

Датум: 13.05.2026			
Број	Прилог	Вредност	
896			

**ИЗБОРНОМ ВЕЋУ
ЕЛЕКТРОТЕХНИЧКОГ ФАКУЛТЕТА УНИВЕРЗИТЕТА У БЕОГРАДУ**

Предмет: Извештај Комисије о пријављеним кандидатима за избор у звање **ВАНРЕДНИ ПРОФЕСОР** за ужу научну област **АУТОМАТИКА**

На основу одлуке Изборног већа Електротехничког факултета у Београду број 926 од 10.3.2026. године, а по објављеном конкурс за избор једног ванредног професора на одређено време од 5 година са пуним радним временом за ужу научну област Аутоматика, именовани смо за чланове Комисије за подношење извештаја о пријављеним кандидатима.

На конкурс који је објављен у листу „Послови“ број 1190 од 25.3.2026. године пријавио се један кандидат и то др Коста Јовановић.

На основу прегледа достављене документације, подносимо следећи

ИЗВЕШТАЈ

А. Биографски подаци

Коста Јовановић је рођен 17. јула 1986. године у Чачку. Основну школу и Гимназију у Чачку, природно-математички смер, је завршио као ученик генерације. Електротехнички факултет у Београду је уписао 2005. године, где је и дипломирао на Одсеку за сигнале и системе са просеком 9,96 као најбољи студент на одсеку и студент са највишим просеком на студијском програму Електротехника и рачунарство те године. Мастер студије је завршио на модулу Сигнали и системи 2010. године са просеком 10. Докторску дисертацију је одбранио 12. маја 2016. године под менторством проф. Вељка Поткоњака.

Коста Јовановић је запослен на Електротехничком факултету у Београду, на Катедри за сигнале и системе, од 16.03.2010. године. За сарадника у настави је изабран 2010., а за асистента 2011. године. За доцента за ужу научну област аутоматика је изабран 2016. године, а за ванредног професора 2021. године. Од почетка свог ангажмана на Електротехничком факултету је ангажован на предметима у области роботике. Стручно се усавршавао у

Одељењу за електронику и аутоматику у компанији СМС Зимаг (*SMS Siemag*) током 3 месеца 2009. године, у Лабораторији за роботiku и ембедед системе на Техничком универзитету у Минхену (ТУМ) током 2 месеца 2010. године, и Институту за роботiku и мехатронику при Немачком центру за свемирска истраживања (ДЛР) током 6 месеци 2013. године, све у Немачкој.

Главне области истраживања Косте Јовановића су физичка интеракција човека и робота, нове генерације погона робота, и управљање роботским системим уопште. Коста Јовановић је аутор радова објављених у најугледнијим часописима у области роботике и аутоматике укључујући *IEEE Robotics and Automation Magazine*, *IEEE Robotics and Automation Letters*, *Journal of Robotics Research*, *IEEE Transactions on Control System Technologies*, *IEEE Control System Letters*. Објавио је 34 рада у научним часописима од међународног значаја са импакт фактором (18 од избора у звање ванредног професора). На основу базе скопус, радови аутора су цитирани укупно 1.499 пута (без самоцитата 1.366) уз *h*-индекс цитираности 14 (без самоциата 13).

У оквиру истраживачких активности у области роботике на Електротехничком факултету, Коста Јовановић је руководио или руководи са 5 пројекта програма Хоризонт Европа и Хоризонт 2020 (на пројекту *CITADELS* и руководилац пројекта на нивоу европског конзорцијума), 1 пројектом у оквиру програма Европског института технологије (ЕИТ) за развој високог образовања (*HMI2MARKET*, руководилац пројекта на нивоу европског конзорцијума), 6 пројекта каскадног финансирања програма Хоризонт, 2 пројекта из програма Интерег, пројекта билатералне сарадње са Универзитетом Калифа из Уједињених Арапских Емирата, 2 пројекта Фонда за науку (програма извршних пројеката младих истраживача – ПРОМИС2020 и Зеленог програма сарадње науке и привреде) и 2 пројекта билатералне међународне сарадње. На овим пројектима је ангажовано 9 студената докторских студија, младих сарадника и истраживача на Електротехничком факултету. Био је учесник 1 пројекта европског програма ФП7, 1 пројекта програма Ерасмус+ К2 стратешка партнерства, као и 1 пројекта технолошког развоја Министарства просвете науке и технолошког развоја. Кроз наведене пројекте програма Хоризонт успостављена је међународна сарадња са угледним институцијама у Европи: ДЛР институт за роботiku и мехатронику, Фраунхофер, Технички универзитет у Минхену (Немачка), Универзитет Твенте (Холандија), ЕТХ Цирих (Швајцарска), Империјал Колеџ (Велика Британија), Институт ВТТ (Финска), Италијански институт технологије, Универзитет Политехничко Милано (Италија), Дански институт Технологије (Данска) као и другим угледним институцијама у области роботике.

Коста Јовановић је испред Електротехничког факултета био главни организатор (*General Chair*) највеће европске конференције у области роботике – РААД2025 у Београду 2025. године која је окупила учеснике из преко 20 земаља. Ангажован је и као су-организатор за публикације (*Publication Co-Chair*) у оквиру престижне конференције *IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics 2026* у Ђенови, Италија. Одржао је неколико предавања по позиву на конференцијама од чега се издвајају *31st Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD2021*, Поатје, Француска, 2021; *19th Conf. on Medical Robots*, Забрежје, Пољска, 2021; *10th Int. Sci. Conf. on Technics, Informatics, and Education (TIE 2024)*, Чачак, Србија, 2024; *11th Master Class* конференција Асоцијације за физикалну, рехабилитациону и регенеративну медицину Србије, Београд, 2025. Коста Јовановић је члан међународних удружења *IEEE* (Друштва за роботiku и аутоматику) од 2013. године, а од 2026 је *IEEE Senior Member*. Члан је међународног научног одбора на конференцији *RAAD (Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region)* од 2020. године. Био је члан научног одбора конференције АСТЕК (Асистивне технологије и комуникација) од оснивања конференције 2019. године. Члан је одбора докторских студија Универзитета у Палерму за област ИКТ од

2020. године. Помоћни је едитор (*Associate Editor*) у часописима *Frontiers in Robotics and AI* и *Frontiers in Neurorobotics*.

Коста Јовановић је добитник бројних награда и признања од којих се издвајају: Награда проф. Мирка Милића (2008. године), Фондације др Зоран Ђинђић за стручно усавршавање у Немачкој (2009), награда Електротехничког факултета за најбољег дипломца на Одсеку сигнали и системи (2009), награда Универзитета у Београду за најбољи научни рад студената у области техничко-технолошких наука (2011), награда Фондације Никола Тесла за изузетна достигнућа младих у области технике (2012), стипендија Немачке службе за академску размену (ДААД) за стручно усавршавање у Немачкој (2013), награда Града Београда за организацију догађаја године (2013), портала Суперсте (2013) и фондације Егзит и НИС (2016) за најбољег младог научника у области техничких наука, награду Америчке провредне коморе за позитиван утицај на друштво у Србији (2018). Био је члан тима студената који су освојили прво место на такмичењу студентских пројеката *ICAMES* у Истанбулу (2011), а освојио је и прву награду на такмичењу студената у управљању роботима променљиве крутости у Риму (2015). Био је коаутор најбољег рада студената на конференцији *RAAD (Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region)* у Кајзерслаутерну у Немачкој (2019). Коста Јовановић је аутор или коаутор неколико радова награђених на конференцији ЕТРАН у оквиру секције Роботика и флексибилна аутоматизација у генералној конкуренцији и конкуренцији младих аутора.

Коста Јовановић је ожењен и отац двоје деце.

Б. Дисертације

Докторска дисертација: Коста М. Јовановић, „Моделирање и управљање антропомиметичког робота са антагонистичким погонима у контактним и бескотактним задацима“, Електротехнички факултет Универзитета у Београду, Београд, мај 2016. године.

В. Наставна активност

На Електротехничком факултету у Београду је ангажован на 7 предмета на основним и мастер академским студијама: Хидраулички и пнеуматски системи, Роботика и аутоматизација, Биомеханика, Аутономни мобилни роботи, ЦНЦ системи и флексибилна аутоматизација, Роботски системи и Неурално инжењерство. Ангажован је на 2 предмета на докторским академским студијама: Специјални роботски системи и Теорија роботских система. У оквиру нове акредитације наставних програма из 2019. године, увео је нови предмет – Аутономни мобилни роботи. Од почетка свог ангажмана на Електротехничком факултету, значајно је унапредио ресурсе за наставу и истраживање у оквиру Лабораторије за роботiku при Катедри за сигнале и системе где су први пут у Србији у наставне активности укључене, најновије роботске технологије, колаборативни робот (од 2021), когнитивни колаборативни робот (2024) и аутономни мобилни манипулатор (2026). Био је ангажован на студијском програму докторских студија за Биомедицинско инжењерство и технологије при Универзитету у Београду на 2 предмета: Биомеханика и Специјални роботски системи. Ангажован је у настави на основним студијама на Електротехничком факултету универзитета у Бања Луци, и на докторским студијама Факултета техничких наука у Чачку Универзитета у Крагујевцу.

Према увиду у базу студентских анкета на сервису *eZaposleni* Електротехничког факултета у Београду, пондерисана оцена Косте Јовановића као наставника износи 4.68 (пондерисана вредност за све наставнике у истом периоду износи 4.56), а аритметичка средња оцена на свим предметима износи 4.68 (за све наставнике у истом периоду 4.56). Оцене се односе на период од зимског семестра 2021/2022. године до летњег семестра 2024/2025. године.

Коста Јовановић је аутор/коаутор помоћне наставне литературе на српском језику одобрене од стране Електротехничког факултета у Београду:

- **К. Јовановић, Н. Кнежевић** „Роботика – збирка решених задатака”,

као и практикума на енглеском језику одобреног као наставни материјал од стране Факултета техничких наука у Новом Саду:

- **В. Јаковљевић, С. Јочић, Т. Новак, Ж. Коколански, В. Велковски, Д. Тефелски, А. Тефелска, М. Јанковић, М. Барјактаровић, К. Јовановић, Н. Кнежевић, Р. Атанасијевић, М. Новићић** „Control, virtual instrumentation and signal processing use cases practicum”.

Од избора у звање наставника био је ментор 8 докторских дисертације (од чега коментор две докторске дисертације у оквиру програма двојних докторских студија са Универзитетима у Италији и Француској), руководилац 43 завршних мастер радова и руководилац 65 завршних радова на основним академским студијама. Поред тога, учествовао је у 2 комисије за одбрану докторске дисертације, 17 комисија завршних мастер радова, 21 комисија завршних радова на основним академским студијама на Електротехничком факултету. Учествовао је у 2 комисије за одбрану докторске дисертације на Факултету техничких наука, Универзитета у Новом Саду. Тренутно је ментор две докторске дисертације у изради и ментор студијског истраживачког рада четворо студената докторских академских студија на Електротехничком факултету.

Г. Библиографија научних и стручних радова

Коста Јовановић је аутор или коаутор 34 рада у научним часописима од међународног значаја са импакт фактором (18 од избора у звање ванредног професора), од чега 3 рада категорије M21a+, 3 рада категорије M21a, 14 радова категорије M21, 11 радова категорије M22 и 3 рада категорије M23. Када се у обзир узме број аутора, од избора у звање ванредног професора објавио је ефективно 7,91 радова ($2/4 + 2/7 + 2/13 + 2/5 + 2/6 + 2/4 + 2/4 + 2/4 + 2/4 + 2/5 + 2/7 + 2/4 + 1 + 2/4 + 2/13 + 2/4 + 2/4 + 2/5$), а у целокупном опусу ефективно 15,96 радова ($7,91 + 2/7 + 2/5 + 2/5 + 2/3 + 2/3 + 2/2 + 2/4 + 2/3 + 2/4 + 2/3 + 2/21 + 2/3 + 2/5 + 2/15 + 2/4 + 2/4$). Аутор је и 6 радова у осталим часописима (категирије M24 и M50) и укупно 70 радова на међународним и домаћим конференцијама. Увидом у базу СКОПУС дана 21.2.2026. аутор има укупно 81 рад индексиран у овој бази, који су цитирани укупно 1.499 пута (без самоцитата 1.366) уз *h*-индекс цитираности 14 (без самоциата 13).

Категорија M10 – Монографије, монографске студије, тематски зборници међународног значаја

Након избора у звање ванредног професора

- M10.1.** **К. Јовановић, А. Родић, М. Раковић**, “Advances in Industrial and Service Robotics”, *Mechanism and Machine Science (Springer Cham)*, volume 190, 2025, pp. 1-718. DOI: 10.3389/978-2-88963-265-7

Пре последњег избора у звање

- M10.2.** T. Petric, **K. Jovanovic**, T. Tsuji, C. M. Oddo, "eBook: Human-Like Advances in Robotics: Motion, Actuation, Sensing, Cognition and Control", *Frontiers in Neurorobotics*, 2019, pp. 1-266. DOI: 10.3389/978-2-88963-265-7

**Категорија M20 – Радови објављени у научним часописима од међународног значаја
(по категоријама на електронском систему eНаука)**

Након избора у звање ванредног професора

- M20.1.** M. Trumić, F. Angelini, **K. Jovanovic**, A. Fagiolini, "Decoupled and Closed-Loop Motion and Stiffness Control for Articulated Soft Robots Driven by a Class of Electromechanical Variable Stiffness Actuators", *IEEE Transactions on Control Systems Technology*, 2026. DOI: 10.1109/TCST.2025.3637320. (M21, ИФ – 5.0)
- M20.2.** A. Vukicevic, M. Petrovic, N. Jurisevic, M. Djapan, N. Knezevic, A. Novakovic, **K. Jovanovic**, "Versatile waste sorting in small batch and flexible manufacturing industries using deep learning techniques", *Scientific reports (Nature)*, 15, article 3756, 2025. DOI: 10.1038/s41598-025-87226-x (M21, ИФ – 4.3)
- M20.3.** A. O'Gorman, M. Lauryn, T. Efremenko, M. Canina, P. Redava, L. Puig, A. Cangelosi, F. Ferro, F. Dellino, R. Van Gansbeke, M. Bulgheroni, **K. Jovanovic**, L. Brennan, "MUSAE: Fusion of art and technology to address challenges in food and health", *Nutrition Bulletin*, 50 (1), pp. 120-131, 2025. DOI: 10.1111/nbu.12723. (M22, ИФ – 3.5)
- M20.4.** N. Knezevic, A. Savic, Z. Gordic, A. Ajoudani, **K. Jovanovic**, "Toward Industry 5.0: A Neuroergonomic Workstation for a Human-Centered, Collaborative Robot-Supported Manual Assembly Process," *IEEE Robotics & Automation Magazine*, vol. 32, no. 3, pp. 103-113, 2025, DOI: 10.1109/MRA.2024.3487323. (M21a, ИФ – 7.3)
- M20.5.** A. Vukicevic, M. Petrovic, P. Milosevic, A. Peulic, **K. Jovanovic**, A. Novakovic „A systematic review of computer vision-based personal protective equipment compliance in industry practice: advancements, challenges and future directions", *Artificial Intelligence Review (Springer)*, vol. 57, article 319, 2024, DOI: 10.1007/s10462-024-10978-x. (M21a+, ИФ – 14.9)
- M20.6.** N. Knezevic, B. Lukic, T. Petric, **K. Jovanovic**, "A Geometric Approach to Task-Specific Cartesian Stiffness Shaping", *Journal of Intelligent & Robotic Systems (Springer)*, vol 110, no 14, pp 1-11, 2024. DOI: 10.1007/s10846-023-02035-6 (M22, ИФ – 3.2)
- M20.7.** N. Knezevic, B. Lukic, T. Petric, **K. Jovanovic**, "Cartesian Stiffness Shaping of Compliant Robots—Incremental Learning and Optimization Based on Sequential Quadratic Programming", *Actuators*, 13(32), pp 1-18, 2024. DOI: 10.3390/act13010032 (M22, ИФ – 2.4)
- M20.8.** A. Vukicevic, M. Petrovic, N. Knezevic and **K. Jovanovic**, "Deep learning-based recognition of unsafe acts in manufacturing industry," *IEEE Access*, vol. 11, pp. 103406-103418, 2023. DOI: 10.1109/ACCESS.2023.3318114. (M21, ИФ – 3.7)
- M20.9.** B. Lukic, **K. Jovanovic**, L. Zlajpah, T. Petric, "Online Cartesian Compliance Shaping of Redundant Robots in Assembly Tasks", *Machines*, 11(1):35, 2023. DOI: 10.3390/machines11010035 (selected for nomination of "Machines 2022 Best Paper Award"). (M21, ИФ – 2.6)

- M20.10.** F. Bećanovic, V. Bonnet, R. Dumas, **K. Jovanovic**, S. Mohammed, "Force Sharing Problem During Gait Using Inverse Optimal Control", *IEEE Robotics and Automation Letters*, (RA-L), vol. 8, no. 2, pp. 872-879, 2023. DOI: 10.1109/LRA.2022.3217398. (M21, ИФ – 5.5)
- M20.11.** M. Radmilovic, D. Urukalo, M. Jankovic, S. Dedijer Dujovic, T. Dimkic Tomic, M. Trumic, **K. Jovanovic**, "Elbow Joint Stiffness Functional Scales Based on Hill's Muscle Model and Genetic Optimization", *Sensors*, 23(3): 1709; 2023. DOI: 10.3390/s23031709 (M21, ИФ – 3.7)
- M20.12.** M. Trumic, C. Della Santina, **K. Jovanovic**, A. Fagiolini, "On the stability of the soft pendulum with affine curvature: open-loop, collocated closed-loop, and switching control", *IEEE Control Systems Letters*, vol. 7, pp. 385-390, 2023. DOI: 10.1109/LCSYS.2022.3187612. (M22, ИФ – 2.5)
- M20.13.** Z. Gordic, **K. Jovanovic**, "A Framework for Inclusion of Unmodelled Contact Tasks Dynamics in Industrial Robotics", *Sensors (Advanced Measurements for Industry 4.0 II)*, 22(19): 7650, 2022. DOI: 10.3390/s22197650. (M21, ИФ – 4.1)
- M20.14.** S. Pedone, M. Trumic, **K. Jovanovic**, A. Fagiolini, "Robust and Decoupled Position and Stiffness Control for Electrically-driven Articulated Soft Robots", *IEEE Robotics and Automation Letters* (RA-L), vol. 7, no. 4, pp. 9059-9066, 2022. DOI: 10.1109/LRA.2022.3188903. (M21, ИФ – 5.9)
- M20.15.** M. Petrovic, A. Vukicevic, M. Djapan, A. Peulic, M. Jovicic, N. Mijailovic, P. Milovanovic, M. Grajac, M. Savkovic, C. Caiazzo, V. Isailovic, I. Macuzic, **K. Jovanovic** "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" *Sensors*, 22(19): 7467, 2022. DOI: 10.3390/s22197467 (M21, ИФ – 4.1)
- M20.16.** M. Trumic, G. Grioli, **K. Jovanovic**, A. Fagiolini, "Force/Torque-Sensorless Joint Stiffness Estimation in Articulated Soft Robots", *IEEE Robotics and Automation Letters* (RA-L), vol. 7, no. 3, pp. 7036-7043, 2022. DOI: 10.1109/LRA.2022.3178467 (M21, ИФ – 5.01)
- M20.17.** M. Trumic, C. Della Santina, **K. Jovanovic**, A. Fagiolini, "Adaptive control of soft robots based on an enhanced 3d augmented rigid robot matching", *IEEE Control Systems Letters*, vol. 5, no. 6, pp. 1934-1939, 2021. DOI: 10.1109/LCSYS.2020.3047737. (M22, ИФ – 3)
- M20.18.** N Zagradjanin, D Pamucar, **K Jovanovic**, N Knezevic, B Pavkovic, "Autonomous Exploration Based on Multi-Criteria Decision-Making and Using D* Lite Algorithm", *Intelligent Automation and Soft Computing*, 32(3), pp. 1369-1386 2021. DOI: 10.32604/iasc.2022.021979. (M22, ИФ – 2.13)

Пре последњег избора у звање

- M20.19.** **K. Jovanovic**, 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, "Digital Innovation Hubs in Healthcare Robotics Fighting COVID-19 across Europe", *IEEE Robotics and Automation Magazine*, accepted, 2021. DOI: 10.1109/MRA.2020.3044965. (M21, ИФ – 5.75)

- M20.20.** Fagiolini, M. Trumic, **K. Jovanovic**, "An Input Observer-Based Stiffness Estimation Approach for Flexible Robot Joints", *IEEE Robotics and Automation Letters*, pp. 1843-1850, 2020. DOI: 10.1109/LRA.2020.2969952. (**M21**, ИФ – 3.85)
- M20.21.** S. Nikolic, T. Suesse, **K. Jovanovic**, Z. Stanisavljevic, "Laboratory Learning Objectives Measurement: Relationships Between Student Evaluation Scores and Perceived Learning", *IEEE Transactions on Education*, pp. 1-9, 2020. DOI: 10.1109/TE.2020.3022666. (**M22**, ИФ – 2.46)
- M20.22.** M. Trumic, **K. Jovanovic**, A. Fagiolini, "Decoupled Nonlinear Adaptive Control of Position and Stiffness for Pneumatic Soft Robots", *International Journal of Robotics Research*, pp. 1-19, 2020. DOI: <https://doi.org/10.1177/0278364920903787>. (**M21a**, ИФ – 6.376)
- M20.23.** Z. Gordic, **K. Jovanovic**, "Collision detection on industrial robots in repetitive tasks using modified dynamic time warping", *Robotica*, pp. 1717-1736, 2020. DOI: <https://doi.org/10.1017/S0263574719001425>. (**M22**, ИФ – 1.673)
- M20.24.** **K. Jovanovic**, T. Petric, T. Tsuji, C. M. Oddo, "Editorial: Human-Like Advances in Robotics: Motion, Actuation, Sensing, Cognition and Control", *Frontiers in Neurorobotics*, pp. 1-3, 2019. DOI: <https://doi.org/10.3389/fnbot.2019.00085>. (**M21**, ИФ – 2.718)
- M20.25.** N. Zagradanin, D. Pamucar, **K. Jovanovic**, "Cloud-Based Multi-Robot Path Planning in Complex and Crowded Environment with Multi-Criteria Decision Making using Full Consistency Method", *Symmetry*, pp. 1-15, 2019. DOI: <https://doi.org/10.3390/sym11101241>. (**M22**, ИФ – 2.427)
- M20.26.** B. Lukic, **K. Jovanovic**, T. Sekara, "Cascade Control of Antagonistic VSA - an Engineering Control Approach to a Bio-inspired Robot Actuator", *Frontiers in Neurorobotics*, pp. 53-67, 2019. DOI: <https://doi.org/10.3389/fnbot.2019.00069>. (**M21**, ИФ – 2.718)
- M20.27.** M. Tomic, C. Chevallereau, **K. Jovanovic**, V. Potkonjak, A. Rodic, "Human to humanoid motion conversion for dual arm manipulation tasks", *Robotica*, pp. 1167-1187, 2018. DOI: <https://doi.org/10.1017/S0263574718000309>. (**M22**, ИФ – 1.494)
- M20.28.** M. Tomic, **K. Jovanovic**, C. Chevallereau, V. Potkonjak, A. Rodic, "Towards optimal mapping of human dual arms motion to humanoid motion for tasks involving contact with the environment", *International Journal of Advanced Robotic Systems*, pp. 1-19, 2018. DOI: <https://doi.org/10.1177/1729881418757377>. (**M23**, ИФ – 1.317)
- M20.29.** **K. Jovanovic**, B. Lukic, V. Potkonjak, "Feedback linearization for decoupled position/stiffness control of bidirectional antagonistic drives", *Facta Universitatis - Series: Electronics and Energetics*, pp. 51-61, 2018. DOI: <https://doi.org/10.2298/FUEE1801051J> (**M24**)
- M20.30.** V. Potkonjak, M. Gardner, V. Callaghan, P. Mattila, C. Guetl, V. Petrović, **K. Jovanovic**, "Virtual Laboratories for Education in Science, Technology, and Engineering: a Review", *Computers & Education*, pp. 309-327, 2016. DOI: <https://doi.org/10.1016/j.compedu.2016.02.002>. (**M21a+**, ИФ – 5.047)
- M20.31.** **K. Jovanovic**, V. Potkonjak, O. Holland, "Dynamic Modelling of an Anthropomorphic Robot in Contact Tasks", *Advanced Robotics*, pp. 793-806, 2014. DOI: 10.1080/01691864.2014.896748. (**M23**, ИФ – 0.572)

- M20.32.** V. Antoska, **K. Jovanovic**, V. Petrovic, N. Bascarevic, M. Stankoviski, "Balance Analysis of the Mobile Anthropomimetic Robot Under Disturbances – ZMP Approach", *International Journal of Advanced Robotic Systems*, pp 1-10, 2013. DOI: <https://doi.org/10.5772/56238>. (M23, ИФ – 0.579)
- M20.33.** S. Wittmeier, C. Alessandro, N. Bascarevic, K. Dalamagkidis, A. Diamond, M. Jantsch, **K. Jovanovic**, R. Knight, H. G. Marques, P. Milosavljevic, B. Svetozarevic, V. Potkonjak, R. Pfeifer, A. Knoll, O. Holland, "Towards Anthropomimetic Robotics", *Artificial Life*, pp 171-193, 2013. DOI: https://doi.org/10.1162/ARTL_a_00088. (M21a, ИФ – 1.93)
- M20.34.** V. Potkonjak, B. Svetozarevic, **K. Jovanovic**, O. Holland, "The puller-follower control of compliant and noncompliant antagonistic tendon drives in robotic system", *International Journal of Advanced Robotic Systems*, pp. 143-155, 2012. DOI: <https://doi.org/10.5772/10690>. (M22, ИФ – 0.821)
- M20.35.** V. Potkonjak, M. Vukobratovic, **K. Jovanovic**, M. Medenica, "Virtual Mechatronic/Robotic laboratory - A step further in distance learning", *Computers & Education* pp 465-475, 2010. DOI: <https://doi.org/10.1016/j.compedu.2010.02.010> (M21a+, ИФ – 2.868)

Категорија M30 – Радови објављени у зборницима међународних конференција

Након избора у звање ванредног професора

- M30.1.** N Knezevic, M Dimcic, S Jokic, **K Jovanovic**, "Cognitive Robotics for Digital Twin-Enabled Automation in Structural Panel Fabrication and Installation", *IEEE SICE International Symposium on System Integration (SII2026)*, Cancun, Mexico, 2026. (M33)
- M30.2.** F Becanovic, V Bonnet, **K Jovanovic**, SS Mohammed, R Dumas, "Inverse optimal control reveals square of muscle power minimisation in post-stroke gait", *ISB 2025-Congress of International Society of Biomechanics*, Stockholm, Sweden, 2025. (M33)
- M30.3.** M Rasic, C Della Santina, **K Jovanovic**, M Trumic, "Towards Modular Testbed for Tendon-Driven Soft Robots" *the 33rd Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria Danube Region (RAAD2025)*, Belgrade, Serbia, 2025. (M33)
- M30.4.** J Bajic, M Damnjanovic, N Knezevic, S Jokic, **K Jovanovic**, "Towards Modular Testbed for Tendon-Driven Soft Robots" *the 33rd Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria Danube Region (RAAD2025)*, Belgrade, Serbia, 2025. (M33)
- M30.5.** G Milovanovic, G Kvascev, **K Jovanovic**, "LSTM-Based Hand Motion Recognition for Myoelectric Control of a Compliant Robot Gripper", *the 33rd Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria Danube Region (RAAD2025)*, Belgrade, Serbia, 2025. (M33)
- M30.6.** S. Malik, N. Ruzic, M. Khonji, **K. Jovanovic**, J. Dias, N. Knezevic, L. Seneviratne, "Optimizing Multi-robot Autonomous Crop Collection", *the 33rd Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria Danube Region (RAAD2025)*, Belgrade, Serbia, 2025. (M33)
- M30.7.** M Skakun, V Vujicic, V Todic, Z Gordic, N Knezevic, **K Jovanovic**, "Advancing Human-Robot Collaboration Through Extended Reality-Assembly Use Case", *the 12th Int. Conf. on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2025*, Cacak, Serbia, 2025. (M33)

- M30.8.** Z Gordic, N Knezevic, **K Jovanovic**, "Reusable Software Components for Adoption of Robotics in SMEs", *the 12th Int. Conf. on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2025*, Cacak, Serbia, 2025. (M33)
- M30.9.** V Todic, N Ruzic, M Petrovic, N Knezevic, **K Jovanovic**, "Reusable Software Components for Adoption of Robotics in SMEs", *the 12th Int. Conf. on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2025*, Cacak, Serbia, 2025. (M33)
- M30.10.** F. Becanovic, **K. Jovanovic**, V. Bonnet, "Reliability of Single-Level Equality-Constrained Inverse Optimal Control", *the 23rd IEEE-RAS Int. Conf. on Humanoid Robots (Humanoids2024)*, Nancy, France, 2024. (M33)
- M30.11.** F Rodic, F Becanovic, J Aleksic, D Mirkov, **K Jovanovic**, "Synchronization of Motion Capture and Forceplate Data for Analysis of Vertical Jumping", *the 11th Int. Conf. on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2025*, Nis, Serbia, 2024. (M33)
- M30.12.** N Ruzic, I Cosic, D Klasanovic, L Jugovic, N Knezevic, **K Jovanovic**, "Path Replanning and Collision Avoidance in Collaborative Human-Robot Waste Sorting", *the 11th Int. Conf. on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2025*, Nis, Serbia, 2024. (M33)
- M30.13.** M Trumic, **K Jovanovic**, A Fagiolini, "Joint Stiffness Estimation in a Single-Link Soft Robot Driven by Pneumatic McKibben Muscles", *the 11th Int. Conf. on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2025*, Nis, Serbia, 2024. (M33)
- M30.14.** Z. Gordic, **K. Jovanovic**, "Physical Interaction Interpretation in Industrial Robotics Using Dynamic Time Warping Principles", *the 32nd Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria Danube Region (RAAD2024)*, Cluj-Napoca, Romania, 2024. (M33)
- M30.15.** M. Susnjar, **K. Jovanovic**, "Deployment of Algorithms for Autonomous Drone Racing in a Real Environment", *the 32nd Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria Danube Region (RAAD2024)*, Cluj-Napoca, Romania, 2024. (M33)
- M30.16.** Z Gordic, **K Jovanovic**, "A Hybrid Approach to Interaction Detection in Robotics", *the 10th Int. Conf. on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2023*, Sarajevo, Bosnia and Herzegovina, 2023. (M33)
- M30.17.** N. Knezevic, M. Trumic, A. Fagiolini, **K. Jovanovic** "Input-Observer-Based Estimation of the External Torque for Single-Link Flexible-Joint Robots", *the 31st International Conference on Robotics in Alpe-Adria Danube Region (RAAD2023)*, Bled, Slovenia, 2023. (M33)
- M30.18.** B. Lukic, N. Knezevic, **K. Jovanovic** "Robot's Cartesian Stiffness Adjustment Through the Stiffness Ellipsoid Shaping", *the 31st International Conference on Robotics in Alpe-Adria Danube Region (RAAD2023)*, Bled, Slovenia, 2023. (M33)
- M30.19.** F. Becanovic, J. Miller, V. Bonnet, **K. Jovanovic**, S. Mohammed "Assessing the Quality of a Set of Basis Functions for Inverse Optimal Control via Projection onto Global Minimizers", *the 61st IEEE Conference on Decision and Control*, Cancun, Mexico, 2022. (M33)
- M30.20.** **K. Jovanovic**, 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, "Robotic Innovations in Support of the Healthcare Workers Against COVID-19-DIH-HERO Perspective", *invited paper with keynote at IFTOMM Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2021*, Poitiers, France, 2022. (M31)
- M30.21.** M. Petrovic, A. Vukicevic, B. Lukic, **K. Jovanovic**, "Assessment of the Human-Robot Collaborative Polishing Task by Using EMG Sensors and 3D Pose Estimation", *IFTOMM Int. Conf. on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2022*, Klagenfurt, Austria, 2022. (M33)

- M30.22.** M. Trumic, C Della Santina, **K. Jovanovic**, A Fagiolini, "Adaptive control of soft robots based on an enhanced 3d augmented rigid robot matching", *American Control Conference*, New Orleans, LA, USA, 2021. (M33)

Пре последњег избора у звање

- M30.23.** B. Lukic, **K. Jovanovic**, N. Knezevic, L. Zlajpah, T. Petric, "Maximizing the End-Effector Cartesian Stiffness Range for Kinematic Redundant Robot with Compliance", *Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2020. Mechanisms and Machine Science*, vol 84. Springer, Cham, June 2020. pp. 208-217. (M33)
- M30.24.** M. Trumic, **K. Jovanovic**, A. Fagiolini, "Comparison of Model-Based Simultaneous Position and Stiffness Control Techniques for Pneumatic Soft Robots", *Advances in Service and Industrial Robotics. RAAD 2020. Mechanisms and Machine Science*, vol 84. Springer, Cham, June 2020. pp. 218-226. (M33)
- M30.25.** A. Fagiolini, M. Trumic, **K. Jovanovic**, "An Input Observer-Based Stiffness Estimation Approach for Flexible Robot Joints", *IEEE Int. Conf on Robotics and Automation – ICRA 2020*, Paris, France, (IEEE RA-L paper with ICRA presentation invitation), June 2020. (M34)
- M30.26.** Z. Gordic, **K. Jovanovic**, "Identifying Unmodelled Dynamics in Contact Tasks in Industrial Robotics", *Proceedings of the 7th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2020*, pp. 695-700. (M33)
- M30.27.** J. Sumarac, A. Rodic, **K. Jovanovic**, "Impedance Control of an Industrial Manipulator", *Proceedings of the 7th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2020*, pp. 701-704. (M33)
- M30.28.** B. Lukic, T. Petric, L. Zlajpah, **K. Jovanovic**, "KUKA LWR Robot Cartesian Stiffness Control Based on Kinematic Redundancy", *Advances in Service and Industrial Robotics (Proc. 28th IFTOMM International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2019)*, Kaiserslautern, Germany, June 2019, pp. 310-318. (Best Student Paper Award) (M33)
- M30.29.** Z. Gordic, **K. Jovanovic**, "Influence of Unmodelled External Forces on the Quality of Collision Detection", *Advances in Service and Industrial Robotics (Proc. 28th IFTOMM International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2019)*, Kaiserslautern, Germany, June 2019, pp. 319-328. (M33)
- M30.30.** N. Knezevic, B. Lukic, **K. Jovanovic**, "Feedforward Control Approaches to Bidirectional Antagonistic Actuators Based on Learning", *Advances in Service and Industrial Robotics (Proc. 28th IFTOMM International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2019)*, June 2019, Kaiserslautern, Germany, pp. 337-345. (M33)
- M30.31.** M. Majstorović, Z. Gordic, **K. Jovanovic**, "Robot Task Extraction and Replication from Raw Video Using Reinforcement Learning", *Proceedings of the 6th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2019*, pp. 726-729. (M33)
- M30.32.** N. Knezevic, B. Lukic, **K. Jovanovic**, T. Petric, L. Zlajpah, "End-Effector Cartesian Stiffness Optimization: Sequential Quadratic Programming Approach", *Proceedings of the 6th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2019*, pp. 736-740. (M34)
- M30.33.** Z. Gordic, **K. Jovanovic**, "Fully Integrated Torque-Based Collision Detection in Periodic Tasks for Industrial Robots with Closed Control Architecture", *Advances in Intelligent Systems and Computing (Proc. 27th IFTOMM International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2018)*, June 2018, pp. 71-81. (M33)

- M30.34.** B. Lukic, K. Jovanovic, T. Sekara, "Cascade Gain Scheduling Control of Antagonistic Actuators Based on System Identification", *Advances in Intelligent Systems and Computing (Proc. 27th IFTOMM International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2018)*, June 2018, pp. 425-435. (M33)
- M30.35.** B. Lukic, K. Jovanovic, T. B. Sekara, V. Potkonjak, "Cascade Control Design for Antagonistic Robot Joint Based On ARX Model Characterization", *Proceedings of the 5th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2018*, pp. 1048-1053. (M33)
- M30.36.** Z. Gordic, K. Jovanovic, "Collision Detection on Industrial Robot using Dynamic Time Warping", *Proceedings of the 5th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2018*, pp. 1039-1043. (M33)
- M30.37.** N. Knezevic, M. Novicic, N. Katic, M. Jankovic, K. Jovanovic, "Real-time control of human-like robot joint based on online measurement of joint position and muscle activity", *Proceedings of the 5th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2018*, pp. 1044-1047. (M33)
- M30.38.** B. Lukic, K. Jovanovic, "Minimal Energy Cartesian Impedance Control of Robot with Bidirectional Antagonistic Drives", *Advances in Intelligent Systems and Computing (Proc. 25th IFTOMM/IEEE International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2016)*, January 2017, pp. 56-64. (M33)
- M30.39.** V. Petrovic, B. Nikolic, K. Jovanovic, V. Potkonjak "Development of Virtual Laboratory for Mechatronic Systems", *Advances in Intelligent Systems and Computing (Proc. 25th IFTOMM/IEEE International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region – RAAD 2016)*, January 2017, pp. 622-630. (M33)
- M30.40.** V. Vujovic, K. Jovanovic, "Networked multi-agent approach for redundant manipulator control", *The 4th IcETRAN Conference*, Kladovo, Serbia, Jun, 2017. pp ROI1.5- 1-4. (M33)
- M30.41.** Z. Gordic, K. Jovanovic, "Partial Pose Measurements for Identification of Denavit-Hartenberg Parameters of an Industrial Robot", *The 4th IcETRAN Conference*, Kladovo, Serbia, Jun, 2017. pp ROI1.6- 1-4. (M33)
- M30.42.** N. Knezevic, K. Jovanovic, Z. Gordic, V. Potkonjak, M. Majstorović, "Hazard Identification, Risk Assessment and Safety Integration for Flexible Robotic Cell", *The 4th IcETRAN Conference*, Kladovo, Serbia, Jun, 2017. pp ROI1.3- 1-4. (M33)
- M30.43.** B. Lukic, K. Jovanovic, G. Kvascev, "Feedforward Neural Network for Controlling Qbmove Maker Pro Variable Stiffness Actuator", *The 13th Symposium on Neural Networks Applications in Electrical Engineering (NEUREL 2016)*, Belgrade, Serbia, September, 2016., pp 67-70. (M33)
- M30.44.** K. Jovanovic, B. Lukic, V. Potkonjak, "Enhanced Puller-Follower Approach for Stiffness Control of Antagonistic Drives", *The 3rd IcETRAN Conference*, Zlatibor, Serbia, June, 2016. pp ROI1.2- 1-6. (M33)
- M30.45.** B. Lukic, K. Jovanovic, A. Rakic, "Realization and Comparative Analysis of Coupled and Decoupled Control Methods for Bidirectional Antagonistic Drives: QBmove Maker Pro", *The 3rd IcETRAN Conference*, Zlatibor, Serbia, June, 2016. pp ROI1.1- 1-6. (M33)
- M30.46.** K. Jovanovic, P. Milosavljevic, V. Potkonjak, "Control Design for Pick-and-Place Task Using Robot with Intrinsic Compliance - QB Robot", *The 2nd IcETRAN Conference*, Srebno jezero, Serbia, June, 2015. pp ROI1.1- 1-6. (M33)

- M30.47.** B. Lukic, K. Jovanovic, "Influence of Mechanical Characteristics of a Compliant Robot on Cartesian Impedance Control Design", *The 2nd IcETRAN Conference*, Srebrno jezero, Serbia, June, 2015. pp RO12.5- 1-6. (M33)
- M30.48.** D. Zivkovic, A. Bukvic, V. Obradovic, K. Jovanovic, "Implementation of Extended Kalman Filter in Localization of Mobile Robots", *The 2nd IcETRAN Conference*, Srebrno jezero, Serbia, June, 2015. pp RO11.3- 1-6. (M33)
- M30.49.** V. Potkonjak, K. Jovanovic, P. Milosavljevic. *Springer Series on Mechanisms and Machine Science – New trends in Medical and Service Robotics*, Vol 20, Chapter 20: "How to Control Anthropomorphic Robot: Engineering and Cognitive Approach". 2014, pp 299-313. (M33)
- M30.50.** K. Jovanovic, J. Vranic, "Muscle Models for Accurate Simulation of Human Movements", *The 1st IcETRAN Conference*, Vrnjacka Banja, Serbia, June, 2014. pp RO12.4- 1-5. (M33)
- M30.51.** Z. Gordic, K. Jovanovic, "Modeling and Control of Car Handling Box System", *The 1st IcETRAN Conference*, Vrnjacka Banja, Serbia, June, 2014. pp RO13.4- 1-6. (M33)
- M30.52.** V. Potkonjak, V. Petrovic, K. Jovanovic, D. Kostic, "Human-Robot Analogy – How Physiology Shapes Human and Robot Motion", *Proc. European Conference on Artificial Life (ECAL 2013*, MIT Press), Taormina, Italy, September 2013, pp. 136-143. (M33)
- M30.53.** V. Potkonjak, K. Jovanovic, V. Petrovic, O. Holland, J. Uhomobhi, "Virtual Ambient for E-Learning in Engineering Sciences", *Proc. Conference of the International Journal of Arts and Sciences*, Valletta, Malta, March 2013, Vol. 6(1), pp. 7-14. (M33)
- M30.54.** V. Potkonjak, N. Bascarevic, P. Milosavljevic, K. Jovanovic, O. Holland, „Experience-Based Fuzzy Control of an Anthropomorphic Robot“, *Proc. International Joint Conference on Computational Intelligence (CFP IJCCI 2012)*, Barcelona, Spain, October 2012., pp 389-394. (M33)
- M30.55.** N.Bascarevic, K. Jovanovic, P. Milosavljevic, V. Potkonjak, O. Holland, „Tip-over Stability Examination of a Compliant Anthropomorphic Mobile Robot“, *Proc. 2012 IEEE International Conference on Control Applications (IEEE CCA 2012)*, Dubrovnik, Croatia, October 2012., pp 1584-1589. (M33)
- M30.56.** P. Milosavljevic, N.Bascarevic, K. Jovanovic, G. Kvascev, "Neural networks in feedforward control of a robot arm driven by antagonistically coupled drives", *The 11th Symposium on Neural Networks Applications in Electrical Engineering (NEUREL 2012)*. Belgrade, Serbia, September, 2012., pp 77-80. (M33)
- M30.57.** P. Milosavljevic, K. Jovanovic, N.Bascarevic, V. Potkonjak, O. Holland, „Heuristic Machine-Learning Approach to the Control of an Anthropomorphic Robot Arm“, *Proc. 10th IFAC Symposium on Robot Control (SYROCO 2012)*, Dubrovnik, Croatia, September 2012., pp 301-306. (M33)
- M30.58.** V. Potkonjak, K. Jovanovic, P. Milosavljevic, N. Bascarevic, O. Holland, "The Puller-Follower Control Concept For The Multi-Joint Robot With Antagonistically Coupled Compliant Drives", *The 2nd IASTED International Conference on Robotics (Robo 2011)*, Pittsburgh, USA, November 2011. pp 375-381. (M33)
- M30.59.** V. Potkonjak, K. Jovanovic, B. Svetozarevic, O. Holland, D. Mikicic, "Modeling and Control of a Compliantly Engineered Anthropomorphic Robot in Contact Tasks", *The 35th ASME Mechanisms and Robotics Conference*, Washington, DC, USA, August 2011. pp 23-32. (M33)

- M30.60.** V. Potkonjak, B. Svetozarevic, **K. Jovanovic**, O. Holland, "Anthropomimetic Robot with Passive Compliance – Contact Dynamics and Control", *The 19th Mediterranean Conference on Control and Automation*, Corfu, Greece, Jun 2011. pp 1059 – 1064. (M33)
- M30.61.** V. Potkonjak, B. Svetozarevic, **K. Jovanovic**, O. Holland, "Biologically-inspired control of a compliant anthropomimetic robot", *The 15th LATED International Conference on Robotics and Applications*, Cambridge, Massachusetts, USA, November 2010. pp 182-189. (M33)
- M30.62.** V. Potkonjak, B. Svetozarevic, **K. Jovanovic**, O. Holland, "Control of Compliant Anthropomimetic Robot Joint", *International Conference of Numerical Analysis and Applied Mathematics*, Rhodes, September 2010. pp 1271-1274. (M33)

Категорија М50 – Радови објављени у часописима националног значаја

Пре последњег избора у звање

- M50.1.** N. Knezevic, B. Lukic, **K. Jovanovic**, Leon Zlajpah, Tadej Petric, "End-Effector Cartesian Stiffness Shaping - Sequential Least Squares Programming Approach", *Serbian Journal of Electrical Engineering*, pp. 1-14, 2021. DOI: <https://doi.org/10.2298/SJEE2101001K> (M52)
- M50.2.** N. Knezevic, M. Bjelic, **K. Jovanovic**, "Automated sound intensity measurement with robot and intensity probe", *International Journal of Electrical Engineering and Computing*, pp 20-28, 2018. DOI: <https://doi.org/10.7251/IJEEC1801020K> (M54)
- M50.3.** V. Petrovic, **K. Jovanovic**, V. Potkonjak, "Dynamics Based Modeling of Wheeled Platform for Humanoid Robot Torso", *Serbian Journal of Electrical Engineering*, pp 335-345, 2016. DOI: <https://doi.org/10.2298/SJEE1603335P> (M51)
- M50.4.** **K. Jovanovic**, J. Vranic, N. Miljkovic, "Hill's and Huxley's Muscle Models – Tools for Simulations in Biomechanics", *Serbian Journal of Electrical Engineering*, pp 53-67, 2015. DOI: <https://doi.org/10.2298/SJEE1501053J> (M51)
- M50.5.** B. Svetozarević, **K. Jovanovic**, "Control of Compliant Anthropomimetic Robot Joint", *Serbian Journal of Electrical Engineering*, pp. 85-95, 2011. DOI: <https://doi.org/10.2298/SJEE1101085S> (M51)

Категорија М60 – Радови објављени у зборницима конференција националног значаја

Пре последњег избора у звање

- M60.1.** M. Trumic, A. Fagiolini, **K. Jovanovic**, "Adaptivno upravljanje robotima sa elastičnim pogonom" *Zbornik radova - 62. Konferencija za elektroniku, telekomunikacije, računarstvo, automatiku i nuklearnu tehniku, ETRAN 2018*, pp 377-380. (M63)
- M60.2.** V. Petrovic, **K. Jovanovic**, V. Potkonjak, "ZMP approach to the critical design of a mobile platform for the semi-anthropomimetic robot", *The 57th ETRAN Conference*, Zlatibor, Serbia, June, 2013. pp RO1.1- 1-6 (M63)
- M60.3.** V. Potkonjak, **K. Jovanovic**, "A step toward distance learning in engineering disciplines – Virtual laboratory for robotics and mechatronics", *The 56th ETRAN Conference*, Zlatibor, Serbia, June, 2012. pp RO1.1- 1-4 (M63)

- M60.4.** N. Bascarevic, **K. Jovanovic**, V. Potkonjak, "A tip-over stability analysis of an anthropomimetic wheeled robot based on zmp", *The 56th ETRAN Conference*, Zlatibor, Serbia, June, 2012. pp RO2.9 - 1-4 (M63)
- M60.5.** **K. Jovanovic**, N. Bascarevic, "Modeling Contact Dynamics of the Anthropomimetic Robot – ECCEROBOT", *The 55th ETRAN Conference*, Teslic, Bosnia and Herzegovina, June, 2011. pp RO1.8- 1-4 (M63)
- M60.6.** P. Milosavljevic, **K. Jovanovic**, V. Potkonjak, "The Puller-Follower Control Concept in the Multi-Jointed Antropomimetic Robot Body", *The 55th ETRAN Conference*, Teslic, Bosnia and Herzegovina, June, 2011. pp RO1.7- 1-4 (M63)
- M60.7.** **K. Jovanovic**, B. Svetozarevic, "Humanoid Robot Model with Antagonistic Drives", *The 54th ETRAN Conference*, Donji Milanovac, Serbia, June, 2010. pp RO1.3 - 1-4 (M63)
- M60.8.** B. Svetozarevic, **K. Jovanovic**, "Control of Compliant Anthropomimetic Robot Joint", *The 54th ETRAN Conference*, Donji Milanovac, Serbia, June, 2010. pp RO1.4 - 1-4 (M63)

Категорија М80 – Техничка решења

Након избора у звање ванредног професора

- M80.1.** Б. Лукић, З. Гордић, **К. Јовановић**, Н. Кнежевић, М. Петровић, А. Вукићевић, "CircuBot радна станица за сортирање амбалажног отпада" (M84)

Д. Пројекти

Коста Јовановић је био руководиолац следећих пројеката на Електротехничком факултету:

- Д1.** "CITADELS - Cultivating Industry 5.0 Talents: Academia-Industry Collaboration and Empowerment through Accessible Deep Technologies" *Call: HORIZON-WIDERA-2024-TALENTS-03-01 - ERA Talents, grant agreement no. 101217281*. Руководилац **Коста Јовановић**. (9.2025 – 8.2029)
- Д2.** "HMI2MARKET - Upgrading university entrepreneurial infrastructures for human-machine interaction innovations acceleration that foster inclusive employment, injury prevention and social wellbeing in labor-intensive industries." *Call: EIT Higher Education Initiative*. Руководилац **Коста Јовановић**. (4.2025 – 4.2027)
- Д3.** "NOTRE - Novel Methods Improving Production Innovation Potential with examples of senior care-related solutions", Програм - *EU Interreg Europe*. Руководилац **Renáta Csabai, Pannonian Business Network**. (1.2024 – 6.2026)
- Д4.** "BrAIn - BRinging Artificial INtelligence towards SMEs", Програм - *EU Interreg Danube region*. Руководилац **Balázs Barta, Pannonian Business Network**. (1.2024 – 6.2026)
- Д5.** "MUSAE: A Human-Centered Factory for a Future Technological Sustainable Development Driven by Arts". Програм - *EU Horizon Europe, Call: HORIZON-CL4-2021-HUMAN-01, Art-driven use experiments and design (RIA), grant agreement no. 101070421*. Руководилац **Prof. Maria Ritta Canina, Politecnico di Milano**. (6.2023 – 8.2025)

- Д6. "CircuBot - Modular and versatile collaborative intelligent waste management robotic system for circular economy", Зелени програм сарадње науке и привреде #6784, Фонд за науку Републике Србије. Руководилац: Доц. Арсо Вукићевић. (5.2023 – 4.2025)
- Д7. "Extended Reality for Robot-Supported Assembly in Human-Centered Industry 5.0", Програм - *EU Horizon 2020, Project Master-XR – cascading grant*. Руководилац *Panagiotis Karagiannis, University of Patras*. (12.2024 – 8.2025)
- Д8. "MINDTHEGEPs: Modifying Institution by Developing Gender Equality Plans". Програм - *EU Horizon Europe, Call: H2020-SwafS-2018-2020, Supporting research organisations to implement gender equality plans, grant agreement no. 101006543*. Руководилац *Prof. Cristina Solera, University of Turin*. (2.2021 – 1.2025)
- Д9. "DIH-HERO - Digital Innovation Hubs in Health Care Robotics". Програм - *EU Horizon 2020, Call: H2020-DT-2018-1, Digital Innovation Hubs, grant agreement no. 825003*. Руководилац *Prof. Stefano Stramigioli, University of Twente*. (1.2019 – 12.2023)
- Д10. "DIH² - A Pan European Network of Robotics DIHs for Agile Production". Програм - *EU Horizon 2020, Call: H2020-DT-2018-1, Digital Innovation Hubs, grant agreement no. 824964*. Руководилац *Dr. Ali Muhammad, Finland Institute of Tech. – VTT*. (1.2019 – 6.2023)
- Д11. "BrainWatch for increased productivity with improved workers satisfaction", Програм - *EU Horizon 2020, Project SHOP4CF – cascading grant*. Руководилац *Prof. Aloise Knoll, Technical University of Munich (TUM)*. (11.2021 – 8.2022)
- Д12. "Human centered collaborative serial manipulator", Програм билатералне сарадње са Француском, Руководиоци: Доц. Коста Јовановић и *Prof. Vincent Borret, University of Paris Est Créteil*. (1.2020 – 12.2022)
- Д13. "Mechanical impedance estimation and planning for the next generation collaborative robots", Програм за извршне пројекте младих истраживача – ПРОМИС #6062528, Фонд за науку Републике Србије. Руководилац: *Коста Јовановић*. (7.2020 – 7.2022)
- Д14. "Establishing new tools to facilitate new generation humanoid robot capabilities for collaborative human-robot object manipulation", Програм билатералне сарадње са Словенијом, Руководиоци: Доц. Коста Јовановић и *Dr. Tadej Petric, Department for Automation, Biocybernetics and Robotics, Jozef Stefan Institute*. (1.2018 – 12.2019)
- Д15. "Reconfigurable Assembly of Airport Signalization Lights using Collaborative Robots", Програм - *EU Horizon 2020, Project ReconCell – cascading grant*. Руководилац *Dr. Ales Ude, Jozef Stefan Institute*. (9.2018 – 2.2019)
- Д16. "Feasibility Study for Serbian Manufacturing Innovation Hub", Програм - *EU Horizon 2020, Project ReconCell – cascading grant*. Руководилац *Dr. Ales Ude, Jozef Stefan Institute*. (9.2016 – 8.2017)

Коста Јовановић је био сарадник на следећим пројектима на Електротехничком факултету:

- Д17. "ITASDI – Innovative Teaching Approaches in development of Software Designed Instrumentation and its application in real-time systems", Програм *Erasmus+ K2* пројекат стратешког партнерства, Руководилац: доц. Борис Јаковљевић, Факултет техничких наука, Универзитет у Новом Саду. Руководилац на Електротехничком факултету: доц. Милица Јанковић. (1.2018 – 12.2019)

- Д18. "Истраживање и развој амбијентално интелигентног сервисног робота антропоморфних карактеристика", Програм пројеката технолошког развоја ТР35003, Министарство просвете науке и технолошког развоја. Руководилац: проф. Вељко Поткоњак. (1.2011 – 12.2019)
- Д19. "ECCEROBOT - Embodied Cognition in a Compliantly Engineered Robot". Програм - *EU FP7 Challenge 2 - Cognitive Systems, Interaction, Robotics - under grant agreement no. 231864*. Руководилац *Prof. Owen Holland, University of Sussex*. Руководилац на Електротехничком факултету: проф. Вељко Поткоњак. (1.2009 – 2.2012)

Б. Остали резултати

Од 2018. до 2021. је био ангажован као продекан за сарадњу са привредом. Био је потпредседник Статутарне комисије. Тренутно је члан Комисије за студије трећег степена на Електротехничком факултету и одговорно лице за сарадњу Електротехничког факултета и Задужбине Миодрага Костића у оквирима Палате науке.

Рецензирао је радове за најугледније часописе (*International Journal of Robotics Research, IEEE Robotics and Automation Letters, IEEE Transactions on Control Systems Technology, IEEE Transactions on Neural Systems & Rehabilitation Engineering*, итд.) и конференције (*IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation - ICRA, IEEE Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems - IROS, IFAC World Congress of the International Federation of Automatic Control*) у области роботике и аутоматике.

Е. Приказ и оцена научног рада кандидата

Области научног рада кандидата Косте Јовановића су роботика и управљање системима. Уже научне области кандидата су физичка интеракција и сарадња човека и робота. У оквиру свог истраживања кандидат се бави биомехаником и анализом образаца кретања човека са циљем трансфера ових образаца на хуманоидне роботе али и ефикаснију сарадњу човека и робота, развојем и управљањем нових погонских механизма робота које укључују еластичне погоне, погоне променљиве крутости и мекане роботе (енг. *soft robots*), развојем система који интегришу робота и човека у конкретним примерима примене, као и развојем и применом напредних алата и софтвера за образовање у области роботике.

Прва група резултата односи се на биомеханику, анализу образаца кретања човека, ергономију и безбедност човека у индустријском окружењу. У овој области кандидат је учествовао у истраживањима која повезују роботичке методе, теорију управљања, биомеханичко моделирање и савремене методе вештачке интелигенције. Посебно се издваја рад на проблему расподеле сила током људског хода применом инверзног оптималног управљања, који има значај за разумевање људског кретања и развој роботских и рехабилитационих система [М20.10.]. Кандидат је учествовао и у анализи образаца извођења покрета људи коришћењем носивих сензора [М20.15.], као и у развоју метода дубоког учења за препознавање небезбедних радњи у производњи [М20.8.] и праћење употребе личне заштитне опреме у индустријској пракси [М20.5.]. На тај начин је област анализе кретања човека проширена ка аутоматизованој процени ризика и развоју интелигентних система за превенцију повреда. Кандидат се бавио и трансфером образаца кретања човека на хуманоидне роботе [М20.27.], уз специфичности оваквих образаца у контактним задацима [М20.28.], као и развојем антропомиметичких хуманоидних робота који својом механичком

структуром могу да репродукују људске обрасце кретања [M20.33., M20.31.]. Ови резултати представљају основу за развој роботских система блиских људској механици кретања и за формализацију и оптимизацију људских покрета у роботским применама.

Друга група научних активности кандидата обухвата развој и управљање нових погонских механизма робота, укључујући еластичне погоне, погоне променљиве крутости и мекане роботе. У овој области кандидат је развијао приступе за управљање антагонистички упареним еластичним погонима, који омогућавају симултано управљање положаја и крутости роботског зглоба [M20.34., M20.29.]. Ови резултати поставили су основу за даља истраживања управљања роботима са уграђеном механичком попустљивошћу. Посебан допринос кандидата односи се на управљање меканим роботима и роботима са еластичним зглобовима. Кандидат је учествовао у развоју декуплованог нелинеарног адаптивног управљања положајем и крутошћу пнеуматских погоњених робота [M20.22.], адаптивног управљања заснованог на проширеном моделском поклапању [M20.17.], анализи стабилности меканих роботских система [M20.12.], као и робусног и декуплованог управљања положајем и крутошћу електрично погоњених еластичним зглобова [M20.14., M20.1.]. У истој области развијани су и поступци процене крутости еластичних и меканих роботских система, укључујући приступ коришћењем опсервера [M20.20.] и процену крутости без употребе сензора силе/момента [M20.16.]. Ови резултати су значајни јер омогућавају ефикасније управљање попустљивим роботима без сложених сензорских система. Развој управљања робота у контактним задацима кандидат је проширио кроз геометријску репрезентацију крутости завршног уређаја, засновану на декомпозицији сингуларних вредности Картезијанске матрице крутости [M20.6., M20.9.], као и кроз развој метода учења и оптимизације за њено обликовање [M20.7.]. Ови радови повезују механичку попустљивост, редундансу роботских манипулатора и интеракцију са окружењем.

Трећа група научних активности кандидата обухвата развој система који интегришу робота и човека у конкретним примерима примене. У овој области посебно је изражена оријентација ка практичној примени роботике у индустријским окружењима, са нагласком на сарадњу човека и робота, безбедност и примену интелигентних метода. У области Индустрије 5.0 кандидат је учествовао у развоју неуроергономске радне станице за процес ручне монтаже подржан колаборативним роботом [M20.4.]. Овај рад доприноси развоју радних места у којима робот повећава ефикасност, безбедност и комфор оператера. Кандидат је значајан допринос дао и примени роботике и вештачке интелигенције у флексибилној производњи и циркуларној економији. У раду посвећеном колаборативном сортирању, развијен је приступ који користи дубоко учење за препознавање и класификацију отпадних објеката у условима велике варијабилности [M20.2.]. Поред тога, кандидат се бавио проблемима физичке интеракције, детекције контакта и немоделоване динамике у индустријској роботизи [M20.13.], као и детекцијом судара у репетитивним задацима [M20.23.]. Шири значај роботике у друштвено релевантним областима приказан је и кроз рад о улози дигиталних иновационих хабова у здравственој роботизи током пандемије COVID-19 [M20.19.], као и кроз систематизацију правца хуманоидне и човеколике роботике [M20.24.].

Четврта група научних активности кандидата обухвата развој и примену напредних алата и софтвера за образовање у области роботике, као и анализу утицаја савремених лабораторијских поставки на инжењерско образовање. У овој области кандидат се бавио развојем виртуелних и удаљених лабораторија које омогућавају стицање практичних знања и када студент нема непосредан приступ физичкој опреми. Посебно се издваја рад на развоју виртуелне мехатроничке и роботске лабораторије као корака ка унапређењу учења на

даљину [M20.35.], као и шира анализа виртуелних лабораторија за образовање у науци, технологији и инжењерству [M20.30.]. Кандидат је учествовао и у истраживању начина на који се исходи лабораторијског учења могу мерити и повезати са студентским оценама наставе и перцепцијом стеченог знања [M20.21.].

У целини, научни рад кандидата Косте Јовановића показује јасну тематску повезаност и развојни континуитет: од биомеханике и анализе људског кретања, преко управљања роботима са еластичним, променљиво крутим и меканим погонима, до примене колаборативне и интелигентне роботике у индустрији, здравству и образовању. Посебна вредност његовог рада огледа се у повезивању теоријских метода управљања, биомеханичког моделирања, вештачке интелигенције и експерименталне роботике са конкретним применама у окружењима у којима човек и робот деле исти радни или функционални простор. На основу приказаних резултата може се закључити да је кандидат остварио препознатљив и савремен научни допринос у области роботике и аутоматике, са посебним нагласком на физичку интеракцију човека и робота, човек-центричну индустрију и нове генерације роботских система.

Ж. Оцена испуњености услова

На основу поднете документације и приказа који је дат у реферату, Комисија констатује да је кандидат Коста Јовановић испунио све критеријуме за поновни избор у звање ванредног професора, дефинисане важећим *Правилником о избору у звања наставника и сарадника Електротехничког факултета Универзитета у Београду*.

Захтевано	Остварено	Коментар
Има научни степен доктора наука - из уже научне области за коју се бира, стечен на акредитованом студијском програму и акредитованој високошколској установи или му је диплома доктора наука стечена у иностранству призната у складу са Законом о високом образовању, - или је код избора у звање дошло до промене уже научне области, докторска дисертација није из уже научне области за коју се кандидат бира, већ из сродне научне области Електротехнике и рачунарства, а из уже научне области за коју се бира, кандидат је том приликом имао у часописима са JCR листе ефективно најмање два пута већи број научних радова од броја дефинисаног за избор у одговарајуће звање, при чему су ти радови претежно из нове научне области.	Да.	Кандидат је 12. маја 2016. године стекао научни назив доктора наука Универзитета у Београду - Електротехничког факултета на студијском програму Електротехника и рачунарство. Докторска дисертација припада области роботике у оквиру уже научне области Аутоматика за коју се кандидат бира.
Има позитивну оцену способности за педагошки рад на основу студентских анкета.	Да.	На основу студентских анкета на свим предметима током претходног изборног периода од школске

		2021/2022. до школске 2024/2025. године: - Пондерисана вредност за наставника: 4,68 (пондерисана вредност за све наставнике: 4,56) - Аритметичка средина оцена за наставника, на свим предметима: 4,71 (аритметичка средина оцена за све наставнике, на свим предметима: 4,60)
Има позитивну оцену испуњавања радних обавеза у претходном изборном периоду.	Да.	Редовно испуњава своје радне обавезе.
Има просечно ангажовање од најмање три часова активне наставе седмично у претходном изборном периоду.	Да.	У зимском семестру 12 часова предавања недељно. У летњем семестру 6 часова предавања недељно.
Има у целом опусу ефективно најмање три научна рада објављена у часописима са <i>JCR</i> листе, од којих ефективно најмање два из уже научне области за коју се бира.	Да.	У целом опусу има 34 рада у часописима са <i>JCR</i> листе, од чега ефективних 15,96 ($2/4 + 2/7 + 2/13 + 2/5 + 2/6 + 2/4 + 2/4 + 2/4 + 2/4 + 2/5 + 2/7 + 2/4 + 1 + 2/4 + 2/13 + 2/4 + 2/4 + 2/5 + 2/7 + 2/5 + 2/5 + 2/3 + 2/3 + 2/2 + 2/4 + 2/3 + 2/4 + 2/3 + 2/21 + 2/3 + 2/5 + 2/15 + 2/4 + 2/4$) од којих ефективно преко 14 радова из уже научене области за коју се бира
У целокупном опусу има најмање један рад из уже научне области за коју се бира, објављен у часопису са <i>JCR</i> листе, на коме је првопотписани аутор.	Да.	У целокупном опусу има 3 рада из уже научне области за коју се бира, објављена у часопису са <i>JCR</i> листе, на којима је првопотписани аутор.
У периоду од последњег избора у звање ванредног професора има бар један рад објављен у часопису са <i>JCR</i> листе из научне области за коју се бира.		У периоду од последњег избора у звање ванредног професора има ефективно 7,76 радова ($2/4 + 2/7 + 2/5 + 2/6 + 2/4 + 2/4 + 2/4 + 2/4 + 2/5 + 2/7 + 2/4 + 1 + 2/4 + 2/13 + 2/4 + 2/4 + 2/5$) из научне области за коју се бира.
У периоду од последњег избора у звање ванредног професора има бар два рада објављена на међународним или домаћим	Да.	У периоду од последњег избора у звање ванредног професора има 22 рада

скуповима.		објављена на међународним или домаћим скуповима.
Има најмање пет научних радова у целом опусу објављених на међународним или домаћим научним скуповима.	Да.	Има 70 научних радова у целом опусу објављених на међународним или домаћим научним скуповима.
Рецензирао је радове за научне часописе или конференције, био члан уређивачких одбора домаћих часописа или имао функције у међународним и домаћим научним и струковним организацијама.	Да.	- <i>IEEE Senior Member</i>; - главни организатор (<i>General Chair</i>) највеће европске конференције у области роботике – РААД2025 у Београду; - су-организатор за публикације (<i>Publication Co-Chair</i>) <i>IEEE/ASME Int. Conf on Advanced Intelligent Mechatronics 2026</i> у Ђенови, Италија; - члан међународног научног одбора удружења роботичара у Алпско-Јадранско-Дунавском региону РААД - члан програмског одбора ЕТРАН-а секције Роботика и аутоматизација; - помоћни је едитор (<i>Associate Editor</i>) у часописима <i>Frontiers in Robotics and AI</i> и <i>Frontiers in Neurorobotics</i>. - рецензирао је радове за најугледније часописе у области роботике (<i>International Journal of Robotics Research, IEEE Robotics and Automation Letters, IEEE Transactions on Control Systems Technology, IEEE Transactions on Neural Systems & Rehabilitation Engineering</i>, итд.) и конференције у области роботике и аутоматике (<i>IEEE ICRA, IEEE IROS</i>).
У целокупном опусу има оригинално стручно остварење (пројекат, студију, патент,	Да.	У оквиру Електротехничког факултета је водио:

оригинални метод и слично), односно руковођење или учешће у научним пројектима.		- 5 пројекта програма Хоризонт Европа и Хоризонт 2020, - 1 пројектом у оквиру програма Европског института технологије (ЕИТ) за развој високог образовања, - 6 пројекта каскадног финансирања програма Хоризонт, - 2 пројекта из програма Интерег, - пројекта билатералне сарадње са Универзитетом Калифа из Уједињених арапских емирата, - 2 пројекта Фонда за науку (програма извршних пројеката младих истраживача – ПРОМИС и Зеленог програма сарадње науке и привреде), и - 2 пројекта билатералне међународне сарадње (са Француском и Словенијом).
У периоду дефинисаном у члану 24, став 4, имао је ангажовање у настави бар двоструко веће од минималног, или је објавио уџбеник или помоћну наставну литературу, или је био натпросечно ангажован на научноистраживачким или комерцијалним пројектима, или је био ангажован на руководећим функцијама на Факултету.	Да.	- објавио је помоћну наставну литературу: К. Јовановић и Н. Кнежевић, <i>Роботика – збирка решених задатака</i>, Београд, Србија: Академска мисао, 2021. - натпросечно је ангажован на научноистраживачким пројектима (руководио са 16 пројеката). - био ангажован као продекан за сарадњу са привредом 2018-2021.
У претходном петогодишњем периоду има испуњену најмање по једну одредницу из било која два од услова 1, 2 и 3 („изборни“ услови): 1. резултати стручно-професионалног рада кандидата, чије су ближе одреднице: 1.1. председник или члан уређивачког одбора научног часописа или зборника радова у земљи или иностранству;	Да.	1: 1.1 Уредник зборника конференције РААД2025 1.2 <i>General Chair</i> конференције РААД2025; <i>Publication Co-chair IEEE/ASME Int. Conf on Advanced Intelligent Mechatronics 2026</i>

1.2. председник или члан организационог одбора или учесник на стручним или научним скуповима националног или међународног нивоа; 1.3. председник или члан комисија за израду завршних радова на основним, мастер и докторским студијама; 1.4. аутор или коаутор елабората или студија; 1.5. руководилац или сарадник у реализацији пројеката; 1.6. иноватор, аутор/коаутор прихваћеног патента, техничког унапређења, експертиза, рецензија радова и пројеката; 1.7. носилац лиценце; 2. допринос академској и широј заједници, чије су ближе одреднице: 2.1. председник или члан органа управљања, стручног органа, помоћних стручних органа или комисија на Факултету или Универзитету; 2.2. члан стручног, законодавног или другог органа и комисија у широј друштвеној заједници; 2.3. руковођење активностима од значаја за развој и углед Факултета, односно Универзитета; 2.4. руковођење или учешће у ваннаставним активностима студената; 2.5. учешће у наставним активностима који не носе ЕСПБ бодове (перманентно образовање, курсеви у организацији професионалних удружења и институција и слично); 2.6. домаће и међународне награде и признања у развоју образовања и науке. 3. сарадња са другим високошколским и научно-истраживачким установама у земљи и иностранству, чије су ближе одреднице: 3.1. учешће у реализацији пројеката,	1.3 Председник/ментор у 109 комисија за одбрану завршних радова на основним и мастер студијама 1.5 Руководилац 16 научно истраживачких пројеката на Електротехничком факултету 1.6 Коаутор техничког решења, рецензент пројеката и радова 2: 2.1 Продекан за сарадњу са привредом, члан Статутарне комисије, члан Комисије за студије трећег степена 2.2 Члан водеће светске професионалне асоцијације електроинжењера IEEE, где тренутно има титулу <i>IEEE Senior Member</i>. 2.3 Одговорно лице за сарадњу Електротехничког факултета и Задужбине Миодрага Костића у оквирима Палате науке. 3: 3.1 Сарадња са институцијама на међународним пројектима: ДЛР институт за роботiku и мехатронику (Немачка), Фраунхофер (Немачка),
---	---

студија и других научних остварења са другим високошколским и/или научноистраживачким институцијама у земљи и иностранству; 3.2. радно ангажовање у настави или комисијама на другим високошколским и/или научноистраживачким институцијама у земљи и иностранству; 3.3. руковођење радом или члан органа или професионалног удружења или организације националног или међународног нивоа; 3.4. учешће у програмима размене наставника и студената; 3.5. учешће у изради и спровођењу заједничких студијских програма; 3.6. гостовања и предавања по позиву на универзитетима у земљи или иностранству.		Универзитет Твенте (Холандија), ЕТХ Цирих (Швајцарска), Империјал Колеџ (Велика Британија), Институт ВТТ (Финска), Италијански институт технологије (Италија), Универзитет Политехничко Милано (Италија), као и другим угледним институцијама у области роботике. 3.2 Члан одбора докторских студија Универзитета у Палерму за област ИКТ; Ангажован на Електротехничком Факултету у Универзитета у Бања Луци и на докторским студијама на Техничком факултету у Чачаку Универзитета у Крагујевцу
---	--	--

3. Закључак и предлог

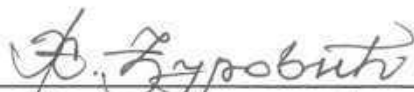
На конкурс за избор ванредног професора на одређено време од 5 година са пуним радним временом за ужу научну област Аутоматика, пријавио се један кандидат и то Коста Јовановић, доктор наука – електротехника и рачунарство. Из документације коју је приложио кандидат, Комисија констатује да кандидат Коста Јовановић испуњава све законске, формалне и суштинске услове наведене у конкурс, као и све критеријуме који се примењују приликом избора на Електротехничком факултету у Београду а који су дефинисани: *Законом о високом образовању, Правилником о минималних условима за стицање звања наставника на Универзитету у Београду, Правилника о начину и поступку стицања звања и радног односа наставника Универзитета у Београду, Статута Електротехничког факултета у Београду и Правилника о избору у звања наставника и сарадника Електротехничког факултета Универзитета у Београду.*

На основу позитивних оцена наставног и научног рада кандидата др Косте Јовановића изложених у овом Изве

штају, досадашњих активности, исказаног интересовања и способности, Комисија има задовољство да предложи Изборном већу Универзитета у Београду - Електротехничког факултета и Већу научних области техничких наука Универзитета у Београду, да др Косту Јовановића изабере у звање ванредног професора за ужу научну област Аутоматика.

У Београду, 11.5.2026. године

ЧЛАНОВИ КОМИСИЈЕ



др Жељко Ћуровић, редовни професор
Универзитет у Београду – Електротехнички факултет



др Томислав Шекара, редовни професор
Универзитет у Београду – Електротехнички факултет



др Александар Родић, научни саветник у пензији
Институт Михајло Пупин