

1. Пристрій для подачі і відводу ємностей, зокрема, для подачі вертикально встановлених діжок, банок, пляшок та подібних, зі стрічкового транспортера на лінійний транспортер або карусельний стіл, чи для подачі таких ємностей на відповідний стрічковий конвеєр із зірочкою, кишені якої чи бічні поверхні яких прилягають принаймні частково до ємності і виконані з можливістю регулювання для приймання різних ємностей, який **відрізняється** тим, що бічні поверхні, що штовхають і/чи центрують, або призми (2,8) зірочки (1) виконані з можливістю автоматичного приведення в дію і настроювання в положенні обертання на різні діаметри ємностей у результаті обертального зсуву відносно центра ємності відповідно діаметра її корпусу і необхідного положення ємності (4) в машині.

2. Пристрій за п. 1, який **відрізняється** тим, що бічні поверхні, що штовхають і/чи центрують, або призми (2,8) зірочки і/чи штовхача виконані з можливістю регулювання з випередженням чи запізнюванням на кут, необхідний для компенсації зсуву центра відповідних ємностей різних діаметрів, до/чи з можливістю приведення в положення штовхання.

3. Пристрій за пп. 1 чи 2, який **відрізняється** тим, що штовхальні та/або центрувальні бічні поверхні чи призми (2, 8) зірочки виконані з можливістю суміщення центра ємності з центром приймальної поверхні лінійної оброблювальної машини чи центром опорної тарілки обертової оброблювальної машини з випереджальною чи запізнюючою швидкістю насування.

4. Пристрій за пунктами 1-3, який **відрізняється** тим, що бічні поверхні чи призми (2,8) зірочки виконані з можливістю суміщення центра ємності з відповідним кроку зчеплення центром приймальної або подавальної поверхні лінійної обробної машини.

5. Пристрій за пунктами 1-4, який **відрізняється** тим, що принаймні розташована на входній стороні зірочка виконана з можливістю приведення в дію автономним двигуном (5), з можливістю окремого керування і/чи регулювання.

6. Пристрій за пунктом 5, який **відрізняється** тим, що двигун (5) має синхронне, відносно синхронне та/або крокове керування щодо руху робочих позицій оброблювальної машини.

7. Пристрій за пунктами 1-6, який **відрізняється** тим, що бічні поверхні чи призми (2,8) зірочки виконані з можливістю установки по центральних осях ємностей при синхронному забезпеченні кута повороту чи положення щодо центральних осей (9) приймальних опорних тарілок карусельного столу (10) чи лінійної обробної позиції.
8. Пристрій за пунктами 1-7, який **відрізняється** тим, що на передатній ділянці передбачений направляючий елемент (6), для забезпечення співвісного положення ємності (4) щодо центра опорної тарілки чи приймальної поверхні.
9. Пристрій за пунктами 1-8, який **відрізняється** тим, що положення направляючого елемента (6) задається автоматично залежно від величини оброблюваної ємності.
10. Пристрій за пунктами 1-9, який **відрізняється** тим, що передатна зірочка та опорні тарілки мають однакові швидкості принаймні у точці передачі.
11. Пристрій за пунктами 1-10, який **відрізняється** тим, що бічні поверхні (2) виконані у вигляді призми (8) для приймання ємностей (4) різного розміру.
12. Пристрій за пунктами 1-11, який **відрізняється** тим, що центральна вісь (9) призми виконана з можливістю проходження через центр приймальної поверхні.
13. Пристрій за пунктами 1-12, який **відрізняється** тим, що призма (8) розташована на бічній поверхні (2) з можливістю зсуву чи переміщення за допомогою двигуна.