

Механізм маніпулювання об'єктами в технологічному обладнанні містить нерухому несучу систему, рухому платформу з виконавчим інструментальним органом, штанги постійної довжини з шарнірними з'єднаннями по обидві сторони, одне з яких розташоване з боку рухомої платформи, а інше - з боку керованого приводу поступального переміщення повзунів. При цьому керований привід поступального переміщення повзунів розташований в рухомій платформі, яка виконана у вигляді каркасної багатогранної призми з торцем під виконавчий інструментальний орган і ребрами під напрямні для поступального переміщення повзунів. Вісь рухомої платформи у вихідній позиції розташована вертикально, а штанги постійної довжини утворюють ребра зрізаної багатогранної піраміди з шарнірними з'єднаннями в нижній та верхній площинах нерухомої несучої системи.