

**Βιογραφικό Σημείωμα**  
**Δρ. Ιωάννης Ι. Φασουλάς**  
**Ηλεκτρολόγος Μηχανικός & Μηχανικός Υπολογιστών**  
**Επίκουρος Καθηγητής**  
**Τμήμα Μηχανολόγων Μηχανικών ΕΛΜΕΠΑ**

## Προσωπικές πληροφορίες



- **Όνοματεπώνυμο** : Φασουλάς Ιωάννης
- **Τόπος γέννησης** : Ηράκλειο Κρήτης.
- **Τηλέφωνο εργασίας** : 2810-379228
- **E-mail** : [jfasoulas@hmu.gr](mailto:jfasoulas@hmu.gr)
- **Εκπλήρωση στρατιωτικών υποχρεώσεων**: στις 24-8-2004 ως Εφ. Λοχίας Υλικού πολέμου (ΥΠ).
- **Οικογενειακή κατάσταση**: Έγγαμος
- **Ιδιότητα 1**: *Επίκουρος Καθ. Τμήμα Μηχανολόγων Μηχανικών ΕΛΜΕΠΑ.*

## Σπουδές

- 1990-1993:** • 6<sup>ο</sup> Γενικό Λύκειο Ηρακλείου Κρήτης.
- 1994-1999:** • **Δίπλωμα Ηλεκτρολόγου Μηχανικού & Μηχανικού Υπολογιστών** της Πολυτεχνικής Σχολής του Αριστοτελείου Πανεπιστημίου Θεσσαλονίκη Ακριβής βαθμός διπλώματος: 7.45 (Λίαν Καλώς). Τίτλος διπλωματικής: **«Δέσμευση άκαμπτου σώματος από δύο ρομποτικά δάκτυλα»**
- Νοέμβριος 2004:** • Καθομολόγηση ως **Διδάκτορα Μηχανικού** του Τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών και Μηχανικών Υπολογιστών του Α.Π.Θ. με βαθμό άριστα. Τίτλος διατριβής: **«Ευσταθής λαβή και χειρισμός αντικειμένου από ρομποτικά δάκτυλα με παραμορφώσιμα άκρα και δυνατότητα κύλισης στον δισδιάστατο χώρο»**

## Ξένες Γλώσσες

- Πτυχίο Certificate of Competency in English του Πανεπιστημίου του MICHIGAN (USA).

## Εργασιακή Εμπειρία & συμμετοχή σε ερευνητικά προγράμματα

- Μέλος του Τεχνικού Επιμελητηρίου Ελλάδος (Τ.Ε.Ε) με αριθμό μητρώου 83846 από 4-4-2000.
- Συμμετοχή στο έργο **«Αναγνώριση με τεχνητή όραση και μηχανισμούς ευέλικτων υλικών»** με επιστημονικά υπεύθυνη την κα. Ζωή Δουλγέρη, αναπληρώτρια καθηγήτρια του Τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών του Α.Π.Θ.
- Συμμετοχή στο έργο **«Πρόγραμμα Σεμιναρίων και Κατάρτισης»** με επιστημονικά υπεύθυνο τον κ. Γεώργιο Χασάπη, καθηγητή του Τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών του Α.Π.Θ.
- Συμμετοχή στο έργο **«Καινοτόμος μεθοδολογία εκπαίδευσής καθηγητών σε πολύ-πολιτισμικά και συνεργατικά περιβάλλοντα σύγχρονης ηλεκτρονικής μάθησης (E-TUTOR) »** με επιστημονικά υπεύθυνο τον κ. Γεώργιο Χασάπη, καθηγητή του Τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών του Α.Π.Θ.
- Συμμετοχή στο έργο **«Τηλεχειριζόμενο έξυπνο ρομπότ σε περιβάλλον μεικτης πραγματικότητας»** με επιστημονικά υπεύθυνο τον κ. Αναστάσιο Ντελόπουλο, επίκουρο καθηγητή του Τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών του Α.Π.Θ.
- Συμμετοχή στο έργο **«Αναμόρφωση του υπάρχοντος Προπτυχιακού Προγράμματος Σπουδών του Τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών και Μηχανικών Υπολογιστών»** με επιστημονικά υπεύθυνο τον κ. Περικλή Μήτκα, καθηγητή του Τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών του Α.Π.Θ.
- Συμμετοχή στο έργο **«Αναμόρφωση Προπτυχιακού Προγράμματος Σπουδών του Τμήματος Μηχανολόγων Μηχανικών Α.Π.Θ.»** με επιστημονικά υπεύθυνο τον κ. Νικόλαο Μουσιόπουλο, καθηγητή του Τμήματος Μηχανολόγων Μηχανικών του Α.Π.Θ.
- Συμμετοχή στην ομάδα έργου της δράσης Δ2 **«Περιφερειακός Πόλος Καινοτομίας Κρήτης»**. Τίτλος της ενέργειας Δ2 είναι: **«Πρότυπη Μονάδα Επεξεργασίας και Καύσης Βιομάζας»** Πανεπιστήμιο Κρήτης
- Συμμετοχή στο έργο **Βελτίωση της Υγείας με την Εφαρμογή της Πληροφορικής σε Κέντρα υγείας & Περιφερειακά (Αγροτικά) Ιατρεία της Περιφέρειας Κεντρικής Μακεδονίας «Βελτι@σεις»**, ενταγμένο ως θεματική πρόταση στο σκέλος Β2 του LEADER II. Συνεργασία με την

Περιφέρεια Κεντρικής Μακεδονίας και το Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών και Μηχανικών Υπολογιστών του ΑΠΘ. Το έργο εγκρίθηκε από το Υπουργείο Γεωργίας με απόφαση Α.Π.406114/8075,30-11-99, στο πλαίσιο της κοινοτικής πρωτοβουλίας LEADER II.

- Υλοποίηση του έργου «**Δημιουργία εικονικού εργαστηρίου για το μάθημα Εισαγωγή στη Ρομποτική**» του τμήματος Πληροφορικής και Επικοινωνιών του Τ.Ε.Ι. Σερρών. Υπεύθυνος του έργου Δρ. Ι. Φασουλάς

- Θέση **Ηλεκτρολόγου Μηχανικού κλάδου ΠΕ5** Ηλεκτρολόγων/Μηχανολόγων Μηχανικών του Δήμου Νέας Αλικαρνασσού, Κρήτης

- Συμμετοχή στο έργο "**SQUIDBOT Ανάπτυξη βιομημητικού υποβρύχιου ρομπότ με σύστημα πρόωσης πτερυγίων κυματοειδούς κίνησης**", με Επιστημονικά Υπεύθυνο τον Δρ. Μ. Σφακιωτάκη, Επίκουρο Καθηγητή του Τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών Τ.Ε.

- Συμμετοχή στο έργο «Πρακτική άσκηση Φοιτητών Τ.Ε.Ι. Κρήτης» με κωδικό MIS 299964 του Ε.Π. «Εκπαίδευση και Δια Βίου Μάθηση» [Υποέργο 1 με τίτλο: «**Χρηματοδοτήσεις για την Πρακτική Άσκηση Φοιτητών του ΤΕΙ Κρήτης**»]

- Συμμετοχή στο έργο «FP7/ICT Collaborative Project - SAVE «**Self-Adaptive Virtualisation - Aware High- Performance/Low-Energy Heterogeneous System Architectures**» (Grant Agreement Number 610996)», που χρηματοδοτείται από την Ευρωπαϊκή Ένωση (European Commission, Information Society and Media Directorate-General).

- Επιστημονικός υπεύθυνος στο έργο "**Σχεδίαση, κατασκευή και έλεγχος Ανθρωπόμορφης Ρομποτικής Πρόθεσης με δυνατότητες κίνησης και λαβής Αντικειμένων**" στο πλαίσιο του 1ου Εσωτερικού Προγράμματος Ενίσχυσης της Έρευνας του ΤΕΙ Κρήτης

- Επιστημονικός υπεύθυνος στο έργο «**Σχεδιασμός και ανάπτυξη λογισμικού επεξεργασίας και απεικόνισης κινηματικών δεδομένων του Ανθρώπινου σώματος με την χρήση αισθητήρων IMU.**» Αυτοχρηματοδοτούμενο έργο με την διαχείριση του Ε.Λ.Κ.Ε. Τ.Ε.Ι. ΚΡΗΤΗΣ

- Διευθυντής του Διατμηματικού Προγράμματος**

Μεταπτυχιακών Σπουδών (ΔΠΜΣ) «Προηγμένα Συστήματα Παραγωγής, Αυτοματισμού και Ρομποτικής» του ΤΕΙ Κρήτης από 29-1-2014 μέχρι 30-9-2016

## Διδακτική εμπειρία

### Διδακτική εμπειρία στο Α.Π.Θ. (πριν τη λήψη του Διδακτορικού)

- ▶ Εαρινά εξάμηνα (2001, 2002, 2003)

Επικουρία στην διεξαγωγή φροντιστηριακών ασκήσεων στο μάθημα της «**Ρομποτικής**» του 8<sup>ου</sup> εξαμήνου του τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών και Μηχανικών Υπολογιστών της Πολυτεχνικής Σχολής του Α.Π.Θ.

- ▶ Χειμερινά εξάμηνα (2001, 2002)

Επικουρία στην διεξαγωγή φροντιστηριακών ασκήσεων στο μάθημα «**Συστήματα Αυτομάτου Ελέγχου II**» του 9<sup>ου</sup> εξαμήνου του τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών και Μηχανικών Υπολογιστών της Πολυτεχνικής Σχολής του Α.Π.Θ.

### Διδακτική εμπειρία στο Α.Π.Θ. (μετά τη λήψη του Διδακτορικού)

- ▶ Εαρινά εξάμηνα (2005, 2006)

Διδάσκον Π.Δ. 407 στο Αριστοτέλειο Πανεπιστήμιο Θεσσαλονίκης στα μαθήματα:

«**Εισαγωγή στην πληροφορική**» (Τμήμα Γεωπονίας).

«**Εφαρμογές γεωργικής πληροφορικής I**» (Τμήμα Γεωπονίας)

- ▶ Εαρινά εξάμηνα (2005, 2006, 2007, 2008)

Διδάσκον Π.Δ. 407 στο Αριστοτέλειο Πανεπιστήμιο Θεσσαλονίκης στο μάθημα «**Μηχατρονική**» (Τμήμα Μηχανολόγων Μηχανικών).

### Διδακτική εμπειρία στο Παν. Μακεδονίας (μετά τη λήψη του Διδακτορικού)

- ▶ Χειμερινά εξάμηνα (2006, 2007) & Εαρινά εξάμηνα (2007, 2008)

Διδάσκον Π.Δ. 407 στο Πανεπιστήμιο Μακεδονίας, Τμήμα Διοίκησης Τεχνολογίας στα μαθήματα: «**Τεχνολογίες Σχεδιασμού**», «**Τεχνολογίες Παραγωγής**»

- ▶ Χειμερινό εξ. (2008)

Διδάσκον Π.Δ. 407 στο Πανεπιστήμιο Μακεδονίας στο μάθημα: «**Τεχνολογίες Σχεδιασμού & Παραγωγής**» (Τμήμα Διοίκησης Τεχνολογίας).

### Διδακτική εμπειρία στο Τ.Ε.Ι. Σερρών (μετά τη λήψη του Διδακτορικού)

- ▶ Οκτώβριος 2005 – Ιούλιος 2007

Επιστημονικός Συνεργάτης στο Τ.Ε.Ι. Σερρών (Τμήμα Πληροφορικής και Επικοινωνιών) για την διδασκαλία των παρακάτω μαθημάτων:

«**Εισαγωγή στη Ρομποτική**» (θεωρία και Εργαστήριο).

«**Συστήματα Αυτομάτου Ελέγχου**» (Εργαστήριο).

«**Αναλογικά Ηλεκτρονικά**» (Εργαστήριο).

«**Εισαγωγή στην πληροφορική**» (Εργαστήριο).

### Διδακτική εμπειρία στο Τ.Ε.Ι. Θεσσαλονίκης (μετά τη λήψη του Διδακτορικού)

- ▶ Χειμερινά εξάμηνα (2006, 2007, 2008) &
  - ▶ Εαρινά εξάμηνα (2007, 2008)
- Εργαστηριακός Συνεργάτης στο Τ.Ε.Ι. Θεσσαλονίκης (Τμήμα Αυτοματισμού) για την διδασκαλία του μαθήματος:  
«Έλεγχος κίνησης» (Εργαστήριο).

Διδακτική εμπειρία στο Τ.Ε.Ι. Κρήτης (μετά τη λήψη του Διδακτορικού)

- ▶ Εαρινό εξ. (2010)
- « Ρομποτική» (Εργαστήριο)  
«Εισαγωγή στην Μηχατρονική» (Θεωρία και εργαστήριο)

Διδακτική εμπειρία στο τμήμα Μηχανολόγων Μηχανικών Τ.Ε. Τ.Ε.Ι. Κρήτης σε Προπτυχιακά Μαθήματα

- ▶ Χειμερινό εξ. (2010) & Εαρινό εξ. (2011)
- « Ρομποτική» (θεωρία και εργαστήριο)  
«Εισαγωγή στην Μηχατρονική» (θεωρία και εργαστήριο)

- ▶ Χειμερινό εξ. (2011), Χειμερινό εξ. (2012) & Χειμερινό εξ. (2013)
- «Εισαγωγή στην Μηχατρονική» (θεωρία και εργαστήριο)  
«Ηλεκτροτεχνία-Ηλεκτρονική» (θεωρία και εργαστήριο)

- ▶ Εαρινό εξ. (2012)
- « Ρομποτική» (θεωρία και εργαστήριο)  
«Ψηφιακά Συστήματα» (Εργαστήριο) (Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών)

- ▶ Εαρινό εξ. (2013) & Εαρινό εξ. (2014)
- « Ρομποτική» (θεωρία και εργαστήριο)  
«Τεχνολογία Ελέγχου» (Εργαστήριο)

Διδακτική εμπειρία στο ΤΕΙ Κρήτης σε Μεταπτυχιακά Μαθήματα του ΔΠΜΣ «Προηγμένα Συστήματα Παραγωγής, Αυτοματισμού και Ρομποτικής»

- ▶ Εαρινό εξ. (2013) & Εαρινό εξ. (2014)
  - ▶ Χειμερινό εξ. (2013)
- «Βιομηχανική Ρομποτική» (Θεωρία και Εργαστήριο)  
«Μαθηματικά με την βοήθεια Η/Υ – Ειδικά Θέματα»

Κριτής σε διεθνή περιοδικά, διεθνή και εθνικά συνέδρια και άλλα

- IEEE Transactions on Robotics
- IEEE Mediterranean Conf. on Control and Automation (MED 2009)
- IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2009)
- Συμμετοχή στο Editorial Advisory Board του βιβλίου «*Handbook of Research on Heterogeneous Next Generation Networking: Innovations and Platforms*», Edited By: Stavros Kotsopoulos, University of Patras, Greece; Konstantinos Ioannou, University of Patras, Greece.  
([www.igi-global.com/reference/details.asp?ID=8264&v=editorialBoard](http://www.igi-global.com/reference/details.asp?ID=8264&v=editorialBoard))

- 2<sup>ο</sup> Πανελλήνιο συνέδριο ρομποτικής (2010)
- IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2011)
- IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS 2012)
- IFAC International Symposium on Robot Control (SYROCO 2012)
- IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA 2013)
- IEEE Transactions on Robotics (2013)
- Mediterranean Conference on Control and Automation(2015)
- CONTROLLO 2016/ 12th Portuguese Conference on Automatic Control
- Automatica - Journal – Elsevier (2017)
- Informatica, An International Journal of Computing and Informatics (2017)
- Robotica (2014)- (2015)- (2018)

Δημοσιεύσεις σε  
διεθνή περιοδικά  
με κριτές

- [Π1] Z. Doulgeri, **J. Fasoulas**, S. Arimoto. “Feedback control for object manipulation by a pair of soft tip fingers”, *Robotica* **20**, pp. 1-11, Published: (2002)
- [Π2] S. Arimoto, Z. Doulgeri, P.T.A. Nguyen, **J. Fasoulas**, “Stable pinching by a pair of robot fingers with soft tips under the effect of gravity”, *Robotica* **20**, pp. 241-249. Published: (2002)
- [Π3] Z. Doulgeri, **J. Fasoulas**, “Grasping control of rolling manipulations with deformable fingertips”, *IEEE/ASME Transactions on Mechatronics*, **8**, (2),pp. 283-286, Published: (2003)
- [Π4] **J. Fasoulas** and Z. Doulgeri, “Equilibrium Conditions of a Polygonal Object When Grasped by Soft Rolling Contacts”. *Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control-Transactions of the ASME*, **130**,(2), Article Number: 021011 Published: (2008)
- [Π5] **J. Fasoulas** and Z. Doulgeri, “Active control of rolling manoeuvres of a

robotic finger with hemispherical tip". *International Journal of Humanoid Robotics (IJHR)*, 7, (1), Page: 183-212, DOI No: 10.1142/ S0219843610002039, Published: (March 2010)

•[Π6] D. Vernardou, H. Drosos, **J. Fasoulas**, E. Koudoumas, N. Katsarakis, "Photocatalytic Properties of Chemically Grown Vanadium Oxide at 65 °C", *Journal of Thin Solid Films (ELSEVIER)*, Published: (June 2013)

•[Π7] **J. Fasoulas**, M. Sfakiotakis, "Modeling and grasp stability analysis for object manipulation by soft rolling fingertips". *International Journal of Humanoid Robotics*, Volume 11, Issue 03, September 2014.

•[Π8] Michael Sfakiotakis, **John Fasoulas**, Manolis M. Kavoussanos and Manolis Arapis. Experimental investigation and propulsion control for a bio-inspired robotic undulatory fin. *Robotica*, available on CJO2015. doi:10.1017/S0263574714002926, 03 February 2015.

Δημοσιεύσεις σε  
πρακτικά διεθνών  
συνεδρίων με  
κριτές

•[Σ1] **John Fasoulas**, Zoe Doulgeri, "Object stable grasping control by dual robotic fingers with soft rolling contacts", *Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation, ICRA 2002, Washington D.C., May 11-15*, pp. 1578-1583 (2002).

•[Σ2] Zoe Doulgeri, **John Fasoulas**, "Dynamics, Contact motion and control of dual arm object manipulation with soft rolling fingertips", *Proc. of 2002 ASME Int. Mechanical Engineering Congress & Exposition*, November 17-22 New Orleans, Louisiana (2002).

•[Σ3] Zoe Doulgeri, **John Fasoulas**, "Stable grasping control under gravity by dual robotic fingers with soft rolling contacts". *Proc. IEEE Int. Conf. On Intelligent Robots and Systems, IROS 2002*, pp. 1681-1686, September 30 – October 4, Lausanne Switzerland (2002).

•[Σ4] **John Fasoulas**, Elias Michalakeas, Zoe Doulgeri, "Performance of two feedback control laws for grasping an object by dual soft tip fingers", *Proc. of the 4<sup>th</sup> Conf. on Technology and Automation*, October 5-6, Thessaloniki, Greece (2002).

•[Σ5] **John Fasoulas**, Zoe Doulgeri, "Equilibrium Conditions of a Rigid Object Grasped by Elastic Rolling Contacts" *Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and*



*Automation*, ICRA 2004, April 26 - May 1, 2004, New Orleans, LA USA. pp 789-794, (2004)

•[Σ6] **John Fasoulas**, Zoe Doulgeri, “A controller to achieve robotic soft fingertip rolling and position/force regulation using motion variables” *Proc. of European Control conference ECC’ 07*, Kos, Greece, 2-5 July, pp 2497-2504, (2007).

•[Σ7] Stelios Tamvakidis, Dionysis Bochtis, **John Fasoulas**, Gerasimos Martzopoulos: "Environmental Control Of Swine Nurseries Using A Combined Solar Heating System", 2nd IFAC International Conference on Modeling and Design of Control Systems in Agriculture (AgriControl 2007), 03 - 05 September 2007, Osijek, Croatia, (2007)

•[Σ8] Athanasios C. Kalpakas, **John J. Fasoulas**, George A. Rovithakis. “Modeling and Verifying an Innovative Biomass-based Thermal Energy System”, 2nd Chaotic Modeling and Simulation International Conference 1 - 5 June 2009, Chania, Crete , Greece (2009)

•[Σ9] **J. Fasoulas**, M. Sfakiotakis, “Modeling and Control for Object Manipulation by a two d.o.f. Robotic Hand with Soft Fingertips”, Proc. of the 10th International IFAC Symposium on Robot Control, SYROCO 2012, Dubrovnik, Croatia, (2012)

•[Σ10] Michael Sfakiotakis, Manolis Arapis, Nektarios Spyridakis and **John Fasoulas**, «Development and Experimental Evaluation of an Undulatory Fin Prototype», Proceedings of the RAAD 2013, 22nd International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region September 11-13, 2013, Portoroz, Slovenia, (2013). **(1st Prize Best Paper Application Award)**

•[Σ11] Michael Sfakiotakis and **John Fasoulas**, “Development and Experimental Validation of a Model for the Membrane Restoring Torques in Undulatory Fin Mechanisms”, Mediterranean Conference on Control and Automation (MED) University of Palermo, June 16-19, Palermo, Italy, (2014).

•[Σ12] Michael Sfakiotakis, John Fasoulas, and Roza Gliva, Dynamic Modeling and Experimental Analysis of a Two-Ray Undulatory Fin Robot, International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS) Congress Center Hamburg. Hamburg, Germany Sept 28 - Oct 2, (2015). **(Best Paper Finalist Award)**.

•[Σ13] Michael Sfakiotakis, John Fasoulas, Roza Gliva, and Aristotle Yannakoudakis, “Model-based Fin Ray Joint Tracking Control for Undulatory Fin Mechanisms” 7th International Congress on Ultra Modern Telecommunications and Control Systems (ICUMT), 6-8 October, Brno, Czech Republic (2015). **(Best paper award in control systems)**

•[Σ14] John Fasoulas, Michael Sfakiotakis, Ioannis Konstantoudakis and Nikolaos Kritsotakis, “Design, Development and Control of the Anthropomorphic Robotic Hand TALOS”, (AmiES-2016) International Symposium on Ambient Intelligence and Embedded Systems, 22-24 September, 2016, Heraklion, Crete, Greece

•[Σ15] Emmanouil Kourtikakis, Emmanouil Kapellakis, John Fasoulas, and Michael Sfakiotakis, “An Embedded Controller for the Pendubot” (AmiES-2016) International Symposium on Ambient Intelligence and Embedded Systems, 22-24 September, 2016, Heraklion, Crete, Greece

•[Σ16] Giorgos M. Papadourakis, Spyros Panagiotakis, John Fasoulas, Ioannis Deligiannis, Anabel Menica, Xabier Ugarte, Silvano Bertaina, and Nuno Escudeiro, “Open Source Applications for Industrial Automation”, **16th International Symposium on Ambient Intelligence and Embedded Systems**, Vaasa, Finland, September 2017.

•[Σ17] Giorgos M. Papadourakis, Spyros Panagiotakis, John Fasoulas, Ioannis Deligiannis, Anabel Menica, Xabier Ugarte, Silvano Bertaina, and Nuno Escudeiro, “Open Source Applications for Industrial Automation”, **INNOTECS conference**, Keynote speech, Thessaloniki, October 2017.

•[Σ18] Giorgos M. Papadourakis, Spyros Panagiotakis, John Fasoulas, Ioannis Deligiannis, Anabel Menica, Xabier Ugarte, Silvano Bertaina, and Nuno Escudeiro, “Open Source Applications for Industrial Automation (OpenIn)”, **European Association for Education in Electrical and Information Engineering (EAEEIE)**, Grenoble, France, June, 2017.

#### Ανακοινώσεις σε διεθνή συνέδρια (Poster)

•[ΑΣ1] D. Vernardou, H. Drosos, **J. Fasoulas**, E. Koudoumas, N. Katsarakis, "Photocatalytic Properties of Chemically Grown Vanadium Oxide at 65 oC", TCM 2012 4th International Symposium on Transparent Conductive Materials (former TCOs), 21-26 Oct, 2012 Hersonissos, Crete, Greece (2012)

•[ΑΣ2] Eleni Veisaki, John Fasoulas, Dimitrios Kosmopoulos, “Visual Teleoperation of an Anthropomorphic Robotic Hand” (AmiES-2016) International Symposium on Ambient Intelligence and Embedded Systems, 22-24, September, 2016, Heraklion, Crete, Greece

•[AΣ3] Klajdo Fyraj and John Fasoulas, “Teleoperation of an Anthropomorphic Robotic Hand using a custom made data glove”, (AmiES-2016) International Symposium on Ambient Intelligence and Embedded Systems, 22-24, September, 2016, Heraklion, Crete, Greece

•[AΣ4] Emmanouil Papadakis and John Fasoulas, “Design, Development and Control of a Portable Hand Exoskeleton Splint for People with Partial Disabilities”, (AmiES-2016) International Symposium on Ambient Intelligence and Embedded Systems, 22-24, September, 2016, Heraklion, Crete, Greece

### Δημοσιεύσεις σε πρακτικά εθνικών συνεδρίων με κριτές

•[ΕΣ1] Φασουλός Ιωάννης, Κουλτζής Ιωάννης, “Εκπαιδευτικό λογισμικό για τον προγραμματισμό ενός εικονικού ρομποτικού βραχίονα τύπου SCARA”, *1ο Πανελλήνιο Συνέδριο Ρομποτικής, Αθήνα 23-24 Φεβρουαρίου 2009.*

### Διακρίσεις

•Βράβευση ερευνητικής εργασίας στο διεθνές συνέδριο «22nd International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region September 11-13, 2013, Portoroz, Slovenia, (2013)» με το βραβείο **1st Prize Best Paper Application Award.**

•Βράβευση ερευνητικής εργασίας στο διεθνές συνέδριο “International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS) in Congress Center Hamburg. Germany Sept 28 - Oct 2, (2015)” με το βραβείο **Best Paper Finalist Award.**

•Βράβευση ερευνητικής εργασίας στο διεθνές συνέδριο “7th International Congress on Ultra Modern Tele-communications and Control Systems (ICUMT) (2015) 6-8 October, Brno, Czech Republic” με το βραβείο **Best paper award in control systems.**

### Ερευνητικά Ενδιαφέροντα

- Σχεδίαση, μελέτη και ανάπτυξη Μηχατρονικών και Ρομποτικών συστημάτων
- Μοντελοποίηση και έλεγχος Ανθρωπόμορφων Ρομποτικών χεριών
- Ρομποτική λαβή αντικειμένων
- Μοντελοποίηση, έλεγχος και ανάπτυξη ρομποτικών συστημάτων κίνησης εμπνευσμένων από την βιολογία
- Υπολογιστικά εργαλεία προσομοίωσης ρομποτικών συστημάτων.
- Σχεδίαση και υλοποίηση συστημάτων ελέγχου πραγματικού χρόνου

- Μελέτη και ανάπτυξη Έξυπνων υλικών με σκοπό την εφαρμογή τους σε μηχανικά και ρομποτικά συστήματα
- Συστήματα πέδησης μικρών ανεμογεννητριών
- Σχεδίαση, μελέτη και ανάπτυξη συστημάτων επεξεργασίας βιομάζας.