

Teme za završne radove
za 2008/2009 akademsku godinu

Predmetni nastavnik: Red.Prof.dr Adnan Salihbegović

1. Modeliranje dinamike procesa kod razvoja HMI/SCADA sistema
2. Modeliranje i simulacija fault- tolerant sistema za kontrolu protoka goriva kod automobila
3. Modeliranje i simulacija električnog i podsistema kondicioniranja zraka kod automobila
4. Modeliranje i simulacija sinhronog generatora pokretanog hidroturbinom sa sistemom pobude i gavernora

Predmetni nastavnik: Red.Prof.dr Melita Ahić-Đokić

1. Pregled FFT algoritama
2. Realizacija elektroničke brave metodama PLS-a
3. Upravljanje robotskim manipulatorom sa predefinisanim putanjama metodama PLS-a

Predmetni nastavnik: Vanr.Prof.dr Mujo Hebibović

1. Mjerenje i upravljanje zaštitnim gasom u peći (Faris Delić)
2. Upravljanje kretanjem projektila pri praćenju reljefa tla (Mahir Kaljanac)
3. Upravljanje tretmanom voda – filtriranje vode za piće
4. Upravljanje tretmanom voda – mjerenje mutnoće i koagulacija vode za piće
5. Upravljanje tretmanom voda – hlorisanje vode za piće

Predmetni nastavnik: Vanr.Prof.dr Nijaz Hadžimejlić

1. Trofazni ispravljač sa korekcijom faktora snage
2. Sistemi upravljanja prekidačkih pretvarača

Predmetni nastavnik: Doc.dr Sead Kreso

1. Sušara – metode mjerenja vlage i temperature drveta
2. Sušara – algoritami rada
3. Lift – Komunikacija spratnih interaktivnih jedinica sa centralnom jedinicom
4. Lift – Komunikacija centrlane jedinice sistema upravljanja sa računarom
5. Lift – Razvoj korisničkog softvera za konfigurisanje distribuiranog sistema upravljanja

Predmetni nastavnik: Doc.dr Osman Mušić

1. Mjerenja u meteorologiji
2. Praćenje kvaliteta zraka

Predmetni nastavnik: Doc.dr Jasna Pašić

1. Gammel Poon-ov model tranzistora
2. Četveroslojne i petoslojne poluvodičke strukture
3. Digitalno-analogni konvertori
4. Komparativna analiza Schmitt-ovog kola na bazi bipolarnih i unipolarnih tranzistora

Predmetni nastavnik: Doc.dr Jasmin Velagić

1. Dizajn i razvoj upravljačkog modula Socer mobilnog robota.
2. Razvoj operatorskog sučelja za komunikaciju sa programibilnim logičkim kontrolerima.
3. Sinteza sistema upravljanja elektromehaničkim kočionim sistemom.
4. Modeliranje i upravljanje asinhronim motorom.
5. PID upravljanje laboratorijskim modelom helikoptera.

Predmetni nastavnik: Doc.dr Samim Konjicija, dipl.ing.el.

1. Daljinsko upravljanje mobilnim robotom
2. Sistem za upravljanje termičkim procesom baziran na programabilnom logičkom kontroleru
3. Sinteza upravljanja dinamičkim sistemom sa dva stepena slobode u vremenskom domenu
4. Realizacija sistema za baždarenje tahografa
5. Upravljanje nivoom tečnosti u rezervoaru

Predmetni nastavnik: Viši ass.dr Abdulah Akšamović, dipl.ing.el.

1. Semafor – Fleksibilna semaforska stanica na bazi Atmelovog mikrokontrolera
2. Semafor – Komunikacija standardnih stanica sa centralnom stanicom
3. Semafor – Algoritmi upravljanja saobraćajem
4. Razvojni sistem na bazi PIC 18F458

Sarajevo, 04.02.2009.godine

ŠEF ODSJEKA
ZA AUTOMATIKU I ELEKTRONIKU
Doc.dr Sead Kreso, dipl.ing.el.