

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与测试公共平台构建		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。