



MINISTÉRIO DA EDUCAÇÃO
UNIVERSIDADE DA INTEGRAÇÃO INTERNACIONAL DA LUSOFONIA AFRO-BRASILEIRA
INSTITUTO DE ENGENHARIAS E DESENVOLVIMENTO SUSTENTÁVEL

PORTARIA IEDS/UNILAB Nº 62, DE 13 DE NOVEMBRO DE 2024

O DIRETOR EM EXERCÍCIO DO INSTITUTO DE ENGENHARIAS E DESENVOLVIMENTO SUSTENTÁVEL (IEDS) DA UNIVERSIDADE DA INTEGRAÇÃO INTERNACIONAL DA LUSOFONIA AFRO-BRASILEIRA (UNILAB), no uso das atribuições que lhe confere o Estatuto da UNILAB, resolve:

Art. 1º Designar a Comissão Julgadora e docente secretário(a) do Concurso Público de Provas e Títulos para provimento efetivo de vagas da Carreira de Magistério Superior, previsto pelo Edital nº 42/2024, no Setor de Estudo: Sistemas Embarcados, Robótica e Automação, conforme segue abaixo:

Categoria	Nome	Instituição de Vínculo
Titulares	1º Prof. Dr. JOHN HEBERT DA SILVA FÉLIX (Professor Efetivo) (Presidente)	Unilab
	2º Prof. Dr. ANTÔNIO BARBOSA DE SOUZA JÚNIOR (Professor Efetivo)	IFCE
	3º Prof. Dr. ICARO BEZERRA VIANA (Professor Efetivo)	UFC
Suplentes	Prof. Dr. SABI YARI MOÍSE BANDIRI (Professor Efetivo)	Unilab
	Prof.ª Dr.ª RANOYCA NAYANA ALENCAR LEÃO E SILVA AQUINO (Professor Efetivo)	Unilab
Docente Secretário(a)	Prof. Dr. VANDILBERTO PEREIRA PINTO (Professor Efetivo)	Unilab

Art. 2º Será computada aos membros da referida comissão, de acordo com as suas respectivas atuações, a carga horária prevista no *Cronograma de Atividades* do referido concurso.

Art. 3º Esta Portaria entra em vigor na data de sua publicação.



Documento assinado eletronicamente por **Vandilberto Pereira Pinto, DIRETOR(A) DE INSTITUTO, SUBSTITUTO(A)**, em 13/11/2024, às 15:49, conforme horário oficial de Brasília, com fundamento no art. 6º, § 1º, do [Decreto nº 8.539, de 8 de outubro de 2015](#).



A autenticidade deste documento pode ser conferida no site https://sei.unilab.edu.br/sei/controlador_externo.php?acao=documento_conferir&id_orgao_acesso_externo=0, informando o código verificador **1054998** e o código CRC **ABF8270E**.

Referência: Processo nº 23282.000145/2024-72

SEI nº 1054998