

Δρ ΧΡΗΣΤΟΔΟΥΛΟΣ ΛΥΤΡΙΔΗΣ

Διπλωματούχος Μηχανικός

16^{ης} Ταξιαρχίας 11

Καβάλα, 654 03

Τηλέφωνο: +30 2510833175

Κινητό: 6937166808

Ηλεκτρονική διεύθυνση: lytridic@gmail.com

Π Ρ Ο Σ Ω Π Ι Κ Α Σ Τ Ο Ι Χ Ε Ι Α

Οικογενειακή κατάσταση: Άγαμος
Υπηκοότητα: Ελληνική
Ημερομηνία γέννησης: 09/08/1978
Τόπος γέννησης: Θεσσαλονίκη, Ελλάδα

Σ Π Ο Υ Δ Ε Σ

Πανεπιστήμιο του Πόρτσμουθ, Μεγάλη Βρετανία

Τμήμα Ηλεκτρολόγων και Ηλεκτρονικών Μηχανικών

BEng (Hons) in Electronic and Computer Engineering

Ιούλιος 1999

Βαθμός πτυχίου 2.1

Τίτλος πτυχιακής: “*Generation of three dimensional graphics superimposed on video capture*”

Δημιουργία γραφικού περιβάλλοντος εργασίας σε γλώσσα Visual C++, όπου βασικά στέρεα σχήματα συνδυάζονται για να παραχθούν τρισδιάστατα μοντέλα κινούμενων πλοίων, τα οποία είναι τοποθετημένα πάνω σε εικόνα βίντεο με δραστηριότητες ενός λιμανιού.

Πανεπιστήμιο του Πόρτσμουθ, Μεγάλη Βρετανία

Τμήμα Ηλεκτρολόγων και Ηλεκτρονικών Μηχανικών

Μάστερ σε Κινητή Ρομποτική

Σεπτέμβριος 2000

Πτυχιακή: “*Optimisation of a fuzzy rule based controller using genetic algorithms*”

Έρευνα χρήσης της ασαφούς λογικής ως τρόπο δημιουργίας ευφυούς συμπεριφοράς μιας ομάδας κινούμενων ρομπότ με βελτιστοποίηση της απόδοσής τους χρησιμοποιώντας γενετικούς αλγόριθμους σε μία προσομοίωση συμπεριφοράς ακόλουθων ρομπότ γραμμένη σε Visual C++.

*Οι τίτλοι σπουδών Μπάτσελορ και Μάστερ είναι ισότιμοι με το Δίπλωμα Ηλεκτρονικού Μηχανικού και Μηχανικού Υπολογιστών (αριθμός πράξης ΔΙΚΑΤΣΑ 8-336/2004)

Πανεπιστήμιο του Πόρτσμουθ, Μεγάλη Βρετανία

Τμήμα Ηλεκτρονικών και Μηχανικών Ηλεκτρονικών Υπολογιστών

Διδακτορικό σε Κινητή Ρομποτική

Νοέμβριος 2004

Τίτλος Διατριβής: “*Cooperative robotic search strategies for odour source localisation*”

Ανάπτυξη αποδοτικών και εύρωστων στρατηγικών συνεργασίας για τον έλεγχο πολλαπλών ρομπότ με σκοπό την επίδειξη των πλεονεκτημάτων από την χρήση συστημάτων με πολλαπλά ρομπότ για την εκτέλεση καθηκόντων αναζήτησης με συνεργασία, τόσο μέσω μελετών εξομοίωσης όσο και μέσω

της χρήσης κινούμενων ρομπότ για τεκμηρίωση των θεωρητικών αποτελεσμάτων.

**Το διδακτορικό δίπλωμα είναι αναγνωρισμένο από το ΔΟΑΤΑΠ με αριθμό πράξης 8-2541

Π Ρ Ο Ύ Π Η Ρ Ε Σ Ι Α

Πανεπιστήμιο του Πόρτσμουθ

Σεπτέμβριος 2004 - Νοέμβριος 2004

Ανάπτυξη ενός πρότυπου συστήματος ελέγχου πολλαπλών ρομπότ, βασισμένο σε ηλεκτρονικό υπολογιστή, για σκοπούς επίδειξης.

Πανεπιστήμιο του Πόρτσμουθ

Φεβρουάριος 2001 - Ιούνιος 2004

Εργαστηριακός συνεργάτης – Εφαρμογές διαδικτύου

- Εισαγωγή στις εφαρμογές του Microsoft Office (Excel, Access, Powerpoint)
- Σχεδίαση ιστοσελίδων: Αρχές, HTML, hyperlinks, πίνακες, φόρμες, frames, εικόνες and γραφικά. Cascading-style sheets (CSS). Πρόγραμμα σχεδίασης ιστοσελίδων Dreamweaver.
- CGI scripting με την γλώσσα προγραμματισμού PERL
- Server-side scripting με χρήση PHP
- Εισαγωγή στις συσχετιστικές βάσεις δεδομένων, αρχές σχεδίασης και ιστοσελίδες βασισμένες σε βάσεις δεδομένων με χρήση PHP/MySQL

Πανεπιστήμιο του Πόρτσμουθ

Οκτώβριος 2001 - Ιούνιος 2004

Εργαστηριακός συνεργάτης - Προγραμματισμός σε γλώσσα C

- Εισαγωγή στο λειτουργικό σύστημα UNIX
- Εισαγωγή στον προγραμματισμό σε C
- Προχωρημένος προγραμματισμός σε C

Πανεπιστήμιο του Πόρτσμουθ

Φεβρουάριος 2002 - Ιούνιος 2002

Λέκτορας, Τμήμα Ηλεκτρολόγων και Ηλεκτρονικών Μηχανικών

- Βασικές αρχές ρομποτικής πλοήγησης
- Βασικές αρχές ρομποτικής κίνησης
- Τεχνολογίες αισθητήρων
- Βιολογικά εμπνευσμένη πλοήγηση

ΤΕΙ Καβάλας

Οκτώβριος 2005 - Φεβρουάριος 2006

Εργαστηριακός συνεργάτης, Τμήμα Βιομηχανικής Πληροφορικής

- Τεχνολογία λογισμικού

ΤΕΙ Καβάλας

Φεβρουάριος 2008 – Ιούνιος 2008

Εξωτερικός συνεργάτης. Έργο ΕΠΕΑΕΚ. Πράξη 4.1 «Ενίσχυση σπουδών πληροφορικής στο ΤΕΙ Καβάλας». Δημοσίευση του εκπαιδευτικού υλικού όπως περιγράφεται στον οδηγό σπουδών του Τμήματος Βιομηχανικής Πληροφορικής στην πλατφόρμα moodle. Ψηφιοποίηση εκπαιδευτικού υλικού για τα μαθήματα:

- Ρομποτική
- Τεχνητή νοημοσύνη και λογικός προγραμματισμός

ΤΕΙ Καβάλας

Οκτώβριος 2008 – Σεπτέμβριος 2010

Επιστημονικός συνεργάτης, Τμήμα Βιομηχανικής Πληροφορικής

- Γραφικά υπολογιστών

ΤΕΙ Καβάλας

Οκτώβριος 2009 – Ιούλιος 2011

Επιστημονικός συνεργάτης, Τμήμα Διαχείρισης Πληροφοριών

- Δομημένος Προγραμματισμός
- Εισαγωγή στην Πληροφορική
- Αντικειμενοστραφής Προγραμματισμός

ΤΕΙ Καβάλας

Οκτώβριος 2012 – Φεβρουάριος 2013

Επιστημονικός συνεργάτης, Τμήμα Βιομηχανικής Πληροφορικής

- Ρομποτική

Δημόσιο ΙΕΚ Καβάλας

Οκτώβριος 2012 – Φεβρουάριος 2013

Εκπαιδευτής, Ειδικότητα Τεχνικών Φαρμάκων, Καλλυντικών και περιεμφερών προϊόντων

- Χρήση Ηλεκτρονικών Υπολογιστών

ΤΕΙ Καβάλας

Οκτώβριος 2007 - Σήμερα

Επιστημονικός συνεργάτης, Τμήμα Βιομηχανικής Πληροφορικής

- Τεχνητή Νοημοσύνη και Λογικός Προγραμματισμός

ΤΕΙ Ανατολικής Μακεδονίας-Θράκης

Σεπτέμβριος 2014 – Σήμερα

Εξωτερικός συνεργάτης. Έργο: «Ανοικτά Ακαδημαϊκά Μαθήματα του ΤΕΙ Καβάλας»

- Ψηφιοποίηση ακαδημαϊκών μαθημάτων σε πλατφόρμα e-class
- Ανάπτυξη λογισμικού για την μετατροπή ψηφιακών μαθημάτων από την πλατφόρμα moodle σε πλατφόρμα e-class

Α Ρ Θ Ρ Α Σ Ε Ε Π Ι Σ Τ Η Μ Ο Ν Ι Κ Α
Π Ε Ρ Ι Ο Δ Ι Κ Α / Σ Υ Ν Ε Δ Ρ Ι Α

- [1] Virk, G. S., Lytridis, C., Kadar, E. E., and Fisher, P., "Cooperative target searching in a diffusion field," *European Control Conference (ECC 2001)*, Porto, Portugal, 2001.
- [2] Virk, G. S., Lytridis, C., Fisher, P., and Kadar, E. E., "Co-operative Navigation in Unstable Diffusion Fields," *Proceedings of the 4th International Conference on Climbing and Walking Robots (CLAWAR 2001)*, Karlsruhe, Germany, pp. 471-479, 2001.
- [3] Lytridis, C., Virk, G. S., Kadar, E. E., and Fisher, P., "Gas sensors for mobile robot navigation," *Proceedings of the 5th International Conference on Climbing and Walking Robots (CLAWAR 2002)*, Paris, France, pp. 233-239, 2002.
- [4] Lytridis, C., Virk, G. S., Rebour, Y., and Kadar, E. E., Odour-Based Navigational Strategies for Mobile Agents. *Adaptive Behaviour*, vol. 9, pp. 171-187, 2002.
- [5] Lytridis, C., Virk, G. S., Kadar, E. E., and Fisher, P., "Odour Source Localization Using Co-Operating Mobile Robots," *Proceedings of the 6th International Conference on Climbing and Walking Robots (CLAWAR 2003)*, Catania, Italy, pp. 967-974, 2003.
- [6] Lytridis, C., Virk, G. S., Kadar, E. E., and Fisher, P., "Cooperative smell based navigation for mobile robots," *Proceedings of the 7th International Conference on Climbing and Walking Robots (CLAWAR 2004)*, Madrid, Spain.
- [7] Virk, G.S., Kadar, E. E. and Lytridis, C. "Olfactory based navigation for mobile robots," DSTL Conference, 2004.
- [8] Lytridis, C., Virk, G. S., Kadar, E. E., "Search performance of a multi-robot team in odour source localisation," *Proceedings of the 8th International Conference on Climbing and Walking Robots (CLAWAR 2005)*, London, UK.
- [9] Lytridis, C., Kadar, E. E., and Virk, G. S., A systematic approach to the problem of odour source localisation. *Autonomous Robots*, vol. 20, 3, pp. 261-276, 2006.

- [10] Kadar, E. E., Virk, G. S., and Lytridis, C., "In search of principles of odour source localisation," *7th International Conference on Climbing and Walking Robots (CLAWAR 2007)*, Singapore.
- [11] Lytridis, C., and Tsinakos, A., Using a commercial mobile application as a mobile learning platform, *13th World Conference on Mobile and Contextual Learning*, Istanbul, Turkey.

Α Ν Α Π Τ Υ Ξ Η Ε Φ Α Ρ Μ Ο Γ Ω Ν Α Ν Δ Ρ Ο Ι Δ

- Εφαρμογή «Thassos-Agenda»
https://play.google.com/store/apps/details?id=com.thassos_agenda
- Εφαρμογή «Καθημερινός Τύπος»
https://play.google.com/store/apps/details?id=com.lytridis.k_typos2
- Εφαρμογή «Aris Fans - Emperor.gr»
<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.lytridis.emperor.gr>
- Εφαρμογή «Φεστιβάλ Βιομηχανικής Πληροφορικής i2fest»
<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.lytridis.i2fest>
- Εφαρμογή «Kavala GetApp»
<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.lytridis.kavalagetapp>
- Εφαρμογή «Μυροβόλος Άνοιξις»
<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.lytridis.myrovolosanoixis>
- Εφαρμογή «Βρες Μάστορα Βρες Τεχνικό – vmvtclub.gr»
<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.lytridis.vresmastoravrestexniko>
- Εφαρμογή «Dog Care»
<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.lytridis.dogcare>
- Εφαρμογή «ΤΜΠ – Student tools»
<https://play.google.com/store/apps/details?id=com.lytridis.unitimetable>

Λ Ο Ι Π Ε Σ Δ Ρ Α Σ Τ Η Ρ Ι Ο Τ Η Τ Ε Σ

- Σχεδίαση και υλοποίηση της ιστοσελίδας της ερευνητικής ομάδας Control & Robotics Research Group του Πανεπιστημίου του Πόρτσμουθ
- Συμμετοχή στους διαγωνισμούς αναρριχώμενων ρομπότ στα συνέδρια CLAWAR 2001 (Καρλσρούη, Γερμανία) και CLAWAR 2002 (Παρίσι, Γαλλία)
- Παρουσίαση των ρομπότ BIRAW στο 13th International Symposium on Measurement & Control in Robotics (ISMCR'03, Μαδρίτη, Ισπανία)
- Παρακολούθηση μιας σειράς σεμιναρίων με τίτλο “Οι απόφοιτοι ως

καθηγητές, σύμβουλοι σπουδών και επιβλέποντες εργαστηρίων”

- Αντιπρόσωπος φοιτητών στην Επιτροπή Έρευνας (Πανεπιστήμιο Πόρτσμουθ, Φεβρουάριος 2001 - Οκτώβριος 2003)
- Μέλος του Τεχνικού Επιμελητηρίου Ελλάδας
- Ομιλία σε σεμινάριο με θέμα την γλώσσα προγραμματισμού MATLAB. Εκπαιδευτικός Οργανισμός Learn-It. Νοέμβριος 2009
- Μέλος της οργανωτικής επιτροπής του 3^{ου}, 4^{ου} και 5^{ου} Φεστιβάλ Βιομηχανικής Πληροφορικής (i2fest).
- Σχεδίαση και υλοποίηση ιστοσελίδας www.straydogs.gr
- Σχεδίαση και υλοποίηση ιστοσελίδας του Μεταπτυχιακού Προγράμματος "Master of Education in Distance Education (M.Ed.)"
<http://mddegr.emattech.gr/mddegr/>

Γ Λ Ω Σ Σ Ε Σ

- Αγγλικά (Πτυχίο Lower)
- Γαλλικά (Πτυχίο Certificat)