

ΒΙΟΓΡΑΦΙΚΟ ΣΗΜΕΙΩΜΑ

Βασίλειος Χ. Μουλιανίτης

Επίκουρος Καθηγητής

Μηχανολόγος Μηχανικός

Δ/ση Εργασίας: Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης Προϊόντων και Συστημάτων,
Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Ερμούπολη, Σύρος.

Τηλ.: 2281097148, 6936932800

Skype Name: vassilis.moulianitis

e-mail: moulianitis@syros.aegean.gr

ΓΕΝΙΚΑ ΣΤΟΙΧΕΙΑ

Γεννήθηκα στην Άρτα στις 19 Δεκεμβρίου 1973. Τέταρτο τέκνο του Χαριλάου και της Χρυσούλας Μουλιανίτη. Έγγαμος με την κα Ιωάννα Σαμψώνη.

2004-05 Στρατιωτική θητεία: Έφεδρος Ανθυπολοχαγός (ΤΧ) του Στρατού Ξηράς. Συμμετοχή στην άσκηση ΓΟΡΓΩ 2008 (13-17 Οκτ 2008).

Ξένες Γλώσσες: Πολύ καλή γνώση της Αγγλικής.

Χειριστής UAS (A, B, C) με ισχύ άδειας μέχρι 28/8/2022.

ΠΑΝΕΠΙΣΤΗΜΙΑΚΕΣ ΣΠΟΥΔΕΣ

1991-96 **Δίπλωμα Μηχανολόγου Μηχανικού**
Τμήμα Μηχανολόγων και Αεροναυπηγών Μηχανικών, Πολυτεχνική Σχολή, Πανεπιστήμιο Πατρών.
Διπλωματική Εργασία: «Έλεγχος, με ασαφή λογική, της δυναμικής συμπεριφοράς ρομποτικών βραχιόνων», με επιβλέποντα τον κ. Νίκο Ασπράγκαθο.

1996-2004 **Διδακτορικό Δίπλωμα**
Τμήμα Μηχανολόγων και Αεροναυπηγών Μηχανικών, Πολυτεχνική Σχολή, Πανεπιστήμιο Πατρών.
Τίτλος Διατριβής: “Μοντελοποίηση θεμελιώδους σχεδιασμού βασισμένη στην τεχνητή νοημοσύνη- Εφαρμογή στο μηχανοτρονικό σχεδιασμό” με επιβλέποντα τον κ. Νίκο Ασπράγκαθο.

ΤΡΕΧΟΥΣΑ ΑΚΑΔΗΜΑΙΚΗ ΑΠΑΣΧΟΛΗΣΗ

Φεβ. 2018- Σήμερα Επίκουρος Καθηγητής στο Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης Προϊόντων και Συστημάτων του Πανεπιστημίου Αιγαίου (ΦΕΚ Διορισμού: 110/08.02.2018 τ. Γ')

ΠΡΟΗΓΟΥΜΕΝΗ ΕΠΑΓΓΕΛΜΑΤΙΚΗ ΕΜΠΕΙΡΙΑ

2017-2019	ΕΑΠ: μέλος ΣΕΠ στο ΠΜΣ «Διαχείριση και Τεχνολογία Ποιότητας (ΔΙΠ)»
Οκτ. 2005- Φεβ. 2018	Διδάσκων στο Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης Προϊόντων και Συστημάτων του Πανεπιστημίου Αιγαίου με γνωστικό αντικείμενο στη Μηχανοτρονική.
Δεκ. 1999 – Φεβ. 2018	Εξάσκηση ελεύθερου επαγγέλματος (Ερευνητική δραστηριότητα)
Ιουλ. 1995- Σεπ. 1995	Πρακτική άσκηση για μηχανικούς στο ΥΗΣ Πουρναρίου Άρτας.
Αυγ. 1992	Τροφοδοσία στοιχείων μηχανογράφησης του Δήμου Αρταίων.

ΔΙΔΑΚΤΙΚΗ ΕΜΠΕΙΡΙΑ ΣΤΗΝ ΜΕΤΑΔΕΥΤΕΡΟΒΑΘΜΙΑ ΕΚΠΑΙΔΕΥΣΗ

B' εξ. 2002- 2003	Προγραμματιστικά Εργαλεία για το Διαδίκτυο II (Ε), Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Άρτας, Τεχνικός Διαχείρισης συστημάτων και παροχής υπηρεσιών Intranet/Internet
A' εξ. 2002- 2003	Το λειτουργικό σύστημα LINUX (Ε), Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Άρτας, Τεχνικός Διαχείρισης συστημάτων και παροχής υπηρεσιών Intranet/Internet
A' εξ. 2002- 2003	Σχεδίαση Εφαρμογών (Θ), Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Άρτας, Τεχνικός εφαρμογών πληροφορικής Δικτύων και Αυτοματισμού Γραφείων
B' εξ. 2001- 2002.	Η/Υ (διαχείριση και υποστήριξη λογισμικού Backoffice) (Ε), Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Πάτρας, Α' έτος Τεχνικός Διαχείρισης συστημάτων και παροχής υπηρεσιών Intranet/Internet
B' εξ. 2001- 2002	Προγραμματισμός Visual Basic (Ε), Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Πάτρας, Α' έτος Τεχνικός εφαρμογών πληροφορικής Δικτύων και Αυτοματισμού Γραφείων
A' εξ. 2001- 2003	Σύγχρονα παραθυρικά λειτουργικά συστήματα (Windows NT/2000, Linux) (Ε) Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Πάτρας και Άρτας, Α' έτος Τεχνικός εφαρμογών πληροφορικής Δικτύων και Αυτοματισμού Γραφείων
2002	Matlab, Ελληνική Μαθηματική Εταιρία- Παράρτημα Πάτρας, 15 ^ο
2001	Σεμινάριο Επαγγελματικής Κατάρτισης στην Πληροφορική, 56 Ώρες Internet, Ελληνική Μαθηματική Εταιρία- Παράρτημα Πάτρας, 15 ^ο
2001	Σεμινάριο Επαγγελματικής Κατάρτισης στην Πληροφορική, 24 Ώρες PhotoShop, Ελληνική Μαθηματική Εταιρία- Παράρτημα Πάτρας, 14 ^ο
	Σεμινάριο Επαγγελματικής Κατάρτισης στην Πληροφορική, 40 Ώρες
B' εξ. 2000- 2001	Πτυχιακή Εργασία (Ε), Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Πάτρας, Β' έτος Τεχνικός Βιομηχανικού Λογισμικού
A' εξ. 2000- 2001	Έμπειρα Συστήματα (Θ+Ε), Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Πάτρας, Β' έτος Τεχνικός Βιομηχανικού Λογισμικού
B' εξ. 1999- 2000	Τεχνική και Μηχανική οχημάτων (Θ). Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Πάτρας, Α' έτος Εκπαιδευτής υποψηφίων οδηγών αυτοκινήτων και μοτοσικλετών
B' εξ. 1999- 2000	Προγραμματισμός εργαλειομηχανών αριθμητικού ελέγχου (CNC) II (Θ). Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Πάτρας, Β' έτος Προγραμματιστές Εργαλειομηχανών Αριθμητικού Ελέγχου (CNC),
A' εξ. 1999- 2000	Μηχανουργική Τεχνολογία (Θ). Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Πάτρας, Β' έτος Προγραμματιστές Εργαλειομηχανών Αριθμητικού Ελέγχου (CNC).
B' εξ. 1997	Ανελκυστήρες Εφαρμογές (Ε), Δημόσιο Ι. Ε. Κ. Πάτρας, Β' έτος Τεχνικός Ανελκυστήρων

ΔΙΔΑΚΤΙΚΗ ΕΜΠΕΙΡΙΑ ΣΤΗΝ ΤΡΙΤΟΒΑΘΜΙΑ ΕΚΠΑΙΔΕΥΣΗ

ΔΙΔΑΣΚΑΛΙΑ ΜΑΘΗΜΑΤΩΝ

Α' Εξ 2019- Σήμερα	Φυσική για Μηχανικούς (Θ), Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
Α' Εξ 2018- Σήμερα	Μηχανοτρονική (Θ+Ε), Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
Α' Εξ 2019- Σήμερα	Σχεδίαση και Τεχνολογίες Παραγωγής (Θ+Ε), Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
Α' Εξ 2019- Σήμερα	Στούντιο 7β-Detail Product Design (Ε), Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
Α' Εξ 2019- Σήμερα	Σχεδίαση Οχημάτων και Νέες Τεχνολογίες Υποστήριξης Οδηγού (Θ), Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
Β' Εξ 2018- Σήμερα	Ανάλυση και Κατασκευή Προϊόντων με Η/Υ (Θ+Ε), Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
Β' Εξ 2018- Σήμερα	Σχεδίαση και Τεχνολογίες Παραγωγής (Θ+Ε), Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
Β' Εξ 2018	Σχεδιασμός και Ανάλυση Μηχανισμών (Θ+Ε), Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
Α εξάμηνο 2019-Σήμερα	ΠΜΣ Ολοκληρωμένη Σχεδίαση καινοτόμων Προϊόντων: Ανάλυση Προϊόντος με Η/Υ.
Β εξάμηνο 2018-Σήμερα	ΠΜΣ Ολοκληρωμένη Σχεδίαση καινοτόμων Προϊόντων: Λεπτομερειακός Σχεδιασμός
Β εξάμηνο 2018-Σήμερα	ΠΜΣ Ολοκληρωμένη Σχεδίαση καινοτόμων Προϊόντων: Υλικά και Τεχνολογίες Παραγωγής
Α' Εξάμηνο 2016-18	Συμμετοχή στο πρόγραμμα Μεταπτυχιακών Σπουδών Ολοκληρωμένη Σχεδίαση καινοτόμων Προϊόντων.
Β' Εξάμηνο 2015-16	Συμμετοχή στο πρόγραμμα Μεταπτυχιακών Σπουδών «Σχεδίαση Διαδραστικών και Βιομηχανικών Προϊόντων και Συστημάτων»
Καλοκαίρι 2013, 2014	Θερινό σχολείο «Advanced technologies in Product Design, Engineering and Manufacturing» ACADEM 2013, 2014.
Β' Εξάμηνο 2014- Β' Εξάμηνο 2015	Ανάλυση και Κατασκευή Προϊόντων με Η/Υ (Θ+Ε). Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
Α' Εξ 2010- 30 Ιουνίου 2012	Φυσική για Μηχανικούς (Θ), Διδάσκων ΠΔ 407/80. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων. (Συνδιδασκαλία με τους κο Παπανίκο και Κο Ζαχαρόπουλο).
Α' Εξ 2009- 30 Ιουνίου 2012	Ρομποτική (Θ+Ε) Διδάσκων ΠΔ 407/80. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
Α' Εξ 2012- Ιούνιος 2016	Ανάλυση και Σχεδίαση Μηχανισμών (Θ+Ε). Διδάσκων με σύμβαση έργου. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.

B' Εξ 2006- Ιούνιος 2012	Ανάλυση και Σχεδίαση Μηχανισμών (Θ+Ε) Διδάσκων ΠΔ 407/80. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
A' Εξ 2012- Ιούνιος 2014	Σχεδίαση Συστημάτων (Θ) Διδάσκων με σύμβαση έργου. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
B' Εξ 2005-30 Ιουνίου 2012	Σχεδίαση Συστημάτων (Θ) Διδάσκων ΠΔ 407/80. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
A' Εξ 2012- Ιούνιος 2017	Σχεδίαση Οχημάτων (Θ) Διδάσκων με σύμβαση έργου. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
B' Εξάμηνο 2014- B' Εξάμηνο 2015	Σχεδίαση και Τεχνολογίες Παραγωγής (Θ+Ε). Διδάσκων με σύμβαση έργου. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
A' Εξ 2013- Ιούνιος 2014	Σχεδίαση Παραγωγής (Θ) Διδάσκων με σύμβαση έργου. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
A' Εξ 2012- Ιούνιος 2017	Μηχανοτρονική (Θ+Ε) Διδάσκων με σύμβαση έργου. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
B' Εξ 2005- 2006	Σχεδίαση Οχημάτων (Θ) Διδάσκων ΠΔ 407/80. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
B' Εξ 2010-30 Ιουνίου 2012	
A' Εξ 2005- A'Εξ 2008	Σχεδίαση Παραγωγής (Θ) Διδάσκων ΠΔ 407/80. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
A' Εξ 2005- 30 Ιουνίου 2012	Μηχανοτρονική (Θ+Ε) Διδάσκων ΠΔ 407/80. Πανεπιστήμιο Αιγαίου, Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης προϊόντων και Συστημάτων.
A' εξ. 2002- A' εξ. 2003	Έμπειρα Συστήματα (Θ+Ε), ΤΕΙ Ηπείρου, Τμήμα Τηλεπληροφορικής και Διοίκησης, 5 ^ο εξ.
A' εξ., 1998	Εργαστήρια AutoCAD, Πανεπιστήμιο Πατρών, A' έτος Μηχανολόγων και Αεροναυπηγών Μηχανικών
A' εξ., 1999- A' εξ. 2002. Και	Εργαστήρια Βιομηχανικών Αυτοματισμών, Πανεπιστήμιο Πατρών, Ε' έτος Μηχανολόγων και Αεροναυπηγών Μηχανικών
A' εξ. 2005- A' εξ. 2010	
B' εξ. 1997- B' εξ. 2002.	Εργαστήρια Ρομποτικής, Πανεπιστήμιο Πατρών, Δ' έτος Μηχανολόγων και Αεροναυπηγών Μηχανικών
B' εξ. 1995- B' εξ. 2002	Εργαστήρια Ηλεκτροτεχνίας και Ηλεκτρικών Μηχανών, Πανεπιστήμιο Πατρών, Β' έτος Μηχανολόγων και Αεροναυπηγών Μηχανικών.

ΕΠΙΒΛΕΨΗ ΔΙΠΛΩΜΑΤΙΚΩΝ

Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης Προϊόντων και Συστημάτων, Παν Αιγαίου 2018-2020	ΠΠΣ Επιβλέπων σε 18 διπλωματικές Μέλος σε 38 επιτροπές εξεταστικής ΔΕ ΠΜΣ Επιβλέπων σε 6 μεταπτυχιακές διπλωματικές Μέλος σε 10 επιτροπές εξεταστικής μεταπτυχιακές ΔΕ
ΕΑΠ-ΔΙΠ 2017-2019	Ολοκληρωμένες Επίβλεψη σε 5 μεταπτυχιακές διπλωματικές εργασίες. Μέλος Εξεταστική επιτροπής: Σε 5 μεταπτυχιακές διπλωματικές εργασίες.
Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης Προϊόντων και Συστημάτων, Παν Αιγαίου (2005-2017)	<u>Ολοκληρωμένες</u> Επιβλέπων σε 18 διπλωματικές εργασίες από το 2005- 2011 Επικουρική επίβλεψη σε 5 διπλωματικές από το 2011 - 2016 Μέλος τριμελούς επιτροπής επίβλεψης 2 ολοκληρωμένων μεταπτυχιακών διπλωματικών. Μέλος σε 54 επιτροπές εξεταστικής ΔΕ (χωρίς να υπολογίζομαι ως επιβλέπων). Μέλος σε 1 επιτροπή εξεταστικής μεταπτυχιακής ΔΕ.
Τμήμα Μηχανολόγων και Αεροναυπηγών Μηχανικών, Παν Πατρών (2005-2016) Τμήμα Μαθηματικών, Παν Πατρών (2014- 2016)	<u>Ολοκληρωμένες</u> <u>Επικουρική επίβλεψη σε</u> Επικουρική επίβλεψη σε 13 διπλωματικές και σπουδαστικές εργασίες. <u>Ολοκληρωμένες</u> Μέλος επιτροπής επίβλεψης σε 1 μεταπτυχιακή διπλωματική εργασία.

ΕΠΙΒΛΕΨΗ ΔΙΔΑΚΤΟΡΙΚΩΝ

Τμήμα Μηχανικών Σχεδίασης Προϊόντων και Συστημάτων, Παν Αιγαίου (2018-Σήμερα)	<u>Επιβλέπων</u> 1. Νικόλαος Στραβοπόδης, Σχεδιασμός και Ανάπτυξη Μεταμορφικού Ρομποτικού Βραχίονα (Απ: 17^{ης}/21.06.2018 τακτικής συνέλευσης) 2. Ελευθέριος Κατραντζής, Ανάπτυξη Δεικτών για τον Μηχανοτρονικό Σχεδιασμό Προϊόντων και Συστημάτων (Απ: 2^{ης}/13.09.2018 τακτικής συνέλευσης) 3. Ηλίας Κατσάνης, Αλληλεπίδραση Ανθρώπου-Ρομπότ (Απ: 9^{ης}/02.07.2019 τακτικής συνέλευσης) 4. Ιωάννα Λεοντή, Προσθετική κατασκευή αντικειμένων πολιτιστικής κληρονομιάς (Απ: 5^{ης}/13.01.2021 τακτικής συνέλευσης) <u>Μέλος τριμελούς:</u> 1. Χρήστος Καμπούρης, Σχεδιασμός εξωσκελετικών
---	---

συστημάτων-Υποβοήθηση κίνησης (Απ: 2^η/29.11.2017 ΓΣΕΣ)

2. Ευγένιος Σκουρμπούτης, Design of a Modular Platform for an Ultra-Light electric Motorbike for Urban Commuting and Recreation (Απ: 15^η/16.05.2018 τακτικής συνέλευσης)
3. Γεώργιος Μαλινέσκος, Αξιοποίηση απεικονιστικών τεχνολογιών για την κατασκευή ορθωτικών βοηθημάτων (Απ: 5^η/12.12.2018 έκτακτης συνέλευσης)
4. Νίκη Μπουκουβάλα, Έρευνα για ανάπτυξη υλικών στα πλαίσια κυκλικής οικονομίας, βασισμένη στη φυτική και τη θαλάσσια βιολογία και στην ανακύκλωση και αξιοποίηση υπαρχόντων υλικών (Απ: 3^η/11.11.2020 τακτικής συνέλευσης)
5. Ευάγγελος Νομικός, Σχεδίαση Διαδράσεων για Συστήματα Μηχανικής Μάθησης (Interaction Design for Machine Learning systems) (Απ: 8^η/09.02.2021 έκτακτης συνέλευσης)

ΔΙΟΙΚΗΤΙΚΟ ΕΡΓΟ

2020-21	1. Επιτροπή ΤΕΕ
	2. Συντονιστική Επιτροπή Μεταπτυχιακών Σπουδών του ΠΜΣ «Ολοκληρωμένη Σχεδίαση Καινοτόμων Προϊόντων.
	3. Επιτροπή Διδακτορικών Σπουδών και Μεταδιδακτορικής Έρευνας.
	4. Επιτροπή ΕΛΚΕ (Απ: 3 ^η /11.11.2020 τακτικής συνέλευσης)
2018-20	1. Επιτροπή ΤΕΕ
	2. Συντονιστική Επιτροπή Μεταπτυχιακών Σπουδών του ΠΜΣ «Ολοκληρωμένη Σχεδίαση Καινοτόμων Προϊόντων.
	3. Επιτροπή Διδακτορικών Σπουδών και Μεταδιδακτορικής Έρευνας.
	(Απ: 3 ^η /24.10.2018, 17 ^η /21.06.2018, 1 ^η /26.09.2019, 2 ^η /06.11.2019 τακτικών συνελεύσεων)

ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΗ ΔΡΑΣΤΗΡΙΟΤΗΤΑ

ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΑ ΕΝΔΙΑΦΕΡΟΝΤΑ

Τα ερευνητικά μου ενδιαφέροντα επικεντρώνονται στο χώρο του Μηχανοτρονικού Σχεδιασμού με εφαρμογές στη Ρομποτική, και στα ευρύτερα πεδία του αυτομάτου ελέγχου με υπολογιστική νοημοσύνη. Ειδικότερα η ερευνητική μου δραστηριότητα επικεντρώνεται στα εξής:

- Σχεδιασμός μηχανοτρονικών προϊόντων και συστημάτων με έμφαση στη μοντελοποίηση φάσεων του θεμελιώδους μηχανοτρονικού σχεδιασμού.

- Σχεδιασμός ελεγκτών για ρομποτικούς βραχίονες και μηχανοτρονικών συστημάτων και για αποκατάσταση βλαβών των κάτω άκρων.
- Σχεδιασμός μηχανοτρονικών ιατρικών συστημάτων.
- Σχεδιασμός ρομποτικών κυψελών με μεταμορφικούς βραχίονες.
- Μηχανοτρονικός σχεδιασμός αρπαγών.
- Μεταμορφικά ρομπότ.
- Κινηματική ρομποτικών βραχιόνων.
- Αλληλεπίδραση ανθρώπου-ρομπότ.

Για τα πιο πάνω προβλήματα εξετάζονται ζητήματα μοντελοποίησης της γνώσης και πολυκριτηριακής βελτιστοποίησης με σύγχρονες μεθόδους και τεχνικές από το πεδίο της Υπολογιστικής Νοημοσύνης όπως είναι η *Ασαφής Λογική*, τα *Νευρωνικά Δίκτυα* και οι *Γενετικοί Αλγόριθμοι* αλλά και άλλες ευρετικές μέθοδοι αναζήτησης.

ΣΥΓΓΡΑΦΙΚΟ ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΟ ΕΡΓΟ

- 27 Δημοσιεύσεις σε διεθνή περιοδικά (3 υπό κρίση).
- 3 εκδόσεις ειδικού τεύχους στα περιοδικά *Mechatronics*, *JoMaC* και *Robotica*. Editorial στα proceedings του συνεδρίου RAAD 2018 (2 ειδικά τεύχη σε προετοιμασία).
- 19 κεφάλαια σε βιβλία πολλά από τα οποία προέρχονται από συνέδρια (1 υπό κρίση)
- 44 Δημοσιεύσεις σε διεθνή και ελληνικά συνέδρια (1 Δεκτό προς παρουσίαση)

ΔΙΕΘΝΗΣ ΑΝΑΓΝΩΡΙΣΗ: ΑΝΑΦΟΡΕΣ-ΒΡΑΒΕΥΣΕΙΣ (ΦΕΒΡΟΥΑΡΙΟΣ 2021)

	Google Scholar (Σύνολο)	Scopus (Ετεροαναφορές)	Web of Science (Ετεροαναφορές)
ID	scholar.google.gr/citations?user=4wywV-8AAAAJ&hl=en	6506258012	AAI-9286-2020
Αριθμός	474	211	130
Δείκτης H	11	8	7

Η εργασία «**Suboptimal Anatomy of Metamorphic Manipulators Based on the High Rotational Dexterity**» βραβεύτηκε με το «**Best Paper Award on Application of Metamorphic Mechanisms**» στο 3rd IEEE/IFToMM International Conference on Reconfigurable Mechanisms and Robots 2015 (ReMAR2015).

Η εργασία με τίτλο "**Cuspidality Investigation of a Metamorphic Serial Manipulator**" που παρουσιάστηκε στο 15ο IFToMM World Congress on Mechanism and Machine Science (2019), επιλέχθηκε στην τελική λίστα για επιλογή καλύτερου paper στην κατηγορία **Robotics and Mechatronics**.

ΣΥΝΤΑΚΤΗΣ ΣΕ ΔΙΕΘΝΗ ΠΕΡΙΟΔΙΚΑ

- 2020-Σήμερα: Topic Editor of Applied Sciences (ISSN 2076-3417)

ΚΡΙΤΗΣ ΣΕ ΕΠΙΣΤΗΜΟΝΙΚΑ ΠΕΡΙΟΔΙΚΑ ΚΑΙ ΣΥΝΕΔΡΙΑ

- Περιοδικά: *Mechatronics*, *ASME Journal of Mechanical Design*, *Journal of Systems and Control Engineering*, *Journal of Engineering Design*, *IPSI BgD*

Transactions on Internet Research, Information Sciences, Information Sciences, WSEAS Information sciences and applications, Journal of Mechanical Engineering Science, JJMIE, IJAAC, IJHISI, Journal of Robotics, The Open Automation and Control Systems Journal, Scientia Iranica, IEEE Transactions on Neural Networks and Learning Systems, Journal of Robotics, Mechanism and Machine Theory, Paladyn Journal of Behavioral Robotics, JoMAC, Cogent Engineering, Journal of Computational Methods in Sciences and Engineering, International Journal of Robotic Engineering, Robotica, ASME Journal of Mechanisms and Robotics, MDPI (Multimodal Technologies and Interaction, Mathematics, Sustainability, Actuators, Applied Sciences, Robotics, Sensors, Electronics) , Manufacturing Review.

- Συνέδρια: European Control Conference '07, 1st and 2nd Hellenic Robotics Conference, CGI 2013, MED 2013, GDSPM2015, ICINCO '15 and '16, ICTAI 15, World Congress '15, ISRM '15, ReMAR 2015, SYROCO '15, EUCOMES '16, MSM '16, RAAD '18, ReMAR '18,, MEDER '18, ICINCO '18, IFToMM World Congress '19, ICINCO '19, RAAD '20, ICINCO '20, IFIT '20, CoDIT '20, MSM '20.

ΑΞΙΟΛΟΓΗΣΗ ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΩΝ ΠΡΟΤΑΣΕΩΝ

- Graduate Updating Knowledge Program (ΠΕΓΑ) of Ministry of Education, Lifelong Learning and Religious Affairs, Greece (2012).
- Έχω αξιολογήσει προτάσεις για το Croatian Science Foundation (HRZZ) για τα έτη 2015 και 2016.
- Αξιολογητής ΕΛΙΔΕΚ (2019).
- Αξιολογητής στο πρόγραμμα ΕΡΕΥΝΩ-ΔΗΜΙΟΥΡΓΩ-ΚΑΙΝΟΤΟΜΩ (2020)

ΟΡΓΑΝΩΣΗ ΘΕΡΙΝΩΝ ΣΧΟΛΕΙΩΝ

- Μέλος της οργανωτικής επιτροπής του Θερινού σχολείου “Advanced technologies in Product Design, Engineering and Manufacturing” του Πανεπιστημίου Αιγαίου το οποίο πραγματοποιήθηκε στη Σύρο στη 1 - 11 Ιουλίου, 2013.

ΟΡΓΑΝΩΣΗ ΕΠΙΣΤΗΜΟΝΙΚΩΝ ΣΥΝΕΔΡΙΩΝ

- Μέλος της οργανωτικής επιτροπής του 1ου Πανελληνίου Συνεδρίου Ρομποτικής.
- Μέλος της οργανωτικής επιτροπής του 2ου Πανελληνίου Συνεδρίου Ρομποτικής.
- Μέλος της Επιτροπής Προγράμματος του ICINCO 2015, 2016, 2017.
- Μέλος της οργανωτικής επιτροπής της συνεδρίας “MDE of mechatronic products, processes and resources for intelligent evolving CPPS” στο IFAC World Congress 2017.
- Μέλος της οργανωτικής επιτροπής του RAAD 2018.

ΕΔΡΑ ΣΥΝΕΔΡΙΩΝ

- RAAD 2018: “SS: Applications of UAV on Aerial Inspection and Environmental Monitoring” (Co-Chair).
- World Congress 2017: «MDE of mechatronic products, processes and resources for intelligent evolving CPPS» (Co-chair).
- World Congress 2017: «Mechatronics, Robotics and Components - Robotics - Interactive 1»» (Co-chair).

ΣΥΜΜΕΤΟΧΗ ΣΕ ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΑ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΑ

- 1η Προκήρυξη Ερευνητικών Έργων ΕΛΙΔΕΚ για την Ενίσχυση Μεταδιδακτόρων Ερευνητών/Τριών: “Design and Development of a Reconfigurable Metamorphic Manipulator System” (2018-2021). Επιστημονικός Υπεύθυνος.
- Ερευνώ – Δημιουργώ – Καινοτομώ (Παρέμβαση II) (2018-2021). «Ανάπτυξη καινοτόμου ολοκληρωμένου συστήματος εκτίμησης του δυναμικού βιοχημικής παραγωγής μεθανίου (BMP) από διαφορετικές πηγές βιομάζας.» Αναπληρωτής Επιστημονικός Υπεύθυνος/Ερευνητής.
- Interreg Balkan-MED (2017-2020) “Forest Monitoring System for Early Fire Detection and Assessment in the Balkan-Med Area”. Ερευνητής.
- Θεμελιώδης Σχεδιασμός Κινησιογράφου. Συμμετέχω στην σχεδίαση ενός πρωτοτύπου για μελέτη κίνησης. Ιούλιος-Οκτώβριος 2016.
- I*PROMS NoE. Στα πλαίσια της ομάδας (cluster) IDT του δικτύου αυτού συμμετέχω στη διακίνηση ιδεών, την συγκρότηση ερευνητικών προτάσεων, την παρουσίαση σεμιναρίων και διαλέξεων. Αύγουστος 2005- 2009.
- ΠΕΠ Δυτικής Ελλάδος. «Ανάπτυξη Μεθόδων Υπολογιστικής Νοημοσύνης για την Αποκατάσταση των Κάτω Άκρων». Έμπειρος Ερευνητής. Ιούνιος 2006-Μάιος 2008.
- ICAFD E!3526. Ολοκλήρωση λογισμικού. Μάρτιος 2006-Σεπτέμβριος 2007 (Μερική απασχόληση).
- Πυθαγόρας II. «Ανάπτυξη μεθοδολογίας για το συστηματικό θεμελιώδη μηχανοτρονικό σχεδιασμό. Εφαρμογή στην ανάπτυξη ευφυούς συστήματος για το σχεδιασμό ρομποτικών αρπαγών.». Κύριος Ερευνητής (Μεταδιδάκτορας). Αύγουστος 2005-Δεκέμβριος 2007.
- INCO-COPERNICUS 96/4438. (HOMER-Handling of non-rigid materials with robots.)
- Κατασκευή λογισμικού για τη μέτρηση χαρακτηριστικών γεωργικών ελκυστήρων για το IFEMK.
- ΠΕΠΕΡ 2000 (Α΄ Φάση). Αυτοματοποιημένο Τηλεδιαχειριζόμενο Ολοκληρωμένο Σύστημα Αποκομιδής Απορριμμάτων.

ΣΥΓΓΡΑΦΗ ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΩΝ ΠΡΟΤΑΣΕΩΝ

- Προετοιμασία μιας πρότασης για το επερχόμενο Erasmus+ σε συνεργασία με Βουλγαρία και Σουηδία (2021).
- Συμμετοχή ως συνεργαζόμενος εταίρος στην πρόταση «Modernization of university education through digital transformation» η οποία είναι υπό αξιολόγηση από το κράτος της Βουλγαρίας (2021).

- Η πρόταση με τίτλο “Unmanned Teaming MultiObjective STrategy for Forest FIRE MANagement” υποβλήθηκε στο πλαίσιο “Building a low-carbon, climate resilient future: Research and innovation in support of the European Green Deal (H2020-LC-GD-2020)”. Συνέβαλα στην προετοιμασία της πρότασης ως συνεργαζόμενο μέλος ΔΕΠ του Παν. Πατρών (2021). Η πρόταση είναι υπό αξιολόγηση.
- Η πρόταση με τίτλο «Robotic system for telepresence of cultural institutions» υποβλήθηκε στο πλαίσιο JPICH – Cultural Heritage, Identities & Perspectives: Responding to Changing Societies (CHIP) Call (2020). Συνέβαλα στην προετοιμασία της πρότασης ως επιστημονικός υπεύθυνος εκ μέρους του Παν. Αιγαίου. Η πρόταση απορρίφθηκε.
- Η πρόταση με τίτλο ««Διαπεριφερειακός Ψηφιακός Μετασχηματισμός Αιγαίου Αρχιπελάγους στον Πολιτισμό και Τουρισμό» υποβλήθηκε στα πλαίσια της πρόσκλησης της Πρόσκλησης με Κωδικό 111(A/A ΟΠΣ ΕΣΠΑ 3525) και τίτλο “Υποστήριξη της Περιφερειακής Αριστείας». Συνέβαλα στην συγγραφή της πρότασης. Η πρόταση έγινε **δεκτή**.
- Η πρόταση με τίτλο «Epidose Product and Service Design: A Privacy-Preserving Epidemic Dosimeter Based On Contact Tracing » που υποβλήθηκε στο 4th Call – HFRI Science and society “Interventions to address the economic and social consequences of the COVID-19 pandemic” με κωδικό έργου 04967 (2020). Συνέβαλα στην προετοιμασία της πρότασης ως επιστημονικός υπεύθυνος εκ μέρους του Παν. Αιγαίου. Η πρόταση απορρίφθηκε.
- Η πρόταση με τίτλο «Ολοκληρωμένο Αυτόνομο Σύστημα Παρακολούθησης, Εντοπισμού και Προειδοποίησης Δασικών Πυρκαγιών και Αιφνίδιων Πλημμυρικών Φαινομένων-Αμύντων» που υποβλήθηκε στην 4η πρόσκληση του Προγράμματος Συνεργασίας Interreg V-A «Ελλάδα-Κύπρος 2014-2020» (2019). Συνέβαλα στην προετοιμασία της πρότασης ως επιστημονικός υπεύθυνος εκ μέρους του Παν. Αιγαίου. Η πρόταση απορρίφθηκε.
- Συμμετείχα στη συγγραφή τεσσάρων προτάσεων που υποβλήθηκαν στα πλαίσια της πρόσκλησης «Ερευνώ – Δημιουργώ – Καινοτομώ (Παρέμβαση II)» (2019). Οι προτάσεις απορρίφθηκαν.
- Η πρόταση με τίτλο «Ανάπτυξη καινοτόμου ολοκληρωμένου συστήματος εκτίμησης του δυναμικού βιοχημικής παραγωγής μεθανίου (BMP) από διαφορετικές πηγές βιομάζας.» υποβλήθηκε στα πλαίσια της πρόσκλησης «Ερευνώ – Δημιουργώ – Καινοτομώ (Παρέμβαση II)» με κωδικό έργου¹: **T1EΔK-03148**. Η πρόταση έγινε **δεκτή**.
- Η πρόταση με τίτλο “Design and Development of a Reconfigurable Metamorphic Manipulator System” υποβλήθηκε στα πλαίσια της «1η Προκήρυξη Ερευνητικών Έργων ΕΛΙΔΕΚ για την Ενίσχυση Μεταδιδασκτόρων Ερευνητών/Τριών» με αριθμό Αναφοράς²: **1184**. Η πρόταση έγινε **δεκτή**.
- “Forest Monitoring System for Early Fire Detection and Assessment in the Balkan-Med Area”. Η πρόταση αυτή συγγράφηκε στα πλαίσια του προγράμματος Balkan-Med. Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών. Η πρόταση έγινε **δεκτή**.
- “Self-configurable sensor-driven collaborative robotic system for flexible production of complex composite products”. Η πρόταση αυτή συγγράφηκε στα πλαίσια του προγράμματος H2020-IND-CE-2016-17. Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών. Η πρόταση απορρίφθηκε.

¹ Δεν στάλθηκε e-mail επιβεβαίωσης.

² Η επιβεβαίωση της υποβολής βρίσκεται στο αρχείο Παράρτημα.pdf στη σελ. 119 του ψηφιακού αρχείου.

- “Advanced Intelligence for Human-Robot Co-Manipulation of Rigid and Non-Rigid Objects in Unstructured Environments (Synergates)”: Η πρόταση αυτή υλοποιήθηκε στα πλαίσια του προγράμματος Αριστεία II. Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών. Η πρόταση απορρίφθηκε.
- “Robot Assisted Fruit Harvesting (RAFH)”: Η πρόταση αυτή υλοποιήθηκε στα πλαίσια του προγράμματος ICT-AGRI 2nd Call for Transnational Research & Technological Development and Demonstration Projects. Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών. Η πρόταση προκρίθηκε στο δεύτερο γύρο με ημερομηνία κατάθεσης στις 7/9/2012. Η πρόταση απορρίφθηκε στο δεύτερο γύρο.
- “Intelligent collaborative robotic assistance assembly cell”: Έχει γίνει **δεκτή** για χρηματοδότηση στα πλαίσια του προγράμματος Manunet ERA-NET. Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών.
- “Fully implantable micro-biomechatronic systems for the rehabilitation of the lower-limb disabilities.” Η πρόταση αυτή έγινε στα πλαίσια του Ευρωπαϊκού προγράμματος 4M NoE. Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών. Η πρόταση απορρίφθηκε.
- “SADROW, Self-Adaptive Modular Robotic Workcell”. Η πρόταση αυτή έγινε τον 2007 στα πλαίσια του ευρωπαϊκού προγράμματος FP7 και σε συνεργασία με ένα συνασπισμό ευρωπαϊκών ακαδημαϊκών ιδρυμάτων και πολυεθνικών εταιρειών. Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών. Η πρόταση απορρίφθηκε.
- “GAROS, Gardening Robot System”, Η πρόταση αυτή έγινε τον 2008 στα πλαίσια του ευρωπαϊκού προγράμματος FP6 Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών. Η πρόταση απορρίφθηκε.
- Beyond lean manufacturing-New industrial models for product and process life cycle. Η πρόταση αυτή έγινε τον 2008 στα πλαίσια του ευρωπαϊκού προγράμματος FP7 και σε συνεργασία με ένα συνασπισμό ευρωπαϊκών ακαδημαϊκών ιδρυμάτων και πολυεθνικών εταιρειών. Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών. Η πρόταση απορρίφθηκε μετά τη φάση της υποβολής της περίληψης.
- Domestic Intelligent Metamorphic RObotic handling system (FP6-2005-IST-6). Η πρόταση αυτή γράφτηκε το 2006 στα πλαίσια του FP6 και συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών Η πρόταση απορρίφθηκε.
- Πυθαγόρας II. «Ανάπτυξη μεθοδολογίας για το συστηματικό θεμελιώδη μηχανοτρονικό σχεδιασμό. Εφαρμογή στην ανάπτυξη ευφυούς συστήματος για το σχεδιασμό ρομποτικών αρπαγών.». Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης το 2004 και η πρόταση χρηματοδοτήθηκε.
- ΠΕΠΕΡ 2000 (Α΄ Φάση). Αυτοματοποιημένο Τηλεδιαχειριζόμενο Ολοκληρωμένο Σύστημα Αποκομιδής Απορριμμάτων. Συνέβαλα στη συγγραφή της πρότασης από πλευράς του Παν/μίου Πατρών και η πρόταση χρηματοδοτήθηκε

ΕΠΑΓΓΕΛΜΑΤΙΚΕΣ ΟΡΓΑΝΩΣΕΙΣ

- Τεχνικό Επιμελητήριο Ελλάδος (ΤΕΕ).
- Πανελλήνιος Σύλλογος Διπλωματούχων Μηχανολόγων-Ηλεκτρολόγων (ΠΣΔΜ-Η).
- Μέλος του Technical Committee for Robotics and Mechatronics (IFTtoMM).

ΣΥΓΓΡΑΦΙΚΟ ΕΡΓΟ

ΣΕ ΔΙΕΘΝΗ ΠΕΡΙΟΔΙΚΑ

- 1.1. **V.C. Moulianitis**, A. J. Dentsoras and N. A. Aspragathos (1999). A knowledge-based system for the conceptual design of grippers for handling fabrics. *Artificial Intelligence in Engineering, Design, Analysis and Manufacturing*, 13, 13-25.
- 1.2. **V.C. Moulianitis**, N. A. Aspragathos and A. J. Dentsoras . A model for concept evaluation in design- An application to mechatronics design of robot grippers. *Mechatronics* 14 (2004) 599–622.
- 1.3. P. Azariadis, **V. Moulianitis**, S. Alemany, J. C. González, P. de Jong, M. van der Zande and D. Brands. Virtual Shoe Test Bed: A Computer-Aided Engineering Tool for Supporting Shoe Design, *Computer Aided Design And Applications*, 2007, 4(6), 741-750.
- 1.4. Philip Azariadis, **Vassilis Moulianitis**, Jose Olaso, Sandra Alemany, Juan Carlos González Pamela de Jong, Par Dunias, Marc van der Zande and Dave Brands. An innovative virtual-engineering system for supporting integrated footwear design. *Int. J. Intelligent Engineering Informatics*, Vol. 1, No. 1, 2010.
- 1.5. R. F. Hamade, **V.C. Moulianitis**, D. D’Addonna, G. Beydoun. A dimensional tolerancing knowledge management system using Nested Ripple Down Rules (NRDR). *Engineering Applications of Artificial Intelligence* 23 (7), pp. 1140-1148, 2010.
- 1.6. Dimitris Oikonomou; **Vassilis Moulianitis**; Dimitris Lekkas, Panayiotis Koutsabasis. DSS for Health Emergency Response: A Contextual, User-Centred Approach. *International Journal of User-Driven Healthcare (IJUDH)*, 1, 2, pp. 39-56, 2011. Also, appeared in *Clinical Solutions and Medical Progress through User-Driven Healthcare*. IGI Global, 2013. 51-69
- 1.7. Charalampos Valsamos, **Vassilis Moulianitis**, Nikos Aspragathos. Index based optimal anatomy of a metamorphic manipulator for a given task. *Robotics and Computer-Integrated Manufacturing* 28 (4), pp. 517-529, 2012
- 1.8. Nikos Giannopoulos, **Vasilis C. Moulianitis** and Andreas C. Nearchou, Multi-objective optimization with fuzzy measures and its application to flow-shop scheduling, *Engineering Applications of Artificial Intelligence* 25(7), pp. 1381-1394, 2012.
- 1.9. Fotios Dimeas, Dhionis V Sako, **Vassilis C Moulianitis** and Nikos A Aspragathos. Design and fuzzy control of a robotic gripper for efficient strawberry harvesting. *Robotica FirstView*:1–14, May 2014.
- 1.10. C Valsamos, **V Moulianitis** and N Aspragathos. Kinematic Synthesis and Evaluation of Structure Topologies for Metamorphic Serial Manipulators. *Journal of Mechanisms and Robotics* 6(4), 2014.
- 1.11. Konstantopoulos, N., Syrimpeis, V., Moulianitis, V., Panaretou, I., Aspragathos, N., & Panagiotopoulos, E. (2014). A Smart Card Based Software System for Surgery Specialties. *International Journal of User-Driven Healthcare (IJUDH)*, 4(1), 48-63. Also appeared, in *Healthcare Ethics and Training: Concepts, Methodologies, Tools, and Applications* IGI Global , 2017, 394-409.

- 1.12. Synodinos, A. I., **Moulianitis, V. C.**, & Aspragathos, N. A. (2015). A fuzzy approximation to dexterity measures of mobile manipulators. *Advanced Robotics*, 29(12), 753-769.
- 1.13. C Valsamos, **V C Moulianitis**, A I Synodinos and N A Aspragathos (2015). Introduction of the high performance area measure for the evaluation of metamorphic manipulator anatomies. *Mechanism and Machine Theory* 86:88 - 107.
- 1.14. Moulianitis, V. C., Synodinos, A. I., Valsamos, C. D., & Aspragathos, N. A. (2016). Task-based optimal design of metamorphic service manipulators. *Journal of Mechanisms and Robotics*, 8(6).
- 1.15. V.N. Syrimpeis, **V.C. Moulianitis**, N.A. Aspragathos & E.C. Panagiotopoulos. A (2017) knowledge based system for the selection of muscles for gait phase detection using EMGs, *International Journal of Healthcare Information Systems and Informatics* 12(2), pp. 18-45.
- 1.16. **Moulianitis, V. C.**, Zachiotis, G. A., & Aspragathos, N. A. (2018). A new index based on mechatronics abilities for the conceptual design evaluation. *Mechatronics*, 49, 67-76.
- 1.17. Dimeas, F., **Moulianitis, V. C.**, & Aspragathos, N. (2018). Manipulator performance constraints in human-robot cooperation. *Robotics and computer-integrated manufacturing*, 50, 222-233.
- 1.18. C. Valsamos, A. Wolniakowski, K.Miatliuk and **V.C. Moulianitis** (2019), Optimal Placement of a Kinematic Robotic Task for the Minimization of Required joint velocities. *International Journal of Mechanics and Control*, 20, 1, 3-14.
- 1.19. Kritikou, G., Aspragathos, N., & **Moulianitis, V.** (2019). Algorithms for the Motion of Randomly Positioned Hexagonal and Square Microparts on a "Smart Platform" with Electrostatic Forces and a New Method for Their Simultaneous Centralization and Alignment. *Micromachines*, 10(12), 874.
- 1.20. Sharkawy, A. N., Papakonstantinou, C., Papakostopoulos, V., **Moulianitis, V. C.**, & Aspragathos, N. (2020). Task Location for High Performance Human-Robot Collaboration. *Journal of Intelligent & Robotic Systems*, 1-20.
- 1.21. Koukos-Papagiannis, C., **Moulianitis, V.**, & Aspragathos, N. (2020). Classification of All Non-Isomorphic Regular and Cuspidal Arm Anatomies in an Orthogonal Metamorphic Manipulator. *Robotics*, 9(2), 20.
- 1.22. Miatliuk, K, Nawrocka, A., Holewa, K., **Moulianitis, V.** (2020). Conceptual Design of BCI for Mobile Robot Control, *Applied Sciences*, 10 (7), 2557.
- 1.23. Xidias, E., **Moulianitis, V.**, & Azariadis, P. (2020). Optimal robot task scheduling based on adaptive neuro-fuzzy system and genetic algorithms. *The International Journal of Advanced Manufacturing Technology*, 1-13.
- 1.24. Stravopodis, N. A., and **V. C. Moulianitis** (2021). "Rectilinear tasks optimization of a modular serial metamorphic manipulator." *Journal of Mechanisms and Robotics* 13, no. 1
- 1.25. Katsanis, Ilias A.; **Moulianitis, Vassilis C.** (2021). An Architecture for Safe Child–Robot Interactions in Autism Interventions. *Robotics* 10, no. 1: 20
- 1.26. Wolniakowski A, Valsamos C, Miatliuk K, **Moulianitis V**, Aspragathos N. (2021) Optimization of Dynamic Task Location within a Manipulator’s Workspace for the Utilization of the Minimum Required Joint Torques. *Electronics*; 10(3):288.

- 1.27. Antonio Jimeno-Morenilla, Philip Azariadis, Rafael Molina-Carmona, Sofia Kyratzi, Vassilis Moulitanitis (2021), Technology enablers for the implementation of Industry 4.0 to traditional manufacturing sectors: A review, Accepted for publication in Computers in Industry.

Under review

- 1.28. C. Valsamos, A. Wolniakowski, K.Miatliuk, V. C. Moulitanitis, N. Aspragathos (2020). Optimal kinematic task position determination. Application and experimental verification for the UR-5 manipulator. Submitted for publication in Robotica (Under Major revision).
- 1.29. C. Valsamos, N. Stravopodis, V. C. Moulitanitis (2020) MECHATRONIC DESIGN AND CONSTRUCTION OF A NOVEL 1 DOF LINK FOR THE STRUCTURING OF SERIAL SELF-METAMORPHIC MANIPULATORS. Submitted for publication in JoMac.
- 1.30. C. Papakonstantinou, I. Daramouskas, V. J.Lappas, V. Kostopoulos, V. C. Moulitanitis (2020), A Machine Learning Approach for Global Steering Control Moment Gyroscope Clusters, Submitted for publication in IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems.

ΚΕΦΑΛΑΙΑ ΣΕ ΒΙΒΛΙΑ

- 2.1. **V.C. Moulitanitis**, N. A. Aspragathos and A. J. Dentsoras (2008). Fuzzy Representation and Synthesis of Concepts in Engineering Design. Lecture Notes in Artificial Intelligence 5138, 160-172. (CP)
- 2.2. H. Valsamos, **V. Moulitanitis**, N. Aspragathos (2010), Rapid Evaluation of Reconfigurable Robots Anatomies using Computational Intelligence. Lecture Notes in Computer Science (including subseries Lecture Notes in Artificial Intelligence and Lecture Notes in Bioinformatics) 6277 LNAI (PART 2), pp. 341-350. (CP)
- 2.3. Charalampos Valsamos, **Vassilis C. Moulitanitis** and Nikos Aspragathos (2012), Metamorphic Structure Representation - Designing and Evaluating Anatomies of Metamorphic Manipulators, Advances in Reconfigurable Mechanisms and Robots I, Part 1, 3-11. (CP)
- 2.4. **V C Moulitanitis** and N A Aspragathos (2014). IT and Mechatronics in Industrial Robotic Workcell Design and Operation. In Encyclopedia of Information Science and Technology. IGI Global.
- 2.5. **Vassilis C Moulitanitis**, Evgenios M Kokkinopoulos and Nikos A Aspragathos (2016). A Method for the Approximation of the Multiple IK Solutions of Regular Manipulators Based on the Uniqueness Domains and Using MLP. In Saïd Zeghloul, Med Amine Laribi and Jean-Pierre Gazeau (eds.). Robotics and Mechatronics. Mechanisms and Machine Science series, volume 37, Springer International Publishing, 273-281. (CP)
- 2.6. **V.C. Moulitanitis**, N.A. Aspragathos, C Valsamos (2016). Suboptimal anatomy of metamorphic manipulators based on the high rotational dexterity Advances in Reconfigurable Mechanisms and Robots II, 509-519. (CP)
- 2.7. **Moulitanitis, V.**, Vogiatzief, D. and Aspragathos, N., (2017). A Constructive Method for the Approximation of the Multiple Inverse Kinematics Solutions of

- Noncuspidal 6 DoF Manipulators. In *New Trends in Mechanism and Machine Science* (pp. 493-502). Springer International Publishing. (CP)
- 2.8. **Moulianitis, V.C.**, Katrantzis, E.F., Stravopodis, N.A., Aspragathos, N.A (2018). A comparative study of three manipulator performance measures *Mechanisms and Machine Science*, 49, pp. 19-27. (CP)
 - 2.9. Valsamos, C., Wolniakowski, A., Miatliuk, K., **Moulianitis, V.C** (2019). Minimization of joint velocities during the execution of a robotic task by a 6 D.o.F. articulated manipulator. *Mechanisms and Machine Science*, 67, pp. 368-375. (CP)
 - 2.10. **Moulianitis, V.C.**, Thanellas, G., Xanthopoulos, N., Aspragathos, N.A. (2019) Evaluation of UAV based schemes for forest fire monitoring, *Mechanisms and Machine Science*, 67, pp. 143-150. (CP)
 - 2.11. **Moulianitis, V.C.**, Xidias, E., Azariadis, P. Optimal task placement in a metamorphic manipulator workspace in the presence of obstacles (2019) *Mechanisms and Machine Science*, 67, pp. 359-367. (CP)
 - 2.12. Koukos-Papagiannis, C. K., Moulianitis, V. C., & Aspragathos, N. A. (2019, June). Cuspidity Investigation of a Metamorphic Serial Manipulator. *Mechanisms and Machine Science* 73, pp. 2491-2500. (CP)
 - 2.13. Nikos Aspragathos, Eleftherios Dogkas, Pavlos Konstantinidis, Panagiotis Koutmos, Nefeli Lamprinou, Vassilis C. Moulianitis, Georgios Paterakis, Emmanouil Z. Psarakis, Evangelos Sartinis, Konstantinos Souflas, Georgios Thanellas, Georgios Tsiourlis, Nikitas Xanthopoulos and Panteleimon Xofis (2019). From Pillars to AI Technology-Based Forest Fire Protection Systems [Online First], IntechOpen, DOI: 10.5772/intechopen.86904. Available from: <https://www.intechopen.com/online-first/from-pillars-to-ai-technology-based-forest-fire-protection-systems>
 - 2.14. Tzivaridis, M., **Moulianitis, V.C.**, Aspragathos, N.A. (2020) Approximation of Inverse Kinematic Solution of a Metamorphic 3R Manipulator with Multilayer Perceptron, *Advances in Intelligent Systems and Computing*, 980, pp. 43-50. (CP)
 - 2.15. Stravopodis, N.A., Valsamos, C., **Moulianitis, V.C.** (2020), An Integrated Taxonomy and Critical Review of Module Designs for Serial Reconfigurable Manipulators *Advances in Intelligent Systems and Computing*, 980, pp. 3-11. (CP)
 - 2.16. Katrantzis, Eleftherios, **Vassilis C. Moulianitis**, and Kanstantsin Miatliuk (2020), Conceptual Design Evaluation of Mechatronic Systems, *Emerging Trends in Mechatronics*. IntechOpen, 27-50.
 - 2.17. Stravopodis N.A., Katrantzis L., **Moulianitis V.C.**, Valsamos C., Aspragathos N.A. (2020) Evaluation of Serial Metamorphic Manipulator Structures Considering Inertia Characteristics. In: Zeghloul S., Laribi M., Sandoval Arevalo J. (eds) *Advances in Service and Industrial Robotics*. RAAD 2020. *Mechanisms and Machine Science*, vol 84. Springer, Cham. (CP)
 - 2.18. Katsanis I.A., **Moulianitis V.C.** (2020) Criteria for the Design and Application of Socially Assistive Robots in Interventions for Children with Autism. In: Zeghloul S., Laribi M., Sandoval Arevalo J. (eds) *Advances in Service and Industrial Robotics*. RAAD 2020. *Mechanisms and Machine Science*, vol 84. Springer, Cham. (CP)

- 2.19. Stravopodis, N. A., **Moulianitis, V. C.**, & Valsamos, C. (2021). Investigation of Dynamically Decoupled Anatomies for a Serial Metamorphic Manipulator. *Advances in Italian Mechanism Science*, Springer, Cham, 295-309. (CP)

Under review

- 2.20. Charalampos Valsamos, Nikolaos Stravopodis, Vassilis Moulianitis, Nikos A. Aspragathos (2020), *Metamorphic Manipulators*. Submitted for publication in "Robot design: from theory to service applications", Cambridge University Press

ΣΕ ΣΥΝΕΔΡΙΑ ΜΕ ΚΡΙΤΕΣ (FULL PAPER)

ΔΙΕΘΝΗ

- 3.1.1. **Moulianitis V. C.**, C. J. Tsaprounis, N. A. Aspragathos (1997). On-line gain adjustment of a robot controller, using fuzzy logic. Fifth IFAC Symposium on Robot Control 1997 Nantes France, 2, 385-390.
- 3.1.2. **Moulianitis V.C.**, A. J. Dentsoras & N. A. Aspragathos (1998). "A Search Method in Knowledge-Based Systems using Euclidean Space Norm - An Application to Design of Robot Grippers", AIENG '98, Galway, Ireland, 247-260.
- 3.1.3. **VC Moulianitis**, AJ Dentsoras, NA Aspragathos (1999)." The Euclidean Space Inner Product in a Heuristic Method for Knowledge-Based Conceptual Design of Robot Grippers". CACD' 99, Lancaster, UK 37-48.
- 3.1.4. **V. C. Moulianitis**, Z. Zoller, P. Zentay, N. A. Aspragathos, G. Arz, A. Toth (2000), Knowledge-Aided Conceptual Design of Grippers for Handling Polyurethane Foam Parts. UMTIK' 2000, Ankara, Turkey, (CD-ROM).
- 3.1.5. P.N. Politis, **V. C. Moulianitis**, N. A. Aspragathos (2001). Robot control based on coriolis and centrifugal terms fuzzification. ASME International Mechanical Engineering Congress and Exposition, Proceedings v 2 2001. Also in American Society of Mechanical Engineers, Dynamic Systems and Control Division (Publication) DSC v 70 2002. p 1041-1048
- 3.1.6. S. G. Papageorgiou, **V. C. Moulianitis**, N. A. Aspragathos (2003). Transfer VM concepts to cloth design and manufacturing, Eurasia-Tex Conference on 3D Body Scanning and Virtual Try-On Systems, Athens, pp 41-49, Nov 2003.
- 3.1.7. **Moulianitis V. C.** and Aspragathos N. A. (2006) Design Evaluation with Mechatronics index using the Discrete Choquet Integral. Mechatronics 2006, 4th IFAC-Symposium on Mechatronic Systems, Heidelberg, Germany, September 12th-14th.
- 3.1.8. **V. Moulianitis**, K. Saridakis, S. Papageorgiou, V. Syrimpeis, A. Dentsoras, N. Aspragathos (2007), Application of soft computing techniques in the design of robot grippers, International Conference on Engineering Design, ICED'07, 28 - 31 August 2007, Cite Des Sciences Et De L'Industrie, Paris, France, 2007.
- 3.1.9. V.N. Syrimpeis, L.L. Chiou, **V.C. Moulianitis**, N.A. Aspragathos, E.C Panagiotopoulos (2007). On the development of an implantable μ -biomechatronic system for the rehabilitation of lower limb neuro-muscular disabilities. Third international conference on Multi-Material Micro Manufacturing, Borovets Bulgaria, 359-362.

- 3.1.10. **V.C. Moulianitis**, V.N. Syrimpeis, V. Kokkinos, N.A. Aspragathos, E.C. Panagiotopoulos (2008). A Closed-Loop Drop-Foot Correction System with Gait Event Detection using Fuzzy Logic, Mechatronics 2008, Limerick, Ireland.
- 3.1.11. A.D. Louloudi, **V.C. Moulianitis** (2008). TherapainiS –A socially assistive robot for the elders. The 2008 I*PROMS Conference on Innovative Production Machines and Systems, Also invited to be presented in 2008 I*PROMS Researcher Symposium, Cardiff, 2008.
- 3.1.12. **V.C. Moulianitis**, V.N. Syrimpeis, N.A. Aspragathos E.C. Panagiotopoulos (2009). An Expert System for Supporting the Conceptual Design of Controllers for Lower Limbs Rehabilitation Systems. IEEE 17th Mediterranean Conf. on Control and Automation. June 24-26, 2009, Makedonia Palace, Thessaloniki, Greece.
- 3.1.13. H. Valsamos **V. Moulianitis** N. Aspragathos (2009), A Generalized Method for Solving the Kinematics of 3 D.O.F. Reconfigurable Manipulators, The 2009 I*PROMS Conference on Innovative Production Machines and Systems.
- 3.1.14. H. Valsamos **V. Moulianitis** N. Aspragathos (2011). Rapid evaluation of anatomies for metamorphic robots based on dynamic manipulability using an ANFIS system. Multibody Dynamics 2011, ECCOMAS, July 4-7 2011, Brussels, Belgium.
- 3.1.15. **Vassilis C. Moulianitis**, Vasileios N. Syrimpeis, Nikolaos A. Aspragathos and Elias C. Panagiotopoulos (2011). A Closed-Loop Drop-Foot Correction System with Gait Event Detection from the Contralateral Lower Limb using Fuzzy Logic, 10th International Workshop on Biomedical Engineering, 5-7 October 2011, Kos Island, Greece.
- 3.1.16. Fotios Dimeas, Dhionis V. Sako, **Vassilis C. Moulianitis** and Nikos A. Aspragathos (2013). Towards designing a robot gripper for efficient strawberry harvesting. In RAAD 2013. 2013, 220-226.
- 3.1.17. I. Papanikolaïdi, A. Synodinos, **V.C. Moulianitis**, N. Aspragathos, E.K. Xidias (2013). Optimal Base placement of the Da Vinci System based on the Manipulability Index. In RAAD 2013. 2013, 262-268.
- 3.1.18. **Vassilis C. Moulianitis**, Nikos A Aspragathos, Aris I Synodinos and Charalampos D. Valsamos (2014).Task-based optimal design of serial metamorphic manipulators. Accepted for presentation in ICRA 2014 WS Task Based Optimal Design of Robots, 2014.
- 3.1.19. Fotios Dimeas, **Vassilis C Moulianitis**, Charalampos Papakonstantinou and Nikos Aspragathos (2016). Manipulator Performance Constraints in Cartesian Admittance Control for Human-Robot Cooperation. In IEEE International Conference on Robotics and Automation, 2016, 3049-3054.
- 3.1.20. Charalampos Valsamos, **Vassilis Moulianitis** and Nikos Aspragathos (2016). Experimental verification of the advantages of a modular open chain metamorphic manipulator. In 47th International Symposium on Robotics (ISR2016), 2016, 215-221.
- 3.1.21. **Moulianitis, V.C.**, Zachiotis, G., Valsamos, C., Aspragathos, N.A. Evaluation of manipulators under CPPS frame (2017) IFAC-PapersOnLine, 50 (1), pp. 4342-4347.

- 3.1.22. Frisyras, E. K., **Moulianitis, V. C.**, & Aspragathos, N. A. (2018). ANNs to approximate all the inverse kinematic solutions of non-cuspidal manipulators. 12th IFAC Symposium on Robot Control SYROCO 2018, Budapest, Hungary, 27–30 August 2018, IFAC-PapersOnLine, 51(22), 418-423.
- 3.1.23. E. F. Katrantzis, N. A. Aspragathos, C. D. Valsamos and **V. C. Moulianitis** (2018), Anatomy Optimization and Experimental Verification of a Metamorphic Manipulator, *2018 International Conference on Reconfigurable Mechanisms and Robots (ReMAR)*, Delft, 1-7. doi: 10.1109/REMAR.2018.8449880.
- 3.1.24. Georgios Thanellas, **Vassilis C Moulianitis** and Nikos A Aspragathos (2019). A spatially wind aware quadcopter (UAV) path planning approach. 10th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles , Gdansk 2019, IFAC-PapersOnLine, Volume 52, Issue 8, 2019, Pages 283-288.
- 3.1.25. Dimitrios Klaoudatos, **Vassilis Moulianitis**, N. Aspragathos (2019). Development of an Experimental Strawberry Harvesting Robotic System, ICINCO 2019 - Proceedings of the 16th International Conference on Informatics in Control, Automation and Robotics 2, pp. 437-445
- 3.1.26. Nikos Aspragathos, Eleftherios Dogkas, Panagiotis Koutmos, Georgios Paterakis, Konstantinos Souflas, Georgios Thanellas, Nikitas Xanthopoulos , Nefeli Lamprinou, Emmanouil Z. Psarakis, Evangelos Sartinas, Dimitrios Katsaros, Stefanos Michos, Anastasios Kanavos, Vassilis C. Moulianitis (2019). THEASIS System for Early Detection of Wildfires in Greece: Preliminary Results from its Laboratory and Small Scale Tests. 29th Annual Conference of the European Association for Education in Electrical and Information Engineering (EAEIE) 2019, 4-6 September, University of Ruse Ruse, Bulgaria
- 3.1.27. Stravopodis, Nikolaos, Eleftherios Katrantzis, Charalampos Valsamos, and Vassilis C. Moulianitis (2020). "Conceptual Mechatronic Design of a Metamorphic Manipulator's Pseudojoints." In 2020 International Conference Mechatronic Systems and Materials (MSM), pp. 1-6. IEEE.

Under Review

- 3.1.28. Papadopoulou, Joanna; Papakostopoulos, Vassilis; Moulianitis, Vassilis C. (2020), Re-design of a motorcycle helmet for use in urban traffic: Conceptual design and testing. Provisionally accepted for presentation in ICED 2021.

ΕΛΛΗΝΙΚΑ

- 3.2.1. Χ.Δ. Βάλσαμος, **Β.Χ. Μουλιανίτης**, Ν.Α. Ασπράγκαθος (2010). Δείκτης αξιολόγησης ανατομικών μεταμορφικού ρομποτικού βραχίονα και υπολογισμός αυτού μέσω συστήματος ANFIS. 2ο Πανελλήνιο Συνέδριο Ρομποτικής, 9-10 Δεκεμβρίου 2010 Πάτρα.
- 3.2.2. Χ.Δ. Βάλσαμος, **Β.Χ. Μουλιανίτης**, Ν.Α. Ασπράγκαθος (2010). Διαμόρφωση ανατομίας μεταμορφικού βραχίονα – Βέλτιστη τοποθέτηση εργασίας στο χώρο εργασίας αυτού. Μια συγκριτική μελέτη. 2ο Πανελλήνιο Συνέδριο Ρομποτικής, 9-10 Δεκεμβρίου 2010 Πάτρα.

ΣΥΝΕΔΡΙΑ ΒΑΣΙΣΜΕΝΑ ΣΕ ΠΕΡΙΛΗΨΗ (ABSTRACT-BASED) – ΑΝΗΡΤΗΜΕΝΕΣ ΑΝΑΚΟΙΝΩΣΕΙΣ.

ΔΙΕΘΝΗ

- 4.1.1. Repoulas F. D., **Moulianitis V. C.**, N. A. Aspragathos (1998). On-line parameter estimation of a robot controller, using fuzzy logic. IFAC LSS 1998 Rio Patras, 1120-1125.
- 4.1.2. **V. C. Moulianitis**, N. A. Aspragathos, A. J. Dentsoras (2001). An Index for the Mechatronic Design of Systems and Products. ASME, First National Conference on Recent Advances in Mechanical Engineering 2001, Patra, Greece (CD-ROM).
- 4.1.3. **V.C.Moulianitis** and N.A Aspragathos (2002). Integration of complexity in a mechatronics index. Mechatronics 2002, Twente, The Netherlands, 1494-1502.
- 4.1.4. Syrimpeis V.N., **Moulianitis V.C.**, Zerikiotis E.I., Aspragathos N.A., Panagiotopoulos E.C.(2006) An approach for the development of a fuzzy logic controller for the correction of the Drop-Foot syndrome. 5th World Congress of Biomechanics July 29 – August 4, 2006, Munich, Germany. Also in Journal of Biomechanics, Volume 39, Supplement 1, 2006, Page S31.
- 4.1.5. Syrimpeis V. N., **Moulianitis V. C.**, Zerikiotis E. I., Aspragathos N. A. and Panagiotopoulos E. C.(2006). A Drop-Foot syndrome correction system based in Fuzzy Logic. 5th European Symposium on BioMedical Engineering ESBME 2006.
- 4.1.6. Syrimpeis, Vasileios N., **Moulianitis, Vasileios C.**, Aspragathos, Nikolaos A., Panagiotopoulos, Elias C. (2006), A study of human locomotion for the design of rehabilitation systems based on Fuzzy Logic. 1st Joint ESMAC - GCMAS Meeting (JEGM06) Amsterdam, the Netherlands, September 28-30, 2006, Also in Gait & Posture, Volume 24, Supplement 2, 2006, Pages S288-S289.
- 4.1.7. **V.C. Moulianitis**, N.A. Aspragathos (2009). Representation, Synthesis and Evaluation of Concepts in Engineering Design. 2nd I*PROMS Researcher Symposium, Ischia, Italy, 2009.
- 4.1.8. Dimitris Oikonomou, **Vassilis Moulianitis**, Dimitris Lekkas, Panayiotis Koutsabasis (2009). Decision Support System Design for Cooperation in Emergency Situations at the Hellenic Center of Emergency Response (EKAB), 2009 Workshop on Mobile Information Technology for Emergency Response, May 10th, 2009, Göteborg, Sweden.
- 4.1.9. **Vassilis Moulianitis**, Vasileios Syrimpeis, Nikolaos Aspragathos, Elias Panagiotopoulos, Maria Basia and Ioannis Fournianakis (2013). Expert system for gait event detection based on the gait cycle of both lower limbs. Accepted for POSTER PRESENTATION in the 19TH CONGRESS OF THE EUROPEAN SOCIETY OF BIOMECHANICS.
- 4.1.10. Nikos Aspragathos, Eleftherios Dogkas, Anastasios Kanavos, Dimitrios Katsaros, Panagiotis Koutmos, Nefeli Lamprinou, Stefanos Michos, Vassilis C. Moulianitis, Georgios Paterakis, Emmanouil Z. Psarakis, Evangelos Sartinas,

Konstantinos Souflas, Georgios Thanellas, Nikitas Xanthopoulos (2019). PRELIMINARY RESULTS FROM SMALL AND LARGE SCALE TESTS FOR AN EARLY DETECTION SYSTEM OF WILDFIRES IN STROFYLIA FOREST, SafeCorfu 2019 – 6th International Conference on Civil Protection & New Technologies 6-9 November, Ionian Academy – Corfu, Greece, pp. I-61-I-64.

ΕΛΛΗΝΙΚΑ

- 4.2.1. Συρίμπεης Β. Ν., **Μουλιανίτης Β. Χ.**, Ασπράγκαθος Ν. Α., Παναγιωτόπουλος Ηλ. Χ. (2006) Σχεδιασμός ασαφούς ελεγκτή για την αποκατάσταση της Ιπποποδίας. 1ο Συνέδριο Ελληνικής Εταιρείας Εμβιομηχανικής (ΕΛΕΜΒΙΟ) Τρίκαλα 15-16 Απριλίου 2006.
- 4.2.2. Χίου Λ. Λ., Συρίμπεης Β. Ν., **Μουλιανίτης Β. Χ.**, Ασπράγκαθος Ν. Α., Παναγιωτόπουλος Ηλ. Χ. (2007). Σχεδιασμός Νευρο-Ασαφούς Ελεγκτή για την Αποκατάσταση της Ιπποποδίας. 2ο Συνέδριο Ελληνικής Εταιρείας Εμβιομηχανικής (ΕΛΕΜΒΙΟ), Αρχ. Ολυμπία, 4-6 Μαΐου.
- 4.2.3. Α. Δ. Λουλούδη, **Β.Χ. Μουλιανίτης** (2009) Ρομποτικό σύστημα παροχής κοινωνικής βοήθειας. TherapainiS. Ανηρτημένη Ανακοίνωση στο 1ο Πανελλήνιο Συνέδριο Ρομποτικής. 23 - 24 Φεβρουαρίου 2009, Αθήνα.
- 4.2.4. Μ.Π. Ρουγγέρη, **Β. Μουλιανίτης** (2010). Gribot- Οικιακό ρομπότ παροχής υπηρεσιών για ανάρτηση, τοποθέτηση και μεταφορά αντικειμένων. Ανηρτημένη Ανακοίνωση στο 2ο Πανελλήνιο Συνέδριο Ρομποτικής, 9-10 Δεκεμβρίου 2010 Πάτρα, 2010.
- 4.2.5. Ιωάννου Δ., **Μουλιανίτης Β.**, Παπανίκος Π. (2010). Ρομποτικό σμήνος οικιακής εξυπηρέτησης: Μια διερευνητική προσέγγιση. Ανηρτημένη Ανακοίνωση στο 2ο Πανελλήνιο Συνέδριο Ρομποτικής, 9-10 Δεκεμβρίου 2010 Πάτρα, 2010

EDITORIALS

- 5.1. **Moulianitis, V.C.**, Aspragathos, N.A., Introduction to the special issue on Theories and Methodologies for mechatronics design, *Mechatronics* 20 (8), pp. 825-826, 2010
- 5.2. Aspragathos, A.-N., Koustoumpardis, P.N., **Moulianitis, V.C.** (2019). Preface. *Mechanisms and Machine Science* 67, pp. v-vii
- 5.3. Aspragathos, A.-N., Koustoumpardis, P.N., **Moulianitis, V.C.** (2019) P. Preface for the Special Issue of the International Journal of Mechanics and Control (JoMaC) dedicated to 27th International Conference on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD 2018) *International Journal of Mechanics and Control*, 20 (1), p. 1.
- 5.4. Aspragathos, N., **Moulianitis, V.**, & Koustoumpardis, P. (2020). Special Issue on Human–Robot Interaction (HRI). *Robotica*, 38(10), 1715-1716.