

CURRICULUM VITAE

Др Владимир Стојановић

ОСНОВНИ ПОДАЦИ

Име и презиме	Владимир Стојановић
Година и место рођења	1983., Краљево
Звање	Научни сарадник
Образовно-научно поље	Техничко-технолошке науке
Универзитет, факултет, организациона јединица	Универзитет у Крагујевцу, Факултет за машинство и грађевинарство у Краљеву, Центар за аутоматско управљање и флуидну технику
Научна област	Машинство
e-mail/web site	stojanovic.v@mfkv.kg.ac.rs
Телефон	036/383-377

СТРУЧНА БИОГРАФИЈА – ДИПЛОМЕ

ОСНОВНЕ СТУДИЈЕ	
Година	2007
Место	Краљево
Институција	Машински факултет Краљево
Наслов дипломског рада	Анализа рада система аутоматског управљања манипулатора ППТ
Научна област	Машинство (аутоматско управљање и флуидна техника)
ДОКТОРСКА ДИСЕРТАЦИЈА	
Година	2013
Место	Краљево
Институција	Факултет за машинство и грађевинарство у Краљеву
Наслов дисертације	Планирање експеримента за робусну идентификацију динамичких система
Научна област	Машинско инжењерство (аутоматско управљање, роботика и флуидна техника)

СТРУЧНА БИОГРАФИЈА – ЗВАЊА

Година избора (реизбора)	Научно-истраживачка звања
2011	Истраживач сарадник
2014	Научни сарадник

СТРУЧНА БИОГРАФИЈА – ПРИЗНАЊА И НАГРАДЕ

Година	Назив награде/признања
2003-2007	Стипендиста Министарства просвете Републике Србије
2005	Стипендиста Града Краљева
2006	Стипендиста Универзитета у Крагујевцу
2006	Награда Регионалне привредне коморе Краљево

2006	Стипендиста фондације за младе таленте Републике Србије
2006	Награда Министарства просвете најбољим студентима Републике Србије
2007-2011	Стипендиста Министарства науке и технолошког развоја Републике Србије

НАУЧНО-ИСТРАЖИВАЧКИ РАД

1. Остварени резултати категорије M20

❖ Радови у међународном часопису изузетних вредности M21a

1. **V. Stojanovic**, N. Nedic (2016): Robust Kalman filtering for nonlinear multivariable stochastic systems in the presence of non-Gaussian noise. International Journal of Robust and Nonlinear Control 26(3), pp. 445-460, (ISSN: 1049-8923), (IF-2016:3.393) (**M21a**)
2. N. Nedic, **V. Stojanovic**, V. Djordjevic (2015): Optimal control of hydraulically driven parallel robot platform based on firefly algorithm. Nonlinear Dynamics 82(3), pp. 1457-1473, (ISSN: 0924-090X), (IF-2015:3.000) (**M21a**)
3. **V. Stojanovic**, N. Nedic (2016): Joint state and parameter robust estimation of stochastic nonlinear systems, International Journal of Robust and Nonlinear Control, Vol. 26(14), pp. 3058-3074, (ISSN: 1049-8923), (IF-2016:3.393) (**M21a**)
4. **V. Stojanovic**, N. Nedic (2016): Identification of time-varying OE models in presence of non-Gaussian noise: Application to pneumatic servo drives, International Journal of Robust and Nonlinear Control, Vol. 26(18), pp. 3974-3995, (ISSN: 1049-8923), (IF-2016:3.393) (**M21a**)

❖ Радови у врхунском међународном часопису M21

5. N. Nedic, D. Prsic, Lj. Dubonjic, **V. Stojanovic**, V. Djordjevic (2014): Optimal cascade hydraulic control for a parallel robot platform by PSO. The International Journal of Advanced Manufacturing Technology, Vol.72(5-8), pp. 1085-1098. (ISSN: 0268-3768), (IF-2013:1.779) (**M21**)
6. **V. Stojanovic**, N. Nedic (2016): A nature inspired parameter tuning approach to cascade control for hydraulically driven parallel robot platform. Journal of Optimization Theory and Applications 168(1), pp. 332-347, (ISSN: 0022-3239), (IF-2014:1.509) (**M21**)
7. **V. Stojanovic**, N. Nedic (2016): Robust identification of OE model with constrained output using optimal input design, Journal of the Franklin Institute: Engineering and Applied Mathematics 353(2), pp. 576-593, (ISSN: 0016-0032), (IF-2016:3.139) (**M21**)

8. **V. Stojanovic**, N. Nedic, D. Prsic, Lj. Dubonjic (2016): Optimal experiment design for identification of ARX models with constrained output in non-Gaussian noise, Applied Mathematical Modelling 40(13-14), pp. 6676-6689, (ISSN: 0307-904X), (IF-2016:2.350) (**M21**)

❖ **Радови у истакнутом међународном часопису M22**

9. **V. Stojanovic**, V. Filipovic (2014): Adaptive Input Design for Identification of Output Error Model with Constrained Output. Circuits, Systems, and Signal Processing, Vol.33(1), pp. 97-113. (ISSN: 0278-081X), (IF-2013:1.264) (**M22**)
10. **V. Stojanovic**, N. Nedic, D. Prsic, Lj. Dubonjic, V. Djordjevic (2016): Application of cuckoo search algorithm to constrained control problem of a parallel robot platform, The International Journal of Advanced Manufacturing Technology, Vol. 87(9-12), pp. 2497-2507, (ISSN: 0268-3768), (IF-2016: 2,209) (**M22**)

❖ **Радови у међународном часопису M23**

11. V. Filipovic, N. Nedic, **V. Stojanovic** (2011): "Robust identification of pneumatic servo actuators in the real situations", Forschung im Ingenieurwesen - Engineering Research, Vol.75(4), pp. 183-196. (ISSN: 0015-7899), (IF-2009:0.391) (**M23**)
12. D. Prsic, N. Nedic, **V. Stojanovic** (2017): A nature inspired optimal control of pneumatic-driven parallel robot platform, Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part C: Journal of Mechanical Engineering Science 231(1), pp. 59-71, (ISSN: 0954-4062), (IF-2016:1.015) (**M23**)

❖ **Радови у међународном часопису M24**

13. **V. Stojanovic**, N. Nedic (2015): Model Order Selection Based on Robust Akaike's Criterion, International Journal of Mechanical Engineering and Automation, 2(4), pp.159-165, (ISSN: 2333-9187), (**M24**)

2. Остварени резултати категорије M30

1. **V. Stojanovic**, R. Karamarkovic, M. Marasevic (2008): "Exergy efficiency of a radiator heating system", Heavy Machinery 2008 – VI International Triennial Conference, pp. D.51-D.56, Kraljevo, June 24th – 29th, (ISBN: 978-86-82631-45-3), (**M33**)
2. V. Filipovic, **V. Stojanovic** (2010): "Robust Identification of Time-Varying Stochastic systems, X Triennial International SAUM Conference on Systems, Automatic Control and Measurements, pp. 363-366, Nis, Serbia, November 10th–12th, (ISBN: 978-86-6125-020-0), (**M33**)
3. V. Filipovic, **V. Stojanovic** (2010): "Robust Kalman filter as parameter estimator for Output Error models, X Triennial International SAUM Conference on Systems, Automatic Control and Measurements, pp. 359-362, Nis, Serbia, November 10th–12th, (ISBN: 978-86-6125-020-0), (**M33**)

4. N. Nedic, D. Pršic, **V. Stojanovic** (2010): "A cascade load force control of a hydraulically driven 6-DOF parallel robot manipulator based on input-output linearization", X Triennial International SAUM Conference on Systems, Automatic Control and Measurements, pp. 89-92, Nis, Serbia, November 10th–12th , (ISBN: 978-86-6125-020-0), (**M33**)
5. V. Filipovic, **V. Stojanovic** (2011): "Switching Predictive Control: Controller Design and Simulations", VII International Triennial Conference – Heavy Machinery 2011, Volume 7, No 3, Session C, pp. 7-12, Vrnjacka Banja, June 29th – July 2nd, (ISBN: 978-86-82631-58-3), (**M33**)
6. **V. Stojanovic**, V. Filipovic, N. Nedic (2011): "Stochastic Model of a Pneumatic Actuator", VII International Triennial Conference – Heavy Machinery 2011, Volume 7, No 3, Session C, pp. 47-52, Vrnjacka Banja, June 29th – July 2nd, (ISBN: 978-86-82631-58-3), (**M33**)
7. **V. Stojanovic**, V. Filipovic, (2012): "Adaptive input design for identification of Output Error model with constrained output", XI International SAUM Conference on Systems, Automatic Control and Measurements, pp. 156-159, Nis, Serbia, November 14th–16th , (ISBN: 978-86-6125-072-9), (**M33**)
8. V. Filipovic, **V. Stojanovic**, N. Nedic, D. Prsic (2012): "TARX model of Pneumatic cylinder and Identification", XI International SAUM Conference on Systems, Automatic Control and Measurements, pp. 260-263, Nis, Serbia, November 14th–16th , (ISBN: 978-86-6125-072-9), (**M33**)
9. N. Nedic, D. Prsic, Lj. Dubonjic, **V. Stojanovic**, V. Djordjevic (2013): Optimal Tuning of PID Controllers for a Hydraulically Driven Parallel Robot Platform Based on Firefly Algorithm. International Conference of Automatics and Informatics 2013, John Atanasoff Society of Automatics & Informatics, pp. 277-280, 3-7 October 2013, Sofia, Bulgaria (ISSN: 1313-1850) (**M33**)
10. **V. Stojanovic**, V. Filipovic (2014): "Robust Akaike's criterion for model order selection", VIII International Triennial Conference – Heavy Machinery 2014, Session D, pp. 73-78, Zlatibor, 24th -26th June, (ISBN: 978-86-82631-74-3), (**M33**)
11. D. Prsic, Lj. Dubonjic, **V. Stojanovic** (2014): "Harmonic analysis of a pneumatic fixed orifice", VIII International Triennial Conference Heavy Machinery – HM 2014, Session D, pp. 23-28, Zlatibor, 24th -26th June, (ISBN: 978-86-82631-74-3), (**M33**)
12. N. Nedic, **V. Stojanovic**, D. Prsic, Lj. Dubonjic (2014): "Intelligent cascade control of hydraulically driven parallel robot platform", XII International Conference on Systems, Automatic Control and Measurements - SAUM, pp. 57-60, Nis, Serbia, November 12th–14th, (ISBN: 978-86-6125-117-7), (**M33**)
13. N. Nedic, Lj. Lukic, D. Prsic, **V. Stojanovic**, D. Dubonjic (2015): Analysis and Simulation of Stewart Platform Manipulator Behavior Driven by Pneumatic Cylinders Applied in Wood Processing, 8. International Congress of Croatian Society of Mechanics, 29 September –2 October 2015, Opatija (**M33**)
14. D. Prsic, A. Vicovac, V. Stojanovic (2016): The Static Characteristic of the Evaporator Superheat Control Loop, XIII International Conference on Systems, Automatic Control and Measurements - SAUM, pp. 242-245, Nis, Serbia, November 9th–11th, (ISBN: 978-86-6125-170-2), (**M33**)

3. Остварени резултати категорије M60

1. **V. Stojanovic** (2008): "Savremeni sistemi automatizacije na bazi primene mikroelektronike, računara i programabilnih logičkih upravljanja za automatizovane fabrike budućnosti", HIPNEF 2008, str. 429-434, Vrnjačka Banja, 15. –17. Oktobar, (ISBN: 978-86-80587-87-5), (**M63**)
2. **V. Stojanovic**, N. Nedic, V. Filipovic (2009): "Generisanje ulaznih signala za identifikaciju dinamičkih sistema zasnovanu na grešci izlaza", HIPNEF 2009, str. 337-342, Vrnjačka Banja, 14. –16. Oktobar, (ISBN:978-86-81505-48-9), (**M63**)
3. V. Filipović, M. Matijević, **V. Stojanović** (2014): Rekurzivna identifikacija razmenjivaca toplote opisanog Hamerstajnovim modelom. 58. Konferencija ETRAN, AU1.6, 02.-05. Jun 2014. god., Vrnjačka Banja (ISBN: 978-86-80509-70-9) (**M63**)

4. Учесће у научноистраживачким пројектима:

1. Повећање енергетске ефикасности постројења за производњу топлотне енергије помоћу аутоматског управљања, ев. бр. ТР-33026, 2011-2017. Пројекат Министарства за науку и технолошки развој Републике Србије. Руководилац пројекта проф. др Новак Недић
2. Развој енергетски ефикасног постројења за гасификацију и когенерацију чврсте биомасе, ев. бр. ТР-33027, 2011-2017. Пројекат Министарства за науку и технолошки развој Републике Србије. Руководилац пројекта проф. др Владан Карамарковић

5. Рецензије радова у часописима са СЦИ листе

1. Control Engineering Practice (2017): Ms. Ref. No.: CONENGPRAC-D-17-00256, Reviewer 1: **Vladimir Stojanovic**, Associate Editor: Vladimir Stojanovic, ISSN: 0967-0661, (**M21**)
2. IEEE-ASME Transactions on Mechatronics (2017): Ms. Ref. No.: TMECH-04-2017-6564, Reviewer 1: **Vladimir Stojanovic**, Editor: George Chiu, ISSN: 1083-4435, (**M21a**)
3. Automatica (2016): Ms. Ref. No.:16-0277.1, Reviewer 1: **Vladimir Stojanovic**, Editor: Wei Xing Zheng, ISSN: 0005-1098, (**M21a**)
4. Nonlinear Dynamics (2016): Ms. Ref. No.: NODY-D-16-00335, Reviewer 1: **Vladimir Stojanovic**, Editor: Angelo Luongo, ISSN: 0924-090X, (**M21a**)
5. International Journal of Robust and Nonlinear Control (2016): Ms. Ref. No.: RNC-16-0046, Reviewer 1: **Vladimir Stojanovic**, Editor: Horacio Marquez, ISSN: 1049-8923, (**M21a**)

6. Аутор књиге из релевантне научне области

- Паралелни роботи засновани на Гоф-Стјуартовој платформи (2015): Новак Недић, Љубомир Лукић, Драган Пршић, **Владимир Стојановић**, Душко Дубоњић, Краљево, 2015, Факултет за машинство и грађевинарство у Краљеву, ISBN 978-86-82631-79-8