

A T A

PROCEDIMENTO CONCURSAL PARA RECRUTAMENTO DE BOLSA DE INVESTIGAÇÃO | 1 VAGA | PROJETO RUGGED | Ref^a RUGGED-BIM-1

Ao décimo oitavo dia do mês de junho de dois mil e vinte e seis, pelas dez horas e dez minutos, reuniu o júri do concurso, aberto no âmbito do projeto RUGGED com a referência 2023.16314.ICDT, financiado pela Fundação para a Ciência e a Tecnologia (FCT), anunciado nos termos previstos no Regulamento de Bolsas da FCT e no Regulamento de Bolsas do Instituto de Sistemas e Robótica - Coimbra, aprovado pela FCT, a seguir identificados:

- Presidente: **Doutor Paulo José Monteiro Peixoto**, Professor na Universidade de Coimbra e Investigador no Instituto de Sistemas e Robótica - Coimbra
- 1^o Vogal: **Doutor David Bina Siassipour Portugal**, Professor na Universidade de Coimbra e Investigador no Instituto de Sistemas e Robótica - Coimbra
- 2^o Vogal: **Doutor João Luís Ruivo Carvalho Paulo**, Professor 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/441128>, com a referência Ref^a RUGGED-BIM-1, a vinte e nove de maio de dois mil e vinte e seis.

Foi recebida a candidatura única:

Nome	Grau apresentado
Arush Mendon	Mestrado em Engenharia Robótica e Mecatrônica

O júri nomeado procedeu à aplicação dos critérios de avaliação das candidaturas divulgados no respetivo anúncio público do concurso na secção “*Selection and attribution criteria*”.

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 perceção multimodal, fusão de sensores, localização e navegação autónoma — demonstrado através de trabalhos académicos ou da participação em projetos de I&D que envolvam robótica, visão computacional, SLAM, processamento de LiDAR, análise de transitabilidade ou sistemas autónomos ao ar livre. A familiaridade com tecnologias de deteção multimodal (por exemplo, LiDAR, RGB/RGB-D, térmica, GNSS-RTK, IMU) e abordagens de perceção resilientes para ambientes exteriores desafiantes será altamente valorizada.

Critério a3 (30%) - Excelente domínio de C++ e/ou Python, desenvolvimento de software baseado em ROS e estruturas de robótica orientadas para a percepção. É essencial ter familiaridade com desenvolvimento em ambiente Linux, integração de sensores, processamento de dados em tempo real, processamento de nuvens de pontos, planeamento de movimentos e fluxos de trabalho de localização multimodal. O conhecimento de métodos de aprendizagem automática ou aprendizagem profunda para percepção, compreensão semântica ou deteção de obstáculos em aplicações robóticas 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
Arush Mendon	16	19	18	17.8

O júri decidiu pela não necessidade de realizar entrevista e, então, por unanimidade, atribuir a bolsa ao candidato **Arush Mendon**.

Nestes termos, o candidato **Arush Mendon**, 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 onze horas, tendo sido lavrada e assinada a presente ata.

O Júri,

Doutor Paulo José Monteiro Peixoto

Doutor David Bina Siassipour Portugal

Doutor João Luís Ruivo Carvalho Paulo