

1. Пристрій (1) для очищення рідини, який містить ряд колонок (2), по яких подається рідина і які встановлені на спільній, здатній обертатися опорній рамі (3), а також оснащені засобами (18, 19) для подачі та відводу рідини, які з'єднані з обертальним елементом (20), який, у свою чергу, точно повторює рух опорної рами, на якій встановлений допоміжний елемент (21), який повторює обертання обертального елемента на заданий кут ( $\alpha$ ), який після цього рухається назад, причому вказані допоміжний (21) та обертальний (20) елементи оснащені суміжними отворами для подачі/відводу рідини, причому допоміжний елемент (21) з'єднаний із стаціонарним елементом подачі/відтоку (22, 23) рідини, який **відрізняється** тим, що він оснащений датчиками (24, 26), які визначають положення обертального елемента і/або допоміжного елемента і з'єднані із засобами управління (25), які керують рухом допоміжного елемента і/або обертального елемента (20).
2. Пристрій згідно з п. 1, який **відрізняється** тим, що привід допоміжного елемента містить електромотор (14), керований засобами управління (25).
3. Пристрій згідно з будь-яким з попередніх пунктів, який **відрізняється** тим, що привід обертального елемента містить привід неперервної дії.
4. Пристрій згідно з будь-яким з попередніх пунктів, який **відрізняється** тим, що елементи подачі/відтоку (22, 23) рідини до допоміжних елементів являють собою гнучкий шланг.
5. Пристрій згідно з будь-яким з попередніх пунктів, який **відрізняється** тим, що датчики (24, 26) є такими, що визначають положення обертального елемента і допоміжного елемента і з'єднані із засобами управління (25), що контролюють рух допоміжних засобів і/або опорної рами (3).
6. Пристрій згідно з будь-яким з попередніх пунктів, який **відрізняється** тим, що обертальний елемент з'єднаний з опорною рамою (3).
7. Пристрій згідно з будь-яким з попередніх пунктів, який **відрізняється** тим, що обертальний елемент встановлений нижче колонок (2).
8. Пристрій згідно з будь-яким з попередніх пунктів, який **відрізняється** тим, що заданий кут ( $\alpha$ ) визначається з наступного рівняння:  $\alpha = 360^\circ / n$ , де  $n$  - кількість колонок на опорній рамі (3).