

Lične informacije

Prezime i ime	Malik Čabaravdić
Zvanje	Doc. dr. sci.
Telefon	+387 32 449 142
Fax	+387 32 246 612
E-mail	mcabaravdic@mf.unze.ba
Datum rođenja	29.10.1972
Mjesto rođenja	Zenica, Bosna i Hercegovina

Područja interesovanja

- Automatska regulacija
- Programiranje industrijskih robota
- Online-regulacija industrijskih robota uz pomoć senzora
- Simulacija primjena industrijskih robota
- Modeliranje procesa i primjena robota kod tračnog brušenja

Radno iskustvo

Datum (od - do)	Oktobar 2007 - danas
Ime i adresa poslodavca	Univerzitet u Zenici , Fakultetska 1, 72000 Zenica, Bosna i Hercegovina
Pozicija	Docent
Zaduženja i odgovornost	<ol style="list-style-type: none">1. Docent za predmete: Automatska regulacija, Automatizacija proizvodnje i Industrijski manipulatori i roboti2. Konsultantski rad
Datum (od - do)	April 2002 – Septembar 2007
Ime i adresa poslodavca	Universität Dortmund, Institut für Roboterforschung - Industrielle Robotik und Handhabungssysteme (IRF-IR), Otto-Hahn-Str. 8, 44221 Dortmund, Njemačka
Pozicija	Naučni saradnik
Zaduženja i odgovornost	<ol style="list-style-type: none">1. Saradnja na istraživačkim projektima u oblasti robotike i primjene robota u industriji2. Konsultantski rad

Datum (od - do)	Januar 1999 - Juni 2000.
Ime i adresa poslodavca	Univerzitet u Zenici, Fakultetska 1, 72000 Zenica, Bosna i Hercegovina
Pozicija	Asistent
Zaduženja i odgovornost	1. Izvođenje vježbi na predmetima: Automatizacija i Informatika

Datum (od - do)	Maj 1998 - Decembar 1998.
Ime i adresa poslodavca	"METALNO" Zenica, Sarajevska 364, Zenica , Bosna i Hercegovina
Pozicija	Tehnolog
Zaduženja i odgovornost	1. Tehnološka priprema proizvodnje

Obrazovanje

Datum (od-do)	April 2002 - Februar 2008
Kvalifikacija	Doktor tehničkih nauka
Tematika	Modeliranje procesa i primjena robota kod tračnog brušenja
Naziv i vrsta institucije	Universität Dortmund, Institut für Roboterforschung - Industrielle Robotik und Handhabungssysteme (IRF-IR), Njemačka

Datum (od-do)	Oktobar 2000 - April 2002
Kvalifikacija	Magistar tehničkih nauka
Oblast	Automatizacija i robotika
Naziv i vrsta institucije	Universität Dortmund, Institut für Roboterforschung (IRF), Njemačka

Datum (od-do)	Oktobar 1998 - Juni 2000
Kvalifikacija	studij prekinut
Oblast	dizajn u mašinstvu
Naziv i vrsta institucije	Univerzitet u Sarajevu, Mašinski fakultet u Zenici

Datum (od-do)	Oktobar 1992 - Mart 1998
Kvalifikacija	Diplomirani inženjer mašinstva
Oblast	Mašinstvo u metalurgiji
Naziv i vrsta institucije	Univerzitet u Sarajevu, Mašinski fakultet u Zenici

Datum (od-do)	Oktobar 1991 - 1992
Kvalifikacija	studij prekinut zbog ratnih okolnosti
Oblast	elektrotehnika, telekomunikacije
Naziv i vrsta institucije	Univerzitet u Sarajevu , Elektrotehnički fakultet u Sarajevu

Datum (od-do)	1987-1991
Kvalifikacija	Matematički tehničar
Oblast	matematika, fizika, programiranje, biologija, hemija
Naziv i vrsta institucije	Gimnazija "29. novembar"

Vještine i kompetencije

Strani jezici					
Vlastita procjena	Razumijevanje		Govor		Pisanje
	Slušanje	Čitanje	Sporazumijevanje	Izražavanje	
Engleski	Odlično	Odlično	Odlično	Odlično	Odlično
Njemački	Odlično	Odlično	Odlično	Odlično	Odlično

Informatičke vještine i kompetencije	MS-Office, AutoCAD, robotski programski jezici (RAPID ABB, Kuka KRL, offline programski sistemi), MatLab, C++, Delphi, PLC programiranje
Dodatne informacije	publikacija radova u naučnim časopisima prezentacija radova na konferencijama u BiH i inostranstvu

Publikacije

- Šabić, D.; Štrbac, D.; Lemeš, S.; Čabaravdić, M.: Upgrade of a Robot Workstation for Positioning of Measuring Objects on CMM. accepted for "TMT2013" Conference, Istanbul, Turkey, 10-11 September 2013

2. Šljivo, A.; Čabaravdić, M.: Simulation Of a 5-Axis RV-2AJ Robot. accepted for “TMT2013” Conference, Istanbul, Turkey, 10-11 September 2013
3. Samir Lemes, Damir Strbac and Malik Cabaravdic (2013). Using Industrial Robots to Manipulate the Measured Object in CMM, International Journal of Advanced Robotic Systems, Antonio Visioli (Ed.), ISBN: 1729-8806, InTech, DOI: 10.5772/56585. Available from:
http://www.intechopen.com/journals/international_journal_of_advanced_robotic_systems/using-industrial-robots-to-manipulate-the-measured-object-in-cmm
4. Krewet, C.; Cabaravdic, M.; Hypki, A.; Kuhlenkötter, B.: Empirische Abtragsmodellierung für das robotergestützte Schleifen thermisch gespritzter Schichten. 3D-Surface Engineering für Werkzeugsysteme der Blechformteilefertigung - Erzeugung, Modellierung, Bearbeitung - 5. öffentliches Kolloquium, 20. November 2012, Dortmund, ISBN 978-3-86975-071-2
5. Cabaravdic, M.: A Robot-Cell for Quality Assurance of Ground and Polished Products. Proceedings of Conference “Quality 2011”, Neum, 2011
6. Cabaravdic, M.: Optimierung des Spanvolumens - beim industrierobotergestützten Bandschleifen frei geformter Oberflächen, stručna knjiga, SVH Verlag, Saarbrücken Deutschland, 2010, ISBN-13: 978-3838113265
7. Cabaravdic, M.: Maintenance and Safety of Robot Systems. Proceedings of Conference “Maintenance 2010”, Zenica, 2010
8. Cabaravdic, M.; Kuhlenkötter, B.: Thermal Analysis of the Robot Supported Belt Grinding with Elastic Contact Wheel. Proceedings of Conference “TMT2009”, 2009

9. Cabaravdic, M.; Kuhlenkötter, B.: A Simulation-oriented Model of the Belt Grinding with Elastic Contact Wheel. Research Report of the NRW Graduate School of Production Engineering and Logistics 2007
10. Ren, X., Show, Cabaravdic, M., Zhang, X., Kuhlenkötter, B.: A local process model for simulation of robotic belt grinding, International Journal of Machine Tools and Manufacture Volume 47, Issue 6, May 2007, pp. 962-970
11. Cabaravdic, M.; Kuhlenkötter, B.; Busch, A.: Effizient Roboter gestützt Bandschleifen. mo Metalloberfläche, 1-2/2006, pp. 51-53
12. Cabaravdic, M.; Kuhlenkötter, B.: Bandschleifprozesse optimieren. mo Metalloberfläche, 4/2005, pp. 44-47
13. Zhang X.; Cabaravdic, M.; Kneupner, K.; Kuhlenkötter, B.: Real-Time Simulation of Robot Controlled Belt Grinding Processes of Sculptured Surfaces. International Journal of Advanced Robotic Systems, TU Wien, vol. 1, no. 2, pp. 109-115, 2004
14. Cabaravdic, M.; Kneupner, K.; Kuhlenkötter, B.; Schröder, A.: Force - Distribution Model by the Belt Grinding with Elastic Contact Wheel. Proceedings of Conference "TMT2004" University of Sarajevo, Bosnia-Herzegovina, 2004
15. Cabaravdic, M.; Kneupner, K.; Kuhlenkötter, B.: Methods for Efficient Optimization of Robot Supported Grinding and Polishing Processes. Proceedings of Conference "TMT2003" University of Barcelona, Spain, 2003
16. Cabaravdic, M.; Kneupner, K.; Kuhlenkötter, B.; Kreis, W.; Schüppstuhl, T.; Zhang, X.: Belt Grinding Models for Sculptured Surfaces. Proceedings of Conference „Simulation Aided Offline Process Design and Optimization in Manufacturing Sculptured Surfaces“, University of Dortmund, 2003

17. Vukojevic, D.; Cabaravdic, M.: Dynamic Modelling of the Driving System of a Crane with the Capacity of 1,5 MN. Proceedings of Conference "TMT2000" University of Sarajevo, Bosnia-Herzegovina, 2000

18. Cabaravdic M.; Ekinovic S.: An Experimental Test of the Theoretical Equation for the Small Oscillation Frequency of the Mathematical Pendulum. Proceedings of the 1999 ASME Mechanics & Materials Conference, pp.423, Blacksburg, Virginia, USA, 1999