

1.	<b>Наставен предмет</b>	<b>АВТОМАТИЗИРАНИ СИСТЕМИ КАЈ ВОЗИЛАТА И ТРАНСПОРТНИТЕ СИСТЕМИ</b>		
2.	<b>Шифра</b>	ЗМДС9И029		
3.	<b>Студиска програма</b>	<i>Машинство</i>		
4.	<b>Подпрограма (област)</b>	<i>Машински конструкции механизациони машини и возила</i>		
5.	<b>Ниво</b>	<i>Трет циклус на студии</i>		
6.	<b>Академска година / семестар</b>	<i>1 година / 1 и 2 семестар</i>	<b>Број на ЕКТС кредити:</b>	<b>6</b>
7.	<b>Наставник:</b>	<b>Доц. д-р Игор Ѓурков, Проф. д-р Милан Косевски, Доц. д-р Дарко Данев</b>		
8.	<b>Предуслов:</b>	<i>нема</i>		
9.	<b>Цели на предметната програма (компетенции):</b> Познавање на функционалните карактеристики на автоматизираните системи кај возилата и транспортните системи. Оспособеност за нивна анализа, проектирање и оптимирање.			
10.	<b>Содржина на предметот:</b> Вовед во статичката и динамичката карактеристика на стабилноста на возилата и на транспортните системи. Анализа на управливоста и стабилноста на движењето во рамнината на патот. Концептуален дизајн и математичко моделирање на системите за контрола на стабилноста: систем против блокирање на тркалата при кочење, систем за контрола на пролизгувањето на погонските тркала, систем за контрола на стабилноста со селективно кочење на тркалата, активно предно и задно управување, активен систем за потпирање, активна распределба на погонската сила. Системи за асистенција на возачот. Интелигентни системи кај возилата. Интелигентни транспортни системи.			
11.	<b>Методи на учење:</b> Предавања подржани со презентации преку слајдови, интерактивни предавања, вежби, тимска работа, студија на случај, гостин на предавања, самостојната изработка и одбрана на проектна задача, учење во електронско опкружување (форуми, консултации).			
12.	<b>Вкупен расположив фонд на време</b>	<i>6 ЕКТС x 30 саати = 180 саати</i>		
13.	<b>Распределба на расположивото време</b>	<i>30 + 30 + 120 = 180 саати</i>		
	<b>Форми наставни активности</b>	<i>13.1</i>	<i>Предавања - теоретска настава (15 недели по 2 ч)</i>	<i>30 часови</i>
		<i>13.2</i>	<i>Лабораториски вежби, семинари, тимска работа</i>	<i>30 часови</i>
	<b>Други форми на активности</b>	<i>13.3</i>	<i>Проектни активности; семинарски работи; домашни задачи; самостојно учење</i>	<i>120 часови</i>
14.	<b>Оценување</b>	<i>50 + 40 + 10 = 100 бода</i>		
	14.1.	<i>Тест</i>		<i>50 бода</i>
	14.2.	<i>Семинарска работа / проект (презентација писмена и усна)</i>		<i>40 бода</i>
	14.3.	<i>Активност и учество</i>		<i>10 бода</i>
	Оценки:	<i>од 50 бода</i>	<i>5 (пет) (F)</i>	
		<i>од 51 до 60 бода</i>	<i>6 (шест) (E)</i>	
		<i>од 61 до 70 бода</i>	<i>7 (седум) (D)</i>	
		<i>од 71 до 80 бода</i>	<i>8 (осум) (C)</i>	
		<i>од 81 до 90 бода</i>	<i>9 (девет) (B)</i>	
		<i>над 90 бода</i>	<i>10 (десет) (A)</i>	
15.	<b>Услов за потпис и формален испит</b>	<i>Реализирани активности 14.2</i>		
16.	<b>Јазик на изведување на наставата</b>	<i>Македонски</i>		
17.	<b>Метод на следење на квалитетот</b>	<i>Механизми на интерна евалуација и анкети</i>		
18.	<b>Литература</b>			
	<b>Задолжителна литература</b>			
	<b>Автор</b>	<b>Наслов</b>	<b>Издавач</b>	<b>Година</b>
1.	Kiencke U., Nielsen L.	Automotive Control Systems	Springer Verlag	2005
2.	Rajamani, R.	Vehicle Dynamics and Control	Springer Verlag	2006
	<b>Дополнителна литература</b>			
	<b>Автор</b>	<b>Наслов</b>	<b>Издавач</b>	<b>Година</b>
1.	Vlacic, L.	Intelligent Vehicle Technologies: theory and application	Butterworth-Heinemann	2001
2.	Li L., Wang F.	Advanced Motion Control and Sensing for Intelligent Vehicles	Springer Science+Bus	2007
3.	Ghosh S., Lee T.	Intelligent Transportation Systems	CRC Press	2000