Aviso: [2026-11-03 03:16] 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.

Luís Henrique Ramilo Mota

Professor Auxiliar
Departamento de Ciências e Tecnologias da Informação (ISTA)



Contactos

E-mail	luis.mota@iscte-iul.pt
Gabinete	D6.11
Telefone	217650566 (Ext: 220632)
Cacifo	289

Qualificações Académicas

Universidade/Instituição	Tipo	Curso	Período
Instituto Superior Técnico - UTL	Mestrado	Sistemas de Informação Geográfica	2004
Instituto Superior Técnico - UTL	Licenciatura	Engenharia Informática e de Computadores	1998

Atividades Letivas

Ano Letivo	Sem.	Nome da Unidade Curricular	Curso(s)	Coord.
2026/2027	2º	Projeto de Programação Multiparadigma	Licenciatura em Engenharia Informática (PL);	Não

2026/2027	2º	Programação Concorrente e Distribuída	Curso Institucional em Escola de Tecnologias e Arquitetura;	Sim
2026/2027	1º	Programação Concorrente e Distribuída	Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Sim
2025/2026	2º	Projeto de Programação Multiparadigma	Licenciatura em Engenharia Informática (PL);	Não
2025/2026	2º	Programação Concorrente e Distribuída	Curso Institucional em Escola de Tecnologias e Arquitetura;	Sim
2025/2026	1º	Programação Concorrente e Distribuída	Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL); Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Sim
2024/2025	2º	Projeto de Programação Multiparadigma	Licenciatura em Engenharia Informática (PL);	Não
2024/2025	2º	Programação Concorrente e Distribuída	Curso Institucional em Escola de Tecnologias e Arquitetura;	Sim
2024/2025	1º	Programação Concorrente e Distribuída	Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL); Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Sim
2023/2024	2º	Projeto de Programação Multiparadigma	Licenciatura em Engenharia Informática (PL);	Não
2023/2024	2º	Programação Concorrente e Distribuída	Curso Institucional em Escola de Tecnologias e Arquitetura;	Sim
2023/2024	1º	Programação Concorrente e Distribuída	Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL); Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Sim
2022/2023	2º	Projeto de Programação Multiparadigma	Licenciatura em Engenharia Informática;	Não
2022/2023	1º	Programação Concorrente e Distribuída	Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL); Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Sim
2021/2022	2º	Projeto de Programação Multiparadigma	Licenciatura em Engenharia Informática (PL);	Não

2021/2022	1º	Programação Concorrente e Distribuída	Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL); Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Sim
2020/2021	2º	Programação Concorrente e Distribuída	Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL); Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Sim
2020/2021	1º	Introdução à Programação	Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL); Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas; Licenciatura em Engenharia de Telecomunicações e Informática;	Não
2019/2020	2º	Concepção e Desenvolvimento de Sistemas de Informação	Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Não
2019/2020	1º	Programação Concorrente e Distribuída	Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Não

Orientações

• Dissertações de Mestrado

- Terminadas

	Nome do Estudante	Título/Tópico	Língua	Instituição	Ano de Conclusão
1	Sandro Filipe Nascimento Isqueiro	Radar Exchange - Mercado aberto de artigos e serviços sem custo	Inglês	Iscte	2021
2	Jorge Daniel Silva de Magalhães	Gestão distribuída de ocorrências no espaço público	Português	Iscte	2021
3	Mariana Cândido Vaz	Personal Roadbook: uma aplicação para o registo de experiências	Português	Iscte	2021

Total de Citações

Web of Science®	53
Scopus	53

Publicações

• Revistas Científicas

- Artigo em revista científica

1	Cravo, J., Almeida, F., Abreu, P. H., Reis, L. P., Lau, N. & Mota, L. (2014). Strategy planner: graphical definition of soccer set-plays. Data and Knowledge Engineering, 94(Part A), 110?131. https://doi.org/10.1016/j.datak.2014.10.001 - N.º de citações Web of Science®: 17 - N.º de citações Scopus: 12 - N.º de citações Google Scholar: 39
2	Mota, L., Reis, L. P. & Lau, N. (2011). Multi-robot coordination using Setplays in the middle-size and simulation leagues. Mechatronics, 21(2), 434?444. https://doi.org/10.1016/j.mechatronics.2010.05.005 - N.º de citações Web of Science®: 27 - N.º de citações Scopus: 28 - N.º de citações Google Scholar: 48

• Livros e Capítulos de Livros

- Capítulo de livro

1	Luís Paulo Reis, Fernando Almeida, Mota, L. & Nuno Lau (2013). Coordination in Multi-robot Systems: Applications in Robotic Soccer. In Joaquim Filipe, Ana Fred (Ed.), Agents and Artificial Intelligence (pp. 3?21). Springer. https://doi.org/10.1007/978-3-642-36907-0_1 - N.º de citações Scopus: 7 - N.º de citações Google Scholar: 18

• Conferências/Workshops e Comunicações

- Publicação em atas de evento científico

1	Mota, L., João A. Fabro, Luis Reis & Nuno Lau (2014). Collaborative Behavior in Soccer: The Setplay Free Software Framework. In Reinaldo A. C. Bianchi, H. Levent Akin, Subramanian Ramamoorthy, Komei Sugiura (Ed.), 18th annual RoboCup International Symposium. Springer. - N.º de citações Google Scholar: 24
2	Mota, L., Nuno Lau & Luís Paulo Reis (2010). Co-ordination in RoboCup's 2D Simulation League: Setplays as flexible, Multi-Robot plans. In Han Wang (Ed.), 4th IEEE International Conference on Robotics, Automation and Mechatronics (RAM 2010) (pp. 0?0). - N.º de citações Google Scholar: 49
3	Mota, L., Nuno Lau & Luís Paulo Reis (2010). Multi-Robot Coordination using Setplays in the Simulation League. In Alessandro De Luca, Alicia Casals, Bruno Siciliano, Hideki Hashimoto, Toshio Fukuda, Vijay Kumar (Ed.), Robótica 2010 (pp. 0?0). - N.º de citações Google Scholar: 2
4	Mota, L. & Luís Paulo Reis (2008). A Common Framework for Co-operative Robotics: an Open, Fault Tolerant Architecture for multi-league RoboCup Teams. In Enrico Pagello, Itsuki Noda, Stefano Carpin, Oskar von Stryk (Ed.), International Conference on Simulation, Modeling and Programming for Autonomous Robots (SIMPAR 2008) (pp. 0?0). - N.º de citações Web of Science®: 6 - N.º de citações Google Scholar: 23

5	Mota, L. & Luís Paulo Reis (2007). Setplays: Achieving Coordination by the appropriate Use of arbitrary Pre-defined Flexible Plans and Inter-Robot Communication. In Alan Winfield, Jason Redi (Ed.), First International Conference on Robot Communication and Coordination (ROBOCOMM 2007) (pp. 0?0). - N.º de citações Google Scholar: 31
6	Ricardo Gimenes, Mota, L., Luís Paulo Reis, Nuno Lau & João Certo (2007). Simulation Meets Reality: A Cooperative Approach to RoboCup's Physical Visualization Soccer League. In Luís Paulo Reis, Nuno Lau, Cesar Analide, Luís Correia (Ed.), Second Workshop on Intelligent Robotics (IROBOT 2007), 13th Portuguese Conference on Artificial Intelligence (EPIA 2007) (pp. 0?0). - N.º de citações Google Scholar: 6
7	Mota, L. & Luís Paulo Reis (2007). An Elementary Communication Framework for Open Co-operative RoboCup Soccer Teams. In Peter Sapaty, Joaquim Filipe (Ed.), The Third International Workshop on Multi-Agent Robotic Systems (MARS 2007) (pp. 0?0). - N.º de citações Web of Science®: 3 - N.º de citações Google Scholar: 22
8	Mota, L., Luís Paulo Reis & Hans-Dieter Burkhard (2006). Communication challenges raised by open co-operative teams in RoboCup. Encontro Científico do Festival Nacional de Robótica 2006 (pp. 0?0). - N.º de citações Google Scholar: 12
9	Mota, L. & Botelho, L. (2005). OWL ontology translation based on the O3F framework. In Michal Pechoucek , Donald Steiner, Simon Thompson (Ed.), AAMAS '05 Proceedings of the fourth international joint conference on Autonomous agents and multiagent systems (pp. 1317?1318). ACM Press. - N.º de citações Google Scholar: 1
10	Mota, L. & Botelho, L. (2005). OWL ontology translation for the semantic web. Semantic Computing Workshop, 14th International World Wide Web Conference (WWW 2005) (pp. 0?0). - N.º de citações Google Scholar: 7
11	Mota, L., Botelho, L., Mendes, H. & Lopes, A. (2003). O3F: An object oriented ontology framework. In Rosenschein, J. S., Wooldridge, M., Sandholm, T., and Yokoo, M. (Ed.), AAMAS '03: Proceedings of the second international joint conference on Autonomous agents and multiagent systems (pp. 639?646). Association for Computing Machinery. https://doi.org/10.1145/860575.860678 - N.º de citações Scopus: 6 - N.º de citações Google Scholar: 18
12	Mota, Luís, J. Bento & Botelho, L. (2002). Ontology definition languages for Multi-Agent Systems: the Geographical Information Ontology case study. In S T E P H E N C R A N E F I E L D , S T E V E N WILLMOT T and T I M F I N I N (Ed.), 1st International Joint Conference on Autonomous Agents and Multi Agent Systems (pp. 0?0). International Foundation for Autonomous Agents and Multiagent Systems. - N.º de citações Google Scholar: 9
13	Mota, Luís & Botelho, L. (2002). Agente Autónomo de Informação Geográfica. In Rui Pedro Julião (Ed.), ESIG2002 ? Encontro de Utilizadores de Informação Geográfica 2002 (pp. 0?0). USIG - Associação Portuguesa de Utilizadores de Informação Geográfica.
14	Mota, Luís, J. Bento & Botelho, L. (2001). Ontologias de Informação Geográfica. In Prof. Nuno de Sousa Neves, (Ed.), ESIG2001 ? Encontro de Utilizadores de Informação Geográfica 2001 (pp. 0?0). USIG - Associação dos Utilizadores de Sistemas de Informação Geográfica. - N.º de citações Google Scholar: 2

- Comunicação em evento científico

1	Mota, L., João A. Fabro, Luis Reis & Nuno Lau (2014). Collaborative Behavior in Soccer: The Setplay Free Software Framework. 18th annual RoboCup International Symposium,.
2	Mota, L. & Botelho, L. (2003). Agentcities needs ontologies that represent methods. Agentcities Information Day,.

• Outras Publicações

- Artigo sem avaliação científica

1	Nuno Lau, Luís Paulo Reis, Mota, L. & Fernando Almeida (2011). FC Portugal 2D Simulation: Team Description Paper. RoboCup 2011: Robot Soccer World Cup XV,, 0?0. - N.º de citações Google Scholar: 6
2	Luís Paulo Reis, Nuno Lau & Mota, L. (2010). FC Portugal 2D Simulation: Team Description Paper. RoboCup 2010: Robot Soccer World Cup XIV,, 0?0. - N.º de citações Google Scholar: 2
3	Luís Paulo Reis, Nuno Lau & Mota, L. (2009). FC Portugal 2009 - 2D Simulation Team Description Paper. RoboCup 2009: Robot Soccer World Cup XIII,, 0?0. - N.º de citações Google Scholar: 3
4	Luís Paulo Reis, Nuno Lau, Mota, L., Artur Pereira, Bernardo Cunha & João Certo (2008). Mixed Reality Competition: FC Portugal Team Description Paper. RoboCup 2008: Robot Soccer World Cup XII,, 0?0. - N.º de citações Google Scholar: 1
5	Luís Paulo Reis, Nuno Lau & Mota, L. (2007). FC Portugal 2007 - 2D Simulation Team Description Paper. RoboCup-2007: Robot Soccer World Cup XI,, 0?0.

- Outras publicações

1	Willmott, S, Constantinescu, I., Dale, J., Somacher, M., Marinheiro, R. N., Mota, L....Tan, J. (2003). Agentcities Network Architecture Recommendation. AGENTCITIES.RTD,. - N.º de citações Google Scholar: 12