

**2002 - 2005**

- 01 S b Moussiopoulos, N., Douros, I., Louka, P., Simonidis, C. and Arvanitis, A. (2002). Evaluation of MEMO using the ESCOMPTE pre-campaign dataset. *8th International Conference on Harmonisation within atmospheric dispersion modelling for regulatory purposes*. Proceedings, S. 98-91
- 02 Z b Moussiopoulos, N., Douros, I., Simonidis, C. (2003). Evaluation and sensitivity tests of MEMO using the ESCOMPTE pre-campaign dataset. *International Journal of Environment and Pollution*. 20, Vol. 1, S. 55-63
- 03 D b Simonidis, C. (2004). Control of a Flexible Link Robotic Manipulator in Zero Gravity Conditions. Diplomarbeit. University of Waterloo, Canada. [Gutachter: Prof. J. McPhee, Prof. G. Heppler, Prof. W. Seemann, Prof. J. Wittenburg]
- 04 S b Seemann, W., Stelzner, G., Simonidis, C. (2005). Correction of motion capture data with respect to kinematic data consistency for inverse dynamic analysis. *DETC2005-84964, ASME International Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference, Long Beach, CA, USA*, pp. 24-28

**2006**

- 05 S b Simonidis, C., Seemann, W. (2006) Generating human-like motion for humanoid torso by mapping of human motion. *HLR2006 – French-German Workshop on Humanoid and Legged Robots*.
- 06 S b Boesnack, I., Köhler, H., Gehrig, D., Stelzner, G., Simonidis, C., Fischer, A., Stein, T. (2006) A large-scale database of human movements to humanize robot motion. *HLR2006 – French-German Workshop on Humanoid and Legged Robots*.

**2007**

- 07 S b Simonidis, C., Scharmacher, M., Seemann, W. (2007). Reduced kinematic model of the human spine. *PAMM - Proceedings in Applied Mathematics and Mechanics*. 7, 4020025 – 4020026
- 08 S b Simonidis, C., Stelzner, G., Seemann, W. (2007) A kinematic study of human torso motion. *ASME2007 IDETC, Las Vegas, USA, DETC2007-35257*

**2008**

- 09 S b Simonidis, C., Seemann, W. (2008) Recursive Control of a 7dof Robotic Arm. *PAMM - Proceedings in Applied Mathematics and Mechanics*. 8, pp. 10919 - 10920
- 10 A b Simonidis, C., Seemann, W. (2008) A Method on modelling Coupled Shoulder Kinematics. International Shoulder Group Meeting, Bologna
- 11 A b Simonidis, C., Seemann, W. (2008) Modelling and Reconstruction of Spinal Motion. 10th Meeting of ISB Technical Section on 3D Analysis of Movement, Santpoort-Amsterdam
- 12 A b Simonidis, C., Seemann, W. (2008) MkdTools - human models with Matlab. 10th Meeting of ISB Technical Section on 3D Analysis of Movement, Santpoort-

Z Beitrag in Zeitschrift  
S Beitrag in Sammelband  
A Abstract

BB Buchbeitrag  
D Diplomarbeit  
P Promotion

PB Projektbericht  
b begutachtet  
\* in Vorbereitung

---

Amsterdam

---

13 A b Stein, T., Fischer, A., Simonidis, C., Stelzner, G., Seemann, W. & Schwameder, H. (2008). Kinematic analysis of human pointing gestures. In Wassink, R. (Ed.), *The 10<sup>th</sup> International symposium on 3D Analysis of Human Movement – Fusion Works* (p. 50). Netherland: Santpoort/Amsterdam

---

14 A b Stein, T., Fischer, A., Simonidis, C., Seemann, W. & Schwameder, H. (2008). Koordination zielgerichteter menschlicher Bewegungen. Abstract für das Landessymposium Baden Württemberg 2008, Universität Karlsruhe (TH): Institut für Sport und Sportwissenschaft.

---

**2009**

---

15 A b Stein, T., Simonidis, C., Fischer, A., Seemann, W. & Schwameder, H. (2009). Komputationale Modelle der Bewegungsplanung (S. 106-109). In S. Baumgärtner, F. Hänsel & J. Wiemeyer (2009), *Informations- und Kommunikationstechnologien in der Sportmotorik - Abstractband zur 11. Tagung der dvs-Sektion Sportmotorik*. Hamburg: Druckerei der Techniker Krankenkasse.

---

16 A b Stein, T., Simonidis, C., Fischer, A., Seemann, W. & Schwameder, H. (2009). Trajektoriengenerierung mit Hilfe von Optimierungsansätzen (S. 103-105). In *Biomechanik – Grundlagenforschung und Anwendung* (Abstractband zur Tagung der dvs-Sektion Biomechanik). Universität Tübingen: Institut für Sportwissenschaft.

---

17 A b Simonidis, C., Stein, T., Fischer, A., Bauer, F., Schwameder, H. & Seemann, W. (2009). MKD-Tools: Ein Mehrkörperalgorithmus zur Analyse und Synthese menschlicher Bewegungen (S. 42-44). In *Biomechanik – Grundlagenforschung und Anwendung* (Abstractband zur Tagung der dvs-Sektion Biomechanik). Universität Tübingen: Institut für Sportwissenschaft.

---

18 A b Simonidis, C., Stein, T., Fischer, A., Schwameder, H. & Seemann, W. & (2009). *Coupling of motion capture and multi-body dynamics to determine the principles of motion for human pointing gestures*. Angenommenes Abstract für den 14th annual Congress of the European College of Sport Science in Oslo, Norwegen.

---

19 A b Stein, T., Fischer, A., Simonidis, C., Bauer, F., Seemann, W. & Schwameder, H. (2009). *The coordination of multi-joint pointing movements in 3D-space*. Angenommenes Abstract für den 14th annual Congress of the European College of Sport Science in Oslo, Norwegen.

---

20 BB b Stein, T., Simonidis, C., Fischer, A., Seemann, W. & Schwameder, H. (2009). Trajektoriengenerierung mit Hilfe von Optimierungsansätzen. In: Wank, V. (Hrsg.), Hendrik Heger (Hrsg.): *Biomechanik – Grundlagenforschung und Anwendung*. Schriftenreihe der Deutschen Vereinigung für Sportwissenschaft, Band 197, Feldhaus, Ed. Czwalina

---

21 BB b Simonidis, C., Stein, T., Fischer, A., Bauer, F., Schwameder, H. & Seemann, W. (2009). MKD-Tools: Ein Mehrkörperalgorithmus zur Analyse und Synthese menschlicher Bewegungen. In: Wank, V. (Hrsg.), Hendrik Heger (Hrsg.): *Biomechanik – Grundlagenforschung und Anwendung*. Schriftenreihe der Deutschen Vereinigung für Sportwissenschaft, Band 197, Feldhaus, Ed. Czwalina

---

---

Z Beitrag in Zeitschrift  
S Beitrag in Sammelband  
A Abstract

BB Buchbeitrag  
D Diplomarbeit  
P Promotion

PB Projektbericht  
b begutachtet  
\* in Vorbereitung

22	A	b	Simonidis, C., Seemann, W. (2009) Optimal Dynamical Analysis of Human Motion. Angenommenes Abstract, 80 <sup>th</sup> Annual Meeting of the Int. Assoc. of Applied Mathematics and Mechanics (GAMM)
23	BB	b	Simonidis, C., Seemann, W. (2009) Improving marker based inverse kinematics solutions for under-determined spinal models. In: Computational Kinematics, Proceedings of the 5th International Workshop on Computational Kinematics (CK2009), Editors: Kecskemethy
24	A	b	Simonidis, C., Bauer, F., Richter, A., Schwameder, H., Seemann, W. (2009) Estimation of spinal motion and load for human full-body motion. Proceedings of the XXII Congress of the International Society of Biomechanics, Cape Town, South Africa
25	A	b	Simonidis, C., Stein, T., Bauer, F., Fischer, A., Schwameder, H., Seemann, W. (2009) Solving optimal control problems with recursive multibody systems and motion capture to understand the principles of human motion. Proceedings of the XII International Symposium on Computer Simulation in Biomechanics. Cape Town, South Africa.
26	PB		Simonidis, C., Gärtner, S., Do, M. (2009) Spezifikationen zu den Ganzkörpermenschmodellen im SFB 588, <a href="http://digbib.ubka.uni-karlsruhe.de/volltexte/1000013547">http://digbib.ubka.uni-karlsruhe.de/volltexte/1000013547</a> , Technischer Report, Universität Karlsruhe
27	S	b	Simonidis, C., Stein, T., Bauer, F., Fischer, A., Schwameder, H., Seemann, W. (2009) Determining the principles of human motion by combining motion analysis and motion synthesis, Tagungsband zur Konferenz Humanoids 2009, Paris
<b>2010</b>			
28	S	b	Gärtner, S., Do, M., Simonidis, C., Asfour, T., Seemann, W., Dillmann, R. (2010) Generation of Human-like Motion for Humanoid Robots Based on Marker-based Motion Capture Data, ISR/ROBOTIC 2010, München
29	S	b	Simonidis, C. and Seemann, W. (2010) Using wobbling masses and optimization to compensate for residuals in highly dynamic movements, The 1 <sup>st</sup> Joint International Conference on Multibody System Dynamics (IMSD 2010), Lappeenranta, Finland
30	A	b	Simonidis, C. and Seemann, W. (2010) Improving the inverse kinematics reconstruction of human movement from motion capture data. 81 <sup>th</sup> Annual Meeting of the Int. Assoc. of Applied Mathematics and Mechanics (GAMM)
31	A	*	Strutzenberger, G., Simonidis, C., Krafft, F., Mayer, D. and Schwameder, H. (2010) Joint loading at different variations of squats, ISBS 2010, Michigan, USA
32	P	b	Simonidis, C. (2010) Methoden zur Analyse und Synthese menschlicher Bewegungen unter Anwendung von Mehrkörpersystemen und Optimierungsverfahren, Dissertation, Karlsruher Institut für Technologie, [Gutachter: Prof. Dr. W. Seemann, Prof. Dr. H. Schwameder, Prof. Dr. D. Bestle]
33	A	*	Stein, T., Simonidis, C., Fischer, A., Seemann, W. & Schwameder, H. (2010). Quantitative Modelle der Bewegungskoordination (eingereicht)

Z Beitrag in Zeitschrift  
S Beitrag in Sammelband  
A Abstract

BB Buchbeitrag  
D Diplomarbeit  
P Promotion

PB Projektbericht  
b begutachtet  
\* in Vorbereitung

---

Z Beitrag in Zeitschrift  
S Beitrag in Sammelband  
A Abstract

BB Buchbeitrag  
D Diplomarbeit  
P Promotion

PB Projektbericht  
b begutachtet  
\* in Vorbereitung