

З А Х Т Е В

за давање сагласности на одлуку о прихватању теме докторске дисертације и о
одређивању ментора

Молимо да, сходно члану 47. ст 5. тач. 3. Статута Универзитета у Београду („Гласник
Универзитета“, број 186/15-пречишћени текст и 189/16), дате сагласност на одлуку о
прихватању теме докторске дисертације:

„Естимација крутости и адаптивно управљање код попустљивих робота”.
(енг. *“Stiffness estimation and adaptive control of soft robots”*).

НАУЧНА ОБЛАСТ: Електротехничко и рачунарско инжењерство

ПОДАЦИ О КАНДИДАТУ:

1. Име, име једног од родитеља и презиме кандидата: **Маја (Бисерка) Трумић**
2. Претходно образовање (назив и седиште факултета, студијски програм):
Универзитет у Београду – Електротехнички факултет
3. Година завршетка претходног нивоа студија: 2017. година
4. Година уписа на докторске студије: 2017. година
5. Назив студијског програма докторских студија: Електротехника и рачунарство

ПОДАЦИ О МЕНТОРУ

Кандидат: **Маја Трумић**

Име и презиме ментора: **Коста Јовановић**

Звање: Доцент

Списак радова који квалификују ментора за вођење докторске дисертације (потребно је навести пет радова):

1. The Puller-Follower Control of Compliant and Noncompliant Antagonistic Tendon Drives in Robotic Systems
Аутори: V. Potkonjak, B. Svetozarević, K. Jovanović, O. Holland
Часопис: INTERNATIONAL JOURNAL OF ADVANCED ROBOTIC SYSTEMS (ISSN: 1729-8806), Vol. 8, No. 5, pp. 143-155, Jan, 2012 (IF: 0.821)
2. Cascade Control of Antagonistic VSA—An Engineering Control Approach to a Bioinspired Robot Actuator
Аутори: B. Lukić, K. Jovanović, T. Šekara
Часопис: FRONTIERS IN NEUROBOTICS (ISSN: 1662-5218), Vol. 13, No. 69, pp. 1 - 15, Sep, 2019 (IF: 3.000)
3. Editorial: Human-Like Advances in Robotics: Motion, Actuation, Sensing, Cognition and Control
Аутори: K. Jovanović, T. Petrić, C. Maria Oddo, T. Tsuji
Часопис: FRONTIERS IN NEUROBOTICS (ISSN: 1662-5218), pp. 1 - 3, 2019 (IF: 3.000)
4. Decoupled Nonlinear Adaptive Control of Position and Stiffness for Pneumatic Soft Robots
Аутори: M. Trumić, K. Jovanović, A. Fagiolini
Часопис: INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS RESEARCH (ISSN: 0278-3649), pp. 1 - 19, Feb, 2020 (IF: 6.134)
5. An Input Observer-Based Stiffness Estimation Approach for Flexible Robot Joints
Аутори: A. Fagiolini, M. Trumić, K. Jovanović
Часопис: IEEE Robotics and Automation Letters (ISSN: 2377-3766), Vol. 5, No. 2, pp. 1843 - 1850, 2020 (IF: 3.608)

ПОДАЦИ О МЕНТОРУ

Кандидат: **Маја Трумић**

Име и презиме ментора: **Adriano Fagiolini**

Звање: *Доцент*

Списак радова који квалификују ментора за вођење докторске дисертације:

1. Decoupled nonlinear adaptive control of position and stiffness for pneumatic soft robots
Аутори: М. Trumić, К. Jovanović, А. Fagiolini
Часопис: International journal of robotics research (ISSN: 0278-3649), pp. 1-19, Feb, 2020, (IF: 6.134)
2. An Input Observer-Based Stiffness Estimation Approach for Flexible Robot Joints
Аутори: А. Fagiolini, М. Trumić, К. Jovanović
Часопис: IEEE Robotics and Automation Letters (ISSN: 2377-3766), Vol. 5, No. 2, pp. 1843-1850, Apr, 2020, (IF: 3.608)
3. On the robust synthesis of logical consensus algorithms for distributed intrusion detection
Аутори: А. Fagiolini, А. Bicchi
Часопис: Automatica (ISSN: 0005-1098), Vol. 49, No. 8, pp. 2339-2350, 2013, (IF: 3.132)
4. Towards a society of robots
Аутори: А. Bicchi, А. Fagiolini, L. Pallottino
Часопис: IEEE Robotics & Automation Magazine (ISSN: 1070-9932), Vol. 17, No. 4, pp. 26-36, 2010, (IF: 2.187)
5. Convergence Analysis of Distributed Set-Valued Information Systems
Аутори: А. Fagiolini, N. Dubbini, S. Martini, А. Bicchi
Часопис: IEEE Transactions on Automatic Control (ISSN: 0018-9286), Vol. 61, No. 6, pp. 1477-1491, 2015, (IF: 2.777)

Обавештавамо вас да је Наставно-научно веће Електротехничког факултета у Београду на седници одржаној 09.09.2020. године размотрило предложену тему и закључило да је тема подобна за израду докторске дисертације јер садржи оригиналну идеју и да је од значаја за развој науке, примену њених резултата, односно развој научне мисли уопште.

ДЕКАН ФАКУЛТЕТА

проф. др Мило Томашевић

Прилог 1. Одлука наставно-научног већа о прихватању теме и одређивању ментора

2. Извештај Комисије о оцени научне заснованости теме докторске дисертације