РЕПУБЛИКА СРБИЈА
УНИВЕРЗИТЕТ У НИШУ

МАШИНСКИ ФАКУЛТЕТ У НИШУ

На основу члана 33. став 3. Правилника о основним академским студијама

О Б А В Е Ш Т А В А

да ће студент **УРОШ ИГЊАТОВИЋ**

дана 27.10.2026. са почетком у 12,00 часова, сала 401 ,

Машинског факултета у Нишу, бранити дипломски рад под називом:

ТЕМА	**Примена механизма за повезивање у мехатроници**

пред комисијом у саставу:

Ментор	проф. др Милош Симоновић
Члан	проф. др Жарко Ћојбашић
Члан	проф. др Вукашин Павловић

РЕЗИМЕ

У раду су приказани основни принципи повезивања компоненти у мехатроничким системима и анализирани различити механизми и елементи који се користе у ту сврху. Посебно су разматране спојнице, зглобови, лежајеви, зглобно-полужни (linkage) механизми, зупчасти и планетарни преносници, каишни и ланчани преноси, навојни механизми и системи за линеарно кретање. Код linkage механизама пажња је посвећена њиховој улози у преносу и трансформацији кретања, са посебним осврtом на четворозглобни механизам и могућности његове примене у мехатроничким уређајима.

Размотрено је и повезивање електромотора, преносних механизама, сензора и извршних елемената, као и утицај зазора, трења, крутости и преносног односа на прецизност и динамичко понашање система. Приказане су карактеристичне примене механизама за повезивање у индустријским роботима и роботским манипулаторима, CNC машинама, позиционим системима и аутоматизованим производним линијама.

Циљ рада је да се прикажу значај, могућности примене и критеријуми за избор одговарајућих механизама за повезивање, као и њихов утицај на прецизност, поузданост и ефикасност мехатроничких система.

Кључне речи: мехатроника, механизми за повезивање, linkage механизми, зглобно-полужни механизми, спојнице, преносници, сервопогони, роботика, аутоматизација.

Ниш, 23.10.2026.год.