

ΜΙΧΑΗΛ ΣΦΑΚΙΩΤΑΚΗΣ
Δρ. ΗΛΕΚΤΡΟΛΟΓΟΣ ΜΗΧΑΝΙΚΟΣ
ΑΝΑΠΛΗΡΩΤΗΣ ΚΑΘΗΓΗΤΗΣ
ΤΜΗΜΑ ΗΛΕΚΤΡΟΛΟΓΩΝ ΜΗΧΑΝΙΚΩΝ & ΜΗΧΑΝΙΚΩΝ ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΩΝ
ΕΛΛΗΝΙΚΟ ΜΕΣΟΓΕΙΑΚΟ ΠΑΝΕΠΙΣΤΗΜΙΟ

ΠΡΟΣΩΠΙΚΑ ΣΤΟΙΧΕΙΑ

Όνοματεπώνυμο:	Σφακιωτάκης Μιχαήλ
Έτος γέννησης:	1971
Τόπος γέννησης:	Μίσικαν, Η.Π.Α.
Υπηκοότητα:	Ελληνική
Αρ. Δελτ. Ταυτότητας:	AZ 153775/07 IB' Τ.Α. Θεσ/νίκης
Θέση:	Αναπληρωτής Καθηγητής
Διεύθυνση εργασίας :	Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών, Σχολή Μηχανικών, Ελληνικό Μεσογειακό Πανεπιστήμιο (ΕΛΜΕΠΑ), Εσταυρωμένος 71500, Ηράκλειο Κρήτης
Τηλ. εργασίας:	2810-379237
e-mail:	msfak@hmu.gr

ΣΠΟΥΔΕΣ (ΣΥΝΟΠΤΙΚΑ)

- [2001] Διδακτορικό Δίπλωμα (PhD), Heriot-Watt University (Μεγάλη Βρετανία)
Τίτλος διδακτορικής διατριβής: *Development and evaluation of an experimental undulating-fin device using the parallel bellows actuator*
- [1996] Μεταπτυχιακό Δίπλωμα (MSc), University of Strathclyde (Μεγάλη Βρετανία)
MSc in Communications, Control and Digital Signal Processing
- [1995] Δίπλωμα Ηλεκτρολόγου Μηχανικού, Αριστοτέλειο Πανεπιστήμιο Θεσσαλονίκης

ΠΡΟΫΠΗΡΕΣΙΑ (ΣΥΝΟΠΤΙΚΑ)

- [Απρ. 2019 – σήμερα] Αναπληρωτής Καθηγητής,
Τμήμα Ηλ/γων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών,
ΕΛΜΕΠΑ
- [Ιούλ. 2017 – Απρ. 2019] Αναπληρωτής Καθηγητής,
Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών ΤΕ, ΤΕΙ Κρήτης
- [Ιούν. 2008 - Δεκ. 2018] Συνεργαζόμενο μέλος ΕΠΙ-ΤΕΙ
Ινστιτούτο Πληροφορικής, ΙΤΕ
- [Απρίλ. 2008 – Ιούλ. 2017] Επίκουρος Καθηγητής,
Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών ΤΕ, ΤΕΙ Κρήτης
- [Ιούλ. 2002 – Μάιος 2008] Ερευνητικός Συνεργάτης,
Ινστιτούτο Πληροφορικής, ΙΤΕ
- [Φεβρ. 2003 - 2008] Επιστημονικός Συνεργάτης,
Τμήμα Μηχανολογίας, ΤΕΙ Κρήτης

[Φεβρ. 1997 – Απρ. 2000] Ερευνητικός Συνεργάτης,
Πανεπιστήμιο Heriot-Watt (Μεγάλη Βρετανία)

ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΗ ΔΡΑΣΤΗΡΙΟΤΗΤΑ (ΣΥΝΟΠΤΙΚΑ)

- Μέλος του Διατμηματικού Ερευνητικού Εργαστηρίου Συστημάτων Ελέγχου και Ρομποτικής (ΕΛΜΕΠΑ).
- *Ερευνητικά ενδιαφέροντα:* (i) Μοντελοποίηση, σύνθεση και έλεγχος βιομιμητικών ρομποτικών συστημάτων, (ii) Εφαρμογές της ρομποτικής στη γεωργία ακριβείας, (iii) Σχεδίαση και έλεγχος μηχανικών διατάξεων, (iv) Μικρο-ρομποτικά συστήματα για ιατρικές εφαρμογές, (v) Ενσωματωμένα συστήματα ελέγχου πραγματικού χρόνου, (vi) Έλεγχος οπτικής ανατροφοδότησης.
- Συμμετοχή σε δώδεκα (12) χρηματοδοτούμενα ερευνητικά έργα.
- Εξήνταοκτώ (68) δημοσιεύσεις και ανακοινώσεις ερευνητικών εργασιών σε επιστημονικά περιοδικά και συνέδρια.
- Περισσότερες από 1800 ετεροαναφορές (στοιχεία Scopus).

ΔΙΑΚΡΙΣΕΙΣ

- Υποψηφιότητα ερευνητικής εργασίας για το βραβείο **Best Paper** του διεθνούς συνεδρίου *IROS'15* (Hamburg, Germany, 2015).
- Βράβευση ερευνητικής εργασίας στο διεθνές συνέδριο *ICUMT'15* (Brno, Czech Republic, 2015) με το βραβείο **Best Control Paper**.
- Βράβευση ερευνητικής εργασίας στο διεθνές συνέδριο *NHIBE'15* (Skiathos, Greece, 2015) με το βραβείο **Best Paper**.
- Υποψηφιότητα ερευνητικής εργασίας για τα βραβεία **Best Paper** και **JTCF Novel Technology Paper Award** του διεθνούς συνεδρίου *IROS'14* (Chicago, USA, 2014).
- Βράβευση ερευνητικής εργασίας στο διεθνές συνέδριο *RAAD'13* (Portorož, Slovenia, 2013) με το βραβείο **1st Prize Best Application Paper**.
- Βράβευση ερευνητικής εργασίας στο διεθνές συνέδριο *EuroSensors XXIV* (Linz, Austria, 2010) με το βραβείο **Best Oral Presentation Award**.
- Συμμετοχή στο Ευρωπαϊκό Πρόγραμμα VECTOR EU-IST project, το οποίο απέσπασε το 1ο βραβείο **Best Exhibit Award** στην εκδήλωση *ICT 2010* που οργανώθηκε στις Βρυξέλλες (27-29 Σεπτεμβρίου 2010) από την Ευρωπαϊκή Επιτροπή.
- Βράβευση ερευνητικής εργασίας στο διεθνές συνέδριο *CNS*2004* (Baltimore, USA, 2004) με το βραβείο καλύτερης παρουσίασης (**Best Presentation Award**).
- Απονομή Μεταπτυχιακού Τίτλου (M.Sc.) σε Επικοινωνίες, Αυτόματο Έλεγχο και Ψηφιακή Επεξεργασία Σήματος από το Strathclyde University με **διάκριση** (distinction).
- Υπότροφος του Ιδρύματος Κρατικών Υποτροφιών κατά το πρώτο έτος φοιτήσεως στο Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών του Α.Π.Θ..

ΔΙΟΙΚΗΤΙΚΑ ΚΑΘΗΚΟΝΤΑ

[Οκτ. 2019 – Σεπτ. 2020] Διευθυντής Τομέα
«Ηλεκτρονικής, Συστημάτων και Τεχνολογίας Υπολογιστών»
Τμήμα ΗΛ/γων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών,
ΕΛΜΕΠΑ

- [Φεβρ. 2019 - σήμερα] Διευθυντής
Διατμηματικό Εργαστήριο Συστημάτων Ελέγχου & Ρομποτικής
Σχολή Μηχανικών, ΕΛΜΕΠΑ
- [Μάιος 2018 - σήμερα] Διευθυντής
Διατμηματικό Πρόγραμμα Μεταπτυχιακών Σπουδών
Προηγμένα Συστήματα Παραγωγής Αυτοματισμού & Ρομποτικής
Σχολή Μηχανικών, ΕΛΜΕΠΑ
- [Νοεμβ. 2008 - σήμερα] Ακαδημαϊκός Υπεύθυνος
Εργαστήριο Συστημάτων Αυτόματου Ελέγχου
Τμήμα Ηλ/γων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών,
ΕΛΜΕΠΑ
- [Απρ. 2013 - σήμερα] Ακαδημαϊκός Υπεύθυνος
Εργαστήριο Μικροϋπολογιστών & Ηλεκτρονικών Κατασκευών
Τμήμα Ηλ/γων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών,
ΕΛΜΕΠΑ
- [Απρ. 2014 – Απρ. 2017] Τακτικό Μέλος
Ομάδα Εσωτερικής Αξιολόγησης
Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών ΤΕ, ΤΕΙ Κρήτης

ΞΕΝΕΣ ΓΛΩΣΣΕΣ

- Άριστη γνώση της Αγγλικής γλώσσας (Δίπλωμα *Cambridge Proficiency*)
- Πολύ καλή γνώση της Γερμανικής γλώσσας (Δίπλωμα *Mittelstufenprüfung*)
- Ικανοποιητική γνώση της Ιταλικής γλώσσας (διετείς σπουδές)

A. ΔΙΔΑΚΤΙΚΟ ΕΡΓΟ

ΔΙΔΑΣΚΑΛΙΑ ΜΑΘΗΜΑΤΩΝ

Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών & Μηχανικών Υπολογιστών [ΕΛΜΕΠΑ]

- ΣΑΕ I (Υποχρεωτικό Κορμού, 6^ο εξάμηνο)
- Εφαρμοσμένος Ψηφιακός Έλεγχος (Υποχρεωτικό Κατεύθυνσης, 9^ο εξάμηνο)
- Ρομποτική I (Επιλογής Κατεύθυνσης, 8^ο εξάμηνο)
- Εργαστήριο Κατασκευής Τυπωμένων Κυκλωμάτων (Προαιρετικό Κατεύθυνσης, 7^ο εξάμηνο)

Δ.Π.Μ.Σ. "Προηγμένα Συστήματα Παραγωγής, Αυτοματισμού & Ρομποτικής" [ΕΛΜΕΠΑ]

- Δυναμική και Έλεγχος (Υποχρεωτικό, Α' εξάμηνο)
- Ενσωματωμένα Συστήματα Ελέγχου (Υποχρεωτικό, Β' εξάμηνο)

Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών ΤΕ [ΤΕΙ Κρήτης]

- ΣΑΕ II (Θεωρ. και Εργ.)
- Μικροελεγκτές (Θεωρ. και Εργ.)
- Ηλεκτρικές-Ηλεκτρονικές Κατασκευές (Εργ.)
- Βιομηχανικοί Αυτοματισμοί (Εργ.)
- Τεχνολογία Μετρήσεων (Εργ.)
- Microprocessors (Θεωρ. και Εργ.) – διδασκαλία *Erasmus*
- Control Systems II (Θεωρ. και Εργ.) – διδασκαλία *Erasmus*

Τμήμα Μηχανολόγων Μηχανικών ΤΕ [ΤΕΙ Κρήτης]

- Εφαρμογές Μικροελεγκτών (Θεωρ. και Εργ.)
- Προχωρ. Προγραμματισμός (Θεωρ. και Εργ.) - ως συμβασιούχος επιστημονικός συνεργάτης
- Μηχατρονικός Σχεδιασμός (Θεωρ. και Εργ.) - ως συμβασιούχος επιστημονικός συνεργάτης
- Ρομποτική (Θεωρ. και Εργ.) - ως συμβασιούχος επιστημονικός συνεργάτης

ΕΠΙΒΛΕΨΗ ΠΤΥΧΙΑΚΩΝ / ΔΙΠΛΩΜΑΤΙΚΩΝ ΕΡΓΑΣΙΩΝ

- Επιβλέπων σε 12 μεταπτυχιακές διπλωματικές εργασίες φοιτητών του ΔΠΜΣ «Προηγμένα Συστήματα Παραγωγής, Αυτοματισμού και Ρομποτικής» του ΕΛΜΕΠΑ / ΤΕΙ Κρήτης.
- Επιβλέπων σε 25 πτυχιακές εργασίες φοιτητών του Τμήματος Ηλεκτρολόγων Μηχανικών ΤΕ του ΤΕΙ Κρήτης.

B. ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΑ ΕΡΓΑ

ΣΥΜΜΕΤΟΧΕΣ ΩΣ ΕΡΕΥΝΗΤΗΣ ΣΕ ΔΙΕΘΝΗ ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΑ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΑ

- [2018 – 2020] **Τίτλος:** *Promoting Coding and STEM Skills Through Robotics: Supporting Primary Schools to Develop Inclusive Digital Strategies for All (CODESKILLS4ROBOTICS)*
Φορέας χρηματοδότησης: Erasmus+ Programme (2018-1-EL01-KA201-047823)
Συνολικός προϋπολογισμός: 0,31 εκατομμύρια Ευρώ
Ιστοσελίδα: <http://codeskills4robotics.eu/>
- [2009 – 2013] **Τίτλος:** *Novel design principles and technologies for a new generation of high dexterity soft-bodied robots inspired by the morphology and behaviour of the octopus (OCTOPUS)*
Φορέας χρηματοδότησης: Έβδομο Κοινοτικό Πλαίσιο Στήριξης (FP7 – 231608)
Συνολικός προϋπολογισμός: 9,74 εκατομμύρια Ευρώ
Ιστοσελίδα: <http://www.octopusproject.eu/>
- [2006 – 2010] **Τίτλος:** *Versatile Endoscopic Capsule for gastrointestinal TumOr Recognition and therapy (VECTOR)*
Φορέας χρηματοδότησης: Έκτο Κοινοτικό Πλαίσιο Στήριξης (FP6/IST-033970)
Συνολικός προϋπολογισμός: 7,04 εκατομμύρια Ευρώ
Ιστοσελίδα: <http://www.novineon.com/vector/>
- [2006] **Τίτλος:** *Observational Learning in Cognitive Agents (MATHESIS)*
Φορέας χρηματοδότησης: Έκτο Κοινοτικό Πλαίσιο Στήριξης (FP6/IST-027574)
Συνολικός προϋπολογισμός: 2,25 εκατομμύρια Ευρώ
Ιστοσελίδα: <http://www.ics.forth.gr/mathesis/>
- [2002 – 2005] **Τίτλος:** *Biomimetic Structures for Locomotion in the Human Body (BIOLOCH)*
Φορέας χρηματοδότησης: Πέμπτο Κοινοτικό Πλαίσιο Στήριξης (FP5/IST.2001.34181)
Συνολικός προϋπολογισμός: 1,65 εκατομμύρια Ευρώ
Ιστοσελίδα: <http://www.ics.forth.gr/bioloach/>
- [1997-1999] **Τίτλος:** *Flexible Appendage for Positioning and Stabilisation (FLAPS)*
Φορέας χρηματοδότησης: Engineering & Physical Sciences Research Council (UK)
Κωδικός Προγράμματος: GR/L29217
Ιστοσελίδα: <http://www.ece.eps.hw.ac.uk/Research/oceans/projects/flaps/describe.htm>

ΣΥΜΜΕΤΟΧΕΣ ΩΣ ΕΡΕΥΝΗΤΗΣ ΣΕ ΕΘΝΙΚΑ ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΑ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΑ

- [2022 – 2024] **Τίτλος:** Διεπιστημονική διερεύνηση για τη δυνατότητα ανάπτυξης ενεργειακών ανεμόμυλων Λασιθιώτικου τύπου στο Δήμο Οροπεδίου Λασιθίου
Φορέας χρηματοδότησης: Περιφέρεια Κρήτης
Συνολικός προϋπολογισμός: 0,2 εκατομμύρια Ευρώ
- [2021 – 2023] **Τίτλος:** Αξιολόγηση εξ αποστάσεως και σε πραγματικό χρόνο της λειτουργικότητας πολυμερικών μονωτήρων υπαίθριων εγκαταστάσεων υψηλής τάσης (Power-LIBS)
Φορέας χρηματοδότησης: ΕΣΠΑ (Πράξη «ΕΡΕΥΝΩ-ΔΗΜΙΟΥΡΓΩ-ΚΑΙΝΟΤΟΜΩ»)
Κωδικός έργου: Τ2ΕΔΚ-02717 (MIS 5131360)
Συνολικός προϋπολογισμός: 0,88 εκατομμύρια Ευρώ
Ιστοσελίδα: <https://power-libs.iesl.forth.gr>
- [2019 – 2021] **Τίτλος:** Δράση για την Έρευνα στον Αγροδιατροφικό Τομέα της Κρήτης (Agro4Crete)
Φορέας χρηματοδότησης: ΓΓΕΤ
Κωδικός έργου: 80683
Συνολικός προϋπολογισμός: 0,9 εκατομμύρια Ευρώ
Ιστοσελίδα: <https://agro4crete.hmu.gr>
- [2018 – 2021] **Τίτλος:** Αξιοποίηση ρομποτικών συστημάτων και τεχνολογιών υπολογιστικής ευφυΐας στη μείωση κόστους και εισροών στις υδροπονικές καλλιέργειες (Soup)
Φορέας χρηματοδότησης: ΕΣΠΑ (Πράξη «ΕΡΕΥΝΩ-ΔΗΜΙΟΥΡΓΩ-ΚΑΙΝΟΤΟΜΩ»)
Κωδικός έργου: Τ1ΕΔΚ-04171
Συνολικός προϋπολογισμός: 1,0 εκατομμύρια Ευρώ
Ιστοσελίδα: <https://soup-project.gr>
- [2018] **Τίτλος:** Σχεδιασμός και ανάπτυξη λογισμικού επεξεργασίας και απεικόνισης κινηματικών δεδομένων του ανθρώπινου σώματος με τη χρήση αισθητήρων IMU
Φορέας χρηματοδότησης: Manettas Biomechanical Innovations
Κωδικός έργου: Τ1ΕΔΚ-04171
Συνολικός προϋπολογισμός: 6.200 Ευρώ
- [2012 – 2015] **Τίτλος:** Βιομημητικά ρομποτικά συστήματα με πόδια, για κίνηση σε δύσκολα περιβάλλοντα (BioLegRob)
Φορέας χρηματοδότησης: ΕΣΠΑ (Πράξη Θαλής)
Κωδικός MIS: 379424
Συνολικός προϋπολογισμός: 0,6 εκατομμύρια Ευρώ
Ιστοσελίδα: <http://excellence.minedu.gov.gr/thales/el/thalesprojects/379424>

ΕΠΙΣΤΗΜΟΝΙΚΟΣ ΥΠΕΥΘΥΝΟΣ ΕΘΝΙΚΩΝ ΕΡΕΥΝΗΤΙΚΩΝ ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΩΝ

- [2012 – 2015] **Τίτλος:** Ανάπτυξη βιομημητικού υποβρύχιου ρομπότ με σύστημα πρόωσης πτερυγίων κυματοειδούς κίνησης (SQUIDBOT)
Φορέας χρηματοδότησης: ΕΣΠΑ (Πράξη Αρχιμήδης III)
Συνολικός προϋπολογισμός: 82.000 Ευρώ

Γ. ΕΠΙΣΤΗΜΟΝΙΚΕΣ ΔΗΜΟΣΙΕΥΣΕΙΣ ΚΑΙ ΕΡΓΑΣΙΕΣ

ΛΙΣΤΕΣ ΔΗΜΟΣΙΕΥΣΕΩΝ

ΔΙΑΤΡΙΒΕΣ

- T3** M. Sfakiotakis (2000). Development and evaluation of an experimental undulating-fin device using the Parallel Bellows Actuator. *PhD thesis*, Heriot-Watt University, Edinburgh, UK.

- T2** M. Sfakiotakis (1996). Fuzzy logic controller design for a laser scanner system. *MSc dissertation*, University of Strathclyde, Glasgow, UK.
- T1** Μ. Σφακιωτάκης (1995). Ψηφιακή ισοστάθμιση ηχείων. *Διπλωματική εργασία*, Αριστοτέλειο Πανεπιστήμιο Θεσσαλονίκης.

ΔΗΜΟΣΙΕΥΣΕΙΣ ΣΕ ΔΙΕΘΝΗ ΕΠΙΣΤΗΜΟΝΙΚΑ ΠΕΡΙΟΔΙΚΑ ΜΕ ΚΡΙΣΗ ΕΡΓΑΣΙΩΝ

- J12** A. Yannakoudakis and M. Sfakiotakis, (2022), Invariant output feedback stabilizability. *International Journal of Control*, [accepted].
- J11** M. Sfakiotakis, A. Kazakidi, and D. P. Tsakiris (2015), Octopus-inspired multi-arm robotic swimming. *Bioinspiration and Biomimetics*, vol. 10(3), 035005 [22 pages].
- J10** M. Sfakiotakis, J. Fasoulas, M. M. Kavoussanos, and M. Arapis (2015), Experimental investigation and propulsion control for a bio-inspired undulatory robotic fin. *Robotica*, vol. 33(5), pp. 1062–1084.
- J9** M. Sfakiotakis, N. Pateromichelakis, and D. P. Tsakiris (2014), Vibration-induced frictional reduction in miniature intracorporeal robots. *IEEE Transactions on Robotics*, vol. 30(5), pp. 1210–1221.
- J8** J. Fasoulas and M. Sfakiotakis (2014), Modeling and grasp stability analysis for object manipulation by soft rolling fingertips. *International Journal of Humanoid Robotics*, vol 11(3), 1450020 [30 pages].
- J7** G. Ciuti, N. Pateromichelakis, M. Sfakiotakis, P. Valdastri, A. Menciassi, D.P. Tsakiris, P. Dario (2012), A wireless module for vibratory motor control and inertial sensing in capsule endoscopy. *Sensors and Actuators A: Physical*, vol 186, pp. 270–276.
- J6** R. Carta, M. Sfakiotakis, N. Pateromichelakis, J. Thoné, D.P. Tsakiris and R. Puers (2011). A multi-coil inductive powering system for an endoscopic capsule with vibratory actuation. *Sensors and Actuators A: Physical*, vol 172(1), pp. 253–258.
- J5** G. La Spina, M. Sfakiotakis, D.P. Tsakiris, A. Menciassi and P. Dario (2007). Polychaete-like undulatory robotic locomotion in unstructured substrates. *IEEE Transactions on Robotics*, vol 6(11-12), pp. 1200–1212.
- J4** M. Sfakiotakis and D.P. Tsakiris (2007). Biomimetic centering for undulatory robots. *International Journal of Robotics Research*, vol 26(11-12), pp. 1267–1282.
- J3** M. Sfakiotakis and D.P. Tsakiris (2007). Neuromuscular control of reactive behaviors for undulatory robots. *Neurocomputing*, vol 70(10-12), pp. 1907–1913.
- J2** M. Sfakiotakis and D.P. Tsakiris (2006). SIMUUN: A simulation environment for undulatory locomotion. *International Journal of Modelling and Simulation*, vol 26(4), pp. 4430–4464.
- J1** M. Sfakiotakis, D.M. Lane, and J.B.C. Davies (1999). Review of fish swimming modes for aquatic locomotion. *IEEE Journal of Oceanic Engineering*, vol 24(2), pp. 237–252.

ΔΗΜΟΣΙΕΥΣΕΙΣ ΣΕ ΠΡΑΚΤΙΚΑ ΔΙΕΘΝΩΝ ΣΥΝΕΔΡΙΩΝ ΜΕ ΚΡΙΣΗ ΕΡΓΑΣΙΩΝ

- P33** K. Mouratis, G. Stivaktakis, and M. Sfakiotakis, (2022), Remote access laboratory setup for physical computing courses, *31st Ann. Conf. of the European Association for Education in Electrical and Information Engineering (EAEEIE'22)*, pp. 1-6, Coimbra, Portugal.
- P32** C. Chrysoulakis, J. Fasoulas, and M. Sfakiotakis, (2021), Development and initial evaluation of a multi-purpose spraying robot prototype, *IEEE Int. Conf. on Advanced Robotics (ICAR'21)*, pp. 384-389, Ljubljana, Slovenia.

- P31 N. Kounalakis, M. Kalykakis, M. Pettas, A. Makris, M.M. Kavoussanos, **M. Sfakiotakis**, and J. Fasoulas (2021), Development of a tomato harvesting robot: peduncle recognition and approaching, *3rd Int. Congr. on Human-Computer Interaction, Optimization and Robotic Applications (HORA'21)*, pp. 1-6, Ankara, Turkey.
- P30 R. Gliva, **M. Sfakiotakis**, and M. Kruusma, (2018), Development and experimental assessment of a flexible robot fin, *IEEE Int. Conf. on Soft Robotics (RoboSoft'18)*, pp. 208-213, Livorno, Italy.
- P29 **M. Sfakiotakis**, R. Gliva, and M. Mountoufaris (2016), Steering-plane motion control for an underwater robot with a pair of undulatory fin propulsors, *Proc. IEEE Mediterranean Conf. on Control and Automation (MED'16)*, pp. 496-503, Athens, Greece.
- P28 **M. Sfakiotakis**, A. Chatzidaki, T. Evdaimon, A. Kazakidi, and D. P. Tsakiris, (2016), Effects of compliance in pedundulatory locomotion over granular substrates, *Proc. IEEE Mediterranean Conf. on Control and Automation (MED'16)*, pp. 532-538, Athens, Greece.
- P27 R. Gliva, M. Mountoufaris, M. Kavoussanos, K. Dedousis, and **M. Sfakiotakis** (2015), Motion control for an underwater robot with undulatory fin propulsion, *Proc. Int. Conf. on Science in Technology (SCinTE'15)*, pp. 171-175, Athens, Greece.
- P26 **M. Sfakiotakis**, J. Fasoulas, R. Gliva, and Ar. Yannakoudakis (2015), Model-based fin ray joint tracking control for undulatory fin mechanisms, *Proc. IEEE Int. Congress on Ultra Modern Telecommunications and Control Systems and Workshops (ICUMT'15)*, pp. 158-165, Brno, Czech Republic. [*βραβείο Best Control Paper*]
- P25 **M. Sfakiotakis**, J. Fasoulas, and R. Gliva (2015), Dynamic modeling and experimental analysis of a two-ray undulatory fin robot, *Proc. IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS'15)*, pp. 339-346, Hamburg, Germany. [*υποψηφιότητα για το βραβείο Best Paper Award*]
- P24 **M. Sfakiotakis**, A. Kazakidi, A. Chatzidaki, T. Evdaimon, and D. P. Tsakiris (2015), Multi-arm robotic swimmer actuated by antagonistic SMA springs, *Proc. IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS'15)*, pp. 1540-1545, Hamburg, Germany.
- P23 R. Gliva, M. Mountoufaris, N. Spyridakis, and **M. Sfakiotakis** (2015), Development of a bio-inspired underwater robot prototype with undulatory fin propulsion, *Proc. 9th Int. Conf. on New Horizons in Industry, Business and Education (NHIBE'15)*, pp. 81-86, Skiathos, Greece. [*βραβείο Best Paper*]
- P22 **M. Sfakiotakis**, A. Kazakidi, A. Chatzidaki, T. Evdaimon, and D. P. Tsakiris (2014), Multi-arm robotic swimming with octopus-inspired compliant web, *Proc. IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS'14)*, pp. 302-308, Chicago (Illinois), USA. [*υποψηφιότητα για τα βραβεία Best Paper Award και JTCF Novel Technology Paper Award for Amusement Culture*]
- P21 **M. Sfakiotakis** and J. Fasoulas, (2014), Development and experimental validation of a model for the membrane restoring torques in undulatory fin mechanisms, *Proc. IEEE Mediterranean Conf. on Control and Automation (MED'14)*, pp. 1540-1546, Palermo, Italy.
- P20 T. Evdaimon, **M. Sfakiotakis** and D. P. Tsakiris, (2014), A closed-loop position control scheme for SMA-actuated joints, *Proc. IEEE Mediterranean Conf. on Control and Automation (MED'14)*, pp. 1527-1532, Palermo, Italy.
- P19 **M. Sfakiotakis**, M. Arapis, N. Spyridakis, and J. Fasoulas, (2013), Development and experimental evaluation of an undulatory fin prototype, *Proc. 22nd Int. Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region (RAAD'13)*, pp. 280–287, Portorož, Slovenia. [*βραβείο 1st Prize Best Application Paper*]

- P18** M. Sfakiotakis, A. Kazakidi, and D. P. Tsakiris, (2013), Turning maneuvers of an octopus-inspired multi-arm robotic swimmer, *Proc. IEEE Mediterranean Conf. on Control and Automation (MED'13)*, pp. 1343–1349, Chania, Greece.
- P17** M. Sfakiotakis, A. Kazakidi, N. Pateromichelakis, and D. P. Tsakiris, (2013), Octopus-inspired eight-arm robotic swimming by sculling movements, *Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'13)*, pp. 5135–5141, Karlsruhe, Germany.
- P16** J. Fasoulas and M. Sfakiotakis (2012), Modeling and control for object manipulation by a two-d.o.f. robotic hand with soft fingertips, *Proc. 10th Int. IFAC Symp. on Robot Control (SYROCO'12)*, pp. 259–264, Dubrovnik, Croatia.
- P15** M. Sfakiotakis, A. Kazakidi, N. Pateromichelakis, J.A. Ekaterinaris, D.P. Tsakiris, (2012), Robotic underwater propulsion inspired by the octopus multi-arm swimming, *Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'12)*, pp. 3833–3839, St. Paul (Minnesota), USA.
- P14** G. Ciuti, N. Pateromichelakis, M. Sfakiotakis, P. Valdastrì, A. Menciassi, D.P. Tsakiris, P. Dario (2011), A wireless module for vibratory motor control and inertial sensing in capsule endoscopy, *Proc. EuroSensors XXV*, pp. 92–95, Athens, Greece.
- P13** R. Carta, N. Pateromichelakis, J. Thone, M. Sfakiotakis, D.P. Tsakiris and R. Puers, (2010). Wireless powering system for a vibratory-actuated endoscopic capsule. *Proc. EuroSensors XXIV*, pp. 572–575, Linz, Austria. [*βραβείο Best Oral Presentation Award*]
- P12** G. López-Nicolás, M. Sfakiotakis, D.P. Tsakiris, A.A. Argyros, C. Sagues and J. J. Guerrero (2009). Visual homing for undulatory robotic locomotion. *Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'09)*, pp. 2629–2636, Kobe, Japan.
- P11** M. Sfakiotakis and D.P. Tsakiris (2009). Undulatory and pedundulatory robotic locomotion via direct and retrograde body waves. *Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'09)*, pp. 3457–3463, Kobe, Japan.
- P10** M. Sfakiotakis and D.P. Tsakiris (2008). Pedundulatory robotic locomotion: centipede and polychaete modes in unstructured substrates. *Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Biomimetics (ROBIO'08)*, pp. 651–658, Bangkok, Thailand.
- P9** X. Zabulis, M. Sfakiotakis, and D.P. Tsakiris (2008). Effects of vibratory actuation on endoscopic capsule vision. *Proc. IEEE Int. Conf. of the Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC'08)*, pp. 5901–5904, Vancouver, Canada.
- P8** M. Sfakiotakis, D.P. Tsakiris, and K. Karakasiliotis (2007). Polychaete-like pedundulatory robotic locomotion. *Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'07)*, pp. 269–274, Roma, Italy.
- P7** M. Sfakiotakis, D.P. Tsakiris, and A. Vlaikidis (2006). Biomimetic centering for undulatory robots. *Proc. 1st IEEE/RAS-EMBS Int. Conf. on Biomedical Robotics and Biomechatronics (BIOROB'06)*, pp. 744–749, Pisa, Italy.
- P6** D.P. Tsakiris, M. Sfakiotakis, A. Menciassi, G. La Spina, and P. Dario (2005). Polychaete-like undulatory robotic locomotion. *Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'05)*, pp. 3029-3034, Barcelona, Spain.
- P5** M. Sfakiotakis and D.P. Tsakiris (2004). A simulation environment for undulatory locomotion. *Proc. IASTED Int. Conf. on Applied Simulation and Modelling (ASM'04)*, pp. 154–159, Rhodes, Greece.
- P4** M. Sfakiotakis, D.M. Lane, and J.B.C. Davies (2001). An experimental undulating-fin device using the Parallel Bellows Actuator. *Proc. IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'01)*, pp. 2356–2362, Seoul, Korea, 2001.

- P3** M. Sfakiotakis, D.M. Lane, and J.B.C. Davies (2000). Development of a ‘fin actuator’ for the investigation of undulating fin propulsion. *Proc. 1st Int. Symp. on Aqua Bio-Mechanisms (ISABMEC’00)*, pp. 265–270, Honolulu, USA.
- P2** J.B.C. Davies, D.M. Lane, G.C. Robinson, D.J. Obrien, M. Pickett, M. Sfakiotakis, and B. Deacon (1998). Subsea applications of continuum robots. *Proc. Int. Symp. on Underwater Technology*, pp. 363–369, Tokyo, Japan.
- P1** M. Sfakiotakis, A.W. Ordys, and L. Petropoulakis (1998). Fuzzy logic controller design for a laser scanner system. *Proc. 5th IEEE Int. Worksh. on Advanced Motion Control (AMC’98)*, pp. 659–665, Coimbra, Portugal.

ΔΗΜΟΣΙΕΥΣΕΙΣ ΣΕ ΠΡΑΚΤΙΚΑ ΔΙΕΘΝΩΝ ΣΥΝΕΔΡΙΩΝ ΧΩΡΙΣ ΚΡΙΣΗ ΕΡΓΑΣΙΩΝ

- U2** Em. Kourtikakis, Em. Kapellakis, J. Fasoulas, and M. Sfakiotakis, (2016). An embedded controller for the pendubot, *15th Int. Symp. on Ambient Intelligence and Embedded Systems (AmiEs’16)*, 6 pages, Heraklion, Greece.
- U1** J. Fasoulas, M. Sfakiotakis, I. Konstantoudakis, and N. Kritsotakis (2016). Design, development and control of the anthropomorphic robotic hand TALOS, *15th Int. Symp. on Ambient Intelligence and Embedded Systems (AmiEs’16)*, 6 pages, Heraklion, Greece.

ΔΗΜΟΣΙΕΥΣΕΙΣ ΣΕ ΠΡΑΚΤΙΚΑ ΕΘΝΙΚΩΝ ΣΥΝΕΔΡΙΩΝ ΜΕ ΚΡΙΣΗ ΕΡΓΑΣΙΩΝ

- G4** Μ. Τσακίρης και Μ. Σφακιωτάκης (2010). Έλεγχος υπο-οδηγούμενης ρομποτικής διάταξης τύπου ανεστραμμένου εκκρεμμύου (pendubot). *Πρακτικά του 2ου Πανελληνίου Συνεδρίου Ρομποτικής*, Πάτρα, 9-10 Δεκεμβρίου., [url: http://www.heroc.tuc.gr/Papers_Posters/index.html](http://www.heroc.tuc.gr/Papers_Posters/index.html)
- G3** Μ. Σφακιωτάκης, Ξ. Ζαμπούλης, Ν. Πατερομιχελάκης και Δ.Π. Τσακίρης (2010). Τεχνικές υποβοήθησης κίνησης και οπτικής καθοδήγησης για ενδοσκοπικές κάψουλες. *Πρακτικά του 2ου Πανελληνίου Συνεδρίου Ρομποτικής*, Πάτρα, 9-10 Δεκεμβρίου. [url: http://www.heroc.tuc.gr/Papers_Posters/index.html](http://www.heroc.tuc.gr/Papers_Posters/index.html)
- G2** Ν. Πατερομιχελάκης, Μ. Σφακιωτάκης και Δ. Π. Τσακίρης (2009). Βιομημητικά ρομποτικά συστήματα ποδοκυματοειδούς μετακίνησης. *Πρακτικά του 1ου Πανελληνίου Συνεδρίου Ρομποτικής*, Αθήνα, 23-24 Φεβρουαρίου.
- G1** Γ. Παπανικολάου, Σ. Μπαχτσεντζής, και Μ. Σφακιωτάκης (1995). Χρήση τεχνικών TDS για τη σχεδίαση και εγκατάσταση συστημάτων ηχοτροφοδοσίας. Η εργασία παρουσιάστηκε στη *2^η Συνάντηση του Ελληνικού Τμήματος του AES*, Αθήνα, Μάρτιος 1995.

ΑΝΑΚΟΙΝΩΣΕΙΣ/ΠΑΡΟΥΣΙΑΣΕΙΣ ΣΕ ΔΙΕΘΝΗ ΣΥΝΕΔΡΙΑ ΜΕ ΚΡΙΣΗ ΕΡΓΑΣΙΩΝ

- A12** D. Kosmopoulos, C. Constantinopoulos, D. Papadimitriou, T. Manios, J. Fasoulas, M. Sfakiotakis, C. Stantoumis, I. Kalisperakis, A. Tsalavoutas, and L. Drikos (2019). The SOUP project: current state and future activities. Extended abstract and presentation at the *10th Int. Conf. on Information, Intelligence, Systems and Applications (IISA’19)*, Patras, Greece, July 15-17.
- A11** D.P. Tsakiris, M. Sfakiotakis, T. Evdaimon, and A. Chatzidaki (2016). Joint-tracking control for SMA-actuated robots. Poster presentation at the *24th IEEE Mediterranean Conf. on Control and Automation (MED’16), Workshop on Legged and Multi-modal Locomotion*, Athens, Greece, June 21-24.

- A10** A. Kazakidi, **M. Sfakiotakis**, X. Zabulis, D.P. Tsakiris (2015). Octopus arm kinematic analysis for use in multi-arm underwater robotic swimmers. Extended abstract and poster presentation at the *IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA'15), Late Breaking Results*, Seattle, USA, pp. 4136, May 26-30.
- A9** A. Kazakidi, S. Stefanou, X. Zabulis, M. Kuba, A. Botvinnik, S. Hanassy, M. Sfakiotakis, T. Gutnick, J. Ekaterinaris, T. Flash, B. Hochner, D.P. Tsakiris. (2013). Motion reconstruction of arm swimming in the *octopus Vulgaris*. Abstract for the *19th Congress of the European Society of Biomechanics (ESB'13)*, Patras, Greece, Aug. 25-28.
- A8** **M. Sfakiotakis**, N. Pateromichelakis, D.P. Tsakiris (2013). Vibration-induced frictional reduction for magnetically guided intracorporeal devices. Short paper and poster presentation at the *6th Hamlyn Symposium on Medical Robotics (HSMR'13)*, London, UK, June 22-25.
- A7** **M. Sfakiotakis**, N. Pateromichelakis, D.P. Tsakiris (2012). Using vibrations to reduce friction in magnetically guided intracorporeal devices. Short paper and poster presentation at the *IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS'12), Workshop on Magnetically Actuated Multiscale Medical Robots*, Algavre, Portugal, October 7-12.
- A6** A. Kazakidi, M. Kuba, A. Botvinnik, **M. Sfakiotakis**, T. Gutnick, S. Hanassy, G. Levy, J.A. Ekaterinaris, T. Flash, B. Hochner, D.P. Tsakiris (2012). Swimming patterns of the *Octopus vulgaris*. Poster presentation at the *22nd Annual Meeting of Neural Control of Movement Society*, Venice, Italy, April 23-29.
- A5** D.P. Tsakiris, **M. Sfakiotakis**, X. Zabulis, and N. Pateromichelakis (2011). Visual servoing for robotic endoscopic capsules. Abstract at the *IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS'11), Workshop on Image-Guided Medical Robotic Interventions*, San Francisco, USA, Sept 25.
- A4** **M. Sfakiotakis**, X. Zabulis, and D.P. Tsakiris (2010). Endoscopic capsule line-of-sight alignment by visual servoing. Extended abstract at the *7th Intl. Conf. on Wearable Micro and Nano Technologies for Personalized Health (pHealth 2010)*, Berlin, Germany, May 26-28.
- A3** **M. Sfakiotakis** and D.P. Tsakiris (2006). Neural control of reactive behaviors for undulatory robots. Extended abstract and poster presentation at the *Annual Computational Neuroscience Meeting (CNS*2006)*, Edinburgh, UK, July 15-18.
- A2** D.P. Tsakiris, A. Menciassi, **M. Sfakiotakis**, G. La Spina, and P. Dario (2004). Undulatory locomotion of polychaete annelids: mechanics, neural control and robotic prototypes. Extended abstract, poster and presentation at the *Annual Computational Neuroscience Meeting (CNS*2004)*, Baltimore, USA, July 17-22. [*βραβείο Best Presentation Award*]
- A1** D.P. Tsakiris, A. Menciassi, **M. Sfakiotakis**, G. La Spina, and P. Dario (2004). Polychaete-like undulatory robots for search-and-rescue operations. Poster and presentation at the *IEEE Workshop on Safety, Security and Rescue Robotics (SSRR'04)*, Bonn, Germany, May 24-26. Abstract published in the Workshop Proceedings CD-ROM (ISBN 3-8167-6556-4).

ΑΝΑΚΟΙΝΩΣΕΙΣ ΣΕ ΔΙΕΘΝΗ ΚΑΙ ΕΘΝΙΚΑ ΣΥΝΕΔΡΙΑ ΧΩΡΙΣ ΚΡΙΣΗ ΕΡΓΑΣΙΩΝ

- C5** Ρ. Γκλίβα, Μ. Μουντουφάρης, **Μ. Σφακιωτάκης**, (2016). Squidbot-mini: Βιομημητικό υποβρύχιο ρομπότ με πρόωση πτερυγίων κυματοειδούς κίνησης. Poster στην παράλληλη εκδήλωση *Επίδειξη Ρομποτικής* στο *9ο Ελληνικό Συνέδριο Τεχνητής Νοημοσύνης (SETN'16)*, Θεσσαλονίκη, Μάιος 15.
- C4** **Μ. Σφακιωτάκης**, Γ. Φασουλάς (2015). Ανάπτυξη βιομημητικού υποβρύχιου ρομπότ με σύστημα πρόωσης πτερυγίων κυματοειδούς κίνησης. Παρουσίαση στη διημερίδα *Καινοτόμα*

Προϊόντα και Υπηρεσίες: Εφαρμοσμένη έρευνα του Τ.Ε.Ι. Κρήτης στα πλαίσια της Πράξης Αρχιμήδης ΙΙΙ, Τ.Ε.Ι Κρήτης, Ηράκλειο, Σεπτ. 28-29.

- C3** M. Sfakiotakis, R. Gliva, M. Mountoufaris, and N. Spyridakis (2015). Development of a bio-inspired underwater robot with undulatory fin propulsion. Poster στη διημερίδα *Καινοτόμα Προϊόντα και Υπηρεσίες: Εφαρμοσμένη έρευνα του Τ.Ε.Ι. Κρήτης στα πλαίσια της Πράξης Αρχιμήδης ΙΙΙ*, Τ.Ε.Ι Κρήτης, Ηράκλειο, Σεπτ. 28-29.
- C2** Δ.Π. Τσακίρης, Ι.Α. Αικατερινάρης, **Μ. Σφακιωτάκης**, Ξ. Ζαμπούλης, Α. Καζακίδη, Α. Χατζηδάκη, Θ. Ευδαίμων (2014). Ρομποτικό Χταπόδι: Βιολογικά Εμπνευσμένη Ρομποτική Κολύμβηση. Poster στην εκδήλωση *Τα Ρομπότ Επιστρέφουν*, Ίδρυμα Ευγενίδου, Αθήνα, Δεκ. 15.
- C1** G. Papadourakis, **M. Sfakiotakis**, and H. Kaghazchi (2011). Cooperative Network Training (CoNeT) project. Extended abstract at the *10th Int. Symp. on Ambient Intelligence and Embedded Systems (AmiEs'11)*, 6 pages, Heraklion, Greece, Sept. 22-24.

ΒΙΒΛΙΟΓΡΑΦΙΚΕΣ ΑΝΑΦΟΡΕΣ

Παρατίθενται συνοπτικά στοιχεία από διάφορες δικτυακές βάσεις δεδομένων σχετικά με τις συνολικές αναφορές/ετεροαναφορές στο δημοσιευμένο ερευνητικό έργο, καθώς επίσης και οι σχετικοί δείκτες απήχησης (h-index, i10-index), όπου διατίθενται.

- Scopus** σύνολο αναφορών: 1996
σύνολο ετεροαναφορών: 1830
δείκτης: h-index: 16
Ιστοσελίδα: <https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=55922226700>
- Google** σύνολο αναφορών: 2960
- Scholar** σύνολο ετεροαναφορών: δεν παρέχεται
δείκτης h-index: 19
δείκτης: i10-index: 29
Ιστοσελίδα: <https://scholar.google.gr/citations?user=R9-u8MsAAAAJ&hl=en>