

Mašinski fakultet / Mehatronika / MEHATRONIČKI SISTEMI

Uslovljenost drugim predmetima	Nema uslovljenosti
Ciljevi izučavanja predmeta	Ovaj kurs ima za cilj da pruži uvod u analizu i modeliranje mehatroničkih sistema. Fokus je da se razvijaju vještine studenata u sistemskom razmišljanju i analizi integracije i interakcije sistema za postizanje određenih performansi sistema, u proračunu kinematike i dinamike sistema, u modeliranju aktuatora i pogonskih sistema za komponente mašina, u funkcionalnoj analizi senzora i njihovoj integraciji sa upravljanjem u mehatroničkom sistemu. Po završetku ovog kursa, studenti treba da budu u stanju da analiziraju i modeliraju mehatroničke sisteme koristeći sistemski pristup, da razumiju principe, modeliranje, povezivanje i obradu signala senzora kretanja, aktuatore i pogonske sisteme, da se integrišu komponente sa upravljanjem mehatroničkim sistemom, i shvate upravljačke mehanizme mehatroničkih sistema koji rade u realnom vremenu i zatvorenoj petlji.
Ime i prezime nastavnika i saradnika	Prof. dr Milanko Damjanović, mr Aleksandar Tomović
Metod nastave i savladanja gradiva	Predavanja, vježbe, laboratorijske vježbe.
I nedjelja, pred.	Uvod u mehatroničke sisteme: primjena mehatroničkih sistema u svakodnevnom životu; osnovna struktura mehatroničkih sistema; definicija; integracija novih funkcionalnosti i sistema inteligencije; rezultujuće ponašanje sistema; dizajn mehatroničkih sistema
I nedjelja, vježbe	Uvod u mehatroničke sisteme: primjena mehatroničkih sistema u svakodnevnom životu; osnovna struktura mehatroničkih sistema; definicija; integracija novih funkcionalnosti i sistema inteligencije; rezultujuće ponašanje sistema; dizajn mehatroničkih sistema
II nedjelja, pred.	Analiza sistema: komponente sistema; protok energije, materijala i informacija; klasifikacije (izvor, skladištenje, konverter, transformator...), dvoterminalska/ četvoroterminalska mreža komponenti; napor/protok klasifikacija; osnovne jednačine elemenata
II nedjelja, vježbe	Analiza sistema: komponente sistema; protok energije, materijala i informacija; klasifikacije (izvor, skladištenje, konverter, transformator...), dvoterminalska/ četvoroterminalska mreža komponenti; napor/protok klasifikacija; osnovne jednačine elemenata
III nedjelja, pred.	Analiza sistema: jednačina energetskeg bilansa za loše postavljene parametre sistema, uvođenje energetske veza; modeliranje jednostavnih mehatroničkih sistema; analogije između mehaničkih i električnih sistema; primjeri.
III nedjelja, vježbe	Analiza sistema: jednačina energetskeg bilansa za loše postavljene parametre sistema, uvođenje energetske veza; modeliranje jednostavnih mehatroničkih sistema; analogije između mehaničkih i električnih sistema; primjeri.
IV nedjelja, pred.	Kinematika mehaničkih sistema: mehanizmi za prenos kretanja (zupčanici, trake i koturovi, šraf mehanizmi, stalak i letva, veze, kamer), kinematičke strukture (serijske/paralelne), transformacija (rotacija/translacija, Euler - uglovi), rešavanje direktno
IV nedjelja, vježbe	Kinematika mehaničkih sistema: mehanizmi za prenos kretanja (zupčanici, trake i koturovi, šraf mehanizmi, stalak i letva, veze, kamer), kinematičke strukture (serijske/paralelne), transformacija (rotacija/translacija, Euler - uglovi), rešavanje direktno
V nedjelja, pred.	Dinamika mehaničkih sistema: sila i prenos obrtnog momenta pomoću mehanizama; Njutn-Ojlerove i Lagranžove metode u modeliranju dinamičkog ponašanja krutih složenih sistema sa pokretnim masama; primjeri
V nedjelja, vježbe	Dinamika mehaničkih sistema: sila i prenos obrtnog momenta pomoću mehanizama; Njutn-Ojlerove i Lagranžove metode u modeliranju dinamičkog ponašanja krutih složenih sistema sa pokretnim masama; primjeri
VI nedjelja, pred.	Dinamika mehaničkih sistema: sila i prenos obrtnog momenta pomoću mehanizama; Njutn-Ojlerove i Lagranžove metode u modeliranju dinamičkog ponašanja krutih složenih sistema sa pokretnim masama; primjeri
VI nedjelja, vježbe	Dinamika mehaničkih sistema: sila i prenos obrtnog momenta pomoću mehanizama; Njutn-Ojlerove i Lagranžove metode u modeliranju dinamičkog ponašanja krutih složenih sistema sa pokretnim masama; primjeri
VII nedjelja, pred.	Električni aktuatori: solenoidi; DC motori i pogoni; AC motori i pogoni; koračni motori; linearni motori; izbor aktuatora i dimenzionisanje;
VII nedjelja, vježbe	Električni aktuatori: solenoidi; DC motori i pogoni; AC motori i pogoni; koračni motori; linearni motori; izbor aktuatora i dimenzionisanje;
VIII nedjelja, pred.	Analiza elektromehaničkog sistema: modeliranje električnih aktuatora; diferencijalne jednačine dinamičkog ponašanja; modeliranje DC motora i konfiguracije mjenjača, modeliranje ruke manipulatora na DC pogon, uvođenje blok dijagrama za opisivanje dinamičko

VIII nedjelja, vježbe	I kolokvijum
IX nedjelja, pred.	Upravljanje kretanjem: zatvorene upravljačke petlje, PID upravljanje; kaskadno upravljanje; upravljanje položajem/brzinom; senzori (položaj, brzina), principi senzora (enkoder, resolver, tahogenerator); primjeri.
IX nedjelja, vježbe	Upravljanje kretanjem: zatvorene upravljačke petlje, PID upravljanje; kaskadno upravljanje; upravljanje položajem/brzinom; senzori (položaj, brzina), principi senzora (enkoder, resolver, tahogenerator); primjeri.
X nedjelja, pred.	Upravljanje i aktuatori: hardver i softver kontrolera kretanja; jednoosno kretanje, koordinisano osno kretanje; koordinisane primjene kretanja; grafičko programiranje za proširive aplikacije upravljanja kretanjem.
X nedjelja, vježbe	Upravljanje i aktuatori: hardver i softver kontrolera kretanja; jednoosno kretanje, koordinisano osno kretanje; koordinisane primjene kretanja; grafičko programiranje za proširive aplikacije upravljanja kretanjem.
XI nedjelja, pred.	Upravljačke tehnike: upravljanje zasnovano na modelu; adaptivno upravljanje ; fuzzi upravljačka logika; centralizovano/decentralizovano upravljanje; umrežavanje ugrađenog upravljanja; primjeri.
XI nedjelja, vježbe	Upravljačke tehnike: upravljanje zasnovano na modelu; adaptivno upravljanje ; fuzzi upravljačka logika; centralizovano/decentralizovano upravljanje; umrežavanje ugrađenog upravljanja; primjeri.
XII nedjelja, pred.	Senzori i upravljanje: feedforvard kontrole; povratno upravljanje; eksterni senzori (mjerenje rastojanja, detekcija pozicije/orijentacije objekta, detekcija dodira, detekcija snage/obrtnog momenta); primjeri primjene: detekcija objekta, praćenje konture,
XII nedjelja, vježbe	Senzori i upravljanje: feedforvard kontrole; povratno upravljanje; eksterni senzori (mjerenje rastojanja, detekcija pozicije/orijentacije objekta, detekcija dodira, detekcija snage/obrtnog momenta); primjeri primjene: detekcija objekta, praćenje konture,
XIII nedjelja, pred.	Studije slučaja : Primjeri za modeliranje, upravljanje i projektovanje mehahtoničke sistema sa LabView i Matlab Simulink
XIII nedjelja, vježbe	Studije slučaja : Primjeri za modeliranje, upravljanje i projektovanje mehahtoničke sistema sa LabView i Matlab Simulink
XIV nedjelja, pred.	Studije slučaja : Primjeri za modeliranje, upravljanje i projektovanje mehahtoničke sistema sa LabView i Matlab Simulink
XIV nedjelja, vježbe	Studije slučaja : Primjeri za modeliranje, upravljanje i projektovanje mehahtoničke sistema sa LabView i Matlab Simulink
XV nedjelja, pred.	Studije slučaja : Primjeri za modeliranje, upravljanje i projektovanje mehahtoničke sistema sa LabView i Matlab Simulink
XV nedjelja, vježbe	II kolokvijum
Obaveze studenta u toku nastave	Prisustvo predavanjima i vježbama
Konsultacije	2 puta nedjeljno
Opterećenje studenta u casovima	Predavanja: 2 časa predavanja Vježbe: 1 čas vježbi Laboratorija: 1 čas laboratorije Ostale nastavne aktivnosti: 4 sata samostalnog rada i konsultacija
Literatura	1. Isermann, R., Mechatronic Systems: Fundamentals, Springer, 2005, ISBN 1852339306 2. Bishop, R.,(Ed.), Mechatronic Systems, Control, Logic and Data Acquisition, CRC Press Taylor & Francis Group, LLC, 2008, ISBN 978-0-8493-9260-3 3. Cetinkunt, S., Mechatronics, John Wiley & Sons, Inc., 2007, ISBN-13 978-0-471-47987-1 4. Nastavni materijal pripremljen u okviru TEMPUS projekta DRIMS.
Oblici provjere znanja i ocjenjivanje	- Projektni zadatak 30 poena, - 2 kolokvijuma: po 20 poena, - Ispit: 30 poena. Prelazna ocjena se dobija ako se kumulativno sakupi najmanje 50 poena.
Posebne naznake za predmet	
Napomena	
Ishodi učenja	Po završetku ovog kursa studenti će biti sposobni da: 1. Objasne principe razvoja mehahtoničkih sistema u skladu sa smjernicama standarda VDI 2206. 2. Analiziraju i modeliraju strukturu jednostavnih mehahtoničkih sistema na nivou osnovnih komponenti sistema i protoka energije, materije i informacija. 3. Objasne primjenu geometrijskih transformacija u opisivanju kinematike i primjenu generalisanih koordinata, virtuelnog rada i Lagrange-ovih jednačina u opisivanju dinamike mehahtoničkih sistema. 4. Riješe direktni i inverzni kinematički i dinamički problem jednostavnih mehahtoničkih sistema. 5. Objasne principe funkcionisanja i upotrebe odgovarajuće elektromehaničke modele za opisivanje ponašanja različitih električnih aktuatora. 6. Izaberu odgovarajući aktuator za pogon mehahtoničkog sistema. 7. Objasne principe rada senzora kretanja i tehnike upravljanja kretanjem u zatvorenoj upravljačkoj petlji. 8. Projektuju jednostavne sisteme za upravljanje kretanjem

	mehatroničkog sistema u zatvorenoj petlji i integrišu ih sa senzorima, aktuatorima i mehaničkih dijelom mehatroničkog sistema.
--	--