

BROJ: 01-1127/23
DATUM: 18.04.2023.

Broj:
Datum:

Komisija za pripremanje prijedloga za izbor akademskog osoblja u naučnonastavno zvanje redovni profesor, za naučnu oblast "Automatika i elektronika" na Odsjeku za automatiku i elektroniku, za prijem u radni odnos s punim radnim vremenom, jedan izvršilac u sastavu:

1. **Dr. Izudin Džafić, dipl.inž.el.**, redovni profesor Univerziteta u Sarajevu – Elektrotehničkog fakulteta (naučna oblast: "Automatika i elektronika"), predsjednik,
2. **Dr. Jasmin Velagić, dipl.inž.el.**, redovni profesor Univerziteta u Sarajevu – Elektrotehničkog fakulteta (naučna oblast: "Automatika i elektronika"), član,
3. **Dr. Bakir Lačević, dipl.inž.el.**, redovni profesor Univerziteta u Sarajevu – Elektrotehničkog fakulteta (naučna oblast: "Automatika i elektronika"), član.

VIJEĆU ELEKTROTEHNIČKOG FAKULTETA U SARAJEVU

Odlukom Vijeća Elektrotehničkog fakulteta u Sarajevu broj: 01-958/23 od 03.04.2023. godine, imenovani smo u Komisiju za pripremanje prijedloga za izbor akademskog osoblja za naučnu oblast "Automatika i elektronika", na Odsjeku za automatiku i elektroniku, u naučnonastavno zvanje redovni profesor, u radni odnos s punim radnim vremenom, jedan izvršilac.

Na Konkurs koji je objavljen u dnevnom listu „Avaz“ i na web stranici Elektrotehničkog fakulteta u Sarajevu dana 03.03.2023. godine, u konkursom predviđenom roku prijavio se jedan kandidat, dr. Adnan Tahirović, dipl. inž. el., vanredni profesor Elektrotehničkog fakulteta Univerziteta u Sarajevu. Prijava je zavedena pod brojem: 01-779/23 od 16.03.2023. godine.

Prema Potvrdi o potpunosti/blagovremenosti prijave na raspisani konkurs broj: 02-801/23 od 21.03.2023. godine, koju je sačinio Referent za kadrovske i opšte poslove, prijava kandidata na konkurs je blagovremena, potpuna i u skladu s uvjetima utvrđenim Konkursom.

Komisija je razmatrala prijavu kandidata i cijenila s obzirom na odredbe Zakona o visokom obrazovanju Kantona Sarajevo ("Službene novine Kantona Sarajevo", br. 33/17, 35/20, 40/20 i 39/21), kao i na odredbe Statuta Univerziteta u Sarajevu (broj: 01-1093-3-1/18 od 28.11.2018.) i uvjete tražene Konkursom. Na temelju uvida u priloženu dokumentaciju, Komisija Vijeću Univerziteta u Sarajevu -Elektrotehničkog fakulteta podnosi sljedeći:

I Z V J E Š T A J

KANDIDAT: dr. Adnan Tahirović, dipl. inž. el. – vanredni profesor

1. BIOGRAFSKI PODACI KANDIDATA

a) Osnovni podaci

Ime i prezime: Adnan Tahirović
Adresa stanovanja: Azize Šaćirbegović 12, 71000 Sarajevo, Bosna i Hercegovina
Telefon i e-mail kontakt: +387 61 299 231; atahirovic@etf.unsa.ba

b) Visokoškolsko obrazovanje

Period	2008 – 2011
Visokoškolska ustanova	Politecnico di Milano, Milano, Italija
Akademski stepen	Doktor nauka iz oblasti tehničkih nauka, polje elektrotehnika, grana automatika i elektronika
Naslov doktorske disertacije	„The Development of the Virtual Rider for ATV based Mobile Robots in Rough Terrains“
Period	2003 – 2006
Visokoškolska ustanova	Elektrotehnički fakultet u Sarajevu
Akademski stepen	Magistar elektrotehničkih nauka, oblast automatika i elektronika
Naslov magistarskog rada	„Autonomno praćenje pri podužnom kretanju vozila upotrebom vještačkih neuronskih mreža“
Period	1997 – 2001
Visokoškolska ustanova	Elektrotehnički fakultet u Sarajevu
Akademski Stepen	Diplomirani inženjer elektrotehnike, Odsjek za automatiku i elektroniku
Naslov magistarskog rada	„MATLAB u teoriji automatskog upravljanja“

c) Radno iskustvo

Period	septembar 2016 – danas
Institucija	Univerzitet u Sarajevu - Elektrotehnički fakultet, Odsjek za automatiku i elektroniku
Pozicija	Vanredni profesor
Osnovne aktivnosti	<ul style="list-style-type: none">● Organizacija predavanja, tutorijala, laboratorijskih vježbi i konsultacija.● Mentorstva i učešće u komisijama za izradu i odbranu završnih radova I, II i III ciklusa studija.● Produbljivanje i širenje naučnih i stručnih znanja.

Period	2018 – danas
Institucija	Imperial College London, London, UK
Pozicija	Gostujući profesor i istraživač
Period	oktobar 2011 – septembar 2016
Institucija	Univerzitet u Sarajevu, Elektrotehnički fakultet, Odsjek za automatiku i elektroniku
Pozicija	Docent
Osnovne aktivnosti	<ul style="list-style-type: none"> ● Organizacija predavanja, tutorijala, laboratorijskih vježbi i konsultacija. ● Mentorstva i učešće u komisijama za izradu i odbranu završnih radova I i II ciklusa studija.
Period	oktobar 2001 – januar 2008
Institucija	Univerzitet u Sarajevu, Elektrotehnički fakultet, Odsjek za automatiku i elektroniku
Pozicija	Asistent/viši asistent

d) **Izbori u akademска zvanja**

Period	septembar 2016 – danas
Visokoškolska ustanova	Univerzitet u Sarajevu - Elektrotehnički fakultet
Akademsko zvanje	Vanredni profesor
Naučna oblast	Automatika i elektronika
Period	oktobar 2011 – septembar 2016
Visokoškolska ustanova	Univerzitet u Sarajevu, Elektrotehnički fakultet
Akademsko zvanje	Docent
Naučna oblast	Automatika i elektronika

Kandidat dr. Adnan Tahirović, dipl. inž. el. dostavio je ovjerene kopije diploma o stečenim zvanjima diplomiranog inženjera i magistra elektrotehničkih nauka - oblast za automatiku i elektroniku, kao i ovjerenu kopiju Rješenja (izdatog od strane Rektorata Univerziteta u Sarajevu) o priznanju naučnog stepena doktora tehničkih nauka stečenog na Politehničkom Univerzitetu u Milanu.

Kandidat dr. Adnan Tahirović, dipl. inž. el. dostavio je i potvrdu Univerziteta u Sarajevu - Elektrotehničkog fakulteta (broj: 02-705/23 od 08.03.2023. godine) da je proveo jedan izborni period u zvanju nastavnika - vanrednog profesora na istoimenom fakultetu, od dana izbora 28.09.2016. godine do danas. Rok izbora ističe 21.06.2023. godine.

2. OBJAVLJENE KNJIGE I NAUČNI RADOVI

2.1 OBJAVLJENE KNJIGE I NAUČNI RADOVI NAKON IZBORA U ZVANJE VANREDNI PROFESOR

a) Objavljene knjige i udžbenici

[1] Osmić, N, **Tahirović, A.**, Lačević, B., "Octocopter design: modelling, control and motion planning", Planjax, Tešanj, ISBN 978-9958-34-637-8, 2022.

[2] Lačević, B., Osmanković, D., **Tahirović, A.**, "Planiranje kretanja robota: metode bazirane na uzorkovanju", Elektrotehnicki fakultet Univerziteta u Sarajevu, ISBN 978-9958-629-61-7, 2020.

Napomena: Uz prijavu su dostavljene izdate printane verzije knjiga i udžbenika.

b) Objavljeni naučni radovi u časopisima koje prati referentna citatna baza podataka (WoSCC, Scopus)

[1] **A. Tahirović** and A. Astolfi, Linear-like Policy Iteration based Optimal Control for Continuous-time Nonlinear Systems, *IEEE Transactions on Automatic Control*, pp. 1-13, 2022 (JCR IF: 6.549, Q1).

[2] N. Osmic, **A. Tahirović** and I. Petrovic, Risk-sensitive motion planning for MAVs based on mission-related fault-tolerant analysis, *Automatika*, 61 (2), pp. 295-311, 2020 (JCR IF: 1.79, Q2).

[3] N. Kapetanovic, N. Miskovic, **A. Tahirović**, M. Bibuli, and M. Caccia, A side-scan sonar data driven coverage planning and tracking framework, *Annual Reviews in Control*, 46, pp. 268-280, 2018 (JCR IF: 10.69, Q1)

c) Objavljeni naučni radovi u konferencijskim zbornicima koje prati relevantna naučna baza podataka (Scopus, EI Compendex, Inspec)

[1] J. Lorincz, **A. Tahirovic** and B. Stojkoska, A Novel Real-Time Unmanned Aerial Vehicles-based Disaster Management Framework, *The 29th IEEE Telecommunications Forum*, TELFOR 2021.

[2] N. Kapetanovic, N. Miskovic and **A. Tahirovic**, Saliency and Anomaly: Transition of Concepts from Natural Images to Side-Scan Sonar Images, *The 21st IFAC World Congres*, 2020.

[3] **A. Tahirovic** and A. Astolfi, Optimal Control for Continuous-Time Nonlinear Systems Based on a Linear-Like Policy Iteration, *The 55th IEEE Conference on Decision and Control*, CDC 2019, December, Nice, France.

[4] N. Kapetanovic, N. Miskovic, **A. Tahirovic**, and I. Kvasic, Side-scan sonar data-driven coverage path planning: A comparison of approaches, *OCEANS 2019*, Marseille, France.

[5] N. Osmic, A. Tahirbegovic, **A. Tahirovic** and S. Bogdan, Failure mode and effects analysis for large scale multirotor unmanned aerial vehicle controlled by moving mass system, *The IEEE International Systems Engineering Symposium*, ISSE 2018, Rome, Italy.

- [6] N. Kapetanovic, N. Miskovic, and **A. Tahirovic**, Information Gain-Guided Online Coverage Path Planning for Side-Scan Sonar Survey Missions, *The 26th Mediterranean Conference on Control and Automation*, MED 2018., Zadar, Croatia.
- [7] **A. Tahirovic** and M. Ferizbegovic, Rapidly exploring Random Vines (RRV) for Motion Planning in Configuration Spaces with Narrow Passages, *The International Conference on Robotics and Automation*, ICRA 2018, Brisbane, Australia.
- [8] **A. Tahirovic** and F. Janjos, A Class of SDRE-RRT based Kinodynamic Motion Panners, *The 2018 American Control Conference*, ACC 2018, Milwaukee, Wisconsin, USA.
- [9] D. Osmankovic, **A. Tahirovic** and G. Magnani, All terrain vehicle path planning based on D* lite and MPC based planning paradigm in discrete space, *The 2017 IEEE International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics*, AIM 2017, Munich, Germany.
- [10] M. Kuric, B. Lacevic, N. Osmic, and **A. Tahirovic**, RLS-based fault-tolerant tracking control of multirotor aerial vehicles. *The IEEE International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics*, AIM 2017, Munich, Germany.
- [11] **A. Tahirovic** and S. Dzuzdanovic, A Globally Stabilizing Nonlinear Model Predictive Control Framework, *The 55th IEEE Conference on Decision and Control*, CDC 2016, December, USA.
- [12] **A. Tahirovic**, M. Brkic, A. Bostan and B. Seferagic, A Receding Horizon Scheme for Constrained Multi-vehicle Coverage Problems, *The 2016 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics*, SMC 2016, Budapest, Hungary, October 2016.

Napomena: Uz prijavu su dostavljeni svi navedeni radovi u printanoj i elektronskoj formi sa pregledom časopisa i baza podataka u kojem su objavljeni.

OBJAVLJENE KNJIGE I NAUČNI RADOVI PRIJE IZBORA U ZVANJE VANREDNI PROFESOR

a) Objavljene knjige i udžbenici

- [1] **A. Tahirovic** and G. Magnani, *Passivity-based Model Predictive Control for Mobile Vehicle Navigation*, Springer, 2013.

b) Objavljeni naučni radovi u časopisima

- [1] **A. Tahirovic**, M. Matteucci and L. Mainardi, An Averaging Technique for the P300 Spatial Distribution, *Methods of Information in Medicine - Focus Theme: Biosignal Interpretation II*, 2015, (JCR IF: 1.8, Q1)
- [2] **A. Tahirovic**, Discussion on: 'Control and navigation in maneuvers of formations of unmanned mobile vehicles', *European Journal of Control*, Elsevier, 2013, (JCR IF: 2.649, Q1)
- [3] **A. Tahirovic** and G. Magnani, General Framework for Mobile Robot Navigation Using Passivity-based MPC, *IEEE Transactions on Automatic Control*, January 2011, (JCR IF: 6.549, Q1)

c) Objavljeni naučni radovi u konferencijskim zbornicima

- [1] N. Kapetanovic, **A. Tahirovic**, G. Magnani, A Fast Cost-To-Go Map Approximation Algorithm on Known Large Scale Rough Terrains, *The IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems*, IROS 2015, Hamburg, Germany, September 28 - October 02, 2015.
- [2] **A. Tahirovic** and A. Astolfi, A Convergent Solution to the Multi-vehicle Coverage Problem, *The 2013 American Control Conference*, June 2013, Washington, DC, USA.
- [3] **A. Tahirovic**, G. Magnani and Y. Kuwata, An Approximate of the Cost-To-Go Map on Rough Terrains, *The IEEE International Conference on Mechatronics*, ICM, February 2013, Vicenza, Italy.
- [4] **A. Tahirovic** and G. Magnani, A Roughness-based RRT for Mobile Robot Navigation Planning, *The 18th IFAC World Congress*, IFAC 2011, August 2011, Milan, Italy.
- [5] **A. Tahirovic** and G. Magnani, Passivity-based Model Predictive Control for Mobile Robot Navigation Planning in Rough Terrains, 2010 in *Proc. of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems*, IROS, October 2010, Taiwan.
- [6] **A. Tahirovic**, G. Magnani and Paolo Rocco, Mobile robot navigation using passivity-based MPC, 2010 in *Proc. of the IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics*, AIM 2010, July 2010, Montreal, Canada.
- [7] **A. Tahirovic** and B. Lacevic., Possibilities of the cross-entropy method usage in the control theory, *17th IFAC World Congress*, July 6-11, 2008, Seoul, Korea.
- [8] **A. Tahirovic** and Z. Avdagic, Tracking Style Adjustment in Automatic Cruise Control, *WORLD AUTOMATION CONGRESS*, (WAC 2006), Budapest-Hungary, July 24-27, 2006.
- [9] **A. Tahirovic** and M. Hebibovic, A Set of Laboratory Exercises for a Synchronized Introductory Course covering both MATLAB and Control Theory, *IEEE International Conference on 'Computer as a Tool'*, (EUROCON 2005), Belgrade, Serbia, 2005.
- [10] **A. Tahirovic**, G. Meier, S. Konjicija, Z. Avdagic and C. Wurmthaler, Comfort Adjustment in Longitudinal Vehicle Guidance using Neural Networks, *IEEE International Conference on 'Computer as a Tool'*, (EUROCON 2005), Belgrade, Serbia, 2005.
- [11] **A. Tahirovic**, G. Meier, S. Konjicija, Z. Avdagic and C. Wurmthaler, Longitudinal Vehicle Guidance using Neural Networks, *IEEE International Symposium on Computational Intelligence in Robotics and Automation*, Espoo, Finland, 2005.
- [12] B. Perunicic and **A. Tahirovic**, Simple PID Tuning Using D-stability and Parameter Plane, *IEEE International Conference on 'Computer as a Tool'*, (EUROCON), Ljubljana, Slovenia, 2003.
- d) Objavljeni naučni radovi koje ne prati relevantna naučna baza podataka**
- [13] **A. Tahirovic**, M. Brkic, G. Magnani and L. Bascetta, A Planner for All Terrain Vehicles on Unknown Rough Terrains based on the MPC Paradigm and D*- like Algorithm, ICRA14 Workshop on Modelling, Estimation,

Perception and Control of All Terrain Mobile Robots, 2014 *IEEE International Conference on Robotics and Automation*, ICRA 2014, Hong-Kong, China.

- [14] L. Bascetta, G. Magnani, M. Matteucci, D. Osmankovic and **A. Tahirovic**, Towards the implementation of a MPC-based planner on an autonomous All-Terrain Vehicle, Workshop on Robot Motion Planning: Online, Reactive, and in Real-time, *The IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems*, IROS 2012, Vilamoura, Algarve, Portugal.
- [15] **A. Tahirovic**, M. Matteucci and L. Mainardi, Averaging Techniques for the P300 Spatial Distribution, *The 7th International Workshop on Biosignal Interpretation*, July 2012, Como, Italy
- [16] **A. Tahirovic** and M. Hebibovic, Temperature Control Simulation using Analog Fuzzy Controller, *IFAC-IEEE International workshop on Advanced Control Circuits and Systems*, Egypt, 2005.
- [17] **A. Tahirovic** and G. Magnani, An extension to rough terrains of the MPC/CLF mobile vehicle navigation approach, ROBOTICA 2010: *10th Conference on Mobile Robots and Competitions*, Leiria, Portugal, (Best Student Paper Award) ROBOTICA (Portuguese national journal on robotics).

3. ORIGINALNI STRUČNI USPJEH (PROJEKT, PATENT I ORIGINALNI METOD)

3.1 PROJEKTI NAKON IZBORA U ZVANJE VANREDNI PROFESOR

a) Naučnoistraživački i istraživačko-razvojni projekti

- [1] Joint Master on Maritime Robotics in Blue Economy - MARBLE, IPA2/ERDF, INTERREG V-B Adriatic - Ionian ADRION Programme, 2023 (Voditelj projekta ispred Elektrotehnickog fakulteta). **Projekt u toku**.
- [2] Erarbeitung eines Robotik Vorhabens im Rahmen von Horizon Europe, Wege zur Innovation - Unterstützung zukünftiger Antragsteller in der europäischen Sicherheitsforschung, ROBORIZON, 2023, (učesnik u projektu). **Projekt u toku**.
- [3] Strengthening Research and Innovation Excellence in Autonomous Aerial Systems – AeroSTREAM, EU HORIZON-WIDERA-2021-ACCESS-05 program, 2022 - 2025, (Voditelj projekta ispred Elektrotehnickog fakulteta). **Projekt u toku**.
- [4] The NATO Science for Peace and Security Programme, Unmanned System for Maritime Security and Environmental Monitoring - MORUS, 2015 - 2019, (Voditelj projekta ispred Elektrotehnickog fakulteta). **Uspješno okončan projekt**.

Napomena: Uz prijavu su dostavljeni dokazi o učešću u svim navedenim naučnoistraživačkim i istraživačko-razvojnim projektima, kao i potvrda o uspješnom kompletiranju projekta [4] nakon izbora u zvanje vanredni profesor.

3.2 PROJEKTI PRIJE IZBORA U ZVANJE VANREDNI PROFESOR

- [1] ATV Path Planning on Partially Known Terrains - Quadrivio, 2014-2016, (Voditelj projekta).
- [2] Automatski odvod pepela u termoelektrani, 2014 - 2015, (Voditelj projekta).

4. NAUČNO-NASTAVNI I PEDAGOŠKI RAD KANDIDATA

4.1. ANGAŽMAN U NASTAVNOM PROCESU

Kandidat dr. Adnan Tahirović, dipl. inž. el. dostavio je potvrdu Univerziteta u Sarajevu - Elektrotehničkog fakulteta (broj: 02-705/23 od 08.03.2023. godine) da je proveo jedan izborni period u zvanju nasavnika - vanrednog profesora na istoimenom fakultetu, od dana izbora 28.09.2016. godine do danas. Rok izbora ističe 21.06.2023. godine.

4.2 MENTORSTVO NA DRUGOM CIKLUSU STUDIJA, ODNOSNO ZA STICANJE NAUČNOG STEPENA MAGISTRA NAUKA PO PREDBOLONJSKOM PROCESU

Kandidat dr. Adnan Tahirović, dipl. inž. el. je priložio dokaze o uspješnom mentorstvu za:

a) 17 (sedamnaest) kandidata drugog ciklusa studija po bolonjskom procesu na Univerzitetu u Sarajevu - Elektrotehničkom fakultetu nakon izbora u zvanje vanredni profesor:

1. "Upravljanje bazirano na uzorkovanju prostora stanja upotrebom LQR stabala", kandidat Janjoš Faris, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 05.04.2017. godine.
2. "Upravljanje bazirano na analizi osnovnih komponenti (PCA) prostora ograničenja stanja sistema", kandidat Ferizbegović Mina, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 22.06.2017. godine.
3. "Planiranje kretanja mobilnog vozila na neravnim terenima upotrebom algoritama baziranih na uzorkovanju stanja sistema", kandidat Korjenić Kemal, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 05.10.2017. godine.
4. "Modelsko prediktivno upravljanje bazirano na algoritmima mašinskog učenja", kandidat Vila Muhamed, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 18.07.2018. godine.
5. "Suboptimalno upravljanje nelinearnim sistemima upotrebom LQR-RRT planiranja kretanja", kandidat Krilašević Suad, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 28.09.2018. godine.
6. "Upravljanje nelinearnim sistemima upotrebom MPC-SDRE algoritma", kandidat Puščul Belmin, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 28.09.2018. godine.
7. "Planiranje kretanja zasnovano na uzokovanju uz prisustvo smetnji", kandidat Pinjo Nejra, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 13.12.2018. godine.
8. "Distribuirano upravljanje grupom autonomnih letjelica i podvodnih ronilica", kandidat Ahmić Kenan, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 03.04.2019. godine.
9. "Analiza upotrebe algoritma baziranog na uzorkovanju konfiguracijskog prostora (Rapidly-exploring Random Vines - RRV) u oblastima mašinskog učenja i analize dinamičkih sistema", kandidat Hasanbegović Arman, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 20.09.2019. godine.

10. "Upravljanje mrežom mobilnih vozila", kandidat Poplata Emir, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 27.09.2019. godine.
11. "Modelsko prediktivno upravljanje sa skupom konačnog broja stanja sistema i upravljanja", kandidat Selimović Tarik, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 27.09.2019. godine.
12. "Klasifikacija objekata u planiranju kretanja autonomnih sistema", kandidat Čivgin Amar, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 23.10.2019. godine.
13. "Kooperativna inteligencija autonomnih robota", kandidat Živojević Dino, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 02.06.2020. godine.
14. "Modelsko prediktivno upravljanje dinamičkih sistema sa ograničenjima zasnovano na estimaciji vrijednosne funkcije", kandidat Faris Kantić, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 29.10.2021. godine.
15. "Upotreba RRV (Rapidly-exploring Random Vines) metode u mašinskom učenju", kandidat Zahirović Emina, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 14.01.2022. godine.
16. "Robusna obrada slike zasnovana na algoritmima vještačkih neuronskih mreža", kandidat Tabak Aid, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 12.05.2022. godine.
17. "Modeliranje sistema za kompresiju zraka s ciljem analize performanse i optimizacije procesnih parametara", kandidat Lačević Halil, Elektrotehnički fakultet, Univerzitet u Sarajevu, rad odbranjen 19.09.2022. godine.

Napomena: Uz prijavu je dostavljena potvrda Elektrotehničkog fakulteta u Sarajevu broj: 02-720/23 od 09.03.2023. godine o uspješno ostvarenim mentorstvima.

4.3 DOKAZ O SUPSTITUCIJI MENTORSTVA, U SKLADU SA ČLANOM 115. STAV (2) ZAKONA O VISOKOM OBRAZOVNAJU ("SL. NOVINE KANTONA SARAJEVO" BROJ: 33/17, 35/20, 40/20, 39/21), ODNOŠNO U SKLADU SA ČLANOM 199. ST. (1) I (2) STATUTA UNIVERZITETA U SARAJEVU, U SLUČAJU DA KANDIDAT IZ OBJEKTIJVNIH RAZLOGA NIJE MOGAO ISPUNITI NAVEDENE UVJETE

Kandidat dr. Adnan Tahirović, dipl. inž. el. dostavio je u Prijavi obrazloženje da iz objektivnih razloga nema ostvareno uspješno mentorstvo, tj. da zbog nedovoljnog broja kandidata na trećem ciklusu studija u okviru oblasti za automatiku i elektroniku u periodu od datuma njegovog posljednjeg izbora, 28.09.-2016 - 03.03.2023., nije imenovan za mentora, a u svrhu dokazivanja objektivnih razloga za supstituciju mentorstva u procesu ostvarivanja uvjeta za izbor u naučnonastavno zvanje redovni profesor sa tri dodatna rada objavljena u citatnim bazama podataka u skladu sa članom 115. st. (2) Zakona o visokom obrazovanju ("Službene novine Kantona Sarajevo", broj: 33/17, 35/20, 40/20, 39/21), odnosno u skladu sa članom 199. Statuta Univerziteta u Sarajevu.

Kao dokaz za supstituciju mentorstva u skladu sa članom 115. st. (2) Zakona o visokom obrazovanju ("Službene novine Kantona Sarajevo", broj: 33/17, 35/20, 40/20, 39/21), odnosno u skladu sa članom 199.

st. (1) i (2) Statuta Univerziteta, kandidat je dostavio 15 radova koje prate relevantne naučne i citatne baze podataka (WoSCC, Scopus, EI Compendex i Inspec), što je za sedam (7) radova više od potrebnog broja za izbor u nastavnonaučno zvanje redovni profesor.

Napomena: U prijavi na konkurs, br. 01-779/23 od 16.03.2023. godine, kandidat je obrazložio objektivne razloge za neispunjavanje uslova mentorstva u skladu sa članom 115. st. (2) Zakona o visokom obrazovanju ("Službene novine Kantona Sarajevo", broj: 33/17, 35/20, 40/20, 39/21) i u skladu sa članom 199. Statuta Univerziteta u Sarajevu.

4.4 OSTALE NAUČNO-NASTAVNE I PEDAGOŠKE AKTIVNOSTI

Kandidat dr. Adnan Tahirović, dipl. inž. el. je dostavio pregled doprinosa razvoju i afirmaciji naučne i stučne oblasti u periodu od 2011. do 2023. godine, koja se ogleda kroz:

- Recenziranja radova u 27 prestižnih međunarodnih časopisa iz oblasti upravljanja i robotike.
- Recenziranja radova za 56 referentne međunarodne konferencije.

5. STRUKOVNA ČLANSTVA

a) Strukovna članstva

- Institute for Electrical and Electronics Engineers (IEEE)
- IEEE Robotics and Automation Society
- IEEE Control Systems Society

P R I J E D L O G S A O B R A Z L O Ž E N J E M

Na osnovu svih podataka i informacija koji su prezentirani u ovom Izvještaju, kao i uvida Komisije u cjelokupni nastavni, pedagoški, naučnoistraživački i stručni rad prijavljenog kandidata, te uvažavajući Potvrdu o blagovremenosti i potpunosti (urednosti) prijave na raspisani Konkurs od 21.03.2023. godine (broj: 02-801/23), koju je sačinio Referent za kadrovske i opšte poslove Univerziteta u Sarajevu - Elektrotehničkog fakulteta, u skladu sa odredbama Zakona o visokom obrazovanju Kantona Sarajevo („Službene novine Kantona Sarajevo“, broj 33/17, 35/20, 40/20 i 39/21), odredbama Statuta Univerziteta u Sarajevu (broj: 01-1093-3-1/18 od 28.11.2018.), kao i odredbama Konkursa za izbor akademskog osoblja za naučnu oblast "Automatika i elektronika" na Odsjeku za automatiku i elektroniku raspisan dana 03.03.2023. godine u dnevnom listu "Avaz" i na web stranici Elektrotehničkog fakulteta Univerziteta u Sarajevu, Komisija jednoglasno daje sljedeći

P R I J E D L O G

da se vanr. prof. dr. Adnan Tahirović, dipl. inž. el. **izabere u naučnonastavno zvanje nastavnika - redovnog profesora** na oblast "Automatika i elektronika", na Odsjeku za automatiku i elektroniku, na Univerzitetu u Sarajevu - Elektrotehničkom fakultetu, u radni odnos s punim radnim vremenom.

O B R A Z L O Ž E N J E

Komisija je referencirajući se na sve relevantne članove Zakona o visokom obrazovanju Kantona Sarajevo i Statuta Univerziteta u Sarajevu, konstatirala da je kandidat vanr. prof. dr. Adnan Tahirović dipl. inž. el. uspješno zadovoljio sve zahtjeve konkursa potrebne za izbor u naučnonastavno zvanje nastavnika - redovnog profesora na oblast "Automatika i elektronika", na Odsjeku za automatiku i elektroniku, na Univerzitetu u Sarajevu - Elektrotehničkom fakultetu, te je donijela prijedlog da se imenovani **izabere u naučnonastavno zvanje nastavnika - redovnog profesora** na oblast "Automatika i elektronika", na Odsjeku za automatiku i elektroniku, na Univerzitetu u Sarajevu - Elektrotehničkom fakultetu, u radni odnos s punim radnim vremenom.

ČLANOVI KOMISIJE:

Dr. Izudin Džafić, redovni profesor, predsjednik

Dr. Jasmin Velagić, redovni profesor, član

Dr. Bakir Lačević, redovni profesor, član