# Identifikacija Sistema

Ovde je cilj da se opise ceo postupak identifikacije sistema

# Black Box vs Grey Box method

Ovde hocu da predstavim kako ova dva modela rade i njihove generalne ideje

# Eksperimentalno odredjivanje prenosne funkcije dc servo motora

Ovde hocu da opisem ceo postupak odredjivanje prenosne funkcije

## Prikupljane i obrada podataka

## Grey Box method i Validacija istog

### Matematicki model servo motora

Ovde hocu da objasnim kako sam nasao generalnu prenosno f-ju servo motora

### Grey box metod i validacija

Ovde hocu da opisem kod koji sam koristio za estimaciju i validaciju prenosne f-je

## Black Box method i validacija istog

### Neuralne mreze kao alat u automatskom upravljanju

Kratak uvod u kojem hocu da spomenem DL i objasnim kako se on koristi u automatskom upravljanju --> Akcenat na identifikaciju sistema

### Black Box method

Ovde hocu da opisem kod koji sam koristo za estimaciju i validaciju prenosne funkcije

Izvori:

* Servo Motor tf identification:
  + <https://faculty-web.msoe.edu/meier/ee3720/technotes/dcservo.pdf>
* System identification:
  + <https://indico.cern.ch/event/11749/contributions/1328397/attachments/57048/82143/control_theory_3.pdf>
  + <https://www.mathworks.com/help/ident/gs/about-system-identification.html>
  + <https://underactuated.mit.edu/Spring2022/>
  + <http://groups.csail.mit.edu/locomotion/russt.html>
  + <https://www.youtube.com/watch?v=YiJRgKJ0My8>
  + <https://www.youtube.com/watch?v=Z1QS6FsxrJI>