

1^ο Πανελλήνιο Συνέδριο Ρομποτικής

23-24

Φεβρουαρίου
2009

Ξενοδοχείο

Esperia Palace Hotel
Σταδίου 22, Αθήνα

PRESCONGRESS 01/09

ΕΠΙΘΕΩΡΗΣΗ ΥΠΟΘΑΛΑΣΣΙΩΝ ΚΑΤΑΣΚΕΥΩΝ ΜΕ ΧΡΗΣΗ ΥΠΟΒΡΥΧΙΩΝ ΡΟΜΠΟΤΙΚΩΝ ΟΧΗΜΑΤΩΝ.

Γ. Χ. Καρράς, Δ. Ι. Πανάγου, Κ.Ι. Κυριακόπουλος

ΣΧΕΔΙΑΣΜΟΣ, ΒΕΛΤΙΣΤΟΠΟΙΗΣΗ ΚΑΙ ΕΛΕΓΧΟΣ ΥΠΟΒΡΥΧΙΟΥ ΡΟΜΠΟΤΙΚΟΥ ΨΑΡΙΟΥ ΜΕ ΤΑΛΑΝΤΕΥΟΜΕΝΟ ΟΥΡΑΙΟ ΠΤΕΡΥΓΙΟ.

Μ. Μακροδημήτρης, Ε. Παπαδόπουλος

ΠΛΗΓΗΣΗ ΑΥΤΟΝΟΜΩΝ ΥΠΟΒΡΥΧΙΩΝ ΟΧΗΜΑΤΩΝ ΜΕ ΑΣΑΦΗ ΛΟΓΙΚΗ ΚΑΙ ΕΞΕΛΙΚΤΙΚΟΥΣ ΑΛΓΟΡΙΘΜΟΥΣ.

Ε. Κανακάκης

5η Συνεδρία Εφαρμογές

ΣΧΕΔΙΑΣΜΟΣ ΠΕΔΙΩΝ ΔΥΝΑΜΕΩΝ ΓΙΑ ΤΟ ΧΕΙΡΙΣΜΟ ΜΙΚΡΟΑΝΤΙΚΕΙΜΕΝΩΝ ΣΕ MICROACTUATOR ARRAYS.

Π. Λαζάρου, Ν. Ασπράγκαθος

ΜΟΝΤΕΛΟΠΟΙΗΣΗ ΚΑΙ ΕΛΕΓΧΟΣ ΜΙΚΡΟΡΟΜΠΟΤΙΚΗΣ ΠΛΑΤΦΟΡΜΑΣ ΜΕ ΦΥΓΟΚΕΝΤΡΙΚΟΥΣ ΕΠΕΝΕΡΓΗΤΕΣ.

Π. Βαρθολομαίος, Ε. Παπαδόπουλος

ΤΟ ΧΕΙΡΟΥΡΓΙΚΟ ΡΟΜΠΟΤ ΔΑΒΙΝΚΙ ΣΤΗ ΓΕΝΙΚΗ ΧΕΙΡΟΥΡΓΙΚΗ ΔΥΟ ΧΡΟΝΙΑ ΜΕΤΑ ΑΠΟ ΤΗΝ ΕΝΑΡΞΗ ΤΟΥ ΠΡΩΤΟΥ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΟΣ ΡΟΜΠΟΤΙΚΗΣ ΧΕΙΡΟΥΡΓΙΚΗΣ ΣΤΗΝ ΕΛΛΑΔΑ.

Κ. Κωνσταντινίδης, Σ. Χειρίδης, Α. Ξιάρχος, Κ. Αναστασάκου, Γ. Σάμπαλης, Μ. Βοριάς, Μ. Γεωργίου, Δ. Θωμάς

ΕΚΠΑΙΔΕΥΤΙΚΟ ΛΟΓΙΣΜΙΚΟ ΓΙΑ ΤΟΝ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟ ΕΝΟΣ ΕΙΚΟΝΙΚΟΥ ΡΟΜΠΟΤΙΚΟΥ ΒΡΑΧΙΟΝΑ ΤΥΠΟΥ SCARA.

Ι. Φασουλάς, Ι. Κουλιζής

ΑΞΙΟΛΟΓΗΣΗ & ΕΠΙΛΟΓΗ ΡΟΜΠΟΤΙΚΩΝ ΜΗΧΑΝΙΣΜΩΝ ΜΕ ΤΗ ΧΡΗΣΗ ΑΣΑΦΩΝ ΓΡΑΦΩΝ.

Δ.Ε. Κουλουριώτης, Μ. Κ. Κετίπη

6η Συνεδρία Ρομποτικά Οχήματα

ROBOCUPRESCUE 2008 - ROBOT LEAGUE TEAM-P.A.N.D.O.R.A. (GREECE).

Ομάδα ρομποτικής PANDORA του Α.Π.Θ.

ΗΜΙ ΑΥΤΟΝΟΜΗ ΡΟΜΠΟΤΙΚΗ ΠΛΑΤΦΟΡΜΑ ΓΙΑ ΑΥΤΟΚΙΝΗΤΙΣΤΙΚΑ ΠΕΙΡΑΜΑΤΑ.

Δ. Κατζουράκης, Ι. Παπαευσταθίου, Μ. Λαγουδάκης

ΣΧΕΔΙΑΣΗ ΑΥΤΟΝΟΜΟΥ ΡΟΜΠΟΤΙΚΟΥ ΟΧΗΜΑΤΟΣ ΓΙΑ ΣΥΛΛΟΓΗ ΑΝΤΙΚΕΙΜΕΝΩΝ.

Ε. Μ. Μαρίνης

ΜΕΤΑΕΥΡΕΤΙΚΟΣ ΕΛΕΓΧΟΣ ΓΙΑ ΟΧΗΜΑ ΜΕ ΕΝΕΡΓΗΤΙΚΕΣ ΑΝΑΡΤΗΣΕΙΣ ΠΟΥ ΜΕΤΑΦΕΡΕΙ ΥΓΡΟ.

Φ. Κουμπουλής, Ν. Κούβακας

ΚΑΘΟΔΗΓΗΣΗ ΚΙΝΟΥΜΕΝΟΥ ΡΟΜΠΟΤ ΜΕ ΤΗΝ ΧΡΗΣΗ ΑΣΥΡΜΑΤΟΥ ΔΙΚΤΥΟΥ ΑΙΣΘΗΤΗΡΩΝ.

Π. Μαράντος, Ι. Κωβαίος, Ι. Στεργιόπουλος,

Α. Πανουσοπούλου, Α. Τζές

7η Συνεδρία Σμήνη και Βιομημητικά Ρομπότ

ΕΞΕΛΙΞΗ ΤΗΣ ΣΥΜΠΕΡΙΦΟΡΑΣ ΟΜΑΔΩΝ ΡΟΜΠΟΤΙΚΩΝ ΟΧΗΜΑΤΩΝ ΕΛΕΓΧΟΜΕΝΑ ΑΠΟ ΑΣΑΦΕΙΣ ΕΛΕΓΚΤΕΣ:

Ο ΡΟΛΟΣ ΤΗΣ ΣΥΝΑΡΤΗΣΗΣ ΠΡΟΣΑΡΜΟΓΗΣ.

Ε. Δοϊτσίδης, Ν. Τσουρβελούδης

ΟΦΙΟΕΙΔΗΣ ΚΙΝΗΣΗ ΜΕ ΧΡΗΣΗ ΠΟΛΛΑΠΛΩΝ ΠΡΑΚΤΟΡΩΝ.

Γ. Μπιρμπίλης, Ν. Ασπράγκαθος

FACEBOTS: ΕΝΣΩΜΑΤΑ ΔΙΑΛΟΓΙΚΑ ΚΟΙΝΩΝΙΚΑ ΡΟΜΠΟΤ ΠΟΥ ΧΡΗΣΙΜΟΠΟΙΟΥΝ ΚΑΙ ΣΥΝΕΙΣΦΕΡΟΥΝ ΚΟΙΝΩΝΙΚΕΣ ΠΛΗΡΟΦΟΡΙΕΣ ΣΤΟ FACEBOOK.

Ν. Μαυρίδης, Σ. Εμαμί, Τσ. Ντάττα, Α. Τανότο, Σ. Μπεν-Αμπντελκαντέρ

ΒΙΟΜΙΜΗΤΙΚΑ ΡΟΜΠΟΤΙΚΑ ΣΥΣΤΗΜΑΤΑ ΠΟΔΟΚΥΜΑΤΟΕΙΔΟΥΣ ΜΕΤΑΚΙΝΗΣΗΣ.

Ν. Πατερομυχελάκης, Μ. Σφακιωτάκης, Δ. Τσακίρης

ΠΡΟΤΥΠΟΣ ΣΧΕΔΙΑΣΜΟΣ ΚΑΙ ΕΛΕΓΧΟΣ ΕΝΟΣ ΡΟΜΠΟΤ ΜΕ ΕΝΑ ΠΟΔΙ.

Ν. Δ. Χερουβείμ, Π Χατζάκος, Α. Νικολακάκης,

Ε. Παπαδόπουλος

Ιστοσελίδα του συνεδρίου:

www.HEROC2009.tuc.gr

Διοργάνωση:

Τεχνικό Επιμελητήριο Ελλάδος
Δ/ση Θεμάτων Ε.Ε. & Διεθνών Σχέσεων
Τμήμα Διεθνών Σχέσεων

Σκοποί

- Η ανάδειξη του έργου των Ελλήνων ερευνητών στην ρομποτική.
- Η δημιουργία ενός βήματος παρουσίασης των νέων ερευνητών και υποψήφιων διδασκόντων.
- Η διερεύνηση των δυνατοτήτων συνεργασίας μεταξύ ερευνητικών ομάδων.
- Η παρουσίαση των τελευταίων εξελίξεων στην ρομποτική τεχνολογία και τις εφαρμογές για την ενημέρωση των μηχανικών.
- Η ενημέρωση και η διάχυση της ρομποτικής τεχνολογίας.

Οργανωτική Επιτροπή

Σιούνας Μάρκος (Δ.Ε. ΤΕΕ)
Φούρκας Ιωάννης (Δ.Ε. ΤΕΕ)
Τσιάφης Ιωάννης (Γεν. Γραμ. Αντιπρ. ΤΕΕ)
Ασπράγκαθος Νικόλαος (ΕΕΕ Ηλεκτρολόγων Μηχανικών-ΤΕΕ, Πανεπιστήμιο Πατρών)
Σαφάκας Αθανάσιος (ΕΕΕ Ηλεκτρολόγων Μηχανικών-ΤΕΕ, Πανεπιστήμιο Πατρών)
Κυριακόπουλος Κώστας (Εθνικό Μετσόβιο Πολυτεχ.)
Κουστουμπάρδης Παναγιώτης (Πανεπιστ. Πατρών)
Μουσιανίτης Βασίλειος (Πανεπιστήμιο Αιγαίου)
Τσουρβελούδης Νικόλαος (Πολυτεχνείο Κρήτης)
Πιπερίδης Σάββας (Πολυτεχνείο Κρήτης)

Επιστημονική Επιτροπή

Ασπράγκαθος Νικόλαος (Πανεπιστήμιο Πατρών)
Βλάσσης Νικόλαος (Πολυτεχνείο Κρήτης)
Γαστεράτος Αντώνιος (Δημοκρίτειο Πανεπ. Θράκης)
Γρουμπός Πέτρος (Πανεπιστήμιο Πατρών)
Δουλγέρη Ζωή (Αριστοτέλειο Πανεπ. Θεσσαλονίκης)
Εμίρης Δημήτριος (Πανεπιστήμιο Πειραιώς)
Κουμπουλής Φώτης (ΤΕΙ Χαλκίδας)
Κυριακόπουλος Κώστας (Εθνικό Μετσόβιο Πολυτεχ.)
Παπαδόπουλος Ευάγγελος (Εθνικό Μετσόβιο Πολυτεχνείο)
Πετρίδης Βασίλειος (Αριστοτέλ. Πανεπ. Θεσσαλονίκης)
Τζαφέστας Σπυρίδων (Εθνικό Μετσόβιο Πολυτεχνείο)
Τζές Αντώνης (Πανεπιστήμιο Πατρών)
Τσακίρης Δημήτριος (Ινστιτούτου Πληροφορικής ΙΤΕ)
Τσουρβελούδης Νικόλαος (Πολυτεχνείο Κρήτης)

1η Ημέρα: Δευτέρα, 23 Φεβρουαρίου 2009

08:30-09:30	Προσέλευση - Εγγραφές
09:30-10:30	Έναρξη συνεδρίου - Χαιρετισμοί
10:30-11:00	Διάλειμμα - Καφές
11:00-12:40	1η Συνεδρία: Έλεγχος Ρομπότ
12:40-14:00	Διάλειμμα - Γεύμα
14:00-15:40	2η Συνεδρία: Αισθητήρες και Αλληλεπίδραση
15:40-16:20	Ανηρητημένες ανακοινώσεις - Καφές
16:20-17:40	3η Συνεδρία: Σχεδιασμός Κίνησης Ρομπότ

2η Ημέρα: Τρίτη, 24 Φεβρουαρίου 2009

09:30-11:10	4η Συνεδρία: Πλοήγηση
11:10-11:30	Διάλειμμα - Καφές
11:30-13:10	5η Συνεδρία: Εφαρμογές
13:10-14:30	Διάλειμμα - Γεύμα
14:30-16:10	6η Συνεδρία: Ρομποτικά Οχήματα
16:10-16:30	Διάλειμμα - Καφές
16:30-18:10	7η Συνεδρία: Σμήνη και Βιομιμητικά Ρομπότ
18:10-18:30	Λήξη εργασιών

Σ υ ν ε δ ρ ί ε ς

1η Συνεδρία Έλεγχος Ρομπότ

ΕΛΕΓΧΟΣ ΗΛΕΚΤΡΟΪΔΡΑΥΛΙΚΩΝ ΣΕΡΒΟΣΥΣΤΗΜΑΤΩΝ ΒΑΣΙΣΜΕΝΟΣ ΣΤΗ ΔΥΝΑΜΙΚΗ.

Ι. Νταβλιάκος, Ε. Παπαδόπουλος

ΝΕΥΡΟ-ΡΟΜΠΟΤΙΚΑ ΣΥΣΤΗΜΑΤΑ: ΕΛΕΓΧΟΣ ΜΕΣΩ ΗΛΕΚΤΡΟΜΥΟΓΡΑΦΗΜΑΤΟΣ ΚΑΙ ΜΕΘΟΔΟΛΟΓΙΕΣ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΥ ΚΙΝΗΣΗΣ.

Ξ. Παπαγεωργίου, Π. Αρτεμιάδης, Κ. Κυριακόπουλος

ΠΡΟΣΑΡΜΟΣΤΙΚΟΣ ΕΛΕΓΧΟΣ ΡΟΜΠΟΤΙΚΟΥ ΒΡΑΧΙΟΝΑ ΜΕ ΕΞΑΣΦΑΛΙΣΗ ΠΡΟΚΑΘΟΡΙΣΜΕΝΗΣ ΕΠΙΔΟΣΗΣ ΣΤΟ ΣΦΑΛΜΑ ΠΑΡΑΚΟΛΟΥΘΗΣΗΣ ΤΡΟΧΙΑΣ ΣΤΙΣ ΑΡΘΡΩΣΕΙΣ.

Θ. Ζωΐδη, Ζ. Δουλγέρη

ΝΕΥΡΟ-ΑΣΑΦΗΣ ΚΑΤΕΥΘΥΝΤΗΣ ΓΙΑ ΤΟ ΧΕΙΡΙΣΜΟ ΚΑΜΠΥΛΩΝ ΥΦΑΣΜΑΤΩΝ ΜΕ ΡΟΜΠΟΤ.

Π. Ζαχαρία, Ν. Ασπράγκαθος

ΕΝΙΣΧΥΤΙΚΗ ΜΑΘΗΣΗ ΡΟΜΠΟΤΙΚΟΥ ΕΛΕΓΧΟΥ ΜΕΣΩ ΠΙΘΑΝΟΤΙΚΟΥ ΣΥΜΠΕΡΑΣΜΟΥ.

Ν. Βλάσσης, Γ. Κόντες, Σ. Πιπερίδης

2η Συνεδρία Αισθητήρες και Αλληλεπίδραση

ΣΥΓΚΡΙΤΙΚΗ ΜΕΛΕΤΗ ΑΛΓΟΡΙΘΜΩΝ ΕΞΑΓΩΓΗΣ ΧΑΡΑΚΤΗΡΙΣΤΙΚΩΝ.

Ρ. Κουσκουρίδας, Β. Μπελαγιάννης, Δ. Χρυσοστόμου, Α. Γαστεράτος

ΠΑΡΑΜΕΤΡΙΚΗ ΑΝΤΙΣΤΟΙΧΙΣΗ ΕΙΚΟΝΩΝ ΣΤΗΝ ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΙΚΗ ΟΡΑΣΗ.

Γ. Ευαγγελίδης, Ε. Ψαράκης

ΕΠΕΞΕΡΓΑΣΙΑ ΣΗΜΑΤΟΣ ΣΥΜΒΟΛΟΜΕΤΡΙΚΗΣ ΔΙΑΤΑΞΗΣ ΑΚΡΙΒΕΙΑΣ 1/2 ΓΙΑ ΑΝΑΓΝΩΡΙΣΗ ΔΥΝΑΜΙΚΗΣ ΣΥΜΠΕΡΙΦΟΡΑΣ ΠΙΕΖΟΗΛΕΚΤΡΙΚΩΝ ΕΠΕΝΕΡΓΗΤΩΝ

Δ. Κ. Φελέκης, Ε. Παπαδόπουλος

ΠΕΙΡΑΜΑΤΙΚΗ ΜΕΛΕΤΗ ΑΠΤΙΚΗΣ ΑΝΑΚΛΗΣΗΣ.

Ε. Σίδηρη, Κ. Βλάχος, Ε. Παπαδόπουλος

ΣΥΝΕΡΓΑΣΙΑ ΡΟΜΠΟΤ-ΑΝΘΡΩΠΟΥ ΓΙΑ ΤΟΝ ΧΕΙΡΙΣΜΟ ΥΦΑΣΜΑΤΩΝ.

Π. Κουστουμπάρδης, Ν. Ασπράγκαθος

3η Συνεδρία Σχεδιασμός Κίνησης Ρομπότ

ΤΑΧΕΙΑ ΜΕΤΑΜΟΡΦΩΣΗ ΤΗΣ ΑΝΑΤΟΜΙΑΣ ΡΟΜΠΟΤΙΚΟΥ ΒΡΑΧΙΟΝΑ ΜΕ ΧΡΗΣΗ ΨΕΥΔΟ ΑΡΘΡΩΣΕΩΝ ΚΑΙ ΠΑΡΑΜΕΤΡΙΚΗ ΕΠΙΛΥΣΗ ΤΟΥ ΑΝΤΙΣΤΡΟΦΟΥ ΚΙΝΗΜΑΤΙΚΟΥ ΠΡΟΒΛΗΜΑΤΟΣ.

Χ. Βάλασμος, Ν. Ασπράγκαθος

ΣΥΝΘΕΣΗ ΑΝΘΡΩΠΙΝΩΝ ΜΟΝΤΕΛΩΝ ΓΙΑ ΕΦΑΡΜΟΓΕΣ ΚΙΝΗΣΗΣ ΣΕ Η/Υ ΒΑΣΙΖΟΜΕΝΗ ΣΕ ΚΙΝΗΜΑΤΙΚΑ ΑΠΟΠΛΕΓΜΕΝΕΣ ΡΟΜΠΟΤΙΚΕΣ ΓΕΩΜΕΤΡΙΕΣ.

Δ. Εμίρης

ΕΥΡΕΣΗ ΤΟΥ ΔΙΑΝΥΣΜΑΤΟΣ ΘΕΣΗΣ ΚΙΝΟΥΜΕΝΟΥ ΡΟΜΠΟΤ ΜΕ ΜΟΝΟΦΘΑΛΜΟ ΣΥΣΤΗΜΑ ΟΡΑΣΗΣ.

Ν. Κυριακούλης, Ε. Καρακάσης, Α. Γαστεράτος, Δ. Κουλουριώτης, Σ. Μουρούτσος

ΒΕΛΤΙΣΤΟΠΟΙΗΣΗ ΣΧΕΔΙΑΣΜΟΥ ΔΙΑΔΡΟΜΗΣ ΡΟΜΠΟΤΙΚΟΥ ΒΡΑΧΙΟΝΑ ΜΕΣΩ ΥΒΡΙΔΙΚΟΥ ΑΛΓΟΡΙΘΜΟΥ.

Σ. Μήτση, Κ.-Δ. Μπουζάκης, Δ. Σαγρής, Γκ. Μανσούρ

4η Συνεδρία Πλοήγηση

ΑΥΤΟΝΟΜΗ ΠΛΟΗΓΗΣΗ ΜΗ ΕΠΙΑΝΔΡΩΜΕΝΩΝ ΕΛΙΚΟΠΤΕΡΩΝ.

Ν. Βιτζηλαίος, Ν. Τσουρβελούδης

ΑΝΑΠΤΥΞΗ ΣΥΣΤΗΜΑΤΟΣ ΠΡΟΣΟΜΟΙΩΣΗΣ & ΕΞΟΜΟΙΩΣΗΣ ΓΙΑ ΡΟΜΠΟΤ ΣΤΟ ΔΙΑΣΤΗΜΑ.

Ε. Παπαδόπουλος, Ι. Σ. Παρασκευάς, Θ. Φλέσσα, Κ. Νάνος, Γ. Ρεκλείτης, Ι. Κοντολάτης