

# Αλέξανδρος Φιλοθέου

## ΣΤΟΙΧΕΙΑ ΤΑΥΤΟΤΗΤΟΣ

---

Τόπος & ημερομηνία γεννήσεως	Θεσσαλονίκη   8 Νοεμβρίου 1987
Διεύθυνση	Αγνώστου Στρατιώτου 10, TK 54631 Θεσσαλονίκη
Τηλέφωνο	693 87 87 677
e-mail	<a href="mailto:alexandros.filotheou@gmail.com">alexandros.filotheou@gmail.com</a>

## ΕΚΠΑΙΔΕΥΣΗ

---

- 03.2020 – παρόν **Υποψήφιος Διδάκτορας**  
Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών και Μηχανικών Υπολογιστών  
Αριστοτέλειο Πανεπιστήμιο Θεσσαλονίκης
- 09.2015 – 06.2017 **Μεταπτυχιακό Δίπλωμα Ειδίκευσης**  
KTH Royal Institute of Technology, Στοκχόλμη, Σουηδία  
Τίτλος Προγράμματος: *Systems, Control and Robotics*, School of Electrical Engineering and Computer Science, KTH Royal Institute of Technology
- Εργασία Πτυχίου** “Εύρωστος Αποκεντρωμένος Έλεγχος Πολλαπλών Συνεργατικών Ρομποτικών Συστημάτων: Μία Ενδο-περιοριστική Προσέγγιση Υποχωρώντος Ορίζοντος”  
Επιβλέπων: Καθ. Δήμος Δημαρόγκωνας, Τμήμα Αυτομάτου Ελέγχου, Σχολή Ηλεκτρολόγων Μηχανικών και Επιστήμης των Υπολογιστών, KTH Royal Institute of Technology
- 09.2005 – 07.2013 **Δίπλωμα Ηλεκτρολόγου Μηχανικού & Μηχανικού Υπολογιστών**  
Αριστοτέλειο Πανεπιστήμιο Θεσσαλονίκης  
Βαθμός: 7.94 / 10.0, Κατάταξη: 23 / 280
- Διπλωματική Εργασία** “Πολυκατηγορική Ταξινόμηση με Μανθάνοντα Συστήματα Ταξινομητών”  
Επιβλέπων: Καθ. Περικλής Μήτσας, Τομέας Ηλεκτρονικής και Υπολογιστών, Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών, Αριστοτέλειο Πανεπιστήμιο Θεσσαλονίκης  
Βαθμός: 10.0 / 10.0

## ΕΡΓΑΣΙΑΚΗ ΕΜΠΕΙΡΙΑ

---

- 09.2018 - παρόν **Ερευνητής Ρομποτικής και Ελέγχου**, Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών και Μηχανικών Υπολογιστών, Θεσσαλονίκη, Ελλάδα
- 09.2016 - 11.2016 **Βοηθός Διδασκαλίας** για το μάθημα DD2380 – Τεχνητή Νοημοσύνη, KTH Royal Institute of Technology, Στοκχόλμη, Σουηδία
- 10.2011 - 03.2012 **Σχεδιαστής Βάσεων Δεδομένων**, Εγνατία Οδός Α.Ε., Θεσσαλονίκη  
Σχεδιασμός και υλοποίηση ενοποιημένης Βάσης Δεδομένων σε ORACLE 10g για το σύστημα ενόργανης παρακολούθησης κατολισθήσεων και γεωτεχνικών προβλημάτων οδών, στα πλαίσια του Ευρωπαϊκού Ερευνητικού Προγράμματος IRIS.
- 03.2011 - 05.2011 **Προγραμματιστής**, Πρακτική Άσκηση, Εγνατία Οδός Α.Ε., Θεσσαλονίκη  
Δημιουργία υποσυστήματος ανάκτησης δεδομένων με χρήση παραμετροποιήσιμων κριτηρίων, από το μητρώο γεφυρών της Εγνατίας Οδού (σύστημα BRIDGE), καθώς και δημιουργία σχετικών αναφορών. Χαρακτηρίστηκε ως η πρώτη ολοκληρωμένη πρακτική εργασία στην Εγνατία Οδό. Η εφαρμογή αναπτύχθηκε με ORACLE Developers Tools (ORACLE Forms, ORACLE Reports), ενώ η βάση δεδομένων που χρησιμοποιήθηκε ήταν η ORACLE 10g v. 10.2.0.4.
- 07.2008 - 06.2009 **Βοηθός Τεχνικής Υποστήριξης** Ο.Τ.Ε., Θεσσαλονίκη  
Τεχνική υποστήριξη και εξυπηρέτηση πελατών σε θέματα Internet και συνδέσεων ADSL. Αποκόμιση εμπειρίας σε δίκτυα υπολογιστών και καλλιέργεια επικοινωνιακών ικανοτήτων.

## ΕΘΕΛΟΝΤΙΚΗ ΕΜΠΕΙΡΙΑ

---

- 10.2013 - 07.2014 **Μηχανικός Μηχανικής Όρασης**, Ομάδα ρομποτικής PANDORA, Εργαστήριο Ρομποτικής, Τμήμα Ηλεκτρολόγων Μηχανικών και Μηχανικών Υπολογιστών, Αριστοτέλειο Πανεπιστήμιο Θεσσαλονίκης  
Σχεδίαση της αρχιτεκτονικής, υλοποίηση και ενδελεχής τεκμηρίωση του συστήματος Εύρεσης Οπών του ρομποτικού πράκτορα PANDORA, χρησιμοποιώντας το ROS, αισθητήρες RGB+D (Microsoft Kinect, ASUS Xtion), στα πλαίσια και τις συνθήκες του διεθνούς διαγωνισμού RoboCup Rescue.

## ΔΗΜΟΣΙΕΥΣΕΙΣ

---

A. Filotheou, Emmanouil Tsardoulis, Antonis Dimitriou, Andreas Symeonidis and Loukas Petrou  
Pose Selection and Feedback Methods in Tandem Combinations of Particle Filters with Scan-Matching for 2D Mobile Robot Localisation *Journal of Intelligent & Robotic Systems*, 2020

A. Filotheou, Emmanouil Tsardoulis, Antonis Dimitriou, Andreas Symeonidis and Loukas Petrou  
Quantitative and Qualitative Evaluation of ROS-Enabled Local and Global Planners in 2D Static Environments. *Journal of Intelligent & Robotic Systems*, 2019

A. Filotheou, A. Nikou, and D. V. Dimarogonas. Robust Decentralized Navigation of Multi-Agent Systems with Collision Avoidance and Connectivity Maintenance Using Model Predictive Controllers. *International Journal of Control*, 2018

A. Filotheou, A. Nikou, and D. V. Dimarogonas. Decentralized Control of Uncertain Multi-Agent Systems with Connectivity Maintenance and Collision Avoidance. *IEEE European Control Conference (ECC)*, 2018

## ΓΝΩΣΕΙΣ ΥΠΟΛΟΓΙΣΤΩΝ

---

Γλώσσες	C/C++, MATLAB, {PL/}SQL, Java, Python, Shell Scripting, Assembly
{Μετα-}λειτουργικά Συστήματα	Linux, ROS
Προγράμματα Γραφικών	AutoCAD, Gimp
Εργαλεία	UML, Git, OpenCV, L <sup>A</sup> T <sub>E</sub> X, Apache HTTP Server, AVR studio, Oracle Forms / Reports, OpenOffice, PSpice Microsoft {Visio, Project, Office}

## ΓΛΩΣΣΕΣ

---

Αγγλικά	Fluent - IELTS Score 8.5 (2014)
Γαλλικά	Basic Knowledge - Delf A2 (2001)
Ελληνικά	Μητρική

## ΣΥΝΔΕΣΜΟΙ

---

code: <https://github.com/li9i>  
demo: <https://www.youtube.com/user/canhartt/videos>