Aviso: [2026-11-06 02:03] este documento é uma impressão do portal Ciência_Iscte e foi gerado na data indicada. O documento tem um propósito meramente informativo e representa a informação contida no portal Ciência_Iscte nessa data.

Bruno Damas

Professor Auxiliar Convidado
Departamento de Tecnologias Digitais (ETDA)

Contactos

E-mail	Bruno.Damas@iscte-iul.pt

Qualificações Académicas

Universidade/Instituição	Tipo	Curso	Período
Universidade de Lisboa Instituto Superior Técnico	Doutoramento	Doutoramento em Engenharia Electrotécnica e de Computadores	2014
Universidade de Lisboa Instituto Superior Técnico	Mestrado	Mestrado em Eng. Electrotécnica e de Computadores	2006
Universidade de Lisboa Instituto Superior Técnico	Licenciatura	Eng. Electrotécnica e de Computadores	2002

Atividades Letivas

Ano Letivo	Sem.	Nome da Unidade Curricular	Curso(s)	Coord.
2026/2027	1º	Robótica e Automação Avançada	Licenciatura em Tecnologias Digitais e Automação;	Não
2025/2026	1º	Fundamentos de Programação	Licenciatura em Tecnologias Digitais, Edifícios e Construção Sustentável;	Não

2025/2026	1º	Arquitetura de Computadores		Não
2024/2025	2º	Robótica e Automação Avançada	Licenciatura em Tecnologias Digitais e Automação;	Não
2024/2025	1º	Fundamentos de Programação	Licenciatura em Tecnologias Digitais e Automação;	Não

Orientações

• Teses de Doutoramento

- Em curso

	Nome do Estudante	Título/Tópico	Língua	Estado	Instituição
1	Tiago Gonçalves António	Modelling and control of an UAV towards autonomous operation and landing on ships	Inglês	Em curso	Iscte

• Dissertações de Mestrado

- Em curso

	Nome do Estudante	Título/Tópico	Língua	Estado	Instituição
1	João Pedro Costa Abreu	Navegação cooperativa em ambientes com disrupção de sinal GNSS	Inglês	Em curso	Iscte
2	João Bernardo Cabral Simões	Sistema de aquisição de dados para tanque de arquitetura naval	Inglês	Em curso	Iscte
3	Ricardo Nuno Marques Moreira Serém	Sistemas para acoplagem de veículos submarinos a estações de recarga de energia	Inglês	Em curso	Iscte
4	Martim Videira de Oliveira	Operação de UAVs em ambiente marítimo para deteção e geolocalização de náufragos	Inglês	Em curso	Iscte
5	Gonçalo José Silva Ribeiro	Desenvolvimento de um Sistema Gimbal de Seguimento Visual para Neutralização de UAV Utilizando Laser	Inglês	Em curso	Iscte
6	Francisco Rodrigues Alves	Deteção e seguimento automático de veículos aéreos não tripulados a partir de navios usando câmaras RGB	Inglês	Em curso	Iscte
7	Bruno David Correia da Silva	Development and Control of a Lightweight Vertical Take Off and Landing UAV	Inglês	Em curso	Iscte
8	Tomás Afonso Frade do Corral	Real Time Perception System for Autonomous Surface Vessels	Inglês	Em curso	Iscte

9	Tiago de Almeida Ferreira	Shoreline-Based Absolute Localization for UAVs in GNSS-Denied Coastal Areas	Inglês	Em curso	Iscte
10	Pedro Miguel Tavares Malta	Automatização da Correção do Tiro de Morteiro Através do Uso de UAVs	Inglês	Em curso	Iscte
11	Diogo Alfieri de Brito Ramos	Navigation and Vision Integration System for UAV Shipboard Landing	Inglês	Em curso	Iscte

- Terminadas

	Nome do Estudante	Título/Tópico	Língua	Instituição	Ano de Conclusão
1	Duarte Martins de Santo António	Utilização de UAVs para deteção autónoma de pontos de impacto e correção de tiro	Inglês	Iscte	2025
2	Catarina de Sousa e Faro Antunes Pina	Desenvolvimento de um tradutor NMEA para ASPN	Inglês	Iscte	2025
3	Alcides Leopoldo José Panzo	Colheita e armazenamento de energia para equipamentos militares	Inglês	Iscte	2025
4	David Manuel Lourenço Hermenegildo	Sistemas de Propulsão num Veículo Submersível: Um estudo comparativo	Inglês	Iscte	2025
5	António Maria de Amaral Candeias	Impacto dos veículos não tripulados em harbour protection	Inglês	Iscte	2025
6	Frederico Guilherme Raposo Baptista Alves Rasinhas	Localização e navegação em ambientes com disrupção de sinal GNSS, utilizando LIDAR e odometria visual	Inglês	Iscte	2025
7	Catarina Calvão Candeias	Desenho e estudo de uma antena wearable para comunicação em ambiente aquático	Inglês	Iscte	2025
8	Miguel Miranda Bernardes	Geolocalização de alvos marítimos a partir de uma câmara RGB montada num UAV	Inglês	Iscte	2025
9	Tomás Canivari Crispim da Costa Luís	Human Detection and Tracking in Search and Rescue Operations in Maritime Environments using UAVs	Inglês	Iscte	2025
10	Afonso Marques Rodrigues	Automatic Identification of Missing Persons in Search and Rescue Operations using Unmanned Aerial Vehicles	Inglês	Iscte	2025
11	Francisco José Teixeira da Costa	Drone Warfare: Experimentation of Counter-UAV Disruptive Systems in Different Military Operational Environments in the Context of the Portuguese Marine Corps	Inglês	Iscte	2024

12	Vicente Kitchecanar Gomes	Carregamento de equipamentos eletrónicos através de energia gerada pelo corpo humano	Inglês	Iscte	2024
13	Tomás dos Santos Barata	Localização e navegação em ambientes com disrupção de sinal GNSS usando unidades inerciais, odometria e outros sensores	Inglês	Iscte	2024
14	Afonso Jorge Cardoso Lopes	Desenvolvimento do Sistema "Swarm Navigation" Implementação do modelo "Rolling Leader"	Inglês	Iscte	2023
15	Daniel Filipe Lopes Balsinha	Navegação autónoma segura em ambientes marítimos densos	Inglês	Iscte	2023
16	Matilde de Macedo Correia Vieira	Integração de um sistema de apoio à aterragem de Veículos Aéreos Não Tripulados (UAVs) em navios	Inglês	Iscte	2023
17	Miguel Ângelo Martins Ribeiro	Real-Time Ship Segmentation with 3D fully connected CRF for Maritime Surveillance	Inglês	Iscte	2022
18	João Paulo Amaro Vitorino	Gerador elétrico portátil Estudo de viabilidade de um gerador piezoelétrico para alimentação de equipamentos militares.	Inglês	Iscte	2022
19	Pedro Dias de Melo	Modelação, simulação e identificação de parâmetros dinâmicos de um veículo autónomo biomimético de subsuperfície - Projeto e desenvolvimento do software	Inglês	Iscte	2022
20	Tiago Manuel Gonçalves António	Projeto SABUVIS: Desenvolvimento de um modelo matemático de um veículo não tripulado de subsuperfície bio mimético	Inglês	Iscte	2022
21	André Couto Astorga Batista Pinto	Deteção de alvos terrestres a partir de um UAV, em apoio a Operações Anfíbias	Inglês	Iscte	2022
22	Duarte Filipe Cotrim Nunes	Vision Based Object Identification and Detection in Maritime Environments	Inglês	Iscte	2021
23	Ricardo Alexandre Inácio dos Santos Caldeira Chaves	Traçador de Curvas para Transístores com Interface para Dispositivos Móveis	Inglês	Iscte	2021
24	Darso António Adão Gambôa	Comunicação entre veículos robóticos de sub-superfície: Estudo de viabilidade de utilização de soluções óticas de baixo custo	Inglês	Iscte	2021
25	Luís Pedro Lages Vale Gonçalves	Automatic detection of castaways in SAR missions using UAVs: A deep neural network approach	Inglês	Iscte	2021
26	Gonçalo Reis Rodrigues Chambel	Representation Learning for In-hand Object Manipulation	Inglês	Iscte	2021

27	Dmytro Yantsur	Anemómetro-veleta de fio quente	Inglês	Iscte	2021
28	Ricardo Jorge Moreira Barbarroxa de Araújo Pires	Projeto SABUVIS II – Desenvolvimento do Projeto e Construção de um Protótipo de Veículo Não Tripulado de Subsuperfície	Inglês	Iscte	2021
29	Tiago Filipe Vicente Ferreira	6D UAV pose estimation for ship landing guidance	Inglês	Iscte	2021
30	Carlos David Coito Pires	Ship Segmentation in Aerial Images for Maritime Surveillance	Inglês	Iscte	2021
31	Gonçalo João Dias de Paiva	Desenvolvimento de um Veículo Autónomo Biomimético - Desenvolvimento da Estrutura e Mecanismo de Propulsão Alternativo	Inglês	Iscte	2020
32	Alexandre Passeira da Rocha	Métodos da Geometria Diferencial no Estudo da Acústica Submarina na Aproximação Geométrica	Inglês	Iscte	2020
33	Hilário Filipe Rocha Araújo	Projeto e desenvolvimento de um veículo autónomo biomimético de subsuperfície - Projeto e desenvolvimento do hardware e software	Inglês	Iscte	2020
34	Ricardo Maia Nunes	Controlo de um Veículo Autónomo Submarino Biomimético	Inglês	Iscte	2020
35	Apolinário Ferreira Ernesto	Projecto Vent-Sup - Estudo e análise da interoperabilidade e arquitectura robótica para o projecto Vent-Sup	Inglês	Iscte	2020
36	Miguel Ângelo Moreira Fernandes	Controlo de condição em motores elétricos de indução	Inglês	Iscte	2019
37	Diogo Filipe Jorge da Cruz	Sistema de deteção de Homem ao Mar	Inglês	Iscte	2019
38	Bruno Filipe Pinto Ramos	Sistema low cost para análise de vibrações a bordo de navios de guerra - Projeto e desenvolvimento de uma aplicação para smartphone com sistema android	Inglês	Iscte	2019
39	José Diogo Candeias de Magalhães	REINFORCEMENT LEARNING: The application to Autonomous Biomimetic Underwater Vehicles control	Inglês	Iscte	2018

Total de Citações

Web of Science®	50
Scopus	93

Publicações

• Livros e Capítulos de Livros

- Capítulo de livro

1	Damas, B., Lima, Pedro U. & Custódio, Luis M. (2003). A Modified Potential Fields Method for Robot Navigation Applied to Dribbling in Robotic Soccer. RoboCup 2002: Robot Soccer World Cup VI (pp. 65?77). Springer Berlin Heidelberg. https://doi.org/10.1007/978-3-540-45135-8_6 - N.º de citações Scopus: 11 - N.º de citações Google Scholar: 46
2	Lima, Pedro U., Custódio, Luis M., Damas, B., Lopes, Manuel, Marques, Carlos, Toscano, Luis...Rodrigo Ventura (2002). ISocRob 2001 Team Description. RoboCup 2001: Robot Soccer World Cup V (pp. 653?656). Springer Berlin Heidelberg. https://doi.org/10.1007/3-540-45603-1_105 - N.º de citações Google Scholar: 2

• Outras Publicações

- Artigo sem avaliação científica

1	João Vitorino, Damas, B. & Vítor Viegas (2024). Harvesting energy from a soldier's gait using the piezoelectric effect. Energy Harvesting and Systems,. https://doi.org/10.1515/ehs-2023-0149 - N.º de citações Web of Science®: 2 - N.º de citações Scopus: 3 - N.º de citações Google Scholar: 5
2	Miguel Ribeiro, Damas, B. & Alexandre Bernardino (2022). Real-Time Ship Segmentation in Maritime Surveillance Videos Using Automatically Annotated Synthetic Datasets. Sensors,. https://doi.org/10.3390/s22218090 - N.º de citações Web of Science®: 17 - N.º de citações Scopus: 23 - N.º de citações Google Scholar: 31
3	Pires, Carlos, Damas, B. & Alexandre Bernardino (2022). An Efficient Cascaded Model for Ship Segmentation in Aerial Images. IEEE Access, 10, 31942?31954. https://doi.org/10.1109/ACCESS.2022.3159667 - N.º de citações Web of Science®: 6 - N.º de citações Scopus: 9 - N.º de citações Google Scholar: 13
4	Kim, Jaeseok, Cauli, Nino, Vicente, Pedro, Damas, B., Alexandre Bernardino, Santos-Victor, José...Cavallo, Filippo (2019). Cleaning Tasks Knowledge Transfer Between Heterogeneous Robots: a Deep Learning Approach. Journal of Intelligent & Robotic Systems, 98(1), 191?205. https://doi.org/10.1007/s10846-019-01072-4 - N.º de citações Web of Science®: 11 - N.º de citações Scopus: 14 - N.º de citações Google Scholar: 18
5	Magalhães, J, Damas, B. & Lobo, V (2018). Reinforcement learning: The application to autonomous biomimetic underwater vehicles control. IOP Conference Series: Earth and Environmental Science, 172, 012019. https://doi.org/10.1088/1755-1315/172/1/012019 - N.º de citações Web of Science®: 6 - N.º de citações Scopus: 11 - N.º de citações Google Scholar: 14

6	Damas, B. & Santos-Victor, J. (2013). Online learning of single-andmultivalued functions with an infinite mixture of linear experts. Neural Computation, 25(11), 3044?3091. https://doi.org/10.1162/NECO_a_00510 - N.º de citações Web of Science®: 8 - N.º de citações Scopus: 8 - N.º de citações Google Scholar: 16
7	Jamone, Lorenzo, Damas, B., Endo, Nobotsuna, Santos-Victor, José & Takanishi, Atsuo (2012). Incremental Development of Multiple Tool Models for Robotic Reaching Through Autonomous Exploration. Paladyn, Journal of Behavioral Robotics, 3(3), 113?127. https://doi.org/10.2478/s13230-013-0102-z - N.º de citações Scopus: 11 - N.º de citações Google Scholar: 21
8	Damas, B. & Lima, Pedro U. (2004). Stochastic discrete event model of a multi-robot team playing an adversarial game. IFAC Proceedings Volumes, 37(8), 974?979. https://doi.org/10.1016/s1474-6670(17)32107-9 - N.º de citações Google Scholar: 35
9	Damas, B. & Custódio, L.M. (2003). Emotion-based decision and learning using associative memory and statistical estimation. Informatica (Ljubljana), 27(2), 147?157. - N.º de citações Scopus: 3 - N.º de citações Google Scholar: 12
10	Damas, B., Lima, Pedro U. & Custódio, Luis M. (2002). Navegação Entre Obstáculos Usando Um Método De Campos De Potencial Modificados. Electrónica e Telecomunicações, 3(6).

- Tese de Doutoramento

1	Damas, B. (2014). Learning and Sensorimotor Coordination of Anthropomorphic Robotic Systems..

Prémios

Vasco da Gama Award, for outstanding teaching and research activities at the Portuguese Naval Academy (2018)
Best Conference Paper Award at IEEE ICARSC 2018 (2018)
Best PhD Thesis Award, Portuguese Robotics Society, 2014 (2014)