



# УНИВЕРЗИТЕТ У БЕОГРАДУ

## ЕЛЕКТРОТЕХНИЧКИ ФАКУЛТЕТ

Булевар краља Александра 73, П.Ф. 35-54, 11120 Београд, Србија

Тел: +381 11 3248464, Факс: +381 11 3248681

На основу члана 30 Закона о високом образовању („Сл. Гласник РС“ бр. 76/05, 100/07 – аутентично тумачење, 97/08, 44/10, 93/12, 89/13 и 99/14), члана 103 Статута Универзитета у Београду („Гласник Универзитета у Београду“ бр. 162/11 – пречишћен текст, 167/12, 172/13 и 178/14), члана 79 Статута Електротехничког факултета Универзитета у Београду и члана 48 Правилника о докторским студијама Електротехничког факултета Универзитета у Београду, Наставно-научно веће на седници од 12.6.2018. године, донело је

### ОДЛУКУ

Именује се Комисија за усмену одбрану и усваја извештај Комисије у саставу: др Коста Јовановић, доцент, Електротехнички факултет у Београду, *dr Christine Chevallereau*, научни директор, *CNRS, Le Laboratoire des Sciences du Numerique de Nantes-LS2N*, Француска, др Жељко Ђуровић, редовни професор, Електротехнички факултет у Београду, др Александар Родић, научни саветник, Институт Михајло Пупин, Београд, др *Yannick Aoustin*, редовни професор *Universite de Nantes*, Француска, др *Philippe Fraisse*, редовни професор, *Universite de Montpellier*, Француска, о прегледу и оцени урађене докторске дисертације под насловом: **„Дворучна роботска манипулација инспирисана људским вештинама“** кандидата **Марије Томић, мастер инж. електротехнике и рачунарства.**

Извештај се упућује на разматрање Већу научних области техничких наука, које је одлуком под бројем 61206-872/2-17 од 27.2.2017. године дало сагласност на предлог теме докторске дисертације.

Објављени научни радови кандидата у часописима међународног значаја:

Категорија M23:

1. **Tomić M.**, Chevallereau Ch., Jovanović K., Potkonjak V., Rodić A.: Human to humanoid motion conversion for dual arm manipulation tasks, *Robotica*, 2018, pp. 1-21, DOI:10.1017/S0263574718000309, ISSN: 0263-5747, IF: 1.554
2. **Tomić M.**, Jovanović K., Chevallereau Ch., Potkonjak V., Rodić A.: Toward optimal mapping of human dual-arm motion to humanoid motion for tasks involving contact with the environment, *International Journal of Advanced Robotic Systems*, Vol 15(1), 2018, p.1729881418757377. DOI: 10.1177/1729881418757377, ISSN: 1729-8814, IF: 0.987

Одлуку доставити Универзитету у Београду ради давања сагласности на исту.

Председник Наставно-научног већа

Проф. др Мило Томашевић