



Miguel TAVARES  
Torres Vedras | Lisboa | Portugal  
miguel.tavas@gmail.com  
[www.linkedin.com/in/miguelrtavares](http://www.linkedin.com/in/miguelrtavares)

## SOBRE MIM

---

Sou licenciado em Engenharia Informática e encontro-me atualmente a iniciar o segundo ano Mestrado de Engenharia Informática, com especialização em Inteligência Artificial. Para além desta área, também tenho interesse em aprofundar conhecimentos ao nível da Engenharia de Software.

Ao longo da minha educação sempre tive facilidade trabalhar sozinho e em equipa. Considero que a comunicação efetiva e um relacionamento interpessoal positivo, são uma mais-valia num futuro como profissional, pois promovem uma boa relação com os outros.

A resolução de problemas ( como por exemplo programar um agente para resolver um jogo) é algo que me fascina, procurando sempre pensar em formas mais criativas e originais para a sua resolução.

## EDUCAÇÃO

---

### FACULDADE DE CIENCIAS DA UNIVERSIDADE DE LISBOA

2020-Presente

MESTRADO EM ENGENHARIA INFORMÁTICA

- **Nota Atual:** 16
- **Agrupamento Curricular de Especialização:** Inteligência Artificial
- **Principais Unidades Curriculares:**
  - **Robôs Móveis:** 17
  - **Aprendizagem Automática Avançada:** 16
  - **Programação Paralela e Concorrente:** 17

### FACULDADE DE CIENCIAS DA UNIVERSIDADE DE LISBOA

2017-2020

LICENCIATURA EM ENGENHARIA INFORMÁTICA

- **Nota Final:** 15
- **Principais Unidades Curriculares:**
  - **Projeto de Sistemas de Informação:** 18
  - **Princípios de Programação:** 15
  - **Laboratórios da Programação:** 18

## PROJETOS ACADÉMICOS

---

### ROBÔ PARA PESSOAS INVISUAIS

Neste projeto o objetivo foi programar um robô Thymio para pessoas invisuais. O robô Thymio no seu estado default tenta andar sempre à frente da pessoa mesmo que esta mude de direção; quando encontra um objeto à sua frente, este para e dá a volta ao utilizador indicando as direções livres; o robô também tem um modo de procura em que tenta encontrar uma saída de um espaço e depois volta para avisar o utilizador para que este o siga (voltando depois para a saída encontrada).

- **Nota:** 15.7
- **Cadeira:** Robôs Móveis
- **Software Usado:** Aseba Studio

## CONVOLUTIONAL NEURAL NETWORKS FOR WASTE CLASSIFICATION

Neste projeto o objetivo foi criar uma rede neuronal que conseguisse distinguir lixo orgânico de lixo reciclável de modo a facilitar a reciclagem no futuro. Foram usadas implementações da CNN e da VGG-16 e conseguimos obter resultados melhores implementações simples de CNNs existentes na literatura encontrada.

- **Nota:** 18.7
- **Cadeira:** Aprendizagem Automática Avançada
- **Software Usado:** TensorFlow , Numpy, Pandas

## IMPLEMENTING PERCEPTRON IN FREEST

Neste projeto o objetivo foi implementar um perceptrão complexo e dinâmico em FreeST, de modo a que os neurões (nodes) trocassem mensagens entre eles em paralelo. FreeST é uma linguagem parecida ao Haskell baseada em comunicação entre canais que recebem ou enviam informação e é composta por tipos de sessão.

- **Nota:** 18.3
- **Cadeira:** Programação Paralela e Concorrente
- **Software Usado:** FreeST

## PRÉMIOS E DISTINÇÕES

---

- **Diploma de Mérito Académico** - Faculdade de Ciencias da Universidade de Lisboa - /2019