

30.11.2023
1. 612-465/23

ИЗБОРНОМ ВЕЋУ МАШИНСКОГ ФАКУЛТЕТА У НИШУ

Декан Машинског факултета у Нишу расписао је конкурс за избор једног сарадника у звање асистента за ужу научну област Аутоматско управљање и роботика који је објављен у публикацији „Послови”, коју издаје Национална служба за запошљавање Републике Србије дана 25.10.2023. год. На седници одржаној 01.11.2023. год. Одлуком бр. 612-410-9/2023 Изборно веће Машинског факултета у Нишу именовало је чланове комисије за писање Извештаја за избор једног сарадника у звање асистента за ужу научну област Аутоматско управљање и роботика, у саставу:

1. др Властимир Николић, ред. проф. Машинског факултета у Нишу, председник комисије,
2. др Жарко Ђојбашић, ред. проф. Машинског факултета у Нишу, члан,
3. др Драган Антић, ред. проф. Електронског факултета у Нишу, члан,
4. др Иван Ђирић, ванр. проф. Машинског факултета у Нишу, члан,
5. др Милош Симоновић, ванр. проф. Машинског факултета у Нишу, члан.

На основу пријаве кандидата на наведени конкурс са целокупним конкурсним материјалом који је преузет од Одсека за људске ресурсе Машинског факултета у Нишу, чланови комисије начелно су се договорили и сагласили о току, форми и начину писања Извештаја у складу са чл. 82. и чл. 84. Закона о високом образовању, чл. 177. Статута Универзитета у Нишу и чл. 136. и чл. 143. Статута Машинског факултета у Нишу.

Комисија, на основу детаљног увида у конкурсни материјал и прикупљених чињеница о пријављеном кандидату од значаја за писање Извештаја о испуњености услова за избор једног сарадника у звање асистента за ужу научну област Аутоматско управљање и роботика, подноси следећи

ИЗВЕШТАЈ

На конкурс за избор једног сарадника у звање асистента за ужу научну област Аутоматско управљање и роботика пријавио се један кандидат и то:

1. Маша Милошевић, мастер инжењер машинства, број пријаве заведен деловодним бројем Машинског факултета Универзитета у Нишу бр. 612-441/23 дана 07.11.2023. год.

Комисија је констатовала да је кандидат доставио потребну документацију према условима конкурса. Кандидат Маша Милошевић одржала је приступно вежбање 29.11.2023. године из уже научне области Аутоматско управљање и роботика на тему "Испитивање стабилности методом геометријског места корена", које је позитивно оцењено.

1. БИОГРАФСКИ ПОДАЦИ

а) Лични подаци

Име и презиме: Маша Милошевић
Датум и место рођења: 23.05.1996. године у Нишу
Место и адреса сталног боравка: Ниш, Булевар Николе Тесле 53/2

б) Подаци о досадашњем образовању и усавршавању

Средњошколско образовање

Назив средње школе: Прва нишка гимназија „Стеван Сремац”
Смер – профил: природно-математички
Година завршетка: 2015. година

Високо образовање првог степена

Назив факултета: Машински факултет, Универзитет у
Нишу
Студијски програм, смер: Машинско инжењерство, Мехатроника
и управљање
Студије: Основне академске студије (240 ЕСПБ)
Стручни назив: Дипломирани инжењер машинства,
Мехатроника и управљање
Година уписа: 2015.
Датум завршетка: 13.10.2020.
Просек оцена: 9,80

Високо образовање другог степена

Назив факултета: Машински факултет, Универзитет у
Нишу
Студијски програм, смер: Машинско инжењерство, Мехатроника
и управљање
Студије: Мастер академске студије (60 ЕСПБ)
Стручни назив: Мастер инжењер машинства,
Мехатроника и управљање
Година уписа: 2019.
Датум завршетка: 29.10.2020.
Просек оцена: 10

Високо образовање трећег степена

Назив факултета:	Машински факултет, Универзитет у Нишу
Студије:	Докторске академске студије (180 ЕСПБ)
Студијски програм:	Машинско инжењерство
Година уписа:	2020.
Научна област:	Мехатроника и управљање
Статус дисертације:	Дисертација није пријављена

в) Познавање језика

Кандидат наводи у пријави податак о познавању страних језика и то:

- Енглески - виши ниво
- Немачки - основно знање
- Шпански - основно знање

2. РАДНО ИСКУСТВО

а) Педагошко радно искуство

- Кандидат је у периоду од 2021.-2023. године био ангажован у извођењу рачунских вежби на предмету Информационо комуникационе технологије у мехатроници;
- Кандидат је у периоду од 2021.-2023. године био ангажован у извођењу рачунских вежби на предмету Електротехника са електроником;
- Кандидат је у периоду од 2021.-2023. године био ангажован у извођењу рачунских вежби на предмету Информационе технологије I;
- Кандидат је у периоду од 2021.-2023. године био ангажован у извођењу рачунских вежби на предмету Инжењерска графика;
- Кандидат је у периоду од 2022.-2023. године био ангажован у извођењу рачунских вежби на предмету Програмске и рачунарске апликације;
- Кандидат је у периоду од 2022.-2023. године био ангажован у извођењу рачунских вежби на предмету Аквизиција података.

б) Остало радно искуство

- Кандидат је у периоду од новембра 2020. до маја 2021. године радио у компанији Tigar Tyres на позицији Инжењер за прогрес;
- Кандидат је у периоду од маја 2021. до данас ангажован на Машинском факултету у Нишу као истраживач-приправник.

3. ПРЕГЛЕД ДОСАДАШЊЕГ НАУЧНОГ И СТРУЧНОГ РАДА

3.1. Poglavlja u monografijama i tematskim zbornicima (M10)

- 3.1.1. **Maša Milošević**, Dušan Stojiljković, Ivan Ćirić, Nenad T. Pavlović, Nikola Despenić, Nikola Ivačko, Ana Kitić, "Performance Prediction of Bio-Inspired Compliant Grippers Using Machine Learning Algorithms", Springer Lecture Notes in Networks and Systems Disruptive Information Technologies for a Smart Society, Proceedings of the 13th International conference on information society and technologies ICIST (2023), **M14**
- 3.1.2. Ivan Ćirić, Nikola Ivačko, Stefan Lalić, Valentina Nejković, **Maša Milošević**, Dušan Stojiljković and Dušan Jevtić, "CNN-Based Object Detection for Robot Grasping in Cluttered Environment", Springer Lecture Notes in Networks and Systems Disruptive Information Technologies for a Smart Society, Proceedings of the 13th International conference on information society and technologies ICIST (2023), **M14**

3.2. Radovi u međunarodnim časopisima (M20)

- 3.2.1. Stojiljković D., **Milošević M.**, Ristić-Durrant D., Nikolić V., Pavlović N.T., Ćirić I., Ivačko N., "Simulation, Analysis, and Experimentation of the Compliant Finger as a Part of Hand-Compliant Mechanism Development", Applied Science, vol. 13, 2490, (2023), **M22**
- 3.2.2. Ž. Ćojbašić, N. Ivačko, D. Marinković, P. Milić, G. Petrović, **M. Milošević**, N. Marković, "Isogeometric finite element analysis with machine learning integration for piezoelectric laminated shells", Journal of Engineering Management and Systems Engineering, vol. 2, no. 4, pp. 196-203, (2023), **nov časopis koji nije kategorisan, M24**

3.3. Radovi saopštени na naučnim skupovima međunarodnog značaja (M30)

- 3.3.1. Nemanja Marković, **Maša Milošević**, Žarko Ćojbašić, "Intelligent control of Heating tunnel for Improved Performance and Energy Efficiency", XVI International Conference – SAUM 2022, The Faculty of Electronic Engineering & Faculty of Mechanical Engineering, Nis, 17.-18. Nov., (2022), **M33**
- 3.3.2. **Maša Milošević**, Emina Petrović, Ana Momčilović, Gordana Stefanović, Miloš Simonović, Vlastimir Nikolic, "Mapping Agricultural Waste with a Fully Connected Convolutional Neural Network for biogas production", The 20th International Conference on Thermal Science and Engineering of Serbia - SIMTERM 2022, Nis, 18. - 21. Oct, 2022, **M33**
- 3.3.3. **Maša Milošević**, Aleksandra Cvetković, Ivan Ćirić, "UAV system assistance in hazardous materials transport applications", The 12th International Conference on Information Society and Technology - ICIST 2022, Information Society of Serbia - ISOS, pp. 247 - 250, ISSN: 2738-1447, ISBN: 978-86-85525-24-7, Kopaonik, 13. - 16. Mar, 2022, **M33**

- 3.3.4. Andrija Veličković, Miloš Milošević, **Maša Milošević**, Aleksandra Cvetković, "Intelligent Led Matrix Lighting Systems on Modern Vehicles", The 8th International Conference - Transport And Logistics - TIL 2021, Mašinski fakultet Niš, pp. 163 - 167, ISBN: 978-86-6055-156-8, Niš, 3. - 3. Dec, 2021, **M33**
- 3.3.5. Bogdanović G., Marković J., **Milošević M.**, Milošević A., "Air quality and proposed measures for its improvement on the territory of the city of Vranje", VII International Congress "Engineering, Environment and Materials in Process Industry", EEM2021, March, 2021, Jahorina, ENV-29, pp. 208, ISBN: 978-99955-81-38-1, COBISS.RS-ID 131270657, **M34**
- 3.3.6. Anica Milošević, Gordana Bogdanović, **Maša Milošević**, "Environmental noise monitoring on the territory of the City of Vranje", A. Milošević, G. Bogdanović, M. Milošević, 6th Regional International Conference „Applied Protection and Its Trends”, pp. 72 - 78, Zlatibor, 13. - 15. Sep, 2019, **M33**
- 3.3.7. Anica Milošević, Gordana Bogdanović, **Maša Milošević**, "Health and safety in the mechanical engineering workplace", XXII International scientific conference "The power of knowledge", pp. 725 - 730, Kavala, Grčka, 11. - 13. Oct, 2019, **M33**
- 3.3.8. Slađana Nedeljković, Nikola Kostić, **Maša Milošević**, "Risk assessment and safety and health at work in the Serbian Railways", 6th Regional International Conference "Applied Protection and Its Trends", Zlatibor, 13. - 15. Sep, 2019, **M33**
- 3.4. *Radovi u nacionalnim časopisima (M50)*
- 3.4.1. **Maša Milošević**, Emina Petrović, Ana Momčilović, Gordana Stefanović, Miloš Simonović, "Mapping Agricultural Waste for Biogas Production Using a Fully Convolutional Neural Network and Remote Sensing Imagery", FACTA Universitatis Series: Working and Living Environmental Protection, vol. 20, no. 1, pp. 45-54, (2023), **M52**
- 3.4.2. Aleksandra Cvetković, Vesna Blagojević, **Maša Milošević**, Jelena Manojlović, "Impact of Nonlinearity of RF Energy Harvester in IoT Relay Systems", Innovative Mechanical Engineering, vol. 1, no. 3, pp. 1-9, (2022), **M54**
- 3.4.3. Nevena Tomić, **Maša Milošević**, Aleksandra Cvetković, "Modeling a Capacitive Sensor with a Soft Foam Polymer Layer for Small Force Measurement", Innovative Mechanical Engineering, vol. 1, no. 3, pp. 10-20, (2022), **M54**

3.5. *Анализа објављених радова достављених у пријавној документацији*

У раду 3.1.1. представљен је метод за унапређење дизајна флексибилних грипера коришћењем алгоритама машинског учења. Алгоритми подршке вектора регресије (SVR), регресије К-најближих суседа (KNN), регресије стабла одлучивања, XGBoost регресије и Гаусове процесне регресије, коришћени су за

брзо и прецизно предвиђање перформанси флексибилних грипера на основу различитих параметара пројектовања. Испитивана су два скупа података, први садржи експериментална мерења коришћена за валидацију резултата добијених анализом методе коначних елемената (FEM), док су у другом само валидовани резултати FEM анализе. Главни допринос овог рада представљен је кроз оцену тачности алгоритама машинског учења у предвиђању линеарног премештања при хватању на основу различитих параметара. Као резултат, истраживање је идентификовало алгоритама машинског учења са највишом перформансом, тј. најнижом грешком предвиђања, уз избор оптималног сета параметара.

У раду 3.1.2. представљен је алгоритама рачунарске визије заснован на конволуционим неуронским мрежама (CNN) за детекцију и просторну локализацију објеката у оквиру радног простора робота. Иако су програмирање и контрола колаборативних робота напредовали, препознавање и локализација објеката остали су изазовни задаци, на које се, уз примену одговарајућих алгоритама за препознавање објеката, може одговорити кроз побољшање перформанси самог робота. У раду је развијен алгоритама за детекцију и просторну локализацију објеката, који је тестиран у неповољном окружењу с обзиром на његову робусност на варијације у осветљењу, угловима гледања и другим неизвесностима и шумовима. После успешног препознавања објеката, коришћена је хомографија за локализацију објеката, која служи као улаз за контролу манипулације робота. Експериментални део извођен је на колаборативном роботу опремљеним грипером и статичком камером постављеном изнад области манипулације. Резултати манипулације и хватања на основу имплементације развијених алгоритама приказани су и разматрани у завршним поглављима рада.

У раду 3.2.1. је приказан метод моделирања и пројектовања биоинспирисаног гипког механизма, као и његова експериментална анализа са различитим примењеним силама. Прототипи са закривљеним гипким зглобовима наведених гипких прстију су 3Д штампани како би се експериментално доказало који од два предложена типа представља адекватније решење. Применом дигиталне обраде слике експериментално су добијене вредности угла савијања прототипа гипких прстију из слика добијених камером при различитим оптерећењима. Ови резултати угла савијања су упоређени са резултатима добијеним анализом методе коначних елемената (FEM) и експерименталним резултатима добијеним дигиталним угломером. Да би се демонстрирала могућност примене ове методологије за израду 3Д штампаних гипких зглобова, извршено је испитивање на затезање како би се одредила материјална својства 3Д штампаних узорака за тестирање, који су коришћени за поново изведену анализу коначних елемената.

У раду 3.2.2. истражен је ефикасан метод за симулацију деформабилних објеката, израђених од композитних ламинантних материјала са пиезоелектричним слојевима. У овом истраживању полазну основу предствљају паметне

мехатроничке структуре, у којима су пиезоелектрични материјали интегрисани као активни елементи, обављајући улоге сензора и актуатора. Коришћена је изогеометријска анализа методом коначних елемената која представља значајан напредак у односу на конвенционалну методу коначних елемената, као и машинско учење које доприноси ефикасном извршавању операција у реалном времену. Рад истиче употребу ове методологије као важног извора података за тренинг код машинског учења, што доприноси унапређењу контролног система и дизајна интелигентних мехатроничких структура. Истраживање такође обухвата разматрање могућности примене других техника машинског учења и интелигентних контролних шема.

У раду 3.3.1. представљен је приступ побољшању енергетске ефикасности грејног тунела код примене у индустрији производње хране и напитака. Пошто се грејни тунели користе као битан корак у процесу паковања осигуравајући висок квалитет крајњих производа, за уштеду енергије представљена је оптимизација интелигентног контролера грејног тунела помоћу фази логике. Као део додатне оптимизације, а на основу доступних производних података, побољшано је подешавање температуре грејања са подршком машинског учења. Кроз интелигентни систем, анализиране су производне навике и успостављено ефикасно коришћење енергије. Као коначни резултат, истраживање је постигло уштеду енергије од око 10% у потрошњи електричне енергије. Предложена решења су имплементирана кроз анализу и оптимизацију података током производње помоћу интелигентне контроле у модерној фабрици хране.

У раду 3.3.2. представљен је метод који се заснива на дубоком учењу и сегментацији слика за детекцију потенцијалних извора пољопривредног отпада на сателитским снимцима. Анализирана је перформанса конволуционе мреже за семантичку сегментацију скупа података са циљем препознавања винограда као извора потенцијалног пољопривредног отпада за производњу биогаса. Рад има потенцијал да обогати област превенције загађења и производње обновљивих извора енергије коришћењем нових технологија у области вештачке интелигенције.

У раду 3.3.3. представљен је метод унапређења комуникације између возила и инфраструктуре са циљем смањења саобраћајних несрећа током транспорта експлозивних и токсичних материјала. Истражена је могућност потпуног надзора транспорта опасне робе помоћу беспилотних летелица (UAV), које омогућавају комуникацију између возила на подручјима са слабом или без мрежне покривености. Резултати симулације доказују смањену вероватноћу прекида комуникације у мрежи у сценарију када су укључене беспилотне летелице.

У раду 3.3.4. представљена је важност фарова на возилима за безбедност у саобраћају, њихова историја и значај. Такође, разматран је утицај технолошког напретка у индустрији који је допринео лакшем, јефтинијем и ефикаснијем решењу осветљења на возилима. Затим су представљени и детаљно описани интелигентни

LED матрични фарови високе резолуције као обавезна опрема модерних возила будућности. Посебан акценат стављен је на различите принципе имплементације фарова, предности и недостатке, као и преглед ставова инжењера, научника и произвођача овог модерног технолошког открића.

У раду 3.3.5. истражена је тема загађења ваздуха у Врању, истичући присуство различитих штетних супстанци и гасова у ваздуху који представљају ризик по људско здравље. Рад приказује податке о мерењима квалитета ваздуха, фокусирајући се на загађујуће агенсе као што су сумпор диоксид, угљени диоксид и азот диоксид. Анализа ових загађивача изведена је према стандардним методама у акредитованој лабораторији Института за јавно здравље у Врању. С обзиром на то да су главни извори загађења ваздуха аутомобили, а током зимских месеци и топлане, рад предлаже мере за смањење загађења које би довеле до смањења емисије основних загађивача у ваздуху како би се створило здравије окружење.

У раду 3.3.6. приказани су резултати мерења буке извршени на три мерна места у Врању. Бука испољава штетне ефекте на организам у зависности од фреквенције, интензитета и времена експозиције, а њена подношљивост зависи од интензитета и времена експозиције. У животној средини примарно потиче од саобраћаја, укључујући аутобусе градског превоза, тешке камионе, лака возила и мотоцикле, највише на местима која су саобраћајни магистрални правци. Додатно, уочено је се бука у великој мери производи од стране активности грађана и у ноћном периоду. Измерене вредности буке, могу имати негативан утицај на здравље људи и њихову општу добробит.

У раду 3.3.7. истражена је тема процене ризика на раду, фокусирајући се на систематско записивање и оцењивање фактора који могу представљати опасност од повреда, болести или угрожавати здравље радника. Акценат је на мерама за уклањање или смањење ризика са циљем заштите и безбедности запослених. Рад такође истиче улогу машинских инжењера у пројектовању, производњи и управљању експлоатацијом машина и постројења. Анализа је извршена на позицији машинског инжењера у компанији "Flamma-Systems д.о.о." из Ниша, која се примарно бави производњом котлова за грејање стакленика и зграда.

У раду 3.3.8. представљена је процена ризика, безбедност и здравље на раду за два најупечатљивија радна места у предузећу железнице Србије. Обрађена радна места су са повећаним ризиком, конкретно радно место машиновођа дизел и електро вуче и помоћник машиновође. Иако имају сличне радне задатке у управљању вучним возилом, различитост у степену одговорности и радним задацима показује да радно место машиновође представља изазовније услове рада.

У раду 3.4.1. представљена је методологија за боље предвиђање пољопривредног отпада за производњу биогаса коришћењем потпуно конволуционалне неуронске мреже (FCN) и подацима снимљеним путем далекосензорске слике. У раду се истиче потреба за иновативним приступима у

управљању отпадом и његовим претварањем у енергенте. Предложени метод користи FCN, која је унапређена у оквиру вештачке интелигенције и користи се за семантичку сегментацију, детекцију објеката и класификацију слика. Додатно, рад представља метод дубоког учења за сегментацију слика који препознаје области прекривене виноградима на далекосензорским снимцима. Предложени приступ значајно може унапредити идентификацију извора пољопривредног отпада и допринети његовом ефикасном и одрживом коришћењу за производњу биогаса.

У раду 3.4.2. представљена је анализа сценарија у коме се релејни чвор користи за успостављање комуникације између извора и IoT чвора. Позиција релеја је осмишљена тако да обезбеди комуникацију у линији видљивости између извора и релејног чвора, док је комуникација између релеја и IoT чвора угрожена препрекама. Релејни чвор је са ограниченом енергијом и напаја се RF (radio frequency) енергијом из извора на основу протокола временског прекида. Претпостављајући да је скупљач енергије (energy harvester) нелинеаран, истражен је и разматран утицај нелинеарности, као и параметара канала на перформансе система у условима долазних прекида.

У раду 3.4.3. представљено је моделирање и симулација капацитивног сензора за мерење малих сила помоћу методе коначних елемената. У овом истраживању, мекани пенести полимер је коришћен као диелектрик у кондензатору. Сила која делује на једну електроду кондензатора изазива померање полимера, што доводи до променљивог капацитета кондензатора. Рад илуструје укупна померања меканог пенестог полимера и уводи зависност између капацитета и силе. Овај приступ има значајне примене у областима зависности људи и машина као што су мониторинг људског кретања, вештачка електронска кожа, носиви електронски уређаји и др

4. НАГРАДЕ, СТУДИЈСКИ БОРАВЦИ И ДРУГЕ ЧИЊЕНИЦЕ РЕЛЕВАНТНЕ ЗА ИЗБОР

- Кандидат је освојио награду за најбољег дипломираног студента прве године основних академских студија, програма Машинско инжењерство, школске 2015/2016. године;
- Кандидат је освојио награду за најбољег дипломираног студента мастер академских студија, програма Машинско инжењерство - Мехатроника и управљање, школске 2019/2020. године;
- Кандидат је четири пута добио похвалницу за освојено прво место у стоном тенису на Машинијади, у периоду од 2016-2019. године.
- Кандидат је у току трајања студија и након запослења на Машинском факултету Универзитета у Нишу учествовао као истраживач на већем броју домаћих и међународних пројеката.

5. ЗАКЉУЧАК И ПРЕДЛОГ


Чланови комисије су детаљно прегледали документацију коју је кандидат Маша Милошевић поднела приликом пријаве и разматрали чињенице од битног значаја за писање Извештаја о испуњености услова за избор једног сарадника у звање асистента за ужу научну област Аутоматско управљање и роботика. На основу наведених чињеница чланови комисије закључују:

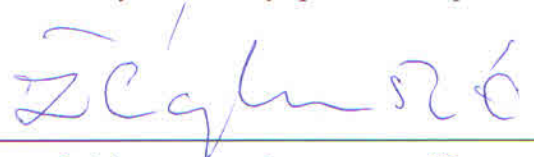
- Кандидат је завршио четворогодишње основне академске студије и једногодишње мастер академске студије машинског инжењерства на Машинском факултету у Нишу и стекао звање Мастер инжењер машинства - Мехатроника и управљање;
- Кандидат је студент Докторских академских студија - Машинско инжењерство, научна област Мехатроника и управљање на Машинском факултету у Нишу;
- Кандидат има 15 коауторских радова из категорија M10, M20, M30 и M50;
- Кандидат је у периоду од маја 2021. до данас био запослен на Машинском факултету у Нишу као истраживач-приправник;
- У том периоду кандидат је учествовао у извођењу вежби на основним академским студијама и на мастер академским студијама на студијским програмима Машинско инжењерство и Инжењерски менаџмент;
- Кандидат је учествовао као истраживач у реализацији више домаћих и међународних научно-истраживачких пројеката;
- Кандидат је освојио више награда као најбољи дипломирани студент на основним и мастер академским студијама Машинског факултета у Нишу;
- Кандидат има позитивно оцењено приступно вежбање из уже научне области Аутоматско управљање и роботика, на тему „Испитивање стабилности методом геометријског места корена“, одржаног 29.11.2023. године.

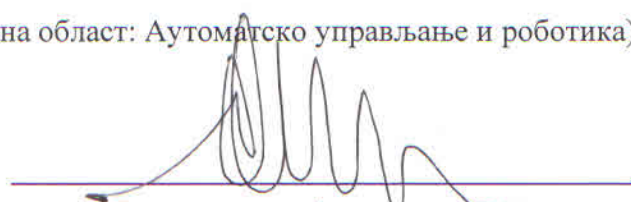
Чланови комисије констатују да кандидат Маша Милошевић, маг. инж. маш., испуњава све формалне услове предвиђене Законом о високом образовању, Статутом Универзитета у Нишу и Статутом Машинског факултета у Нишу за избор у звање асистента. Након сагледавања података о пријављеном кандидату, релевантних чињеница из приложене документације и ангажовања у оквиру наставних активности, чланови комисије предлажу Изборном већу Машинског факултета Универзитета у Нишу, да Машу Милошевић, мастер инжењера машинства, изабере у звање асистента за ужу научну област Аутоматско управљање и роботика.

У Нишу,
30. 11. 2023. године


ЧЛАНОВИ КОМИСИЈЕ:


др Властимир Николић, ред. проф. Машинског факултета у Нишу, председник
(ужа научна област: Аутоматско управљање и роботика)


др Жарко Ђојбашић, ред. проф. Машинског факултета у Нишу, члан
(ужа научна област: Аутоматско управљање и роботика)


др Драган Антић, ред. проф. Електронског факултета у Нишу, члан
(ужа научна област: Аутоматика)


др Иван Ћирић, ванр. проф. Машинског факултета у Нишу, члан
(ужа научна област: Аутоматско управљање и роботика)


др Милош Симоновић, ванр. проф. Машинског факултета у Нишу, члан
(ужа научна област: Аутоматско управљање и роботика)

На основу члана 6. став 5. Правилника о поступку стицања звања и заснивања радног односа сарадника Машинског факултета у Нишу (број 612-563-6/2018 од 23. новембра 2018. године), Комисија за писање извештаја о пријављеним учесницима конкурса, Изборном већу Машинског факултета у Нишу, доставља следећи

ИЗВЕШТАЈ
о одржаном приступном вежбању

МАШИНСКИ ФАКУЛТЕТ У НИШУ			
Пријављено	30.11.2023		
Орг. јед.	Број	Датум	Евиден.
1	612-465-	1/23	

Подаци о учеснику конкурса:

Име и презиме кандидата:

Маша Милошевић

Подаци о конкурс:

Датум објављивања конкурса:

25.10.2023. године

Начин (место) објављивања конкурса:

Публикација Националне службе за запошљавање Републике Србије „Послови“

Звање за које је расписан конкурс:

асистент

Ужа научна област за коју је конкурс објављен:

аутоматско управљање и роботика

Подаци о приступном вежбању:

Датум и место одржавања приступног вежбања:

29.11.2023. године, Машински факултет у Нишу, Лабораторија за електротехнику

Тема приступног предавања:

Испитивање стабилности методом геометријског места корена

Извештај Комисије о одржаном приступном вежбању (унети опис, до 100 речи, одржаног приступног **вежбања** са елементима за утврђивање оцене припреме и презентације садржаја **вежбања**, као и дидактичко-методичког аспекта извођења **вежбања**):

У уводном делу приступног вежбања кандидат је упознао присутне са темом и садржајем вежбања и укратко објаснио значај и примену методе геометријског места корена, као и методологију на којој се заснива практична примена методе ГМК.

Кандидат је решио два карактеристична задатка и детаљно објаснио поступак конструкције ГМК. Учињен је посебан осврт на примену методе ГМК за испитивање стабилности система а демонстрирана је и примена рачунара и пакета Матлаб.


Излагање кандидата је било јасно и садржајно. Кандидат је показао познавање методике и умећа реализације вежбања. Узимајући у обзир теоријски и практични део Комисија сматра да кандидат показује смисао за наставни рад.

Пред Комисијом именованом одлуком декана Машинског факултета у Нишу (број 612-410-9/2023 од 13.11.2023. године), одржано је приступно **вежбање** кандидата **Маше Милошевић, маг.инж.маш.** на основу чега Комисија утврђује следећу


ОЦЕНУ
одражног приступног вежбања

Утврђује се **позитивна** оцена приступног **вежбања Маше Милошевић, маг.инж.маш.**, учесника конкурса за избор у звање **асистента** за ужу научну област **Аутоматско управљање и роботика**, на Машинског факултета у Нишу, објављеног 25.10.2023. године.

КОМИСИЈА




др Властимир Николић, редовни професор, председник
Универзитет у Нишу, Машински факултет у Нишу
УНО: Аутоматско управљање и роботика



др Жарко Тојбашић, редовни професор, члан
Универзитет у Нишу, Машински факултет у Нишу
УНО: Аутоматско управљање и роботика

др Драган Антић, редовни професор, члан
Универзитет у Нишу, Електронски факултет у Нишу
УНО: Аутоматика



др Иван Ћирић, ванредни професор, члан
Универзитет у Нишу, Машински факултет у Нишу
УНО: Аутоматско управљање и роботика

др Милош Симоновић, ванредни професор, члан
Универзитет у Нишу, Машински факултет у Нишу
УНО: Аутоматско управљање и роботика