

**Aviso:** [2026-05-24 10:29] 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.

**Informação Desatualizada:** A informação contida neste perfil público poderá estar desatualizada.

## Jéssica Corujeira

---

### 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 Técnico	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

<b>Web of Science®</b>	1
<b>Scopus</b>	1

## Publicações

### • Conferências/Workshops e Comunicações

#### - Publicação em atas de evento científico

1	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. In 2024 International Conference on Space Robotics, iSpaRo 2024. (pp. 342-348). Luxembourg: IEEE.
2	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. In 2023 32nd IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN). (pp. 392-398). Busan, Republic of Korea: IEEE. - N.º de citações Web of Science®: 1 - N.º de citações Scopus: 1 - N.º de citações Google Scholar: 3

#### - 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.
---	---