

A T A

PROCEDIMENTO CONCURSAL PARA RECRUTAMENTO DE BOLSA DE INVESTIGAÇÃO | 1 VAGA | VERBAS PRÓPRIAS | Refª ISR-UC-BIM-1

Ao sexto dia do mês de outubro de dois mil e vinte e seis, pelas catorze horas, reuniu o júri do concurso anunciado nos termos previstos no Regulamento de Bolsas do Instituto de Sistemas e Robótica, aprovado pela FCT, a seguir identificados:

- Presidente: **Doutor David Bina Siassipour Portugal**, Professor Auxiliar na Universidade de Coimbra e Investigador no Instituto de Sistemas e Robótica - Coimbra
- 1º Vogal: **Doutor Paulo José Monteiro Peixoto**, Professor Associado na Universidade de Coimbra e Investigador no Instituto de Sistemas e Robótica - Coimbra
- 2º Vogal: **Doutor João Luís Ruivo Carvalho Paulo**, Professor Auxiliar na Universidade de Coimbra e Investigador no Instituto de Sistemas e Robótica - Coimbra

A reunião teve como pontos da agenda a análise das candidaturas e a seriação dos candidatos.

A bolsa terá o Instituto de Sistemas e Robótica como entidade de acolhimento, sito no Polo II da Universidade de Coimbra, visando realizar os objetivos fixados no anúncio público do concurso, publicado na internet em <https://euraxess.ec.europa.eu/jobs/466862>, com a referência ISR-UC-BIM-1, a dezoito de setembro de dois mil e vinte e seis.

Foi recebida a candidatura única:

Nome	Ciclo de estudos frequentado
Pedro Martim Sobreiros Henriques	Mestrado em Engenharia Eletrotécnica e de Computadores*

** a ser concluído em 01 de outubro de 2026*

O júri nomeado procedeu à aplicação dos critérios de avaliação das candidaturas divulgados no respetivo anúncio público do concurso, em que se avalia a candidatura.

a) Avaliação Curricular (100%)

Critério a1 (30%) - Mérito absoluto do candidato, tendo em conta o seu desempenho no mestrado e na licenciatura, ou no mestrado integrado.

Critério a2 (40%) - Conhecimento de ferramentas e metodologias relacionadas com a robótica móvel, perceção 3D, fusão de sensores, localização, mapeamento e digitalização ambiental. Será valorizada a experiência demonstrada através de cursos, investigação ou participação em projetos de I&D que envolvam robótica, visão computacional, SLAM, processamento de LiDAR, deteção móvel, calibração de sensores, estimativa de odometria, processamento de nuvens de pontos, mapeamento ao ar livre, mapeamento florestal ou áreas relacionadas. Serão particularmente valorizados conhecimentos ou experiência específicos em desenvolvimento para iOS, programação em Swift, APIs de sensores de smartphones, deteção LiDAR, imagens RGB, deteção inercial, GPS/GNSS, ROS, formatos de dados

compatíveis com ROS, fusão de sensores multimodais, EKF, FGO, SLAM, preenchimento de profundidade e mapeamento em tempo real.

Critério a3 (30%) - Competências técnicas e de programação. Sólida proficiência em Swift e/ou C++, Python e desenvolvimento de software para aplicações de robótica ou de deteção móvel. Será valorizada a familiaridade com o desenvolvimento para iOS, o desenvolvimento em ambiente Linux, o ROS, a integração de sensores, o processamento de dados em tempo real, o processamento de nuvens de pontos, a reconstrução 3D, a visão computacional e as estruturas de mapeamento. O conhecimento em experimentação científica, testes de campo, análise de dados, documentação de software e redação científica será também considerado uma mais-valia.

A tabela final de classificação em função dos critérios de avaliação, decidida por unanimidade, ordenada pela Nota Final de classificação ($NF = 0.3*a1 + 0.4*a2 + 0.3*a3$) é a seguinte:

Nome	a1 (30%)	a2 (40%)	a3 (30%)	NF
Pedro Martim Sobreiros Henriques	15	16	17	16

O júri decidiu pela não necessidade de realizar entrevista e, então, por unanimidade, atribuir a bolsa ao candidato **Pedro Martim Sobreiros Henriques**.

Nestes termos, o candidato **Pedro Martim Sobreiros Henriques**, será notificado por email para se pronunciar, por escrito, em sede de audiência prévia no prazo máximo de 10 dias úteis a contar da data de receção da respetiva comunicação, conforme previsto na lei em vigor.

Nada mais havendo a discutir e decidir, a sessão foi encerrada pelas catorze horas e trinta minutos, tendo sido lavrada e assinada a presente ata.

O Júri,

Assinado por: **David Bina Siassipour Portugal**
Num. de Identificação: 12988755
Data: 2026.10.07 10:44:06+01'00'

Doutor David Bina Siassipour Portugal

Assinado por: **Paulo José Monteiro Peixoto**
Num. de Identificação: 07432398
Data: 2026.10.07 09:50:37+01'00'

Doutor Paulo José Monteiro Peixoto



Assinado por: João Luís Ruivo
Carvalho Paulo
Identificação: 8113207618
Data: 2026-10-06 às 22:20:10

Doutor João Luís Ruivo Carvalho Paulo