

REIVINDICACIONES

1. Mecanismo de ajuste de motores para vehículos submarinos de operación remota (9) CARACTERIZADO por una estructura física construida con cinco
5 cuerpos, tres cuerpos horizontales que son: una cubierta de protección superior horizontal (10), una placa intermedia de rotación y ajuste de motores de desplazamiento horizontal (11), una placa inferior de protección y estructura (12); y con dos cuerpos verticales laterales que son: una placa lateral derecha (13) y una placa lateral izquierda (14) unidos por tornillo; donde
10 la placa lateral derecha (13) y placa lateral izquierda (14) tienen simetría, con dicha placa lateral derecha (13) ajustada a un motor de desplazamiento vertical derecho (63) y dicha placa lateral izquierda (14) ajustada a un motor de desplazamiento vertical izquierdo (64), con orificios (58) en cada uno de sus cuadrantes para expulsión de agua y perforaciones (59) para las uniones
15 roscadas con los tres cuerpos horizontales; donde la cubierta de protección superior horizontal (10) está unida con tornillos a piezas de flotador (67) que a su vez se unen a la placa lateral derecha (13) y con la placa lateral izquierda (14); donde la placa intermedia de rotación y ajuste de motores de desplazamiento horizontal (11) tiene en su parte superior los encerramientos
20 para la electrónica, conformados por una capsula (15) con cúpula transparente (16), sensores (17) ubicados sobre una placa de programación simple (18), servo-motores (19), cámara (23) y aparatos de iluminación (22), y en la parte inferior de la placa intermedia de rotación y ajuste de motores de desplazamiento horizontal (11) tiene cuatro motores graduables en ángulo de
25 0 grados a 45 grados ajustados con tornillo sobre una placa graduación angular que se unen en uno de sus extremos con un orificio de graduación de la placa intermedia de rotación y ajuste de motores de desplazamiento horizontal (11).
2. Mecanismo de ajuste de motores para vehículos submarinos de operación remota de acuerdo con la reivindicación 1, CARACTERIZADO porque la placa
30 intermedia de rotación y ajuste de motores de desplazamiento horizontal (11) tiene un motor de desplazamiento horizontal delantero derecho (26) que se ajusta con tornillo sobre una placa graduación angular (27) que tiene en un extremo un oricio de eje (28) y en su extremo opuesto un orificio de graduación

(29); donde el orificio de eje (28) está alineado con un orificio de eje delantero derecho (30) de la placa intermedia (11) con un eje (32) y el orificio de graduación (29) se ajusta con el cierre a presión (31) en una posición entre 0 grados a 45 grados en la ranura de graduación angular delantera derecha (33).

3. Mecanismo de ajuste de motores para vehículos submarinos de operación remota de acuerdo con la reivindicación 1, CARACTERIZADO porque la placa intermedia de rotación y ajuste de motores de desplazamiento horizontal (11) tiene un motor de desplazamiento horizontal delantero izquierdo (34) que se ajusta con tornillo sobre una placa graduación angular (35) que tiene en un extremo un orificio de eje (36) y en su extremo opuesto un orificio de graduación (37); donde el orificio de eje (36) está alineado con un orificio de eje delantero izquierdo (38) de la placa intermedia (11) con un eje (39) y el orificio de graduación (37) se ajusta con el cierre a presión (40) en una posición entre 0 grados a 45 grados en la ranura de graduación angular delantera izquierda (41).

4. Mecanismo de ajuste de motores para vehículos submarinos de operación remota de acuerdo con la reivindicación 1, CARACTERIZADO porque la placa intermedia de rotación y ajuste de motores de desplazamiento horizontal (11) tiene un motor de desplazamiento horizontal trasero derecho (42) que se ajusta con tornillo sobre una placa graduación angular (43) que tiene en un extremo un orificio de eje (44) y en su extremo opuesto un orificio de graduación (45); donde el orificio de eje (44) está alineado con un orificio de eje trasero derecho (46) de la placa intermedia (11) con un eje (47) y el orificio de graduación (45) se ajusta con el cierre a presión (48) en una posición entre 0 grados a 45 grados en la ranura de graduación angular trasera derecha (49).

5. Mecanismo de ajuste de motores para vehículos submarinos de operación remota de acuerdo con la reivindicación 1, CARACTERIZADO porque la placa intermedia de rotación y ajuste de motores de desplazamiento horizontal (11) tiene un motor de desplazamiento horizontal trasero izquierdo (50) que se ajusta con tornillo sobre una placa graduación angular (51) que tiene en un extremo un orificio de eje (52) y en su extremo opuesto un orificio de graduación (53); donde el orificio de eje (52) está alineado con un orificio de eje trasero izquierdo (54) de la placa intermedia (11) con un eje (55) y el orificio de

graduación (53) se ajusta con el cierre a presión (56) en una posición entre 0 grados a 45 grados en la ranura de graduación angular trasera izquierda (57).

6. Mecanismo de ajuste de motores para vehículos submarinos de operación remota de acuerdo con la reivindicación 1, CARACTERIZADO porque la placa intermedia de rotación y ajuste de motores de desplazamiento horizontal (11) tiene unas cavidades (66) para succión y expulsión de agua del motor de desplazamiento vertical izquierdo (64) y del motor de desplazamiento vertical derecho (63)
7. Mecanismo de ajuste de motores para vehículos submarinos de operación remota de acuerdo con la reivindicación 1, CARACTERIZADO porque la placa inferior de protección y estructura (12) tiene unas cavidades (65) laterales para expulsión de agua del motor de desplazamiento vertical izquierdo (64) y del motor de desplazamiento vertical derecho (63); donde las cavidades (66) y cavidades (65) se encuentran alineadas en el mecanismo de ajuste de motores para vehículos submarinos de operación remota
8. Mecanismo de ajuste de motores para vehículos submarinos de operación remota de acuerdo con la reivindicación 1, CARACTERIZADO porque el mecanismo de ajuste de motores para vehículos submarinos de operación remota (9) tiene una alimentación con batería integrada (24) y una alimentación externa con batería externa (21); donde la batería externa (21) se ubica en barca de operación (25) junto con el control remoto (20) que tiene controlador de velocidad externo.