



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 40 Закона о високом образовању (Сл. Гласник РС“ бр. 88/2017, 27/2018-др. закон, 73/2018, 67/2019, 6/2020-др. закон, 11/2021-Аутентично тумачење, 67/2021 и 67/2021 - др. закон), члана 112 Статута Универзитета у Београду („Гласник Универзитета у Београду“, бр. 201/2018, 207/2019, 213/2020, 214/2020, 217/2020, 230/2021, 232/2022 и 233/2022) и члана 86. Статута Универзитета у Београду-Електротехничког факултета и члана 48. Правилника о докторским студијама на Универзитету у Београду („Гласник Универзитета у Београду“ бр. 191/2016, 212/2019, 215/2020, 217/2020, 228/21 и 230/21, Наставно-научно веће на седници одржаној 14.06.2022. године, донело је

ОДЛУКУ

Именује се Комисија за усмену одбрану и усваја реферат Комисије у саставу: др Коста Јовановић, ванредни професор, Електротехнички факултет у Београду, др Жељко Ђуровић, редовни професор, Електротехнички факултет у Београду, др Бојан Павковић, научни сарадник, Војнотехнички институт у Београду, др Драган Памучар, ванредни професор, Универзитет одбране-Војна академија), др Милан Бебић, ванредни професор, Електротехнички факултет у Београду, о прегледу и оцени докторске дисертације под насловом: **„Планирање путање робота базирано на D*Lite алгоритму и аутономној претрази окружења”** кандидата **Новака Заграђанина, дипл. инж.електротехнике.**

Реферат се упућује на разматрање Већу научних области техничких наука, које је одлуком бр. 61206-541/2-22 од 14.02.2022. године дало сагласност на предлог теме докторске дисертације. Радови објављени у међународним часописима (M20):

(1) Novak Zagradjanin, Dragan Pamucar, Kosta Jovanovic, Nikola Knezevic and Bojan Pavkovic, „Autonomous exploration based on multi-criteria decision-making and using D* Lite algorithm“, Intelligent Automation & Soft Computing, Special Issue: Soft Computing Methods for Intelligent Automation Systems, pp. 1369-1386, 2021 (M23, IF=1.647).

(2) Novak Zagradjanin, Aleksandar Rodic, Dragan Pamucar and Bojan Pavkovic, „Cloud-based multi-robot path planning in complex and crowded environment using fuzzy logic and online learning“, Information Technology and Control, Vol. 50, No. 2, pp. 357-374, 2021 (M23, IF=1.228).

(3) Novak Zagradjanin, Dragan Pamucar and Kosta Jovanovic, „Cloud-based multi-robot path planning in complex and crowded environment with multi-criteria decision making using full consistency method“, Symmetry, Vol. 11, No. 10, pp. 1-15, 2019 (M22, IF=2.645).

Одлуку доставити Универзитету у Београду ради давања сагласности на исту.

Председник Наставно-научног већа

Проф. др Дејан Гвоздић