

ФОРМАЛНО ВИСОКО ОБРАЗОВАЊЕ НАСТАВНИКА

Година:	2009. год.
Назив установе:	Машински факултет, Универзитет у Београду
Степен:	Диплома (дипломирани инжењер машинства)
Област:	Војно машинство
Година:	2013. год.
Назив установе:	Машински факултет, Универзитет у Београду
Степен:	Диплома (мастер инжењер машинства)
Област:	Производно машинство

УСТАНОВА У КОЈОЈ ЈЕ НАСТАВНИК ЗАПОСЛЕН

Назив установе:	Техникум Таурунум, Висока инжењерска школа струковних студија, Београд-Земун
Година од које ради:	2014.
Фонд часова:	100%
Назив установе:	Висока школа струковних студија, Ужице
Година од које ради:	2020.
Фонд часова:	30%

УЖА НАУЧНА ОБЛАСТ

Назив области: Производне технологије, Обрада материјала деформисањем, 3D Моделирање, НУ обрадни системи, Мерење и контрола, Аутоматизација производних процеса, Бризгање пластике

ЛИСТА РЕФЕРЕНЦИ

- [1] Vasilic, G., **Zivanovic, S.**, Configuring and analysis of complex multi-axis reconfigurable machine for wire cutting process, Mechanism and Machine Theory Vol. 149, July 2020, 103833, pp.1-16, doi: 10.1016/j.mechmachtheory.2020.103833 → **(M21, IF(2018):3.632)**
- [2] **Vasilic, G.**, Zivanovic, S., Kokotovic, B., Dimic, Z., Configuring and analysis of a class of generalized reconfigurable 2-axis parallel kinematic machine, Journal of Mechanical Science and Technology, Vol.33, No.7, 2019, pp.3407-3421, DOI: 10.1007/s12206-019-0636-z → **(M23, IF(2018):1.356)**
- [3] Zivanovic, S., **Vasilic, G.**, A New CNC Programming Method using STEP-NC Protocol, Faculty of Mechanical Engineering, Belgrade, FME Transactions, ISSN 1451-2092, Vol. 45, No. 1, pp. 149-158, 2017. doi:10.5937/fmet1701149Z → **M24**
- [4] Živanović S., **Vasilić, G.**, Variants of configuring the 2-axis reconfigurable parallel mechanism - MOMA, Proceedings of 2nd International Scientific Conference Conference on Mechanical Engineering Technologies and Applications COMETA 2014, pp.33-40, University of East Sarajevo, Faculty of Mechanical Engineering, Jahorina, B&H, Republic of Srpska, 2-5. December 2014, ISBN 978-99976-623-2-3 → **M33**

- [5] Zivanovic, S., Slavkovic, N., Dimic, Z., **Vasilic, G.**, Puzovic, R., Milutinovic, D., , Virtual machine tools and robots for machining simulation based on STEP-NC program, Proceedings of 6th International Conference on Manufacturing Engineering ICMEN 2017, pp.41-51, Thessaloniki - Greece, 5-6 october, 2017. ISBN: 978-618-80878-4-2. → **M33**
- [6] **Vasilic, G.**, Zivanovic, S., Kokotovic, B., Modelling and analysis of 3-axis reconfigurable hybrid kinematics mechanism with translatory actuated joints, Proceedings of 5th International Conference on Advanced Manufacturing Engineering and Technologies, NEWTECH 2017, Editors: Majstorovic, V., Jakovljevic, Z., Lecture Notes in Mechanical Engineering, ISBN 978-3-319-56430-2 (eBook), pp. 429-441, 5th – 9th June 2017, Belgrade, Serbia, Springer International Publishing AG 2017, DOI: 10.1007/978-3-319-56430-2_32 → **M33**
- [7] **Vasilić, G.**, Živanović, S., Modeliranje i analiza rekonfigurabilnog dvoosnog paralelnog mehanizma MOMA sa osnaženim translatornim zglobovima, TEHNIKA: Časopis saveza inženjera i tehničara Srbije, Tehnika-Mašinstvo, Broj 1/2016, Godina LXX 2016, str 57-63, ISSN 0040-2176→ **M51**
- [8] **Vasilic, G.**, Živanović, S., Modelling and analysis of 2-axis reconfigurable parallel mechanism MOMA with translatory actuated joints, TECHNICS special edition, Magazine of the Society of Engineers and Technicians of Serbia, Mechanical Engineering ,Year LXXI 2016, pp. 59-66, ISSN 0040-2176, UDC: 62(062.2)(497.1) DOI: 10.5937/tehnika1601057V → **M51**
- [9] Živanović, S., Dimić, Z., Vasilić, G., Kokotović, B., Konfigurisanje virtuelne rekonfigurabilne dvoosne mašine sa paralelnom kinematikom integrisane sa CNC sistemom otvorene arhitekture na bazi EMC2 softvera, TEHNIKA: Časopis saveza inženjera i tehničara Srbije, Broj 4/2018, Godina LXXIII 2018, str 519-526, ISSN 0040-2176, UDC:621.9.022, doi:10.5937/tehnika1804519Z → **M51**
- [10] **Vasilić, G.**, Živanović, S., Kokotović, B., Glavonjić, M., Optimizacija dužina spojki dvoosnog rekonfigurabilnog paralelnog mehanizma - MOMA, 39. JUPITER konferencija, 35. simpozijum NU-Roboti-FTS, Zbornik radova, ISBN 978-86-7083-838-3, str. 3.28-3.35, Univerzitet u Beogradu, Mašinski fakultet, Beograd, oktobar 2014. → **M63**
- [11] **Vasilić, G.**, Živanović, S., Analiza radnog prostora rekonfigurabilnog dvoosnog paralelnog mehanizma MOMA, 40. JUPITER konferencija, 36. simpozijum NU-Roboti-FTS, Zbornik radova, ISBN 978-86-7083-893-2, str. 3.47-3.54, Univerzitet u Beogradu, Mašinski fakultet, Beograd, 17-18. maj 2016. → **M63**
- [12] **Vasilić, G.**, Živanović, S., Analiza radnog prostora rekonfigurabilnog četveroosnog mehanizma sa hibridnom kinematikom za proces obrade sečenja žicom, 41. JUPITER konferencija, 37. simpozijum NU-Roboti-FTS, Zbornik radova, ISBN 978-86-7083-978-6, str. 3.45-3.53, Univerzitet u Beogradu, Mašinski fakultet, Beograd, 05-06. jun 2018. → **M63**