

Aviso: [2019-10-17 00:11] este documento é uma impressão do portal Ciência-IUL e foi gerado na data indicada. O documento tem um propósito meramente informativo e representa a informação contida no portal Ciência-IUL nessa data.

Sancho Moura Oliveira

Professor Auxiliar

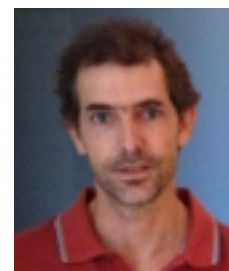
Departamento de Ciências e Tecnologias da Informação (ISTA)

Investigador Associado

Instituto de Telecomunicações - IUL (ISTA)
[Grupo de Tecnologia da Informação]

Investigador Associado

ISTAR-IUL - Centro de Investigação em Ciências da Informação, Tecnologias e Arquitetura (ISTA)
[Complexity and Computational Modelling]



Contactos

E-mail	sancho.oliveira@iscte-iul.pt
Gabinete	D6.35
Telefone	217650542 (Ext: 220817)
Cacifo	327

Áreas de Investigação

Reinforcement Learning

Machine Learning

Robotics

Qualificações Académicas

Universidade/Instituição	Tipo	Curso	Período
Faculdade de Ciências - UL	Doutoramento	Física	2008
Faculdade de Ciências - UL	Mestrado	Física	2001
Instituto Superior Técnico - UTL	Licenciatura	Engenharia Electrotécnica e de Computadores	1996

Unidades Curriculares Lecionadas (no ano lectivo corrente)

Ano Letivo	Semestre	Nome da Unidade Curricular	Coordenador
2019/2020	1º	Dissertação em Software de Código Aberto	Sim
2019/2020	1º	Heurísticas e Aplicações Inspiradas em Processos Naturais	Sim
2019/2020	1º	Programação Concorrente e Distribuída	Sim
2019/2020	2º	Desenvolvimento de Aplicações Web	Sim
2019/2020	2º	Tecnologias para Sistemas Inteligentes	Sim
2019/2020	2º	Programação Concorrente e Distribuída	Sim

Orientações

• Dissertações de Mestrado

- Em curso

	Tipo de Orientação	Nome do Estudante	Tópico	Língua	Estado	Instituição
1	Orientador	João David Oliveira Pereira	Utilização de algoritmos evolucionários aplicados num contexto de desenvolvimento de jogos.	--	Em curso	ISCTE-IUL
2	Co-Orientador	Kevin Almeida Ramos	Geração de código através de linguagem natural	--	Em curso	ISCTE-IUL
3	Orientador	Nuno Miguel Amorim Mendonça	Controle de um robot através de comandos de fala	--	Em curso	ISCTE-IUL
4	Co-Orientador	João Miguel Nunes Bernardo	Navegação em espaços conhecidos/desconhecidos com base na língua natural	--	Em curso	ISCTE-IUL

- Terminadas

	Tipo de Orientação	Nome do Estudante	Tópico	Língua	Instituição	Ano de Conclusão
1	Orientador	Ivo Manuel Caeiro da Silva	EVOLUÇÃO DE MORFOLOGIA DE MÃOS PARA BRAÇOS ROBÓTICAS	Português	ISCTE-IUL	2018
2	Co-Orientador	Vasco Craveiro Vieira Teixeira da Costa	Síntese de controlo de formação para um sistema robótico aquático de enxame	Inglês	ISCTE-IUL	2018
3	Co-Orientador	Pedro Sousa Romano	A cooperative active perception approach for Swarm Robotics.	Inglês	ISCTE-IUL	2018
4	Orientador	Catarina Anunciação Costa Dias dos Santos	Modelo de internacionalização em bases de dados	Português	ISCTE-IUL	2015
5	Co-Orientador	Tiago Luís Santos Rodrigues	Sensor modulation and local communication in evolutionary robotics.	Inglês	ISCTE-IUL	2015
6	Orientador	Pedro Proença D'Almeida Bonifácio Costa	Profiling users' preferences with Text Mining	Inglês	ISCTE-IUL	2014
7	Orientador	João Paulo Ribeiro Alves	Sistema robótico móvel controlado remotamente via Internet	Português	ISCTE-IUL	2013
8	Co-Orientador	Miguel António Frade Duarte	Hierarchical Evolution of Robotics Controllers for Complex Tasks	Inglês	ISCTE-IUL	2012
9	Orientador	Pedro Miguel Aparício Dias		--	ISCTE-IUL	2011

• Projetos Finais de Mestrado

- Terminadas

	Tipo de Orientação	Nome do Estudante	Tópico	Língua	Instituição	Ano de Conclusão
1	Co-Orientador	Tiago Filipe Pinheiro Batista	A MÚSICA DA ARQUITETURA: GRAMÁTICAS DE CONCEÇÃO	Português	ISCTE-IUL	2016

Total de Citações

Web of Science®	117
Scopus	248

• 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. <i>IEEE Transactions on Evolutionary Computation</i> . 22 (2), 314-328 - N.º de citações Web of Science®: 1 - N.º de citações Scopus: 8
2	Gomes, J., Oliveira, S. M. & Christensen, A. L. (2018). An approach to evolve and exploit repertoires of general robot behaviours. <i>Swarm and Evolutionary Computation</i> . 43, 265-283 - N.º de citações Scopus: 3
3	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. (2018). Origami tessellations: folding algorithms from local to global. <i>Boletim da Aproved</i> . 34
4	Paio, A., Osório, F. C., Oliveira, S., Valenti, G. & Guimarães, N. (2018). Architecture In-Play, future challenges. <i>Nexus Network Journal</i> . 20 (1), 9-23
5	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. <i>PLoS ONE</i> . 11 (3) - N.º de citações Web of Science®: 29 - N.º de citações Scopus: 33
6	Nascimento, S., Pólvora, A., Paio, A., Oliveira, S., Rato, V., Oliveira, M. J....Sousa, J. P. (2016). Sustainable technologies and transdisciplinary futures: from collaborative design to digital fabrication. <i>Science as Culture</i> . 25 (4), 520-537 - N.º de citações Web of Science®: 1
7	Silva, F., Duarte, M., Correia, L., Oliveira, S. M. & Christensen, A. L. (2016). Open issues in evolutionary robotics. <i>Evolutionary Computation</i> . 24 (2), 205-236 - N.º de citações Web of Science®: 22 - N.º de citações Scopus: 35
8	Duarte, M., Oliveira, S. M. & Christensen, A. L. (2015). Evolution of hybrid robotic controllers for complex tasks. <i>Journal of Intelligent and Robotic Systems</i> . 78 (3-4), 463-484 - N.º de citações Web of Science®: 11 - N.º de citações Scopus: 15
9	Abdallah, J., Abreu, P., Adam, W., Adzic, P., Albrecht, T., Alemany-Fernandez, R...Oliveira, S. (2007). Search for a fourth generation b-quark at LEP-II at $\sqrt{s}=196-209\text{GeV}$. <i>The European Physical Journal C</i> . 50 (3), 507-518 - N.º de citações Web of Science®: 2 - N.º de citações Scopus: 1
10	Barroso, A, Ermolaev, B. I., Greco, M., Oliveira, S. M. & Troyan, S. I. (2004). Electroweak amplitudes for electron-positron annihilation at TeV energies. <i>Physical Review D</i> . 69 (3) - N.º de citações Web of Science®: 2
11	Oliveira, S. M. & Santos, R. (2003). New bounds on the mass of a b-prime quark. <i>Acta Physica Polonica B</i> . 34 (11), 5523-5530 - N.º de citações Web of Science®: 2

12	Oliveira, S. M. & Santos, R. (2003). Bounds on the mass of the $b^?$ quark, reexamined. <i>Physical Review D</i> . 68 (9) - N.º de citações Web of Science®: 6 - N.º de citações Scopus: 6
13	Ermolaev, B., Oliveira, S. & Troyan, S. I. (2002). Production of electroweak bosons in $e+e^-$ annihilation at high energies. <i>Physical Review D</i> . 66 (11) - N.º de citações Web of Science®: 3 - N.º de citações Scopus: 3
14	Oliveira, S. M., Brücher, L, Santos, R. & Barroso, A (2001). Electroweak corrections to the top quark decay. <i>Physical Review D</i> . 64 (1) - N.º de citações Web of Science®: 17 - N.º de citações Scopus: 20

• Livros e Capítulos de Livros

- Capítulo de livro

1	Paio, A., Pereira, S.M., Rato, V., Pinto, M., Oliveira, S., António Guterres...Leandro Madrazo (2015). Plataforma pedagógica colaborativa - "Lisbon workshop: Contemporary Living Patterns in Mass Housing in Europe". In Neuza Pedro (Ed.), <i>E-Learning e Tecnologias Digitais - Experiências de Inovação Pedagógica no Ensino Superior</i> . (pp. 86-91). Lisboa: Instituto de Educação da Universidade de Lisboa.
2	Tiago Rodrigues, Duarte, M., Margarida Figueiró, Vasco Costa, Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2015). Overcoming Limited Onboard Sensing in Swarm Robotics through Local Communication. In <i>Transactions on Computational Collective Intelligence XX</i> . (pp. 201-223).: Springer, Berlin, Germany. - N.º de citações Scopus: 3

• Conferências/Workshops e Comunicações

- Publicação em atas de evento científico

1	Osório, F. C., Paio, A., Oliveira, S., Casale, A., Valenti, G. & Calvano, M. (2017). Foldable responsive surfaces: two design studios with a comprehensive workflow. In Antonio Fioravanti, Stefano Cursi, Salma Elahmar, Silvia Gargaro, Gianluigi Loffreda, Gabriele Novembri, Armando Trento (Ed.), <i>eCAADe 2017 – ShoCK!</i> . (pp. 355-362). Roma: eCAADe (Education and Research in Computer Aided Architectural Design in Europe) and Dep. of Civil, Building and Environmental Engineering, Faculty of Civil and Industrial Engineering, Sapienza University of Rome.
2	Osório, F. & Oliveira, S. (2017). Origami folded surfaces: kinetic system behind the folding. In Maria João Oliveira, Filipa Crespo Osório (Ed.), <i>Kine[SIS]tem - From Nature to Architectural Matter Conference Proceedings</i> . (pp. 28-35). Lisboa: DINÂMIA'CET-IUL.
3	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. (2017). Origami tessellations: folding algorithms from local to global. In Vera Viana (Ed.), <i>Geometrias'17 Proceedings</i> . Coimbra: APROGED.
4	Oliveira, M. J. DE, Sousa, J. P., Costa, V. C., Oliveira, S. M. & Mena, A. (2017). Musical morphogenesis - a self-organizing system . In Maria João de Oliveira e Filipa Crespo Osório (Ed.), <i>Kine[SIS]tem - From Nature to Architectural Matter Conference Proceedings</i> . (pp. 235-245). Lisbon: DINÂMIA'CET-IUL.
5	Osório, F., Paio, A. & Oliveira, S. (2017). Kinetic origami surfaces: from simulation to fabrication. In Gülen Çağdaş, Mine Özkar, Leman F. Gül and Ethem Gürer (Ed.), <i>Future Trajectories of Computation in Design [17th International Conference, CAAD Futures 2017, Proceedings]</i> . (pp. 229-248). Istanbul: Istanbul Technical University.

6	Dos Santos, C. A. C. D. & Oliveira, S. M. (2017). Databases internationalization model. In Reis L.P., Rocha A., Alturas B., Costa C., Cota M.P. (Ed.), 12th Iberian Conference on Information Systems and Technologies, CISTI 2017. (pp. 7-12). Lisbon: IEEE.
7	Duarte, M., Gomes, J., Costa, V., Rodrigues, T., Silva, F., Oliveira, S....Christensen, A. L. (2016). Application of swarm robotics systems to marine environmental monitoring. In OCEANS 2016 - Shanghai. Shanghai: IEEE.
8	Costa, V., Duarte, M., Rodrigues, T., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2016). Design and development of an inexpensive aquatic swarm robotics system. In OCEANS 2016 - Shanghai. Shanghai: IEEE.
9	Duarte, M., Costa, V., Gomes, J., Rodrigues, T., Silva, F., Oliveira, S. M....Christensen, A. L. (2016). Unleashing the potential of evolutionary swarm robotics in the real world. In Friedrich T. (Ed.), 2016 Genetic and Evolutionary Computation Conference, GECCO 2016 Companion. (pp. 159-160). Denver: ACM.
10	Duarte, M., J. Gomes, Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2016). EvoRBC: Evolutionary Repertoire-based Control for Robots with Arbitrary Locomotion Complexity. In Proceedings of the Genetic and Evolutionary Computation Conference (GECCO).
11	Rita Ramos, Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2016). Evolving Controllers for Robots with Multimodal Locomotion. In From Animals to Animats 14. (pp. 340-351). Aberystwyth, UK: Springer.
12	Duarte, M., Gomes, J., Costa, V., Oliveira, S. M. & Christensen, A. L. (2016). Hybrid control for a real swarm robotics system in an intruder detection task. In Squillero G., Burelli P. (Ed.), 19th European Conference on Applications of Evolutionary Computation, EvoApplications 2016. (pp. 213-230). Porto: Springer. - N.º de citações Web of Science®: 3
13	Christensen, A. L., Oliveira, S., Postolache, O., Oliveira, M.J., Susana Sargento, Santana, P....Fernando Silva (2015). Design of Communication and Control for Swarms of Aquatic Surface Drones. In Proceedings of the International Conference on Agents and Artificial Intelligence (ICAART). (pp. 548-555).: SCITEPRESS, Lisbon, Portugal. - N.º de citações Scopus: 11
14	Romano, P., Nunes, Luis, Christensen, A. L., Duarte, M. & Oliveira, S. (2015). Genome Variations: Effects on the robustness of neuroevolved swarm controllers. In Proceedings of the Iberian Conference on Robotics (ROBOT). (pp. 309-319).: Springer, Berlin, Germany.
15	Mena, A., Paio, A., Rocha, L., Marques-Pita, M., Maria de Assis, Oliveira, M.J....Costa, S. (2015). Morfogénese de um projeto. In Congresso SciCom 2015.
16	Fernando Velez, A. Nadziejko, Christensen, A. L., Oliveira, S., Tiago Rodrigues, Vasco Costa...J. Gomes (2015). Experimental Characterization of WSNs Applied to Swarms of Aquatic Surface Drones. In Proceedings of the 10th Conference on Telecommunications (CONFTELE).
17	Fernando Velez, A. Nadziejko, Christensen, A. L., Oliveira, S., Tiago Rodrigues, Vasco Costa...J. Gomes (2015). Wireless Sensor and Networking Technologies for Swarms of Aquatic Surface Drones. In Proceedings of the IEEE 82nd Vehicular Technology Conference.
18	Mena, A., Paio, A., Rocha, L., Marques-Pita, M., Assis, M., Oliveira, M.J....Costa, S. (2015). Morfogénese de um projeto. In Congresso SciCom. Lagos
19	Tiago Rodrigues, Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2015). Beyond Onboard Sensors in Robotic Swarms: Local Collective Sensing through Situated Communication. In Proceedings of the International Conference on Agents and Artificial Intelligence (ICAART). (pp. 111-118).: SCITEPRESS, Lisbon, Portugal.

20	Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2014). Hybrid control for large swarms of aquatic drones. In Proceedings of the Fourteenth International Conference on the Synthesis \& Simulation of Living Systems (ALIFE). MIT Press, Cambridge, MA.
21	Filipa Osório, Paio, A. & Oliveira, S. (2014). KOS- KINETIC ORIGAMI SURFACE. In Rethinking Comprehensive Design: Proceedings of the 19th International Conference on Computer-Aided Architectural Design Research in Asia - KYOTO, JAPAN . - N.º de citações Scopus: 6
22	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. (2014). Interaction with a Kinetic folded surface. In Emine Mine Thompson (Ed.), eCAADe 2014. (pp. 605-612). Newcastle: eCAADe (Education and research in Computer aided Architectural Design in Europe) and Department of Architecture and Built Environment, Faculty of Engineering and Environment, Northumbria University.
23	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. (2014). KOS - Kinetic Origami Surface. In Rethinking Comprehensive Design: Speculative Counterculture, pp. 201–210, Proceedings of the 19th International Conference on Computer-Aided Architectural Design Research in Asia. - N.º de citações Web of Science®: 5
24	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. In Proceedings of European Conference on the Applications of Evolutionary Computation (EvoApplications, EvoRobot track), Springer. - N.º de citações Scopus: 1
25	Filipa Osório, Paio, A. & Oliveira, S. (2014). Interaction with a Kinetic Folded Surface. In Emine Mine Thompson (Ed.), Fusion - Proceedings of the 32nd eCAADe Conference . (pp. 605-612). Newcastle upon Tyne: eCAADe .
26	Nascimento, S., Alexandre Pólvora, Oliveira, S., Paio, A. & Rato, V. (2014). Back and Forth Between Social and Technical: A Collective Experience in the Transdisciplinary Making of Sustainable Artifacts. In Claudio Coletta, Sara Colombo, Paolo Magaudda, Alvise Mattozzi, Laura Lucia Parolin and Lucia Rampino (Ed.), 5th STS Italia Conference. Milão: STS Italia Publishing.
27	Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2014). Evolution of Hierarchical Controllers for Multirobot Systems. In Proceedings of the 14th International Conference on the Synthesis \& Simulation of Living Systems (ALIFE). MIT Press, Cambridge, MA.
28	Fernando Silva, Duarte, M., Oliveira, S., Correia, L. & Christensen, A. L. (2014). The Case for Engineering the Evolution of Robot Controllers. In Proceedings of the 14th International Conference on the Synthesis \& Simulation of Living Systems (ALIFE). MIT Press, Cambridge, MA. (pp. 703-710).
29	P. Szczawinski, Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2013). Toward Evolved Vision-based Control for a Quadcopter. In Proceedings of the 9th Conference on Telecommunications (CONFTELE).
30	Nunes, Luis, Costa, P. B. & Oliveira, S. (2013). Profiling web users preferences with text mining: Plan2See - Dynamic formulation of conceptual groups. In Álvaro Rocha, Luís Paulo Reis, Manuel Pérez Cota, Marco Painho, Miguel Castro Neto (Ed.), Iberian Conference on Information Systems and Technologies. (pp. 73-76). Lisboa, Portugal: IEEE. - N.º de citações Scopus: 1
31	Duque, C., Duarte, M., Ribeiro, M., Oliveira, S., Christensen, A. L. & Souto, N. (2013). Real-time Control of a Mobile Robot Using Electrooculography. In International Conference on Telecommunications, ConfTele 2013.
32	Alves, J.P., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2013). NXTTour: an open source robotic system operated over the internet. In Proceedings of the Workshop on Open Source and Design of Communication. (pp. 18-23).

33	<p>Fernando Silva, Urbano, P., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). odNEAT: An Algorithm for Distributed Online, Onboard Evolution of Robot Behaviours. In 13th International Conference on the Simulation and Synthesis of Living Systems: Artificial Life 13. (pp. 251-258).</p> <p>- N.º de citações Scopus: 21</p>
34	<p>Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). Automatic Synthesis of Controllers for Real Robots Based on Preprogrammed Behaviors. In 12th International Conference on Adaptive Behavior. (pp. 249-258). Odense: Springer-Verlag.</p> <p>- N.º de citações Scopus: 6</p>
35	<p>Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). Hierarchical evolution of robotic controllers for complex tasks. In Development and Learning and Epigenetic Robotics (ICDL), 2012 IEEE International Conference on. (pp. 0-0).</p> <p>- N.º de citações Scopus: 13</p>
36	<p>Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). Structured Composition of Evolved of Robotic Controllers. In 5th International Workshop on Evolutionary and Reinforcement Learning for Autonomous Robot Systems. (pp. 0-0). Montpellier</p>
37	<p>Silva, H, Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2011). Conillon: A lightweight distributed computing platform for desktop grids. In AISTI - Associação Ibérica de Sistemas e Tecnologias de Informação (Ed.), 6th Iberian Conference on Information Systems and Technologies (CISTI), 2011 . (pp. 1-6). Chaves: IEEE, Xplore.</p>
38	<p>Silva, H, Christensen, A. L. & Oliveira, S. (2011). Performance study of Conillon: a platform for distributed computing. In Carlos J. Costa (Ed.), Workshop open source and design of communication (OSDOC2010). (pp. 13-18). Lisboa: ACM.</p> <p>- N.º de citações Scopus: 2</p>
39	<p>Pedro, D. & Oliveira, S. (2011). Meet and greet programming using graphical languages and tangible interfaces. In Associação Ibérica de Sistemas e Tecnologias de Informação (AISTI) (Ed.), 6th Iberian Conference on Information Systems and Technologies (CISTI), 2011 . (pp. 1-4). Chaves: IEEE.</p>
40	<p>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). Lisboa: Springer.</p> <p>- N.º de citações Scopus: 4</p>
41	<p>Oliveira, S., Nunes, Luis & Christensen, A. L. (2011). An Experiment in Mixing Evolving and Preprogrammed Robots. In T. Lenaerts, M. Giacobini, H. Bersini, P. Bourguine, M. Dorigo, (Ed.), European Conference on Artificial Life (ECAL 2011). (pp. 605-612). Paris: MIT Press.</p>
42	<p>Nunes, Luis, Jardim, D., Jardim, David & Oliveira, S. (2011). Hierarchical reinforcement learning: Learning sub-goals and state-abstraction. In AISTI - Associação Ibérica de Sistemas e Tecnologias de Informação (Ed.), Workshop on Intelligent Systems and Application (WISA 2011), 6ª Conferência Ibérica de Sistemas e Tecnologias de Informação (CISTI'2011). (pp. 245-248). Chaves: IEEE(Xplore).</p> <p>- N.º de citações Scopus: 2</p>
43	<p>Pedro, D. & Oliveira, S. (2010). Botbeans: a new educational visual programming tool with tangible results. In Proceedings of the Workshop on Open Source and Design of Communication. (pp. 43-44). New York, NY, USA: ACM.</p>
44	<p>Silva, H, Christensen, A. L. & Oliveira, S. (2010). Building and designing a distributed computing platform. In Proceedings of the Workshop on Open Source and Design of Communication. (pp. 55-58). New York, NY, USA: ACM.</p>

45	Ermolaev, B., Greco, M., Oliveira, S. & Troyan, S. I. (2003). Forward backward charge asymmetry at veryhigh-energies. In 17th Les Rencontres de Physique de la Vallee d'Aoste: Results and Perspectives in Particle Physics. (pp. 311-318).
46	Ermolaev, B., Greco, M., Oliveira, S. & Troyan, S. I. (2002). Double logarithmic (Sudakov) asymptotics at the theoryof electroweak interactions. In 12th International Seminar on High-Energy Physics (QUARKS 2002).

- Editor de atas de evento científico

1	Guimarães, N., Paio, A., Oliveira, S., Osório, F. C. & Oliveira, M.J. (2016). Architecture in-play International Conferences Proceedings. Lisboa. ISCTE-IUL.
---	--

- Comunicação em evento científico

1	Oliveira, M.J., Sousa, J., Costa, V., Oliveira, S. M. & Mena, A. (2017). MUSICAL MORPHOGENESIS - A SELF-ORGANIZING SYSTEM. Kine[SIS]tem17 - From Nature to Architectural Matter.
2	Santos, C. & Oliveira, S. (2017). Databases Internationalization Model. CISTI 2017.
3	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. (2017). ORIGAMI TESSELATIONS: FOLDING ALGORITHMS, FROM LOCAL TO GLOBAL. Geometrias'17: Pensar, Desenhar e Modelar.
4	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. (2017). Kinetic Origami Surfaces: From Simulation to Fabrication. Future Trajectories of Computation in Design [17th International Conference, CAAD Futures 2017.
5	Osório, F. C., Paio, A., Oliveira, S., Casale, A., Valenti, G. & Calvano, M. (2017). Foldable Responsive Surfaces - Two Design Studios with a Comprehensive Workflow. ShoCK! - Sharing Computational Knowledge!, 35th eCAADe Conference.
6	Duarte, M., J. Gomes, Vasco Costa, Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2016). Applications of Evolutionary Computation: 19th European Conference, EvoApplications 2016, Porto, Portugal, March 30 -- April 1, 2016, Proceedings, Part II. Applications of Evolutionary Computation. - N.º de citações Scopus: 7
7	Oliveira, S. (2016). Evolutionary robotics: from simulation to real world experiments. Seminar on Swarms of Aquatic Drones.
8	Duarte, M., J. Gomes, Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2016). EvoRBC: Evolutionary Repertoire-based Control for Robots with Arbitrary Locomotion Complexity. Proceedings of the Genetic and Evolutionary Computation Conference (GECCO). - N.º de citações Web of Science®: 6 - N.º de citações Scopus: 10
9	Duarte, M., J. Gomes, Vasco Costa, Tiago Rodrigues, Fernando Silva, Oliveira, S....Christensen, A. L. (2016). Application of Swarm Robotic Systems to Marine Environmental Monitoring. Proceedings of IEEE/MTS OCEANS. - N.º de citações Scopus: 17
10	Rita Ramos, Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2016). Evolving Controllers for Robots with Multimodal Locomotion. From Animals to Animats 14. LNCS 9825, 340-351

11	Vasco Costa, Duarte, M., Tiago Rodrigues, Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2016). Design and Development of an Inexpensive Aquatic Swarm Robotics System. Proceedings of IEEE/MTS OCEANS. - N.º de citações Scopus: 9
12	Duarte, M., Vasco Costa, J. Gomes, Tiago Rodrigues, Fernando Silva, Oliveira, S....Christensen, A. L. (2016). Unleashing the Potential of Evolutionary Swarm Robotics in the Real World. Proceedings of the Genetic and Evolutionary Computation Conference (GECCO). - N.º de citações Web of Science®: 3
13	Oliveira, S. (2016). Real-world Experiments with Swarms of Aquatic Surface Robots. COMMUNICATIONS IN SWARMS OF AQUATIC DRONES.
14	Oliveira, S. (2016). EvoRBC: Evolutionary Repertoire-based Control for robots with arbitrary locomotion complexity . Mathematics of Complex Systems: from precision medicine to smart cities CoLaB Workshop.
15	Tiago Rodrigues, Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2015). Beyond Onboard Sensors in Robotic Swarms: Local Collective Sensing through Situated Communication. 7th International Conference on Agents and Artificial Intelligence (ICAART). 2, 111-118 - N.º de citações Scopus: 2
16	Paio, A., Pereira, S.M. , Rato, V., Pinto, M., Oliveira, S., António Brito Guterrres...Leandro Madrazo (2015). Plataforma pedagógica colaborativa. Lisbon Workshop: Contemporary Living Patterns in Mass Housing in Europe. Inovação Pedagógica, E-Learning e Tecnologias Digitais.
17	Oliveira, S. (2015). Interaction with kinematic surfaces. RESPONSIVE SURFACES Summer School .
18	Fernando Velez, A. Nadziejko, Christensen, A. L., Oliveira, S., Tiago Rodrigues, Vasco Costa...J. Gomes (2015). Experimental Characterization of WSNs Applied to Swarms of Aquatic Surface Drones. Proceedings of the 10th Conference on Telecommunications (CONFTELE).
19	Fernando Velez, A. Nadziejko, Christensen, A. L., Oliveira, S., Tiago Rodrigues, Vasco Costa...J. Gomes (2015). Wireless Sensor and Networking Technologies for Swarms of Aquatic Surface Drones. Proceedings of the IEEE 82nd Vehicular Technology Conference. - N.º de citações Web of Science®: 1 - N.º de citações Scopus: 9
20	Mena, A., Paio, A., Rocha, L., Marques-Pita, M., Assis, M., Oliveira, M.J....Costa, S. (2015). Morfogénese de um projeto. Congresso SciCom.
21	Oliveira, S. (2015). Enxames de drones para a monitorização e exploração da riqueza dos ecossistemas marinhos. Mini-Forum CYTED - Aproveitamento sustentado de recursos.
22	Filipa Osório, Paio, A. & Oliveira, S. (2014). Interaction with a Kinetic Folded Surface. Fusion - Proceedings of the 32nd eCAADe Conference.
23	Filipa Osório, Paio, A. & Oliveira, S. (2014). KOS- KINETIC ORIGAMI SURFACE. Rethinking Comprehensive Design: Proceedings of the 19th International Conference on Computer-Aided Architectural Design Research in Asia .
24	Fernando Silva, Duarte, M., Correia, L., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2014). The Case for Engineering the Evolution of Robot Controllers. Proceedings of the 14th International Conference on the Synthesis & Simulation of Living Systems (ALIFE).

25	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.
26	Nascimento, S., Alexandre Pólvara, Paio, A., Oliveira, S. & Rato, V. (2014). Back and Forth Between Social and Technical: A Collective Experience in the Transdisciplinary Making of Sustainable Artifacts. 5th STS Italia Conference, A Matter of Design. Making Society through Science and Technology.
27	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.
28	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.
29	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.
30	Paio, A., Oliveira, S., Oliveira, M. João, Sousa, J. & Novo, E. (2013). From Collaborative Design to Digital Fabrication 102: Materials + Tools. STTF2013 ISCTE-IUL Summer School.
31	Paio, A. & Oliveira, S. (2013). O que é um Fablab? . 1º workshop: Experimentar a fabricação interdisciplinar de objectos quotidianos .
32	Alves, J.P., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2013). NXTTour: an open source robotic system operated over the internet. Proceedings of the Workshop on Open Source and Design of Communication. 18-23
33	P. Szczawinski, Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2013). Toward Evolved Vision-based Control for a Quadcopter. Proceedings of the 9th Conference on Telecommunications (CONFTELE).
34	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.
35	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
36	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®: 3
37	Fernando Silva, Urbano, P., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). odNEAT: An Algorithm for Distributed Online, Onboard Evolution of Robot Behaviours. The Thirteenth International Conference on the Synthesis and Simulation of Living Systems.
38	Oliveira, S. (2011). A Case Study on Using a Desktop Grid for Evolutionary Robotics. Opening the Cloud - 2011 ASSYST Meeting on Cloud Computing.

• Outras Publicações

- Working paper

1	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.
---	--

Projetos de Investigação

Título do Projeto	Papel no Projeto	Parceiros	Período
Control of Aquatic Drones for Maritime Tasks	Coordenador Local	IT-IUL	2014 - 2015
2014	Remote Piloted Semi-Autonomous Aerial Surveillance System Using Terrestrial Wireless Networks	Investigador	IT-IUL
2012 - 2014	2012	Musical Morphogenesis	Investigador

Cargos de Gestão Académica

Coordenador da unidade curricular Programação Concorrente e Distribuída (2020) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação
Coordenador da unidade curricular Tecnologias para Sistemas Inteligentes (2020) Unidade/Área: Inteligência Artificial
Coordenador da unidade curricular Desenvolvimento de Aplicações Web (2020) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação
Coordenador da unidade curricular Dissertação em Software de Código Aberto (2019) Unidade/Área: Arquitectura de Computadores e Sistemas Operativos
Coordenador da unidade curricular Heurísticas e Aplicações Inspiradas em Processos Naturais (2019) Unidade/Área: Inteligência Artificial
Coordenador da unidade curricular Programação Concorrente e Distribuída (2019) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação
Coordenador da unidade curricular Programação Concorrente e Distribuída (2019) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação
Coordenador da unidade curricular Dissertação em Software de Código Aberto (2019) Unidade/Área: Arquitectura de Computadores e Sistemas Operativos
Coordenador da unidade curricular Seminário e Projecto em Software em Código Aberto (2019) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Informação
Coordenador da unidade curricular Simulação de Sistemas Sociais (2018) Unidade/Área: Inteligência Artificial

<p>Coordenador da unidade curricular Dissertação em Software de Código Aberto (2018) Unidade/Área: Arquitectura de Computadores e Sistemas Operativos</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Programação Concorrente e Distribuída (2018) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Seminário e Projecto em Software em Código Aberto (2018) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Informação</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Dissertação em Software de Código Aberto (2018) Unidade/Área: Arquitectura de Computadores e Sistemas Operativos</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Desenvolvimento de Aplicações Web (2018) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação</p>
<p>Coordenador do 2º Ano da Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (2018 - 2019) Unidade/Área: Informática e Gestão de Empresas</p>
<p>Coordenador do 2º Ano da Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL) (2018 - 2019) Unidade/Área: Informática e Gestão de Empresas (PL)</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Disseminação de Software de Código Aberto (2017) Unidade/Área: Arquitectura de Computadores e Sistemas Operativos</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Programação Concorrente e Distribuída (2017) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Introdução ao Software de Código Aberto (2017) Unidade/Área: Arquitectura de Computadores e Sistemas Operativos</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Dissertação em Software de Código Aberto (2017) Unidade/Área: Arquitectura de Computadores e Sistemas Operativos</p>
<p>Director do Mestrado em Software de Código Aberto (2017 - 2019) Unidade/Área: Software de Código Aberto</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Desenvolvimento de Software de Código Aberto (2017) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Modelos de Negócio e Economia do Software de Código Aberto (2017) Unidade/Área: Sistemas de Informação</p>
<p>Coordenador do 2º Ano da Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (2016 - 2017) Unidade/Área: Informática e Gestão de Empresas</p>
<p>Coordenador do 2º Ano da Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL) (2016 - 2017) Unidade/Área: Informática e Gestão de Empresas (PL)</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Programação Concorrente e Distribuída (2016) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Programação Concorrente e Distribuída (2015) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Desenvolvimento de Software de Código Aberto (2015) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação</p>
<p>Coordenador do 2º Ano da Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (2014 - 2016) Unidade/Área: Informática e Gestão de Empresas</p>
<p>Coordenador da unidade curricular Desenvolvimento de Software de Código Aberto (2014) Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação</p>
<p>Coordenador do 2º Ano da Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL) (2014 - 2016) Unidade/Área: Informática e Gestão de Empresas (PL)</p>

Coordenador da unidade curricular Heurísticas e Aplicações Inspiradas em Processos Naturais (2014)
Unidade/Área: Inteligência Artificial

Coordenador da unidade curricular Programação Concorrente e Distribuída (2014)
Unidade/Área: Ciências e Tecnologias da Programação

Director da Licenciatura em Engenharia Informática (2010 - 2011)
Unidade/Área: Engenharia Informática

Prémios

O Artigo Fernando Silva et al. (2016) "Open Issues in Evolutionary Robotics", Evolutionary Computation 24(2):205-236 foi seleccionado para fazer parte da Computing Reviews' 21st Annual Best of Computing Notable Books and Articles list (2017)

Menção honrosa inovação (2016)

Melhor vídeo de robotica na conferência AAAI 2016 (2016)

Paper of Excellence Award on IEEE Conference on Development and Learning and Epigenetic Robotics (IC (2012)