Ciência_Iscte

Perfil Público

Aviso: [2026-03-22 09:26] 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.

Sancho Moura Oliveira

Professor Associado
Instituto de Telecomunicações - IUL
Departamento de Ciências e Tecnologias da Informação (ISTA)

Contactos

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

Áreas de Investigação

Inteligência Artificial
Robotics
Machine Learning
Reinforcement Learning

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

Atividades Letivas

Ano Letivo	Sem.	Nome da Unidade Curricular	Curso(s)	Coord.
2025/2026	2º	Inteligência Artificial para a Robótica	Curso Institucional em Escola de Tecnologias e Arquitetura;	Sim
2025/2026	2º	Análise de Dados e Aprendizagem Automática	Mestrado em Gestão da Transformação Digital no Setor da Saúde;	Sim
2025/2026	2º	Programação para a Web	Curso de Pós Graduação em Programação para Licenciados;	Sim
2025/2026	2º	Projecto Aplicado em Programação	Curso de Pós Graduação em Programação para Licenciados;	Sim
2025/2026	2º	Inteligência Artificial	Licenciatura em Engenharia Informática;	Sim
2025/2026	1º	Agentes Autónomos	Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Engenharia Informática;	Não
2025/2026	1º	Aprendizagem Automática Avançada	Mestrado em Inteligência Artificial;	Não
2025/2026	1º	Inteligência Artificial para Personagens Virtuais	Curso Institucional em Escola de Tecnologias e Arquitetura;	Não
2025/2026	1º	Programação I	Curso de Pós Graduação em Programação para Licenciados;	Não
2025/2026	1º	Introdução à Programação	Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas; Licenciatura em Engenharia de Telecomunicações e Informática;	Não
2024/2025	2º	Inteligência Artificial para a Robótica	Curso Institucional em Escola de Tecnologias e Arquitetura;	Sim
2024/2025	2º	Análise de Dados e Aprendizagem Automática	Mestrado em Gestão da Transformação Digital no Setor da Saúde;	Sim
2024/2025	2º	Programação para a Web	Curso de Pós Graduação em Programação para Licenciados;	Sim
2024/2025	2º	Projecto Aplicado em Programação		Sim
2024/2025	2º	Inteligência Artificial	Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas; Licenciatura em Engenharia de Telecomunicações e Informática;	Sim

2024/2025	1º	Introdução à Aprendizagem Automática	Mestrado em Engenharia Informática;	Não
2024/2025	1º	Inteligência Artificial para Personagens Virtuais	Curso Institucional em Escola de Tecnologias e Arquitetura;	Não
2024/2025	1º	Programação I	Curso de Pós Graduação em Programação para Licenciados;	Não
2024/2025	1º	Introdução à Programação	Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas; Licenciatura em Engenharia de Telecomunicações e Informática;	Não
2023/2024	2º	Inteligência Artificial	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	1º	Introdução à Aprendizagem Automática	Mestrado em Engenharia Informática;	Não
2023/2024	1º	Introdução à Programação	Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Não
2022/2023	2º	Inteligência Artificial	Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Sim
2022/2023	1º	Introdução à Aprendizagem Automática	Mestrado em Engenharia Informática;	Não
2022/2023	1º	Introdução à Programação	Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Engenharia de Telecomunicações e Informática;	Não
2021/2022	2º	Inteligência Artificial	Licenciatura em Engenharia Informática; Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas;	Sim
2021/2022	1º	Introdução à Aprendizagem Automática	Mestrado em Engenharia Informática;	Não
2021/2022	1º	Inteligência Artificial		Sim
2020/2021	2º	Seminário e Projecto em Software em Código Aberto		Sim
2020/2021	2º	Agentes Autónomos	Licenciatura em Engenharia Informática;	Não
2020/2021	2º	Inteligência Artificial	Licenciatura em Engenharia Informática (PL); Licenciatura em Engenharia Informática;	Sim
2020/2021	1º	Introdução ao Software de Código Aberto		Sim

2020/2021	1º	Sistemas Operativos de Código Aberto		Sim
2020/2021	1º	Disseminação de Software de Código Aberto		Sim
2020/2021	1º	Modelos de Negócio e Economia do Software de Código Aberto		Sim
2020/2021	1º	Dissertação em Software de Código Aberto		Sim
2020/2021	1º	Desenvolvimento de Software de Código Aberto		Sim
2020/2021	1º	Programação	Licenciatura em Ciência de Dados;	Não
2020/2021	1º	Introdução à Aprendizagem Automática	Mestrado em Engenharia Informática;	Não
2020/2021	1º	Inteligência Artificial		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
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	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

Orientações

• Teses de Doutoramento

- Em curso

	Nome do Estudante	Título/Tópico	Língua	Estado	Instituição

1	Ammad Aslam	Proteger a Internet das Coisas através da integração da tecnologia Blockchain	Português	Em curso	Iscte
2	Telma Maria	O Impacto Multidimensional da Programação no 1º Ciclo/Ensino Fundamental I em Contextos Educacionais de Portugal e do Brasil	Inglês	Em curso	Iscte
3	Elijah Cruz	Inteligência Artificial e a Robótica na Indústria de Saúde	Inglês	Em curso	Iscte
4	Muhammad Awais	Electronic Circuits Design And Automation with Graph Neural Network	Inglês	Em curso	Iscte
5	Elijah Malcolm Graça do Nascimento Vera Cruz	Robotics and Artificial Intelligence (AI) in Healthcare: Operator - Patient - Robot Interface	Inglês	Em curso	Iscte
6	Telma Maria da Silva Xavier	O Impacto Multidimensional do Ensino de Programação e Inteligência Artificial nas Primeiras Etapas da Educação Básica Obrigatória em Contextos Educacionais Públicos de Portugal e Brasil	Português	Em curso	Iscte
7	Muhammad Awais	Geração de grafos para automatização do desenho de circuitos electrónicos baseada em redes neurais de grafos	Inglês	Em curso	Iscte
8	Muhammad Hashim Hameed	Explainable AI in Social Media Spam Detection for Heterogeneous Cross-Platform Data	Inglês	Em curso	Iscte
9	Ammad Aslam	Securing Iot Sensors using Sharding-based Blockchain Networks Technology Integration	Inglês	Em curso	Iscte

- Terminadas

	Nome do Estudante	Título/Tópico	Língua	Instituição	Ano de Conclusão
1	Filipa Peres Frangolho Crespo Osório	Origami surfaces for kinetic architecture	Português	Iscte	2020
2	Miguel António Frade Duarte	Engineering evolutionary control for real-world robotic systems	--	Iscte	2016

• Dissertações de Mestrado

- Em curso

	Nome do Estudante	Título/Tópico	Língua	Estado	Instituição

1	Vicente Malhão Chã	Interceção dinâmica de objetos a partir de um braço robótico	--	Em curso	Iscte
2	Edison Roberto Tangarife Bonilla	Comunicação digital em hospitais: O papel das comunicações unificadas e da IA na gestão de chamadas	--	Em curso	Iscte
3	João Augusto Serôdio Wu Brandão	Procura robótica de fontes através de aprendizagem por reforço com motivação intrínseca	--	Em curso	Iscte
4	Guilherme Afonso Pimenta e Osório de Valdoleiros	Inteligência Artificial como Sistema de Conformidade para Regulamentos Automóveis e de Automobilismo	--	Em curso	Iscte
5	Paulo Augusto Maia Borges	C.elegans - como um conectoma produz comportamento inteligente?	--	Em curso	Iscte
6	Madalena Maia Rebelo Teixeira Jorge	AI para Cuidadores Informais de Pessoas Diagnosticadas com Demência: Dilemas Éticos.	--	Em curso	Iscte
7	Inês Mendonça Consolado	Desenvolvimento de um tutor inteligente para o ensino básico	--	Em curso	Iscte
8	Rafael Filipe Ferro Pires	Aprendizagem por Reforço com múltiplos agentes para veículos autónomos no simulador SUMO	--	Em curso	Iscte

- Terminadas

	Nome do Estudante	Título/Tópico	Língua	Instituição	Ano de Conclusão
1	António João Casado Pereira	Sistema Self-hosted de Gestão de Biblioteca de Podcasts	Inglês	Iscte	2025
2	Afonso Pinheiro Sampaio	Edição colaborativa de código com integração contínua	Inglês	Iscte	2024
3	Afonso Maria Pissarra Mendonça Centeno Neves	Um Ambiente Educacional para Inspeção Comportamental do Código	Inglês	Iscte	2024
4	João Sérgio Vieira Zolá Ribeiro	Deteção de anomalias em dados de gestão de resíduos em Portugal	Português	Iscte	2024
5	José Nascimento da Silva	Machine Learning: Análise de Fatores que Influenciam a Pontuação de Felicidade	Inglês	Iscte	2024
6	Alexandre Valério Rodrigues	Estratégias evolutivas em controladores de swarm robots	Inglês	Iscte	2022

7	José Luís Almeida Pereira	Previsão de preços de criptomoedas usando redes neurais LSTM	Inglês	Iscte	2022
8	Filipe Ferreira da Silva	GeoRep, plataforma de gestão de terrenos com recurso a Vue.js	Português	Iscte	2020
9	João David Oliveira Pereira	Utilização de algoritmos evolucionários aplicados num contexto de desenvolvimento de jogos.	Inglês	Iscte	2019
10	Nuno Miguel Amorim Mendonça	Controlo de Enxames de Robôs através de Diálogo em Linguagem Natural: Um Estudo de Caso sobre Monitorização de Incêndios	Inglês	Iscte	2019
11	João Miguel Nunes Bernardo	Control de Robôs Baseado na Língua Natural	Inglês	Iscte	2019
12	Kevin Almeida Ramos	Inferência dos Atributo-Valor através de Redes Neurais Profundas	Inglês	Iscte	2019
13	Ivo Manuel Caeiro da Silva	EVOLUÇÃO DE MORFOLOGIA DE MÃOS PARA BRAÇOS ROBÓTICAS	Português	Iscte	2018
14	Vasco Craveiro Vieira Teixeira da Costa	Síntese de controlo de formação para um sistema robótico aquático de enxame	Inglês	Iscte	2018
15	Pedro Sousa Romano	A cooperative active perception approach for Swarm Robotics.	Inglês	Iscte	2018
16	Catarina Anunciação Costa Dias dos Santos	Modelo de internacionalização em bases de dados	Português	Iscte	2015
17	Tiago Luís Santos Rodrigues	Sensor modulation and local communication in evolutionary robotics.	Inglês	Iscte	2015
18	Pedro Proença D'Almeida Bonifácio Costa	Profiling users' preferences with Text Mining	Inglês	Iscte	2014
19	João Paulo Ribeiro Alves	Sistema robótico móvel controlado remotamente via Internet	Português	Iscte	2013
20	Miguel António Frade Duarte	Hierarchical Evolution of Robotics Controllers for Complex Tasks	Inglês	Iscte	2012
21	Pedro Miguel Aparício Dias	--	--	Iscte	2011
22	Rita Moreira Parada Ramos	Evolving flocking in embodied agents based on local and global application of Reynolds' rules	Inglês	Instituto Superior Técnico	--

• Projetos Finais de Mestrado

- Terminadas

	Nome do Estudante	Título/Tópico	Língua	Instituição	Ano de Conclusão
1	Tiago Filipe Pinheiro Batista	A MÚSICA DA ARQUITETURA: GRAMÁTICAS DE CONCEPÇÃO	Português	Iscte	2016

Total de Citações

Web of Science®	506
Scopus	663

Publicações

• Revistas Científicas

- Artigo em revista científica

1	Cruz, E. M. G. N. V., Oliveira, S. M. & Correia, A. (2024). Robotics applications in the hospital domain: A literature review. Applied System Innovation. 7 (6) - N.º de citações Web of Science®: 8 - N.º de citações Scopus: 13 - N.º de citações Google Scholar: 24
2	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. M. (2023). A kinetic origami surfaces methodology. Architectural Science Review. 67 (1), 23-46 - N.º de citações Web of Science®: 1 - N.º de citações Scopus: 1 - N.º de citações Google Scholar: 2
3	Ramos, R. P:, Oliveira, S. M., Vieira, S. M. & Christensen, A. L. (2019). Evolving flocking in embodied agents based on local and global application of Reynolds' rules. PLoS One. 14 (10) - N.º de citações Web of Science®: 10 - N.º de citações Scopus: 11 - N.º de citações Google Scholar: 21
4	Paio, A., Osório, F. C., Oliveira, S. M., Valenti, Graziano Mario & Guimarães, N. (2018). Architecture In-Play, future challenges. Nexus Network Journal. 20 (1), 15-30
5	Gomes, J., Oliveira, S. M. & Christensen, A. L. (2018). An approach to evolve and exploit repertoires of general robot behaviours. Swarm and Evolutionary Computation. 43, 265-283 - N.º de citações Web of Science®: 11 - N.º de citações Scopus: 13 - N.º de citações Google Scholar: 14
6	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. (2018). Origami tessellations: folding algorithms from local to global. Boletim da Aproged. 34 - N.º de citações Google Scholar: 2

7	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 - N.º de citações Web of Science®: 43 - N.º de citações Scopus: 49 - N.º de citações Google Scholar: 80
8	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. Science as Culture. 25 (4), 520-537 - N.º de citações Web of Science®: 5 - N.º de citações Scopus: 8 - N.º de citações Google Scholar: 13
9	Silva, F., Duarte, M., Correia, L., Oliveira, S. M. & Christensen, A. L. (2016). Open issues in evolutionary robotics. Evolutionary Computation. 24 (2), 205-236 - N.º de citações Web of Science®: 85 - N.º de citações Scopus: 91 - N.º de citações Google Scholar: 141
10	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) - N.º de citações Web of Science®: 120 - N.º de citações Scopus: 111 - N.º de citações Google Scholar: 214
11	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 - N.º de citações Web of Science®: 22 - N.º de citações Scopus: 22 - N.º de citações Google Scholar: 45
12	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}=196-209GeV. The European Physical Journal C. 50 (3), 507-518 - N.º de citações Web of Science®: 3 - N.º de citações Scopus: 1
13	Barroso, A, Ermolaev, B. I., Greco, M., Oliveira, S. M. & Troyan, S. I. (2004). Electroweak amplitudes for electron-positron annihilation at TeV energies. Physical Review D. 69 (3) - N.º de citações Web of Science®: 3 - N.º de citações Scopus: 2 - N.º de citações Google Scholar: 3
14	Oliveira, S. M. & Santos, R. (2003). New bounds on the mass of a b-prime quark. Acta Physica Polonica B. 34 (11), 5523-5530
15	Oliveira, S. M. & Santos, R. (2003). Bounds on the mass of the b? quark, reexamined. Physical Review D. 68 (9) - N.º de citações Web of Science®: 7 - N.º de citações Scopus: 6 - N.º de citações Google Scholar: 11
16	Ermolaev, B., Oliveira, S. & Troyan, S. I. (2002). Production of electroweak bosons in e+e- annihilation at high energies. Physical Review D. 66 (11) - N.º de citações Web of Science®: 3 - N.º de citações Scopus: 3 - N.º de citações Google Scholar: 5

17	Oliveira, S. M., Brücher, L, Santos, R. & Barroso, A (2001). Electroweak corrections to the top quark decay. Physical Review D. 64 (1) - N.º de citações Web of Science®: 19 - N.º de citações Scopus: 21 - N.º de citações Google Scholar: 40

- Artigo de revisão

1	Aslam, A., Postolache, O., Oliveira, S. & Pereira, J. D. (2025). Securing IoT sensors using sharding-based blockchain network technology integration: A systematic review. Sensors. 25 (3) - N.º de citações Web of Science®: 7 - N.º de citações Scopus: 7 - N.º de citações Google Scholar: 10

• Livros e Capítulos de Livros

- Capítulo de livro

1	Paio, A., Pereira, S.M., Rato, V., Pinto, T.C., Oliveira, S., António Guterres...Leandro Madrazo (2015). Plataforma pedagógica colaborativa - "Lisbon workshop: Contemporary Living Patterns in Mass Housing in Europe". In Neuza Pedro (Ed.), E-Learning e Tecnologias Digitais - Experiências de Inovação Pedagógica no Ensino Superior. (pp. 86-91). Lisboa: Instituto de Educação da Universidade de Lisboa.
2	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. - N.º de citações Scopus: 7 - N.º de citações Google Scholar: 12

• Conferências/Workshops e Comunicações

- Publicação em atas de evento científico

1	Consolado, I.M., Machado Alexandre, I. & Oliveira, S. M. (2025). DEVELOPMENT OF AN INTELLIGENT TUTORING SYSTEM FOR PRIMARY EDUCATION. In Futures Conference 2025 | Artificial Intelligence in Education.
2	aslam, A., Postolache, O. & Oliveira, S. M. (2025). A Blockchain-based Decentralized Secure Data Aggregation Scheme with ZKP for WSNs. In 2025 Third International Conference on Industry 4.0 Technology (I4Tech). (pp. 1-4). Pune, India: IEEE.
3	Muhammad Awais, Oliveira, S. M. & Postolache, O. (2025). MultiSpecGNN: Multi-Scale Spectral Graph Neural Networks for Long-Range Graph Learning. In 2025 Third International Conference on Industry 4.0 Technology (I4Tech). (pp. 1-7). Pune, India: IEEE. - N.º de citações Google Scholar: 1
4	Romano, P., Nunes, L. & Oliveira, S. (2023). Hybrid training to generate robust behaviour for swarm robotics tasks. In van Stein, N., Marcelloni, F., Lam, H. K., Cottrell, M., and Filipe, J. (Ed.), Proceedings of the 15th International Joint Conference on Computational Intelligence. (pp. 265-277). Rome, Italy: SciTePress.

5	Osório, F., Paio, A. & Oliveira, S. (2017). Kinetic origami surfaces: from simulation to fabrication. In Gülen Ça?da?, Mine Özkar, Leman F. Gül and Ethem Gürer (Ed.), Future Trajectories of Computation in Design [17th International Conference, CAAD Futures 2017, Proceedings. (pp. 229-248). Istambul: Istanbul Technical University. - N.º de citações Web of Science®: 4 - N.º de citações Google Scholar: 7
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. - N.º de citações Scopus: 2 - N.º de citações Google Scholar: 1
7	Osório, F. & Oliveira, S. (2017). Origami folded surfaces: kinetic system behind the folding. In Maria João Oliveira, Filipa Crespo Osório (Ed.), Kine[SIS]tem - From Nature to Architectural Matter Conference Proceedings. (pp. 28-35). Lisboa: DINÂMIA'CET-IUL. - N.º de citações Web of Science®: 1 - N.º de citações Google Scholar: 3
8	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.), Kine[SIS]tem - From Nature to Architectural Matter Conference Proceedings. (pp. 235-245). Lisbon: DINÂMIA'CET-IUL.
9	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.), eCAADe 2017 – ShoCK!. (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. - N.º de citações Scopus: 1 - N.º de citações Google Scholar: 1
10	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. (2017). Origami tesselations: folding algorithms from local to global. In Vera Viana (Ed.), Geometrias'17 Proceedings. Coimbra: APROGED.
11	Duarte, M., Gomes, J., Oliveira, S. M. & Christensen, A. L. (2016). EvoRBC: Evolutionary repertoire-based control for robots with arbitrary locomotion complexity. In Friedrich, T. (Ed.), GECCO '16: Proceedings of the Genetic and Evolutionary Computation Conference 2016. (pp. 93-100). Denver Colorado, USA: Association for Computing Machinery. - N.º de citações Web of Science®: 17 - N.º de citações Google Scholar: 29
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®: 15 - N.º de citações Google Scholar: 25
13	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. - N.º de citações Google Scholar: 107
14	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. - N.º de citações Google Scholar: 31

15	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. - N.º de citações Web of Science®: 7 - N.º de citações Google Scholar: 9
16	Ramos, R., Duarte, M., Oliveira, S. M. & Christensen, A. L. (2016). Evolving controllers for robots with multimodal locomotion. In Tuci, E., Giagkos, A., Wilson, M., and Hallam, J. (Ed.), From Animals to Animats 14. Lecture Notes in Computer Science. (pp. 340-351). Aberystwyth: Springer. - N.º de citações Web of Science®: 1 - N.º de citações Google Scholar: 2
17	Fernando, V., Nadziejko, A. , Christensen, A. L., Oliveira, S., Rodrigues, T., Costa, V....Gomes, J. (2015). Wireless sensor and networking technologies for swarms of aquatic surface drones. In 2015 IEEE 81st Vehicular Technology Conference (VTC Spring). Boston: IEEE. - N.º de citações Google Scholar: 41
18	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. Lisboa: SCITEPRESS. - N.º de citações Google Scholar: 10
19	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). - N.º de citações Google Scholar: 2
20	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). Lisboa: SCITEPRESS. - N.º de citações Scopus: 30 - N.º de citações Google Scholar: 49
21	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. Lisboa: Springer. - N.º de citações Google Scholar: 2
22	Mena, A., Paio, A., Rocha, L., Marques-Pita, M., Assis, M., Oliveira, M.J....Costa, S. (2015). Morfogénese de um projeto. In Cristina Veiga-Pires, Luís Azevedo Rodrigues, Rita Borges, Sara Mira (Ed.), SciCom 2015. Lagos
23	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. New York: MIT Press. - N.º de citações Web of Science®: 32 - N.º de citações Scopus: 32 - N.º de citações Google Scholar: 51
24	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. New York: MIT Press. - N.º de citações Web of Science®: 10 - N.º de citações Google Scholar: 21

25	Nascimento, S., Pólvora, A., 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.), Proceedings of the 5th STS Italia Conference. Milão: STS Italia Publishing.
26	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. - N.º de citações Web of Science®: 12 - N.º de citações Scopus: 12 - N.º de citações Google Scholar: 22
27	Osório, F., Paio, A. & Oliveira, S. (2014). KOS - kinetic origami surface. In N. Gu, S. Watanabe, H. Erhan, M. Hank Haeusler, W. Huang, R. Sosa (Ed.), Proceedings of the 19th International Conference on ComputerAided Architectural Design Research in Asia CAADRIA 2014. (pp. 201-210). Hong Kong: CumInCAD.
28	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. - N.º de citações Web of Science®: 25 - N.º de citações Scopus: 31 - N.º de citações Google Scholar: 53
29	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). Granada: Springer. - N.º de citações Web of Science®: 1 - N.º de citações Scopus: 1 - N.º de citações Google Scholar: 4
30	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 Web of Science®: 6 - N.º de citações Scopus: 8 - N.º de citações Google Scholar: 23
31	Osório, F., Paio, A. & Oliveira, S. (2014). Interaction with a kinetic folded surface. In Emine Mine Thompson (Ed.), ECAADe 2014: Proceedings of the 32rd International Conference on Education and Research in Computer Aided Architectural Design in Europe. (pp. 605-612). Newcastle upon Tyne: Northumbria University Newcastle.
32	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. - N.º de citações Scopus: 1
33	P. Szczawinski, Duarte, M., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2013). Toward Evolved Vision-based Control for a Quadrocopter. In Proceedings of the 9th Conference on Telecommunications (CONFTELE). - N.º de citações Google Scholar: 1
34	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. - N.º de citações Google Scholar: 1

35	Costa, P. B., Oliveira, S. & Nunes, L. (2013). Profiling web users preferences with text mining: Plan2See - Dynamic formulation of conceptual groups. In 2013 8th Iberian Conference on Information Systems and Technologies (CISTI) . Lisboa: IEEE. - N.º de citações Scopus: 1 - N.º de citações Google Scholar: 2
36	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).
37	Silva, F., Urbano, P., Oliveira, S. & Christensen, A. L. (2012). OdNEAT: An algorithm for distributed online, onboard evolution of robot behaviours. In Artificial Life 13: Proceedings of the 13th International Conference on the Simulation and Synthesis of Living Systems, ALIFE 2012 . (pp. 251-258). East Lansing, MI, United States: MIT. - N.º de citações Scopus: 30 - N.º de citações Google Scholar: 64
38	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). Odense: Springer. - N.º de citações Scopus: 6 - N.º de citações Google Scholar: 11
39	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). - N.º de citações Scopus: 27 - N.º de citações Google Scholar: 34
40	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
41	Nunes, Luis, Jardim, D. & Oliveira, S. (2011). Hierarchical reinforcement learning: Learning sub-goals and state-abstraction. In AISTI - Associação Ibérica de Sistemas e Tecnologias de Informação (Ed.), 6th Iberian Conference on Information Systems and Technologies (CISTI 2011). (pp. 245-248). Chaves, Portugal: IEEE. - N.º de citações Scopus: 5 - N.º de citações Google Scholar: 11
42	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. - N.º de citações Web of Science®: 4 - N.º de citações Scopus: 7 - N.º de citações Google Scholar: 15
43	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. - N.º de citações Scopus: 3 - N.º de citações Google Scholar: 6
44	Oliveira, S., Nunes, L. & Christensen, A. L. (2011). An experiment in mixing evolving and preprogrammed robots. In Lenaerts, T., Giacobini, M., Bersini, H., Bourgine, P., Dorigo, M., and Doursat, T. (Ed.), Advances in Artificial Life: 20th Anniversary Edition - Back to the Origins of Alife, ECAL 2011. (pp. 605-612). Paris: MIT Press.

45	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. - N.º de citações Google Scholar: 1
46	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. - N.º de citações Google Scholar: 1
47	Oliveira, S. M., Grigore, O., Guimarães, N. & Duarte, C. (2010). Relevance of EEG input signals in the augmented human reader. In ACM International Conference Proceeding Series. - N.º de citações Scopus: 4 - N.º de citações Google Scholar: 6
48	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).
49	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, S. M. (2020). Evolutionary robotics - from simulation to real world experiments. 1st SmartLife Workshop.
2	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. (2017). ORIGAMI TESSELATIONS: FOLDING ALGORITHMS, FROM LOCAL TO GLOBAL. Geometrias'17: Pensar, Desenhar e Modelar.
3	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.
4	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.
5	Santos, C. & Oliveira, S. (2017). Databases Internationalization Model. CISTI 2017.
6	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.
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®: 11 - N.º de citações Scopus: 12
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: 34
10	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: 10
11	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®: 5 - N.º de citações Scopus: 3
12	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: 9
13	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
14	Oliveira, S. (2016). Real-world Experiments with Swarms of Aquatic Surface Robots. COMMUNICATIONS IN SWARMS OF AQUATIC DRONES.
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: 3
16	Paio, A., Pereira, S.M. , Rato, V., Pinto, T.C., 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: 16

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). KOS- KINETIC ORIGAMI SURFACE. Rethinking Comprehensive Design: Proceedings of the 19th International Conference on Computer-Aided Architectural Design Research in Asia .
23	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). - N.º de citações Scopus: 9
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. Proceedings of European Conference on the Applications of Evolutionary Computation (EvoApplications, EvoRobot track), Springer.
25	Nascimento, S., Alexandre Pólvora, 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.
26	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.
27	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.
28	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.
29	Filipa Osório, Paio, A. & Oliveira, S. (2014). Interaction with a Kinetic Folded Surface. Fusion - Proceedings of the 32nd eCAADe Conference.
30	Lopes, João Ventura & Oliveira, S. M. (2014). Computational Design: CAD-CAM tools: Scripting and Parametric Design. 1st OIKONET International Workshop: Contemporary living patterns in mass housing in Europe.
31	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).
32	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.
33	Paio, A. & Oliveira, S. (2013). O que é um Fablab? . 1º workshop: Experimentar a fabricação interdisciplinar de objectos quotidianos .
34	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

35	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.
36	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.
37	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
38	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
39	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

- Artigo sem avaliação científica

1	Osório, F. C., Paio, A. & Oliveira, S. M. (2026). Kinetic Architecture: A comprehensive classification of motion structures. Journal of Architectural Engineering.

Projetos de Investigação

Título do Projeto	Papel no Projeto	Parceiros	Período
Control of Aquatic Drones for Maritime Tasks	Coordenador Local	IT-Iscte	2014 - 2015
Musical Morphogenesis	Investigador	ISTAR-Iscte (DLS), DINAMIA'CET-Iscte (CT), Calouste Gulbenkian Foundation - (Portugal), FABLAB-IUL - (Portugal), Gulbenkian Science Institute - (Portugal)	2015 - 2017
Remote Piloted Semi-Autonomous Aerial Surveillance System Using Terrestrial Wireless Networks	Investigador	IT-Iscte	2012 - 2014

Cargos de Gestão Académica

Membro (2025 - 2028)
Unidade/Área: Comissão Científica

Membro (Docente) (2022 - 2025)
Unidade/Área: Comissão Científica

Director (2020 - 2025)
Unidade/Área: Licenciatura em Engenharia Informática (PL)

Director (2020 - 2025)
Unidade/Área: Licenciatura em Engenharia Informática

Coordenador do 2º Ano (2018 - 2019)
Unidade/Área: Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL)

Coordenador do 2º Ano (2018 - 2019)
Unidade/Área: Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas

Director (2017 - 2020)
Unidade/Área: [6957] Software de Código Aberto

Coordenador do 2º Ano (2016 - 2017)
Unidade/Área: Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas

Coordenador do 2º Ano (2016 - 2017)
Unidade/Área: Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL)

Coordenador do 2º Ano (2014 - 2016)
Unidade/Área: Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas

Coordenador do 2º Ano (2014 - 2016)
Unidade/Área: Licenciatura em Informática e Gestão de Empresas (PL)

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

Prémios

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

Menção honrosa inovação nos prémios Exame Informática (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)