

Elektrotehnički fakultet / Elektronika telekomunikacije i računari / Sistemi automatskog upravljanja

Uslovljenost drugim predmetima	Nema
Ciljevi izučavanja predmeta	Ciljevi predmeta su upoznavanje studenata sa osnovnim pojmovima iz sistema automatskog upravljanja. Teorijsko znanje stečeno na časovima na polju analize i sinteze sistema automatskog upravljanja studenti će biti u prilici i eksperimentalno da provjere u okviru laboratorijskih vježbi.
Ime i prezime nastavnika i saradnika	Doc. dr Žarko Zečević, Ivan Jokić
Metod nastave i savladanja gradiva	Predavanja, računске i laboratorijske vježbe, učenje i samostalna izrada zadataka, konsultacije.
I nedjelja, pred.	Osnovni pojmovi teorije sistema automatskog upravljanja. Klasifikacija sistema upravljanja.
I nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijski koncept.
II nedjelja, pred.	Matematičko modelovanje komponenata sistema: vremenski, kompleksni i frekvencijski domen
II nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijske koncepte.
III nedjelja, pred.	Karakteristične prenosne funkcije. Karakteristični polinom. Model sistema u prostoru stanja.
III nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijske koncepte. Matlab Control Toolbox.
IV nedjelja, pred.	Rješavanje jednačina stanja. Kontrolabilnost i opservabilnost sistema.
IV nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijske koncepte.
V nedjelja, pred.	Stabilnost. Kriterijumi stabilnosti.
V nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijske koncepte.
VI nedjelja, pred.	Analiza sistema upravljanja. Specifikacija performansi sistema: Ustaljeno stanje, prelazni režim, relativna stabilnost, otklanjanje poremećaja, osjetljivost sistema na male promjene parametara.
VI nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijske koncepte. Simulink.
VII nedjelja, pred.	Određivanje karakterističnih veličina u vremenskom, kompleksnom i frekvencijskom domenu.
VII nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijske koncepte.
VIII nedjelja, pred.	Kolokvijum
VIII nedjelja, vježbe	Kolokvijum
IX nedjelja, pred.	Bodeovi dijagrami.
IX nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijski koncept.
X nedjelja, pred.	Opšte metode za analizu i sintezu: Nyquistova metoda, Bodeova metoda, Evansova metoda GMK.
X nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijski koncept.
XI nedjelja, pred.	Sinteza sistema upravljanja. Strukturna sinteza. Tipovi industrijskih regulatora: P, I, D, PI, PID.
XI nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijske koncepte.
XII nedjelja, pred.	Tipovi kompezatora: integralni, diferencijalni, integralno-diferencijalni. Fizička ostvarljivost regulatora
XII nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijske koncepte.
XIII nedjelja, pred.	Kompenzacija sistema pomoću Bodeove metode: sinteza integralnog, diferencijalnog i integralno-diferencijalnog uskladnika.
XIII nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijske koncepte.
XIV nedjelja, pred.	Popravni kolokvijum.
XIV nedjelja, vježbe	Popravni kolokvijum.
XV nedjelja, pred.	Kompenzacija sistema pomoću Evansove metode: sinteza integralnog, diferencijalnog i integralno-diferencijalnog uskladnika.
XV nedjelja, vježbe	Odabrani zadaci koji ilustruju teorijske koncepte.
Obaveze studenta u toku nastave	Studenti su obavezni da pohađaju nastavu, rade sve domaće zadatke i testove, laboratorijske vježbe i rade oba kolokvijuma.
Konsultacije	Raspored konsultacija biće naznačen na početku semestra.
Opterećenje studenta u	Struktura opterećenja: 128 sati (Nastava)+16 sati (Priprema)+36 sati (Dopunski rad)

casovima	
Literatura	Stojić.M.: Kontinualni sistemi automatskog upravljanja, Nauka, Beograd Kovačević; B.: Zbirka zadataka iz automatskog upravljanja Z.Uskoković, Lj. Stanković; I. Đurović, Matlab for Windows, Univerzitet Crne Gore
Oblici provjere znanja i ocjenjivanje	jedan kolokvijuma 45 poena; laboratorijske vježbe (5 poena); završni ispit - 50 poena. Prelazna ocjena se dobija ako se kumulativno sakupi više od 50 poena.
Posebne naznake za predmet	
Napomena	
Ishodi učenja	Po završetku ovog kursa student će moći da: 1. Formira različite vrste modela za linearne sisteme i pređe sa svakog od tih tipova modela na one druge; 2. Analizira performanse sistema sa različitih aspekata: u ustaljenom stanju, prelazni režim, otklanjanje poremećaja, relativnu stabilnost, robustnost i slično. Pri ovome će moći koristiti različite metode u vremenskom, frekvencijskom i kompleksnom domenu; 3. Pristupi sintezi regulatora u skladu sa rezultatima dobijenih analizom sistema i u zavisnosti od željenih performansi sistema; 4. Izvrši konkretnu sintezu regulatora koristeći neku od metoda u vremenskom, frekvencijskom i kompleksnom domenu (Bode, Evans, Nikvist..); 5. Modeluje i simulira sisteme automatskog upravljanja koristeći računarsku podršku (Matlab, Simulink, i sl.).