O Best Paper Award da Conferência ICARSC'2020 - 20th IEEE International Conference on Autonomous Robot Systems and Competitions foi atribuído ao trabalho "Assist-as-needed Impedance Control Strategy for a Wearable Ankle Robotic Orthosis", cujos autores são João M. Lopes, Cristiana Pinheiro, Joana Figueiredo, Luís P. Reis e Cristina P. Santos.

A escolha do trabalho vencedor do Best Paper Award ficou a cargo do Steering Committee da ICARCS'2020, a quem a SPR agradece todo o trabalho desenvolvido na análise dos vários trabalhos candidatos ao prémio tendo em vista a seleção do vencedor. A SPR felicita ainda os autores pela excelência do trabalho desenvolvido.