

Capítulo reivindicatorio.

1. Mecanismo posicionador simultáneo de múltiples guías para encarrilado de objetos CARACTERIZADO por tener rodillos (1,2) los cuales cuentan con ejes internos (4) que se encuentran unidos a rodamientos sostenidos por bridas porta rodamientos (15) que a su vez conectan con el marco soporte del mecanismo (6), donde los rodillos (1,2) cuentan con ranuras helicoidales (3) distribuidas longitudinalmente sobre la superficie de un cilindro estas ranuras presentan geometría, pendiente, posición y orientación predefinidas, acorde al tamaño de objeto que se desea encarrilar; el eje interno (4) del rodillo (1) están acoplado a una caja reductora (16) actuada por servomotor (17) que utiliza cardanes (18,19) y cajas de transmisión (20,21,22), el sistema de transmisión se posiciona mediante soportes de montaje (10,11,12,13); los rodillos (1,2) a su vez cuentan con una pluralidad de platinas guía (5).

2. Mecanismo posicionador simultáneo de múltiples guías para encarrilado de objetos de la reivindicación 1 CARACTERIZADO por que el mecanismo utiliza uno o más rodillos (1,2) intermedios.

3. Mecanismo posicionador simultáneo de múltiples guías para encarrilado de objetos de acuerdo con la reivindicación 1 caracterizado porque los rodillos operan sin eje interno (4); los rodillos (1,2) se subdividen en 3 o más partes y cuentan entonces con bridas que conectan las sub partes lo que permite el funcionamiento unificado de un solo cuerpo.

4. Mecanismo posicionador simultáneo de múltiples guías para encarrilado de objetos de la reivindicación 1 CARACTERIZADO porque el encarrilado del objeto se realiza mediante platinas guía (5); a su vez, estas platinas guía (5) se encuentran unidas a las ranuras helicoidales (3) mediante el porta platinas de encarrilado (9) fijas mediante tornillos de fijación y bloqueo (14).

5. Mecanismo posicionador simultáneo de múltiples guías para encarrilado de objetos de acuerdo con la reivindicación 1, CARACTERIZADO porque al rotar los

rodillos (1,2) las ranuras helicoidales (3) generan el desplazamiento de las platinas guía (5) modificando el espacio de separación entre platinas guía (5) acorde al tamaño de objeto que se desea encarrilar.

6. Mecanismo posicionador simultáneo de múltiples guías para encarrilado de objetos de acuerdo con la reivindicación 1 CARACTERIZADO porque la caja reductora puede ser actuada por un volante manual o por servomotores de control digital.

7. Mecanismo posicionador simultáneo de múltiples guías para encarrilado de objetos de acuerdo con la reivindicación 3, CARACTERIZADO porque en el diseño las ranuras helicoidales (3) pueden ser orientadas a voluntad permitiendo que al rotar los rodillos (1,2) las platinas guía (5) se ubiquen en posiciones deseadas incluso cambiando la dirección del desplazamiento.