

19



OFICINA ESPAÑOLA DE
PATENTES Y MARCAS

ESPAÑA



11 Número de publicación: **2 634 017**

51 Int. Cl.:

B26D 7/02 (2006.01)

B26D 3/16 (2006.01)

12

TRADUCCIÓN DE PATENTE EUROPEA

T3

96 Fecha de presentación y número de la solicitud europea: **19.03.2014 E 14425031 (3)**

97 Fecha y número de publicación de la concesión europea: **10.05.2017 EP 2921269**

54 Título: **Dispositivo de sujeción de rodillos y sierra de rodillos que comprende dicho dispositivo**

45 Fecha de publicación y mención en BOPI de la traducción de la patente:
26.09.2017

73 Titular/es:
UNIVERSAL TISSUE TECHNOLOGY S.R.L.
(100.0%)
Via del Brennero, 1040F
55100 Lucca, IT

72 Inventor/es:
BERTOLI BARSOTTI, GIOVANNI

74 Agente/Representante:
IZQUIERDO BLANCO, María Alicia

ES 2 634 017 T3

Aviso: En el plazo de nueve meses a contar desde la fecha de publicación en el Boletín Europeo de Patentes, de la mención de concesión de la patente europea, cualquier persona podrá oponerse ante la Oficina Europea de Patentes a la patente concedida. La oposición deberá formularse por escrito y estar motivada; sólo se considerará como formulada una vez que se haya realizado el pago de la tasa de oposición (art. 99.1 del Convenio sobre Concesión de Patentes Europeas).

Dispositivo de sujeción de rodillos y sierra de rodillos que comprende dicho dispositivo

Descripción

5 **Campo Técnico**

10 La presente divulgación se refiere de manera general a un dispositivo de sujeción de rodillos, y más particularmente a un dispositivo de sujeción de rodillos asociado con una máquina de corte. La máquina de corte se aplica para cortar "rodillos" que comprenden material de red bobinado en núcleos de bobinado tubulares. El dispositivo de agarre de rodillos agarra el rodillo en el proceso de corte.

La divulgación también se refiere a una sierra de rodillos que comprende un dispositivo de sujeción.

15 **Descripción de la Técnica Relacionada**

En aplicaciones típicas, un rodillo como un rodillo de tejido bobinado se corta en rollos de menor tamaño por una hoja o cuchilla, por ejemplo una cuchilla circular rotatoria, en una máquina de corte. El rodillo se mantiene y soporta por un dispositivo de sujeción en el proceso de corte.

20 Un dispositivo de sujeción típico está configurado para asegurar rodillo de tamaño constante. Las estructuras relacionadas de dispositivos de sujeción anteriores pueden necesitar ser reemplazadas cuando el tamaño de los rodillos se cambia para sujetarlos apropiadamente, haciendo inconveniente o ineficiente cambiar los diámetros de los rodillos. Por lo tanto, existe una necesidad de sistemas de sujeción más eficientes o flexibles para cortar rodillos.

25 La GB-A-547 112 describe un dispositivo de acuerdo con el preámbulo de la reivindicación 1.

Sumario de la Invención

30 La invención se define en la reivindicación 1.

35 De acuerdo con algunas realizaciones, el dispositivo de sujeción puede estar comprendido adicionalmente de al menos un poste. La placa de base puede estar conectada de manera móvil con el al menos un poste. El poste puede estar en la forma de un tornillo, y la placa de base puede estar acoplada a rosca con el al menos un poste. La placa de base se mueve en relación al armazón por la rotación del al menos un poste.

40 De acuerdo con realizaciones particularmente ventajosas, el dispositivo de sujeción puede comprender un par de brazos dispuestos de manera móvil en la placa de base. El par de abrazaderas pueden estar conectadas al par de brazos respectivamente.

45 Para hacer el ajuste de distancia entre los brazos, de acuerdo con algunas realizaciones se puede formar o montar rotativamente un seguidor en cada brazo. Puede fijarse un perfil en el armazón correspondiente al seguidor. El perfil tiene una superficie en la que el seguidor se mueve a lo largo para cambiar la distancia entre los brazos.

En algunas realizaciones el seguidor en un brazo y un perfil correspondiente son simétricos respecto al seguidor en otro brazo y otro perfil correspondiente relativo a un plano vertical paralelo al eje longitudinal del rodillo y que pasa a través de una región central del dispositivo de sujeción.

50 De acuerdo con una realización, una abrazadera está fijada sobre un brazo, y otra abrazadera está conectada de manera pivotante a otro brazo. La otra abrazadera puede ser capaz de rotar entre una posición de sujeción y una posición abierta, para facilitar el avance del rodillo a través del dispositivo de sujeción durante el proceso de corte.

55 Un actuador del brazo puede estar conectado a cada brazo para cambiar la distancia entre los brazos.

De acuerdo con un aspecto adicional, la invención se refiere a una máquina de corte de rodillos que comprende un transportador de avance de rodillos, una cuchilla de corte de rodillos y un dispositivo de sujeción de rodillos como se divulga en la presente.

60 **Breve Descripción de los Dibujos**

La FIG. 1 es una vista lateral frontal de un dispositivo de sujeción de una realización ejemplar de la presente divulgación, en la que los rodillos se muestran en el dispositivo de sujeción.

65 La FIG. 2 es una vista en sección transversal del dispositivo de sujeción de la FIG. 1, tomada a lo largo de la

línea II-II del mismo.

La FIG. 3 es otra vista lateral frontal del dispositivo de sujeción de la FIG. 1, en la que el diámetro de los rodillos es mayor que el de la FIG. 1.

La FIG. 4 es una vista en sección transversal del dispositivo de sujeción de la FIG. 3, tomada a lo largo de la línea IV-IV del mismo.

La FIG. 5 es una vista en sección transversal del dispositivo de sujeción de otra realización ejemplar de la presente divulgación.

Descripción Detallada de las Realizaciones

En referencia a la FIG. 1 y la FIG. 2, se muestra un dispositivo de sujeción 1 de acuerdo con una realización ejemplar de la presente divulgación para sostener y soportar una superficie circunferencial 101 de un rodillo 100 en un proceso de corte, en el que el rodillo 100 se corta por una máquina de corte en rollos de tamaños menores. El rodillo 100 puede ser un rodillo de tejido u otro tipo de material de red bobinado en un núcleo de bobinado tubular 102. La máquina de corte, también denominada máquina de serrado de rodillos, está compuesta de un transportador de avance de rodillos y una cuchilla de corte de rodillos, que puede ser, por ejemplo, una cuchilla rotatoria circular. Estos componentes de la sierra de rodillos son bien conocidos por los expertos en la técnica y no se describen con mayor detalle en la presente.

El dispositivo de sujeción mostrado en la FIG. 2 tiene dos unidades de sujeción 2 y 3 para sostener dos carriles de rodillos 100. Las dos unidades de sujeción 2 y 3 tienen estructuras similares. En realizaciones alternativas, el dispositivo de sujeción puede tener una unidad de sujeción para sostener un único rodillo 100, o puede estar provisto con más de dos unidades de sujeción para sostener más de dos rodillos 100.

El dispositivo de sujeción que tiene una unidad de sujeción se expone como un ejemplo para una descripción detallada como sigue. El dispositivo de sujeción comprende un armazón 10, una viga de soporte 11 fijada al armazón 10, una placa de base 12, un par de brazos 131, 132 dispuestos en la placa de base 12 y un par de abrazaderas 141, 142 conectadas respectivamente a los brazos 131, 132. La abrazadera 141 está fijada al brazo 131. La abrazadera 142 está conectada de manera pivotante al brazo 132, y es capaz de rotar y cambiar entre una posición de sujeción y una posición abierta. El rodillo 100 se soporta en la viga de soporte 11. Como se muestra en la FIG. 2, cuando la abrazadera 142 está en la posición de sujeción, la viga de soporte 11 está localizada en una parte inferior de la superficie circunferencial 101 del rodillo 100 y las abrazaderas 141, 142 están localizadas simétricamente en lados opuestos de la superficie circunferencial 101 del rodillo 100. La viga de soporte 11 y las abrazaderas 141, 142 cooperan para asegurar el rodillo 100 para facilitar el proceso de corte del rodillo 100. Cuando la abrazadera 142 está en la posición abierta (líneas discontinuas mostradas en la FIG. 2), el rodillo 100 estará sin restricciones entre la viga de soporte 11 y las abrazaderas 141, 142. La viga de soporte 11, en realizaciones típicas, no se mueve verticalmente cuando la placa de base 12 se mueve verticalmente, si no que permanece a una elevación sustancialmente constante para soportar los rodillos. En otra realización, cuando la abrazadera 142 está en la posición abierta, la distancia menor entre las abrazaderas 141, 142 (Es decir, la distancia d entre los extremos libres 143, 144 de las abrazaderas 141, 142 como se muestra en la FIG. 2) aumenta permitiendo que el rodillo 100 se mueva entre las abrazaderas 141, 142 más fácilmente para permitir que se corten nuevas regiones del rodillo 100.

Múltiples pares de brazos y abrazaderas pueden estar dispuestos a lo largo de la dirección axial del rodillo 100 como se desee. En la FIG. 1 se muestran dos abrazaderas 142a, 142b y están distribuidas a lo largo de la dirección axial del rodillo 100. Por consiguiente, la viga de soporte 11 puede extenderse a una longitud predeterminada a lo largo de la dirección axial del rodillo 100 para sostener el rodillo 100.

Para conformarse con la superficie circunferencial 101 del rodillo 100, las abrazaderas 141, 142 pueden tener una forma curvada en algunas realizaciones. Las abrazaderas 141, 142 pueden estar configuradas para incluir sub-abrazaderas para aumentar una superficie de contacto entre las abrazaderas 141, 142 y el rodillo 100. Las abrazaderas 142a, 142b mostradas en la FIG. 1 tienen cada una dos sub-abrazaderas 145 y en algunas realizaciones pueden presentar una forma de U u otras formas adecuadas. La distancia entre las sub-abrazaderas 145 de la abrazadera 142a es más pequeña que la de la abrazadera 142b. Alternativamente, la abrazadera 141 puede tener una estructura similar a la de la abrazadera 142, pero no necesita ser similar si no que puede tener cualquier forma adecuada conocida en la técnica. Adicionalmente, los brazos 131, 132 pueden cada uno incluir sub-brazos para conectar con una sub-abrazadera 145 correspondiente.

La abrazadera 142 está conectada a un accionador 15. El accionador 15 acciona la rotación de la abrazadera 142 en relación al brazo 132 entre la posición de sujeción y la posición abierta.

El accionador 15 está posicionado por debajo de la placa de base 12, y penetra a través de la placa de

base 12 para conectar con la abrazadera 142. El accionado 15 puede ser un cilindro neumático, un cilindro hidráulico u otras estructuras equivalentes. Se usa un motor 150 para mover un empujador (mostrado detrás del rodillo de la derecha en las Figs. 2, 4 y 5) que mueve al rodillo 100 a la posición para ser sujetado y mueve el rodillo 100 lejos de las abrazaderas 141, 142 después de que se ha completado el corte.

5 La viga de soporte 11 se extiende hacia arriba desde el armazón 10 y comprende dos depresiones 111, 112. El perfil de sección de la viga de soporte 11, incluyendo las depresiones respectivas, es sustancialmente una forma de Y o una forma de V, aunque se pueden contemplar otras formas como una forma más curvada, menos angular capaz de sostener el rodillo 100. Las depresiones 111, 112 contactan y ayudan a soportar la parte inferior de la superficie circunferencial 101 del rodillo 100.

10 Un transportador de avance, por ejemplo una correa o cadena sin fin, puede guiarse en la viga 11. Los empujadores de rodillos pueden estar conectados al transportador de avance para empujar los rodillos en una dirección de avance a través de la sierra de rodillos o máquina de corte de rodillos. En las Figs. 2, 4 y 5 los empujadores de rodillos se muestran detrás del lado derecho del rodillo, aunque los empujadores se omiten del rodillo del lado izquierdo. Los rodillos se deslizan bajo el empuje de los empujadores, en las superficies de las depresiones 111, 112.

15 En algunas realizaciones como la realización mostrada en la FIG. 2 y la FIG. 4, el dispositivo de sujeción puede comprender además un mecanismo de leva correspondiente a cada brazo 131(132). El mecanismo de leva comprende un perfil 16 fijado al armazón 10, y un seguidor 17 dispuesto en el brazo 131(132) para coincidir con el perfil 16. Los perfiles 16 para los dos mecanismos de leva correspondientes a los brazos 131, 132 pueden ser simétricos en relación al centro de las dos unidades de sujeción 2, 3 como se muestra en la FIG. 2 y la FIG. 4 o, en otras palabras, pueden ser imágenes espejo uno del otro reflejados sobre un plano vertical paralelo al eje de los rodillos y normal al plano de la FIG. 2, pasando a través de una región central del dispositivo de sujeción. El perfil 16 mostrado en la realización tiene un extremo inferior cerca de la placa de base 12 y un extremo superior opuesto lejano de la placa de base 12. EL perfil 16 como se representa tiene una superficie 161 concordante con el seguidor 17, y gradualmente inclinada desde el extremo inferior al extremo superior del mismo. Por supuesto, pueden usarse una amplia variedad de otras formas de perfil, incluyendo perfiles sustancialmente lineales y perfiles con curvas más complejas o secciones tanto lineales como curvadas. La distancia entre los dos perfiles 16 aumenta gradualmente desde los extremos inferiores a los extremos superiores de los mismos. Cuando el seguidor 17 se mueve a lo largo de la superficie 161 del perfil 16 correspondiente, la distancia entre los dos brazos 131, 132 se cambia gradualmente. Más específicamente, cuando el seguidor 17 se mueve hacia arriba a lo largo de la superficie 161 desde el extremo inferior al extremo superior del perfil 16, la distancia entre los brazos 131, 132 se aumenta gradualmente. Cuando el seguidor 17 se mueve hacia abajo a lo largo de la superficie 161 desde el extremo superior al extremo inferior del perfil 16, la distancia entre los brazos 131, 132 se disminuye gradualmente.

20 La placa de base 12 está conectada de manera móvil a al menos un poste 18. La FIG. 2 muestra dos postes 18 que conectan con la placa base 12. Cuando la placa base 12 se mueve a lo largo de los postes 18 hacia abajo o hacia arriba, como resultado, la distancia entre la placa base 12 y la viga de soporte 11 y la distancia entre las abrazaderas 141, 142 y la viga de soporte cambia, permitiendo de este modo que el dispositivo de sujeción sea adecuado para sujetar los rodillos 100 con diámetros diferentes.

25 En la presente realización, los postes 18 se representan como tornillos, y la placa base 12 se acopla a rosca con los postes 18, aunque se pueden usar otros mecanismos para mover la placa de base 12. Los postes 18 como se muestra pueden ser rotados por un motor 19, y la placa de base 12 se mueve a lo largo de los postes 18. El motor 19 puede estar fijado en el armazón 10.

30 Los brazos 131, 132 están conectados de manera móvil a la placa de base 12. Por ejemplo, los brazos 131, 132 pueden estar dispuestos deslizablemente en la placa de base 12. En la presente realización, están formados raíles 121 y carriles 122 entre los brazos 131, 132 y la placa de base 12 para lograr el movimiento deslizable entre los brazos 131, 132 y la placa de base 12.

35 El seguidor 17 está dispuesto rotativamente en el brazo 131, 132 y acopla con la superficie 161 del perfil 16 fijado en el armazón 10. A través del movimiento del seguidor 17, el brazo 131, 132 puede deslizarse en la placa de base 12, y puede cambiarse la distancia entre las abrazaderas 141, 142 (así como la de entre los brazos 131, 132). El seguidor 17 puede controlarse también para parar a una posición deseada para mantener una distancia fija entre los brazos 131, 132. En realizaciones alternativas, el seguidor 17 puede ser accionado directamente por un motor (no mostrado) u otra fuente de potencia u otro dispositivo como una bolsa de aire o cilindro neumático (no mostrado).

40 Con el movimiento hacia arriba o hacia abajo de la placa de base 12 en relación a la viga de soporte 11, puede ajustarse la distancia entre las abrazaderas 141, 142 y la viga de soporte 11 (es decir, la posición vertical de las abrazaderas 141, 142, los brazos 131, 132 y la placa de base 12). Al mismo tiempo, con la rotación del seguidor 17, los brazos 131, 132 pueden deslizarse en la placa de base 12 y puede ajustarse la distancia entre los brazos 131, 132 (es decir, la posición horizontal de los brazos 131, 132 y las abrazaderas 141, 142. Como resultado, la viga

de soporte 11 y las abrazaderas 141, 142 pueden ajustarse para sostener y soportar rodillos 100 con diámetro diferente, y no hay necesidad de reemplazar partes relativas del dispositivo de sujeción, que es más conveniente y rápido en la producción.

5 Los principios de funcionamiento del dispositivo de sujeción proporcionado en la presente divulgación serán más detallados descritos como sigue en referencia a la FIG. 3 y la FIG. 4. Los rodillos 200 mostrados en la FIG 3 y la FIG. 4 tienen un diámetro mayor que los rodillos 100 mostrados en la FIG. 1 y la FIG. 2.

10 Si el dispositivo de sujeción como se muestra en la FIG. 1 y la FIG. 2 necesita sostener y soportar los rodillos 200 como se muestra en la FIG. 3 y la FIG. 4, los postes rotan, y la placa de base se mueve hacia arriba para aumentar la distancia entre la viga de soporte 11 y las abrazaderas 141, 142; al mismo tiempo, el seguidor 17 rota y se mueve hacia arriba a lo largo de la superficie 161 del perfil 16, y los brazos 131, 132 se deslizan en la placa de base 12, por lo que la distancia entre los brazos 131, 132 y entre las abrazaderas 141, 142 se aumenta. Tras la rotación de la abrazadera 142, donde la abrazadera está en la posición abierta, el rodillo 200 puede insertarse entre la viga de soporte 11 y las abrazaderas 141, 142. El rodillo 200 es después asegurado por la viga de soporte 11 y las abrazaderas 141, 142 tras una rotación invertida de la abrazadera 142, donde la abrazadera 142 está en la posición de sujeción.

20 En la realización anterior, los brazos 131, 132 están dispuestos de forma móvil en el armazón 10 a través de los mecanismos de leva para cambiar las posiciones horizontales de los mismos. Se observa que los brazos 131, 132 pueden estar dispuestos de manera móvil en el armazón 10 de diferentes maneras, incluyendo configuraciones sin la necesidad del perfil 16 y el seguidor 17 de la FIG. 2. En referencia a la realización alternativa mostrada en la FIG. 5, cada brazo 131, 132 está conectada a un accionador 20 del brazo. El accionador 20 del brazo puede ser un accionador eléctrico, neumático o hidráulico, y puede comprender un motor eléctrico. Las posiciones horizontales de los brazos 131, 132 de la placa de base 12 pueden cambiarse accionando el accionador 20 del brazo. En otras palabras, la distancia entre los brazos 131, 132 puede ajustarse accionando el accionador 20 del brazo. De tal manera, las posiciones horizontales de los brazos 131, 132 y las posiciones verticales de los brazos 131, 132 pueden controlarse independientemente.

30 En realizaciones alternativas, el accionador 20 del brazo puede ser un sistema de cremallera y piñón formado entre los brazos 131, 132 y la placa de base 12.

35 Además, la conexión móvil entre la placa de base 12 y el poste 18 no está limitada a tornillos. También pueden formarse otros sistemas como accionadores lineales, o cremallera y piñón entre la placa de base 12 y el poste 18 para lograr el ajuste de la posición vertical de la placa de base 12.

40 Debe entenderse además que aunque se han expuesto numerosas características y ventajas en la descripción anterior de las realizaciones, junto con detalles de las estructuras y funciones de las realizaciones, la divulgación es solamente ilustrativa; y que pueden realizarse cambios en el detalle, especialmente en materia de forma, tamaño y disposición de las partes dentro de los principios de la divulgación en toda la extensión indicada por el significado general amplio de las reivindicaciones.

45

50

55

60

65

Reivindicaciones

1. Un dispositivo de sujeción para sujetar un rodillo, el dispositivo de sujeción comprendiendo:
- 5 - un armazón (10);
 - una viga de soporte (11) fijada en el armazón para soportar el rodillo (100, 200);
 - un par de abrazaderas (141, 142) para sujetar el rodillo; y
 - una placa de base (12) para llevar el par de abrazaderas (141, 142), el par de abrazaderas dispuestas de
 10 manera móvil en la placa de base para cambiar la distancia entre las abrazaderas (141, 142), **caracterizado
 porque** la placa de base (12) está dispuesta de manera de móvil en el armazón (10) para cambiar la
 distancia entre las abrazaderas (141, 142) y la viga de soporte (11), permitiendo de esta manera que el
 dispositivo de sujeción sea adecuado para sujetar rodillos de diámetros diferentes.
2. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 1 que comprende además al menos un poste (18), la placa de base
 15 (12) conectada de manera móvil con el al menos un poste.
3. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 2, en el que el al menos un poste (18) es un tornillo, la placa de base
 (12) está acoplada a rosca con el al menos un poste, y la placa de base se mueve en relación al armazón (10) por la
 20 rotación del al menos un poste (18).
4. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 1 ó 2, que comprende adicionalmente un par de brazos (131, 132)
 dispuestos de manera móvil en la placa de base (12), el par de abrazaderas (141, 142) estando conectadas al par de
 brazos (131, 132), respectivamente.
- 25 5. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 4, en el que un seguidor (17) está formado rotativamente en cada
 brazo (131, 132), un perfil (16) está fijado en el armazón (10) correspondiente al seguidor (17), el perfil (16) tiene una
 superficie (161) en la que se mueve a lo largo el seguidor (17) para cambiar la distancia entre los brazos (131, 132).
- 30 6. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 5, en el que el seguidor (17) en un brazo (131) y un perfil (16)
 correspondiente son simétricos con respecto al seguidor (17) en otro brazo (132) y otro perfil (16) correspondiente en
 relación a un plano vertical paralelo al eje longitudinal del rodillo y que pasa a través de una región central del
 dispositivo de sujeción.
- 35 7. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 4 ó 5 ó 6, en el que una abrazadera (141) está fijada en un brazo
 (131), y otra abrazadera (142) está conectada de forma pivotante a otro brazo (132) y en el que la otra abrazadera
 (142) es capaz de rotar entre una posición de sujeción y una posición abierta.
- 40 8. El dispositivo de sujeción de cualquiera de las reivindicaciones 4 a 7, en el que un accionador (20) del brazo está
 conectado a cada brazo (131, 132) para cambiar la distancia entre los brazos (131, 132).
- 45 9. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 4, en el que están formados un raíl (121) y un carril (122) entre el
 brazo (131, 132) y la placa de base (12) para proporcionar un movimiento deslizable entre el brazo (131, 132) y la
 placa de base (12).
- 50 10. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 9, en el que un seguidor (17) está dispuesto de manera rotatoria en
 cada brazo (131, 132), un perfil (16) está fijado en el armazón (10) correspondiente al seguidor (17), el perfil (16)
 tiene una superficie (161) en la que se mueve a lo largo el seguidor (17) para cambiar la posición de los brazos (131,
 132) en la placa de base (12), cambiando de esta manera la posición de una abrazadera (141, 142) correspondiente
 en la placa de base (12).
- 55 11. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 9 ó 10, en el que el accionador (20) del brazo está conectado a
 cada brazo (131, 132) para cambiar la posición horizontal del brazo (131, 132) en la placa de base (12).
- 60 12. El dispositivo de sujeción de cualquiera de las reivindicaciones 4, 9-11, en el que una (141) del par de
 abrazaderas (141, 142) está fijada en uno (131) del par de brazos (131, 132), y otra (142) del par de abrazaderas
 (141, 142) está conectada de manera pivotante con otro (132) del par de brazos (131, 132) y es capaz de rotar entre
 una posición de sujeción y una posición abierta.
- 65 13. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 12 que comprende además un accionador (15) que conecta con
 otra (142) del par de abrazaderas (141, 142), el accionador (15) accionando la otra (142) del par de abrazaderas
 (141, 142) para accionar la rotación de la otra del par de abrazaderas entre la posición de sujeción y la posición
 abierta.
14. El dispositivo de sujeción de la reivindicación 13, en el que el accionador (15) está posicionado por debajo de la
 placa de base (12), y penetra a través de la placa de base (12) para conectar con la otra (142) del al menos un par

de abrazaderas (141, 142).

5 **15.** El dispositivo de sujeción de cualquiera de las reivindicaciones 4, 9-13, en el que el al menos un poste (18) es un tornillo, la placa base (12) está acoplada a rosca con el al menos un poste (18), y la placa de base (12) se mueve en relación al armazón (10) por la rotación del al menos un poste (18) para cambiar la posición vertical de la placa de base (12), cambiando de este modo la posición vertical del par de abrazaderas (141, 142); en el que un se proporciona preferiblemente un motor (19) para accionar el al menos un poste (18), y en el que dicho motor (19) está preferiblemente fijado en el armazón (10).

10 **16.** Una máquina de corte de rodillos que comprende un transportador de avance de rodillos, una cuchilla de corte de rodillos y un dispositivo de sujeción de rodillos de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones anteriores.

15

20

25

30

35

40

45

50

55

60

65

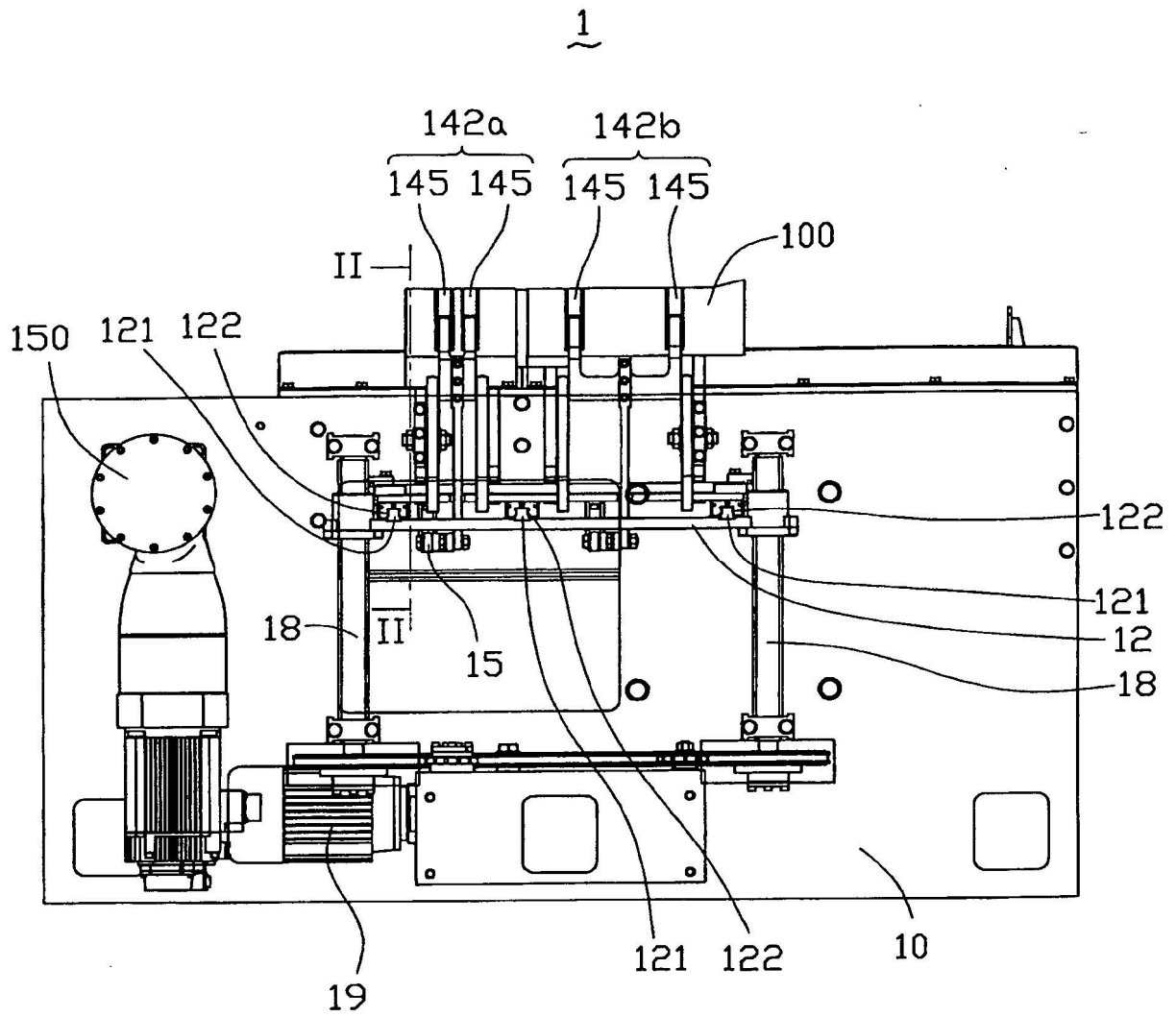


FIG. 1

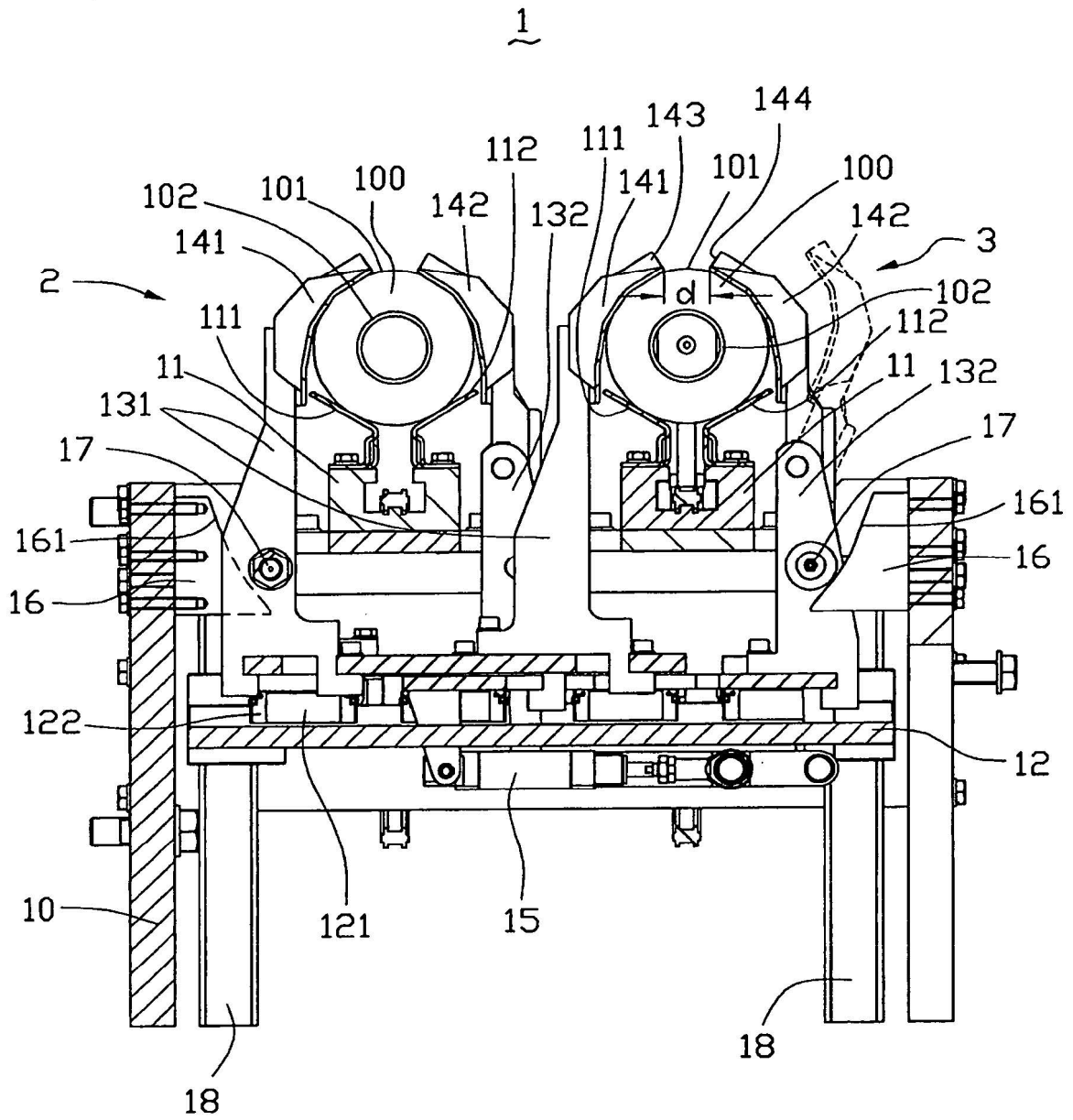


FIG. 2

1

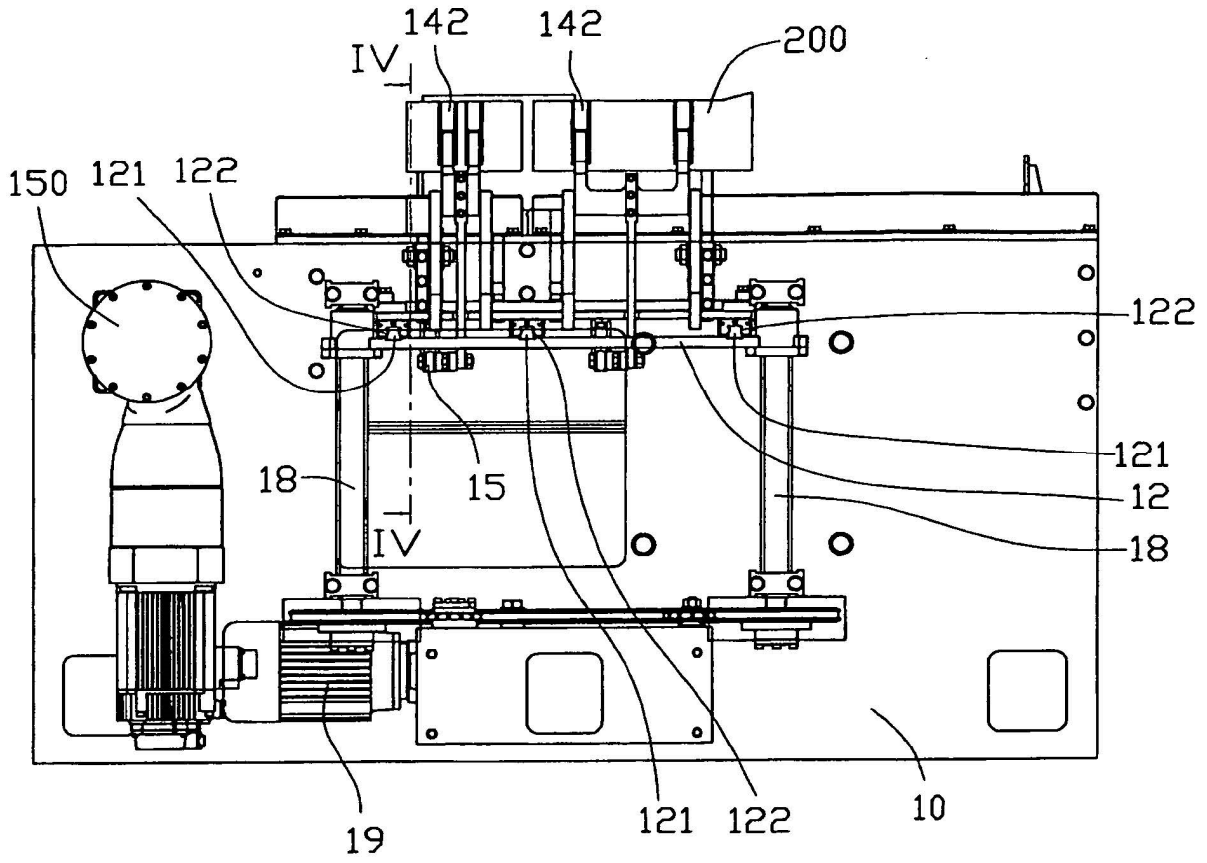


FIG. 3

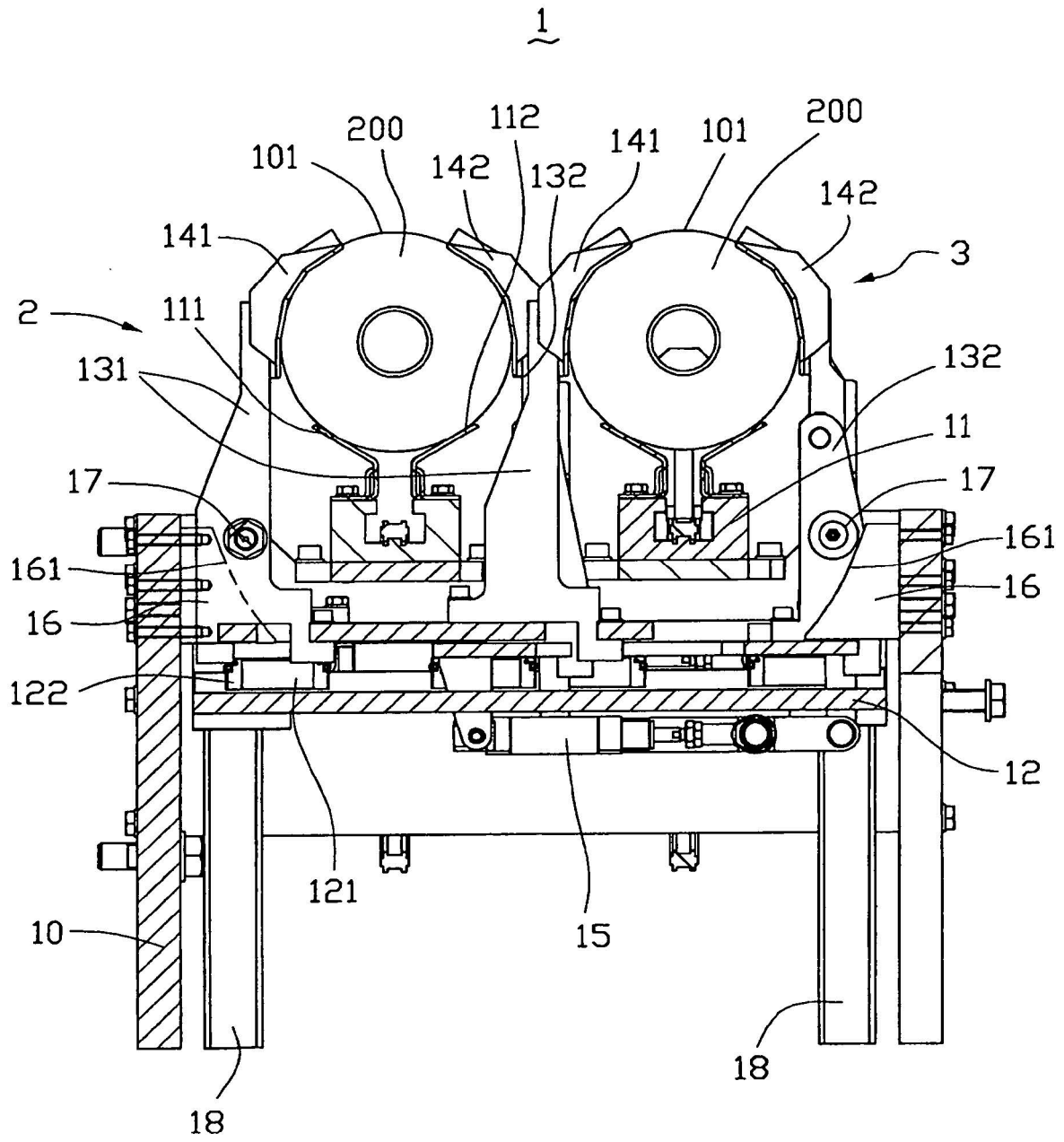


FIG. 4

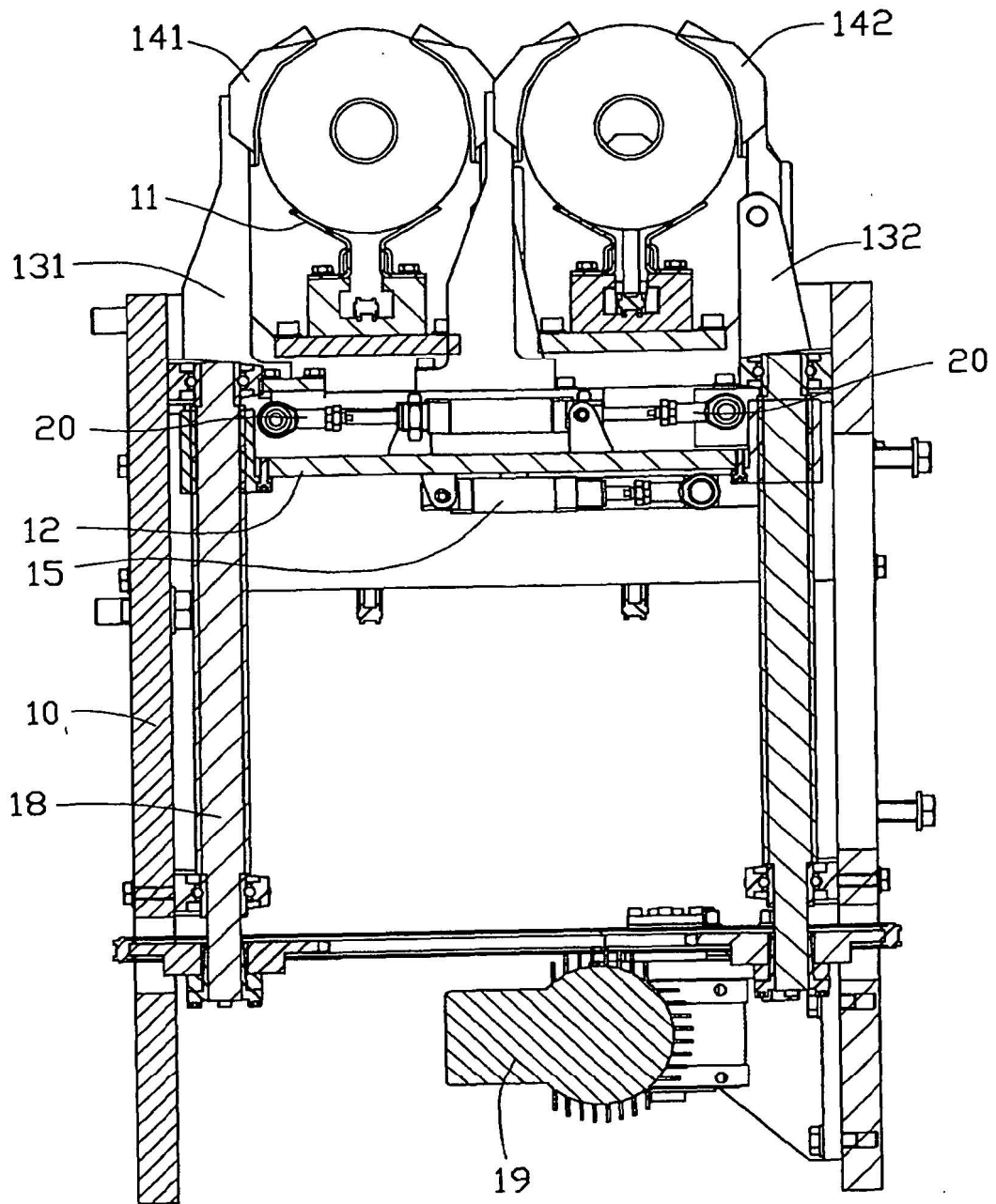


FIG. 5