



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 **АНИЦА НИКОЛИЋ**

дана **11.04.2024.** са почетком у **12,00** часова, у сали **401,**

Машинског факултета у Нишу, бранити дипломски рад под називом:

<b>ТЕМА</b>	<b>Пројектовање Евансовог гупког механизма за праволинијско вођење</b>
-------------	--

пред комисијом у саставу:

<i>Ментор</i>	проф.др Ненад Павловић
<i>Члан</i>	проф.др Милош Милошевић
<i>Члан</i>	проф.др Јелена Манојловић

**РЕЗИМЕ**

Гупки механизми представљају хомогене структуре које замењују кретање класичних механизма. Ови гупки механизми добијају део или целу покретљивост због релативне флексибилности својих зглобова, а не од крутих зглобова као код класичних механизма. Овај рад се бави Евансовим гупким четворочланим полужним механизмом, за чију тачку на спојници се може рећи да се креће приближно праволинијски. Анализиран је Евансов класични механизам који врши праволинијско кретање на опсегу од приближно 5мм. Гупки Евансов четворочлани полужни механизам заснива се на аналогји крутих механизма. Пројектовањем Евансовог четворочланог полужног механизма као гупког механизма желимо да побољшамо тачност праволинијског кретања. Тачност овог гупког механизма може се одредити хоризонталним померањем од приближно 5мм и упоређивањем са тачношћу вођења крутог механизма.

**Кључне речи:** Гупки механизми, Евансов механизам, полужни четвороугао, праволинијско вођење, тачност вођења

Ниш, 08.04.2024. године