INSTITUTO UNIVERSITÁRIO DE LISBOA

Ciência_Iscte

Perfil Público

Aviso: [2026-11-16 21:40] 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 desactualizada.

Miguel António Frade Duarte

Total de Citações

Web of Science®	359
Scopus	416

Publicações

- **Revistas Científicas**

- Artigo em revista científica

1	Duarte, M., Gomes, J., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2018). Evolution of repertoire-based control for robots with complex locomotor systems. IEEE Transactions on Evolutionary Computation, 22(2), 314?328. https://doi.org/10.1109/TEVC.2017.2722101 - N.º de citações Web of Science®: 45 - N.º de citações Scopus: 51 - N.º de citações Google Scholar: 83

2	Silva, F., Duarte, M., Correia, L., Oliveira, S. M. & Christensen, A. L. (2016). Open issues in evolutionary robotics. Evolutionary Computation, 24(2), 205?236. https://doi.org/10.1162/EVCO_a_00172 - N.º de citações Web of Science®: 86 - N.º de citações Scopus: 93 - N.º de citações Google Scholar: 149
3	Duarte, M., Costa, V., Gomes, J., Rodrigues, T., Silva, F., Oliveira, S....Christensen, A. L. (2016). Evolution of collective behaviors for a real swarm of aquatic surface robots. PLoS ONE, 11(3). https://doi.org/10.1371/journal.pone.0151834 - N.º de citações Web of Science®: 125 - N.º de citações Scopus: 121 - N.º de citações Google Scholar: 235
4	Duarte, M., Oliveira, S. M. & Christensen, A. L. (2015). Evolution of hybrid robotic controllers for complex tasks. Journal of Intelligent and Robotic Systems, 78(3-4), 463?484. https://doi.org/10.1007/s10846-014-0086-x - N.º de citações Web of Science®: 22 - N.º de citações Scopus: 22 - N.º de citações Google Scholar: 45

• Livros e Capítulos de Livros

- Capítulo de livro

1	Rodrigues, T., Duarte, M., Figueiró, M., Costa, V., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2015). Overcoming limited onboard sensing in swarm robotics through local communication. In Ngoc Thanh Nguyen, Ryszard Kowalczyk, Béatrice Duval, Jaap van den Herik, Stephane Loiseau, Joaquim Filipe (Ed.), Transactions on computational collective intelligence XX (pp. 201?223). Springer. https://doi.org/10.1007/978-3-319-27543-7 10 - N.º de citações Scopus: 7 - N.º de citações Google Scholar: 12

• Conferências/Workshops e Comunicações

- Publicação em atas de evento científico

1	Gomes, J., Duarte, M., Mariano, P. & Christensen, A. L. (2016). Cooperative coevolution of control for a real multirobot system. In Handl, J., Hart, E., Lewis, P. R., López-Ibáñez, M., Ochoa, G., and Paechter, B. (Ed.), Parallel Problem Solving from Nature – PPSN XIV. Lecture Notes in Computer Science (pp. 591?601). Springer. https://doi.org/10.1007/978-3-319-45823-6_55 - N.º de citações Web of Science®: 10 - N.º de citações Google Scholar: 20
2	Christensen, A. L., Duarte, M., Postolache, O., Sargento, S., Oliveira, M.J., Santana, P....Silva, F. (2015). Design of communication and control for swarms of aquatic surface drones. In Stephane Loiseau, Joaquim Filipe (Ed.), Proceedings of the International Conference on Agents and Artificial Intelligence (ICAART-2015). SCITEPRESS. https://doi.org/10.5220/0005281705480555 - N.º de citações Scopus: 30 - N.º de citações Google Scholar: 51
3	Romano, P., Nunes, L., Christensen, A. L., Duarte, M. & Oliveira, S. (2015). Genome variations: Effects on the robustness of neuroevolved control for swarm robotics systems. In Luís Paulo Reis, António Paulo Moreira, Pedro U. Lima, Luis Montano, Victor Muñoz-Martinez (Ed.), Proceedings of the ROBOT'2015: Second Iberian Robotics. Springer. https://doi.org/10: 10.1007/978-3-319-27146-0_24 - N.º de citações Google Scholar: 2

4	Rodrigues, T., Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. (2015). Beyond onboard sensors in robotic swarms: Local collective sensing through situated communication. In Stephane Loiseau, Joaquim Filipe (Ed.), ICAART 2015: Proceedings of the International Conference on Agents and Artificial Intelligence. SCITEPRESS. - N.º de citações Google Scholar: 10
5	Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2014). Evolution of Hierarchical Controllers for Multirobot Systems. Proceedings of the 14th International Conference on the Synthesis \& Simulation of Living Systems (ALIFE). MIT Press, Cambridge, MA. https://doi.org/978-0-262-32621-6-ch105 - N.º de citações Web of Science®: 12 - N.º de citações Scopus: 12 - N.º de citações Google Scholar: 25
6	Duarte, M., Silva, F., Rodrigues, T., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2014). JBotEvolver: A versatile simulation platform for evolutionary robotics. In H. Sayama, J. Reiffel, S. Risi, R. Doursat and H. Lipson (Ed.), Proceedings of the Fourteenth International Conference on the Synthesis and Simulation of Living Systems. MIT Press. https://doi.org/10.7551/978-0-262-32621-6-ch035 - N.º de citações Web of Science®: 32 - N.º de citações Scopus: 34 - N.º de citações Google Scholar: 51
7	Silva, F., Duarte, M., Oliveira, S., Correia, L. & Christensen, A. (2014). The case for engineering the evolution of robot controllers. In H. Sayama, J. Reiffel, S. Risi, R. Doursat and H. Lipson (Ed.), Proceedings of the Fourteenth International Conference on the Synthesis and Simulation of Living Systems. MIT Press. https://doi.org/10.7551/978-0-262-32621-6-ch113 - N.º de citações Web of Science®: 10 - N.º de citações Google Scholar: 20
8	Rodrigues, T., Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. (2014). What you choose to see is what you get: An experiment with learnt sensory modulation in a robotic foraging task. In Anna I. Esparcia-Alcázar, Antonio M. Mora (Ed.), Applications of Evolutionary Computation: 17th European Conference Evo Applications 2014 (pp. 789?801). Springer. https://doi.org/10.1007/978-3-662-45523-4_64 - N.º de citações Web of Science®: 1 - N.º de citações Scopus: 1 - N.º de citações Google Scholar: 4
9	P. Szczawinski, Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2013). Toward Evolved Vision-based Control for a Quadrocopter. Proceedings of the 9th Conference on Telecommunications (CONFTELE). - N.º de citações Google Scholar: 1
10	Duque, C., Duarte, M., Ribeiro, M., Oliveira, S., Christensen, A. L. & Souto, N. (2013). Real-time Control of a Mobile Robot Using Electrooculography. International Conference on Telecommunications, ConfTele 2013. - N.º de citações Google Scholar: 1
11	Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). Hierarchical evolution of robotic controllers for complex tasks. Development and Learning and Epigenetic Robotics (ICDL), 2012 IEEE International Conference on (pp. 0?0). https://doi.org/10.1109/DevLrn.2012.6400828 - N.º de citações Scopus: 27 - N.º de citações Google Scholar: 34
12	Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). Structured Composition of Evolved of Robotic Controllers.. 5th International Workshop on Evolutionary and Reinforcement Learning for Autonomous Robot Systems (pp. 0?0).

13	Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). Automatic synthesis of controllers for real robots based on preprogrammed behaviors. In Ziemke, T., Balkenius, C., and Hallam, J. (Ed.), From Animals to Animats 12. SAB 2012. Lecture Notes in Computer Science (pp. 249?258). Springer. https://doi.org/10.1007/978-3-642-33093-3_25 - N.º de citações Scopus: 6 - N.º de citações Google Scholar: 11
14	Duarte, M., Christensen, A. L. & Oliveira, S. (2011). Towards Artificial Evolution of Complex Behaviors Observed in Insect Colonies. In Luis Antunes, H. Sofia Pinto (Ed.), 15th Portuguese Conference on Artificial Intelligence, EPIA 2011, Lisbon, Portugal, October 10-13, 2011 (pp. 153?167). Springer. https://doi.org/10.1007/978-3-642-24769-9_12 - N.º de citações Web of Science®: 4 - N.º de citações Scopus: 7 - N.º de citações Google Scholar: 15

- Comunicação em evento científico

1	Gomes, J., Duarte, M., Mariano, P. & Christensen, A. L. (2016). Cooperative Coevolution of Control for a Real Multirobot System. Parallel Problem Solving from Nature – PPSN XIV, LNCS 9921, 591?601. - N.º de citações Web of Science®: 5 - N.º de citações Scopus: 5
2	Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2014). Hybrid control for large swarms of aquatic drones. Proceedings of the Fourteenth International Conference on the Synthesis \& Simulation of Living Systems (ALIFE). MIT Press, Cambridge, MA,. - N.º de citações Google Scholar: 54
3	Tiago Rodrigues, Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2014). What You Choose to See is What You Get: An Experiment with Learnt Sensory Modulation in a Robotic Foraging Task. Proceedings of European Conference on the Applications of Evolutionary Computation (EvoApplications, EvoRobot track), Springer,.
4	Duarte, M., Fernando Silva, Tiago Rodrigues, Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2014). JBotEvolver: A versatile simulation platform for evolutionary robotics. Proceedings of the 14th International Conference on the Synthesis \& Simulation of Living Systems (ALIFE). MIT Press, Cambridge, MA,.
5	P. Szczawinski, Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2013). Toward Evolved Vision-based Control for a Quadrocopter. Proceedings of the 9th Conference on Telecommunications (CONFTELE),.
6	Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). Structured Composition of Evolved of Robotic Controllers. Proceedings of the 5th International Workshop on Evolutionary and Reinforcement Learning for Autonomous Robot Systems,.
7	Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). Automatic Synthesis of Controllers for Real Robots Based on Preprogrammed Behaviors. 12th International Conference on Adaptive Behavior,, 249?258.
8	Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). Hierarchical evolution of robotic controllers for complex tasks. Development and Learning and Epigenetic Robotics (ICDL), 2012 IEEE International Conference on,, 0?0. - N.º de citações Web of Science®: 7