

Dr Petar B. Petrović

Diplomirani mašinski inženjer

BIBLIOGRAFIJA

**PREGLED OBJAVLJENIH STRUČNIH I NAUČNIH RADOVA,
PROJEKATA I DRUGIH AKTIVNOSTI RELEVANTNIH
ZA INŽENJERSKA ISTRAŽIVANJA I OBRAZOVANJE
MLADIH INŽENJERA I ISTRAŽIVAČA**

Period: 1983. – 2022.

Beograd, Novembar 2022.

Naučno istraživački rezultati

M10 Monografije

M14 Poglavlje u knjizi M12 (monografija međunarodnog značaja)

1. Petrović P., Milačić V., "Fuzzy-Impedance Controller for Constrained Robot Motion", pp.: 397-414, Chapter 20 in: Kasabov, Nikola and Kozma, Robert, (Eds) "Neuro-Fuzzy Techniques for Intelligent Information Systems", Springer-Verlag Co. - Phisica-Verlag, Hilderberg New York, 1999, ISBN 3-7908-1187-4.
2. Petrović, P.B., "Predictive Fuzzy Model for Control of an Artificial Muscle", pp.: 69-92, Chapter 3 in: Cho, Sung-Bae, (Editor) "PRACTICAL APPLICATIONS OF SOFTCOMPUTING IN ENGINEERING", **World Scientific Publishing Company**, 2001, ISBN 981-02-4523-8.
3. Jakovljevic, Z., Petrovic, P., B., Recognition of Contact States in Robotized Assembly Using Qualitative Wavelet Based Features and Support Vector Machines, Scientific paper printed in „Proceedings of the 36th International MATADOR Conference“, Edited by Hinduja Srichand and Li Lin, Published by **Springer Verlag London Ltd**, ISBN: 978-1-84996-431-9, pp. 305-308, 1st Edition, 2010, DOI: 10.1007/978-1-84996-432-6_69.
4. Petrovic, P.B., Lukic, N., Danilov, I., "Robot-Assisted 3D Medical Sonography", pp. 45-61, Chapter 4 in: Rodic, A., Pisla, D., Bleuler, H. (Eds.), "New Trends in Medical and Service Robots - Challenges and Solutions", Series: Mechanisms and Machine Science, Vol. 20, Springer International Publishing, 2014., ISBN 978-3-319-05430-8, ISSN 2211-0984, DOI 10.1007/978-3-319-05431-5.

M20 Radovi međunarodnog značaja

M21 Radovi u vrhunskim međunarodnim časopisima

1. Petrović, P. B. and Milačić, V. R., "Adaptive Fuzzy Control of Mechanical Behavior for a Two Degree-of-Freedom Robotic Manipulator", Journal of Intelligent Manufacturing, (1998) Vol. 9, No. 4, Kluwer Academic Publishers, ISSN 0956-5515, pp.:369-375.
2. Petrovic, P., Jakovljevic, Z., Dynamic Compensation of Electrical Runout in Eddy Current Contactless Measurements of Non-Stationary Ferromagnetic Target, Sensor letters, Vol.7, 191–202, 2009, doi:10.1166/sl.2009.1031.
3. Petrovic, P., Jakovljevic, Z., Milacic, V., Context sensitive recognition of abrupt changes in cutting process, Expert Systems with Applications 37, 2010, pp: 3721–3729, 10.1016/j.eswa.2009.11.053.
4. Jakovljevic, Z., Petrovic, P., B., Hodolic, J., Contact states recognition in robotic part mating based on support vector machines, The International Journal of Advanced Manufacturing Technology, 2012, pp: 1-19, DOI 10.1007/s00170-011-3501-5, ISSN 0268-3768.
5. Jakovljevic, Z., Petrovic, P., B., Mikovic, V., Pajic, M., Fuzzy Inference Mechanism for Recognition of Contact States in Intelligent Robotic Assembly, Journal of Intelligent Manufacturing, 2012, pp: 1-17, DOI 10.1007/s10845-012-0706-x, Print ISSN 0956-5515.
6. Sorgini, F., Massari, L., D'Abbraccio, J., Palermo, E., Menciassi, A., Petrovic, P. B., Mazzoni, A., Carrozza, M. C., Newell, F. N., Oddo, C. M., Neuromorphic Vibrotactile Stimulation of Fingertips for Encoding Object Stiffness in Telepresence Sensory Substitution and Augmentation Applications, Sensors 2018, 18(1), 261; doi:10.3390/s18010261, pp:1-18.
7. J. D'Abbraccio, L. Massari, S. Prasanna, L. Baldini, F. Sorgini, G. Airò Farulla, A. Bulletti, M. Mazzoni, L. Capineri, A. Menciassi, P. B. Petrovic, E. Palermo, and C. Oddo, Haptic Glove and Platform with Gestural Control For Neuromorphic Tactile Sensory Feedback In Medical Telepresence, Sensors 2019, 19, 641; doi:10.3390/s19030641, pp:1-13.

M22 Radovi u istaknutim međunarodnim časopisima

8. Petrović P., Milačić V., "A Concept of an Intelligent Fuzzy Control for Assembly Robot", 48th CIRP General Assembly, Athens, GREECE, Annals of the CIRP, Vol.47/1, 1998, pp.: 9-12.
9. Petrović, P. B. and Milačić, V. R., "An Adaptive Fuzzy Network for the Control of Manipulating Robot Dynamic Behavior", International Journal of Control & Cybernetics, Special Issue on "Control with Softcomputing", Vol. 27, No. 4, 1998, pp.: 503-519.
10. Petrović P., Milačić V., "Closed-form Resolution Scheme of the Direct Kinematics of Parallel Link Systems Based on Redundant Sensory Information", 49th CIRP General Assembly, Montreux, Switzerland, Annals of the CIRP, Vol. 48/1, 1999, pp.: 341-344.
11. Petrović P., Milačić V., Dželatović G., "New Feeding System for High Speed Assembly of Small Parts", 50th CIRP General Assembly, Sydney, AUSTRALIA, Annals of the CIRP, Vol.49/1, 2000, pp.: 9-12.
12. Petrović P., "A Fast One-Pass Algorithm for Data-Driven Fuzzy Pattern Recognition", International Journal of Fuzzy Systems, Vol.4, No.2, 2002, pp.: 680-689.
13. Antic, A., Petrovic, P.B., Zeljkovic, M., Kosec, B., and Hodolic, J., The Influence of Tool Wear on the Chip-Forming Mechanism and Tool Vibrations, Materials and technology 46 (2012) 3, pp: 279–285, UDK 620.178.1:621.941, ISSN 1580-2949.
14. Lukic, N. and Petrovic, P.B. (2019) "Complementary projector for null-space stiffness control of redundant assembly robot arm", Assembly Automation, Vol. 39 No. 4, pp. 696-714, DOI:10.1108/AA-10-2018-0163, ISSN: 0144-5154, <https://doi.org/10.1108/AA-10-2018-0163>
15. Tianya You, Hao Wu *, Xiangrong Xu *, Petar B. Petrovic, Aleksandar Rodić, A Proposed Priority Pushing and Grasping Strategy Based on an Improved Actor-Critic Algorithm, Systems & Control Engineering, Electronics 2022, 11, 2065. <https://doi.org/10.3390/electronics11132065>

M23 Radovi u međunarodnim časopisima

16. Milačić, V. R. and Petrović P. B., "Designing Chamfers for Automatic Assembly", Manufacturing Systems, Vol.19, No. 2, 1990, pp.: 135-147. (M23)
17. Spasić, Ž., Petrović, P., Pilipović, M., Actual Trends of University Activities in European Integration Processes, Invited paper, Transactions on Mechanics - Scientific Bulliten of the Politehnica University of Timisoara, Tom 50(64), 2005, ISSN 1224-6077, pp. xxx.
18. Petrovic, P., Jakovljevic, Z., Intelligent monitoring of Highly Dynamic Phenomena in Cutting Process Based on Wavelet Transform, Transactions on Mechanics - Scientific Bulletin of the POLITEHNICA University of Timisoara, Romania, Tom 50 (64) Special Issue, September 2005, ISSN 1224-6077, pp. 87-92.
19. Antic, A., Zeljkovic, M., Petrovic., P.B., Zivkovic, A., and Hodolic, J., Experimental Analysis and FEM Modelling of a Cutting Tool Vibrations, Strojarstvo: Journal for Theory and Application in Mechanical Engineering, Vol.54 No.2 April 2012, pp:117-125, ISSN 0562-1887.
20. Jakovljevic, Z., Petrovic, P.B., Milkovic, D. D., Pajic M., Diagnosis of irregularities in the robotized part mating process based on contextual recognition of contact states transitions, Journal on Assembly Automation 2015 35 (2):pp.190-199, ISSN: 0144-5154, <http://dx.doi.org/10.1108/AA-10-2014-077>.

M24 Radovi u nacionalnim časopisima međunarodnog značaja

21. Petrovic, P. B., Lukic, A.N.: Configuration-based Compliance Control of Kinematically Redundant Robot Arm, Part I – Theoretical framework, FME Transactions, Vol. 45, No. 4, pp. 468-474, 2017, doi:10.5937/fmet1704468P
22. Petrovic, P. B., Danilov, R.I.: Configuration-based Compliance Control of Kinematically Redundant Robot Arm, Part II – Experimental validation, FME Transactions, Vol. 45, No. 4, pp. 475-480, 2017, doi:10.5937/fmet1704475P

M30 Međunarodni skupovi

M31 Predavanje po pozivu na skupu međunarodnog značaja, štampani u celini (na engleskom)

1. Petrović P., "Modeling and control of an artificial muscle, Part one: Model building", CVM 2002 International Conference on Mechanical Vibrations, Temisoara, ROMANIA, 2002. pp: 93-98
2. Petrović P., "Modeling and control of an artificial muscle, Part two: Model verification", CVM 2002 International Conference on Mechanical Vibrations, Temisoara, ROMANIA, 2002. pp: 99-106
3. Petrovic, P., B., Milacic, V.,R., "National Technology Platforms of Serbia", Proceedings, 34th International Conference on Production Engineering, Faculty of Mechanical Engineering, University of Nis, 2011, pp. 15-25, ISBN: 978-86-6055-019-6.
4. Petrovic, P., "Industrialization in Serbia - Factories of the Future and Factories with a Future", ICPE 2013 - Proceedings of the 35th International Conference on Production Eng., Faculty of Mechanical and Civil Engineering in Kraljevo, Kopaonik, 2013, pp. 47-60, ISBN 978-86-82631-69-9.
5. Petrovic, P.B., (2019) SMART URBAN MANUFACTURING: A Systemic Framework for Navigating Transition Process, International Conference The e-FUTURE of CITIES - Between temptations of exponential technology growth and the concept of human city, Belgrade, 10.2019, pp.42-62, ISBN 978-86-6283-084-5.

M32 Predavanje po pozivu na skupu međunarodnog značaja, štampani u izvodu

6. Petrovic, P., B., Milacic, V.,R., NATIONAL TECHNOLOGY PLATFORMS of SERBIA - ICT SMEs as a Catalyst for Recovery of Manufacturing Industry in Serbia, MANUFuture 2011 Conference - Future Manufacturing Technologies of Europe, Session: West and East Europe in global High Added Value manufacturing - Facts of today and challenges of tomorrow, Wroclaw, Poland, 24-25 oktobar 2011.

M33 Saopštenja sa međunarodnog skupa štampano u celini (na engleskom)

7. Milačić, V. R. and Petrović P. B., "Designing Chamfers for Automatic Assembly", 21st international Seminar on manufacturing Systems (CIRP), Stocholm, Sweden, June 5-6, 1989, pp.: 2.39-2.59.
8. Spasić Z., Petrović P. Pešić V., "Flexible automatic system for air filter assembly", 10-th International Conference on Computer-Aided Production Engineering, Palermo, june 7-9, 1994, ITALY, pp.: 391-398
9. Petrović P., "Constrained Motion Control of Redundant Manipulating Robots", International Seminar in Precision and Electronic Technology - INSEL '95, Warszawa, 1995, POLAND, pp.:35-43
10. Spasić Ž., Tošković M., Pilipović M., Petrović P., Milošević S., Kalajdžić M., "Advanced Information Technologies for FMS of CIM Enterprise", Invited keynote paper, International Conference on Modern Technology in Manufacturing Processes - TMCM '96, 1996, Iasi, ROMANIA, pp. 356-369
11. Petrović P., Pilipović M., Spasić Ž., Pešić V., "Flexible Assembly of Air Filters and Architecture for CIM Integration", International Conference on Modern Technology in Manufacturing Processes - TMCM '96, 1996, Iasi, ROMANIA, pp. 370-377
12. Petrović P., Milačić V., "Fuzzy-Impedance Control and Isotropic Behaviour of Manipulating Robots", The 4th International Conference on Soft Computing IIZUKA'96, 1996, JAPAN, pp.: 342-345
13. Petrović P., Milačić V., "Concept of Fuzzy Controller for Redundant Robots - Contribution to Robotic Assembly", 27th International Symposium on Industrial Robots, 1996, Milan, ITALY, pp.: 949-954.
14. Zrnić Dj., Marković D., Petrović P., Šijački V., Čuprić N., Stepanović P., "Development of an Automatic Line for Production of Active Cutting Tools of Rotary Machines for Soil Cultivation",

- 14th International Conference on Industrial Handling and Warehousing-ICMHW'96, 1996, Beograd, Yugoslavia, pp.: 3.173-3.181.
15. Petrović P., Milačić V., "Adaptive Fuzzy Control of Mechanical Behaviour for 2-dof Robotic Manipulator", The 2nd World Congress on Intelligent Manufacturing Processes and Systems, 1997, Budapest, HUNGARY, pp.: 602-607
 16. Petrović P., Milačić V., "Adaptive Fuzzy Controller for Robotic Manipulator Designed by Asymptotic Stability Criterion", The 29th International Symposium on Robotics, Birmingham, ENGLAND, 27 - 30 April 1998, pp.:379-382.
 17. Petrović P., Milačić V., "A Fuzzy Dynamic Model and Control of an Artificial Pneumatic Muscle", The 5th International Conference on Soft Computing IIZUKA'98, 1998, JAPAN, pp.: 801-804.
 18. Petrović P., "Predictive Fuzzy Model for Control of an Artificial Pneumatic Muscle", The 4th International Seminar INTELLIGENT MANUFACTURING SYSTEMS – Theory and Practice, Sept.1998, Belgrade, Yugoslavia, pp.: 69-85.
 19. Petrović P. B., Putnik G. D., and Milačić V. R., "An Optimization of Parallel Manipulator Sensor Redundancy from the Aspect of the Forward Kinematics Problem Solution", The 5th International Conference on Mechatronics M2VIP'98, Sept. 1998, Nanjing, CHINA, pp.:
 20. Petrović P., Milačić V., " New Linear Feeding System for High Speed Assembly Developed Using Axiomatic Design Theory", The Third World Congress on Intelligent Manufacturing Processes & Systems, MIT, Cambridge MA, USA, June 28-30, 2000, pp: 290-295.
 21. Petrović P., Milačić V., "Redundant Position Sensors in Parallel Link Mechanisms and Their Implications on Direct Kinematics Transformation", The MATAR PRAHA 2000 International Congress, Praha, CZECH Republic, 2000.
 22. Spasić Ž., Pilipović M., and Petrović P., "Computer based vibration monitoring and its role in predictive maintenance of CIM enterprise", CVM 2002 International Conference on Mechanical Vibrations, Temisoara, ROMANIA, 2002. pp: 11-18.
 23. Jakovljevic, Z., Petrovic, P.B., "A New Method for Tool Condition Monitoring in Turning Operations Based on Fuzzy Clustering of Wavelet Coefficients", Proceedings of MATAR on CD, Praha, 2004.
 24. Petrovic, P.B., Lukac, Z., Milacic V.R., "Laser-Based System for In-Process Thickness Measurement of Calendered Rubber", Proceedings of MATAR on CD, Praha, 2004.
 25. Jakovljevic, Z., Petrovic, P.B., "Tool Condition Monitoring Based on Fuzzy Clustering of Wavelet Coefficients", 11 th International CIRP Life Cycle Engineering Seminar, Proceedings, Belgrade, June, 2004, pp. 93-100.
 26. Petrović, P.B., Lukač, Ž., Milačić, V., R., "Can Laser Triangulation Replace Radioactive Sensors for In-Process Thickness Measurement in Tiremaking Industry?", 11 th International CIRP Life Cycle Engineering Seminar, Proceedings, Belgrade, June, 2004, pp. 101-107.
 27. Petrovich, P., B., Jakovljevich, Z., "Intelligent Real-time Cutting Tool Condition Monitoring Based on Discrete Wavelet Transform and Fuzzy Force Pattern Recognition", International IEEE Conference Mechatronics & Robotics, Proceedings, Aachen 2004, Vol. III, pp. 1078-1083.
 28. Antić, A., Petrović, P., Hodolič, J.: "Recognizing tool wear condition by analyzing the high frequency segment of vibration spectrum", International Congress MATAR - machine tools, automation and robotics in mechanical engineering, Prague - Brno: Faculty of Mechanical Engineering, 16. - 18. September, 2008, str. 125- 130, ISBN 978-80-904077-0-1.
 29. Petrovic,P.B., Jakovljevic, Ž.B., Pilipovic, M, Spasic, Ž., "Advanced laser-based dimensional metrology for inprocess automation of rubberized cord production for high performance tires manufacturing", XXII Int. JUMV Automotive Conference SCIENCE & MOTOR VEHICLES, Proceedings JUMV SP 0901 Automotive Engineering for Improved Safety, ISBN 978-86-80941-34-9, JUMV – Yugoslav Society of Automotive Engineers, Beograd 2009, Paper NMV0991 - Page 1-11.

30. Pilipović, M., Spasić, Ž., Petrović, P., Jakovljević, Ž., "Virtual manufacturing - Automotive components manufacturers examples", XXII Intl. JUMV Automotive Conference SCIENCE & MOTOR VEHICLES, Proceedings JUMV SP 0901 Automotive Engineering for Improved Safety, ISBN 978-86-80941-34-9, JUMV – Yugoslav Society of Automotive Engineers, Beograd 2009, Paper NMV0992 –Pages 1-8.
31. Petrovic, P., B., Jakovljevic, Z., Pilipovic, M., Mikovic, V., "In Process Identification of Workpiece/System Geometrical Deviations Based On General Purpose Robots and Laser Triangulation Sensors – Part 1: Conceptual Framework", Proceedings of the 10th International Scientific Conference on Flexible Technologies, MMA 09, pp. 174-177, Novi Sad 2009
32. Petrovic, P., B., Jakovljevic, Z., Pilipovic, M., Mikovic, V., "In Process Identification of Workpiece/System Geometrical Deviations Based On General Purpose Robots and Laser Triangulation Sensors – Part 2: Evaluation", Proceedings of the 10th International Scientific Conference on Flexible Technologies, MMA 09, pp. 178-182, Novi Sad 2009.
33. Antic, A., Petrovic, P., Zeljkovic, M.: "The Impact of Worn Out Tool on the Character and Type of Chip Formation", 26th Symposium on Advances in Experimental Mechanics, Proceedings, Montanuniversität Leoben, 2009, pp. 1-2., ISBN 987-3-902544-02-5.
34. Jakovljevic, Z., Petrovic, P., B., "Recognition of Contact States in Robotized Assembly Using Wavelet Transform and Support Vector Machines", International Conference on Innovative Technologies, IN-TECH 2010, Prague, 14-16.09.2010, pp. 164-167, ISBN: 978-80-904502-2-6.
35. Pilipović, M., Danilov, I., Lukić, N., Petrović, P.B., "Virtual Manufacturing - Advanced Manufacturing Examples", Proceedings, 34th International Conference on Production Engineering, Faculty of Mechanical Engineering, University of Nis, 2011, pp. 217-220, ISBN: 978-86-6055-019-6.
36. Petrović, P.B., Lukić, N., Danilov, I., Miković, V., Canonisation of actuation stiffness matrix in kinematically redundant industrial humanoid robots, 11th INTERNATIONAL Scientific Conference MMA 2012 - Advanced Production Technologies, Automatic flexible technological systems, CAx and CIM procedures and systems, Novi Sad, September 2012, page: 281.-284., ISBN 978-86-7892-419-4, COBISS.SR-ID 273838087.
37. Hutli E.A.F., Petrovic P.B., Nedeljkovic M.S., New Method to Determine Shedding / Discharging Frequency of Cavitation Clouds Based on Computer Tomography, Proc. of the Conference on Modelling Fluid Flow CMFF'12, Sep. 2012, Vol.2, pp.576-83, Edited by Vad J, Budapest, Hungary, ISBN-978-963-08-4587-8, (Vol.1-ISBN-978-963-08-4586-1), CD-ROM ISBN 978-963-08-4588-5, Published by the Dpt. of Fluid Mechanics, Budapest University of Technology and Economics, H-1111 Budapest, Bertalan L.u. 4-6., Hungary.
38. Petrović P.B., Kovačević B. and Milačić V.R., Serbian National Technology Platforms as an Effective Framework of Technology Transfer for Sustainable Industrialization of Serbia – Part 1, ICTT 2013 International Conference on Technology Transfer, Proceedings, Niš, Serbia, jun 2013, pp: 117-124, ISBN 978-86-6125-083-5.
39. Petrović P.B., Kovačević B. and Milačić V.R., Serbian National Technology Platforms as an Effective Framework of Technology Transfer for Sustainable Industrialization of Serbia – Part 2, ICTT 2013 International Conference on Technology Transfer, Proceedings, Niš, Serbia, jun 2013, pp: 125-134, ISBN 978-86-6125-083-5.
40. Lukić, N., Petrovic, P., Danilov, I., " Variable Stiffness Actuator Design For Intrinsically Compliant and Backdrivable Industrial Humanoid Robot ", ICPE 2013 - Proceedings of the 35th International Conference on Production Engineering, Faculty of Mechanical and Civil Engineering in Kraljevo, Kopaonik, 2013, pp. 209-214, ISBN 978-86-82631-69-9.
41. Danilov, I., Petrovic, P., Lukić, N., "Coded Structured Light Triangulation For Agile Robot - Environment Interaction In Arc Welding", ICPE 2013 - Proceedings of the 35th International Conference on Production Engineering, Faculty of Mechanical and Civil Engineering in Kraljevo, Kopaonik, 2013, pp. 215-220, ISBN 978-86-82631-69-9.

42. Petar B. Petrović, Nikola Lukić and Ivan Danilov: Compliant Behavior of Redundant Robot Arm - Experiments with Null-Space, Proceedings of 1st International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2014, Vrnjačka Banja, Serbia, June 2 – 5, 2014, pp. ROI1.2. 1-6, ISBN 978-86-80509-70-9. (Organizator IcETRAN 2014 konferencije je ovaj rad nagradio kao najbolji rad u sekciji za robotiku za 2014. godinu.)
43. Petrović, P., Lukić, N., Danilov, I.: Configuration Based Compliance Control of Industrial Humanoids, Proceedings of the 17th International Multiconference, INFORMATION SOCIETY – IS 2014, Volume F ROBOTICS, October 2014, Ljubljana, Slovenia, pp. 25-29.
44. Nikola Lukić, Petar B. Petrović, Aron Alba, Ivan Danilov, "Real-Time Adaptation of Robot Constrained Motion Based on Discrete Tactile Feedback Guidance", Proceedings of 2st International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcEtran 2015, Silver Lake, Serbia, June 8 – 11., 2015., pp. ROI2.6 1-6, ISBN 978-86-80509-71-6.
45. Ivan Danilov, Petar B. Petrović, Filip Korać, Nikola Lukić, "Stratified Visual 3D Feedback for Adaptive Robotic Arc-Welding", Proceedings of 2st International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcEtran 2015, Silver Lake, Serbia, June 8 – 11., 2015., pp. ROI4.3 1-6, ISBN 978-86-80509-71-6.
46. Petrovic P.B., Nedeljkovic M. S., (2018), Activities of Euro-CASE Engineering Education Platform, Proceedings of the 15th International Conference on Remote Engineering and Virtual Instrumentation (REV2018), 21-23 March 2018, University of Applied Sciences Duesseldorf, Germany, p.306-313, Paper-ID:1156.
47. L. Massari, J. D'Abbraccio, L. Baldini, F. Sorgini, G. A. Farulla, P. B. Petrovic, E. Palermo, C. M. Oddo, Neuromorphic haptic glove and platform with gestural control for tactile sensory feedback in medical telepresence applications, 2018 IEEE International Symposium on Medical Measurements and Applications (MeMeA), pp. 1069-1074, 2018.06.11, Roma, Italy.
48. Matijašević, L., Milivojević, M., and Petrović, P.B., Multifingered Under-actuated Hands in Robotic Assembly, Proceedings of the 13th International Scientific Conference MMA 2018 – Flexible Technologies, FTN, Novi Sad, 09. 2018, ISBN 978-86-6022-094-5.
49. B. Bojovic, I. Danilov, N. Gvojic, P. Petrovic, Interactive User Interface for Robotic Arc Welding - Application in Engineering Education, 37th International Conference on Production Engineering of Serbia ICPE-S 2018, Proceedings pp. 45-49, Kragujevac, Serbia, 2018.
50. Lazar Matijašević, L., and Petrović, P., (2019) Underactuated Finger Design For Flexible Grasping In Robotic Assembly, 6th International Conference on Electrical, Electronic and Computing Engineering, IcETRAN 2019, Silver Lake, Serbia, ISBN 978-86-7466-785-9, pp.730-7351
51. F. Sorgini, G. A. Farulla, N. Lukic, I. Danilov, L. Roveda, M. Milivojevic, T. B. Pulikottil, M. C. Carrozza, P. Prinetto, T. Tolio, C. M. Oddo, P. B. Petrovic, B. Bojovic, (2020) Tactile sensing with gesture-controlled collaborative robot, Proceedings of 2020 IEEE International Workshop on Metrology for Industry 4.0 & IoT (MetroInd4.0&IoT), ISBN: 978-1-7281-4891-5, pp.364-368 online 3-5. June 2020.
52. W. Zha, X. Xu, Z. Chen, A. Rodic, and P.B. Petrovic, (2021) Manipulator Tracking Algorithm Based on Estimated Dynamics and Time-Varying Output Constraint State, 6th IEEE International Conference on Advanced Robotics and Mechatronics (ICARM), July 3-5, 2021, Chongqing, China; DOI: 10.1109/ICARM52023.2021.9536170.
53. Z. Chen, X. Xu, A. Rodic, and P.B. Petrovic, (2021) Motion Planning of 7-DOF Manipulator Based on Quintic B-Spline, 6th IEEE International Conference on Advanced Robotics and Mechatronics (ICARM), July 3-5, 2021, Chongqing, China; DOI: 10.1109/ICARM52023.2021.9536089.
54. Z. Zhou, X. Xu, Y. Zhu, A. Rodic, and P.B. Petrovic, (2021) Research on Fuzzy and PD-Type Interactive Learning Control for Robot Manipulator, 6th IEEE International Conference on Advanced Robotics and Mechatronics (ICARM), July 3-5, 2021, Chongqing, China; DOI: 10.1109/ICARM52023.2021.9536200.

55. H. Wu, T. You, X. Xu, A. Rodic, and P.B. Petrovic, (2021) Solder Joint Inspection Using Imaginary Part of Gabor Features, 6th IEEE International Conference on Advanced Robotics and Mechatronics (ICARM), July 3-5, 2021, Chongqing, China; DOI: 10.1109/ICARM52023.2021.9536158.
56. A. Dević, N. Lukić, L. Matijašević, P.B. Petrović, (2021) Linking CAD Modeler and XR Engine for Digital Twin-Based Collaborative Robotic Assembly; Proc. 38th International Conference on Production Engineering of Serbia - ICPE-S 2021, Čačak, 05.10.2021, ISBN: 978-86-7776-252-0.

M34 Saopštenja sa međunarodnog skupa štampano u izvodu (na engleskom)

57. Petrović P., Milačić V., "Very Large Scale Knowledge Base - Example I", Presented on CIRP-1997-Dn-2 STC Design Meeting, 1997, Paris, FRANCE, Attachment L.
58. Petrović P., G. Dzelatović, V. Milačić. "Technical Short Report on the New Feeding and Screw Driving System for High Speed Assembly of Electromechanical Components", 49th CIRP General Assembly, August 1999. Montreux, Switzerland, Interna publikacija.

M40 Nacionalne monografije

M41 Monografija nacionalnog značaja

1. Petrović P. B., "Inteligentni sistemi za montažu", Mašinski fakultet u Beogradu, 1999, ISBN 86-7083-342-5.
2. Jakovljević, Ž., Petrović P. B., "Prepoznavanje kontaktnih stanja u robotizovanoj montaži", Mašinski fakultet u Beogradu, 2011, ISBN: 978-86-7083-750-8.

M44 Poglavlje u monografiji

3. Milačić, V., "Politička ekonomija industrije znanja – Elementi teorije i prakse ", Poglavlje 10: P.B. Petrović - Evropske tehnološke platforme, Univerzitet u Novom Sadu, Edicija tehničke nauke – Monografije, Novi Sad, 2010, ISBN: 978-86-7892-257-2.
4. Očić, Č., (2014) "Moguće strategije razvoja Srbije", Srpska akademija nauka i umetnosti, SANU, Odeljenje društvenih nauka, Odbor za ekonomske nauke, Ekonomski zbornik, Knjiga XIII, Petrović P. B., "ČETVRTI TALAS INDUSTRIJALIZACIJE: Tehnološka dimenzija i budućnost koju ne možemo da zanemarimo", pp 179–211.
5. Stojkov, B., Pantić, M., (2019) "Gradovi Srbije u budućnosti", Tema 4: Petrović B. P., Industrija i održiva budućnost gradova Srbije, Akademija inženjerskih nauka Srbije, pp 95–105, ISBN 978-86-7466-786-6.
6. Marković, N., Bečejski-Vujaklija, D., 60 godina od prvog digitalnog računara u Srbiji – Digitalizacija koja teče, Poglavlje: P.B. Petrović, Digitalizacija proizvodnih osnova industrije Srbije – Istorijski osvrt i moguće implikacije na izazove sadašnjosti, str 99-108, Društvo za informatiku Srbije, Beograd 2020, ISBN: 978-86-84497-82-8;

M50 Rad u časopisu nacionalnog značaja

M51 Rad u vodećem časopisu nacionalnog značaja

1. Spasić Ž., Pilipović M., Putnik G., Petrović P., Modeliranje domaćeg CIM-preduzeća i međunarodni standardi, Univerzitet u Beogradu - Saopštenja Mašinskog fakulteta, UDK 621, godina XXI broj 1, maj 1992, str.: 18-22.
2. Petrović, P., Outline of a New Feature Space Deformation Approach in Fuzzy Pattern Recognition, FME Transaction, University of Belgrade, Faculty of Mechanical Engineering, Belgrade, August 2003, str: 75-87.
3. Petrović, P., Rubberized Cord Thickness Measurement Based on Laser Triangulation – Part I: Technology, FME Transaction, University of Belgrade, Faculty of Mechanical Engineering, Belgrade, Vol 35, November 2007, pp: 77-84.

4. Petrović, P., Rubberized Cord Thickness Measurement Based on Laser Triangulation – Part II: Validation, FME Transaction, University of Belgrade, Faculty of Mechanical Engineering, Belgrade, Vol 35, No. 2, November 2007, pp: 85-93.
5. Jakovljević, Ž., Petrović, P., B., A New Approach to Rubberized Cord Surface Structure Identification Based on High-Resolution Laser Scanning and Multiresolution Signal Processing, FME Transactions, Vol. 37, No. 1., 2009., pp 19-26, ISSN 1451-2092.
6. Petrović P.B., Industrailization – Quantitative Framework, Technological Dimension and the Future we Cannont Ignore, Management – Journal for Theory and Practice Management, Vol. 19 No 70, pp:27-58, UDC:330.341.424; 005.591.6, DOI: 10.7585/management.fon.2014.0006.
7. Petrović P.B., Lukić N., Danilov I., Compliant Behaviour of Redundant Robot Arm - Experiments with Null-Space, SERBIAN JOURNAL OF ELECTRICAL ENGINEERING, Vol. 12, No. 1, February 2015, pp: 81-98, UDC: 007.52:519.87, DOI: 10.2298/SJEE1501081P.
8. Petrovic, P. B., Lukic, A.N.: Configuration-based Compliance Control of Kinematically Redundant Robot Arm, Part I – Theoretical framework, FME Transactions, Vol. 45, No. 4, pp. 468-474, 2017, doi:10.5937/fmet1704468P
9. Petrovic, P. B., Danilov, R.I.: Configuration-based Compliance Control of Kinematically Redundant Robot Arm, Part II – Experimental validation, FME Transactions, Vol. 45, No. 4, pp. 475-480, 2017, doi:10.5937/fmet1704475P

M52 Rad u časopisu nacionalnog značaja

10. Antić A., Zeljković, M., Petrović, P.: Development of the Tool Wear Condition Classification System Model in Turning, Machine Design, 2010, str. 207-212, ISSN 1821-1259.
11. Petrović, P.B., Lukić, N., Danilov, I., Miković, V., "Canonisation of actuation stiffness matrix in kinematically redundant industrial humanoid robots", Journal of Production Engineering, Vol. 16, No.1, pp: 43-46, Novi Sad, 2013, ISSN 1821-4932.
12. Petrović, P.B., Lukić, N., Danilov, I., "Compliant Behaviour of Redundant Robot Arm - Experiments with Null-Space", Serbian Journal of Electrical Engineering, Vol. 12, No.1, pp: 81-98, February 2015., ISSN 1451-4869, COBISS.SR-ID 111412236.

M53 Rad u naučnom časopisu

13. Petrović P., Lukač Ž., Novaković G., Ćirić D., "Primena laserskih proksimetara sa optičkom triangulacijom kod merenja debljine metalkordnog gumiranog platna", TEHNIKA, UDC 62(062.2)(497.1), godina 52 broj 1, 2003, str.:1-10.
14. P. B. Petrović, Ž. Jakovljević, Ž. Spasić, M. Pilipović, Dinamički model i optimizacija procesa istiskivanja elastomera na toplo hranjenim ekstruderima, TEHNIKA, UDC 621(062.2)(497.1), godina 56 broj 3, 2007, str.:1-14.

M60 Zbornici skupova nacionalnog značaja

M61 Predavanje po pozivu sa skupa nacionalnog značaja štampano u celini

1. Petrović, P., Lukač, Ž., Novaković, G., Ćirić, D., Krstić, Ž., "Bezkontaktno merenje debljine metalkordnog gumiranog platna primenom laserskih proksimetara sa jednostrukom optičkom triangulacijom", 6. Medjunarodna konferencija upravljanje kvalitetom i pouzdanošću DQM-03, Beograd, 2003 god., str.: 61-74, uvodni rad.
2. P. B. Petrović, Nauka, ekonomija znanja i nova inovativna vrednost industrije - tehnološke platforme Srbije, 34. JUPITER konferencija, Beograd, 2008, str. TP 1
3. P.B. Petrović, Migracija i konvergencija tehnologija kao formalni mehanizam za stvaranje novih generičkih platformi proizvodnog inženjerstva – prilika koju treba iskoristiti, 34. JUPITER konferencija, Beograd, 2008, str. TF 27

4. Petrović, P., B., Jakovljević, Ž., 3d digitalizacija objekata kompleksne geometrije integracijom laserskog triangulacionog senzora i industrijskog robota, Uvodni rad, 33. Savetovanje proizvodnog mašinstva Srbije 2009 sa međunarodnim učešćem, Beograd, 16-17.06.2009. str. .
5. Petrović, P.B., Evropske tehnološke platforme – Konceptualni okvir i sinergija sa nacionalnim ekonomijama, Uvodni rad, 35. JUPITER konferencija, Beograd, 2009, str. TF-1.5.
6. Petrović, P., Hodolič, J., Vičentić, A., Pilipovic, M., Jakovljević, Ž., Danilov, I., Lukić, N., Baltić, P., Vukelić, Dj., Budak, I., Hažistević, M., Miković, V., "Inteligentni robotski sistemi za ekstremno diverzifikovanu proizvodnju – TR35007", Zbornik radova 38. JUPITER konferencija, UVODNI RAD, Beograd 2012, str. UR49-UR66, ISBN: 978-86-7083-757-7.
7. Petrović, P., Hodolič, J., Budak, I., Danilov, I., Lukić, N., "Senzorski sistemi bazirani na optičkoj triangulaciji i njihova primena u tehnologiji robotskog zavarivanja", Zbornik radova ETIKUM 2013, Naučno-stručna konferencija sa međunarodnim učešćem, UVODNI RAD, Univerzitet u Novom Sadu, Fakultet tehničkih nauka, Novi Sad, jun 2013, str. 15-22, ISBN: 978-86-7892-512-2.

M63 Saopštenja sa skupa nacionalnog značaja štampano u celini

8. Rakić M., Petrović P., "Jedan pristup projektovanju prenosnika pomoćnog kretanja numerički upravljanih mašina alatki", IX JUPITER Konferencija, Herceg Novi, 7-11. Feb. 1983. god., str.: 173-187.
9. Rakić M., Petrović P., Šajinović G., "Primena transfer linija sa fleksibilnom koncepcijom u motornoj industriji", X JUPITER Konferencija, Cavtat, Feb. 1984. god., str.: 189-201.
10. Petrović P., Gligorijević Z., "Industrijski roboti u tehnologiji montaže", V jug. simpozijum Nove tehnologije u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala, JUPITER Konferencija, Cavtat, Feb. 1986. god., str.: 75-84.
11. Milačić V., Petrović P., Pešić V., Jovanović R., "Analiza uticaja kvaliteta delova na performanse indeksnih transfer sistema za automatsku montažu proizvoda", VI jug. simpozijum Nove tehnologije u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala, JUPITER Konferencija, Cavtat, 10-11. Feb. 1987. god., str.: 263-268.
12. Putnik G., Petrović P., Milutinović N., "Prilog pitanjima primene TV kamere za prepoznavanje objekata i njegovog položaja u tehnologiji automatske montaže proizvoda ", 10. jugoslovenski simpozijum "NU-Roboti-FTS", JUPITER Konferencija, Cavtat, Feb., 1988. god, str.: 79-87.
13. Petrović P., Milačić V., "Višekomponentni senzor sile za robotizovanu montažu", VIII jug. simpozijum CIM u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala, JUPITER Konferencija, Cavtat, 5-17. Feb. 1989. god., str.: 191-200.
14. Petrović P., Milačić V., "Prilog problemu tehnološke identifikacije industrijskih robota za montažu", 13. jugoslovenski simpozijum "NU-Roboti-FTS", Kopaonik, 7-12 juli, 1991. god, str.: 53-64.
15. Petrović P., Pešić V., Jovanović R., Jovanović D., "CIM koncept automatske montaže familije gasnih filtera", 14. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Kopaonik, 1992 god. str.: 135-140.
16. Kalajdžić M., Pilipović M., Petrović P., "Proizvodno mašinstvo - laboratorija za automatizaciju proizvodnih procesa", 14. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Kopaonik, 1992 god., str.: 141-152.
17. Petrović P., Majstorović V., Rakić M., Pešić V., Jovanović R., Simijonović N. i marinković T., "Primena tehnologije ekstrudiranih Al'profila u izradi modularnih pneumatskih manipulatora za automatsku montažu ", 15. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Prohor Pčinjski, 1993 god., str.: 95-102.
18. Petrović P., Spasić Ž, Stojković S., Pešić V. Simijonović N., "Fleksibilna automatizacija u funkciji kvaliteta", 21. godišnja konferencija, JUSK Jugoslovensko udruženje za standardizaciju i kvalitet, Beograd, 25-27 maj 1994.god.

19. Stojković S., Petrović P., Spasić Z., Pešić V., Simijonović N., "Simulaciona analiza montažnih transfer linija sa zastojima radnih stanica i međuskladištima konačnog kapaciteta", 13. jugoslovenski simpozijum CIM u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala, Beograd, 1994 god., str.: 121-126.
20. Maksimović B., Petrović P., Spasić Ž., "Simulacioni model za praćenje informacionih tokova u CIM-preduzeću", 13. jugoslovenski simpozijum CIM u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala. Beograd 1994 god., str.: 95-100.
21. Roškić A., Petrović P., Spasić Ž., "Komunikacije grafičkom informacijom u CIM ambijentu", 13. jugoslovenski simpozijum CIM u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala. Beograd 1994 god., str.: 101-106.
22. Spasić Ž., Ivković B., Vraneš S., Rac A., Pijevac T., Arsovski S., Ječmenica R., Djordjević Lj., Komadinić V., Petrović P., "CIM - modeli za upravljanje poslovno-proizvodnim sistemima i njihov transfer ka drugim granama industrije", Uvodni rad, 21. JUPITER konferencija, Beograd, 1995 god., str.: 1.1-1.10
23. Spasić Ž., Petrović P., Pešić V., "Model CIM-sistema kompanije sa heterogenim proizvodnim programima preduzeća", 14. jugoslovenski simpozijum CIM u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala, Beograd, 1995 god., str.: 1.191-1.196.
24. Petrović P., "Dinamički model procesa montaže-slučaj normalnih harmonijskih oscilacija objekata u kontaktu", 17. Jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd, 1995 god., str.: 3.111-3.116 .
25. Stojadinović A., Petrović P., Pilipović M., "Koncept sistema za praćenje paleta na fleksibilnim linijama za montažu", 17. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd, 1995, str.: 3.167-3.172 .
26. Stojković S., Petrović P., Spasić Ž., "Planiranje i upravljanje radom automatske linije za montažu", 23. Jugoslovenski simpozijum Upravljanje proizvodnjom u industriji prerade metala, Beograd, 1995 god., str.: 4.151-4.156.
27. Petrović P., Pilipović M., Stojadinović A. "Primena programabilnih upravljača u upravljanju linijama za automatsku montažu", V konferencija SAUM - Sistemi Automatskog Upravljanja i Merenja, Novi Sad, 1995, str.: 331-334.
28. Stojadinović A., Petrović P., Pilipović M., Pešić V., Distribuirani upravljački sistemi na bazi programabilnih upravljača i njihova integracija u CIM koncept", 22. JUPITER konferencija, Beograd, 1996, str.: 1.109-1.114.
29. Petrović P., Cupać D., "Simulacija nelinearnih mehaničkih sistema u MATLAB-SIMULINK okruženju", 22. JUPITER konferencija, 18. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd, 1996, str.: 3.41-3.45 .
30. Petrović P., Pilipović M., Spasić Ž., Stojadinović A., Pešić V., "Primena elektropneumatskih sistema na linijama za automatsku montažu", 25. Stručni skup o hidropneumatičkoj automatici i novim tehnologijama HIPNEF '96. Vrnjačka Banja, 1996, str.: 95-102.
31. Tanasković M., Spasić Ž., Debeljković D., Petrović P., "Dinamika procesa obrade drveta - I deo: Mašine za obradu drveta kao objekti automatskog upravljanja", 25. Stručni skup o hidropneumatičkoj automatici i novim tehnologijama HIPNEF '96. Vrnjačka Banja, 1996, str.: 171-178.
32. Tanasković M., Debeljković D., Spasić Ž., Petrović P., "Dinamika procesa obrade drveta - II deo: Matematički model procesa struganja drveta", 25. Stručni skup o hidropneumatičkoj automatici i novim tehnologijama HIPNEF '96. Vrnjačka Banja, 1996, str.: 178-186.
33. Tanasković M., Petrović P., Debeljković D., Spasić Ž., "Dinamika procesa obrade drveta - III deo: Matematički model upravljačkog sistema za upravljanje procesom struganja drveta i simulacija ponašanja SAU", 25. Stručni skup o hidropneumatičkoj automatici i novim tehnologijama HIPNEF '96. V. Banja, 1996, str.:187-196.

34. Petrović P., "Dinamički model trenja u procesu spajanja", International Scientific Conference on Heavy Machinery - HM '96, Kraljevo, YUGOSLAVIA, 1996, str.: 4.282-4.287.
35. Petrović, P, Milačić, V. "Upravljanje popustljivošću manipulacionih robota sa aspekta njihove primene u tehnologiji montaže", 26. Medjunarodno savetovanje proizvodnog mašinstva Jugoslavije, Podgorica-Budva, 1996, str.: 781-786.
36. Petrović P., "Poredjenje svojstava popustljivosti i mobilnosti SCARA robota sa aspekta njegove primene u zadacima spajanja delova", 19. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd, 1997 god., str.: 209-214.
37. Petrović P., Milačić V.R., "Rešenje problema direktne kinematske transformacije mehanizma sa paralelnom kinematikom primenom senzorske redundanse", 21. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd, 1999 god., str.: 3.51-3.58.
38. Pilipović M., Petrović P., Stojadinović A., "Programabilni kontroleri u automatizaciji savremene proizvodnje", 21. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd, 1999 god., str.: 3.1-3.8.
39. Dželatović G., Petrović P. "Koračni dodavač – novi sistem za automatsku montažu malih delova", 26. JUPITER Konferencija, 22. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd, 2000 god., str.: 3.273-3.278.
40. Petrović, P. "Dinamički model linearnog vibracionog konvejera", 28. Medjunarodno savetovanje proizvodnog mašinstva Jugoslavije, Kraljevo, 2000, str.: 3.1-3.6.
41. Petrović P., Lukač Ž., Novaković G. "Automatsko merenje debljine metalkordnog gumiranog platna primenom laserskih senzora sa jednostrukom triangulacijom", 27. JUPITER Konferencija, 23. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd, 2001 god., str.: 3.85-3.90.
42. Petrović P., Jakovljević Ž., "Revitalizacija i modernizacija alatnih mašina primenom savremenih programabilnih automata sa NC modulima", 28. JUPITER Konferencija, 24. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd, 2002 god., str.: 3.99-3.104.
43. Petrović P., Lukač Ž., Novaković G., "Sistem za automatsko merenje debljine gumiranog platna primenom laserskih proksimetara sa jednostrukom triangulacijom.", 28. NSS HIPNEF, Vrnjačka Banja, Oktobar 2002 god., str.: 405-410.
44. Jakovljević, Ž., Petrović, P., Ilić, G., "Rekonstrukcija linije za proizvodnju gumiranih traka", 29. Medjunarodno savetovanje proizvodnog mašinstva Jugoslavije, Beograd, 2002, str.: 3.1-3.6.
45. Jakovljević, Ž., Petrović P., "Rekonstrukcija rotacione prese za vulkanizaciju", 25. jugoslovenski simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd, 2003 god., str.: 3.37-3.40.
46. Jakovljević, Ž., Petrović P., B., Primena vejevlet transformacije u detekciji diskontinuiteta u signalu, 30. JUPITER konferencija, Beograd, 2004., str. 4.7-4.22
47. Spasić, Ž., Veljković, R., Ilić, B., Petrović, P., Industry in Integrated Education and Research Space of Europe, Leading paper, XII Conference on Industrial Systems – IS '05, FTN, Herceg Novi, 2005.
48. Jakovljević, Ž., Petrović, P., B., A New System for Textile Web Feeding at Calendering Lines in Tiremaking Industry, The Fifth International Conference Heavy Machinery HM 2005, Proceedings, Faculty of Mechanical Engineering, Kraljevo, June 2005., pp. I B17-I B.20.
49. Jakovljević, Ž., Petrović, P., B., Identifikacija profila gustine niti po poprečnom preseku tekstilnog platna primenom senzora veštačkog gledanja i diskretne vejevlet transformacije, 31. JUPITER konferencija, Zlatibor, 2005., str. 3.50-3.55
50. Petrović, P., B., Jakovljević, Ž., Novi koncept identifikacije procesa kalandriranja primenom multirezolucijske analize geometrije profila poprečnog preseka gumiranog korda, 30. Savetovanje proizvodnog mašinstva SCG, Vrnjačka Banja, septembar, 2005.

51. Ž. Jakovljević, P. B. Petrović, Prepoznavanje prekida u procesu rezanja primenom Voronoi dijagrama, IX Međunarodna naučno-stručna konferencija MMA Fleksibilne tehnologije, ISBN: 86-85211-96-4, Novi Sad, 2006, pp 7-8
52. Ž. Jakovljević, P. B. Petrović, Prepoznavanje prekida u procesu struganja primenom linearnog klasifikatora, 32. JUPITER konferencija, 28. simpozijum NU – ROBOTI – FTS, ISBN: 86-7083-557-6, Zlatibor, 2006. pp. 3.47-3.50
53. P.B. Petrović, Ž. Jakovljević, Optimizacija geometrije pužnog vretena ekstrudera za istiskivanje elastomera - deo I: Analitički model, 32. JUPITER konferencija, 28. simpozijum NU – ROBOTI – FTS, ISBN: 86-7083-557-6, Zlatibor, 2006. pp. 3.29-3.38
54. P.B. Petrović, Ž. Jakovljević, Optimizacija geometrije pužnog vretena ekstrudera za istiskivanje elastomera - deo II: Primer optimizacije pužnog vretena ekstrudera D250, 32. JUPITER konferencija, 28. simpozijum NU – ROBOTI – FTS, ISBN: 86-7083-557-6, Zlatibor, 2006. pp. 3.39-3.46
55. P.B. Petrović, R. Veljković, B. Ilić, Ž. Spasić, M. Pilipović, Ž. Jakovljević, K. Herman, J. Radulović, Revitalizacija i informaciona integracija proizvodnih resursa u cilju podizanja konkurentnosti Trayal korporacije na međunarodnom tržištu – ciljevi, rezultati i planirane istraživačko-razvojne aktivnosti na projektu TR-6362A, 32. JUPITER konferencija, 25. Simpozijum "CIM u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala", ISBN: 86-7083-557-6, Zlatibor, 2006. pp. 3.29-3.38.
56. P.B. Petrović, Ž. Jakovljević, Dinamička kompenzacija nehomogenih magnetskih svojstava nestacionarn feromagnetne mete kod induktivnih mernih sistema visoke preciznosti, 32. JUPITER konferencija, 29. simpozijum NU – ROBOTI – FTS, ISBN: 86-7083-593-4, Zlatibor, 2007. pp. 3.7-3.19
57. P.B. Petrović, R. Veljković, B. Ilić, Ž. Spasić, M. Pilipović, Ž. Jakovljević, K. Herman i J. Radulović, Revitalizacija i informaciona integracija proizvodnih resursa u cilju postizanja konkurentnosti TRAYAL korporacija na međunarodnom tržištu – rezultati istraživačko-razvojnih aktivnosti na projektu TR 6362A u 2006. godini, 33. JUPITER konferencija, 26. Simpozijum "CIM u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala", ISBN: 86-7083-593-4, Zlatibor, 2007. pp. 1.61-1.66.
58. P.B. Petrović, Ž. B. Jakovljević, V. Đ. Miković, Dinamički 3-d virtuelni model proizvodnih resursa za interaktivno praćenje stanja opreme i upravljanje proizvodnim procesima u realnom vremenu, 34. JUPITER konferencija, Beograd, 2008, str. 4.28-4.34, ISBN: 978-86-7083-628-0.
59. Petrović, P., B., Jakovljević, Ž., Spasić, Ž., Pilipović, M., Primena tehnologije laserskih senzora i inteligentnih sistema za obradu senzorskih informacija u proizvodnji pneumatika, V naučno – stručni skup PneuUMAtici 08, Vršac, novembar 2008, str. 76-105
60. Antić, A., Petrović, P., Zeljković M., Hodolić J., Prepoznavanje stanja pohabanosti alata analizom visokofrekventnog dela spektra vibracija, 34. JUPITER konferencija, Beograd, 2008, str. 3.52-3.57
61. P.B. Petrović, P. H. Petrov, B. Ilić, Ž. Spasić, M. Pilipović, Ž. Jakovljević i K. Kostadinov, Revitalizacija i informaciona integracija proizvodnih resursa u cilju podizanja konkurentnosti Trayal korporacije na međunarodnom tržištu – rekapitulacija ukupnih rezultata na projektu TR-6362A, 34. JUPITER konferencija, Beograd, 2008, str. 1.1-1.18.
62. Petrović, P., Milanov, M., Nijemčević, S., Stojović, M., Spasić, Ž., Pilipović, M., Jakovljević, Ž. Primena ineligentnih senzorskih sistema u razvoju integrisane automatizacije realnih i virtuelnih procesa proizvodnog preduzeća – Rekapitulacija rezultata na projektu MA14035, 35. JUPITER konferencija, 28. Simpozijum CIM u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala, Beograd, 2009, str. .
63. Antić, A., Petrović, P., Hodolić, J., Zavisnost visokofrekventnog dela spektra vibracija od tipa segmentacije strugotine i pohabanosti alata, 35. JUPITER konferencija, 31. Simpozijum NU – ROBOTI – FTS, Beograd, 2009, str. .
64. Petrović, P., Milanov, M., Vićentić, A., Stojović, M., Spasić, Ž., Pilipović, M., Jakovljević, Ž., Baltić, P., Primena ineligentnih senzorskih sistema u razvoju integrisane automatizacije realnih i virtuelnih

- procesa proizvodnog preduzeća – rekapitulacija rezultata na projektu MA14035, Zbornik radova 36. JUPITER konferencije, 29. simpozijum CIM u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala, Beograd 2010, str. 1.1-1.13, ISBN 978-86-7083-696-9
65. Petrović, P., Jakovljević, Ž., Miković, V., Robotizovani sistemi za beskontaktnu dimenzionu metrologiju bazirani optičkoj triangulaciji - Deo 1: Koncept, Zbornik radova 36. JUPITER konferencije, 16. simpozijum Menadžment kvalitetom, Beograd 2010, str. 5.27-5.34, ISBN 978-86-7083-696-9
 66. Petrović, P., Jakovljević, Ž., Miković, V. Robotizovani sistemi za beskontaktnu dimenzionu metrologiju bazirani optičkoj triangulaciji - Deo 2: Praktična implementacija i validacija Zbornik radova 36. JUPITER konferencije, 16. simpozijum Menadžment kvalitetom, Beograd 2010, str. 5.35-5.42, ISBN 978-86-7083-696-9.
 67. Petrović, P.B., Milanov, M., Vićentić, A., Stojanović, M., Spasić, Ž., Pilipović, M., Jakovljević, Ž., Baltić, P., Primena inteligentnih senzorskih sistema u razvoj integrisane automatizacije realnim i virtuelnih procesa proizvodnog preduzeća – Rekapitulacija rezultata na projektu MA14035, 37. JUPITER Konferencija, 30. Simpozijum CIM u strategiji tehnološkog razvoja industrije prerade metala, Beograd 2011, str. 1.17-1.32, ISBN: 978-86-7083-724-9. M53
 68. Jakovljević, Ž., Petrović, P.B., Konstrukcija akceptora kontaktnih stanja za automatsku montažu, 37. JUPITER Konferencija, 29. Simpozijum upravljanje proizvodnjom u industriji prerade metala, Beograd 2011, str. 4.34-4.43, ISBN: 978-86-7083-724-9. M53
 69. Petrović, P.B., Danilov, I., Lukić, N., Novi pristupi u projektovanju ekstremno varijantnih proizvoda, 37. JUPITER Konferencija, 33. Simpozijum NUMA-Roboti-FTS, Beograd 2011, str. 3.26-3.35, ISBN: 978-86-7083-724-9. M53
 70. Lukić, N., Petrović, P., Danilov, I., "Optimizacija senzora sile mekog zgloba industrijskog humanoidnog robota sa upravljanim popustljivošću za zadatke robotizovanog spajanja delova", Zbornik radova 38. JUPITER konferencija, 34. simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd 2012, str. 3.118-3.125, ISBN: 978-86-7083-757-7
 71. Petrović, P., Lukić, N., Danilov, I., "Industrijski humanoidi - novi koncept robota za kolaborativni rad čovek-mašina u sistemima za robotsku montažu", Zbornik radova 38. JUPITER konferencija, 34. simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd 2012, str. 3.126-3.139, ISBN: 978-86-7083-757-7
 72. Danilov, I., Petrović, P., Lukić, N., "Eksperimentalna instalacija za ultra brzu optičku triangulaciju strukturirane svetlosti u robotizovanoj montaži", Zbornik radova 38. JUPITER konferencija, 34. simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd 2012, str. 3.140-3.148, ISBN: 978-86-7083-757-7.
 73. Petrović, P., Lukić, N., Danilov, I., Miković, V., "Pseudoinverzija Jakobijana dijagonalizacijom aktuacione matrice krutosti kinematski redundantnog industrijskog humanoida", Zbornik radova 56. Konferencije za ETRAN, Zlatibor, 11-14. juna 2012., RO1.5-1-4, ISBN 978-86-80509-67-9.
 74. Petrović P., Lukić N., Danilov I., "Eksperimenti sa mekim zglobom industrijskog humanoida", Zbornik radova 57. Konferencije za ETRAN, Zlatibor, 03-06. juna 2013., RO1.2 -1-6, ISBN 978-86-80509-68-6. (Организатор ETRAN 2013 конференције је овај рад наградио као најбољи рад у секцији за роботiku за 2013. годину.)
 75. Petrović P., Danilov I., Lukić N., "Brza prostorna digitalizacija okruženja primenom triangulacije strukturirane svetlosti u robotskom zavarivanju", Zbornik radova 57. Konferencije za ETRAN, Zlatibor, 03-06. juna 2013 RO3.2 -1-6, ISBN 978-86-80509-68-6.
 76. Petrović P., Rodić A., Milačić V.R., "Robotika u industrijalizaciji ekonomskog sistema Srbije", Zbornik radova 57. Konferencije za ETRAN, Zlatibor, 03-06. juna 2013., RO3.4 -1-10, ISBN 978-86-80509-68-6.
 77. Petrović, P., Hodolić, J., Danilov, I., Lukić, N., Vukelić, Đ., "Robotski asistirana ultrazvučna medicinska dijagnostika – Novi Co-x konceptualni okvir za lekar-robot-pacijen kolaborativni rad", Rad po pozivu, Zbornik radova ETIKUM 2013, Naučno-stručna konferencija sa međunarodnim

učešćem, Univerzitet u Novom Sadu, Fakultet tehničkih nauka, Novi Sad, jun 2013, str. 87-96, ISBN: 978-86-7892-512-2.

78. Danilov, I., Petrović, P.B., Lukić, N., "Triangulacija strukturirane svetlosti u robotskom zavarivanju", Zbornik radova 39. JUPITER konferencija, 35. Simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd 2014, str. 3.36-3.43, ISBN: 978-86-7083-838-3.
79. Lukić, N., Petrović, P.B., Danilov, I., "Aktuator promenljive krutosti", Zbornik radova 39. JUPITER konferencija, 35. Simpozijum NU-ROBOTI-FTS, Beograd 2014, str. 3.83-3.90, ISBN: 978-86-7083-838-3.
80. Petrović, P. B., Hodolić, J., Budak, I., Danilov, I., Lukić, N., "Senzorski sistemi bazirani na optičkoj triangulaciji i njihova primena u tehnologiji robotskog zavarivanja", Proceeding / International Scientific Conference "Metrology and Quality in Production Engineering and Environmental Protection", ETIKUM 2013, Novi Sad, 12-13. Jun 2013., str. 15-22., ISBN: 978-86-7892-512-2.

M70 Magistarske i doktorske teze

M71 Doktorska disertacija

1. Petrović P., "Model aktivnog adaptivnog upravljanja procesom spajanja delova u montaži primenom redundantnih robota", Doktorska disertacija, Mašinski fakultet Univerziteta u Beogradu, Beograd, Oktobar 1996.

M72 Magistarska teza

2. Petrović P., "Istraživanje i razvoj sistema za adaptivno spajanje delova u montaži primenom robota", Magistarska teza, Mašinski fakultet Univerziteta u Beogradu, Beograd, Mart 1989.

M80 Tehnička i razvojna rešenja

M81 Novi proizvod ili tehnologija uvedeni u proizvodnju, programski sistem, na međunarodnom nivou

1. Машина за монтажу и затварање склопа филтра за личну заштиту заштитне маске М2 кружним обликовањем, прва машина реализована у оквиру пројекта 1.1.4, (1986 год.), касније су реализоване две модификације са појачаном силом сабијања (развијен специјални пнеумохиdraулички појачивач са променљивим положајем дејства), од којих је једна пласирана у извоз (Египат) у оквиру извоза опреме наменске производње (изградња комплетног производног постројења за производњу војних заштитних филтера) под организацијом SDPR (1.1.9 и 1.1.11).
2. Систем за аутоматско испитивање херметичности обрзине заштитне маске М2 из производње компаније Милоје Закіћ (сada Trayal корпорација), са детекцијом места cureња, базирана на методи хемијских реагенаса, са специјалним системом за формирање смеће хемијског реагенаса (дозирање и мешање), убрзгивање и регулације надпритиска, Радјено у оквиру програма извоза опреме наменске производње (изградња комплетног производног постројења за производњу војних заштитних филтера у Египту) под организацијом SDPR.
3. Систем за праћење положаја ваљака каландра у процесу каландрирања металкордног гумираног платна применом дигиталног оптичког енкодера, инсталирано у фабрици Belarus Tyre Works BELSHINA, Бабрујск, Белорусија, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.14, Година реализације и имплементације: 2001.
4. Мерна станица за континуално мерење дебљине металкордног гумираног платна, систем инсталиран у фабрици Belarus Tyre Works BELSHINA, Бабрујск, Белорусија, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.14, Година реализације и имплементације: 2004.
5. Мерна станица за континуално скенирање дебљине текстилног гумираног корда на линији за каландрирање, систем инсталиран у фабрици AMTEL, Voltair, Волгоград, Руска фе-

дерација, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.18 и 1.1.19, Година реализације и имплементације: 2007.

M82 Nova proizvodna linija, novi materijal, industrijski prototip uvedeni u proizvodnju, na nacionalnom nivou

6. Antropomorfni robot sa dopunskom translatornom osom za operacije robotskog zavarivanja - GOŠKO, Projekat radjen za potrebe Goša korporacije, Jedan od proizvedenih robota se i danas nalazi na Mašinskom fakultetu i na njemu se dugi niz godina obavljaju praktična vežbanja studenata smera za Proizvodno mašinstvo u okviru predmeta Industrijski roboti i drugih predmeta koji su povezani sa oblašću industrijske robotike, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.2, Година реализације и имплементације: 1987.
7. Фамилија модуларних *pick&place* пнеуматских манипулатора на бази екструдираних алуминијумских профила, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.8 и 1.1.9, Година реализације и имплементације: 1992.
8. Систем за аутоматску детекцију екстремно малих цурења херметички затворених склопова применом екстремно осетљивих диференцијалних сензора притиска са активном компензацијом термодинамичких феномена стишљивог гаса, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.7, Година реализације и имплементације: 1992.
9. Флексибилна аутоматска линија за монтажу фамилије филтера, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.7 и 1.1.9, Година реализације и имплементације: 1992, Ово техничко решење је изложено на Београдском сајму технике 1994. године и награђено Сребрном плакетом за техничко достигнуће.
10. Аутоматска радна станица за испитивање херметичности цедила заштитне маске M82, имплементирају оригиналну методу базирану на диференцијалном мерењу и примени еталона, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.7 и 1.1.9, Година реализације и имплементације: 1992.
11. Систем за аутоматско уводњење у процес и увртање вијака на линијама за монтажу малих електротехничких склопова, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.13, Година реализације и имплементације: 1998.
12. Модуларни систем за линијски транспорт компоненти електротехничких склопова на бази фреквентно регулисаног vibratora који ради у зони блиској резонанси, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.13, Година реализације и имплементације: 1998.
13. Модуларни систем за адаптивно плазма резање раванских контура високог квалитета и геометријске прецизности, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.22 и 1.1.25, Година реализације и имплементације: 2010.
14. Модуларни, portabilni mikrorobot за аутоматско електролучно заваривање правoliniјских шавова, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.23 и 1.1.25, Година реализације и имплементације: 2010.
15. Petrović, P. B., Radiša, R., Petrović, V., Lukić, N., Danilov, I., "Nova tehnologija livenja guseničnog članka". Novo tehničko rešenje primenjeno na nacionalnom nivou, razvoj u okviru projekta TR35007, 2016.
16. П. Б. Петровић, Н. Лукић, И. Данилов, Б. Бојовић, М. Миливојевић, Ј. Матијашевић, ХИБРИДНИ CNC СИСТЕМ ЗА ПЛАЗМА И ПЛАМЕНО РЕЗАЊЕ, Реализовано у оквиру пројекта TR 35007, Година реализације: 2018. Година имплементације: 2019.

M83 Novo laboratorijsko postrojenje, novo eksperimentalno postrojenje, novi tehnološki postupak

17. Laboratorijska instalacija za automatsku identifikaciju sila spajanja primenom RCC jedinice, šestokomponentnog senzora generalizovane sile i A/D akvizicionog sistema baziranog na PC računaru, Instalacija radjen u sklopu aktivnosti eksperimentalne provere razvijenih teorijskih modela tokom izrade magistarske teze.

18. Laboratorijska instalacija za evaluaciju metode automatske detekcije i kvantifikacije curenja (nehermetičnosti) sklopa filtera gas maske bazirane na primeni superosetljivog diferencijalnog senzora pritiska, referentnog etalona i specijalnog sistema za kondicioniranje i komparaciju senzorskog signala, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.7, 1.1.9 i 1.1.11, Прва година реализације i implementације: 1992, касније развијано i unapredjivano u више iterација.
19. Robotski laserski merni sistem za dimenzionu metrologiju za primenu na industrijskim proizvodnim linijama i reverzno inženjerstvo, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.20, Година реализације i implementације: 2009.
20. Laboratorijska instalacija za ultrabrznu identifikaciju kompletnosti i drugih oblika grešaka proizvoda malog gabarita primenom sistema veštačkog gledanja na linijama za montažu i pakovanje, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.20, Година реализације i implementације: 2009.
21. Laboratorijska instalacija za digitalizaciju geometrije šava zavarenih spojeva primenom laserskog triangulacionog skenera i antropomorfnoг робота као носеће платформе, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.20, Година реализације i implementације: 2009.

M84 Bitno poboljšan postojeći proizvod ili tehnologija, recenzovano i prihvaćeno na nacionalnom nivou

22. Modernizације аутоматске линије за производњу гуме транспортне траке – ревитализација и проширење постојеће технолошке линије у TRAYAL корпорацији, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.15, Година реализације i implementације: 2004.
23. Реконфигурабилни топлохрањени екструдер називног пречника $D = 250$ mm за екструдирање еластомера на линији за израду протектора, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.19, Година реализације i implementације: 2005.
24. Modernizација vulkanizacione prese primenom senzorskog sistema za merenje sile zatvaranja kalupa u pogonu za proizvodnju auto-guma FAG Trayal, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.19, Година реализације i implementације: 2006.
25. Modernizација sistema za identifikaciju geometrijske uniformnosti primenom laserske triangulacija u pogonu za proizvodnju auto-guma FAG Trayal, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.19, Година реализације i implementације: 2006.

M85 Prototip, nova metoda, softver , standardizovan ili atestiran instrument

26. Шестокомпонентни сензор силе са софтверским разпрезањем оса, реализовано 1986 године за потребе експериментисања у оквиру истраживања спроведених током израде магистарске тезе.
27. RCC јединица – пасивни адаптивни систем за роботизовану монтажу, реализовано 1986 године за потребе експериментисања у оквиру истраживања спроведених током израде магистарске тезе.
28. Metoda 'suvog' ispitivanja hermetičnosti cedila primenom referentnog etalona za primenu u uslovima proizvodnog pogona, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.7 i 1.1.9, Година реализације i implementације: 1992.
29. Референтна експериментална инсталација за истраживање нових приступа ревитализацији и модернизацији NC машина алатки, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.15, Година реализације i implementације: 2004.
30. Метода мерења геометрије завојнице сложеног облика профила применом оптичке ласерске завесе, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.15, Година реализације: 2004.
31. Akvizicioni sistem za merenje geometrije navoja primenom оптичке ласерске завесе, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.15, Година реализације i implementације: 2004.

32. Metod identifikacije geometrije radne površine zavojnog kanala pужnog vretena ekstrudera i usta alata za ekstruziju protektora primenom 3-d skenera u obliku pasivne antropomorfne robotske ruke sa 6 stepeni слободе, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.19, Година реализације i implementације: 2005.
33. Metod компензације невалидних одмерака ласерским триангулационим сензором применом статистичке карактеризације површи, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.19, Година реализације: 2006, Година implementације: 2007.
34. Компензација анизотропних електромагнетских својстава феромагнетног референтног ваљка применом концепта мултирезолуцијске декомпозиције сензорских сигнала генерисаних високоосетљивим прстенастим индуктивним сензором (eddy current sensor), Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.19, Година реализације: 2006, Година implementације: 2006 u оквиру пројекта 1.1.18.
35. Metod компензације геометријске несавршености и динамичких помераја референтног мерног ваљка применом ласерско-индуктивног диференцијалног мерног пара, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.19, Година реализације: 2006, Година implementације: 2006 u оквиру пројекта 1.1.18.
36. Prototipski sistem за cnc управљање базираног на отвореној архитектури implementiranoj на PC Pentium рачунару i Linux real-time оперативном систему, Verifikacija кроз реализацију softverske апликације за cnc плазма резање, уз интеграцију адаптивне вертикалне z-осе управљане програмбилним аутоматом, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.22 i 1.1.25, Година реализације: 2010,
37. Prototipski sistem hardvera i апликативног управљачког softvera за управљање портбилним микророботом за аутоматско заваривања, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.23 i 1.1.25, Година реализације: 2010.
38. Softverski sistem за аквизицију i обраду сензорских сигнала ласерског таčkастрог проксиметра за 3d robotsku digitalizацију, Реализовано у оквиру пројекта наведеног под: 1.1.25, Година реализације: 2010.
39. Laboratorijski управљачки sistem за evaluацију performansi грејних система базираних на примени biomasa – pelet, Реализовано у оквиру пројекта интерног развоја Центра за нове технологије Машиноског факултета у Београду i делимично у склопу пројекта наведеног под: 1.1.26, Година реализације: 2011.
40. Prototip modularног интегрисаног наменског управљачког система за управљање грејним системима на pelet, базираног на ATMEL процесору, Реализовано у оквиру пројекта интерног развоја Центра за нове технологије Машиноског факултета у Београду i делимично у склопу пројекта наведеног под: 1.1.26, Година реализације: 2012.
41. Petrović, P. B., Danilov, I., Lukić, N., Miković, V., "Eksperimentalni sistem за оптичку триангулацију структуране светлости", Novorazvijana опрема (prototip) u оквиру пројекта TR35007, 2012.
42. Petrović, P. B., Lukić, N., Danilov, I., "Sistem за експериментално испитивање концепта servo-управљаног robotsког зглоба са варијабилном крутошћу", Novorazvijana опрема (prototip) u оквиру пројекта TR35007, 2012.
43. Jakovljević, Ž., Petrović, P. B., Miković, V., Lukić, N., Danilov, I., "Metoda за препознавање контактних stanja у robotizovanoj montaži", Nova metoda razvijena u оквиру пројекта TR35007, 2012.
44. Petrović, P. B., Danilov, I., Lukić, N., Nikić, D., "Inteligentni mikro-elektromehanički senzorski sistem за мерење угаоних координата положаја просторних објеката у реалном времену", Novorazvijana опрема (prototip) u оквиру пројекта TR35007, 2013.

45. Petrović, P. B., Danilov, I., Lukić, N., Nikić, D., Miković, V., "Sistem za adaptivno upravljanje procesom plazma rezanja", Novorazvijana oprema (prototip) u okviru projekta TR35007, 2013.
46. Petrović, P. B., Lukić, N., Danilov, I., Pjević, M., "CyberFABRICATOR inteligentni interaktivni interfejs za sisteme adaptivnog robotskog zavarivanja", Novorazvijana oprema (prototip) u okviru projekta TR35007, 2013.
47. Petrović, P. B., Lukić, N., Danilov, I., "Eksperimentalni sistem otvorene arhitekture za adaptivno upravljanje redundantnim antropomorfnim robotom u izvršenju zadataka spajanja u okviru sistema za automatsku montažu", Novorazvijana oprema (prototip) u okviru projekta TR35007, 2014.
48. Petrović, P. B., Danilov, I., Lukić, N., "Multimodalni sistem robotskog gledanja na bazi triangulacije strukturirane svetlosti za primenu u robotskom zavarivanju", Novorazvijana oprema (prototip) u okviru projekta TR35007, 2014.
49. Petrović, P. B., Lukić, N., Danilov, I., "Demonstraciona platforma za eksperimentalno istraživanje upravljanja pasivnog ponašanja antropomorfne robotske ruke", Novorazvijana oprema (prototip) u okviru projekta TR35007, 2015.
50. Petrović, P. B., Danilov, I., Lukić, N., "Laboratorijska platforma za eksperimentalnu verifikaciju superbrze akvizicije geometrijske informacije u sistemu za adaptivno robotsko zavarivanje", Novorazvijana oprema (prototip) u okviru projekta TR35007, 2015.

1. Projekti

1.1 Realizovani projekti za potrebe privrede

1. "AUTOMATSKA LINIJA ZA MONTAŽU CEDILA M-82 (Fizibilna studija, Elaborat – NOTIP 07-45)", Projekat radjen za potrebe HGI 'Miloje Zakić' (sada TRAYAL Co) Kruševac, Ugovor -/1986, 1986-87, Rukovodilac projekta: Prof. Dr Vladimir R. Milačić, dipl.ing.
2. "RAZVOJ, PROJEKTOVANJE I IZGRADNJA FLEKSIBILNE TEHNOLOŠKE ĆELIJE JUPI 01-43 ZA IZRADU KOČIONIH OSOVINA", Projekat radjen za potrebe HK GOŠA, Smederevska palanka, 1985-87, Rukovodilac projekta: Prof. Dr Vladimir R. Milačić, dipl.ing.
3. "SISTEMI INDUSTRIJSKIH ROBOTA", Strateški projekat 2.110, Republička zajednica nauke Republike Srbije, Rukovodilac projekta: Prof. dr D. Milutinović, Mašinski fakultet Univerziteta u Beogradu, Elaborati, godišnji izveštaji za period 1986 – 1990 i završni izveštaj – elaborat za 1990.
4. "UHODAVANJE SERIJSKE PROIZVODNJE ZAŠTITNE MASKE M-2 (Elaborat – NOTIP 28-45)", Projekat radjen za potrebe HGI 'Miloje Zakić' (sada TRAYAL Co) Kruševac, Ugovor -/1987, 1987-88, Rukovodilac projekta: Prof. Dr Vladimir R. Milačić, dipl.ing.
5. "RAZVOJ OPREME I TEHNOLOGIJE OBRADNE METALA REZANJEM – ROTOMER", Podprojekat 4: Tehnologija numeričkog upravljanja, Strateški projekat 2.102, Republička zajednica nauke Republike Srbije, Elaborati, godišnji izveštaji za period 1988 – 1990 i završni izveštaj – elaborat za 1990.
6. "IDEJNI TEHNOLOŠKI PROJEKAT FABRIKE REZERVNIH DELOVA ZA RUDARSTVO, METALJURGIJU, NEORGANSKU TEHNOLOGIJU I DRUGU OPREMU", Knjiga I - Tehnologija montaže, Elaborat, IKT 01-950578-PPS-62-01.02.1, Mašinski fakultet, Beograd, 1990.
7. "AUTOMATSKA LINIJA ZA MONTAŽU FILTERA", Projekat radjen za potrebe HGI 'Miloje Zakić' (sada TRAYAL Co) Kruševac, Ugovor 116/1992, 1992, Rukovodilac projekta: Dr Petar B. Petrović dipl.ing.
8. "RAZVOJ I REALIZACIJA FAMILIJE MODULARNIH PNEUMATSKIH MANIPULATORA ZA AUTOMATSKU MONTAŽU", Projekat radjen za potrebe HGI 'Miloje Zakić' (sada TRAYAL Co.) Kruševac, Ugovor 116/1992, 1992, Rukovodilac projekta: Dr Petar B. Petrović dipl.ing.
9. "RAZVOJ FLEKSIBILNIH SISTEMA ZA AUTOMATIZOVANU LAKU MONTAŽU PROIZVODA U SERIJSKOJ I MASOVNOJ PROIZVODNJI", Projekat finansiran od strane Republičkog fonda za tehnološki razvoj, Z.6.0112, 1991-1992, Rukovodilac projekta: Dr Petar B. Petrović dipl.ing
10. "CIM - MODELI ZA UPRAVLJANJE POSLOVNO-PROIZVODNIM SISTEMIMA I NJIHOV TRANSFER KA DRUGIM GRANAMA INDUSTRIJE", Strateški projekat finansiran od strane Republičkog ministarstva za nauku i tehnologiju S.03.64.138, 1993-96, Rukovodilac projekta: Prof. dr. Žarko Spasić., Podprojekat Pp.6: ANALOGIJE POSLOVNO-PROIZVODNIH PARAMETARA INDUSTRIJE PRERADE METALA I DRUGIH GRANA INDUSTRIJE, rukovodilac pp.: Dr P. B. Petrović dipl.ing., Elaborati, godišnji izveštaji za period 1993-1996 i završni izveštaj za 1996.
11. "INTELIGENTNI TEHNOLOŠKI SISTEMI I FABRIKE BUDUĆNOSTI", Strateški projekat finansiran od strane Republičkog ministarstva za nauku i tehnologiju C.5.03.66.234, 1993-96, Rukovodilac projekta: Prof. dr. Pavao Bojanić., Podprojekat Pp.3: INTELIGENTNI SISTEMI ZA AUTOMATSKU MONTAŽU, rukovodilac pp.: Dr Petar B. Petrović dipl.ing., Elaborati, godišnji izveštaji za period 1993-1996 i završni izveštaj za 1996.
12. "FLEKSIBILNI TEHNOLOŠKI SISTEMI I FLEKSIBILNA AUTOMATIZACIJA U INDUSTRIJI PRERADE METALA", Strateški projekat finansiran od strane Republičkog ministarstva za nauku i tehnologiju C.5.03.65.293, 1993-96, Rukovodilac projekta: Prof. dr. Milisav Kalajdžić., Podprojekat Pp.5: INTEGRISANA POSTROJENJA FLEKSIBILNIH

TEHNOLOSKIH SISTEMA I FLEKSIBILNIH TRANSFER LINIJA, rukovodilac pp.: Dr P. B. Petrović dipl.ing. , Elaborati, godišnji izveštaji za period 1993-1996 i završni izveštaj za 1996.

13. "RAZVOJ I REALIZACIJA SISTEMA ZA AUTOMATSKO UVRTANJE VIJAKA NA LINIJAMA ZA MONTAŽU ELEKTROINSTALACIONOG MATERIJALA", Projekat radjen za potrebe Metalka Majur, Jagodina, Ugovor 150/1 1998 god., Rukovodilac projekta Dr Petar B. Petrović, dipl. ing.
14. RAZVOJ I REALIZACIJA RADNE STANICE ZA MERENJE DEBLJINE METALKORDNOG PLATNA NA POSTROJENJU LOMK 800 B, Projekat radjen za potrebe firme Belarus Tyre Works "BELSHINA", Babrujsk, Belorusija; Nosilac posla Informatika, Beograd, Ugovor 21/1, 2000, Rukovodilac projekta: dr Petar B. Petrović dipl.ing.
15. INTEGRISANE TEHNOLOGIJE I INFORMACIONI INŽENJERING ZA NOVE/POBOLJŠANE PROIZVODE INOVATIVNOG PREDUZEĆA, Projekat finansiran od strane Ministarstva za nauku tehnologije i razvoj, MIS.3.02.0192.B/1, 2002, Rukovodilac projekta: dr Miroslav Pilipović dipl.ing.; projekat strukturiran u formi tema; Tema I i Tema II rukovodilac dr. Petar B. Petrović dipl. ing., Elaborati i godišnji izveštaj za 2002.
16. RAZVOJ I REALIZACIJA SISTEMA ZA TRANSPORT I SUŠENJE SIROVIH GUMA U FABRICI AUTO GUMA FAG TRAYAL, Projekat radjen za potrebe Trayal korporacije iz Kruševca, Ugovor broj 301/1 od 14.03. 2005. godine, Rukovodilac projekta: Dr Petar B. Petrović dipl.ing.
17. TRODIMENZIONALNA VIZUELIZACIJA I ANIMACIJA LASERSKIH MERNIH SISTEMA ZA MERENJE I SKENIRANJE DEBLJINE POPREČNOG PRESEKA GUMIRANOG TEKSTILNOG KORDA, Projekat radjen za potrebe kompanije firme Informatika iz Beograda, Ugovor broj 39/1 od 09.02.2006. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
18. RAZVOJ I REALIZACIJA PODSKLOPA PROTOTIPA ROBOTSKE RUKE LASERSKOG MERNOG SISTEMA ZA MERENJE I SKENIRANJE DEBLJINE GUMIRANOG TEKSTILNOG KORDA, Projekat finansiran od strane kompanije Informatika iz Beograda, Ugovor broj 311/1 od 04.10.2006. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
19. REVITALIZACIJA I INFORMACIONA INTEGRACIJA PROIZVODNIH RESURSA U CILJU PODIZANJA KONKURENTNOSTI TRAYAL KORPORACIJE NA MEDJUNARODNOM TRŽIŠTU, Projekat finansiran od strane Ministarstva za nauku, tehnologije i zaštitu životne sredine, TR 6362A, 2005-2007, Rukovodilac projekta: dr Petar B. Petrović dipl.ing. Elaborati i godišnji izveštaj za 2005, 2006 i 2007. godinu.
20. PRIMENA INTELIGENTNIH SENZORSKIH SISTEMA U RAZVOJU INTEGRISANE AUTOMATIZACIJE REALNIH I VIRTUELNIH PROCESA PROIZVODNOG PREDUZEĆA, Projekat finansiran od strane Ministarstva za nauku i tehnološki razvoj, MA 14035, 2008-2010, Rukovodilac projekta: dr Petar B. Petrović dipl.ing. Elaborati i godišnji izveštaj za 2008, 2009 i 2010. godinu.
21. ROBOTIZOVANI FLEKSIBILNI TEHNOLOŠKI SISTEM ZA ZAVRŠNU MONTAŽU METALNIH SKLOPOVA VELIKOG GABARITA, ETAPA I: Studija izvodljivosti, Projekat radjen za potrebe kompanije Velpan, Kiknda, Ugovor 315/1 od 17.10. 2008, Rukovodilac projekta: Dr Petar B. Petrović dipl.ing.
22. RAZVOJ I REALIZACIJA CNC SISTEMA ZA 2D KONTURNO REZANJE ČELIČNIH LIMOVA PLAZMOM, Projekat finansiran od strane kompanije Velpan iz Kikinde, Ugovor broj 352/1 od 08.12.2009. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
23. RAZVOJ I REALIZACIJA MODULARNOG PORTABILNOG MIKROROBOTA ZA AUTOMATIZACIJU PROCESA ELEKTROLUČNOG ZAVARIVANJA PRAVOLINIJSKIH ŠAVOVA, Projekat radjen za potrebe kompanije Velpan, Kiknda, Ugovor 61/1 od 11.02.2010. godine, Rukovodilac projekta: Dr Petar B. Petrović dipl.ing.
24. FLEKSIBILNI TEHNOLOŠKI SISTEM ZA ZAVRŠNU MONTAŽU I ROBOTIZOVANO ZAVARIVANJE SKLOPA PAPUČE BAGERA, Pojekat finansiran od strane kompanije Kolubara

Metal iz Vreoca, Ugovor broj MFB 347/1 od 28.02.2011. godine, odnosno KM 1900 od 10.02.2011. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.

25. PRIMENA INTELIGENTNIH SENZORSKIH SISTEMA U RAZVOJU INTEGRISANE AUTOMATIZACIJE REALNIH I VIRTUELNIH PROCESA PROIZVODNOG PREDUZEĆA, Projekat finansiran od strane Ministarstva za nauku i tehnološki razvoj, MA 14035, 2008-2010, Rukovodilac projekta: dr Petar B. Petrović dipl.ing. Elaborati i godišnji izveštaj za 2008, 2009 i 2011. godinu.
26. INTELIGENTNI ROBOSKI SISTEMI ZA EKSTREMNO DIVERZIFIKOVANU PROIZVODNJU, Projekat finansiran od strane Ministarstva prosvete i nauke, TR 35007, 2011-2014, Rukovodilac projekta: dr Petar B. Petrović dipl.ing. Elaborati i godišnji izveštaj za 2011 godinu.
27. RAZVOJ I REALIZACIJA ROBOSKOG PROIZVODNOG SISTEMA ZA MULTIVARIJANTNU / PERSONALIZOVANE PROIZVODNJU NOVE GENERACIJE RADIJATORA IZ PROIZVODNOG PROGRAMA KOMPANIJE CINI INVEST – FAZA I: Studija izvodljivosti, Projekat finansiran od strane kompanije Cini Invest Čačak, Ugovor broj MFB 2969/1 od 30.11.2011. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
28. RAZVOJ I REALIZACIJA MULTIFUNKCIONALNOG SISTEMA ZA 2D TERMIČKO REZANJE METALA PRIMENOM TEHNOLOGIJE GASNOG I PLAZMA REZANJA, Projekat finansiran od strane kompanije Šole d.o.o., Kikinda, Ugovor broj IC 527/1 od 30.09.2016. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
29. RAZVOJ I REALIZACIJA STACIONARNE HIDRAULIČKE PRESE ZA KOMPAKTIRANJE SEKUNDARNIH SIROVINA, Projekat finansiran od strane kompanije Šole d.o.o., Kikinda, Ugovor broj MFB 185/1 od 27.01.2016. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
30. MODERNIZACIJA TEHNOLOGIJE OSLOJAVANJA PODNIH OBLOGA LATEKSOM ZA POTREBE KOMPANIJE SINTELON RS - TECHNOLOGY INNOVATION OF PRIMARY BACKING LATEX COMPOUND FOAM COATING FOR SINTELON RS COMPANY, Projekat finansiran od strane kompanije Tarkett d.o.o., Bačka Palanka, Ugovor broj IC 370/1 od 17.06.2016. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.

1.2 Bilateralni medjunarodni projekti

1. HUMAN-ROBOT CO-WORKING AS A KEY ENABLING TECHNOLOGY FOR THE FACTORIES OF FUTURE (Co-lavoro tra persona e macchina come tecnologia abilitante chiave per le Fabbriche del Futuro), Scuola Superiore Sant'Anna, The BioRobotics Institute, Pisa Pontedera (PI), Prof. Calogero M. Oddo, coordinator from Italian side, University of Belgrade, Faculty of Mechanical Engineering, Production Engineering Department, Laboratory for Cyber-Manufacturing Systems, Prof. Petar B. Petrovic, coordinator from Serbian side, Grande Rilevanza project, Project No. PGR00221 2016, Project No. PGR00758 2017.
2. DEVELOPMENT AND EXPERIMENTS OF MOBILE COLLABORATIVE ROBOT WITH DUAL-ARM - Next Generation Technology For Ubiquitous Collaborative Robotics – UbiCbot, Serbian consortium: 1) Institute Mihailo Pupin, Robotics Laboratory, Belgrade (Dr Aleksandar Rodic, and his associates from Robotics Lab) – coordinator, b) Faculty of Mechanical Engineering, Cyber-Manufacturing Systems Laboratory, University of Belgrade (Professor Petar B. Petrovic, and his associates from CMSysLab), d) Faculty of Technical Sciences, Department of Mechatronics, Robotics and Factory Automation, University of Novi Sad (Professor Stevan Stankovski and his associates from DMRFA), e) SOLE d.o.o. Kikinda, Serbia (technology user / demonstrator), f) MikroElektronika, Belgrade, Serbia (technology provider), g) Mikro Kontrol, Belgrade, Serbia (system integrator), Chinese consortium: a) Anhui University of Technology (Professor Xiangrong Xu, Jianhua Shan and others) - coordinator, b) Tsinghua University, Beijing, China (Professor Xinjun Liu, and others), c) EFORT Robotics Company, Wuhu, Anhui, China. (Dr Xiao Yongqiang, Chief Engineer of EFORT) (Technology provider / developer), 2018.

1.3 Medjunarodni projekti

1. Advanced Virtual and Augmented Reality Toolkit for Learning – AVATAR, Programme: Erasmus+, Key Action: KA2 - Cooperation for innovation and the exchange of good practices, Action Type: KA203 - Strategic Partnerships for higher education, Call Year: 2020, Start of Project 01/09/2020, End of Project 31/08/2023, Project Duration (months) 36, Grant Agreement No. 2020-1-FR01-KA203-080184, Beneficiary Organisation information: INSTITUT POLYTECHNIQUE DE GRENOBLE, - INP GRENOBLE, Partner institutions, Politecnico di Milano – POLIMI, Istituto di Sistemi e Tecnologie Industriali Intelligenti per il Manifatturiero Avanzato - STIIMA-CNR, University of Belgrade, Faculty of Mechanical Engineering, CMSysLab, Koordinator srpske strane: Prof. Petar B. Petrović.

1.4 U potpunosti izvedeni projekti za potrebe privrede

1. “UHODAVANJE SERIJSKE PROIZVODNJE ZAŠTITNE MASKE M-2 (Elaborat – NOTIP 28-45)“, Projekat radjen za potrebe HGI ‘Miloje Zakić’ (sada TRAYAL Co) Kruševac, Ugovor -/1987, 1987-88, Rukovodilac projekta: Prof. Dr Vladimir R. Milačić, dipl.ing.
2. “AUTOMATSKA LINIJA ZA MONTAŽU FILTERA“, Projekat radjen za potrebe HGI ‘Miloje Zakić’ (sada TRAYAL Co) Kruševac, Ugovor 116/1992, 1992, Rukovodilac projekta: Dr Petar B. Petrović dipl.ing.
3. “RAZVOJ I REALIZACIJA FAMILIJE MODULARNIH PNEUMATSKIH MANIPULTORA ZA AUTOMATSKU MONTAŽU“, Projekat radjen za potrebe HGI ‘Miloje Zakić’ (sada TRAYAL Co.) Kruševac, Ugovor 116/1992, 1992, Rukovodilac projekta: Dr Petar B. Petrović dipl.ing.
4. “RAZVOJ FLEKSIBILNIH SISTEMA ZA AUTOMATIZOVANU LAKU MONTAŽU PROIZVODA U SERIJSKOJ I MASOVNOJ PROIZVODNJI“, Projekat finansiran od strane Republičkog fonda za tehnološki razvoj, Z.6.0112, 1991-1992, Rukovodilac projekta: Dr Petar B. Petrović dipl.ing
5. “RAZVOJ I REALIZACIJA SISTEMA ZA AUTOMATSKO UVRTANJE VIJAKA NA LINIJAMA ZA MONTAŽU ELEKTROINSTALACIONOG MATERIJALA“, Projekat radjen za potrebe Metalka Majur, Jagodina, Ugovor 150/1 1998 god., Rukovodilac projekta Dr Petar B. Petrović, dipl. ing.
6. RAZVOJ I REALIZACIJA RADNE STANICE ZA MERENJE DEBLJINE METALKORDNOG PLATNA NA POSTROJENJU LOMK 800 B, Projekat radjen za potrebe firme Belarus Tyre Works “BELSHINA”, Babrujsk, Belorusija; Nosilac posla Informatika, Beograd, Ugovor 21/1, 2000, Rukovodilac projekta: dr Petar B. Petrović dipl.ing.
7. INTEGRISANE TEHNOLOGIJE I INFORMACIONI INŽENJERING ZA NOVE/POBOLJŠANE PROIZVODE INOVATIVNOG PREDUZEĆA, Projekat finansiran od strane Ministarstva za nauku tehnologije i razvoj, MIS.3.02.0192.B/1, 2002, Rukovodilac projekta: dr Miroslav Pilipović dipl.ing.; projekat strukturiran u formi tema; Tema I i Tema II rukovodilac dr. Petar B. Petrović dipl. ing., Elaborati i godišnji izveštaj za 2002.
8. TRODIMENZIONALNA VIZUELIZACIJA I ANIMACIJA LASERSKIH MERNIH SISTEMA ZA MERENJE I SKENIRANJE DEBLJINE POPREČNOG PRESEKA GUMIRANOG TEKSTILNOG KORDA, Projekat radjen za potrebe kompanije firme Informatika iz Beograda, Ugovor broj 39/1 od 09.02.2006. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
9. RAZVOJ I REALIZACIJA PODSKLOPA PROTOTIPA ROBOTSKE RUKE LASERSKOG MERNOG SISTEMA ZA MERENJE I SKENIRANJE DEBLJINE GUMIRANOG TEKSTILNOG KORDA, Projekat finansiran od strane kompanije Informatika iz Beograda, Ugovor broj 311/1 od 04.10.2006. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.

10. REVITALIZACIJA I INFORMACIONA INTEGRACIJA PROIZVODNIH RESURSA U CILJU PODIZANJA KONKURENTNOSTI TRAYAL KORPORACIJE NA MEDJUNARODNOM TRŽIŠTU, Projekat finansiran od strane Ministarstva za nauku, tehnologije i zaštitu životne sredine, TR 6362A, 2005-2007, Rukovodilac projekta: dr Petar B. Petrović dipl.ing. Elaborati i godišnji izveštaj za 2005, 2006 i 2007. godinu.
11. PRIMENA INTELIGENTNIH SENZORSKIH SISTEMA U RAZVOJU INTEGRISANE AUTOMATIZACIJE REALNIH I VIRTUELNIH PROCESA PROIZVODNOG PREDUZEĆA, Projekat finansiran od strane Ministarstva za nauku i tehnološki razvoj, MA 14035, 2008-2010, Rukovodilac projekta: dr Petar B. Petrović dipl.ing. Elaborati i godišnji izveštaj za 2008, 2009 i 2010. godinu.
12. RAZVOJ I REALIZACIJA CNC SISTEMA ZA 2D KONTURNO REZANJE ČELIČNIH LIMOVA PLAZMOM, Projekat finansiran od strane kompanije Velpan iz Kikinde, Ugovor broj 352/1 od 08.12.2009. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
13. RAZVOJ I REALIZACIJA MODULARNOG PORTABILNOG MIKROROBOTA ZA AUTOMATIZACIJU PROCESA ELEKTROLUČNOG ZAVARIVANJA PRAVOLINIJSKIH ŠAVOVA, Projekat radjen za potrebe kompanije Velpan, Kikinda, Ugovor 61/1 od 11.02.201. godine, Rukovodilac projekta: Dr Petar B. Petrović dipl.ing.
14. PRIMENA INTELIGENTNIH SENZORSKIH SISTEMA U RAZVOJU INTEGRISANE AUTOMATIZACIJE REALNIH I VIRTUELNIH PROCESA PROIZVODNOG PREDUZEĆA, Projekat finansiran od strane Ministarstva za nauku i tehnološki razvoj, MA 14035, 2008-2010, Rukovodilac projekta: dr Petar B. Petrović dipl.ing. Elaborati i godišnji izveštaj za 2008, 2009 i 2011. godinu.
15. INTELIGENTNI ROBOTSKE SISTEMI ZA EKSTREMNO DIVERZIFIKOVANU PROIZVODNJU (Smart Robotic Systems for Customized Manufacturing), Projekat finansiran od strane Ministarstva za nauku i tehnološki razvoj, TR 35007, 2011-2022, Rukovodilac projekta: dr Petar B. Petrović dipl.ing.
16. RAZVOJ I REALIZACIJA MULTIFUNKCIONALNOG SISTEMA ZA 2D TERMIČKO REZANJE METALA PRIMENOM TEHNOLOGIJE GASNOG I PLAZMA REZANJA, Projekat finansiran od strane kompanije Šole d.o.o., Kikinda, Ugovor broj IC 527/1 od 30.09.2016. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
17. RAZVOJ I REALIZACIJA STACIONARNE HIDRAULIČKE PRESE ZA KOMPAKTIRANJE SEKUNDARNIH SIROVINA, Projekat finansiran od strane kompanije Šole d.o.o., Kikinda, Ugovor broj MFB 185/1 od 27.01.2016. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
18. MODERNIZACIJA TEHNOLOGIJE OSLOJAVANJA PODNIH OBLOGA LATEKSOM ZA POTREBE KOMPANIJE SINTELON RS - TECHNOLOGY INNOVATION OF PRIMARY BACKING LATEX COMPOUND FOAM COATING FOR SINTELON RS COMPANY, Projekat finansiran od strane kompanije Tarkett d.o.o., Bačka Palanka, Ugovor broj IC 370/1 od 17.06.2016. godine, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.
19. RAZVOJ I REALIZACIJE TEHNOLOŠKE ČELIJE ZA KOLABORATIVNU ROBOTSKE MONTAŽU PRIZMATIČNIH ZAVARENIH SKLOPOVA (Faza I: Eksperimentalna istraživanja generičkih elemenata tehnologije kolaborativnog zavarivanja primenom TIG postupka), Projekat finansiran od strane kompanije BUCK iz Beograda, 2021, Rukovodilac projekta Prof. dr Petar B. Petrović.