

ИЗБОРНОМ ВЕЋУ

Предмет: Реферат Комисије о пријављеним кандидатима на конкурс за избор у звање **асистента** на одређено време од 3 године са пуним радним временом за ужу научну област **Аутоматско управљање**

На основу одлуке Изборног већа Машинског факултета бр. 1094/3 од 11.06.2026. године, а по објављеном конкурс за избор једног сарадника у звању асистента на одређено време од 3 године, са пуним радним временом за ужу научну област Аутоматско управљање, именовани смо за чланове Комисије за подношење реферата о пријављеним кандидатима.

На конкурс који је објављен у листу Послови број 1202-1203 од 24.6.2026. године пријавила се **Митра Весовић**, мастер инжењер машинства (број пријаве 1315/1 од 7.7.2026. године), као једини кандидат.

На основу прегледа достављене документације Комисија подноси следећи

РЕФЕРАТ

А. Биографски подаци

Митра Весовић рођена је 00.00.0000. године у 00000000. Основну школу „Старина Новак“ у Београду завршила је 2010. године као носилац дипломе „Вук Караџић“, а током основног образовања остварила је запажене резултате на градским такмичењима из математике и физике. Исте године, са максималним бројем бодова на пријемном испиту, уписала је Пету београдску гимназију, коју је завршила 2014. године као носилац дипломе „Вук Караџић“. Одлуком Наставничког већа проглашена је за најбољег математичара школе и добитник је посебне похвалнице за постигнуте резултате.

Машински факултет Универзитета у Београду је уписала 2014. године, остваривши максималан број бодова на пријемном испиту. Основне академске студије завршила је 2017. године са укупном просечном оценом 9,29 (девет целих двадесетдевет), одбравивши завршни (BSc) рад под називом „PIV particle image velocimetry мерна техника са освртом на камере“ из предмета Основе технике мерења са оценом 10 (десет).

Мастер академске студије уписала је школске 2017/18. године на Катедри за аутоматско управљање Машинског факултета у Београду. Дипломирала је у септембру 2019. године са оценом 10 (десет) и укупном просечном оценом током Мастер академских студија 9,65 (девет

целих шездесетпет), одбранивши Мастер рад на тему „Моделовање и управљање серво мотора једносмерне струје применом методе feedback линеаризације“ из предмета Нелинеарни системи 2, под менторством проф. др Радише Јовановића.

Докторске студије на Машинском факултету Универзитета у Београду уписала је школске 2019/20. године са просечном оценом 9,44 (девет целих четрдесетчетири). Положила је све испите предвиђене студијским програмом и успешно одбранила Пројекат идеје докторске дисертације. Област њеног научноистраживачког рада обухвата аутоматско управљање, интелигентне системе управљања, фази логику, машинско учење, неуронске мреже, нелинеарне системе, рачунарско управљање, биолошки инспирисане алгоритме и примену метода аутоматског управљања у различитим областима. За потенцијалног ментора докторске дисертације предложен је проф. др Радиша Јовановић.

Кандидаткиња Митра В. Весовић је добитник Похвала за одличан успех поводом Дана Машинског факултета сваке школске године током Основних и Мастер академских студија. Такође, добитник је стипендије Министарства просвете, науке и технолошког развоја Републике Србије током читавих Основних академских студија и Мастер академских студија. Учествовала је на великом броју државних и међународних скупова, конгреса, такмичења и сајмова. У даљем тексту се наводе најзначајнији.

Електротехнички факултет Универзитета у Београду у сарадњи са предузећем Siemens Србија доделио јој је сертификат за учешће на регионалној радионици SIMATIC PLC + CHALLENGE 2019. године. Такође, од компаније Siemens поседује и сертификат Customer Excellence Program TIA - MICRO1 стечен 2018. године.

У августу 2016. године похађала је Чешки технички универзитет у Прагу. Ту је савладала софтверски програм Mindstorms ev3 software и добила основна знања из неуронских мрежа, машинског учења и Q-learning алгоритма, притом остваривши и додатни ЕСП поен. Са својим тимом је заузела треће место на интернационалном студентском такмичењу, за конструкцију и програмирање робота са сензорима.

У оквиру стручне праксе М у Институту Михајло Пупин, у сектору Аутоматика, обучена је за рад у специјализованом програму Института Edisort. Такође, радила је и на тестирању рампе за аутомобиле и изради противградног система. Учествовала је и у тиму за аутоматизацију прототипа уређаја за раздвајање протеина „Smart Blot” и представљала га на 63. Међународном сајму технике у мају 2019. године.

У организацији Удружења студената електротехнике Европе и немачке компаније Namics, а са подршком Министарства просвете, науке и технолошког развоја, добила је сертификат у мају 2016. године за похађање и успешно завршен семинар личних и професионалних вештина SoftSkills Academy.

Заједно са тимом Flex радила је 2019. године на пројекту „Зелене теретане – Вежбањем до производње струје”, у склопу пројекта „Научно-технолошког парка” уз подршку Швајцарске конфедерације за техничке иновације у спорту, од којих је добила и сертификат.

У оквиру стручне праксе Б (биомедицинско инжењерство) радила је у болници Еуромедик, на пословима руковања медицинским апаратима и машинама, као што су магнетна резонанца, рендген, ЕКГ и ЕЕГ, као и у формирању и раду са базама података на самој клиници. У јулу и августу 2017. године волонтирала је у Општој Атинској болници, Attica Hospital KAT, у

Грчкој, на одељењу ортопедије, где је применила знања стечена на стручној пракси са Основних академских студија, радећи као сарадник у тиму биомедицинских инжењера.

За решавање инжењерских проблема, кандидаткиња у свакодневном раду користи следеће програмске језике и софтверске пакете: Microsoft Office (Word, Excel, PowerPoint), Matlab и Simulink, SolidWorks, Catia, AutoCAD, LaTeX, Adobe Illustrator, Inkscape и Mindstorms ev3 software. Течно говори енглески језик и завршила је обуку *English as a Medium of Instruction* (EMI) за предаваче на високошколским установама за извођење наставе на енглеском језику. Такође, завршила је и курс (B1 ниво) немачког језика у Гете институту.

Наставно-научно веће Машинског факултета Универзитета у Београду је одлуком 1979/4 од 27.12.2019. године изабрало Митру Весовић у истраживачко звање истраживач-приправник, а 1.1.2020. године се запослила на Катедри за Аутоматско управљање Машинског факултета у Београду као истраживач приправник на пројекту Министарства просвете, науке и технолошког развоја „Интегрисана истраживања у области макро, микро и нано машинског инжењерства – Дубоко машинско учење интелигентних технолошких система у производном машинству”, Министарство просвете, науке и технолошког развоја Владе Републике Србије (уговор бр. 451-03-68/2020-14/200105). На основу одлуке Изборног већа Машинског факултета бр. 858/6 од 19.11.2020. године Митра Весовић је први пут изабрана у звање асистента за ужу научну област аутоматско управљање, а други пут одлуком бр. 845/6 од 21.11.2023. године.

У досадашњем раду Митра Весовић је учествовала на два научно-истраживачка пројекта:

1. Deep machine learning and swarm intelligence-based optimization algorithms for control and scheduling of cyber-physical systems in Industry 4.0 – MISSION4.0” (евиденциони број 6523109) у оквиру Програма за развој пројеката из области вештачке интелигенције Фонда за науку Републике Србије, 2020-2022, и
2. Интегрисана истраживања у области макро, микро и нано машинског инжењерства – Дубоко машинско учење интелигентних технолошких система у производном машинству”, Министарство просвете, науке и технолошког развоја Владе Републике Србије (уговори бр. 451-03-68/2020-14/200105, 451-03-9/2021-14/200105, 451-03-68/2022-14/200105, 451-03-47/2023-01/200105, 451-03-65/2024-03/200105, 451-03-137/2025-03/ 200105, 451-03-34/2026-03/ 200105, TR 35004).

У оквиру студијских боравака путем Европске Сарадње у Науци и Технологији (енг. European Cooperation in Science and Technology – COST Action CA18203 „Optimizing Design for Inspection” – ODIN) у јуну 2022. године боравила је на Универзитету технологије у Жешову (Rzeszów University of Technology, Rzeszów, Poland) у Пољској, а у априлу 2023. године на Националном институту за примењене науке (Institut National des Sciences Appliquées, INSA, Ruan, France) у Руану у Француској. У септембру 2023. године у оквиру исте акције боравила је на Институту за сеизмички отпорне зграде и климатске промене (Institute for Seismic-Resistant Structures and Climate Change – ISOGKP) у Охриду, Северна Македонија, а у фебруару 2024. године учествовала је на међународној радионици и седници Управног одбора у Порту. Била је ангажована и као члан организационог тима за припрему и реализацију тренинг школе одржане у Београду у оквиру исте акције, у марту 2024. године.

Током 2025. године била је члан организационих тимова два значајна међународна научна скупа одржана у Београду: конференције belGRADE (3rd GRADE Conference in Belgrade), организоване у оквиру COST Action CA21141 Grassroots of Digital Europe: from Historic to Contemporary Cultures of Creative Computing (GRADE), и 650. EUROMECH колоквијума

Addressing Challenges in Applied Mechanics through Artificial Intelligence Applications. Учествовала је у припреми и реализацији оба научна скупа, координацији активности и организационој подршци учесницима и организаторима. На 650. EUROMECH колоквијуму била је и члан жирија за доделу награде „Најинспиративније предавање“, а поред организационог ангажовања имала је и усмено научно излагање из области примене вештачке интелигенције у примењеној механици.

У мају 2021. године одржала је онлајн предавање под насловом: *Random Vibrations and the Consequences of White Noise Process Disturbance in Machines* на Универзитету науке и технологије (Xi'an, University of Science and Technology, Shaanxi Province, China), у Кини. На истом Универзитету је и у новембру 2025. године одржала друго онлајн предавање: *Fuzzy Lyapunov Approach for Adaptive System Control*.

У марту 2022. године одржала је предавање под насловом *Моделовање и анализа стабилности механичког система* у оквиру семинара за теорију релативности и космолошке моделе, а у априлу 2025. године у оквиру семинара за механику машина и механизма – модели и математичке методе одржала је предавање под насловом *Адаптивни неуро фази инференцијски системи у инжењерским применама: од идентификације до управљања* на Математичком институту Српске академије наука и уметности:

1. http://www.mi.sanu.ac.rs/novi_sajt/seminars/programs/seminar19.mar2022.php
2. https://www.mi.sanu.ac.rs/novi_sajt/seminars/programs/seminar21.apr2025.php

Б. Дисертације

Кандидаткиња је студент треће године докторских студија на Машинском факултету Универзитета у Београду (бр. индекса Д02/2019) и није одбранила докторску дисертацију.

В. Наставна активност

Кандидаткиња Митра Весовић је од избора у звање асистента, почев од школске 2020/21. године, ангажована у извођењу аудиторних и лабораторијских вежби на Катедри за аутоматско управљање Машинског факултета Универзитета у Београду. У оквиру наставног процеса активно учествује у припреми и реализацији наставе, изради наставних материјала, организацији и одржавању колоквијума и испита, као и у консултативном раду са студентима. Током досадашњег наставног ангажовања учествовала је у реализацији наставе на основним, мастер и докторским академским студијама, и то на следећим предметима:

- **Машинско инжењерство – Основне академске студије:**
 1. Основе аутоматског управљања,
 2. Програмирање у аутоматском управљању.
- **Машинско инжењерство – Мастер академске студије:**
 3. Нелинеарни системи 1,
 4. Нелинеарни системи 2,
 5. Фази управљачки системи,
 6. Интелигентни системи управљања.
- **Индустрија 4.0 – Мастер академске студије:**
 1. Машинско учење интелигентних роботских система,
 2. Пословна интелигенција и пословна аналитика.

Кандидаткиња је током свог рада редовно испуњавала све обавезе и показала спремност да се ангажује у индивидуалним и додатним консултацијама, као и допунским терминима за вежбе. Педагошки и наставни рад, као и приступ према наставним обавезама, високо је вреднован у анонимним анкетама спроведеним међу студентима, на Машинском факултету Универзитета у Београду, а у складу са важећим Правилником о студентском вредновању педагошког рада наставника и сарадника за претходних шест година.

У табелама В.1 и В.2 дат је преглед средњих оцена на основу Извештаја о резултатима студентског вредновања педагошког рада асистента Митре Весовић за период од школске 2020/2021. до 2025/2026. године, издатог од стране Центра за квалитет наставе и акредитацију Машинског факултета у Београду (акт број 1275/1 од 1.7.2026. године).

Табела В.1 Оцене студентског вредновања педагошког рада по годинама и предметима

Школска година	Предмети	Средња оцена
2020/21.	Интелигентни системи управљања (220-0657) Машинско учење интелигентних роботских система (230-9006) Нелинеарни системи 1 (220-0628) Фази управљачки системи (220-0642)	4,81
2021/22.	Интелигентни системи управљања (220-0657) Нелинеарни системи 2 (220-0609) Машинско учење интелигентних роботских система (230-9006) Нелинеарни системи 1 (220-0628) Пословна интелигенција и пословна аналитика (230-9025)	4,94
2022/23.	Интелигентни системи управљања (220-0657) Нелинеарни системи 2 (220-0609) Машинско учење интелигентних роботских система (230-9006) Нелинеарни системи 1 (220-0628) Пословна интелигенција и пословна аналитика (230-9025) Фази управљачки системи (220-0642)	4,95
2023/24.	Интелигентни системи управљања (220-0657) Нелинеарни системи 2 (220-0609) Машинско учење интелигентних роботских система (230-9006) Нелинеарни системи 1 (220-0628) Пословна интелигенција и пословна аналитика (230-9025) Фази управљачки системи (220-0642) Основе аутоматског управљања (210-0041)	4,90
2024/25.	Интелигентни системи управљања (220-0657) Машинско учење интелигентних роботских система (230-9006) Пословна интелигенција и пословна аналитика (230-9025) Фази управљачки системи (220-0642) Основе аутоматског управљања (210-0041) Програмирање у АУ (210-0590)	4,80
2025/26.	Интелигентни системи управљања (220-0657) Фази управљачки системи (220-0642) Програмирање у АУ (210-0590)	4,83

Табела В.2 Оцене студентског вредновања педагошког рада по предметима за цео период

Период	Предмет	Просечна оцена
од 2020/21. до 2025/26.	Интелигентни системи управљања (220-0657)	4,91
	Машинско учење интелигентних роботских система (230-9006)	4,94
	Нелинеарни системи 1 (220-0628)	4,86
	Фази управљачки системи (220-0642)	4,87
	Нелинеарни системи 2 (220-0609)	4,90
	Пословна интелигенција и пословна аналитика (230-9025)	4,97
	Основе аутоматског управљања (210-0041)	4,54
	Програмирање у АУ (210-0590)	4,77

У периоду од 2021. до 2026. године на Машинском факултету Универзитета у Београду, као асистент, била је члан у комисијама за одбрану следећих мастер радова:

1. Јелисавета Пејовић, тема: *Анализа струјног процеса*, комисија: проф. др Срђан Рибар (ментор), проф. др Горан Лазовић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.
2. Сава Лукић, тема: *Идентификација и управљање струјно термичког процеса применом Такаги Сугено фази система*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Срђан Рибар, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.
3. Алекса Марковић, тема: *Интелигентно управљање мотора једносмерне струје у дистрибуираном систему*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Срђан Рибар, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.
4. Златко Петронијевић, тема: *Клизно управљање мотора једносмерне струје*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Срђан Рибар, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.
5. Сандра Покорни, тема: *Математички модел манипулатора*, комисија: проф. др Срђан Рибар (ментор), проф. др Горан Лазовић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.
6. Богдан Куљанин, тема: *Моделовање и управљање ротационог обрнутог клатна применом методе feedback линеаризације*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Срђан Рибар, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.
7. Филип Станић, тема: *Примена конволуционих мрежа у задацима класификације*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Срђан Рибар, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.
8. Адријана Дамјановић, тема: *Примена неуронске мреже на класификацији података*, комисија: проф. др Срђан Рибар (ментор), проф. др Горан Лазовић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.
9. Владимир Кривокапић, тема: *Примена неуронске мреже са повратним простирањем грешке*, комисија: проф. др Срђан Рибар (ментор), проф. др Горан Лазовић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.

10. Милош Костић, тема: *Примена неуронске мреже са повратним простирањем грешке на класификацији података*, комисија: проф. др Срђан Рибар (ментор), проф. др Горан Лазовић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.
11. Дејан Стојков, тема: *Примена самоорганизујуће неуронске мреже на класификацију података*, комисија: проф. др Срђан Рибар (ментор), проф. др Горан Лазовић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2021.
12. Алекса Лугоња, тема: *Естимација стања динамичког система применом Калмановог филтера*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Срђан Рибар, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2022.
13. Оља Станић, тема: *Фази адаптивно управљање серво мотора једносмерне струје засновано на референтном моделу*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Срђан Рибар, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2022.
14. Леонора Нешић, тема: *Интерполација експерименталних података помоћу неуронске мреже*, комисија: проф. др Срђан Рибар (ментор), проф. др Горан Лазовић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2022.
15. Марија Веселиновић, тема: *Неки аспекти управљања ограниченим кретањем робота*, комисија: проф. др Петар Петровић (ментор), проф. др Милан Ристановић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2022.
16. Огњен Лукачевић, тема: *Решавање проблема стабилизације обрнутог клатна*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Срђан Рибар, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2022.
17. Јовица Станић, тема: *Фази подешавање параметара ПИД управљања мотора једносмерне струје*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Срђан Рибар, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2022.
18. Урош Ковачевић, тема: *Примена неуронске мреже на обради експерименталних података*, комисија: проф. др Срђан Рибар (ментор), проф. др Горан Лазовић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2022.
19. Небојша Павловић, тема: *Управљање позиције мобилног робота и детекција објеката у околини*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Срђан Рибар, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2022.
20. Наталија Славковић, тема: *Класификација знакова једноручне абецеде знаковног језика применом конволуционих неуронских мрежа*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Владимир Зарић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2023.
21. Лука Стевановић, тема: *Класификација експерименталних података помоћу неуронске мреже*, комисија: проф. др Срђан Рибар (ментор), проф. др Радиша Јовановић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2023.
22. Урош Чуљковић, тема: *Примена неуронских мрежа за предикцију производње електричне енергије коришћењем фотонапонског система*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Владимир Зарић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2023.
23. Борис Рашић, тема: *Предиктивно управљање ротационог инверзног клатна*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Владимир Зарић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2023.
24. Милан Младеновић, тема: *Обрада експерименталних података помоћу неуронске мреже*, комисија: проф. др Срђан Рибар (ментор), проф. др Горан Лазовић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2023.

25. Наталија Драгомировић, тема: *Генерисање музике применом рекурентне неуронске мреже*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Владимир Зарић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2024.
26. Ксенија Ћираковић, тема: *Напади на вештачке неуронске мреже применом супарничких примера*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Владимир Зарић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2024.
27. Александар Сарић, тема: *Рачунарско управљање хидрауличном станицом за припрему уља*, комисија: проф. др Владимир Зарић (ментор), проф. др Радиша Јовановић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2024.
28. Богдан Костић, тема: *Фази управљање мобилног робота помоћу Arduino микроконтролера*, комисија: проф. др Радиша Јовановић (ментор), проф. др Владимир Зарић, **Митра Весовић**, Машински факултет Универзитета у Београду, 2024.

Г. Библиографија научних и стручних радова

Г.1. Радови објављени у научним часописима међународног значаја (M20)

Г.1.1. Рад у водећем међународном часопису (M21a)

1. Jovanović, R. and **Vesović, M.** *Control of the Servo Motor Using Feedback Linearization and Artificial Gorilla Troops Optimizer*. Nonlinear Analysis: Modelling and Control, 30(3), pp. 483-498, 2025, ISSN: 1392-5113. DOI: [10.15388/namc.2025.30.39328](https://doi.org/10.15388/namc.2025.30.39328).

Г.1.2 Рад у међународном часопису (M22)

2. **Vesović, M.**, Petrović, G.R. and Radulović, R.D. *Analysis of the motion and stability of the holonomic mechanical system in the arbitrary force field*. FME Transactions, 49(1), pp. 195-205, 2021, ISSN: 1451-2092. DOI: [10.5937/fme2101195V](https://doi.org/10.5937/fme2101195V).
3. Jovanović, R., Bugarić, U., **Vesović, M.** and Perišić, N. *Fuzzy Controller Optimized by the African Vultures Algorithm for Trajectory Tracking of a Two-Link Gripping Mechanism*. FME Transactions, 50(3), pp. 491-501, 2022, ISSN: 1451-2092. DOI: [10.5937/fme2203491J](https://doi.org/10.5937/fme2203491J).
4. **Vesović, M.**, Jovanović, R. and Zarić, V. *Hybrid GA-ANFIS and PSO-ANFIS Techniques for Nonlinear DC Motor System Modeling*. Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part C: Journal of Mechanical Engineering Science, 240(15), pp. 5699-5711, 2026, ISSN: 0954-4062. DOI: [10.1177/09544062251350800](https://doi.org/10.1177/09544062251350800).
5. **Vesović, M.**, Jovanović, R. and Trišović, N. *Control of a DC motor using feedback linearization and gray wolf optimization algorithm*. Advances in Mechanical Engineering, 14(3), p.16878132221085324, 2022, ISSN: 1687-8132, DOI: [10.1177/16878132221085324](https://doi.org/10.1177/16878132221085324).
6. Jovanović, R., **Vesović, M.** and Perišić, N. *Modeling and Controlling Heat Transfer in Chambers: A Comparative Study of Classical and Intelligent Approaches*. Thermal Science, 28(5A), pp. 3765-3775, 2024, ISSN: 0354-9836. DOI: [10.2298/TSCI231208093J](https://doi.org/10.2298/TSCI231208093J).

Г.1.3 Рад у међународном часопису (M23)

7. **Vesović, M.** and Radulović, R. *Modelling and stability analysis of the nonlinear system*. Theoretical and Applied Mechanics, 49(1), pp. 29-48, 2022, ISSN: 1450-5584. DOI: [10.2298/TAM211101003V](https://doi.org/10.2298/TAM211101003V).

Г.2 Радови у часописима националног значаја (M50)

Г.2.1 Рад у водећем националном часопису категорије (M51)

8. Vesović, M. and Jovanović, R. *Adaptivni neuro fazi sistemi u identifikaciji, modelovanju i upravljanju-pregled stanja u oblasti istraživanja*, Tehnika (ISSN 0040-2176), Vol. 72, No. 4, pp.439-446, 2022, doi: [10.5937/tehnika2204439V](https://doi.org/10.5937/tehnika2204439V).

Г.2.2 Рад у националном научном часопису који се први пут категоризује (M54)

9. Zarić, V., Vesović, M., Arandelović, I., Đuka, P., Pavlović, D. and Lazarević, Ž. *Hlađenje generatora parne turbine – tehnički zahtevi i bezbednosni uslovi*. Elektropriroda = Electric Power Industry Journal, 4(1), pp. 3-14, 2026, ISSN: 3009-2892. DOI: [10.18485/epij.2026.4.1.1](https://doi.org/10.18485/epij.2026.4.1.1).

Г.3 Зборници међународних научних скупова (M30)

Г.3.1 Саопштење са међународног скупа штампано у целини (M33)

10. Vesović, M., Jovanović, R., Laban, L. and Zarić, V. *Modelling and control of a series direct current (DC) machines using feedback linearization approach*. Proceedings of Papers – 7th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering IcETRAN 2020, ISBN: 978-86-7466-852-8, pp. 191-197, September 28–29, 2020, Belgrade, Serbia.
11. Laban, L., Jovanović, R., Vesović, M. and Zarić, V. *Classification of Chest X-Ray Images Using Deep Convolutional Neural Networks*. Proceedings of Papers – 7th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering IcETRAN 2020, ISBN: 978-86-7466-852-8, pp. 18-23, September 28–29, 2020, Belgrade, Serbia.
12. Jovanović, R., Zarić, V., Vesović, M. and Laban, L. *Modeling and Control of a Liquid Level System Based on the Takagi-Sugeno Fuzzy Model Using the Whale Optimization Algorithm*. Proceedings of Papers – 7th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering IcETRAN 2020, ISBN: 978-86-7466-852-8, pp. 191-196, September 28–29, 2020, Belgrade, Serbia.
13. Vesović, M., Jovanović, R. and Zarić, V. *Modelling and Speed Control in a Series Direct Current (DC) Machines Using Feedback Linearization Approach*. MASING the 5th International Conference 2020, ISBN: 978-86-6055-139-1, pp. 207-212, December 9–10, 2020, Niš, Serbia.
14. Laban, L. and Vesović, M. *Classification of COVID-CT Images Utilizing Four Types of Deep Convolutional Neural Networks*. MASING the 5th International Conference 2020, ISBN: 978-86-6055-139-1, pp. 201-206, December 9–10, 2020, Niš, Serbia.
15. Vesović, M., Jovanović, R., Laban, L. and Bugarić, U. *Feedback Linearization Control of a Two-Link Gripping Mechanism*. Proceedings of the X Triennial International Conference Heavy Machinery 2021, ISBN: 978-86-81412-09-1, pp. C 9-16, June 23–25, 2021, Vrnjačka Banja, Serbia.
16. Jovanović, R., Bugarić, U., Laban, L. and Vesović, M. *Trajectory Tracking of a Two-Link Gripping Mechanism*. Proceedings of the X Triennial International Conference Heavy Machinery 2021, ISBN: 978-86-81412-09-1, pp. C 1-8, June 23–25, 2021, Vrnjačka Banja, Serbia.
17. Vesović, M., Radulović, R. *Behaviour, Examination and Stability of the Constrained Mechanical System Described with Nonlinear Equations*, 8th International Congress of

- Serbian Society of Mechanics 2021, ISBN: 978-86-909973-8-1, pp. 54-63, June 28–30, 2021, Kragujevac, Serbia.
18. Jovanović, R., **Vesović, M.**, Perišić, N. *PI Controller Optimization by Artificial Gorilla Troops for Liquid Level Control*, Proceedings of the 8th International Conference on Industrial Engineering - SIE 2022, ISBN: 978-86-6060-131-7, pp. 90-93, September 29–30, 2022, Belgrade, Serbia.
 19. **Vesović, M.** and Jovanović, R. *Grey Wolf Optimization for Position Control of a Direct Current Motor Driven by Feedback Linearization Method*. Proceedings of 9th International Scientific Conference on Information Technology and Data Related Research – SINTEZA 2022, ISBN: 978-86-7912-800-3, pp. 36-43, April 16, 2022, Singidunum University, Belgrade, Serbia. DOI: [10.15308/Sinteza-2022-36-43](https://doi.org/10.15308/Sinteza-2022-36-43).
 20. **Vesović, M.** and Jovanović, R. *Heat Flow Process Identification Using ANFIS-GA Model*. Proceedings of 10th International Scientific Conference On Information Technology, Computer Science, And Data Science - SINTEZA 2023, ISBN: 978-86-7912-802-7, pp. 44-51, May 27, 2023, Singidunum University, Belgrade, Serbia, DOI: [10.15308/Sinteza-2023-44-51](https://doi.org/10.15308/Sinteza-2023-44-51).
 21. **Vesović, M.**, Jovanović, R., Perišić, N. and Sretenović Dobrić, A. *Modeling Heat-Flow Prototype Dryer Using ANFIS Optimized by PSO*. Proceedings of the 6th International Symposium on Agricultural Engineering - ISAE 2023. ISBN: 978-86-7834-427-5, pp. 219-228, University of Belgrade, Faculty of Agriculture, Belgrade, Serbia, October 19–21, 2023.
 22. Perišić, N., Jovanović, R., **Vesović, M.** and Sretenović Dobrić, A. *Overview of the Use of Convolutional Neural Networks in Plant Disease Recognition Based on the Leaf Image*. Proceedings of the 6th International Symposium on Agricultural Engineering - ISAE 2023. ISBN: 978-86-7834-427-5, pp. 13-23, University of Belgrade, Faculty of Agriculture, Belgrade, Serbia, October 19–21, 2023.
 23. **Vesović, M.**, Zarić, V., Perišić, N. and Jovanović, R. *Speed Control of a Rotary Servo-Base Unit: Lyapunov and MIT Rule Approaches*. Proceedings of 10th International Scientific Conference On Information Technology, Computer Science, And Data Science - SINTEZA 2025, ISBN: 978-86-7912-841-6, pp. 55-62, May 9, 2025, Singidunum University, Novi Sad, Serbia, DOI: [10.15308/Sinteza-2025-55-62](https://doi.org/10.15308/Sinteza-2025-55-62).
 24. Zarić, V., Perišić, N., **Vesović, M.** and Jovanović, R. *Control of a Liquid Level System Based on a Proportional-Sum Controller Using Whale Optimizer*. Proceedings of 12th International Scientific Conference On Information Technology, Computer Science, And Data Science - SINTEZA 2025, ISBN: 978-86-7912-841-6, pp. 63-70, May 9, 2025, Singidunum University, Novi Sad, Serbia, DOI: [10.15308/Sinteza-2025-63-70](https://doi.org/10.15308/Sinteza-2025-63-70).
 25. Đorđić, D., **Vesović, M.**, Petrović, V., Milosavljević, A. and Petrović, M. *Smart clothing in healthcare*. Proceedings of XV International Conference Textile Science & Economy - TNP 2025, November 17–18, 2025, Tehnički fakultet - Mihajlo Pupin u Zrenjaninu.
 26. Ćiraković, K., **Vesović, M.**, Trišović, N. and Li, W. *Fuzzy Lyapunov Approach for Adaptive System Control*. In Applied Mechanics through Artificial Intelligence Applications – Proceedings of the 650th EUROMECH Colloquium. Mechanisms and Machine Science. Cham: Springer. ISBN: 978-3-032-32695-9 (Hardcover), 978-3-032-32696-6 (eBook). (у штампи, рад прихваћен за објављивање у 2026. потврда дата у прилогу).
 27. **Vesović, M.**, Đorđić, D. and Zarić, V. *Optimal Sensor Configuration for Body Temperature Estimation in Smart Clothing Using Machine Learning Models*. Proceedings of 13th International Scientific Conference On Information Technology, Computer Science, And Data Science – SINTEZA 2026, ISBN: 978-86-7912-864-5, pp. 534-540, May 14, 2026, Singidunum University, Belgrade, Serbia, DOI: <https://doi.org/10.15308/Sinteza-2026-534-540>

Г.3.2 Саопштење са међународног скупа штампано у изводу (М34)

28. Vesović, M., Jovanović, R. and Zarić, V. *Nonlinear Modelling of DC Motor Using GA Optimized ANFIS*. Booklet of Abstracts – 2nd International Conference on Mathematical Modelling in Mechanics and Engineering - ICME 2024, ISBN: 978-86-80593-77-7, pp. 77-78. September 12–14, 2024, Belgrade, Serbia.
29. Ivanović, M., Vesović, M., Stamenić, M., Jovanović, R. and Genić, S. *Neural Network Model for Predicting the Efficiency of a Steam Boiler Using Natural Gas as Fuel*. Booklet of Abstracts – 2nd International Conference on Mathematical Modelling in Mechanics and Engineering - ICME 2024, ISBN: 978-86-80593-77-7, pp. 115-116. September 12–14, 2024, Belgrade, Serbia.
30. Marinković, A., Jovanović, R. and Vesović, M. *New Approach in Friction Analyzing and Energy Consumption in Ballroom Dance Performances*. Booklet of Abstracts – European Conference on Tribology – ECOTRIB 2025, ISBN: 978-3-033-11184-4, July 28–30, 2025, Zürich, Switzerland.

Г.4. Зборници националних научних скупова, критичко приређивање извора (М60)

Г.4.1 Саопштење са скупа националног значаја штампано у целини (М63)

31. Jovanović, R., Bugarić, U., Vesović, M., Perišić, N. *Фази и нелинеарно управљање захватног механизма и мотора једносмерне струје – преглед резултата истраживања у оквиру пројекта MISSION4.0*. 43rd JUPITER CONFERENCE with foreign participants, PROCEEDINGS 2022, ISBN: 978-86-6060-137-9, стр. 3.26-3.38. 4-5. октобар, 2022, Универзитет у Београду – Машински факултет, Београд, Србија.

Г.5. Техничка решења (М80)

Г.5.1 Ново техничко решење у фази реализације (није комерцијализовано) (М85)

32. Јовановић, Р., Бугарић, У., Весовић, М. и Лабан, Л. *Оптимално управљање кретања захватног уређаја*. Универзитет у Београду, Машински факултет, 2021. Техничко решење је прихваћено од стране Матичног научног одбора за машинство и индустријски софтвер.

Д. Приказ и оцена научног рада кандидата

У циљу анализе динамичког понашања машинских система, рад [2] представља решење специфичног проблема из области аналитичке механике. За предложени систем изведене су Лагранжове и Хамилтонове једначине, анализирани су услови статичке равнотеже и утицај Кулоновог трења, као и стабилност кретања, чиме је показана примена метода аналитичке механике у моделовању сложених машинских система. Истраживања су настављена у радовима [7] и [17], у којима је анализирано понашање и стабилност холономног механичког система у произвољном пољу сила. Изведене су једначине кретања и спроведена анализа равнотежних положаја применом Лагранж-Дирихлеове теореме и Рут-Хурвицовог критеријума, при чему су поређењем линеаризованог и нелинеарног модела потврђени закључци о стабилности система.

Поред истраживања у области анализе динамичког понашања и стабилности механичких система, кандидат је значајан део свог научноистраживачког рада посветио нелинеарним

системима и нелинеарном управљању, што је приказано у радовима [10] и [13]. Оба рада се односе на примену поступка feedback линеаризације у циљу управљања мотора једносмерне струје, и то његове угаоне позиције [10], односно угаоне брзине [13]. Након што је утврђено да линеарни модел, који представља најчешће примењиван модел мотора у литератури, не описује адекватно његово стварно динамичко понашање, развијен је нелинеарни математички модел укључивањем експериментално идентификованог Стрибековог модела трења. Затим је извршена апроксимација нелинеарности модела у циљу испуњења услова за примену feedback линеаризације, да би потом била приказана синтеза линеарног и нелинеарног управљачког система, њихова анализа и поређење за унапред дефинисане показатеље динамичког понашања. Остварени резултати су показали да се применом линеарног и нелинеарног алгорита управљања постижу унапред задате карактеристике понашања објекта, као и да одзив система (промена угаоне позиције, односно угаоне брзине) настао употребом нелинеарног закона управљања има боље карактеристике (краће време смирења и мању статичку грешку).

Истраживања су настављена у радовима [5] и [19], у којима је разматрана оптимизација алгорита управљања (тј. његових параметара) добијених у радовима [10] и [13] применом метахеуристичких алгорита оптимизације. У раду [5] алгоритам сивих вукова (енг. Grey Wolf Optimization Algorithm - GWO) је искоришћен за одређивање коефицијената пропорционално-интегралног (ПИ) закона управљања, за управљање брзине мотора, у оквиру примењене методе feedback линеаризације. Оптимизовани нелинеарни управљачки сигнал примењен је на стварни објект са симулираним белим шумом и скоковитим сигналом као поремећајима. На крају, за неколико задатих жељених излазних сигнала, извршено је поређење одзива са и без дејства поремећаја, како би се тестирао приступ који је предложен у раду. Истраживање у раду [19] се надовезује на овај рад, при чему се за циљ поставља управљање позиције, а оптимизација параметара управљачког система је извршена применом метахеуристичког алгорита који се базира на кретању јата китова (eng. Whale Optimization Algorithm - WOA). Као задати одзиви постављани су разни сигнали, од константи и одскочних функција до синусоида и функција са брзим и скоковитим променама. Експериментални резултати добијени на датом систему, у оба истраживања, пружају потврду о робустности предложеног нелинеарног управљања.

Рад [1] представља наставак истраживања приказаних у радовима [5] и [19]. Полазећи од експериментално верификованог нелинеарног математичког модела који укључује Стрибеков модел трења, извршена је синтеза нелинеарног управљачког система чији су параметри оптимизовани применом метахеуристичког алгорита инспирисаног понашањем група горила (Artificial Gorilla Troops Optimizer – GTO). Предложени приступ упоређен је са четири савремена алгорита оптимизације (AVOA, GWO, WOA и алгорита инспирисаног кретањем свитаца - енг. Firefly Algorithm FA), при чему је GTO остварио најбоље вредности критеријума оптимизације. Робусност предложеног управљачког система потврђена је експериментално за различите референтне сигнале и у присуству стохастичких и скоковитих поремећаја, при чему је показано да управљачки систем обезбеђује високу тачност праћења и стабилност рада.

Поред мотора једносмерне струје, техника feedback линеаризације примењена је и на управљање захватним механизмом са два степена слободе у радовима [15] и [32]. У раду [15] развијен је нелинеарни модел механизма и синтетисан управљачки систем заснован на feedback линеаризацији и ПИ управљању, док је за генерисање жељене трајекторије примењен трапезоидни профил брзине. Истраживања су настављена у радовима [3], [16], [31] и техничком решењу [32], у којима је примењено фази управљање уз оптимизацију параметара савременим метахеуристичким алгоритмима (WOA, AVOA и алгорита инспирисаног

интелигенцијом мраволоваца – енг. Ant Lion Optimizer ALO). Предложени приступи обезбеђују прецизније праћење задате трајекторије, побољшане динамичке карактеристике и већу робусност при промени параметара механизма. Рад [31] даје преглед једног дела резултата пројекта *MISSION4.0* у горепоменутом радовима, објављених у различитим међународним и националним часописима и конференцијама, као и преглед резултата приказаних у техничком решењу.

Наставак истраживања у области управљања електромеханичким системима представљен је у радовима [23] и [26], у којима је фокус померен ка адаптивном управљању заснованом на моделу референтног система (Model Reference Adaptive Control – MRAC). У раду [23] упоређена су два приступа адаптацији параметара управљачког система – Луарипов и MIT правило – применом на управљање брзином ротационе серво јединице. Показано је да Љапуновски приступ обезбеђује гарантовану стабилност система, док оба метода могу остварити високе перформансе уз одговарајући избор параметара. У раду [26] предложени приступ је унапређен увођењем фази система за аутоматско подешавање адаптационог појачања, чиме су повећани робусност и квалитет управљања. Добијени резултати потврђују да комбинација адаптивног управљања и фази логике представља ефикасан приступ управљању нелинеарним динамичким системима.

Комбинација фази логике и метахеуристике коришћена је и у [12], где су разматрани Такаги-Сугено (ТС) фази системи као посебна класа нелинеарних система. Нелинеарни ТС фази модел система проточних резервоара развијен је на основу експериментално идентификованих локалних модела, а параметри премиса фази правила оптимизовани су применом WOA алгорита. На основу добијеног модела синтетисани су паралелно расподељени (енг. Parallel Distributed Compensation PDC) фази управљачки системи и експериментално верификовани на реалном објекту. Резултати су показали да оптимизација повећава тачност ТС фази модела и побољшава перформансе управљачког система.

Још један од новијих метахеуристичких алгорита, GTO, примењен је у раду [18] за оптимизацију ПИ управљачког система за управљање нивоом течности у систему проточних резервоара. Наставак ових истраживања приказан је у раду [24], у коме је развијен пропорционално сумарни (ПС) управљачки систем оптимизован применом WOA алгорита. Резултати су показали побољшане динамичке карактеристике, већу робусност и мању грешку праћења у односу на класичне методе подешавања параметара.

Коначно, радови [8], [28], [4], [20], [21] и [6] представљају заокружену истраживачку целину у области машинског учења, адаптивних неуро фази система закључивања (енг. Adaptive Neural Fuzzy Inference Systems ANFIS), интелигентне идентификације и моделовања нелинеарних система, која представља основни правац научноистраживачког рада кандидата на докторским академским студијама. У прегледном раду [8] је описана структура ANFIS-а и кроз компаративне анализе дат је детаљан преглед постојећих достигнућа, при чему су истакнуте неке могуће сфере интердисциплинарне примене. Размотрене су могућности за унапређења и иновације алгорита, као и смањења сложености архитектуре мреже. Приказани су предлози за неке нове, до сада неискоришћене комбинације са метахеуристичким методама оптимизације. На крају, дате су битне назнаке о томе када и где је корисно применити ANFIS системе, што је и усвојено у радовима [28], [4], [20] и [21].

ПРЕЛИМИНАРНИ РЕЗУЛТАТИ ИСТРАЖИВАЊА ПРИКАЗАНИ СУ У РАДУ [28], У КОМЕ СУ ПРЕДСТАВЉЕНЕ РАЗЛИЧИТЕ АРХИТЕКТУРЕ ANFIS СИСТЕМА ЗА ИДЕНТИФИКАЦИЈУ НЕЛИНЕАРНОГ МОДЕЛА МОТОРА ЈЕДНОСМЕРНЕ СТРУЈЕ. АНАЛИЗИРАНЕ СУ ТРИ ВАРИЈАНТЕ ANFIS МОДЕЛА, ЗАСНОВАНЕ НА МРЕЖНОЈ ПОДЕЛИ

(енг. grid partitioning) и алгоритму фази С-средина (енг. Fuzzy C-Means), при чему су параметри два модела оптимизовани применом генетског алгоритма (енг. Genetic Algorithm – GA) и алгоритма оптимизације ројем честица (енг. Particle Swarm Optimization – PSO). Ова истраживања су даље развијена у раду [4]. Новодобијени ANFIS модели упоређени су са класичним линеарним и нелинеарним математичким моделима за различите типове побудних сигнала (одскочне, синусоидалне и chirp сигнале), при чему је показано да оптимизовани ANFIS модели, а нарочито GA-ANFIS, обезбеђују најмању грешку идентификације и најверније описују динамику реалног система. Резултати истраживања указују да предложени модели представљају погодну основу за синтезу интелигентних управљачких алгоритама заснованих на инверзном моделу и даљи развој истраживања кандидата у области интелигентног моделовања и управљања.

У радовима [20] и [21], ANFIS је употребљен у сврху идентификације математичког модела преноса топлоте у комори са три сензора. Његова примена се показала оправданом, јер преносне функције са кашњењем, које представљају стандардне моделе, не осликавају добро понашање система за све улазе, тј. поуздане су само у одређеним радним опсезима. За најбоље перформансе, коришћене су у претходним радовима потврђене и поуздане архитектуре: GA-ANFIS [20] и PSO-ANFIS [21]. Иако се, на овом објекту, PSO показао за нијансу бољи, у оба рада је доказана предност идентификације ANFIS техником у односу на стандардну у погледу средње квадратне грешке.

Истраживања приказана у радовима [20] и [21] представљала су основу за развој интелигентних метода управљања процеса преноса топлоте, што је приказано у раду [6]. У овом раду, поред класичног модела заснованог на преносној функцији са кашњењем, развијени су интелигентни модели применом вишеслојних неуронских мрежа (енг. Feedforward Neural Network FFNN) и адаптивног неуро фази система (ANFIS). Показано је да интелигентни модели значајно прецизније описују динамику процеса у целом радном опсегу у односу на класичан модел. На основу добијених модела реализовано је директно инверзно управљање (енг. Direct Inverse Control – DIC), при чему су упоређени управљачки системи засновани на FFNN и ANFIS моделима. Резултати су показали да FFNN обезбеђује најмању укупну средњу квадратну грешку, док ANFIS остварује најмање осцилације и најбоље карактеристике у стационарном режиму рада, чиме је потврђена оправданост примене интелигентних метода како у идентификацији, тако и у управљању нелинеарних система. Наведени резултати представљају основу за даљи развој нових алгоритама интелигентног моделовања и управљања.

Поред истраживања која представљају примарни правац научног рада кандидата, кандидат је учествовао и у истраживањима из области енергетике, машинског учења и примењене механике. У раду [29] предложен је модел заснован на вештачким неуронским мрежама за предвиђање ефикасности парног котла који као гориво користи природни гас. Анализирани су утицаји релевантних процесних параметара на степен корисног дејства котла, при чему је показано да модели машинског учења омогућавају поуздано предвиђање енергетске ефикасности и представљају користан алат за оптимизацију рада термоенергетских постројења. Рад [9] бави се техничким захтевима и безбедносним условима хлађења генератора парне турбине, при чему су анализирани услови рада система за хлађење, релевантни стандарди и мере за обезбеђење поузданог и безбедног рада електроенергетских постројења. Примена алгоритама инспирисаних природом, метода неуронских мрежа и машинског учења генерално, приказана је и у медицини [11] и [14], пољопривреди [22], биомедицинском инжењерству [25] и [27] и анализи људског кретања [30]. Радови [11] и [14] приказују примену дубоких неуронских мрежа за класификацију медицинских снимака, док рад [22] представља

преглед њихове примене у препознавању биљних болести. У радовима [25] и [27] анализирани су могућности примене машинског учења у развоју паметне одеће за праћење здравственог стања корисника и оптимизацију конфигурације температурних сензора, док је у раду [30] предложен нови приступ процени потрошње енергије током спортских и плесних активности. Наведени радови потврђују могућност успешне примене метода вештачке интелигенције у различитим областима машинства, енергетике и медицине, као и ширину научноистраживачког интересовања кандидата и способност примене савремених метода анализе.

Ђ. Оцена испуњености услова

На основу увида у конкурсни материјал и претходно наведеног у овом Реферату, Комисија констатује да кандидаткиња **Митра Весовић**, маг. инж. маш., асистент Машинског факултета Универзитета у Београду, испуњава све критеријуме за избор у звање асистента:

- у року је завршила студије на Машинском факултету Универзитета у Београду са високом просечном оценом (Основне академске студије 9,29 и Мастер академске студије 9,65),
- има бројне награде за изванредне успехе на претходним студијским нивоима као и у активностима ван студија,
- студент је треће године докторских академских студија на Машинском факултету Универзитета у Београду,
- има изражену способност за наставно-педагошки рад, која је потврђена високим оценама кроз анонимне студентске анкете. Према извештају Центра за квалитет наставе и акредитацију Машинског факултета Универзитета у Београду, просечна оцена на свим предметима на којима је била ангажована је веома висока (преко 4,80),
- била је члан 28 Комисија за одбрану дипломских (мастер) радова,
- има стручно-професионални допринос и исказану склоност и способност за научно истраживачки рад, што је потврђено кроз учешће у научно-истраживачком пројекту Министарства за просвету, науку и технолошки развој Републике Србије и пројекту Фонда за науку Републике Србије,
- објавила је 31 научни рад и једно техничко решење у области аутоматског управљања: један рад категорије M21a, пет радова категорије M22, један рад категорије M23, један рад категорије M51, 1 рад категорије M54, осамнаест радова категорије M33, три рада категорије M34, један рад категорије M63 и једно техничко решење категорије M85,
- учествовала је у реализацији две међународне тренинг школе COST акција (број акције CA18203 и CA21141) као и EUROMECH колоквијума одржаног у Београду, где је била и члан жирија за доделу награде „Најинспиративније предавање“,
- активно се служи немачким и енглеским језиком и завршила је обуку *English as a Medium of Instruction* (EMI) за предаваче на високошколским установама за извођење наставе на енглеском језику.,
- изузетно познаје рад на рачунару,
- остварила је сарадњу са универзитетима у иностранству кроз неколико студијских боравака (Технолошки универзитет у Жешову, Пољска; Национални институт примењених наука у Руану, Француска; Институт за сеизмички отпорне конструкције и климатске промене, Скопље, Република Северна Македонија), и
- поседује све људске, моралне и стручне квалитете који су својствени кодексу Универзитета.

Е. Закључак и предлог

На основу прегледа и анализе поднете документације, Комисија за припрему реферата констатује да кандидаткиња **Митра Весовић**, маг. инж. маш., у потпуности испуњава све критеријуме за избор у звање асистента, прописане Законом о високом образовању Републике Србије, Статутом Универзитета у Београду – Машинског факултета и Правилником о минималним условима за стицање звања наставника и сарадника на Универзитету у Београду – Машинском факултету.

На основу изложеног, Комисија са задовољством предлаже Изборном већу Машинског факултета Универзитета у Београду да кандидаткиња **Митра Весовић** буде изабрана у звање **асистента** на одређено време од 3 (три) године, са пуним радним временом на Катедри за аутоматско управљање Универзитета у Београду – Машинског факултета, за ужу научну област Аутоматско управљање.

Београд, 20.7.2026.године

ЧЛАНОВИ КОМИСИЈЕ

.....
др Радиша Јовановић, редовни професор
Универзитет у Београду – Машински факултет

.....
др Милан Ристановић, редовни професор
Универзитет у Београду – Машински факултет

.....
др Драган Пршић, редовни професор
Факултет за машинство и грађевинарство
у Краљеву Универзитета у Крагујевцу