

УНИВЕРЗИТЕТ У НИШУ
ЕЛЕКТРОНСКИ ФАКУЛТЕТ

Александра Медведева 4 · Поштански фах 73
18000 Ниш · Србија
Телефон 018 529 105 · Телефакс 018 588 399
E-mail: efinfo@elfak.ni.ac.rs; http://www.elfak.ni.ac.rs
Текући рачун: 840-0000032819845-55; ПИБ: 100232259



UNIVERSITY OF NIŠ
FACULTY OF ELECTRONIC ENGINEERING

Aleksandra Medvedeva 4 · P.O. Box 73
18000 Niš - Serbia
Phone +381 18 529 105 · Fax +381 18 588 399
E-mail: efinfo@elfak.ni.ac.rs
http://www.elfak.ni.ac.rs

ДЕКАН

24. 6. 2026. године

ОБАВЕШТЕЊЕ

У складу са чланом 84. Закона о високом образовању („Службени гласник РС“, бр. 88/17, 27/18 - др. закон, 73/18, 67/19 и 6/20-др. закони, 11/21-аутентично тумачење, 67/21, 67/21-др. Закон, 76/23 и 19/25), чланом 176. Статута Универзитета у Нишу („Гласник Универзитета у Нишу“ бр. 1/24, 4/24, 5/24, 1/25, 2/25 и 6/25), чланом 142. Статута Електронског факултета у Нишу и чланом 17. Правилника о условима, начину и поступку стицања звања и заснивања радног односа сарадника Електронског факултета у Нишу, Извештај Комисије за писање извештаја о пријављеним учесницима на конкурс који је објављен дана 22. 5. 2026. године у листу „Народне новине“ за избор *једног сарадника у звање асистент за ужу научну област Аутоматика (кандидаткиња маг. инж. Анђела Јовановић)* налази се у Библиотеци Електронског факултета у Нишу и може се погледати до 9. 7. 2026. године.

Извештај се може погледати и на сајту Факултета (Информације/Избори у звања 2026).

Примедбе на наведени Извештај достављају се декану Факултета у напред наведеном року.

ЕЛЕКТРОНСКИ ФАКУЛТЕТ У НИШУ

Декан

2 Проф. др. Владимир Ћирић

Примљено 24. 6. 2026
Број
03/01-046/26-01

УНИВЕРЗИТЕТ У НИШУ
ЕЛЕКТРОНСКИ ФАКУЛТЕТ У НИШУ

ИЗБОРНОМ ВЕЋУ ЕЛЕКТРОНСКОГ ФАКУЛТЕТА У НИШУ

Предмет: Извештај Комисије за писање Извештаја о пријављеним кандидатима на Конкурсе за избор једног сарадника у звање **асистент** за ужу научну област **Аутоматика**.

На основу Одлуке Изборног већа Електронског факултета у Нишу бр. 03/01-003/26-011 од 28.05.2026. године, именована је Комисија за писање Извештаја о пријављеним кандидатима за избор једног сарадника у звање **асистент** за ужу научну област **Аутоматика** на Електронском факултету у Нишу (у даљем тексту: Комисија) у саставу:

1. Др Станиша Перић, ванредни професор Универзитета у Нишу, Електронског факултета у Нишу (ужа научна област Аутоматика), председник,
2. Др Бобан Веселић, редовни професор Универзитета у Нишу, Електронског факултета у Нишу (ужа научна област Аутоматика), члан и
3. Др Сретен Стојановић, редовни професор Универзитета у Нишу, Технолошког факултета у Лесковцу (ужа научна област Електротехничко и рачунарско инжењерство), члан.

На основу увида у достављени конкурсни материјал, Комисија подноси Изборном већу Електронског факултета у Нишу следећи

ИЗВЕШТАЈ

На конкурс објављен дана 22.05.2026. године у дневном листу „Народне новине“ пријавила се кандидаткиња Анђела Јовановић, маг. инж. електротехнике и рачунарства. Пријава је поднета дана 29.05.2026. године и заведена под бројем 03/01-046/26. Кандидаткиња је уз пријаву поднела оверену фотокопију уверења о стеченом високом образовању на мастер академским студијама, уверење о студирању на докторским академским студијама, биографију, списак радова и фотокопије радова. У наставку Извештаја биће изнети релевантни подаци о кандидаткињи, мишљење о испуњености услова за избор кандидаткиње, као и закључак и предлог Комисије за избор.

1. БИОГРАФСКИ ПОДАЦИ О КАНДИДАТКИЊИ

а) Лични подаци

Маг. инж. Анђела Јовановић рођена је 26. априла 1999. године у Нишу.

б) Подаци о досадашњем образовању и наградама

Анђела Јовановић је основну школу „Бранислав Нушић“ у Доњој Трнави завршила 2014. године са просечном оценом 5,00, а гимназију „Светозар Марковић“ у Нишу, одељење за ученике са посебним способностима за физику, завршила је 2018. године са просечном оценом 5,00. За постигнуте резултате у току школовања награђивана је Вуковом дипломом.

Основне академске студије на Електронском факултету у Нишу уписала је 2018. године. Дипломирала је септембра 2022. године на студијском програму Електротехника и рачунарство, модул Управљање системима, са просечном оценом 9,86 у току студија и оценом 10 на завршном раду под насловом „Пројектовање система секвенци за рецикулационе пумпе на линији за пречишћавање лима“. У току основних академских студија, све четири године је награђивана Похвалницама Електронског факултета у Нишу за постигнуте резултате у студирању. На четвртој години је постала стипендиста Фонда за младе таленте „Доситеја“.

Мастер академске студије је уписала 2022. године на Електронском факултету у Нишу, на студијском програму Управљање системима, модул Рачунарско управљање системима и мерна техника, са просечном оценом 10,00. На мастер студијама је такође добитник стипендије „Доситеја“. Мастер рад је одбранила новембра 2023. године на студијском програму Управљање системима, модул Рачунарско управљање системима и мерна техника, са просечном оценом 10,00 и оценом 10 на завршном раду под насловом „Управљање мобилном платформом са диференцијалним погоном при кретању по задатој трајекторији“.

Докторске академске студије је уписала 2023. године на Електронском факултету у Нишу, на студијском програму Електротехника и рачунарство, изборно подручје Управљање системима.

в) Професионална каријера

Кандидаткиња од 21.09.2023. године обавља послове сарадника у настави на Електронском факултету у Нишу, при Катедри за аутоматику.

Кандидаткиња маг. инж. Анђела Јовановић је током наставног процеса у академској 2023/2024. години била ангажована на извођењу рачунских и лабораторијских вежби у оквиру предмета *Моделирање и симулација динамичких система, Аутоматско управљање, Идентификација система, Програмабилни логички контролери, Софтвер за симулацију динамичких система, Основи управљања системима, Линеарни системи аутоматског управљања, Мехатроника, SCADA системи, Аутоматско управљање и Аутоматика.*

Током наставног процеса у академској 2024/2025. години кандидаткиња је била ангажована на извођењу рачунских и лабораторијских вежби у оквиру предмета *Дигитални системи аутоматског управљања, Програмабилни логички контролери, Пројектовање система аутоматског управљања, Линеарни системи аутоматског управљања, Мехатроника, SCADA системи и Аутоматика.*

Током наставног процеса у академској 2025/2026 години била је ангажована на реализацији рачунских и лабораторијских вежби у оквиру предмета *Моделирање и симулација динамичких система, Дигитални системи аутоматског управљања, Програмабилни логички контролери, Пројектовање система аутоматског управљања,*

Линеарни системи аутоматског управљања, Мехатроника, SCADA системи и Аутоматика.

г) Додатне активности

Као студент мастер и докторских студија, учествовала је у такмичењу „Bosch future mobility challenge“ за имплементацију алгоритама за аутономну вожњу компаније Bosch.

Као студент докторских студија, тренутно учествује на пројекту G7913 под називом „Secure Control of Inverters for Mobile Microgrids (SCI2M)“ финансираног средствима из фондова NATO Science for Peace and Security, у оквиру ког обавља активности везане за имплементацију управљачких алгоритама мрежних инвертора у НИЛ окружењу.

Такође, кандидаткиња је учествовала у размени студената докторских студија (PROM Programme) коју реализује Технички универзитет у Лођу (TUL) у сарадњи са Националном агенцијом за академске размене и који је финансиран из фондова Европске Уније као део пројекта Пољске националне агенције за размену студената (NAWA) под називом „Short-term academic exchange as a way to improve the quality of education at institutions of higher education and science“.

2. ПРЕГЛЕД ДОСАДАШЊЕГ НАУЧНОГ И СТРУЧНОГ РАДА КАНДИДАТА

2.1. Списак научних радова кандидата

а) Саопштења са међународних скупова штампана у целини (МЗЗ):

a.1) **Анђела Јовановић**, Владимир Митић, Владимир Сибиновић, Бобан Веселић: „Design and implementation of a mobile platform for education and research“, *Proceedings of 23rd International Symposium INFOTEH-JAHORINA*, East Sarajevo, Bosnia and Herzegovina, pp. 1-5, March 20-22, 2024, ISBN 978-99976-996-2-6, DOI 10.1109/INFOTEH60418.2024.10496004

a.2) **Анђела Јовановић**, Владимир Сибиновић, Владимир Митић, Бобан Веселић: „Trajectory following in differential drive mobile platform“, *Proceedings of 11th International Conference on Electrical, Electronics and Computer Engineering (IcETRAN)*, Niš, Serbia, June 3-6, 2024, ISBN 978-86-6200-002-6, DOI 10.1109/IcETRAN62308.2024.10645195

a.3) **Анђела Јовановић**, Владимир Митић, Владимир Сибиновић, Бобан Веселић, „Modeling, Control and Simulation of Differential Drive Mobile Platform“, XVII International Conference on Systems, Automatic Control and Measurements (SAUM), Niš, Serbia, pp 27-30, November 14-15, 2024, ISBN 978-86-6125-282-2 DOI 10.46793/SAUM24.027J

a.4) Владимир Сибиновић, Владимир Митић, **Анђела Јовановић**, Дарко Митић, „Design and Simulation of a Model Predictive Controller for a Balancing Robot“, XVII International Conference on Systems, Automatic Control and Measurements (SAUM), Niš, Serbia, pp 27-30, November 14-15, 2024, ISBN 978-86-6125-282-2 DOI 10.46793/SAUM24.015S

- a.5) Владимир Митић, **Анђела Јовановић**, Владимир Сибиновић, Бобан Веселић, „Robust Trajectory Tracking of Differential Drive Platforms Using Discrete-Time Sliding Mode Control”, 12th International Conference on Electrical, Electronics and Computer Engineering (IcETTRAN), Čačak, Serbia, June 9-12, 2025, Electronic ISBN 979-8-3315-8557-0, PoD ISBN 979-8-3315-8558-7, DOI 10.1109/IcETTRAN66854.2025.11114119
- a.6) Емилија Ђојбашић, **Анђела Јовановић**, Владимир Сибиновић, Жарко Ђојбашић, „TinyML and IIoT Based Product Quality Classification for Food Industry”, 60th International Scientific Conference on Information, Communication and Energy Systems and Technologies (ICEST), Ohrid, North Macedonia, June 26–28, 2025, Electronic ISBN 979-8-3315-2655-9, ISBN 979-8-3315-2656-6, DOI 10.1109/ICEST66328.2025.11098440
- a.7) Владимир Сибиновић, Владимир Митић, **Анђела Јовановић**, Бобан Веселић, „Wheel slippage detection using IMU and classification for a wheeled mobile robot”, 60th International Scientific Conference on Information, Communication and Energy Systems and Technologies (ICEST), Ohrid, North Macedonia, June 26–28, 2025, Electronic ISBN 979-8-3315-2655-9, PoD ISBN 979-8-3315-2656-6, DOI 10.1109/ICEST66328.2025.11098286
- a.8) Владимир Сибиновић, **Анђела Јовановић**, Бобан Веселић, „Experimental Evaluation of Neural Network Size in Constrained Hardware Environments”, 34th International Conference on Microelectronics (MIEL), Niš, Serbia, October 13th-16th, 2025, ISBN 979-8-3315-1418-1, DOI 10.1109/miel66332.2025.11261010
- a.9) Емилија Ђојбашић, Дејан Ранчић, **Анђела Јовановић**, Владимир Сибиновић, Жарко Ђојбашић, „Comparison of Different TinyML Implementations for an Industrial Control System”, 34th International Conference on Microelectronics (MIEL), Niš, Serbia, October 13th-16th, 2025, ISBN 979-8-3315-1418-1, DOI 10.1109/miel66332.2025.11261081
- a.10) Никола Крстић, **Анђела Јовановић**, Бобан Веселић, Марко Димитријевић, Селмир Гајип, Михаило Мицев, „Realization and Testing of a Virtual Synchronous Machine Model in HIL Environment”, 25th International Symposium INFOTEH-JAHORINA, East Sarajevo, Bosnia and Herzegovina, pp. 1-6, March 18-20, 2026, ISBN 978-99976-996-9-5, DOI 10.1109/INFOTEH68759.2026.11477756

б) Саопштења са националних скупова штампана у целини (М63):

- б.1) **Анђела Јовановић**: „Korišćenje Arduino razvojnog okruženja u Python-u“, *Proceedings of 16th Student Projects Conference – IEEEESTEC*, Faculty of Electronic Engineering of Niš, Niš, Serbia, pp. 231-234, November 23, 2023, ISBN 978-86-6125-273-0
- б.2) **Анђела Јовановић**: „Merenje parametara okoline pomoću Arduino Mega u LabView okruženju i slanje podataka na ThingSpeak platformu“, *Proceedings of 16th Student Projects Conference – IEEEESTEC*, Faculty of Electronic Engineering of Niš, Niš, Serbia, pp. 145-148, November 23, 2023, ISBN 978-86-6125-273-0
- б.3) Чедомир Милосављевић, Бобан Веселић, Бранислава Перуничкић-Драженовић, Сенад Хусеинбеговић, **Анђела Јовановић**, „Estimacija poremećaja u diskretnim sistemima sa kliznim režimom”, LXIX Konferencija za Elektrotehniku, Telekomunikacije, Računarstvo, Automatiku i Nuklearnu tehniku (ETTRAN), Čačak, Srbija, Jun 9-12, 2025, ISBN 978-86-6200-032-3, DOI 10.69994/69E25008

в) Зборници међународних научних скупова (Саопштење са међународног скупа штампано у изводу)

в.1) **Анђела Јовановић**, „Mechatronics and Control Theory” , Cross-Layer Reliability Assessment of Electronic Systems-RESIST (First RESIST Workshop), Niš, Serbia, May 5-7, 2025, funded by Deutsche Forschungsgemeinschaft (DFG, German Research Foundation), project number: 551672220, ISBN 978-86-6125-285-3

2.2. Анализа објављених радова

У раду (а.1) приказани су концепт и реализација мобилног робота, односно роботске платформе намењене за едукативне сврхе, пре свега за демонстрацију различитих управљачких закона. Поред тога, платформа може послужити и као основа за развој и испитивање нових управљачких алгоритама и структура, са циљем унапређења квалитета управљања и понашања система. Платформа има могућност исцртавања једноставних трајекторија, као што су праве линије и кружнице (или делови кружнице). Рад садржи опис хардверских компоненти платформе (мотора, драјвера, блутут модула), затим структурну блок шему система, опис контролера, који је коришћен, као и приказ имплементираних механичких делова од којих је платформа састављена. На крају су дати снимљени експериментални резултати одзива платформе при задатим жељеним трајекторијама.

Рад (а.2) је наставак рада који је описан у (а.1) и разматра само управљање мобилне платформе. Дат је структурни блок дијаграм управљачке петље, објашњен је начин идентификације система, и детаљно је приказано пројектовање дигиталног ПИ контролера. Такође, алгоритамски је дат и опис кода који је имплементиран у циљу реализације управљања платформом. Издвојено су представљене и одометријске једначине платформе са диференцијалним погоном, које су коришћене при реализацији кретања платформе. Графички су приказане жељене и остварене брзине тачкова платформе и дати су симулациони (*MatLab*) и експериментални резултати, које платформа остварује исцртавајући пун круг задатог полупречника. Такође, статистички су обрађени подаци које платформа остварује у виду грешака тачности и прецизности.

У раду (а.3) се, проблему приступа кроз симулације (модел је представљен као брзински серво систем са одговарајућим структурама за праћење правих линија и кругова), а затим се упоређују добијени симулациони резултати са онима који су добијени експериментално. Резултати су упоређени на примерима исцртавања кругова, делова кругова и правих линија са различитим параметрима трајекторије.

Рад (а.4) се бави решавањем добро познатог проблема из теорије управљања, стабилизацијом обрнутог клатна. Управљање се извршава помоћу предиктивног контролера заснованог на моделу (*Model Predictive Controller – MPC*). Ефикасност контролера верификована је кроз више сценарија симулације, који укључују поремећаје око равнотежне тачке и праћење различитих референтних положаја, ради процене стабилности система. Истраживање обухвата пројектовање и физичку реализацију система, његово математичко моделирање, као и развој и подешавање предиктивног регулатора за стабилизацију система у усправном положају. Дата је и анализа резултата дигиталне симулације, којом су процењене перформансе регулатора и стабилност система.

Рад (а.5) представља структуру управљања за мобилну платформу са диференцијалним погоном, прилагођену праћењу путање у условима спољашњих поремећаја. Робусност управљања обезбеђена је применом дискретног регулатора заснованог на клизном режиму у петљама за управљање брзином. Дати су и симулациони резултати који пореде дискретни регулатор заснованог на клизном режиму са пропорционално-интегралним регулатором, на основу којих су изведени закључци да систем базиран на клизном режиму обезбеђују боље праћење путање и мање грешке чак и у присуству поремећаја.

У раду (а.6) је обрађен проблем који је све распрострањенији у индустријским окружењима, а то је критично време за обраду велике количине података, одговарајуће закључивање на основу истих и брз одговор система. У области вештачке интелигенције и машинског учења је дошло до преласка са рачунарства у облаку (*cloud computing*) на рачунарство на ивици (*edge computing*). Циљ је био да се помоћу развојне плоче ESP32-S3-EYE тренира мрежа за класификацију воћа по томе да ли је здраво, труло, болесно итд. тако да ти модели заузму што је мање могуће меморијског простора и буду спремнији за рад са реалним објектима и класификацију јабука према квалитету у реалном времену. Коришћене технологије су *MobileNet* и *TensorFlow Lite*.

У раду (а.7) изложен је приступ детекцији проклизавања тачкова код мобилних робота са тачковима, заснован на класификацији података добијених са инерцијалне мерне јединице (IMU). Основна идеја је да се, без употребе додатних сензора, на основу сигнала IMU сензора препозна појава проклизавања тачкова код мобилне платформе са диференцијалним погоном. За потребе истраживања развијена је мобилна платформа опремљена IMU сензором, а подаци су прикупљени током различитих сценарија кретања. Резултати показују да је могуће успешно детектовати проклизавање тачкова искључиво на основу IMU сигнала, чиме се обезбеђује правовремено откривање грешака које могу утицати на одометрију и локализацију мобилног робота. Истакнуто је да предложени приступ не захтева специјализоване и скупе сензоре, што га чини економичним и погодним за примену у мобилној роботизици.

У раду (а.8) разматрана је примена неуронских мрежа за прецизну локализацију магнета на хардверским платформама са ограниченим ресурсима. Циљ истраживања био је да се испита могућност извршавања модела машинског учења на микроконтролерима мале процесорске снаге и ограничене меморије, уз очување задовољавајућих перформанси у реалном времену. За решавање проблема локализације коришћени су подаци добијени са сензора магнетног поља, на основу којих су обучаване различите конфигурације вишеслојних *feed-forward* неуронских мрежа. Анализиран је утицај архитектуре неуронске мреже, пре свега броја скривених слојева и броја неурона, на потрошњу меморије и време извршавања алгорита на 8-битном микроконтролеру. Показано је да развијена методологија омогућава једноставно поређење различитих конфигурација модела и брзу процену различитих конфигурација неуронских мрежа са аспекта њихове извршне ефикасности, што представља значајну предност приликом развоја *Tiny Machine Learning (TinyML)* решења.

У раду (а.9) разматрана је примена *TinyML* технологије за решавање проблема класификације јабука у индустријским системима контроле квалитета. Полазећи од захтева за већом брзином, степеном безбедности и поузданости индустријских и роботских система, аутори истичу предности извршавања модела машинског учења директно на *edge* уређајима са ограниченим ресурсима, уместо ослањања на *cloud*

инфраструктуру. Предложено решење реализовано је на ESP32 платформама применом оптимизованих TinyML модела заснованих на архитектури MicroMobileNet. У раду је анализирана могућност примене дубоког учења на хардверски ограниченим уређајима, при чему су упоређене различите конфигурације модела. Добијени резултати показују да је, уз одговарајућу оптимизацију, могуће постићи високу тачност класификације и ефикасно извршавање, што TinyML чини погодним за примену у системима контроле квалитета у прехранбеној индустрији. Примена оваквог приступа доприноси аутоматизацији процеса сортирања и паковања воћа, смањењу трошкова производње и минимизовању утицаја људског фактора.

Рад (а.10) представља методологију за одређивање параметара дискретног модела виртуелне синхроне машине (Virtual Synchronous Machine – VSM), која је верификована применом симулација у реалном времену у Hardware-in-the-Loop (HIL) окружењу. Развијени VSM модел заснива се на droop управљању активном и реактивном снагом. Анализиран је утицај периода одабирања на вредности параметара модела. Показано је да модел успешно прати задате вредности активне и реактивне снаге, како за позитивне тако и за негативне референце.

Приказ основних функционалности коришћења *Arduino Mega 2560* микроконтролерске плочице помоћу *Python*-а, односно у *PyCharm* едитору овог програмског језика дат је у раду (б.1). Функционалности су обрађене на примеру мерења амбијенталне температуре уз помоћ LM35 температурног сензора (очитавање са аналогних пинова), као и постављањем одговарајућих светлосних сигнализација уз помоћ LE диода (уписивање на дигиталне пинове) у зависности од тога да ли корисник није покренуо систем, да ли је систем покренут или стопиран. За интеракцију корисника са системом креирана је форма помоћу одговарајућих библиотека које нуди сам програмски језик/едитор. У току читавања температуре, подаци се шаљу на *ThingSpeak* платформу (производ *MathWorks*-а) где је могуће креирати кориснички налог и посматрати мерену температуру.

Мерење параметара околине, као што су температура и количина светлости, уз помоћ *Arduino Mega 2560* микроконтролерске плочице, која је програмирана у *LabView* програмском окружењу, описано је у раду (б.2). Програмирање се у овом софтверском пакету врши графички. Креиран је и кориснички интерфејс који омогућава кориснику да чува податке у фајловима или да их види графички на екрану, а, такође, подаци се шаљу и на *ThingSpeak* платформу.

Будући да је једна од особина дискретних система са клизним режимом губитак инваријантности и смањење робусности (што је узроковано периодом дискретизације), неопходна је употреба естиматора/компензатора поремећаја. У раду (б.3) дата су три принципа естимације и компензације поремећаја и то: помоћу Луенбергеровог опсервера, номиналним моделом управљаног објекта и интегралом клизне функције. Показана је еквивалентност у потискивању поремећаја на примеру управљања објектом управљања типа чистог интегратора применом дискретних клизних режима. Такође је показано и да се ова три естиматора разликују у погледу тачности праћења компликованијих референтних сигнала. Показало се да је у пракси најбоље користити комбинацију естиматора Луенбергеровог типа и естиматора на бази клизне функције због доброг потискивања поремећаја и праћења референце. Показани резултати су поткрепљени одговарајућим симулацијама.

У раду (в.1) дат је преглед хардверских компоненти које се често срећу у мехатроничким системима као и одговарајућа софтверска подршка. Изложено је како

теорија управљања може бити примењена над таквим системима и до каквих резултата је могуће доћи на тај начин.

3. МИШЉЕЊЕ О ИСПУЊЕНОСТИ УСЛОВА ЗА ИЗБОР

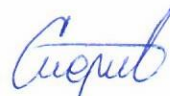
На основу анализе достављеног конкурсног материјала, претходних резултата кандидаткиње у току студија, њеног научно-истраживачког рада, као и педагошких способности демонстрираних у наставном процесу током претходних изборних периода, Комисија закључује да **кандидаткиња маг. инж. Анђела Јовановић испуњава све услове** предвиђене Законом о високом образовању Републике Србије, Статутом Универзитета у Нишу, Статутом и одговарајућим Правилником Електронског факултета у Нишу за избор кандидата у звање асистент за ужу научну област Аутоматика.

4. ЗАКЉУЧАК И ПРЕДЛОГ КОМИСИЈЕ ЗА ИЗБОР

На основу свега наведеног, Комисија предлаже Изборном већу Електронског факултета у Нишу да се кандидаткиња **маг. инж. Анђела Јовановић** **изабере у звање асистент за ужу научну област Аутоматика.**

У Нишу, 22.06.2026. године

КОМИСИЈА



Др Станиша Перић, ванредни професор
Универзитета у Нишу, Електронског факултета
у Нишу (ужа научна област Аутоматика)



Др Бобан Веселић, редовни професор
Универзитета у Нишу, Електронског факултета
у Нишу (ужа научна област Аутоматика)



Др Сретен Стојановић, редовни професор
Универзитета у Нишу, Технолошког факултета у
Лесковцу (ужа научна област Електротехничко и
рачунарско инжењерство)