



## SYLLABUS

**1. Puni naziv nastavnog predmeta:**

Upravljanje mehatroničkim sistemima

**2. Skraćeni naziv nastavnog predmeta / šifra:**

ne popunjavati

**3. Ciklus studija:**

1

**4. Bodovna vrijednost ECTS:**

6

**5. Status nastavnog predmeta:**

Obavezni       Izborni

**6. Preduslovi za polaganje nastavnog predmeta:**

Linearni sistemi automatskog upravljanja II, Aktuatori, Instrumentacija

**7. Ograničenja pristupa:**

Studenti studijskog programa Elektrotehnika i računarstvo

**8. Trajanje / semestar:**

1

8

**9. Sedmični broj kontakt sati:**

9.1. Predavanja:

|   |
|---|
| 3 |
| 1 |
| 1 |

9.2. Auditorne vježbe:

9.3. Laboratorijske / praktične vježbe:

**10. Fakultet:**

Fakultet elektrotehnike

**11. Odsjek / Studijski program:**

Elektrotehnika i računarstvo

**12. Odgovorni nastavnik:**

dr. sc. Amila Dubravić, docent

**13. E-mail nastavnika:**

amila.dubravic@untz.ba, amila.dubravic@fet.

**14. Web stranica:****15. Ciljevi nastavnog predmeta:**

Cilj kursa je predstavljanje principa projektovanja upravljanja mehatroničkim sistemima

**16. Ishodi učenja:**

Ospozobljavanje studenata za:

- modeliranje i analizu sistema, te dizajn kontrolera za mehatronički sistem,
- razvoj i simulacija računarskog upravljanja sa zatvorenom povratnom spregom mehatroničkog sistema

**17. Indikativni sadržaj nastavnog predmeta:**

Uvod u mehatroniku. Multidisciplinarni holistički pristup dizajnu sistema, od makro sistema do njegovih komponenti. Principi, modeliranje, povezivanje i kondicioniranje signala senzora (linearna i ugaona pozicija, brzina, ubrzanje, sile, momenti) i aktuatora (hidraulički, pneumatski, električni) mehaničkog kretanja. Modeliranje, analiza i identifikacija dinamičkih sistema. Dizajn klasičnih i naprednih kontrolera mehatroničkih sistema. Hardware-in-the-loop simulacija i rapidno prototipiranje računarskog upravljanja sa zatvorenom povratnom spregom mehatroničkih sistema. Dizajn i implementacija računarskog upravljačkog sistema. Izbor mikroprocesora, real-time operativnog sistema, komunikacionog protokola, programskog jezika i lanca razvojnih alata. Razvoj upravljačkog softvera. Analiza slučaja (upravljanje mehatroničkim sistemima savremenih automobila).

**18. Metode učenja:**

Predavanja - Obučiti studente vještinama koje su predmet izučavanja na kursu. Pokazuje se PowerPoint prezentacija, za dodatna objašnjenja se koristi ploča i kreda, prezentiraju se karakteristični primjeri i aktiviraju računarske simulacije.

Auditorne vježbe - Računsko rješavanje zadataka koji su predmet izučavanja na kursu.

Laboratorijske vježbe - Rješavanje problemskih zadataka i izvođenje računarskih simulacija.

**19. Objasnjenje o provjeri znanja:**

Ispit se polaže pismeno i usmeno. Pismeni ispit je kombinacija teoretskih pitanja i računskih primjera rađenih na predavanjima i na auditornim vježbama. Završni ispit je usmeni ispit koji se sastoji od diskusije seminarског rada i teoretskih pitanja.

**20. Težinski faktor provjere:**

Predispitne aktivnosti: Test 1 = 25 bodova, Test 2 = 25 bodova, Seminarски rad = 20 bodova. Završni ispit = 30 bodova.

**21. Osnovna literatura:**

R. Bishop, Mechatronics – An Introduction, CRC Press, 2006

C. de Silva, Mechatronics – A foundation course, CRC Press, 2010

N. Prljača, M. Glavić, Programiranje u C programskom jeziku, Univerzitet u Tuzli, 1999

**22. Internet web reference:****23. U primjeni od akademske godine:**

2016/2017

**24. Usvojen na sjednici NNV/UNV:**

04.04.2016.