

集美大学航海学院

研究生指导教师信息表

填表日期： 2024 年 5 月 6 日

姓名	孙洪波	性别	男	出生年月	1977. 06. 05	
邮箱	sunhongbo1977@126. com		职称	副教授		
主要研究方向		航海仿真与环境评价				
教育经历		1995. 9-1999. 7 大连海事大学海洋船舶驾驶专业 学士 2004. 9-2007. 3 大连海事大学交通信息工程及控制专业 硕士 2011. 9-2016. 10 上海海事大学交通信息工程及控制专业 博士				
所在研究平台 / 教研室		海上事故复现仿真福建省高校工程研究中心、厦门市航海仿真与控制重点实验室/船艺教研室				
主讲课程		船舶操纵、船舶避碰与值班、航海专业英语				
本人科研情况						
近五年科研项目情况（2019 年 1 月-2023 年 12 月）						
项目级别	项目名称		项目来源	起讫时间	科研经费（万元）	本人署名次序
省部	基于耦合模型的船舶锚泊安全辅助系统关键技术研究		福建省科技厅	2023/06-2026/08	9	1
省部	无人船关键技术研究测试公共平台构建		福建省科技厅	2022/07-2025/08	7	2
省部	智能船舶关键技术试验与检测公共平台		福建省科技厅	2022/01-2023/12	200	6
国家	复杂水域船舶拟人智能避碰避险决策关键技术研究		国家自然科学基金委员会	2019/01-2022/12	68	7
近五年获奖成果及发表论文情况	成果（获奖项目、专著、教材）、论文名称		获奖名称、等级或鉴定单位、发表刊物、出版单位、时间			本人署名次序
	智能型航海模拟器的关键技术开发与应用		厦门市科技进步奖，三等奖，厦门市科技局，2019			6
	船舶操纵		人民交通出版社，2022.07			2

	Numerical Simulation of Ship Grounding Motion with Six Degrees of Freedom in Rigid Slope	2022 4th International Academic Exchange Conference on Science and Technology, 2022.12		2
	Dynamic model of cable tension and configuration for vessel at anchor	SCI, Journal of Marine Science and Technology, 2021.03		1
	散货船水尺计量中浅水水流影响船体下沉量修正	集美大学学报, 2020.05		2
近五年知识产权发表情况	发明专利/软件著作权/实用新型名称	授权号	授权时间	本人署名次序
	一种基于 CMA-ES 算法的船舶自动靠泊控制方法	CN202311367151.6	2023-12-08	3
	欠驱动无人艇自主航行方法、系统及存储介质	CN202210581858.6	2022.05.26	5
	智能 ECDIS 实训系统 V1.0	软著登字第 9608918	2022.05.26	5
近五年参加国际会议、交流情况	会议名称/地点	若发表主旨演讲请写出演讲题目/无	时间	
	2022 年智慧交通、现代物流与信息技术国际学术会议	无	2022 年 11 月 14 日	
	海峡两岸第七届“海事风险评估与管理”研讨会/海南	锚泊船锚连静态张力计构型算法	2019 年 9 月 23 日	
指导研究生情况	年份		硕士研究生招生数	
	2019 年		0	
	2020 年		1	
	2021 年		3	
	2022 年		1	
	2023 年		0	
	目前在校研究生人数		3	

备注：硕士研究生指导教师信息自 2022 年起每年 6 月更新。