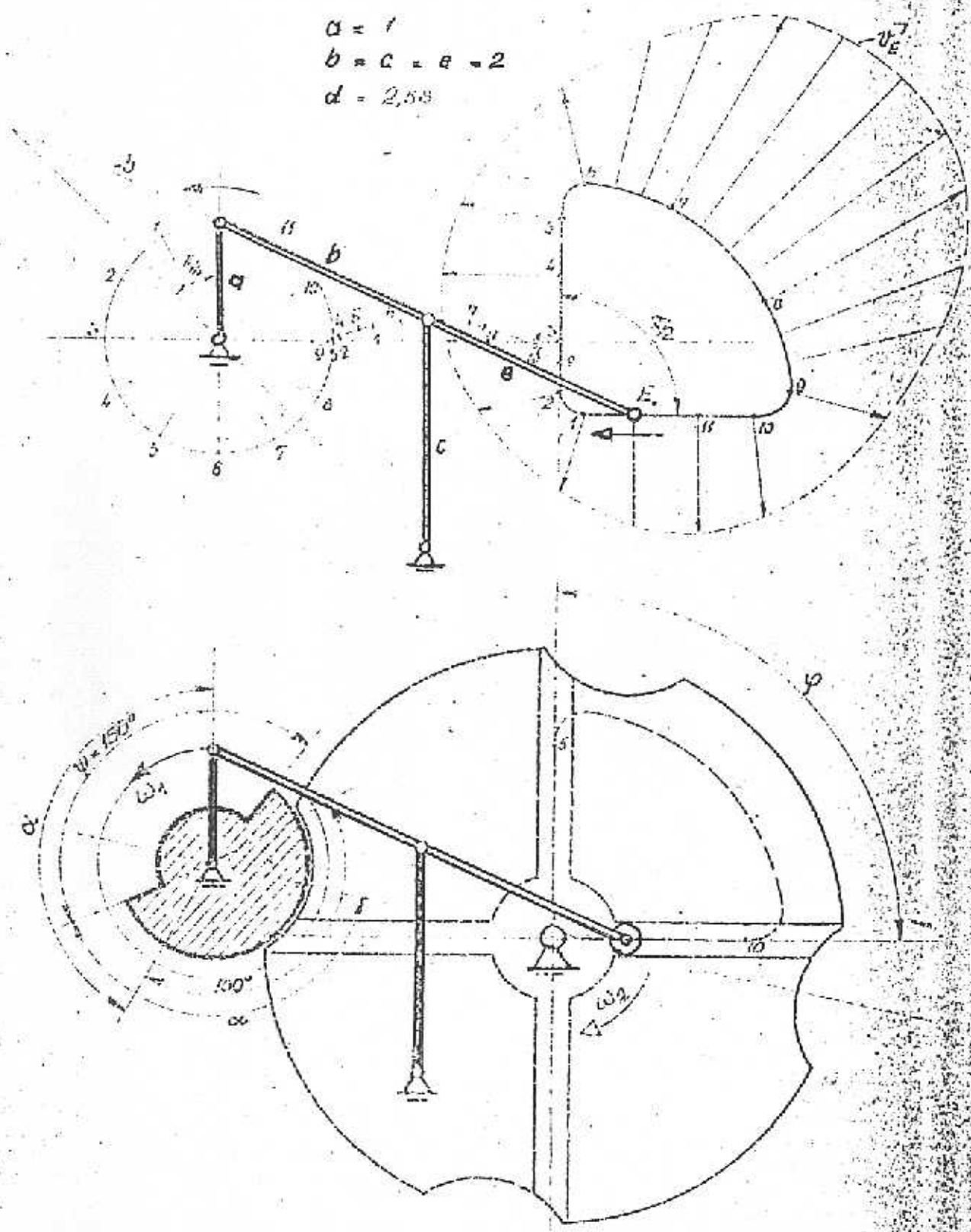


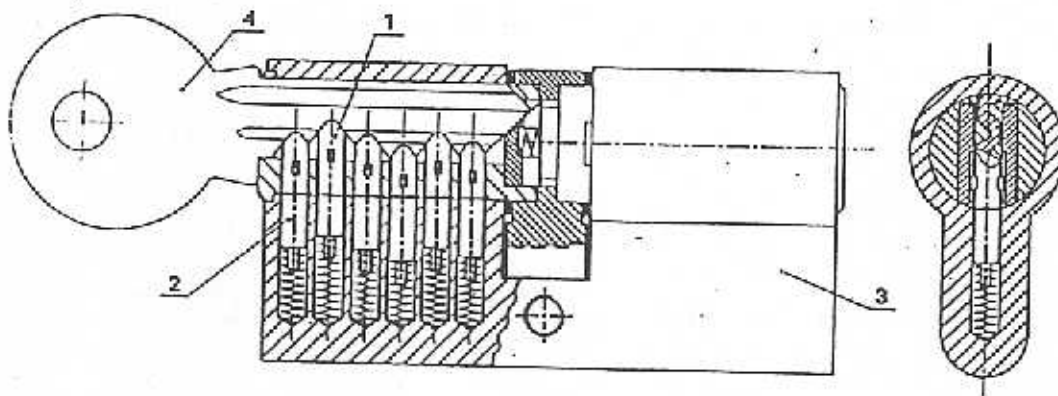
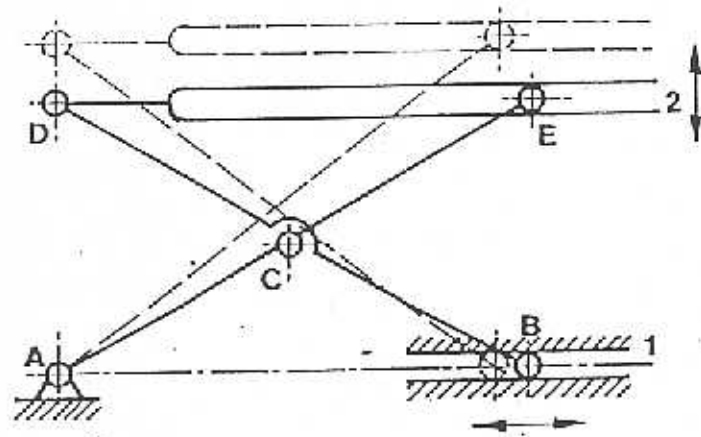
$$a = 1$$

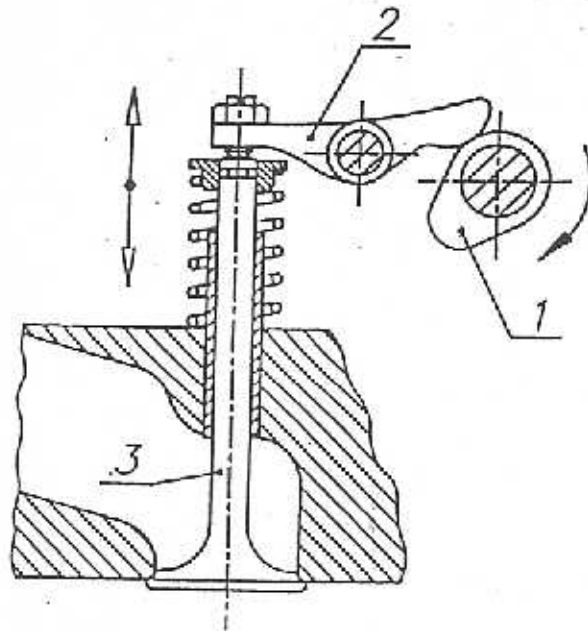
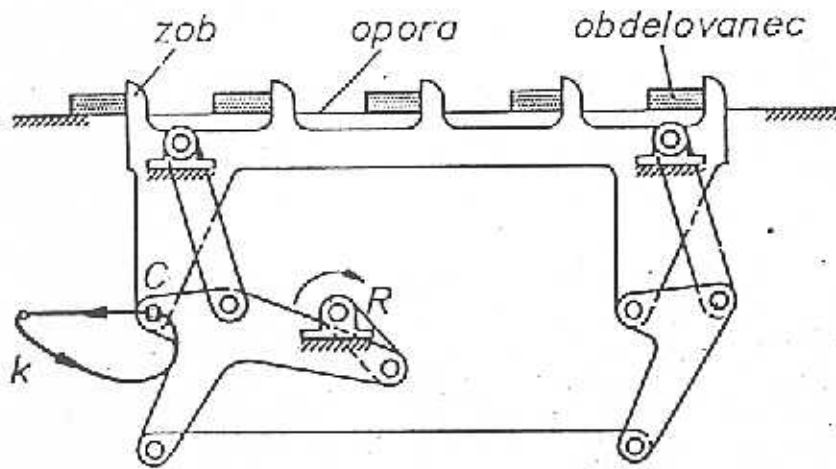
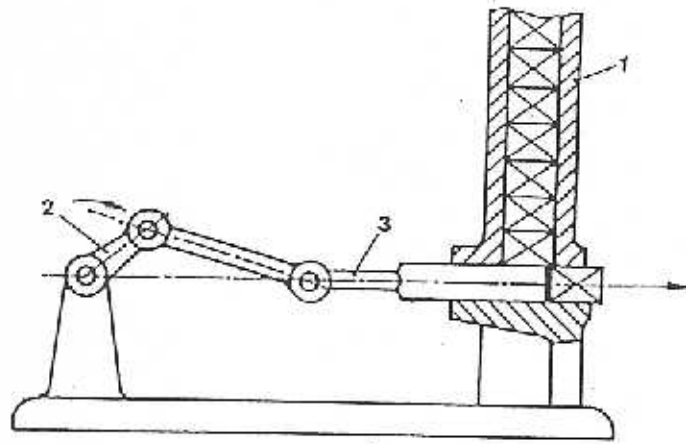
$$b = c = e = 2$$

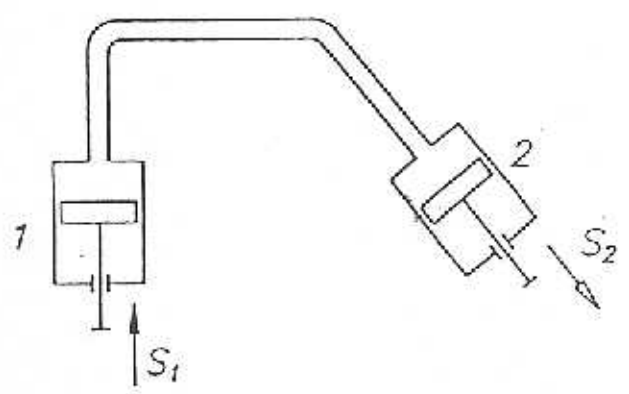
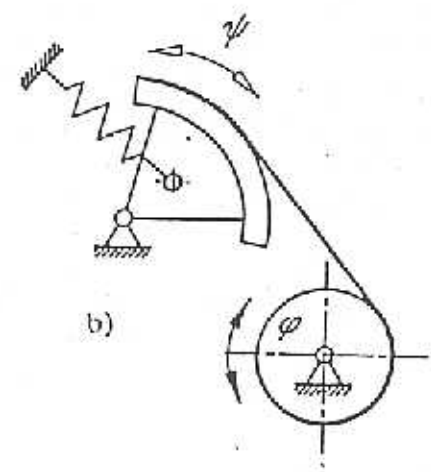
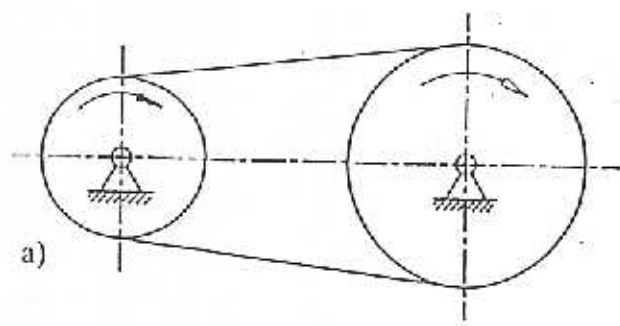
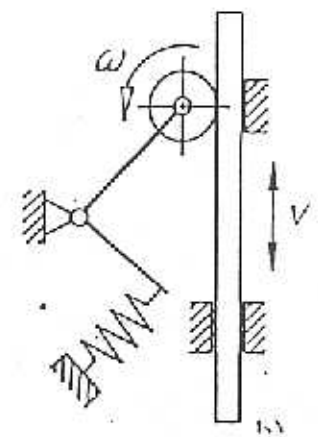
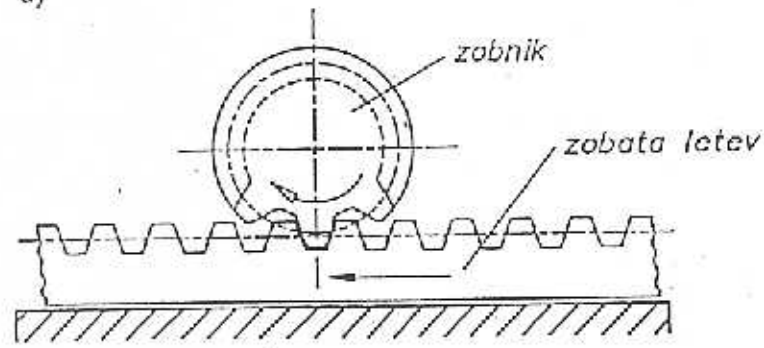
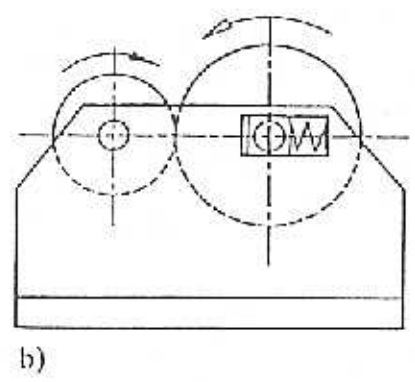
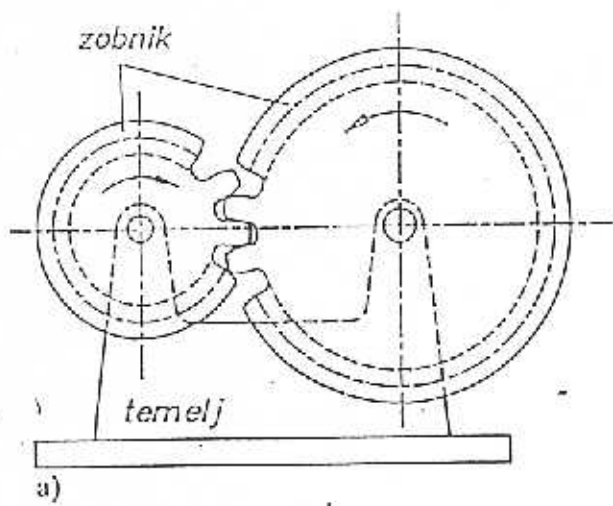
$$d = 2,58$$

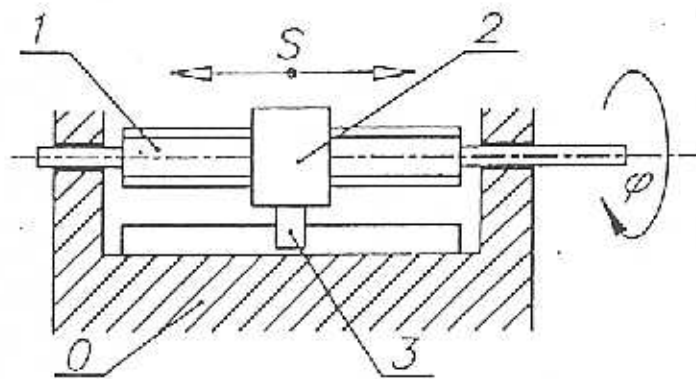
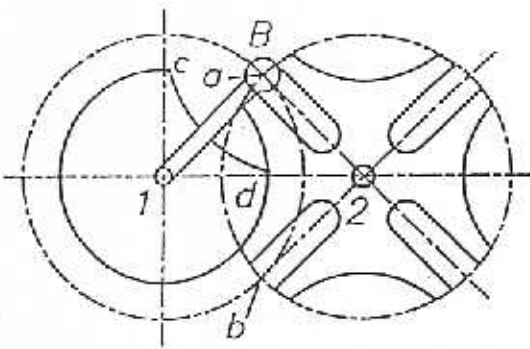
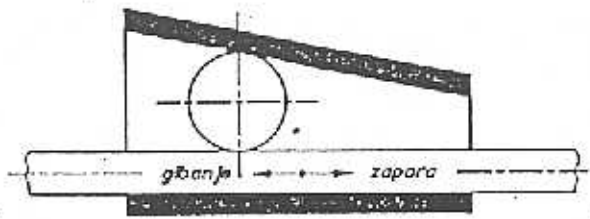
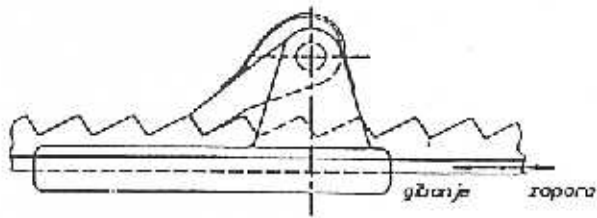
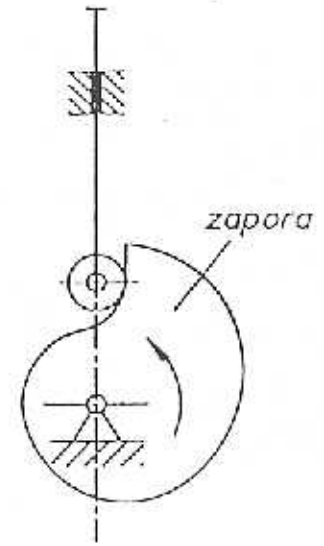
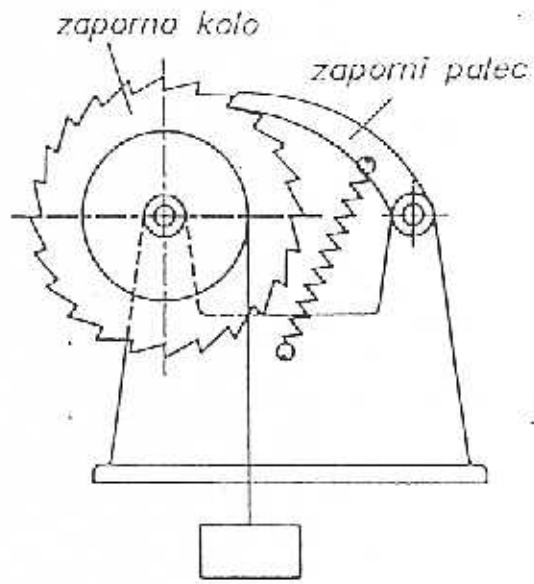


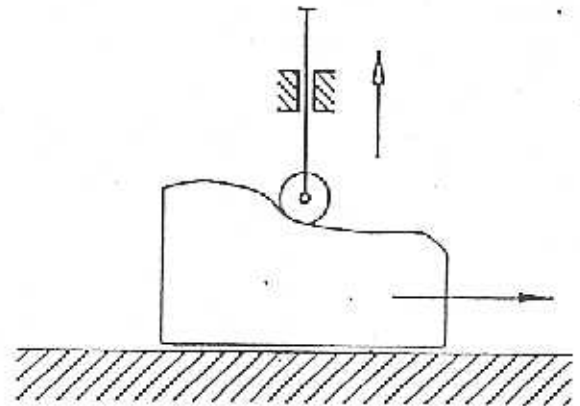
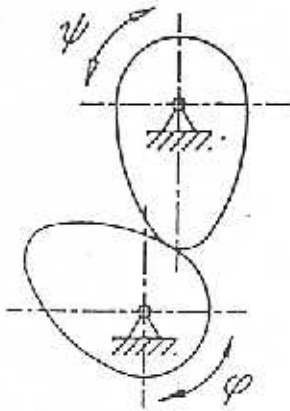
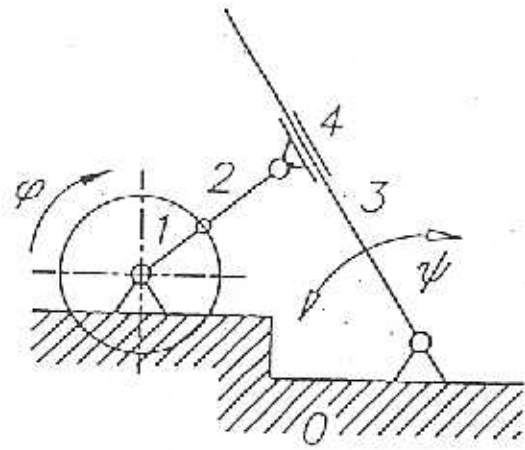
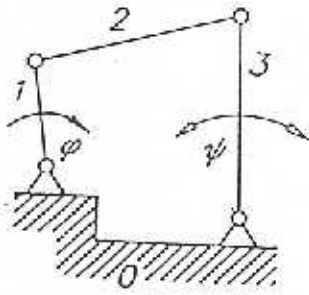
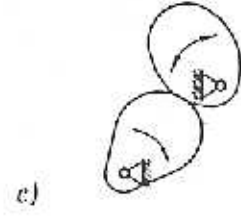
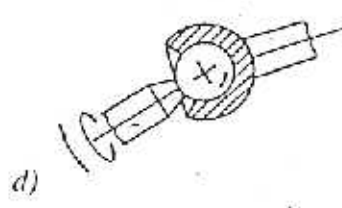
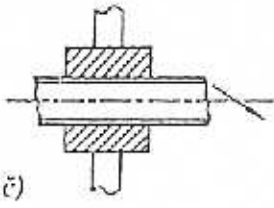
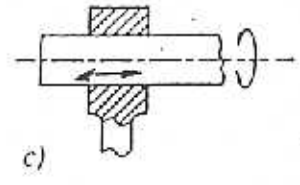
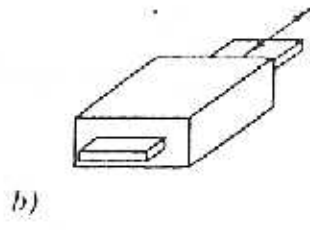
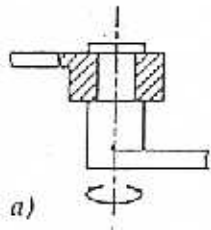
Malteški križ brez sunca (Po Rauh-u)

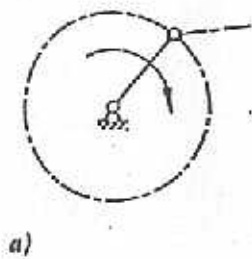
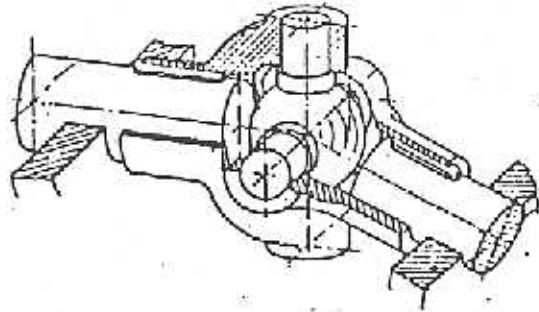
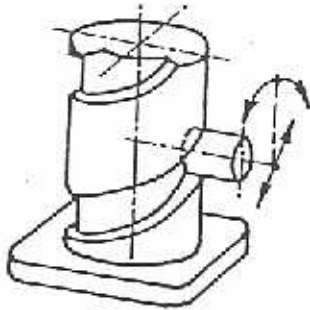
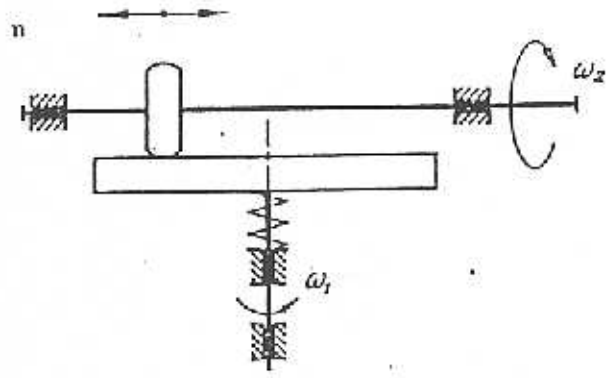




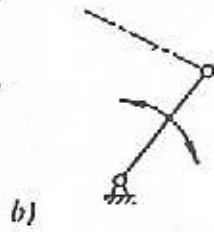




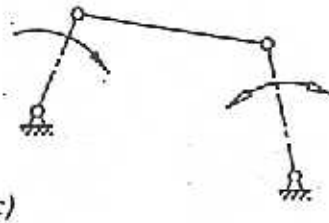




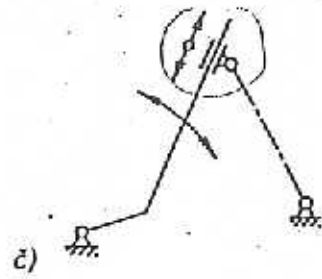
a)



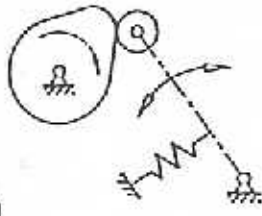
b)



c)



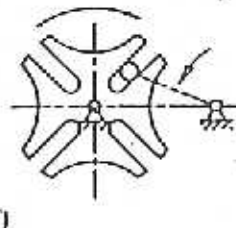
d)



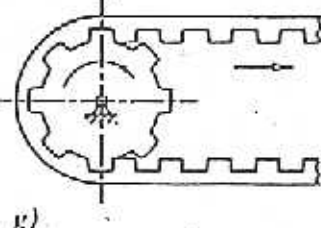
e)



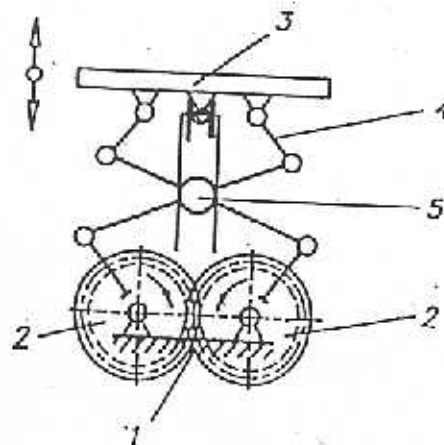
f)



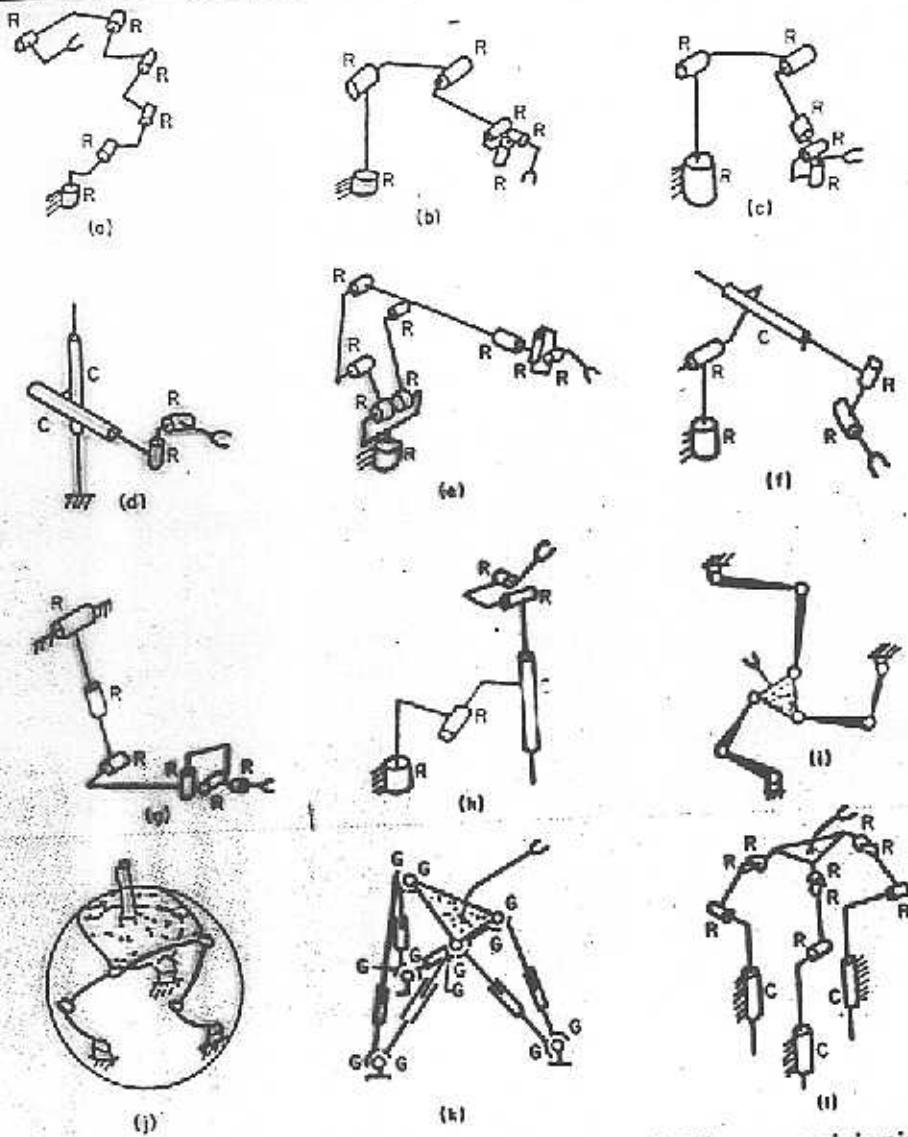
g)



h)

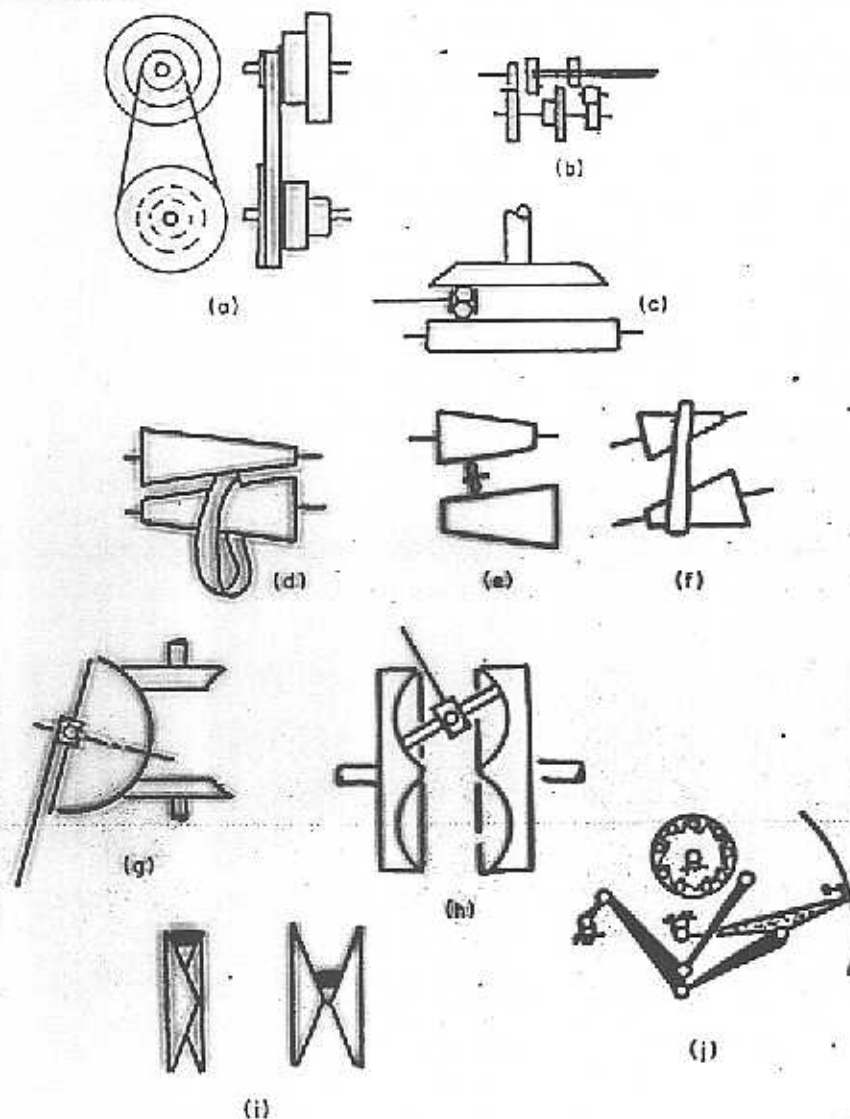


Roboti



Roboti so naprave z večimi prostostnimi stopnjami, ki služijo za pozicioniranje ali sestavljanje objektov. Običajno imajo določeno stopno strojne inteligence in obratujejo pod računalniškim nadzorom. (a) splošni 6R robot; (b) - (h) karakteristične izvedbe obstoječih robotov; (i) paralelno krmiljenje ravninskega robota s tremi prostostnimi stopnjami; (j) paralelno krmiljenje ploščadi s tremi prostostnimi stopnjami; (k), (l) splošno paralelno krmiljenja robota

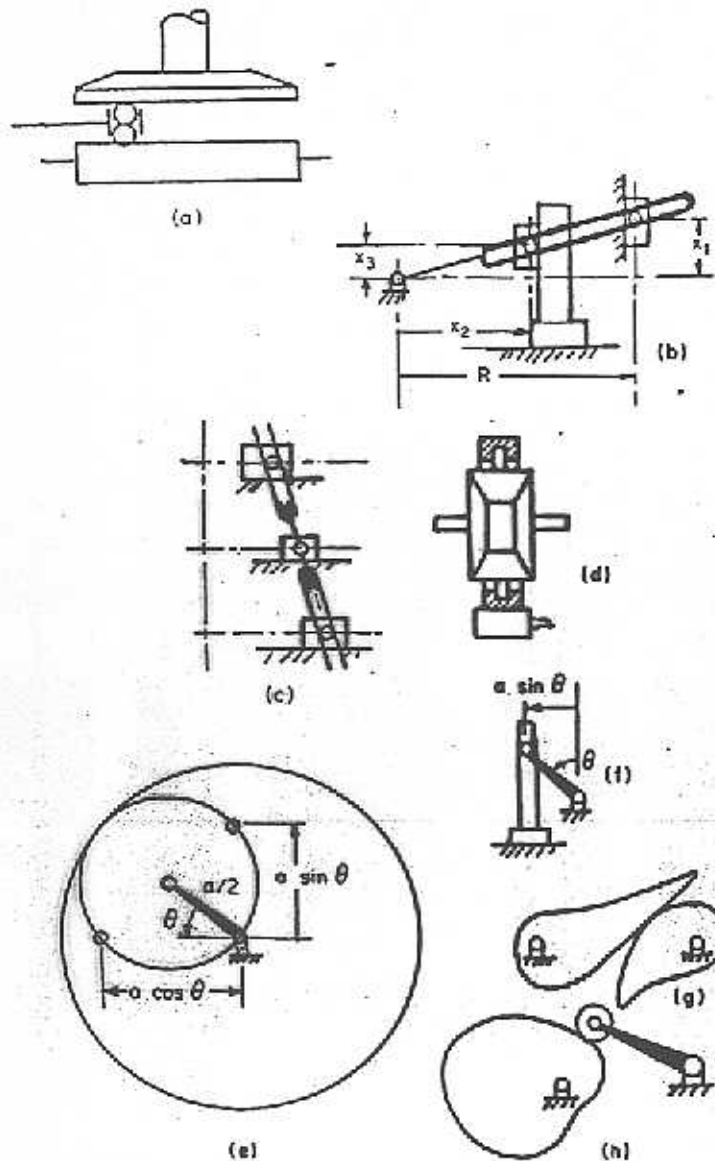
Mehanizmi za spremembo hitrosti



Mehanizmi za spremembo hitrosti služijo za spremembo vrtilne hitrosti izstopnega elementa pri konstantni vrtilni hitrosti vstopnega elementa mehanizma.

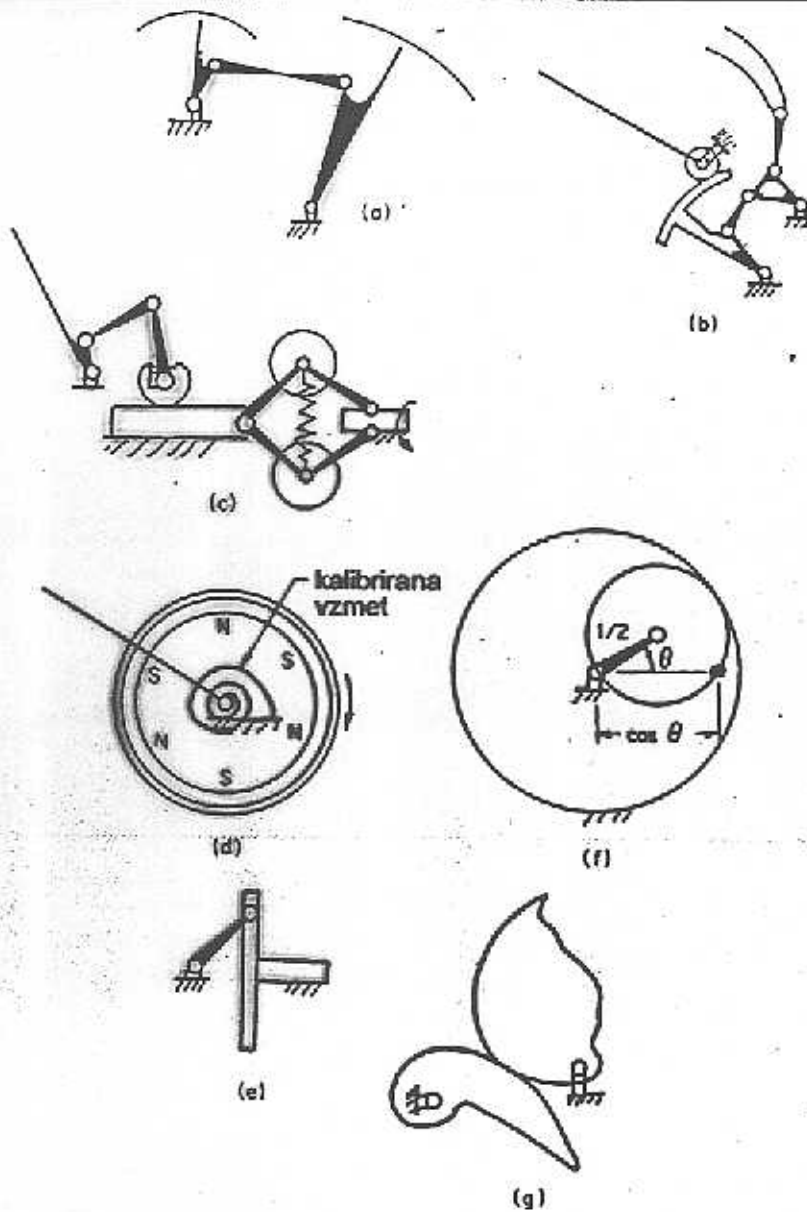
(a) stopničasti ploščati jermenski prenosniki; (b) zobniški menjalniki; (c) krogljni mehanizem za brezstopenjsko regulacijo vrtilne hitrosti; (d) - (f) konični variatorji; (g) sferični variatorji; (h) toroidni variatorji; (i) variatorji s klinastimi jermeni; (j) ročično gonilo

Računski mehanizmi



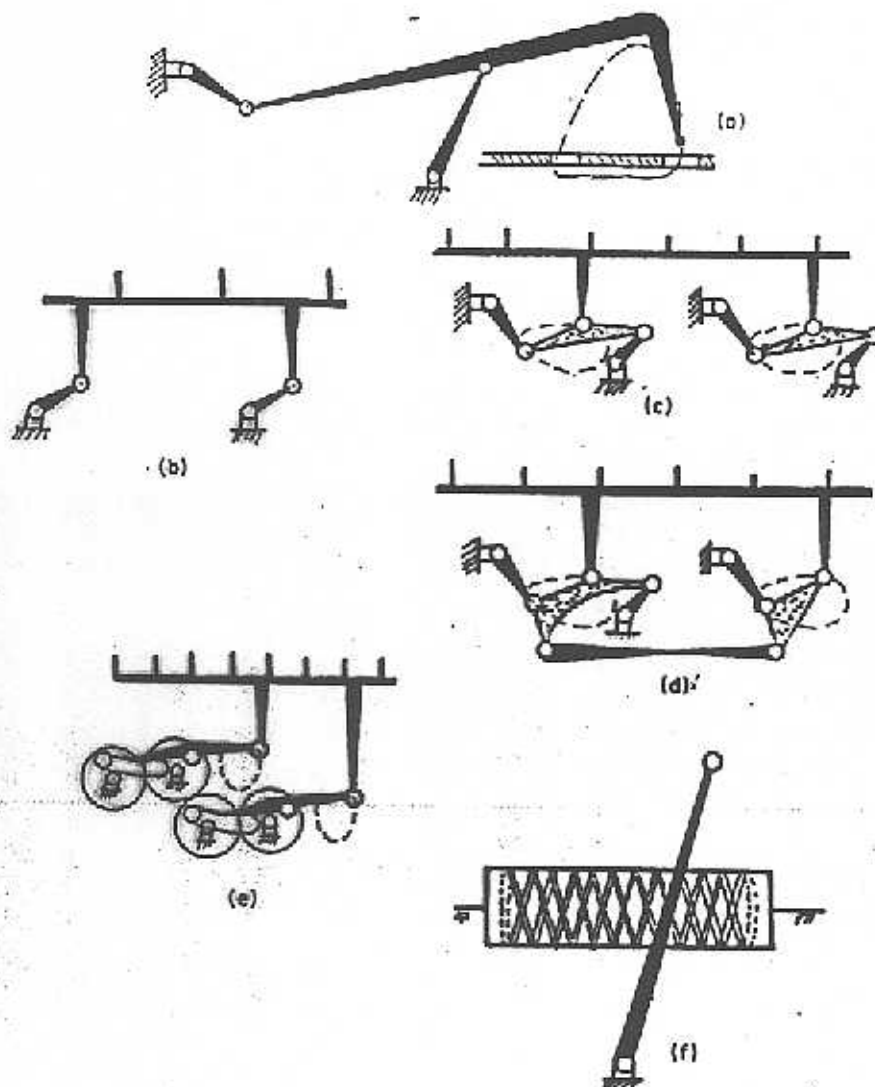
Računski mehanizmi služijo za opravilo določenih računskih operacij.
(a) kroglični mehanizem za brezstopenjsko regulacijo vrtilne hitrosti;
(b) multiplikator; (c), (d) seštevalni mehanizmi; (e) planetna gonila;
(f) sin-cos mehanizmi; (g) zobniki poljubnih oblik; (h) krivuljni mehanizmi posebnih oblik.

Funkcijski mehanizmi



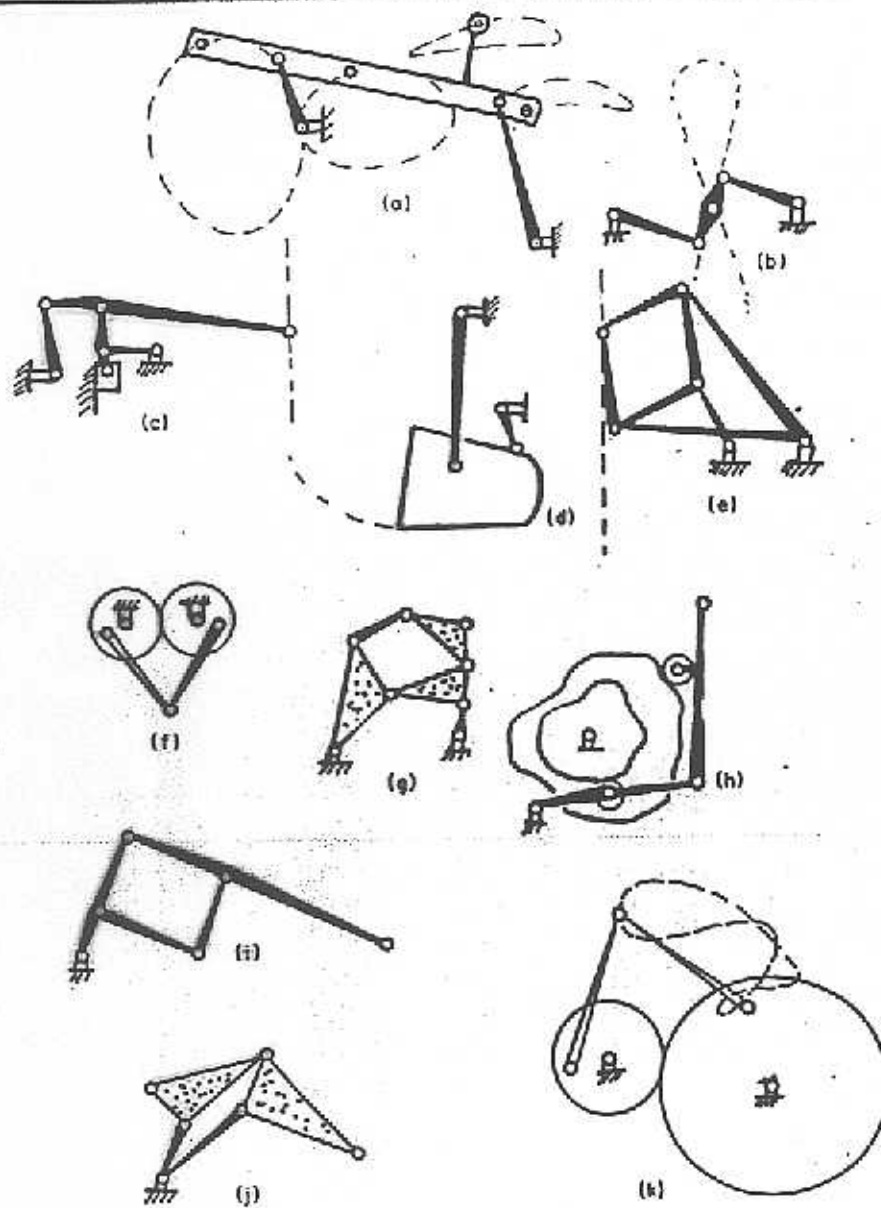
Pri funkcijski mehanizmi se izstopni element giblje v funkcijski odvisnosti od gibanja pogonskega elementa mehanizma $y=f(x)$. (a) štirikraki mehanizem; (b) mehanizem barometra; (c), (d) mehanizem merilca hitrosti; (e) mehanizem z vodilom - generator sin, cos krivulje-pomika; (f) planetna gonila; (g) zobniki poljubnih oblik

Transportni mehanizmi



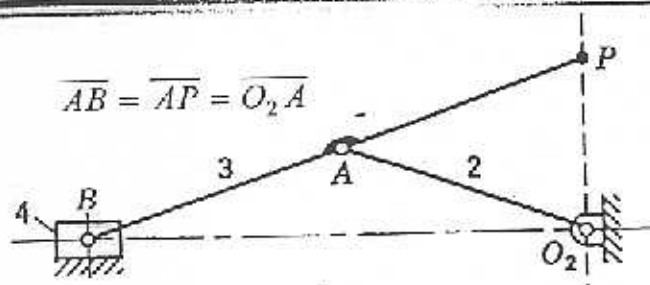
Transportni mehanizmi služijo za koračni premik enega ali več objektov.
(a) štirizgibni mehanizem za pogon filma; (b) mehanizem z dvema pogonskima gredema; (c), (d) dvojni štirizgibni mehanizem; (e) zobniško-ročični mehanizem; (f) navojna tuljava

Mehanizmi za tvorjenje določene krivuljne poti

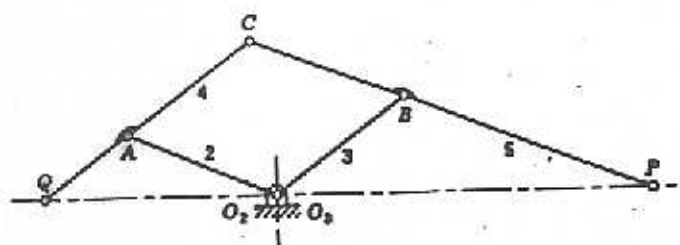


Mehanizmi za tvorjenje krivuljnih poti generirajo željeno krivuljo gibanja določene točke elementa mehanizma. (a), (b), (d) štirizgibni mehanizem; (c), (e), (f) generatorji ravnih linij; (g) šestzgbni mehanizem; (h) krivuljni mehanizem z dvojno odmično ploščo; (i), (j) kopirni mehanizmi; (k) zobniško-ročični krivulji generator

Mehanizmi za tvorjenje določene krivuljne poti

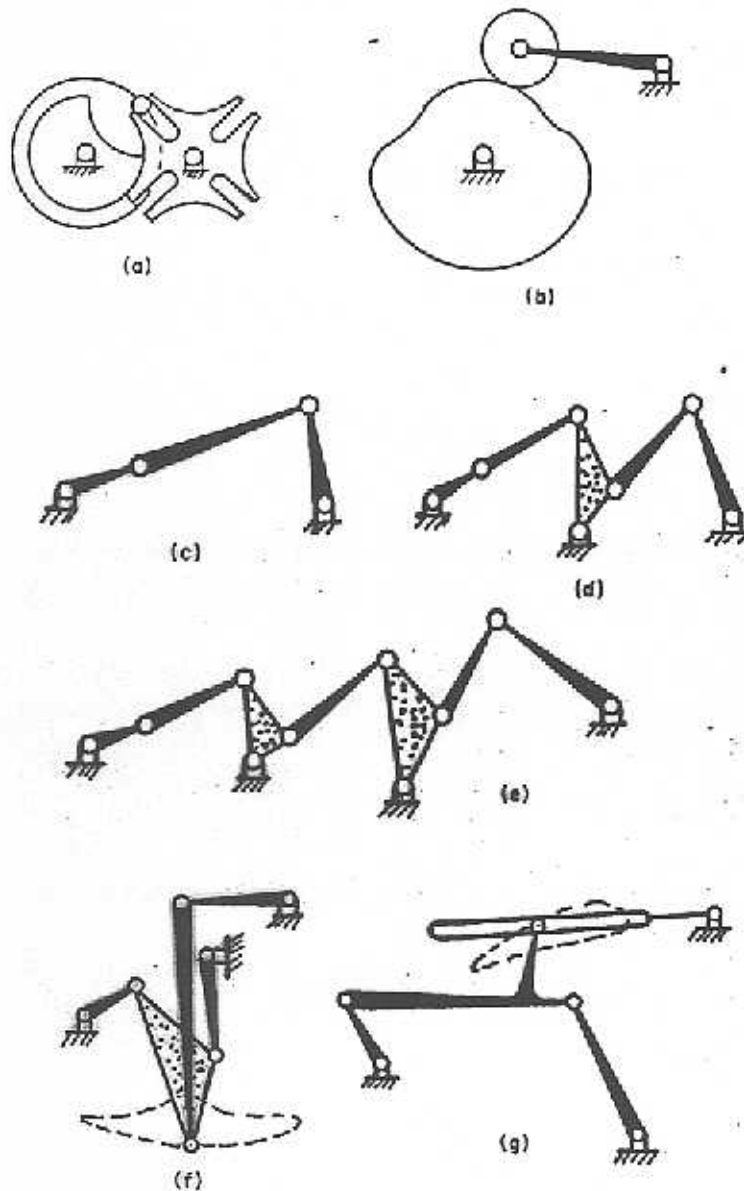


Natančni linijski mehanizem



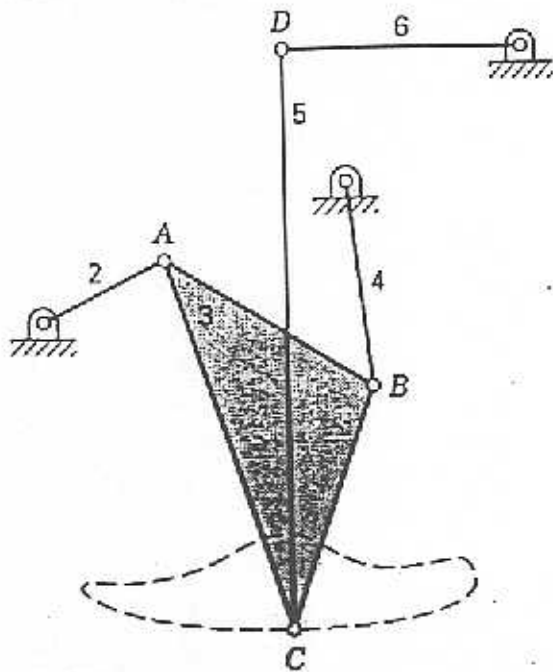
Kopirni mehanizem

Mehanizmi s spremenljivimi gibalnimi lastnostmi



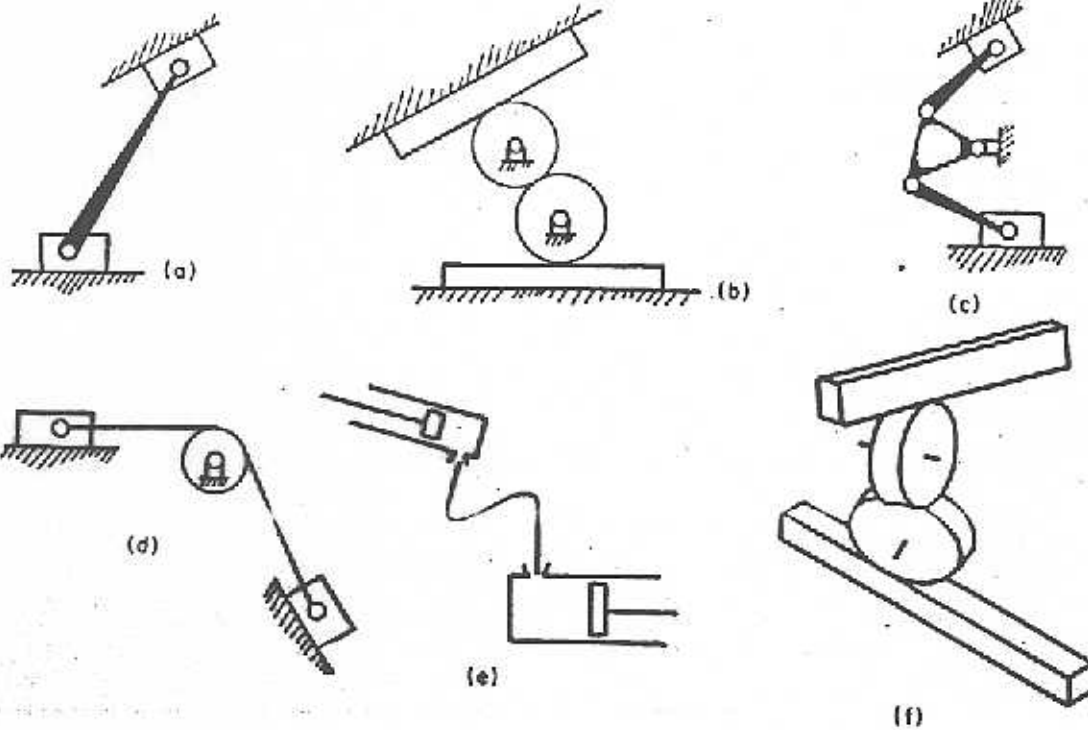
Ti mehanizmi služijo za kombiniran pogon elementov mehanizma (zaustavi-čakaj, zaustavi-vrni, zaustavi-naprej, ipd.). (a) mehanizmi z malteškim križem; (b) krivuljni mehanizmi z odmično ploščo; (c) štirizgibni mehanizem; (d), (e) večzgibni mehanizmi; (f), (g) štirizgibni mehanizmi z dodatnim elementom na ojnici

Mehanizmi s spremenljivimi gibalnimi lastnostmi



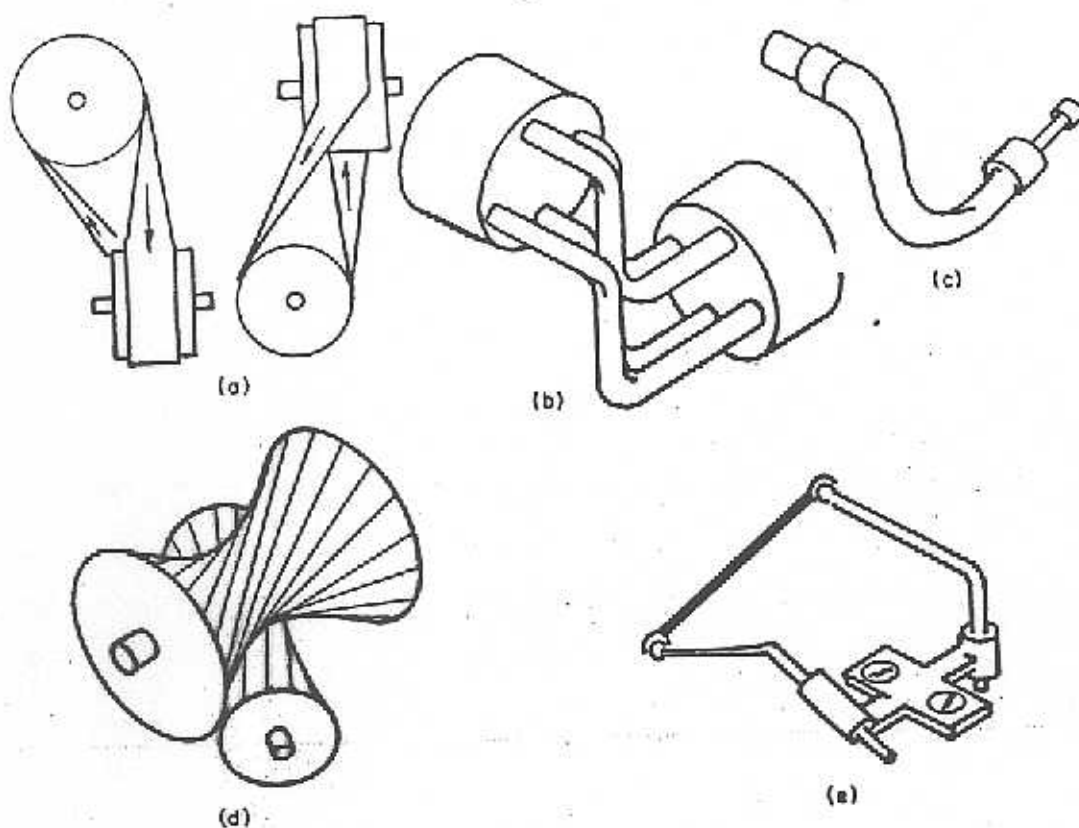
- 2 - pogonska ročica
- 3 - vezni element
- 4 - nihajna ročica
- 5 - vezna ročica
- 6 - odgonska ročica

Drсни mehanizmi



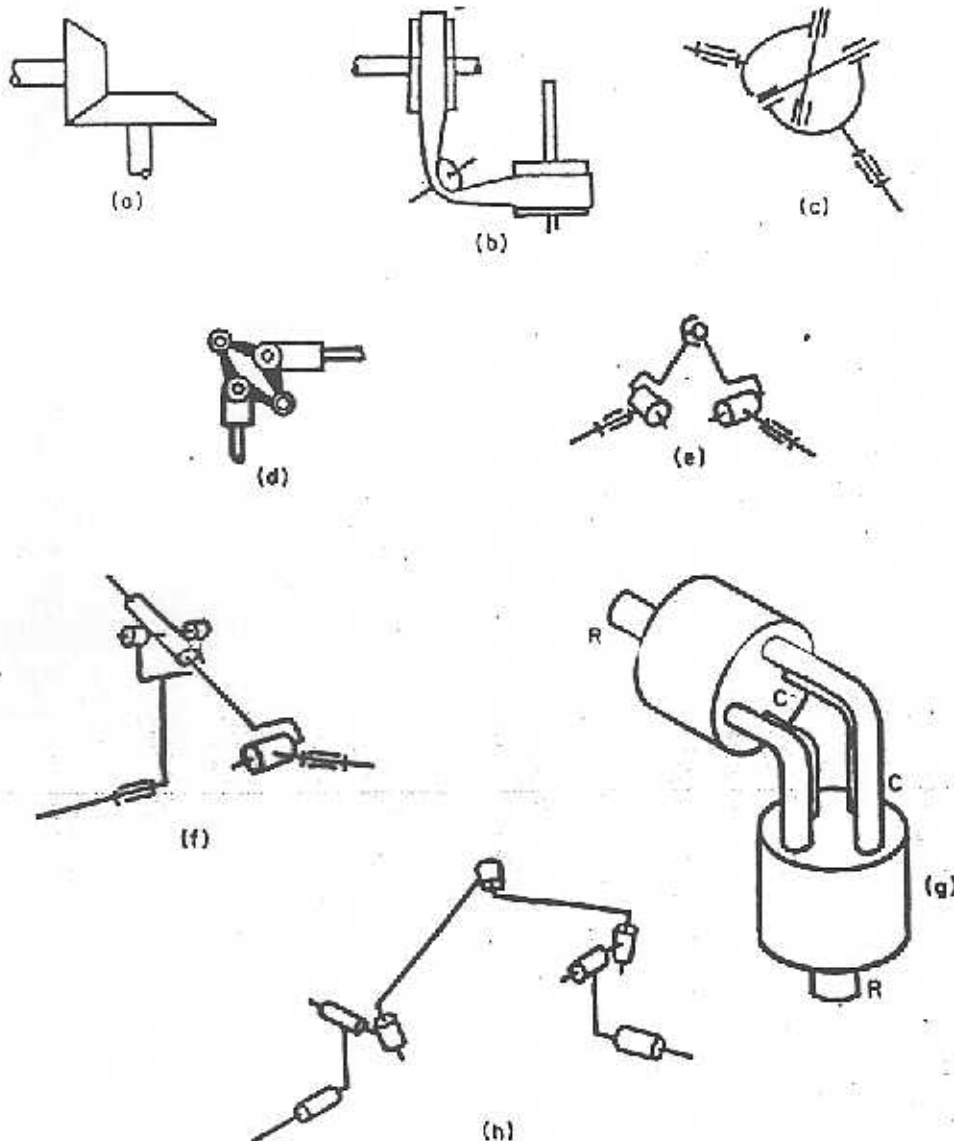
Drсни mehanizmi služijo za povezavo dveh ali več izmeničnih naprav. (a) eliptični drsni; (b) zobniški mehanizmi z zobnicami; (c) dvojni batni mehanizem; (d) vrvi mehanizem; (e) hidravlični mehanizem; (f) zobniški pogoni s poševnim ozobjem

Sklopni in vezni mehanizmi - mimobežni



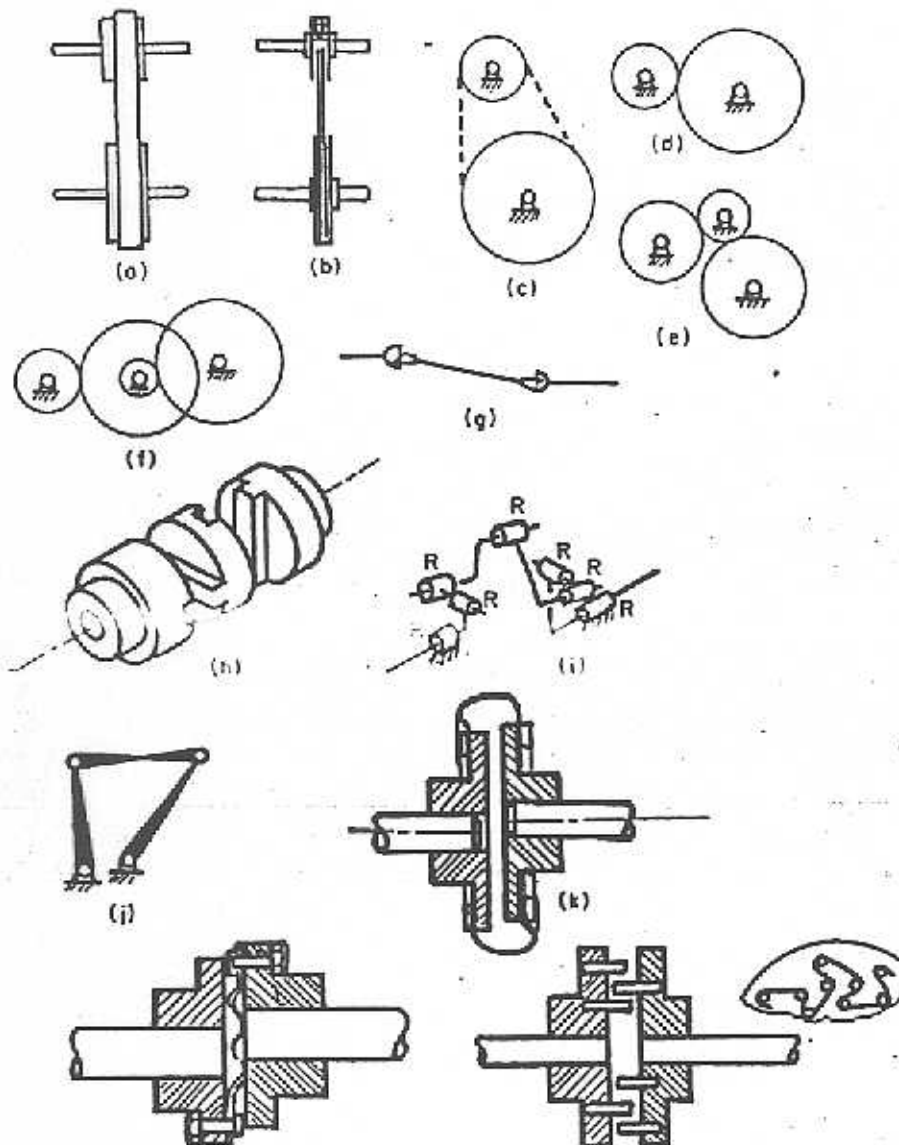
Mimobežni sklopni in vezni mehanizmi služijo za povezavo med elementi katerih osi so mimobežne. (a) ploščati jermenski prenosniki; (b) prostorski RCCR mehanizem; (c) elastična gred; (d) hipoidni zobniški prenosniki; (e) prostorski RGGR mehanizem

Sklopni in vezni mehanizmi - sekajoči



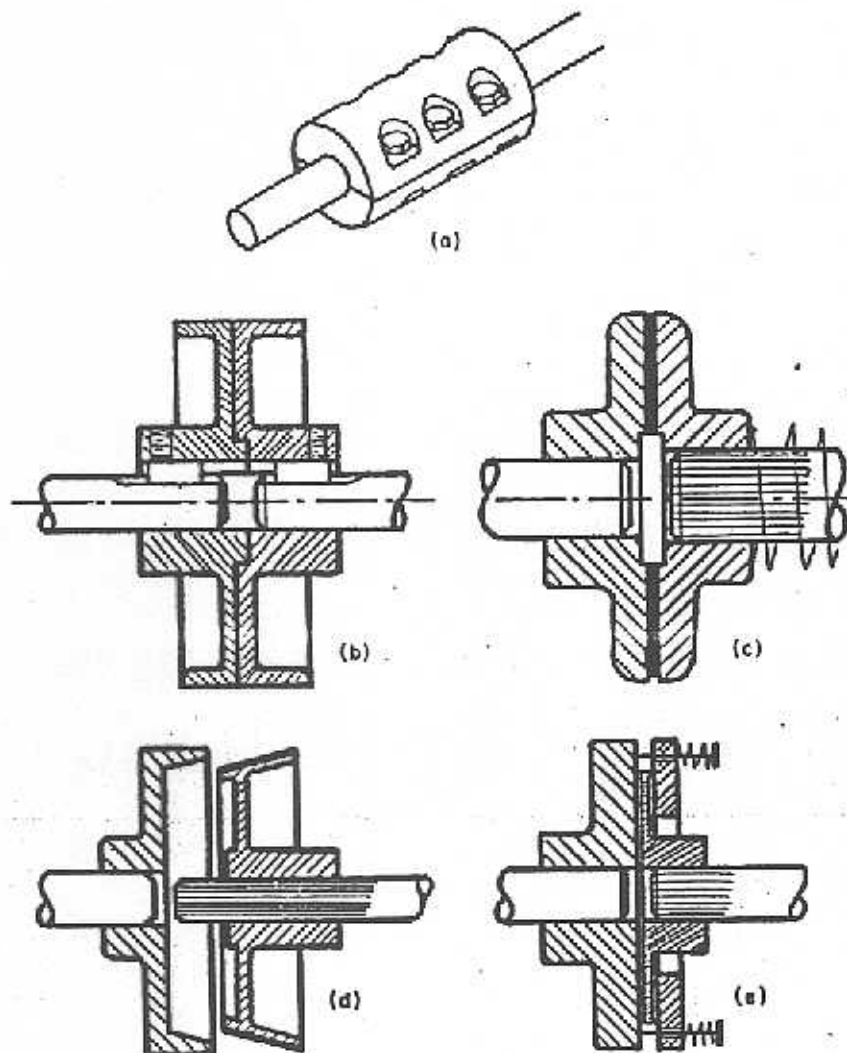
Sklopni in vezni mehanizmi služijo tudi za povezavo elementov katerih osi se sekajo. (a) stožčasti zobniški prenosniki; (b) ploščati jermenski prenosniki; (c) kardanski zglobi; (d) štirizgibni mehanizem; (e) Clemens-ova sklopka; (f) Rouleaux-ova sklopka; (g) prostorski RCCR mehanizem; (h) mehanizem konstantnega prenosa vrtilne hitrosti

Sklopni in vezni mehanizmi - vzporedni



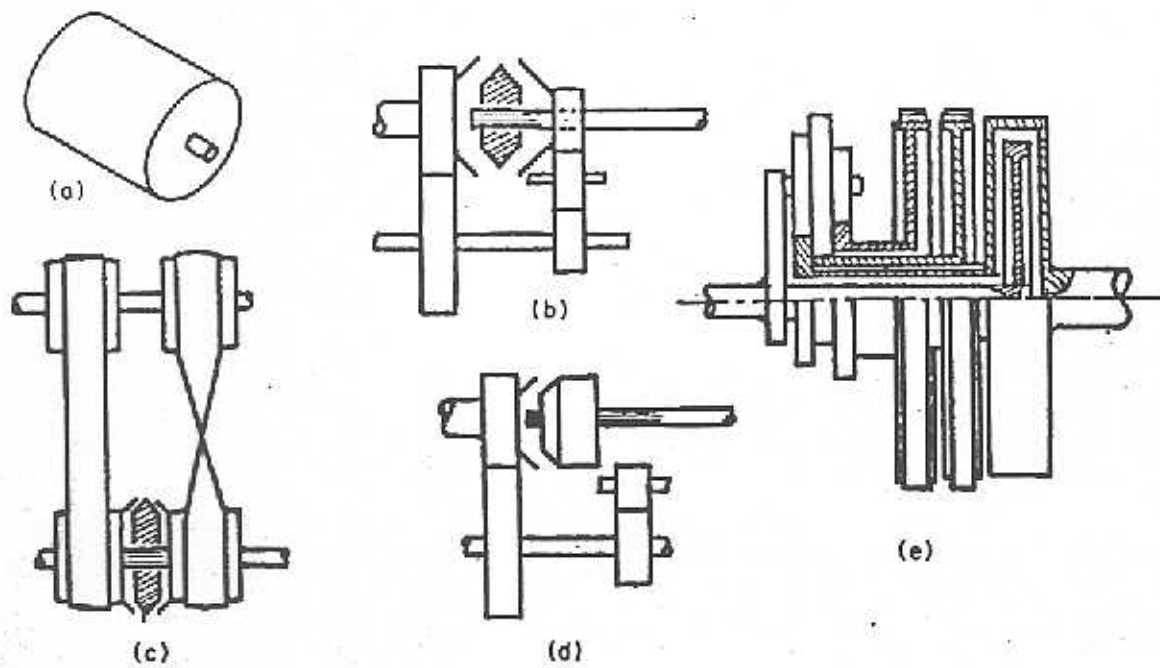
Vzporedni sklopni in vezni mehanizmi služijo za prenos gibanja med vzporednimi elementi. (a) ploščati jermenski prenosniki; (b) klinasti jermenski prenosniki; (c) verižni prenosniki; (d) - (f) zobniški mehanizmi; (g) kardanski mehanizmi; (h) Oldham-ova sklopka; (i) mehanizem konstantnega prenosa vrtilne hitrosti; (j) štirizgibni mehanizem; (k) elastične sklopke

Sklopni in vezni mehanizmi - aksialni



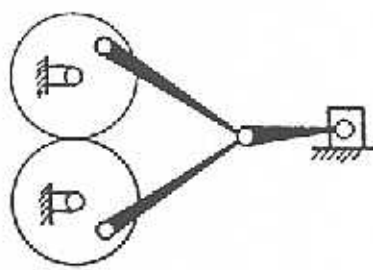
Aksialni sklopki in vezni mehanizmi služijo za povezavo koaksialnih gredi.
(a) toga sklopka; (b) kolutna toga sklopka; (c) diskasta torna sklopka;
(d) konusna torna sklopka; (e) lamelna sklopka

Povratni mehanizmi

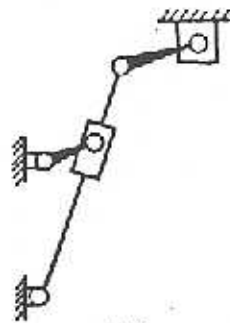


Povratni mehanizmi omogočajo spremembo smeri vrtenja izstopnih gredi:
(a) reverzibilni osnovni pogonski elementi; (b) reverzibilni zobniški pogoni;
(c) reverzibilni jermenski pogoni; (d), (e) menjalniki;

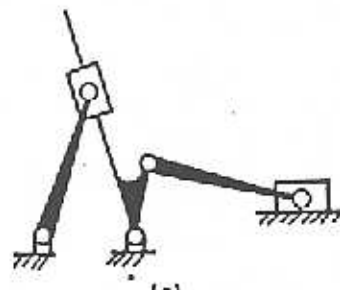
Izmenični mehanizmi II



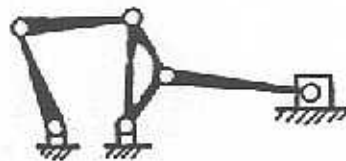
(a)



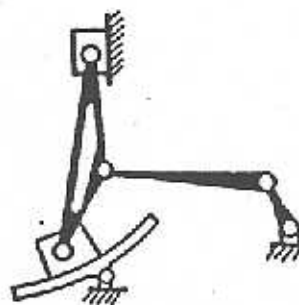
(b)



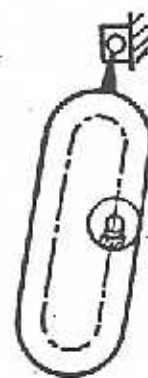
(c)



(d)



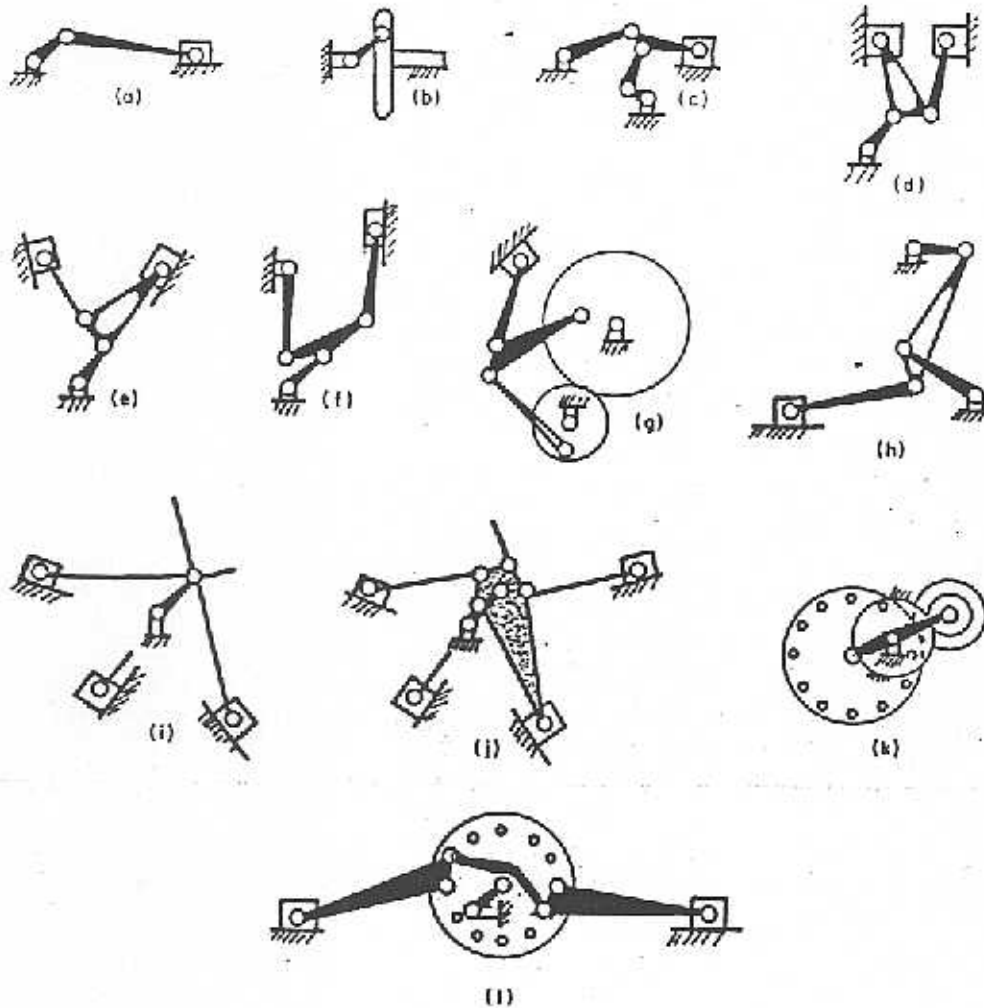
(e)



(f)

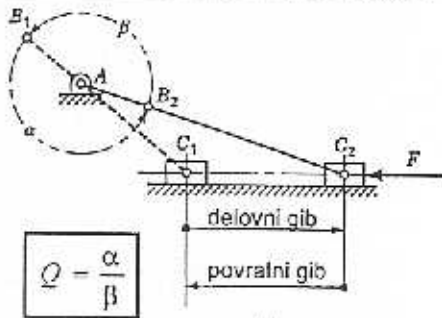
Oscilacijski mehanizmi II. (a) dvojni zobniški batni mehanizem; (b) - (c) drsni ročni mehanizmi; (d) štirizgibni batni mehanizem; (e) mehanizem s spremenljivim hodom bata; (f) batni mehanizem z zobniškim pogonom

Izmenični mehanizmi I

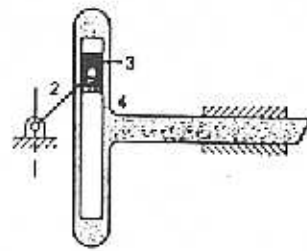


Izmenični mehanizmi se uporabljajo za izmenično gibanje elementa mehanizma vzdolž ravne osi. (a) batni mehanizem; (b) izmenični mehanizem z vodikom; (c) preklopni mehanizem; (d) dvovrstni motor; (e) V motor; (f) dvotaktni motor; (g) zobniški motor; (h) Atkinson-ov plinski motor; (i) idealni radialni motor; (j) praktični radialni motor; (k) Nordberg-ov zobniški radialni motor; (l) Nordberg-ov ročični radialni motor

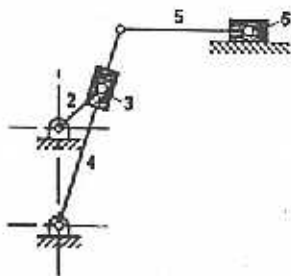
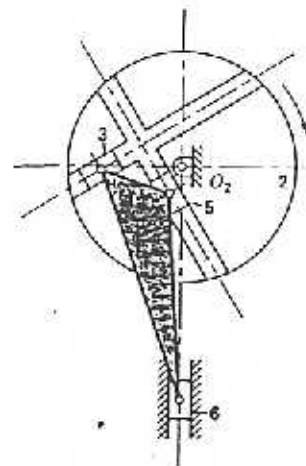
Izmenični mehanizmi



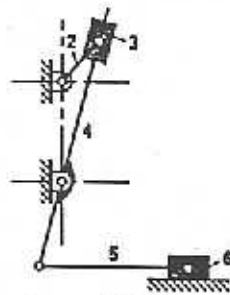
(a)



(b)



(c)

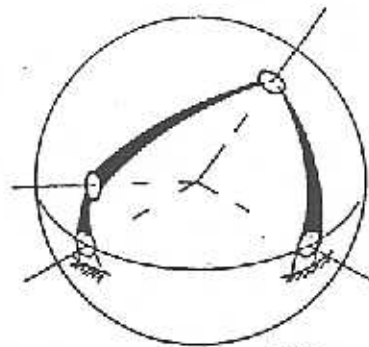
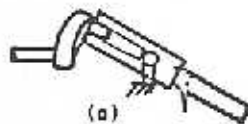
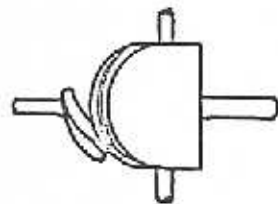


(d)

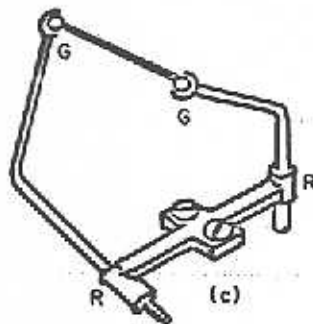
Razmerje časa delovnega in povratnega giba:

$$Q = \frac{\text{čas delovnega giba}}{\text{čas povratnega giba}}$$

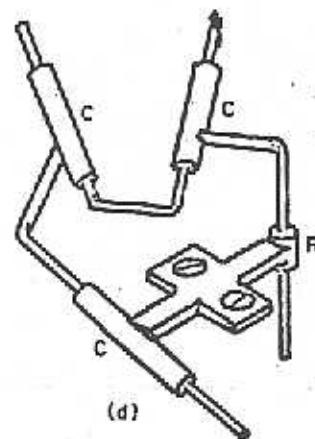
Oscilacijski mehanizmi II



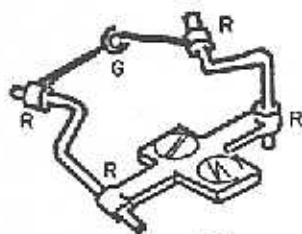
(b)



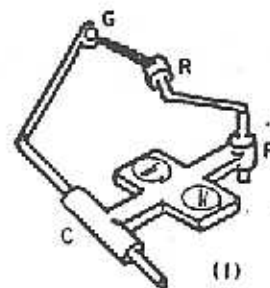
(c)



(d)



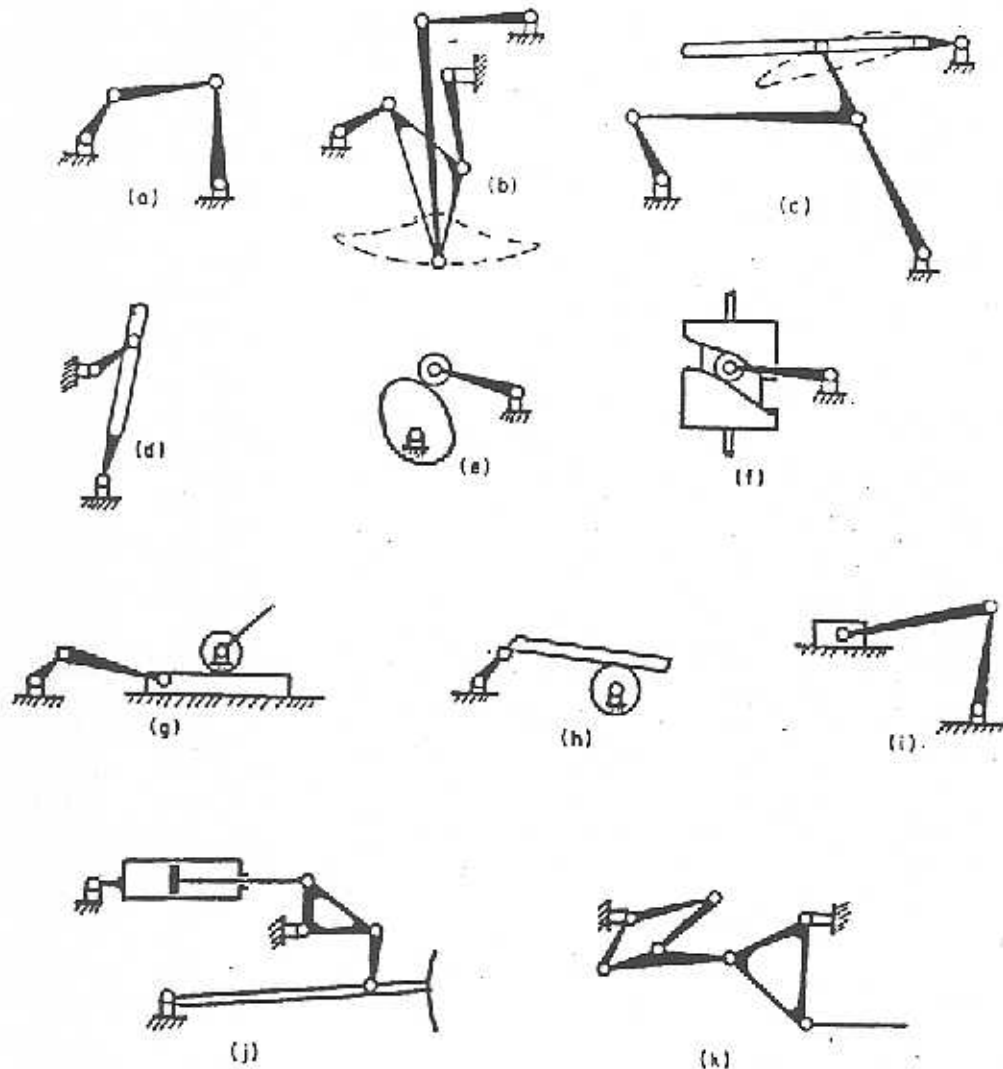
(e)



(f)

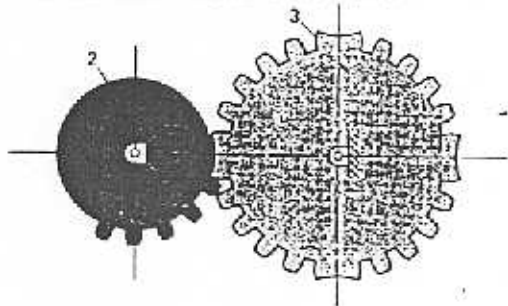
Oscilacijski mehanizmi s prostorskimi elementi. (a) prostorsko vodilo; (b) prostorski štirizgibni mehanizem; (c) prostorski RGGR mehanizem; (d) prostorski RCCC mehanizem; (e) prostorski RRGR mehanizem; (f) prostorski RRGC mehanizem

Oscilacijski mehanizmi I



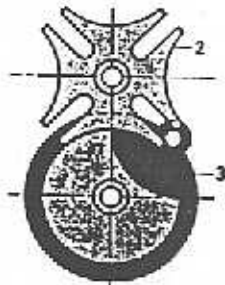
Oscilacijski mehanizmi skrbijo za nihanje izstopnega elementa za določen kot. (a) štirizgibni mehanizem; (b) šestzgibni mehanizem; (c) šestzgibni mehanizem z vodilom; (d) oscilacijski mehanizem z hitrim povratnim gibom; (e) krivuljni mehanizem z odmično ploščo; (f) prostorski krivuljni mehanizem; (g), (h) mehanizmi z zobato letvijo; (i) batni mehanizem; (j) mehanizem dviga žlice buldožerja; (k) sedemzgibni mehanizem za krmiljenje ventila

Intervalni mehanizmi

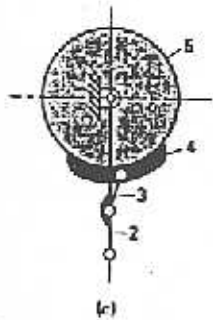


(a)

- (a) zobniški mehanizem
 (b) mehanizem z malteškim križem
 (c) ročni mehanizem

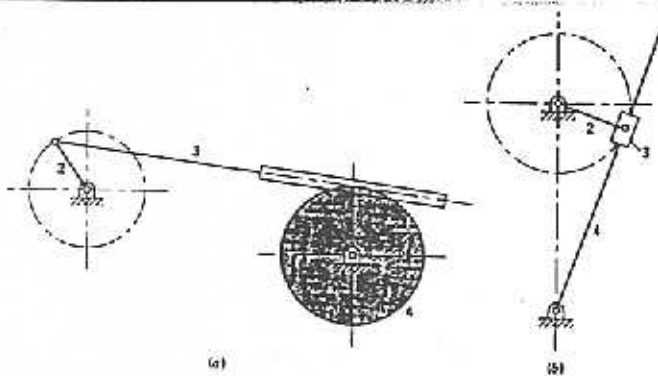


(b)

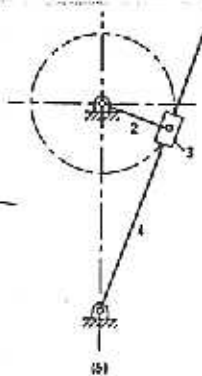


(c)

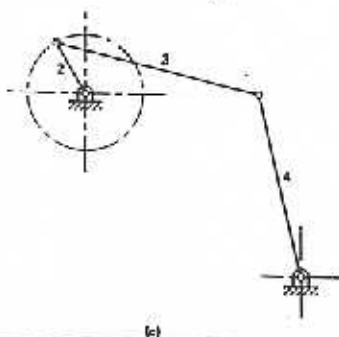
Oscilacijski mehanizmi



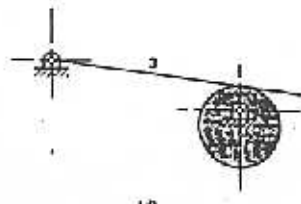
(a)



(b)



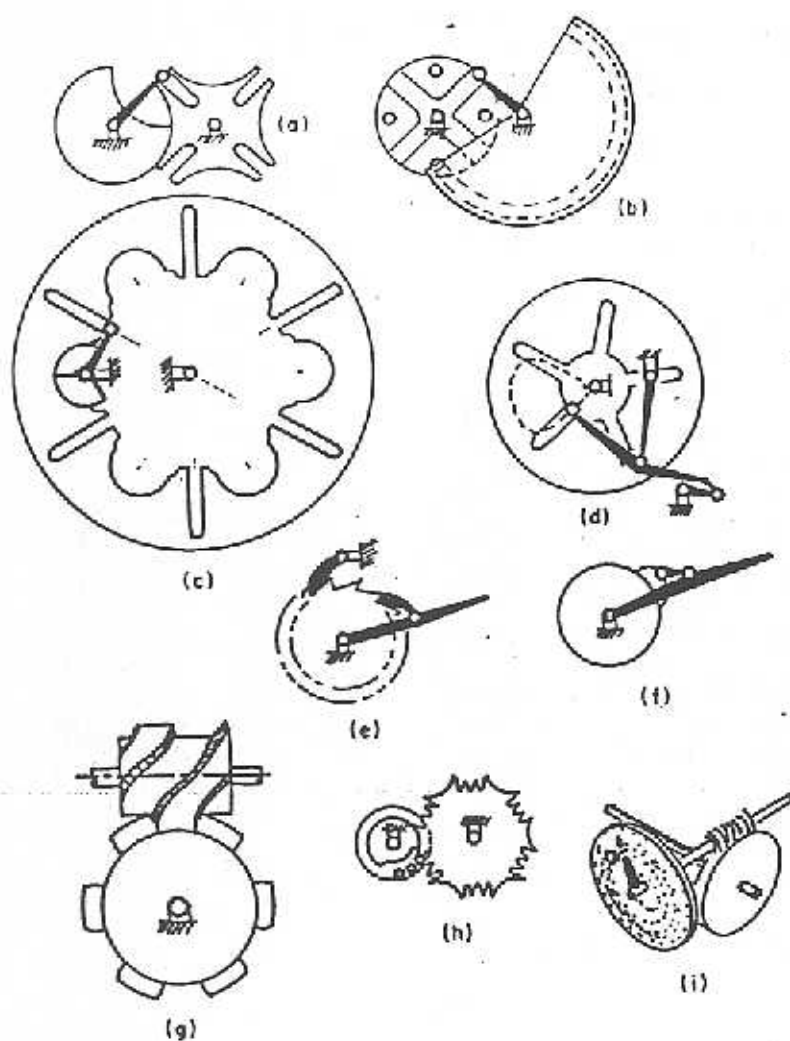
(c)



(d)

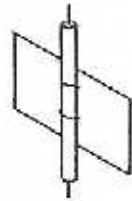
- 2 - pogonski element
 3 - vezni element - ojnica
 4 - odgonski element

Intervalni mehanizmi

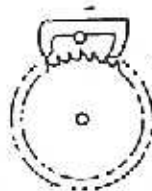


Intervalni mehanizmi se uporabljajo za intervalni pomik elementov mehanizma. (a) - (c) mehanizmi z malteškim križem; (d) štirizgibni mehanizem za enakomerno gibanje; (e) podajalno-zaporni mehanizem; (f) torni podajalni mehanizem; (g) prostorski krivuljni mehanizem; (h) intervalni mehanizem s čepi; (i) delilni mehanizem

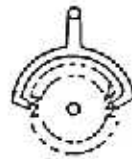
Impulzni mehanizmi



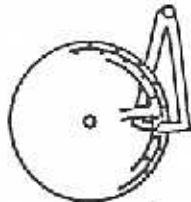
(a)



(b)



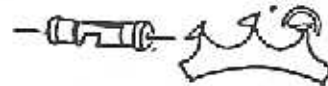
(c)



(d)



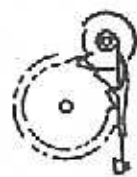
(e)



(f)



(g)



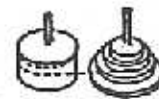
(h)



(i)



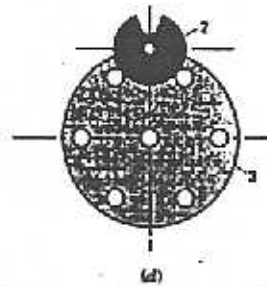
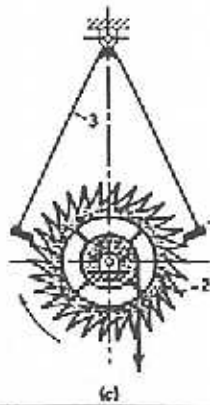
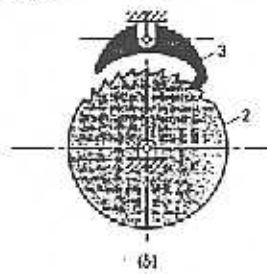
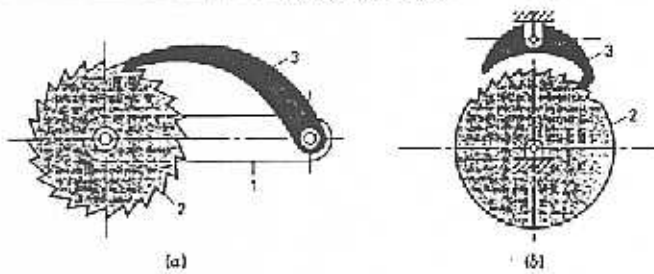
(j)



(k)

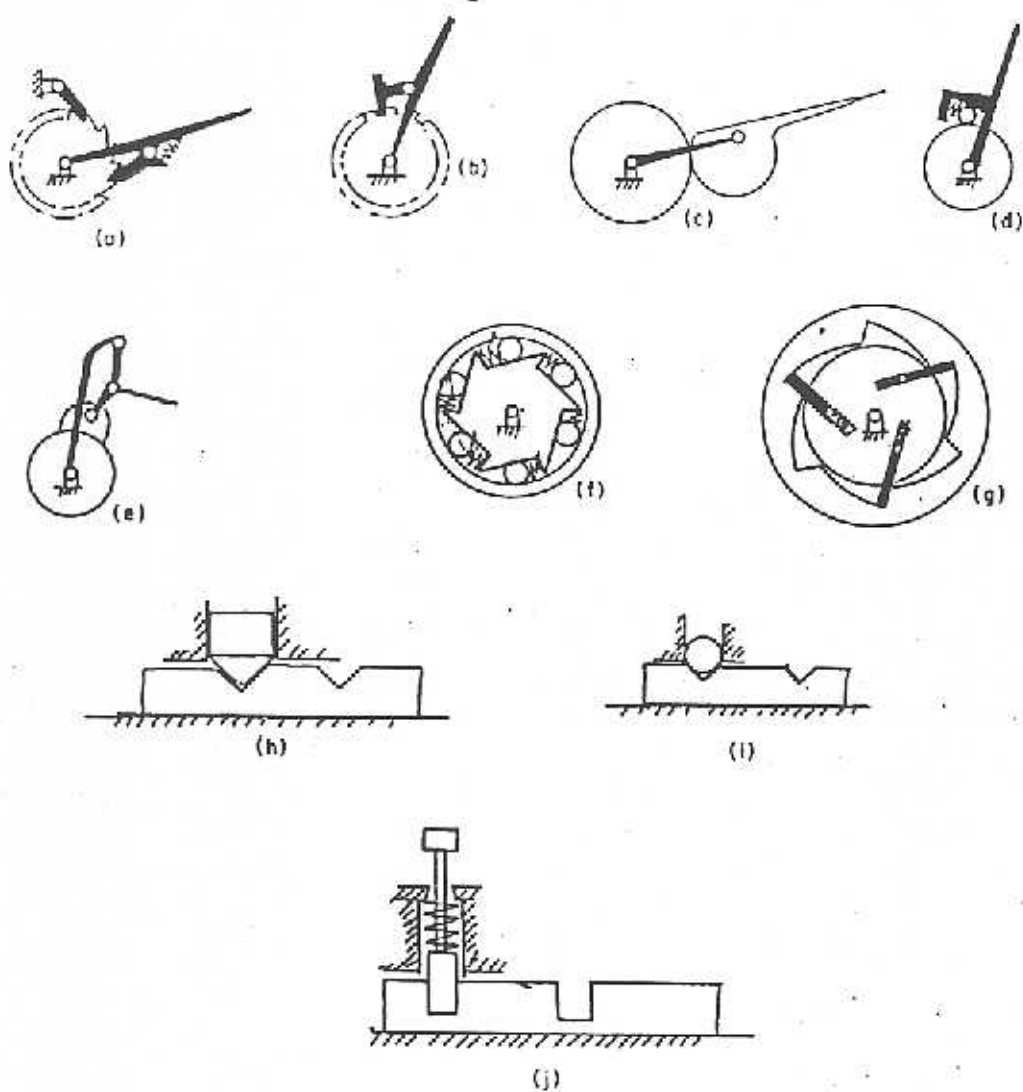
Impulzni mehanizmi se uporabljajo za postopno sproščanje potencialne energije. (a) pedalo; (b) - (e) dvojni impulzni mehanizem; (f) impulzni cilindar; (g) dvojni tiročični impulzni mehanizem za stolpne ure; (h) - (j) urni impulzni mehanizmi; (k) impulzni mehanizem za zagotavljanje enakega momenta pri odvitju vzmeti

Zaporni in impulzni mehanizmi



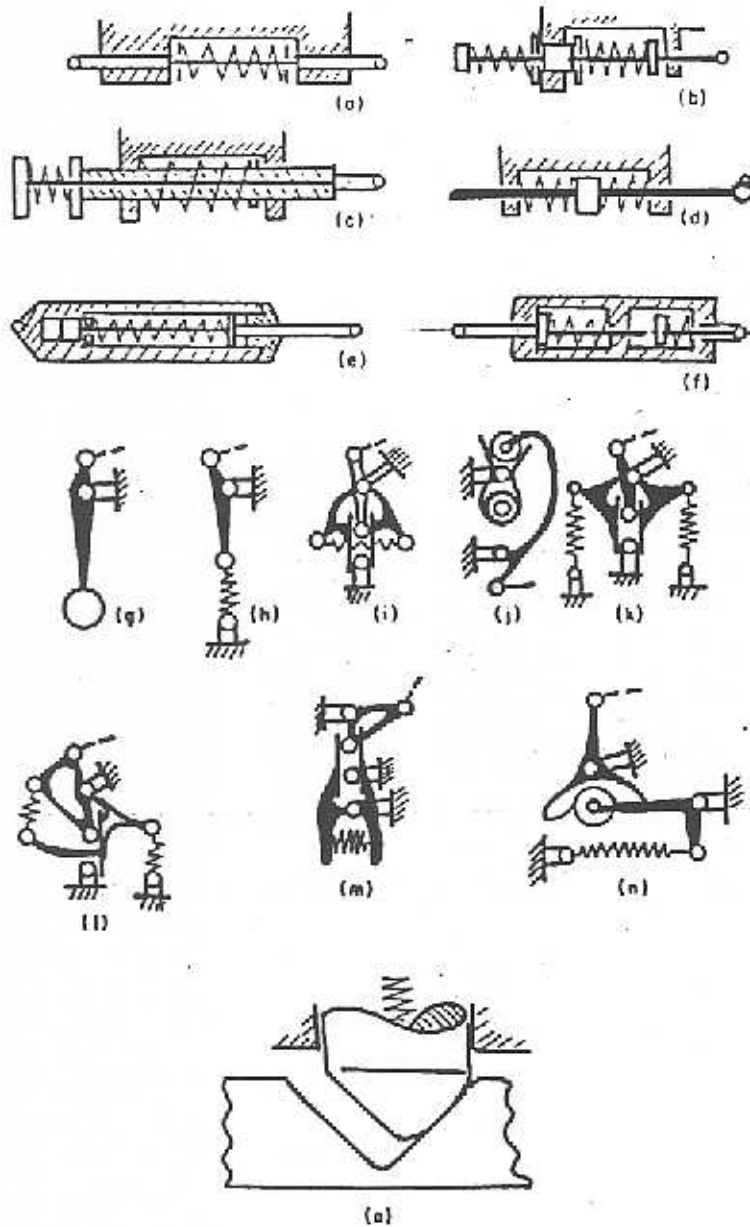
- 1 - izhodišče mehanizmov
- 2 - pogonski element
- 3 - odgonski element

Zaporni mehanizmi



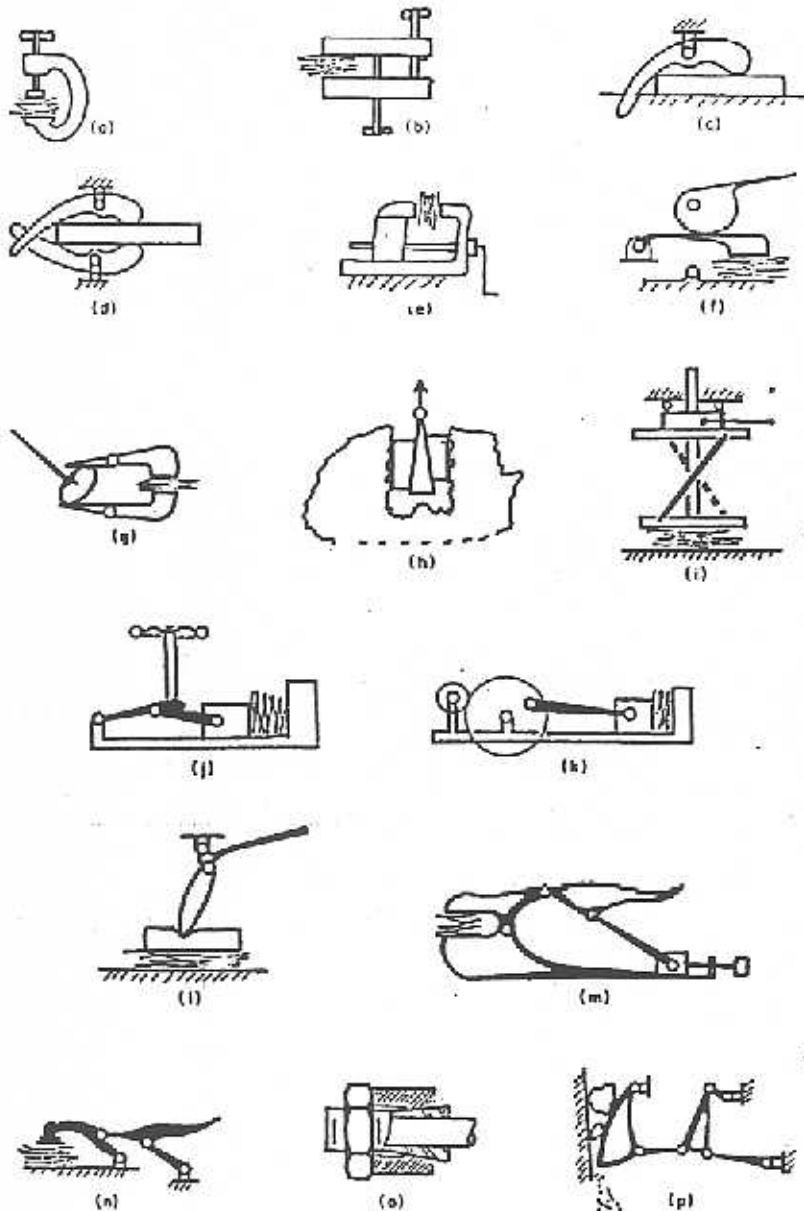
Zaporne mehanizme uporabljamo za podajanje ali držanje določenega strojnega elementa. (a) podajalno-zaporni mehanizem; (b) povratni zaporni mehanizem; (c) krivuljni zaporni mehanizem; (d) zaporni mehanizem s kroglico in vzmetjo; (e) preklopni zaporni mehanizem; (f), (g) enosmerne sklopke; (h) - (j) zatiči

Pozicijski mehanizmi



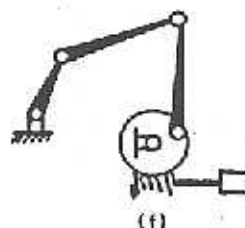
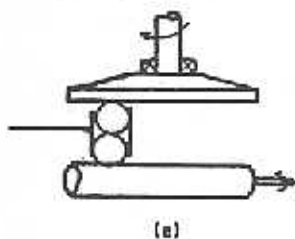
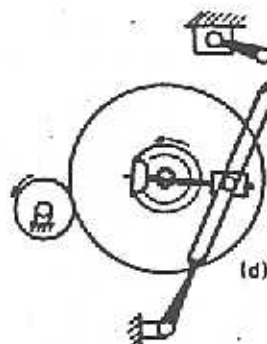
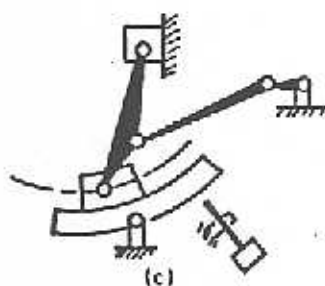
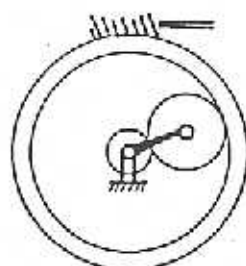
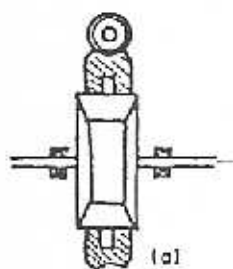
Pozicijski mehanizmi zagotavljajo natančen položaj elementa mehanizma po razbremenitvi. (a) - (f) samocentrirni linijski mehanizmi z vzmetmi; (g) - (n) samocentrirni kotni mehanizmi; (o) utorno centriranje

Pritrdilni mehanizmi



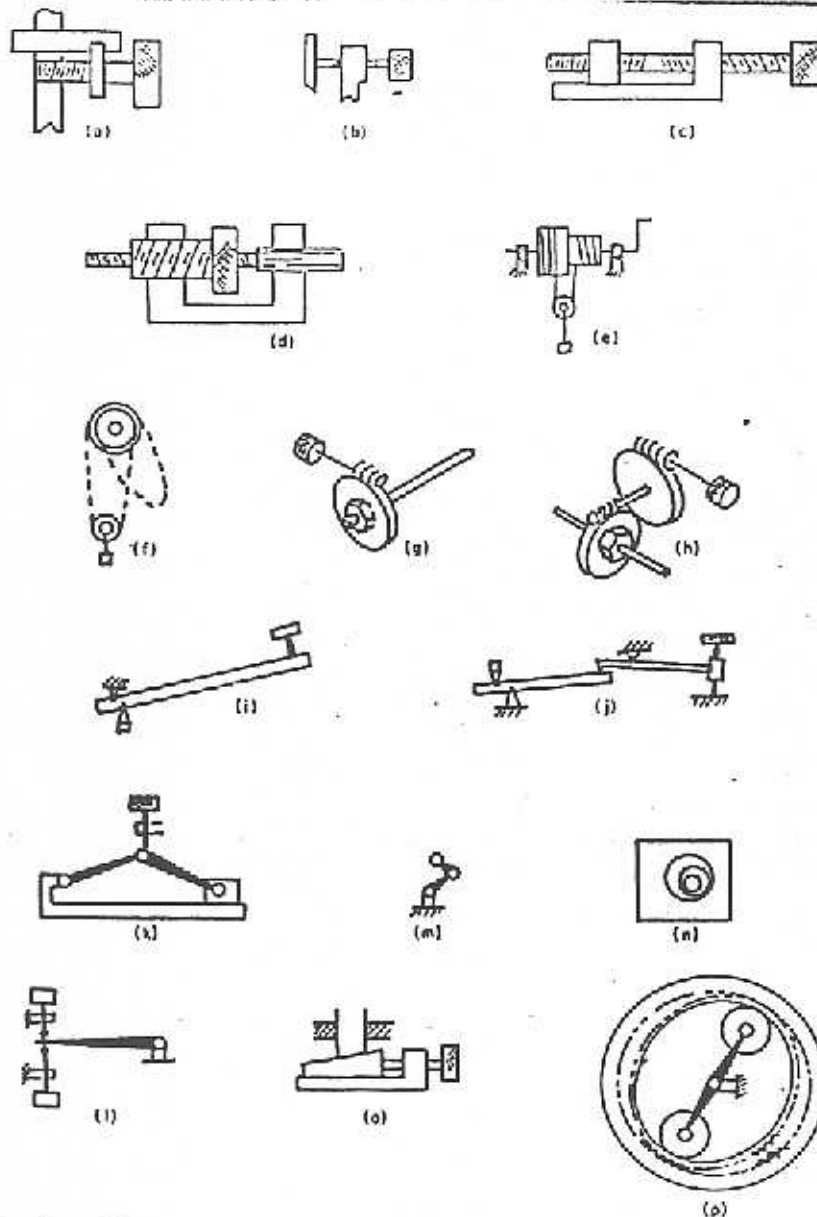
Pritrdilni mehanizmi služijo za pritrjevanje različnih stvari in za povečanje sile. (a), (b), (e) vijaki pritrdilni mehanizmi; (c), (f), (g) krivuljni pritrdilni mehanizmi; (d), (g) dvojni krivuljni pritrdilni mehanizem; (h) zagozdni mehanizmi; (i) - (n) preklopni pritrdilni mehanizmi; (o) konusni mehanizem; (p) vzvodovje lomilca

Mehanizmi za fino nastavljanje II



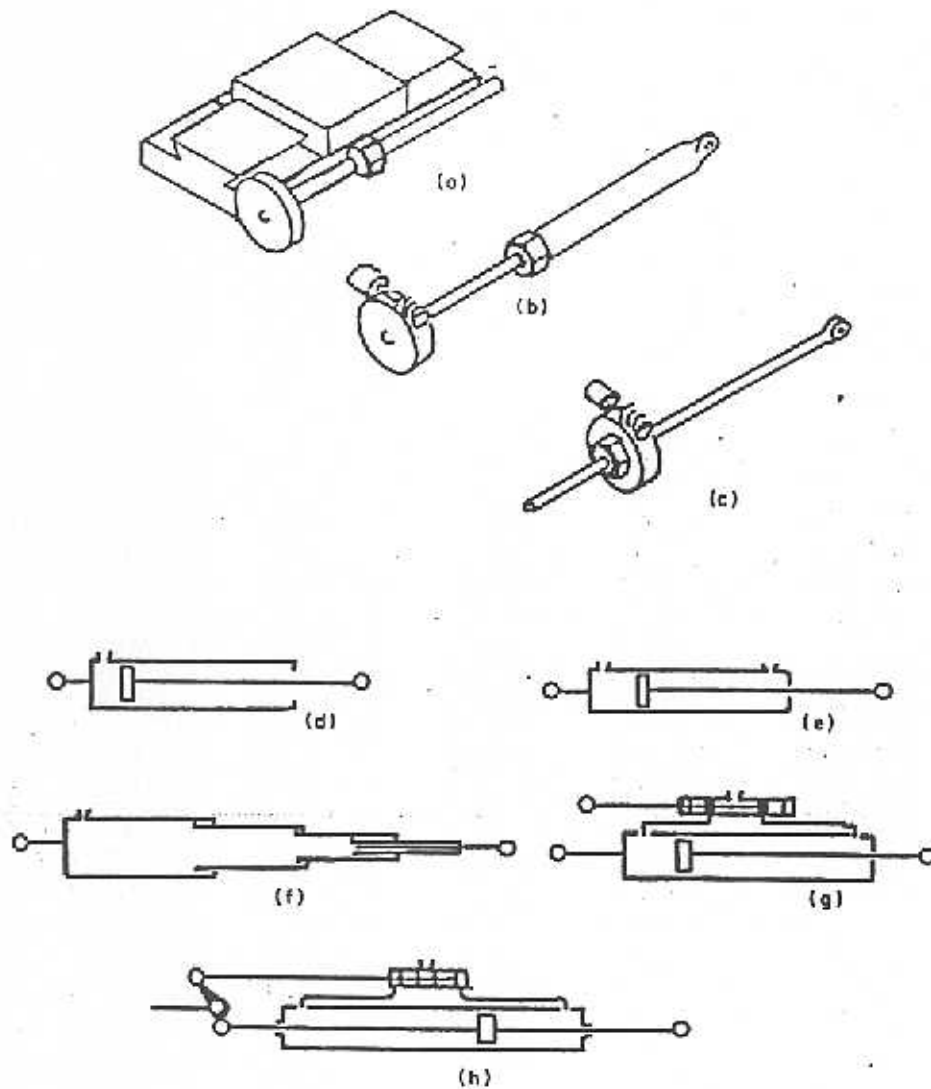
Mehanizmi za fino nastavljanje gibajočih se mehanizmov se uporabljajo za nastavljanje gibanja elementov mehanizma medtem, ko mehanizem obratuje. (a) diferencialna gonila; (b) planetna gonila; (c) vzvodovje za nastavljanje hoda bata; (d) mehanizem za nastavljanje kota ročice; (e) kroglični mehanizem za brezstopenjsko spreminjanje hitrosti vrtenja; (f) mehanizem za nastavljanje vrtišča štirizgibnega ročičnega mehanizma.

Mehanizmi za fino nastavljanje I



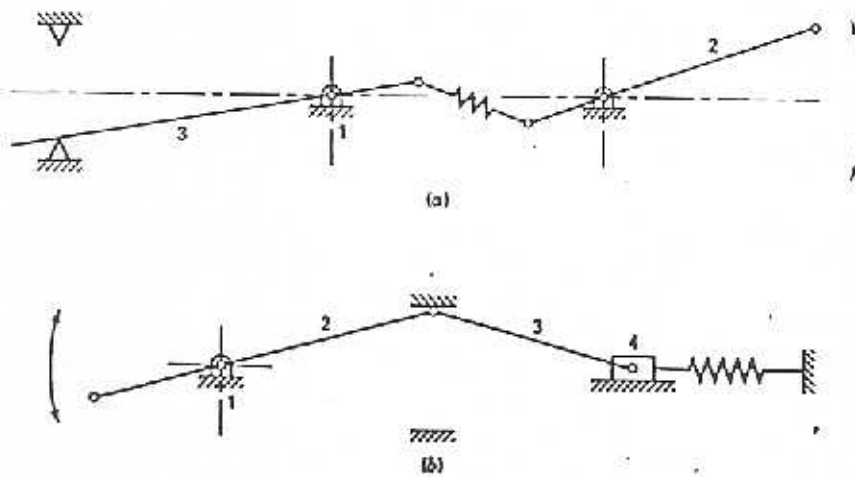
Mehanizmi za fino nastavljanje se uporabljajo za zagotavljanje majhnega natančnega pomika med dvema elementoma. (a), (b) vijalni mehanizmi; (c), (d) diferencialni vijaki; (e), (f) diferencialni škripec; (g), (h) polžasto - vijalni mehanizmi; (i), (j), (k) vzvodovje; (l) vijalno vzvodovje za nastavljanje kotnega pomika; (m), (n) ekscentrične ročice - gredi; (o) zagozde; (p) valna gonila

Linearni mehanizmi



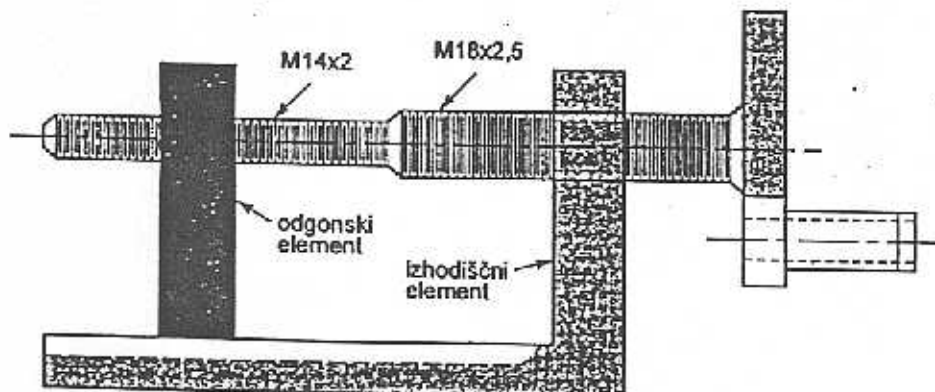
Linearni mehanizmi se uporabljajo za zagotavljanje linijskega pomika med dvema elementoma. (a) vijačni mehanizem; (b) vijačni mehanizem z nepomično matico; (c) vijačni mehanizem z nepomičnim vijakom; (d) enostranski hidravlični cilinder; (e) dvostranski hidravlični cilinder; (f) teleskopski hidravlični cilinder; (g) dvostranski hidravlični cilinder za pozicioniranje; (h) plavajoči dvostranski hidravlični cilinder za pozicioniranje

Preklopni mehanizmi



- 1 - izhodišče mehanizma
- 2 - pogonski element
- 3,4 - vezni in odgonski element

Linearni mehanizmi



diferencialni vijak - pomik odgonskega elementa pri enem obratu kolesa ugotovimo glede na korak vzpona vijajnic