

Број: 1575-37
Датум: 10.09.2024.

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, 67/2021 - др. закон и 76/2023), 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, 233/2022, 236/22, 241/22, 244/23, 245/23, 247/23 и 251/23), члана 86. Статута Универзитета у Београду - Електротехничког факултета, члана 30. Правилника о докторским студијама на Универзитету у Београду („Гласник Универзитета у Београду“, бр. 191/2016, 212/2019, 215/2020, 217/2020, 228/21, 230/21 и 241/22), Наставно-научно веће на својој 900. седници одржаној 10.09.2024. године донело је

О Д Л У К У о усвајању Реферата Комисије за преглед и оцену докторске дисертације

Усваја се Реферат Комисије за преглед и оцену докторске дисертације под насловом „Управљање робота у физичкој интеракцији са околином и сарадњи са човеком засновано на техникама учења и оптимизације“, (енг. „Control of robots in physical interaction with the environment and cooperation with humans based on learning and optimization techniques“) кандидата Никола Кнежевић, мастер инж. електротехнике и рачунарства и именује Комисија за усмену одбрану у саставу:

1. др Жељко Ђуровић, редовни професор, Електротехнички факултет у Београду,
2. др Ненад Јовичић, ванредни професор, Електротехнички факултет у Београду,
3. др Арсо Вукићевић, доцент Факултета инжењерских наука Универзитета у Крагујевцу,
4. др Александра Крстић, ванредни професор, Електротехнички факултет у Београду и
5. др Андреј Савић, виши научни сарадник, Електротехнички факултет у Београду.

Ментор је др Коста Јовановић, ванредни професор, Електротехнички факултет у Београду.

Образложење

На основу Реферата Комисије за преглед и оцену докторске дисертације, Наставно-научно веће Факултета је, у складу са својим овлашћењима, донело Одлуку као у диспозитиву.

Веће научних области техничких наука дало је сагласност на предлог теме за израду докторске дисертације (број 61206-4676/2-23 од 18.12.2023. године).

Кандидат је аутор научних публикација објављених у међународним часописима са SCI листе који су резултат истраживања у оквиру докторске дисертације.

Радови објављени у научним часописима међународног значаја M22:

- Knežević, N, Lukić, B, Petrić, T, Jovanović K, A Geometric Approach to Task- -Specific Cartesian Stiffness Shaping. Journal of Intelligent & Robotic Systems 110, 14 (2024). <https://doi.org/10.1007/s10846-023-02035-6>
- Knežević, N, Petrović M, Jovanović K, Cartesian Stiffness Shaping of Compliant Robots-Incremental Learning and Optimization Based on Sequential Quadratic Programming. Actuators 13, no. 1:32 (2024). <https://doi.org/10.3390/act13010032>

ДНА - Универзитету у Београду, члановима Комисије, Студентској служби и Архиви.

Председник Наставно-научног већа

Проф. др Дејан Гвоздић