

MIRZA TUFEKČIĆ, dipl.ing.el. - Završni magistarski rad

Fakultet/Akademija	FAKULTET ELEKTROTEHNIKE
Tip Rada	Završni magistarski rad
Kandidat, zvanje	MIRZA TUFEKČIĆ, dipl.ing.el.
Naziv Teme	Kooperativno adaptivno upravljanje kretanja automobila
Rezime/Abstract	Rad istražuje kooperativno adaptivno upravljanje automobilima u kolini vozila, kao inteligentnog podsistema koji povećava prikatičnost vožnje za vozača. Predstavljena je namjena adaptivnog upravljanja kretanjem automobila (ACC), koja se sastoji od upravljanja brzinom vozila, i udaljenosti do njegovog prethodnika. Za upravljanje su korištena dva kontrolera i to: PID i MPC (Model predictive controller). Jasno je postavljen cilj rada a to je da se istraži da li, i u kojoj mjeri, bilo koji od navedenih kontrolera (PID, MPC) daje poboljšanje performansi kretanja uvođenjem kooperativnosti između vozila (CACC). Analizira se osnovna konfiguracija koja koristi samo informaciju o stanju direktnog prethodnika, konfiguracija koja koristi informacije o stanju prva dva prethodnika i konfiguracija koja koristi informacije o stanju direktnog prethodnika i vođe kolone. Pokazano je da se korištenjem gore navedenih konfiguracija mogu poboljšati performanse kretanja vozila i povećati sigurnost i udobnost za vozače.
Datum	17.06.2016
Predsjednik	Dr.sc. Zenan Šehić, red.prof. – uža naučna oblast „Automatika i robotika“
Mentor	Dr.sc. Naser Prljača, red.prof. – uža naučna oblast „Automatika i robotika“
Član komisije	Dr.sc. Lejla Banjanović-Mehmedović, vanr.prof. – uža naučna oblast „Automatika i robotika“
Član komisije	-
Član komisije	-
Zamjenski član	-
Dodatni detalji i lokacija	Dana 17.06.2016. u 14h u Multimedijalnoj Sali Univerziteta u Tuzli
Zavrsne Odredbe	Pristup javnosti je slobodan. Rad se može pogledati u Sekretarijatu fakulteta radnim danom od 08 do 14 sati.