

Веће научних области техничких наука

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:

„Интерфејс човјек-машина за роботске системе промјениве крутости заснован на миоелектричној контроли и електротактилној повратној спрези“

(енгл. Human-machine interface for variable stiffness robotic systems based on myoelectric control and electrotactile feedback)

НАУЧНА ОБЛАСТ: Електротехника и рачунарство

ПОДАЦИ О КАНДИДАТУ:

1. Име, име једног од родитеља и презиме кандидата **Горана (Милан) Миловановић**
2. Претходно образовање (назив и седиште факултета, студијски програм):
Универзитет у Београду -Електротехнички факултет
3. Година завршетка претходног нивоа студија: 2020. година
4. Година уписа на докторске студије: 2020. година
5. Назив студијског програма докторских студија: Електротехника и рачунарство

ПОДАЦИ О МЕНТОРУ

Име и презиме ментора: **Коста Јовановић**

Звање: Ванредни професор

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

Кандидат: Горана Миловановић

1. Digital Innovation Hubs in Healthcare Robotics Fighting COVID-19 across Europe

Аутори: К. Jovanović, A. Schwier, E. Matheson, M. Xiloyannis, E. Rodijk-Rozeboom, N. Hochhausen, B. Vermuelen, B.Graf, P. Wolf, Z. Nawrat, J. Escuder Tisaire, M. Mechelinck, B. Sorensen, P. Roberta Boscolo, M. Obach, S. Tognarelli, M.Janković, C. Leroux, G. Ferrigno, F. Siepel, S. Stramigioli

Часопис: IEEE ROBOTICS & AUTOMATION MAGAZINE (ISSN: 1070-9932), Vol. 28, No. 1, pp. 40 - 47, 2021 (IF:5.229)

2. Force Sharing Problem During Gait Using Inverse Optimal Control

Аутори: F. Bećanović, V. Bonnet, R. Dumas, K. Jovanović, S. Mohammed

Часопис: IEEE Robotics and Automation Letters (ISSN: 2377-3766), pp. 1 - 8, Oct, 2022 (IF: 5.200)

3. Experimental Analysis of Handcart Pushing and Pulling Safety in an Industrial Environment by Using IoT Force and EMG

Sensors: Relationship with Operators' Psychological Status and Pain Syndromes

Аутори: М. Petrović, А. Вукићевић, М. Ђапан, А. Пеулић, М. Јовичић, Н. Мијаиловић, П. Миловановић, М. Грајић, М.Савковић, С. Caiazzo, В. Исаиловић, И. Мачужић, К. Јовановић

Часопис: SENSORS (ISSN: 1424-8220), Vol. 22, No. 19, pp. 7467 - 7479, Oct, 2022 (IF: 3.900)

4. Force/Torque-Sensorless Joint Stiffness Estimation in Articulated Soft Robots

Аутори: М. Трумић, G. Grioli, K. Jovanović, A. Fagiolini

Часопис: IEEE Robotics and Automation Letters (ISSN: 2377-3766), Vol. 7, No. 3, pp. 7036 - 7043, May, 2022 (IF: 5.200)

5. Decoupled nonlinear adaptive control of position and stiffness for pneumatic soft robots

Аутори: М. Trumić, К. Јовановић, А. Fagiolini

Часопис: INTERNATIONAL JOURNAL OF ROBOTICS RESEARCH (ISSN: 0278-3649), Vol. 40, No. 1, pp. 277 - 295, 2021 (IF: 6.887)

Обавештавамо вас да је Наставно-научно веће Електротехничког факултета у Београду на седници одржаној 10.03.2026. 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.

Председник Наставно-научног већа

проф. др Зоран Чича

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

2. Извештај Комисије о оцени научне заснованости теме докторске дисертације