



Señor

José Luis Salazar López

Director de Nuevas Creaciones

Superintendencia de Industria y Comercio

E. S. D.

Referencia: Solicitud de PCT Patente de Invención denominada
Mecanismo de Accionamiento y Encerrojamiento para Desvíos de
Vehículos Guiados por Carril Central

Asunto: Respuesta al Requerimiento No. 17451 de 2017.

Expediente No. NC2017/0012488

Juan Carlos Cuesta Quintero, mayor de edad, identificado como aparece al pie de mi firma, obrando en mi calidad de apoderado de las sociedades **Jez Sistemas Ferroviarios S.L** y **Voestalpine Vae Gmbh**, doy respuesta al Oficio No. 17451 de 2017, bajo los siguientes términos:

1. Poder.

Adjuntamos los poderes otorgados por parte de los Representantes Legales de las sociedades **Jez Sistemas Ferroviarios S.L** y **Voestalpine Vae Gmbh**, que me facultan a actuar en el trámite de la referencia.

2. Reivindicaciones (Art 30 D 486, Art 22 PCT)

El Oficio 17451 de 2017, menciona que capítulo reivindicatorio carece de claridad y concisión, así:

«La(s) reivindicaciones 2 a 4 no son concisas, porque presentan una excesiva complejidad al indicar varias características técnicas opcionales dentro de ellas mediante la separación "o", lo cual dificulta determinar la extensión del objeto que se busca proteger. Se recomienda que la característica particular de la interacción de elementos reclamado se coloque como dependientes aparte.»

Con el fin de superar tal objeción, se han realizado los siguientes cambios:

- La Reivindicación 1, permanece sin cambios con respecto a la original.
- En la nueva Reivindicación 2 se suprimió la frase, «o alternativamente los ejes (12 A, 12 B) alcanzan las posiciones finales (12 A2, 12 B2)-alcanzando simultáneamente los rodillos (12C, 12D) la posición final correspondiente a un valor de Y mayor de las ranuras (10 A, 10B) del bloque de guiado de entrada (10)- a la alineación de la ruta desviada (8) del panel móvil (6) con el carril de entrada (3)»
- Se adicionó la nueva Reivindicación 3, dependiente de la Reivindicación 1, en la que se incluyó la materia eliminada de la Reivindicación 2.
- En la nueva Reivindicación, 4, originalmente Reivindicación 3, se suprimió la frase, «o alternativamente los ejes (13 A, 13 B) alcanzan las posiciones finales (13 A2, 13 B2) alcanzando simultáneamente los rodillos (13C, 13D) la posición final correspondiente a un valor de Y mayor de las ranuras (11 A, 11 B) del bloque de guiado de salida (11) correspondientes a la alineación del carril de guiado de ruta desviada (8) del panel móvil (6) con el carril de salida (5)»
- Se adicionó la nueva Reivindicación 5, dependiente de las Reivindicaciones 1 y 2, en la que se incluyó la materia eliminada de la Reivindicación 4- original Reivindicación 3-.
- En la nueva Reivindicación, 6, originalmente Reivindicación 4, indica que se eliminó la frase, «o alternativamente los ejes (12 A, 12 B) alcanzan las posiciones finales (12 A2, 12 B2) alcanzando simultáneamente los rodillos (12C, 12D) la posición final correspondiente a un valor de Y mayor de las ranuras (10A) y (10B) del bloque de guiado de entrada (10) correspondientes a la alineación del carril de guiado de la ruta desviada (8) del panel móvil (6) con el carril de entrada (3) y el carril de salida (5)»
- En la nueva Reivindicación 7, independiente, se incluyó la materia eliminada de la Reivindicación 6- original Reivindicación 4-.

De acuerdo a lo acá presentado, se considera que las 7 reivindicaciones modificadas superan las objeciones por claridad elevadas en el Oficio 17451 de 2017 y se entienden por superadas.

En vista de todo lo anterior, ruego a usted estudiar nuevamente la solicitud con base en las modificaciones realizadas y proceder de conformidad.

Cordialmente,

CUESTA & ASOCIADOS, ABOGADOS
Calle 72 # 10 - 97 Of. 503
Phone: 2113097 Fax: 2554536
Bogotá, D.C., Colombia
www.cuestalawyers.com
Respuesta Requerimiento
EXP: NC2017/0012488



Juan Carlos Cuesta Quintero.

C.C. 79.339.809 de Bogotá

T.P. 43.273 del C.S. de la J.

POWER OF ATTORNEY

I (we),

the undersigned by the rights that I (we) represent and acting as _____ and Legal Representative(s) of JEZ SISTEMAS FERROVIARIOS, S.L. and VOESTALPINE VAE GMBH organizations existing under the laws of SPAIN AND AUSTRIA and in present execution of its (social) objective, do hereby grant POWER OF ATTORNEY to Mr. Juan Carlos Cuesta Quintero and/or Mrs. Diana Romero Calvo, members of Cuesta & Associates Ltda., residing in Bogotá, Colombia, and identified with CC 79.339.809 and CC 52.250.482 and with professional card 43.273 CSJ and 121.002 CSJ, respectively, to act on behalf of grantor before any entity, authority and/or person, specially before those Administrative, Contentious-Administrative, Judicial and/or any other, in all matters concerning the following:

- 1.- To file, obtain and/or register any of the type of Intellectual and Industrial Property right, such as: Patents of Inventions and Model Utility Patents; Industrial Designs, Trademarks, Slogans, Trade Names and emblems or ensigns, and Appellations of Origin; copyrights in any of their presentations (display); sanitary registrations, operating authorizations and/or licenses; as well as their renewals or extensions, assignments, changes of name and/or domicile, agreements and licenses, domain names applications, non-use actions, among others.
- 2.- To bring actions of opposition, observances, infringement or refutation, reconsideration, complaints, appeals or legal recourses, cancellation, nullity and other actions related with rights derived from the above-mentioned matters and against the unfair competition, as well as to intervene or participate in Civil, Commercial, Criminal, or Contentious-Administrative Trials; in actions or lawsuits or litigation's that grantor initiates or are initiated against him.
- 3.- For this mandate to be sufficient enough for all the matters referenced above, I (we) do hereby expressly grant full and ample POWER OF ATTORNEY to exercise the special rights established under article 77 of the General Procedure Code, namely, to file extra-procedural precautionary measures and evidences, and other preparatory acts of the process. Also, to move forward the entire procedure, to file precautionary measures, to lodge an ordinary cassation appeal and an annulment, as well as all subsequent proceedings as a result of the judgment and take enforced collection action in them. To conciliate, settle, submit to arbitration, waive legal proceedings, render estimated oath, make all legal claims for the purpose that it deems appropriate; and to receive the object related to the litigation or to take possession of the said object. Attorneys may execute any other act that requires a special clause for any or all provisions contained in this instrument.

PODER ESPECIAL

Yo (nosotros), _____, abajo firmante(s), por los derechos que represento(amos) en mi(nuestra) calidad de REPRESENTANTE LEGAL de las sociedades JEZ SISTEMAS FERROVIARIOS, S.L. y VOESTALPINE VAE GMBH, constituidas bajo las leyes de ESPAÑA Y AUSTRIA y en actual cumplimiento de su objeto social, por el presente instrumento confiero PODER ESPECIAL a favor de Juan Carlos Cuesta Quintero y/o Diana Romero Calvo, miembros de la firma Cuesta & Asociados Ltda., domiciliados en Bogotá, Colombia, identificados con C.C. 79.339.809 y CC 52.250.482 y Tarjetas Profesionales 43.273 CSJ y 121.002 CSJ, respectivamente, para que actuando a nombre del (de la) otorgante lo (la) represente(n) ante cualquier entidad, autoridad, y/o persona, especialmente ante las del orden Administrativo, Contencioso-Administrativo, Judicial y/o de cualquier otra que fuere, en todo lo referente a los siguientes asuntos:

- 1.- Solicitar, tramitar, inscribir y/o registrar cualquiera de las modalidades de Propiedad Industrial, esto es, las Patentes de Invención y Modelos de Utilidad; los Diseños Industriales; los Signos Distintivos, como: Marcas, Lemas, Nombres y Enseñas Comerciales y Denominaciones de Origen; Derechos de Autor; Registros Sanitarios y de Variedades Vegetales; así como sus renovaciones o prórrogas, transferencias, cambios de nombre y/o domicilio, contratos y licencias, solicitud de nombres de dominio, notificación de/presentación de acciones de cancelación, entre otras.
- 2.- Ejercer acciones de oposición, observación, impugnación, reposición, apelación, cancelación, nulidad y demás que se relacionen con derechos derivados de los asuntos indicados y en contra de la competencia desleal, así como intervenir en Juicios Cíviles, Comerciales, Penales, Contencioso-Administrativos, en acciones o juicios que promueva o se promuevan en contra del (la) mandante.
- 3.- Para que en todos los asuntos arriba mencionados este mandato sea suficiente, confiero expresamente este Poder amplio y suficiente, para ejercer las facultades especiales establecidas en el artículo 77 del Código General del Proceso, esto es: solicitar medidas cautelares extraprocesales, pruebas extraprocesales y demás actos preparatorios del proceso, adelantar todo el trámite de este, solicitar medidas cautelares, interponer recursos ordinarios, de casación y de anulación y realizar las actuaciones posteriores que sean consecuencia de la sentencia y se cumplan en el mismo expediente, y cobrar ejecutivamente las condenas impuestas en aquella. Conciliar, transgredir, comprometer el pleito de árbitros, desistir del pleito, prestar juramento estimatorio, formular todas las pretensiones que estimen consecuentes; y recibir la cosa sobre la cual verse el litigio o tomar posesión de ella. Los mandatarios podrán ejecutar cualquier otro acto que requiera de cláusula especial

CUESTA & ASOCIADOS, ABOGADOS
Calle 72 No-10 - 07 (603) contacto@cuestalawyers.com
Tel + 571 211 3097 Fax 571 2554538, Bogotá, Colombia
www.cuestalawyers.com

4. - To exercise Judicial Proxy and to ratify or not the officious agency. Attorneys may also grant power of attorney over the same to act in and out of the Colombian territory.

5. - To substitute or delegate this Power of Attorney to act in Colombia and abroad in favor of other or others and to revoke such substitutions or delegations.

6. - The power to act in a process enables the Attorney to receive early notification of the admission of the claim or execution order, to make a damages appraising oath and spontaneously confess. Any restriction under these faculties shall be taken as not written. The power also enables the Attorney to counterclaim and represent to the grantor in everything related with the counterclaim and intervention of other parts or third parties.

7. - It is expressly stated that attributions listed under this Power of Attorney are merely exemplifying and not limitative of other implicit attributions, therefore, the attorneys -in fact- are authorized to exercise without any restriction whatsoever, all the rights granted by the law in force and/or with the legislation to be enacted in the future, related and/or resulting and/or are the consequence of the subject of this Power and regarding all hereby stated.

Granted and signed at _____ on _____

Werner Saringer Wolfgang Schriefl
Signature
(Directors)

para cualquiera o todas las disposiciones que se mencionan en este instrumento.

4.- Ejercer Procuración Judicial, y ratificar o no la agencia oficiosa. Los mandatarios quedan facultados para conferir poder en los asuntos aquí mencionados, para actuar bien dentro o fuera del territorio colombiano.

5.- Sustituir o delegar el presente Poder y revocar tales sustituciones o delegaciones.

6.- El poder para actuar en un proceso habilita al apoderado para recibir la notificación del auto admisorio de la demanda o del mandamiento ejecutivo, prestar juramente estimatorio y confesar espontáneamente. Cualquier restricción sobre tales facultades se tendrá por no escrita. El poder también habilita al apoderado para reconvenir y representar al poderdante en todo lo relacionado con la reconvencción y la intervención de otras partes o de terceros.

7.- Se deja expresa constancia que las facultades enumeradas en este mandato son meramente ejemplificativas y no limitativas de otras facultades implícitas, por cuyo motivo, los mandatarios están autorizados a ejercer, sin restricción alguna, todos los derechos de acuerdo con la ley vigente y/o con la legislación que se promulgue en el futuro, se relacionen y/o emerjan y/o sean consecuencia del objeto del presente Poder y en razón de lo aquí expresado.

Dado y firmado en BOGOTÁ a 04/01/2018

Firma
JUAN CARLOS SANCHEZ WOLFGANG SCHRIEFL

(DIRECCION)

SE7 SICHMAG KLEIN
Código

Reivindicaciones

1.- Mecanismo de accionamiento y encerrojamiento para desvíos
5 de vehículos guiados por carril central, en el que el desvío
comprende una parte fija (2), un panel móvil (6) pivotante en
el que se encuentran un carril de guiado de la ruta principal
(7) y un carril de guiado de la ruta desviada (8), comprendiendo
el desvío un carril de guiado de entrada (3) unido a la parte
10 fija (2), un carril de guiado de salida para la ruta principal
(4) unido a la parte fija (2), un carril de guiado de salida
para la ruta desviada (5) unido a la parte fija (2), de tal
modo que el panel móvil (6) pivota respecto de un punto de
pivotamiento (17) teórico situado fuera del desvío en el lado
15 de salida, de tal modo que alternativamente el panel móvil (6)
da paso por la ruta principal o por la ruta desviada, cuando
respectivamente el carril de guiado de la ruta principal (7)
está alineado con el carril de entrada (3) y el carril de
salida (4), o bien cuando el carril de guiado de la ruta
20 desviada (8) está alineado con el carril de entrada (3) y el
carril de salida (5), **caracterizado** por que el mecanismo a la
entrada del desvío comprende:

- un bloque de guiado (10) fijado a la parte fija (2) que
comprende dos ranuras de guiado (10 A, 10 B) en forma de
25 sectores circulares situadas en el plano principal del
bloque de guiado (10), cuyo centro geométrico coincide
con el punto teórico de pivotamiento (17) del panel móvil
(6) y ambas con el mismo radio de curvatura,
- dos ejes (12 A, 12 B) fijados al panel móvil (6) en su
30 zona de entrada y perpendiculares al plano principal del
panel móvil, con rodillos (12 C, 12 D) los cuales se
pueden trasladar y rodar respectivamente dentro de las

ranuras de guiado (10 A, 10 B) del bloque de guiado (10) siendo el diámetro de dichos rodillos (12 C, 12 D) menor a la anchura de las respectivas ranuras (10 A, 10 B),

- 5 - un balancín móvil (14) el cual pivota alrededor de un eje (14 A) unido al elemento fijo (2), y centrado respecto al bloque de guiado (10) y perpendicular al plano de principal del mismo, donde dicho balancín (14) comprende ranuras (14 B, 14 C) situadas en el plano principal del
- 10 balancín (14) dentro de las cuales se pueden trasladar y rodar rodillos (12 E , 12 F) que están unidos y giran respectivamente en los ejes (12 A, 12 B), estando dichos rodillos (12 E, 12 F) en una cota superior Z con respecto a los rodillos (12 C, 12 D) de los ejes (12 A, 12 B),
- 15 siendo el diámetro de los rodillos (12 E, 12 F) inferior a la anchura de sus respectivas ranuras (14 B, 14 C);

donde el mecanismo a la salida del desvío comprende:

- 20 - un bloque de guiado (11) fijado a la parte fija (2) que comprende dos ranuras de guiado (11 A, 11 B) en forma de sectores circulares situadas en el plano principal del bloque de guiado (11), cuyo centro geométrico coincide con el punto teórico de pivotamiento (17) del panel móvil (6) y ambas con el mismo radio de curvatura,
- 25 - dos ejes (13 A, 13 B) fijados al panel móvil (6) en su zona de salida y perpendiculares al plano principal del panel móvil, con rodillos (13 C, 13 D) los cuales se pueden trasladar y rodar respectivamente dentro de las ranuras de guiado (11 A, 11 B) del bloque de guiado (11) siendo el diámetro de dichos rodillos (13 C, 13 D) menor
- 30 a la anchura de las respectivas ranuras (11 A, 11 B),

- un balancín móvil (16) el cual pivota alrededor de un eje (16 A) unido al elemento fijo o carcasa (2), y centrado respecto al bloque de guiado (11) y perpendicular al plano de principal del mismo, donde dicho balancín (16) comprende ranuras (16 B, 16 C) situadas en el plano principal del balancín (16) dentro de las cuales se pueden trasladar y rodar los rodillos (13 E, 13 F) los cuales están unidos y giran respectivamente en los ejes (13 A, 13 B), estando dichos rodillos (13 E, 13 F) en una cota superior Z con respecto a los rodillos (13 C, 13 D) de los ejes (13 A, 13 B), siendo el diámetro de los rodillos (13 E, 13 F) inferior a la anchura de sus respectivas ranuras (16 B, 16 C), donde los balancines (14, 16) se mueven de manera síncrona y en el mismo sentido mediante tirantes (15 A, 15C) del motor de maniobra (15), generando una rotación del panel móvil (6) alrededor del punto de pivotamiento (17) de tal manera que los ejes (12 A, 12 B, 13 A, 13 B) alcanzan simultáneamente sus posiciones de encerrojamiento, correspondientes al tránsito o bien por la ruta directa o bien por la ruta desviada.

2.- Mecanismo según la reivindicación 1 en el que en el balancín (14) de la entrada del desvío:

o la forma de las ranuras (14B, 14C) es tal que al pivotar el balancín móvil (14) en un sentido de rotación u otro, estas ranuras son siempre oblicuas con respecto a las ranuras (10A, 10B) del bloque de guiado de entrada (10), de tal forma que los ejes (12A, 12B) y sus respectivos rodillos (12E, 12F) son arrastrados por el balancín móvil (14) y los ejes (12A, 12B) alcanzan respectivamente las

posiciones finales (12A1, 12B1) alcanzando
simultáneamente los rodillos (12C, 12D) la posición
final correspondiente a un valor de Y menor de las
ranuras (10A, 10B) del bloque de guiado de entrada
5 (10)-correspondientes a la alineación del carril de
guiado de la ruta principal (7) del panel móvil (6)
con el carril de entrada (3)

o las ranuras (14B, 14C) disponen en sus extremos
finales de dos escotaduras (14B1, 14C1) de forma
10 semicircular y de diámetro ligeramente superior a
los rodillos (12E, 12F),

o de forma que al alcanzar los rodillos (12E, 12F)
sus posiciones finales extremas en las ranuras
(14B, 14C) respectivamente, los rodillos quedan
15 encajados mecánicamente en las escotaduras (14B1,
14C1) respectivamente, quedando por tanto el panel
móvil (6) mecánicamente encerrojado de manera
segura en la posición de alineamiento del carril de
entrada (3) con el carril de guiado de la ruta
20 principal (7) o bien en la posición de alineamiento
del carril de entrada (3) con el carril de guiado
de la ruta desviada (8),

o donde el balancín móvil (14) es movido por el motor
de maniobra (15) a través del movimiento lineal en
25 un sentido u otro del tirante de accionamiento (15
A).

3.- Mecanismo según la reivindicación 1 en el que en el
balancín (14) de la entrada del desvío:

30 o la forma de las ranuras (14B, 14C) es tal que al
pivotar el balancín móvil (14) en un sentido de
rotación u otro, estas ranuras son siempre oblicuas

con respecto a las ranuras (10A, 10B) del
bloque de guiado de entrada (10), de tal forma que
los ejes (12 A, 12 B) alcanzan las posiciones
finales (12A2, 12B2)-alcanzando simultáneamente
los rodillos (12C, 12D) la posición final
correspondiente a un valor de Y mayor de las
ranuras (10 A, 10B) del bloque de guiado de entrada
(10)- a la alineación de la ruta desviada (8) del
panel móvil (6) con el carril de entrada (3),

o las ranuras (14 B, 14 C) disponen en sus extremos
finales de dos escotaduras (14 B1, 14 C1) de forma
semicircular y de diámetro ligeramente superior a
los rodillos (12 E, 12 F),

o de forma que al alcanzar los rodillos (12 E, 12 F)
sus posiciones finales extremas en las ranuras (14
B, 14 C) respectivamente los rodillos quedan
encajados mecánicamente en las escotaduras (14B1,
14 C1) respectivamente, quedando por tanto el panel
móvil (6) mecánicamente encerrojado de manera
segura en la posición de alineamiento del carril de
entrada (3) con el carril de guiado de la ruta
principal (7) o bien en la posición de alineamiento
del carril de entrada (3) con el carril de guiado
de la ruta desviada (8),

o donde el balancín móvil (14) es movido por el motor
de maniobra (15) a través del movimiento lineal en
un sentido u otro del tirante de accionamiento (15
A).

4.- Mecanismo según cualquiera de las reivindicaciones 1,
2 y 3 en el que en el balancín (16) de la salida del
desvío:

o la forma de las ranuras (16 B, 16 C) es tal que al pivotar el balancín móvil (16) en un sentido de rotación u otro, estas ranuras son siempre oblicuas con respecto a las ranuras (11A, 11B) del bloque de guiado de entrada (11), de tal forma que los ejes (13 A, 13 B) y sus respectivos rodillos (13E, 13F) son arrastrados por el balancín móvil (16) y los ejes (13 A, 13 B) alcanzan respectivamente las posiciones finales (13 A1, 13 B1) alcanzando simultáneamente los rodillos (13C, 13D) la posición final correspondiente a un valor de Y menor de las ranuras (11 A, 11 B) del bloque de guiado de salida (11) correspondientes a la alineación del carril de guiado de la ruta principal (7) del panel móvil (6) con el carril de salida (4)

o las ranuras (16 B, 16 C) disponen en sus extremos finales de dos escotaduras (16 B1, 16 C1) respectivamente de forma semicircular y de diámetro ligeramente superior a los rodillos (13 E, 13 F),

o de forma que al alcanzar los rodillos (13 E, 13 F) sus posiciones finales extremas en las ranuras (16 B, 16 C) respectivamente los rodillos quedan encajados mecánicamente en las escotaduras (16B1, 16C1) respectivamente, quedando por tanto el panel móvil (6) mecánicamente encerrado de manera segura en la posición de alineamiento del carril de salida (4) con el carril de guiado de la ruta principal (7) o bien en la posición de alineamiento del carril de salida (5) con el carril de guiado de la ruta desviada (8),

o donde el balancín móvil (16) es movido por el motor de maniobra (15) a través del movimiento lineal en un sentido u otro del tirante de accionamiento (15 B).

5

5.- Mecanismo según cualquiera de las reivindicaciones 1, 2 y 3 en el que en el balancín (16) de la salida del desvío:

10

o la forma de las ranuras (16 B, 16 C) es tal que al pivotar el balancín móvil (16) en un sentido de rotación u otro, estas ranuras son siempre oblicuas con respecto a las ranuras (11A, 11B) del bloque de guiado de entrada (11), de tal forma que los ejes (13 A, 13 B) alcanzan las posiciones finales (13 A2, 13 B2) alcanzando simultáneamente los rodillos (13C, 13D) la posición final correspondiente a un valor de Y mayor de las ranuras (11 A, 11 B) del bloque de guiado de salida (11) correspondientes a la alineación del carril de guiado de ruta desviada (8) del panel móvil (6) con el carril de salida (5),

15

20

o las ranuras (16 B, 16 C) disponen en sus extremos finales de dos escotaduras (16 B1, 16 C1) respectivamente de forma semicircular y de diámetro ligeramente superior a los rodillos (13 E, 13 F),

25

o de forma que al alcanzar los rodillos (13 E, 13 F) sus posiciones finales extremas en las ranuras (16 B, 16 C) respectivamente los rodillos quedan encajados mecánicamente en las escotaduras (16B1, 16C1) respectivamente, quedando por tanto el panel móvil (6) mecánicamente encerrojado de manera

30

segura en la posición de alineamiento del carril de salida (4) con el carril de guiado de la ruta principal (7) o bien en la posición de alineamiento del carril de salida (5) con el carril de guiado de la ruta desviada (8),

o donde el balancín móvil (16) es movido por el motor de maniobra (15) a través del movimiento lineal en un sentido u otro del tirante de accionamiento (15 B).

6.- Mecanismo de accionamiento y encerrojamiento para desvíos de vehículos guiados por carril central, en el que el desvío comprende una parte fija (2), un panel móvil pivotante (6) en el cual se encuentran los carriles de guiado de la ruta principal (7) y la ruta desviada (8), un carril de guiado de entrada (3) unido a la parte fija (2), un carril de guiado de salida para la ruta principal (4) unido a la parte fija (2), un carril de guiado de salida para la ruta desviada (5) unido a la parte fija (2), de tal modo que el panel móvil (6) pivota alrededor de un eje (18) perpendicular al plano principal de la parte fija (2) situado dentro del mencionado desvío en el lado de salida, de tal modo que alternativamente el panel móvil (6) da paso por la ruta principal o por la ruta desviada, cuando respectivamente el carril de guiado de la ruta principal (7) está alineado con el carril de entrada (3) y el carril de salida (4), o bien cuando el carril de guiado de la ruta desviada (8) está alineado con el carril de entrada (3) y el carril de salida (5), caracterizado por que el mecanismo a la entrada del desvío comprende:

- un bloque de guiado (10) fijado a la parte fija del desvío (2) equipado con dos ranuras de guiado (10 A, 10 B) en forma

de sectores circulares situadas en el plano principal del bloque de guiado (10), cuyo centro geométrico coincide con el eje de pivotamiento (18) del panel móvil (6) y ambas con el mismo radio de curvatura,

5 - dos ejes (12A, 12B) fijados al panel móvil (6) en su zona de entrada y perpendiculares al plano principal del panel móvil, con sendos rodillos (12C, 12D) los cuales se pueden trasladar y rodar respectivamente dentro de las ranuras de guiado (10A, 10B) del bloque de guiado (10) siendo el
10 diámetro de dichos rodillos (12C, 12D) ligeramente menor a la anchura de las respectivas ranuras (10A, 10 B),

- un balancín móvil (14) el cual pivota alrededor de un eje (14A) unido al elemento fijo o carcasa (2), y sensiblemente centrado respecto al bloque de guiado (10) y perpendicular
15 al plano de principal del mismo, caracterizado porque dicho balancín (14) está equipado por sendas ranuras (14B, 14C) situadas en el plano principal del balancín (14) dentro de las cuales se pueden trasladar y rodar los rodillos (12E, 12F) los cuales están unidos y giran respectivamente en los
20 ejes (12A, 12B), estando dichos rodillos (12E, 12F) en una cota superior Z con respecto a los rodillos (12C, 12D), siendo el diámetro de los rodillos (12E, 12F) ligeramente inferior a la anchura de sus respectivas ranuras (14B, 14C) caracterizado dicho balancín (14) porque:

25 o la forma de las ranuras (14B, 14C) es tal que al pivotar el balancín móvil (14) en un sentido de rotación u otro estas ranuras son siempre oblicuas con respecto a las ranuras (10A, 10B) del bloque de guiado de entrada (10), de tal forma que los ejes (12A, 12B) y sus respectivos
30 rodillos (12E, 12F) son arrastrados por el balancín móvil (14) y los ejes (12A) y (12B) alcanzan respectivamente las posiciones finales (12A1, 12B1)

alcanzando simultáneamente los rodillos

(12C, 12D) la posición final correspondiente a un valor de Y menor de las ranuras (1 A, 10B) del bloque de guiado de entrada (10) correspondientes a la alineación del carril de guiado de la ruta principal (7) del panel móvil (6) con el carril de entrada (3) y el carril de salida (4)

o las ranuras (14 B, 14 C) disponen en sus extremos finales de dos escotaduras (14 B1, 14 C1) de forma semicircular y de diámetro ligeramente superior a los rodillos (12 E, 12 F),

o al alcanzar los rodillos (12 E, 12 F) sus posiciones finales extremas en las ranuras (14 B, 14 C) respectivamente los rodillos quedan encajados mecánicamente en las escotaduras (14B1, 14 C1) respectivamente, quedando por tanto el panel móvil (6) mecánicamente encerrado de manera segura de tal manera que los ejes (12 A, 12 B), alcancen sus posiciones de encerramiento, correspondientes al tránsito o bien por la ruta directa o bien por la ruta desviada,

o el balancín móvil (14) es movido por el motor de maniobra (15) a través del movimiento lineal en un sentido u otro del tirante de accionamiento (15 A).

7.- Mecanismo de accionamiento y encerramiento para desvíos de vehículos guiados por carril central, en el que el desvío comprende una parte fija (2), un panel móvil pivotante (6) en el cual se encuentran los carriles de guiado de la ruta principal (7) y la ruta desviada (8), un carril de guiado de entrada (3) unido a la parte fija (2), un carril de guiado de salida para la ruta principal (4) unido a la

parte fija (2), un carril de guiado de salida para la ruta desviada (5) unido a la parte fija (2), de tal modo que el panel móvil (6) pivota alrededor de un eje (18) perpendicular al plano principal de la parte fija (2) situado dentro del mencionado desvío en el lado de salida, de tal modo que alternativamente el panel móvil (6) da paso por la ruta principal o por la ruta desviada, cuando respectivamente el carril de guiado de la ruta principal (7) está alineado con el carril de entrada (3) y el carril de salida (4), o bien cuando el carril de guiado de la ruta desviada (8) está alineado con el carril de entrada (3) y el carril de salida (5), caracterizado por que el mecanismo a la entrada del desvío comprende:

- un bloque de guiado (10) fijado a la parte fija del desvío (2) equipado con dos ranuras de guiado (10 A, 10 B) en forma de sectores circulares situadas en el plano principal del bloque de guiado (10), cuyo centro geométrico coincide con el eje de pivotamiento (18) del panel móvil (6) y ambas con el mismo radio de curvatura,
- dos ejes (12A, 12B) fijados al panel móvil (6) en su zona de entrada y perpendiculares al plano principal del panel móvil, con sendos rodillos (12C, 12D) los cuales se pueden trasladar y rodar respectivamente dentro de las ranuras de guiado (10A, 10B) del bloque de guiado (10) siendo el diámetro de dichos rodillos (12C, 12D) ligeramente menor a la anchura de las respectivas ranuras (10A, 10 B),
- un balancín móvil (14) el cual pivota alrededor de un eje (14A) unido al elemento fijo o carcasa (2), y sensiblemente centrado respecto al bloque de guiado (10) y perpendicular al plano de principal del mismo, caracterizado porque dicho balancín (14) está equipado por sendas ranuras (14B, 14C)

situadas en el plano principal del balancín (14)

dentro de las cuales se pueden trasladar y rodar los rodillos (12E, 12F) los cuales están unidos y giran respectivamente en los ejes (12A, 12B), estando dichos rodillos (12E, 12F) en una cota superior Z con respecto a los rodillos (12C, 12D), siendo el diámetro de los rodillos (12E, 12F) ligeramente inferior a la anchura de sus respectivas ranuras (14B, 14C) caracterizado dicho balancín (14) porque:

- o la forma de las ranuras (14B, 14C) es tal que al pivotar el balancín móvil (14) en un sentido de rotación u otro estas ranuras son siempre oblicuas con respecto a las ranuras (10A, 10B) del bloque de guiado de entrada (10), de tal forma que los ejes (12 A, 12 B) alcanzan las posiciones finales (12A2, 12B2) alcanzando simultáneamente los rodillos (12C, 12D) la posición final correspondiente a un valor de Y mayor de las ranuras (10A) y (10B) del bloque de guiado de entrada (10) correspondientes a la alineación del carril de guiado de la ruta desviada (8) del panel móvil (6) con el carril de entrada (3) y el carril de salida (5),

- o las ranuras (14 B, 14 C) disponen en sus extremos finales de dos escotaduras (14 B1, 14 C1) de forma semicircular y de diámetro ligeramente superior a los rodillos (12 E, 12 F),

- o al alcanzar los rodillos (12 E, 12 F) sus posiciones finales extremas en las ranuras (14 B, 14 C) respectivamente los rodillos quedan encajados mecánicamente en las escotaduras (14B1, 14 C1) respectivamente, quedando por tanto el panel móvil (6) mecánicamente encerrojado de manera segura de tal manera que los ejes (12 A, 12 B), alcancen sus

posiciones de encerrojamiento,

correspondientes al tránsito o bien por la ruta

directa o bien por la ruta desviada,

o el balancín móvil (14) es movido por el motor de

5 maniotra (15) a través del movimiento lineal en un
sentido u otro del tirante de accionamiento (15 A).

