1. Σχεδιασμός, ανάλυση, και έλεγχος βιομιμητικού υποβρύχιου μαλακού ρομπότ με βάση τον ναυτίλο (Design, analysis, and control of a biomimetic underwater soft robot based on the nautilus)
2. Σχεδιασμός, ανάλυση, και έλεγχος δυναμικά ρυθμιζόμενου μαλακού ρομποτικού μαξιλαριού για χρήστες αναπηρικού αμαξιδίου (Design, analysis, and control of a dynamically adjusting soft robotic cushion for wheelchair users)
3. Σχεδιασμός, ανάλυση, και έλεγχος ηλιακού ιχνηλάτη με χρήση μαλακών ρομποτικών επενεργητών (Design, analysis, and control of a solar tracker utilizing soft robotic actuators)