entre la tecnología de las naves estelares antiguas y la más moderna, tal y como se utiliza en una clase Suzy II. No hay partes móviles, y todo se hace con propiedades polimórficas del metal. Las turbinas de plasma de las naves más antiguas sí giraban como una turbina completa, y en contrarrotación según los niveles.

El hecho de que no haya partes móviles, pero aun así el efecto molecular sea el de una turbina, hace que este tipo de motor sea mucho más fiable que el tipo giratorio, y también permite que su salida de frecuencia sea mucho más precisa.

A medida que la turbina gira molecularmente, la IA cambia la composición o "forma" de la estructura cristalina de la turbina, alterando su densidad y su forma. Con esto, la corriente eléctrica de alto voltaje que fluye a través de ella de forma superconductora encuentra más o menos resistencia, y esto hace que su frecuencia electromagnética también cambie, cambiando por tanto su relación de frecuencia con otras capas de todo el motor de turbina. Y la suma de todas las interacciones entre las capas de las turbinas interiores del motor dará como resultado la salida de frecuencia total o bruta de todo el motor.

Al cambiar las relaciones de frecuencia interior entre sus componentes, el flujo de plasma que sale del morro del motor tendrá una frecuencia específica. Esta frecuencia específica es de una naturaleza energética muy alta debido a la cantidad de energía eléctrica bruta que se introduce en el motor del orden de varios billones de voltios eléctricos o TEV (sin revelar lecturas específicas de potencia).

Como ya se ha explicado en otras publicaciones, una nave estelar, cuando navega a

mayor velocidad que la luz, no se mueve realmente, por lo que no se trata de propulsión. Una nave alterará su frecuencia específica para que coincida con la del destino, por lo que "saltará" allí. Esto significa que los mapas espaciales deben hacerse utilizando únicamente la frecuencia. Esto es, leer la frecuencia específica de cada "lugar" en una cuadrícula en el espacio y memorizarla en la IA del ordenador. Así que, en principio, cuando una nave debe viajar desde el lugar 'A' al punto 'B', todo lo que necesita hacer es cambiar toda su frecuencia, la frecuencia de vibración, como en densidad y dimensiones, de toda la nave, por lo que ya no será "compatible" con el lugar de ubicación 'A' y estará en el destino deseado, lugar o ubicación 'B'.

Esto ilustra por qué es tan importante la gestión de las frecuencias precisas de salida de los motores. También porque el motor debe emular o acomodar microajustes precisos de frecuencia para compensar otros factores desconocidos que puedan perturbar toda la salida de frecuencia causando una probable desviación de su destino, o simplemente para microajustar dónde y cuándo llegará una nave a su destino, o punto 'B', en el ejemplo anterior. Porque, al igual que una localización es una frecuencia específica dentro de un mapa, también lo es el tiempo, y el momento preciso en que una nave debe llegar al destino fijado 'B'. Todo ello controlado con la gestión del sistema de salida de frecuencia de los motores.

Al igual que los lugares y las ubicaciones son frecuencias dentro de un mapa o cuadrícula, todos ellos representados por factores numéricos, también lo es el tiempo. El momento en el tiempo, pasado, presente o futuro de una ubicación, también se gestiona con el uso de frecuencias controladas que ya se sabe que son representativas de la ubicación y el punto en el tiempo deseados. Punto en el espacio-tiempo.

La alteración de la frecuencia de existencia, o vibración, de toda la nave para que coincida con la de su destino deseado, se consigue utilizando un efecto toroidal de inmersión total causado por el campo electromagnético de alta energía que produce su motor o motores. Siendo que el núcleo del motor es el núcleo, o también llamado "motor", de todo el toroide, donde una polaridad se encuentra en la parte trasera como salida de plasma electromagnético, y la otra polaridad se encuentra en el morro de la nave estelar, siendo que el toroide está conectado a la turbina y a los motores toroidales utilizando el casco y la estructura de la propia nave, siendo ayudado principalmente por cables superconductores masivos que van desde la nariz especial de la nave que actúa como receptor hasta la parte trasera de los motores donde la energía electromagnética se añade a la nueva que el motor o motores están produciendo.

14.

El exhausto del plasma de un motor magnético rotatorio, o el llamado Plasma-Jet, se ve color azul eléctrico intenso hacia blanco. Sin embargo, según la frecuencia de salida del motor, que es variable, si puede haber un cambio en la tonalidad del color. Esto más que nada sucede cuando la nave está dentro de la atmósfera de un planeta. En el espacio, el cambio de color por las diferentes frecuencias existe pero es muy sutil, casi imposible de ver.

Propulsión secundaria: jet de plasma, 7,5 TEVx4, más 4 clasificados

Swaruu X (Athena): Tiene exactamente el mismo aspecto. Es el mismo motor descrito anteriormente, el mismo que en la propulsión principal: toroide magnético de inmersión total, que no es propulsión, sólo como "nombre", ya que es sólo un modo de funcionamiento diferente de los mismos motores principales de turbina contrarrotatoria.

La única diferencia es que, en la propulsión secundaria, las turbinas contrarrotantes no cierran su flujo de energía, creando un toroide como en el modo de toroide magnético de inmersión total. El plasma electromagnético emitido por la dinámica de alta energía en el interior del motor o motores sólo sale por la boca de escape creando un efecto de plasma-jet, por lo que produce empuje como lo haría un motor cohete, pero sin necesidad de ningún tipo de propulsor o combustible.

Cápsula de motor de manipulación gravitatoria

Se trata de varias esferas polimórficas de superaleación metálica colocadas una dentro de otra, como una cebolla, cada una girando en sentido contrario a la de al lado y así sucesivamente. Varias capas en función del tamaño del motor gravitatorio.

Como en las turbinas del motor principal, no hay piezas móviles. El flujo de energía se controla variando la resistencia del flujo eléctrico de los materiales cambiando la estructura cristalina y por tanto sus propiedades superconductoras, como su resistencia al flujo eléctrico, creando el mismo efecto giratorio que si tuviera partes móviles, pero siendo mucho más fuerte y fiable.

Su aspecto exterior general es el de una bola metálica lisa con algunos tubos y cable superconductor eléctrico y conexiones en su parte superior e inferior, pocas en los laterales, según el modelo.

Su diámetro depende de la potencia necesaria para cada unidad. Y esto depende del tamaño y el uso de la nave en la que se van a instalar. Una nave grande suele tener docenas de unidades de este tipo colocadas a lo largo de su casco y sirven como unidades de propulsión de control para maniobras, rara vez se utilizan sólo para propulsión, ya que son enormemente ineficientes en comparación con un motor electromagnético de plasma contrarrotante de tamaño completo, como los descritos anteriormente.

15.

Hay una nueva variante que se utiliza en naves más pequeñas, como las naves estelares de combate Suzy II, que no se encuentran en Suzy I. Se trata de generadores magnéticos antigraavedad de forma ovalada y de alta eficiencia que funcionan con el mismo principio básico con la eficiencia añadida de poder generar la misma cantidad de potencia en una unidad entre un 50% y un 60% más pequeña.

16.

Originalmente en Español

Robert: Y porque es mejor un jet de plasma que un cancelador de gravedad? Los dos utilizan energía libre de algún modo? O como va?

Anéeka: Los canceladores de gravedad, o los de manipulación gravitatoria, tienen poder limitado y están sujetos a interferencia de otras fuentes de gravedad, como soles, planetas o peor aún hoyos negros/agujeros de gusano. Y solo remueven en parte la masa de la nave relativa a el plano o densidad en donde se encuentre. Son susceptibles a interferencia de microondas, así derribaron las naves de Rosswell y las demás.

Robert: Claro. No es lo mismo viajar por encima de un planeta con esas naves que en el espacio. Y de donde se saca la energía del plasma?

Anéeka: Las de plasma-jet son muy poderosas, envuelven la nave enteramente en un toroide energético de alta energía que los salta de densidad. Nada interfiere con su funcionamiento. Son invulnerables a contra medidas y a microondas o a gravedad manipulada.

El reactor de Punto Cero pasa electricidad a capacitores muy grandes que la aumentan en voltios y en amperaje a varios Trillones TEV o Trillones de Voltios Electrón, que son pasados por sistemas superconductores a unas turbinas que giran en sentidos opuestos, contrarrotatorias, en donde la energía eléctrica a súper voltajes es constantemente cambiada de polaridad adentro del núcleo de la turbina.

Es decir, con cada giro varios millones de veces por segundo una turbina será polo Positivo +, y la otra Negativo -. Esto concentra toda la energía eléctrica en un solo punto, el núcleo de la turbina, y se comprime a temperaturas superiores a 3000°C. La electricidad se enciende como rayos controlados descargando entre los polos de las turbinas contrarrotatorias. Se llega al punto en el que es tanta la energía que se vuelve plasma eléctrico puro, y solo tiene una salida: hacia atrás. Creando con ello un efecto cohete o jet con un empuje titánico en toneladas métricas.

Y este plasma se puede cambiar de frecuencia a gusto controlado por ordenador. Y con el cambio de frecuencia envuelves la nave entera poniendo la polaridad adelante en el casco, para que el toroide energético de alta energía envuelva toda la nave. Y con el cambio de frecuencia, cambias de densidad o de dirección en el tiempo-espacio usando mapas de frecuencias estelares.

17.

Robert: Gracias, si. Es la imagen de Swaruu. Se entiende bien.

Anéeka: Si, sé que la conoces. Pero es lo que describo aquí. Quedando la

cancelación y manipulación gravitatoria, en una nave moderna, solo como motores de maniobra. Como superficies de control, alerones o timón en un avión normal.

Robert: Gracias. Los de anti gravedad no pueden hacer el salto de densidad?

Anéeka: Si, podían hacer saltos, pero la tecnología de naves de Taygeta ha mejorado mucho en los últimos 2000 años o algo así.

Robert: O sea que los dos tipos de motores pueden hacer esos saltos de densidad. Los dos tipos de motores pueden abrir y cerrar portales, verdad?

Anéeka: Si. Los discos también. Pero necesitan tener esa forma porque son motores pequeños de baja energía. Y son vulnerables a armamento que los contrarresta.

Robert: Quieres decir que las naves de combate de la Tierra ya disponen de tecnología anti gravedad?

Anéeka: Algunos si, no enteramente, pero por ejemplo los Sukjoi-57 ya tienen canceladores de gravedad. Y los Sukjoi de la familia SU-27, SU-30, SU-35, ya lo incorporan en sus sistemas pero no tan avanzado como el SU-57.