INSTITUTO UNIVERSITÁRIO DE LISBOA

Ciência_Iscte

Perfil Público

Aviso: [2026-11-20 22:21] 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.

Jéssica Corujeira

Professora Auxiliar Convidada
Departamento de Ciências e Tecnologias da Informação (ISTA)

Contactos

E-mail	Jessica.Corujeira@iscte-iul.pt
Gabinete	D6.10

Currículo

Jéssica Corujeira é Doutorada (2024) em Engenharia Informática e de Computadores e Engenharia pelo Instituto Superior Técnico (IST), Universidade de Lisboa, Portugal. Foi Professora Assistente convidada no Instituto Universitário de Lisboa (ISCTE-IUL) e atualmente é Professora Adjunta convidada no Instituto Superior de Engenharia de Lisboa (ISEL), do Politécnico de Lisboa (IPL). É membro do Interactive Technologies Institute (ITI) do LARSyS, e é membro da equipa de investigação MEROP. Foi Pós-Doc no projeto SYNTECS financiado pela União Europeia, e é atualmente a Investigadora Responsável do projeto ARTOp.Inclusive financiado pela FCT. Ela também foi Co-IR da equipa portuguesa nas missões analógicas a Marte AMADEE-20 e AMADEE-24, organizadas pela ÖWF. O seu trabalho foi publicado em conferências como ACM SAP, ACM HRI, ACM UIST, INTERACT e IEEE RO-MAN. Os seus interesses de investigação atuais incluem interação humano-robô, teleoperação, interfaces multimodais, fatores humanos, acessibilidade e interfaces hápticas.

Áreas de Investigação

Interação Humano-Robô, Teleoperação, Interfaces Multimodais, Fatores Humanos, Acessibilidade e Interfaces Hápticas

Qualificações Académicas

Universidade/Instituição	Tipo	Curso	Período
Universidade de Lisboa - Instituto Superior Tecnico	Doutoramento	Engenharia Informática e de Computadores	2024

Atividades Letivas

Ano Letivo	Sem.	Nome da Unidade Curricular	Curso(s)	Coord.
2026/2027	1º	Programação Orientada para Objetos	Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL); Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Não
2025/2026	1º	Programação Orientada para Objetos	Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL); Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Não
2020/2021	2º	Projeto de Programação Multiparadigma	Licenciatura em Engenharia Informática (PL);	Não
2020/2021	1º	Projeto de Programação Multiparadigma		Não

Total de Citações

Web of Science®	1
Scopus	1

Publicações

- **Revistas Científicas**

- Artigo em revista científica

1	Xavier, R., Batista, J., Corujeira, J., Silva, J. L. & Ventura, R. (2026). Pseudo-haptics for rover teleoperation enhanced traction loss situation awareness. IEEE Access, N/A. https://doi.org/10.1109/ACCESS.2026.3749135

- **Conferências/Workshops e Comunicações**

- Publicação em atas de evento científico

1	Rui Xavier, Corujeira, J., José Luís Silva / José L. Silva / J. L. Silva & Rodrigo Ventura (2026). Pseudo-haptic Technologies for Enhanced Spatial Perception in UGV Confined Space Manouverability. Proceedings of the 2026 ACM Symposium on Spatial User Interaction (pp. 1?10). ACM. https://doi.org/10.1145/3822518.3830048

2	Rui Xavier, João Nascimento, Corujeira, J., Rute Luz, José Luís Silva / José L. Silva / J. L. Silva & Rodrigo Ventura (2026). Conveying attitude perception through an ecological interface for ROV teleoperation. Proceedings of the 2026 ACM Symposium on Spatial User Interaction (pp. 1?3). ACM. https://doi.org/10.1145/3822518.3839301
3	Luz, R., Coelho, G., Campos, M., Abrantes, R., Querido, R., Pereira, M....Ventura, R. (2024). Remote operations and streamlining communication in mars analog missions: Robot-agnostic augmented interface for live annotations during teleoperated exploration tasks. 2024 International Conference on Space Robotics, iSpaRo 2024 (pp. 342?348). IEEE. https://doi.org/10.1109/iSpaRo60631.2024.10688246
4	Luz, R., Pereira, A., Corujeira, J., Krueger, T., Beck, J., Den Exter, E....Ventura, R. (2023). Feeling the slope?: Teleoperation of a mobile robot using a 7DOF haptic device with attitude feedback. 2023 32nd IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN) (pp. 392?398). IEEE. https://doi.org/10.1109/RO-MAN57019.2023.10309330 - N.º de citações Web of Science®: 1 - N.º de citações Scopus: 1 - N.º de citações Google Scholar: 4

- Comunicação em evento científico

1	Rute Luz, Pereira, Corujeira, J., Thomas Krueger, Jacob Beck, Emiel Den Exter...José Luís Silva / José L. Silva / J. L. Silva (2023). Feeling the Slope? Teleoperation of a mobile robot using a 7DOF haptic device with attitude feedback. 32nd IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN),.
2	Rute Luz, Pereira, Ferreira, Krueger, Corujeira, J., José Luís Silva / José L. Silva / J. L. Silva...Rodrigo Ventura (2022). ENHANCED HAPTIC INTERFACE FOR ROVER TELEOPERATION. 16th Symposium on Advanced Space Technologies in Robotics and Automation,.
3	Corujeira, J., Rute Luz, José Luís Silva / José L. Silva / J. L. Silva & Rodrigo Ventura (2022). Towards a More Effective Remote Operation of Planetary ground robots using multimodal interfaces. AMADEE-20 Mars Simulation Scientific Workshop,.

- Artigo não publicado nas atas da conferência

1	Rute Luz, Pereira, Ferreira, Krueger, Corujeira, J., José Luís Silva / José L. Silva / J. L. Silva...Rodrigo Ventura (2022). ENHANCED HAPTIC INTERFACE FOR ROVER TELEOPERATION. 16th Symposium on Advanced Space Technologies in Robotics and Automation,.