

УНИВЕРЗИТЕТ У НИШУ  
ЕЛЕКТРОНСКИ ФАКУЛТЕТ

Александра Медведева 4 · Поштански фах 73  
18000 Ниш · Србија  
Телефон 018 529 105 · Телефакс 018 588 399  
E-mail: einfo@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: einfo@elfak.ni.ac.rs  
http://www.elfak.ni.ac.rs

ДЕКАН

23. 3. 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 и 5/24), 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 20. 2. 2026. године у листу „Народне новине“ за избор једног сарадника у звање асистент за ужу научну област Аутоматика (кандидат маг. инж. Владимир Митић) налази се у Библиотеци Електронског факултета у Нишу и може се погледати до **7. 4. 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

Проф. др. Владимир Митић

Примљено 23. 3. 2026
Број
03/01-031/26-001

## ИЗБОРНОМ ВЕЋУ ЕЛЕКТРОНСКОГ ФАКУЛТЕТА У НИШУ

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

Изборно веће Електронског факултета у Нишу, на седници одржаној 26.02.2026. године, одлуком број 03/01-002/26-003, именовало је Комисију за писање извештаја о пријављеним кандидатима на конкурс за избор једног сарадника у звање асистент за ужу научну област Аутоматика (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 Милутин Николић, ванредни професор Универзитета у Новом Саду, Факултета техничких наука у Новом Саду (ужа научна област Мехатроника, роботика и аутоматизација и интегрисани системи), члан.

На конкурс, који је објављен у дневном листу „Народне новине“ 20.02.2026. године, у прописаном року пријавио се један кандидат:

1. Маст. инж. електротехнике и рачунарства Владимир Митић.

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

## ИЗВЕШТАЈ

### 1. БИОГРАФСКИ ПОДАЦИ

#### а) Лични подаци

Владимир Митић рођен је 04.10.1992. године у Нишу, са адресом сталног боравка у Нишу.

#### б) Подаци о досадашњем образовању

Владимир Митић је основну школу „Стефан Немања“ у Нишу завршио 2007. године са просечном оценом 5,00, а гимназију „Бора Станковић“ у Нишу завршио је 2011. године на информатичком смеру, са просечном оценом 5,00. За постигнуте успехе у току школовања награђен је Вуковом дипломом.

Основне академске студије на Електронском факултету у Нишу је уписао 2011. године. Дипломирао је октобра 2015. године на модулу Управљање системима, са просечном оценом 9,43 у току студија и оценом 10 на завршном раду под насловом „Робот за векторско исцртавање заснован на

петосегментном механизму“. У току основних академских студија је више пута награђиван Похвалницом Електронског факултета за постигнуте изузетне резултате у студирању, и то 2013. године као студент друге године, 2014. године као студент треће године и 2015. године као студент четврте године студија.

Мастер академске студије је уписао 2015. године на Електронском факултету у Нишу, на студијском програму Управљање системима, које је завршио новембра 2016. године са просечном оценом 10,00 и оценом 10 на мастер раду под насловом „Интелигентни робот за одређивање радног простора уз помоћ неуронских мрежа“. За одбрањени мастер рад добитник је Повеље Електронског факултета у Нишу „Душан Митровић“ 2016. године.

Докторске академске студије је уписао 2016. године на Електронском факултету у Нишу, на студијском програму Електротехника и рачунарство, у оквиру научне области Управљање системима. Тренутно је студент треће године ових студија.

### **в) Професионална каријера**

Током студија 2012. године започиње стручну праксу у Лабораторији за роботiku и аутоматизацију на Електронском факултету у Нишу. Поред практичне примене стечених знања, радом у лабораторији активно учествује у неколико пројеката који се у то време изводе. Током рада у лабораторији одржао је предавање на тему „Processor implementation on Altera DE2 Development and Education Board“ на ESSNBS семинару 2012. године и учествовао на седмој IEEEESTEC конференцији са радом под насловом „Матрични ЛЕД дисплеј за приказивање 8 карактера“ 2014. године. Поред тога, учествовао је на неколико студентских конференција на којима је презентовао постигнуте резултате. Од 2012. године се активно бави промоцијом науке на различитим конференцијама и манифестацијама, представљајући Лабораторију за роботiku, Катедру за аутоматiku и Електронски факултет у Нишу. Посебно се истакао током реализације пројекта Savy-CareRobot у пројектовању управљачког система мобилног робота за помоћ старим особама. У реализацији овог сложеног пројекта, у периоду од 2015. до краја 2017. године радио је на управљању актуаторима робота, проблему праћења путање у затвореној позиционој повратној спрези и симулацијама динамике и кинематике робота.

Од априла 2017. године запослен на Електронском факултету у Нишу као асистент на Катедри за аутоматiku. До сада је ангажован у извођењу рачунских и лабораторијских вежби из следећих предмета основних и мастер академских студија на Електронском факултету у Нишу:

- *Линеарни системи аутоматског управљања, Дигитални системи аутоматског управљања, Оптимално управљање, Пројектовање система аутоматског управљања, Динамика механизма и машина, Увод у роботiku и Аутоматика* (Основне академске студије);
- *Методe дигиталног управљања и естимације, Флексибилни производни системи* (Мастер академске студије).

Добитник је награде „The Best Young Researcher’s Paper Award 2017“ за рад „Intelligent Mobile Robot for Workspace Mapping“ саопштен на конференцији IcETRAN 2017 у Кладову.

Од маја 2018. године до јануара 2020. године ангажован је у реализацији пројекта ИИИ44004 Министарства просвете, науке и технолошког развоја Републике Србије, под називом „Развој и интеграција технологија пројектовања интелигентног мехатроничког интерфејса за примену у медицини (HUMANISM)“.

У периоду од априла 2018. године до јануара 2019. године био је ангажован као експерт из области савремених машина у реализацији пројекта *Техничка академија – ADATechAK*, који реализују

Привредна комора Србије и Установа за образовање одраслих Callidus из Хрватске, уз кофинансирање Аустријске развојне агенције.

Од јула 2019. године до маја 2021. године ангажован је у реализацији пројекта „Развој тропрсте роботске шаке“, финансираног од стране Фонда за иновациону делатност Републике Србије у оквиру програма Сарадња науке и привреде.

Од новембра 2019. године до новембра 2020. године ангажован је у реализацији пројекта *ELPROFA* финансираног од стране Европске уније у партнерству са Владом Републике Србије преко програма EUPRO.

Од октобра 2020. године до јула 2021. године био је ангажован у реализацији пројекта *Унапређење наставе групе предмета модула Управљање системима иновативним училима са online приступом (УНУСЛАБ)* финансираног од стране Министарства просвете, науке и технолошког развоја Републике Србије у оквиру програма „Развој високог образовања“. Резултат овог пројекта је реализација шест универзалних ИОТ (Internet of Things) базираних лабораторијских учила за извођење лабораторијских вежби. Лабораторијским училима је омогућен даљински приступ и комплетно извођење лабораторијских вежби са удаљених локација. Такође, публикован је и помоћни уџбеник „Приручник за лабораторијске вежбе из дигиталних система управљања“, који обухвата све лабораторијске вежбе које су реализоване на новим училима.

Добитник је награде „Award for the best paper presented in the Section of Robotics and Flexible Automation (ROI)“ за рад „Modeling, Identification and Compensation of Friction in Solo12 quadruped robot“ саопштен на конференцији IcETTRAN 2024 у Нишу.

## 2. ПРЕГЛЕД НАУЧНОГ И СТРУЧНОГ РАДА КАНДИДАТА

### 2.1 Научни радови

#### а) Радови саопштени и а скуповима националног значаја (Саопштење са скупа националног значаја штампано у целини):

[a1] **Vladimir Mitić**, "Matrični LED displej za prikazivanje 8 karaktera", *IEEEESTEC – 7th Student projects conference, 27 November 2014, ISBN 978-86-6125-114-6*. (M63)

#### б) Радови саопштени на међународним скуповима (Саопштење са међународног скупа штампано у целини):

[61] Miloš Petković, Vladimir Sibinović, Dragiša Popović, **Vladimir Mitić**, Darko Todorović, Goran S. Đorđević, "Robust indoor localisation methods of mobile robots: direct visual feedback and time-of-flight trilateration", *Proceedings of the 3<sup>rd</sup> International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering IcETTRAN 2016, Zlatibor, Serbia, June 13 – 16, 2016, ISBN 978-86-7466-618-0, pp. ELI2.6.1-6*. (M33)

[62] **Vladimir Mitić**, Miloš Petković, Vladimir Sibinović, Darko Todorović, Goran S. Đorđević, "Intelligent Mobile Robot for Workspace Mapping", *Proceedings of the 4<sup>th</sup> International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering IcETTRAN 2017, Kladovo, Serbia, June 5 – 8, 2017, ISBN 978-86-7466-692-0, pp. AUI2.5.1-5*. (M33)

[63] Vladimir Sibinović, **Vladimir Mitić**, Miloš Petković, Darko Todorović, Goran S. Đorđević, "Mobile Robot Odometry Using High Resolution Incremental Encoders and Single Board Computers", *Proceedings of the 4<sup>th</sup> International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering IcETTRAN 2017, Kladovo, Serbia, June 5 – 8, 2017, ISBN 978-86-7466-692-0, pp. ELI3.4.1-3*. (M33)

- [64] Marija Filipović, Snežana Đorđević, **Vladimir Mitić**, Boban Veselić, „Servo-system Design for Arduino Due Based Laboratory Platform“, *Proceedings of the 55<sup>th</sup> International Scientific Conference on Information, Communication and Energy Systems and Technologies ICEST 2020, Niš, Serbia, September 10 – 12, 2020, ISBN 978-1-7281-7144-9, DOI: 10.1109/ICEST49890.2020.9232809.* (M33)
- [65] **Vladimir Mitić**, Vladimir Sibinović, Snežana Đorđević, Boban Veselić, „Arduino based online laboratory platform for digital control systems analysis and design“, *Proceedings of the 9<sup>th</sup> International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering IcETAN 2022, Novi Pazar, Serbia, June 6 – 9, 2022, ISBN 978-86-7466-930-3, pp. AUII.5.* (M33)
- [66] Anđela Jovanović, **Vladimir Mitić**, Vladimir Sibinović, Boban Veselić, „Design and Implementation of a Mobile Platform for Education and Research“, *23<sup>rd</sup> 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.* (M33)
- [67] Anđela Jovanović, Vladimir Sibinović, **Vladimir Mitić**, Boban Veselić, „Trajectory Following in Differential Drive Mobile Platform“, *11<sup>th</sup> International Conference on Electrical, Electronics and Computer Engineering (IcETAN), Niš, Serbia, June 3-6, 2024, ISBN 978-86-6200-002-6 DOI 10.1109/IcETAN62308.2024.10645195.* (M33)
- [68] **Vladimir Mitić**, Vladimir Sibinović, Milutin Nikolić, Mirko Raković, „Modeling, Identification and Compensation of Friction in Solo12 quadruped robot“, *11<sup>th</sup> International Conference on Electrical, Electronics and Computer Engineering (IcETAN), Niš, Serbia, June 3-6, 2024, ISBN 978-86-6200-002-6 DOI 10.1109/IcETAN62308.2024.10645148.* (M33)
- [69] Anđela Jovanović, **Vladimir Mitić**, Vladimir Sibinović, Boban Veselić, „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.* (M33)
- [610] Vladimir Sibinović, **Vladimir Mitić**, Anđela Jovanović, Darko Mitić, „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.* (M33)
- [611] **Vladimir Mitić**, Anđela Jovanović, Vladimir Sibinović, Boban Veselić, „Robust Trajectory Tracking of Differential Drive Platforms Using Discrete-Time Sliding Mode Control“, *12<sup>th</sup> International Conference on Electrical, Electronics and Computer Engineering (IcETAN), Čačak, Serbia, June 9-12, 2025, Electronic ISBN 979-8-3315-8557-0, PoD ISBN 979-8-3315-8558-7, DOI 10.1109/IcETAN66854.2025.11114119.* (M33)
- [612] Vladimir Sibinović, **Vladimir Mitić**, Anđela Jovanović, Boban Veselić, „Wheel slippage detection using IMU and classification for a wheeled mobile robot“, *60<sup>th</sup> 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.* (M33)
- [613] Vladimir Sibinović, **Vladimir Mitić**, Milutin Nikolić, Mirko Raković, „Estimating 2D Position from Magnetic Sensor Readings Using Artificial Neural Network“, *34<sup>th</sup> International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD), Belgrade, Serbia, June 18-20, 2025, Electronic ISBN 978-3-032-02105-2, DOI 10.1007/978-3-032-02106-9\_63.* (M33)

**в) Радови саопштени на међународним скуповима (Саопштење са међународног скупа штампано у изводу):**

[в1] **Vladimir Mitić**, „Kinematic Parameter Calibration of Quadruped Robots“, *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 (M34)

**г) Радови у часописима националног значаја:**

[г1] Miloš Petković, Vladimir Sibinović, Dragiša Popović, **Vladimir Mitić**, Darko Todorović, Goran S. Đorđević, "Analasys of two low-cost and robust methods for indoor localisation of mobile robots", *Facta Universitatis Series: Electronics and Energetics Vol. 30, No 3, September 2017, pp. 403 – 416, DOI: 10.2298/FUEE1703403P*. (M24)

**д) Радови у међународним часописима:**

[д1] Milutin Nikolić, **Vladimir Mitić**, Srđan Savić, Tianwei Zhang, „Efficient CoM Motion Planning for Quadruped Robots' Quasi-Static Walking“, *Multidisciplinary Digital Publishing Institute (MDPI): Actuators Vol. 14, No 5, 2025, Article number 202, DOI 10.3390/act14050202*. (M22)

**ђ) Уџбеничка литература:**

[ђ1] **Владимир Митић**, Владимир Сибиновић, Бобан Веселић, *Приручник за лабораторијске вежбе из дигитални система управљања*, Едиција: Помоћни уџбеници, Електронски факултет у Нишу, Универзитет у Нишу, 2022. ISBN 978-86-6125-249-5.

## 2.2 Анализа научних радова

У раду [а1] представљена је комплетна практична реализација матричног дисплеја чији се садржај мења путем USB комуникације.

Радови [б1] и [д1] представљају скуп научних, стручних и идејних решења за потребе пројекта реализације мобилног робота за рад у домовима за старе. Разматрани су проблеми локализације мобилних робота у затвореном простору, што и данас представља доминантан проблем који ограничава примену мобилних робота у затвореном простору у коме се налазе и људи. У радовима су описана два нискобуџетна система локализације, при чему се један заснива на широкоугаоној камери која је постављена на плафону, док се други заснива на трилатерацији коришћењем ултразвучних сензора. Дато је поређење тачности и стопе освежавања позиције робота.

У раду [б2] представљена је комплетна реализација мобилног робота који врши мапирање непознатог простора детектујући његове границе. Информације о координатама унутрашњости и границе радног простора се прослеђују вештачкој неуронској мрежи која врши естимацију величине и облика радног простора у којем робот може да се креће. Рад описује механичку, електричну и софтверску реализацију система због чега је награђен наградом „The Best Young Researcher’s Paper Award 2017” на конференцији IcETRAN 2017 у Кладову.

Рад [б3] описује техничку реализацију система одометрије, који врши локална израчунавања за мање прецизан систем глобалне локализације мобилних робота. Решење је остварено једноставним и јефтиним рачунарским системом на бази RPi, уз закључак да је за комерцијалне системе ове намене потребно користити специјализован микроконтролер за читавање оптичких енкодера високе резолуције.

Реализација серво система заснована на Arduino Due микроконтролеру приказана је у раду [б4]. Развијени систем користи се за креирање више лабораторијских вежби у којима се приказује разлика

између система у отвореној и система са затвореном повратном спрегом, различите управљачке стратегије и показује како промене параметара утичу на перформансе система.

Лабораторијска платформа са удаљеним приступом за анализу и пројектовање дигиталних система аутоматског управљања описана је у раду [65]. Она садржи три типа управљачких система: позициони, брзински и систем за регулацију температуре и њој се може приступити преко web претраживача, који омогућава даљинско извршавање вежби, визуелизацију и аквизицију података.

У раду [66] су приказани концепт и реализација мобилног робота, односно платформе која се може користити у едукативне сврхе у циљу демонстрације управљачких закона, као и за развој нових управљачких алгоритама и структура у циљу што бољег управљања платформом. Платформа има могућност исцртавања једноставних трајекторија, као што су праве линије и кружнице (или делови кружнице). Рад садржи опис хардверских компоненти платформе, 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 [67] је наставак рада који је описан у [66] 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 регулатора. 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.

Метода идентификације и компензације трења је представљена у раду [68]. Предложена метода може се користити за различите четвороножне роботе и може се генерализовати чак и за индустријске роботе. Метода је експериментално верификована идентификацијом коефицијената трења у зглобовима робота Solo 12. Предложен је регулатор који врши компензацију трења који је показао задовољавајуће резултате и поставио темеље за даљи развој управљања заснованог на моделу.

У раду [69] се, у односу на претходна два рада описана у [66] и [67], проблему приступа симулационо (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 [610] бавио се решавањем добро познатог проблема из теорије управљања, стабилизацијом обрнутог клатна. Систем је дизајниран коришћењем САД алата имајући у виду модуларност, робусност и приступачну цену, што га чини погодном платформом за образовне сврхе. Модуларни дизајн омогућава лако састављање и будуће надоградње, обезбеђујући прилагодљивост током развоја али и разноврсност при употреби у наставним окружењима.

Управљачки систем који врши праћење трајекторије мобилне платформе представљен је у раду [611]. Заснован је на идентификованом кинематичком моделу и DSMC регулатору угаоне брзине имплементираном на сваком тачку. Добијени резултати су упоређени са перформансама система за праћење заснованог на PI регулатору. Резултати симулације показују значајно бољи одзив праћења код система управљања заснованог на DSMC-у када на систем делују поремећаји чинећи га бољим избором за примену у реалним условима, јер представља робусније решење.

Рад [б12] се фокусира на коришћење сигнала са IMU сензора за тренирање вештачке неуронске мреже за класификацију. Подаци прикупљени са IMU сензора на мобилној платформи са диференцијалним погоном су ручно анотирани, и формирана су четири различита скупа података. Представљена је анализа ових скупова података, као и постигнута тачност. Истренирани класификатор показује задовољавајуће перформансе у детекцији проклизавања тачкова на основу података са IMU сензора.

Рад [б13] представља систематичан приступ прикупљању и анализи података за процену 2D позиције перманентног магнета коришћењем неуронских мрежа. Евалуирано је више архитектура неуронских мрежа и изабрани су најбољи постигнути резултати. Ово истраживање је спроведено са циљем развоја сензора који може да мери контактне силе код роботских шака и хваталки, мерењем промене магнетног поља магнета суспендованих у флексибилној подлози. Идеја је да се методологија развијена за одређивање позиције магнета може искористити за проналажење корелације између контактних сила и померања магнета.

У раду [в1] представљен је поступак калибрације кинематичких параметара код четвороножних робота. Анализа уклањања редундантних кинематичких параметара код четвороножних робота приказана је на примеру робота Solo12. Предложена метода је верификована симулационим путем и добијени су задовољавајући резултати.

У раду [г1] представљен је унапређени IP (Iterative projection) алгоритам који је, услед промене приступа, омогућио убрзање од 15 пута. Такође, рад се бави проблемом достижности приликом планирања квази-статичког хода увођењем итеративног израчунавања центра масе (CoM), уз коришћење приоритетног решавања инверзне кинематике са ограничењима (IK). То је омогућило креирање квази-статичког хода који може да савлада нагиб од 60°. Приступ је тестиран у симулатору MuJoCo на моделу четвороножног робота Solo12 и експериментално у лабораторији.

Помоћни уџбеник „Приручник за лабораторијске вежбе из дигиталних система управљања“ [ђ1], обухвата све, до сада, реализоване лабораторијске вежбе коришћењем нових учила заснованим на овој лабораторијској платформи.

### **3. МИШЉЕЊЕ О ИСПУЊЕНОСТИ УСЛОВА ЗА ИЗБОР**

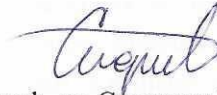
Увидом у конкурсни материјал и на основу дате анализе и досадашњег наставно-педагошког рада на основним и мастер академским студијама, научног и стручног рада и учешћа у реализацији научноистраживачких и развојних пројеката кандидата маг. инж. Владимира Митића, Комисија сматра да су испуњени сви формални и други услови прописани Законом о високом образовању Републике Србије и Статутом Електронског факултета у Нишу за његов избор у звање асистент.

#### 4. ЗАКЉУЧАК И ПРЕДЛОГ ЗА ИЗБОР КАНДИДАТА У ЗВАЊЕ АСИСТЕНТ

На основу свега изложеног, Комисија предлаже Изборном већу Електронског факултета у Нишу да маст. инж. електротехнике и рачунарства Владимира Митића **ИЗАБЕРЕ** у звање **асистент** за ужу научну област Аутоматика.

У Нишу, 17.03.2026. године

Комисија:



Проф. др Станиша Перић  
Универзитет у Нишу, Електронски факултет у Нишу



Проф. др Бобан Веселић,  
Универзитет у Нишу, Електронски факултет у Нишу



Проф. др Милутин Николић,  
Универзитет у Новом Саду, Факултет техничких наука