

Επιβλέπων Καθηγητής	ΘΕΜΑ ΔΙΠΛΩΜΑΤΙΚΗΣ ΕΡΓΑΣΙΑΣ	ΑΕΜ
Σ. Καζαρλής	Υλοποίηση αλγορίθμων της οικογένειας "BUG-Algorithms" σε πραγματικό αυτοκινούμενο ρομπότ για αποφυγή εμποδίων	23
Σ. Καζαρλής	Ανάπτυξη Συστήματος Απτικού Γαντιού - Ρομποτικού Χεριού για μίμηση των κινήσεων του ανθρώπινου χεριού μέσω απτικών και οπτικών αισθητήρων	4
Σ. Καζαρλής	Υλοποίηση αλγορίθμων αποφυγής εμποδίων σε πραγματικό αυτοκινούμενο ρομπότ με την μέθοδο Παρακολούθησης Ακμών Voronoi και Χαρτογράφηση του Χώρου	41
Σ. Καζαρλής	Ανάπτυξη Παράλληλων Γενετικών Αλγορίθμων με Μοντέλα Χαμηλής και Υψηλής Ανάλυσης	42
Σ. Καζαρλής	Υλοποίηση αλγορίθμου "Tangent BUG" σε πραγματικό αυτοκινούμενο ρομπότ για αποφυγή εμποδίων και κίνηση σε λαβύρινθο	3
Σ. Βολογιαννίδης	Duckietown – Μια ευέλικτη πλατφόρμα εκμάθησης ρομποτικής	1
Σ. Βολογιαννίδης	Προσομοίωση βιομηχανικής επεξεργασίας αντικειμένων στο FACTORY IO με χρήση του TIA PORTAL	2
A. Νικολαΐδης	Μελέτη και υλοποίηση προσομοιωτή αυτόνομου ρομποτικού οχήματος με χρήση της μηχανής παιχνιδιών Unity	27
I. Καλόμοιρος	Μελέτη του Συστήματος σε Προγραμματιζόμενη Ψηφίδα (SoC) ZYNQ και υλοποίηση εφαρμογών με τη βοήθεια του αναπτυξιακού συστήματος PYNQ.	35
I. Καλόμοιρος	Υλοποίηση συστήματος εξαγωγής ακμών εικόνας σε πραγματικό χρόνο, με κώδικα σε γλώσσα περιγραφής υλικού και υλοποίηση στο σύστημα PYNQ-Z1	25
Δ. Σαγρής	ΑΝΑΠΤΥΞΗ ΠΑΡΑΛΛΗΛΟΥ ΡΟΜΠΟΤΙΚΟΥ ΒΡΑΧΙΟΝΑ "ΔΕΛΤΑ" ΜΕ ΣΥΣΤΗΜΑ ΕΛΕΓΧΟΥ ΚΑΙ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟΥ	36
Δ. Σαγρής	ΑΝΑΠΤΥΞΗ ON-FRAME ΧΕΙΡΙΣΤΗΡΙΟΥ ΤΥΠΟΥ JOYSTICK ΓΙΑ ΤΟΝ TAXY ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΜΟ ΡΟΜΠΟΤΙΚΩΝ ΒΡΑΧΙΟΝΩΝ	7
I. Καλόμοιρος	Ευφυείς Τεχνικές Διαμόρφωσης Τάσης Δικτύου, με βάση κανόνες Κυψελωτών Αυτομάτων και υλοποίηση σε διάταξη FPGA	11
A. Μπαλουκτσής	Η χρήση της ρομποτικής στα πλαίσια της εκπαίδευσης στην ειδική αγωγή	33
Σ. Βολογιαννίδης	Ταυτοποίηση ζιζανίων σε γραμμικές καλλιέργειες με την χρήση μηχανικής όρασης	20