

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	索永峰	性别	男	出生年月	1981. 04	
邮箱	yfsuo@jmu. edu. cn	职称	教授			
主要研究方向	海事地理信息系统、航海仿真					
教育经历	2000-2004 集美大学 航海技术 学士 2004-2006 上海海事大学 交通信息工程及控制 硕士 2010-2013 中国科学院遥感与数字地球研究所 地理信息系统 博士					
海外经历	2018-2019 法国海军学院 海事地理信息系统 访问学者					
所在科研平台/教研室	船舶辅助导航技术国家地方联合工程研究中心/航海教研室					
主讲课程	航海雷达、航海仪器、系统建模与仿真（研究生课程）					
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	
省级	智能船舶关键技术试验与检测公共平台	福建省科技厅		200	第一	
省级	海域风险预测及交管辅助决策关键技术研究	福建省科技厅		7	第一	
横向	五通客运码头三期某泊位船舶操纵模拟和实船试验	横向		43.8	第一	
横向	航海模拟器设备迁建项目	横向		2.2	第一	
横向	防化兵分队导调导控系统研发	横向		105.0	第一	

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
	An Improved Artificial Potential Field Method for Ship Path Planning Based on AIS-mined Customary Navigation Routes	Journal of Marine Science and Engineering	第一
	Research on Ship Trajectory Prediction Method Based on Difference Long Short-Term Memory	Journal of Marine Science and Engineering	第二 (通讯作者)
	A Formal and Visual Data-Mining Model for Complex Ship Behaviors and Patterns	Sensors	第一
	Reliable Tracking Control of Dynamic Positioning Ships Based on Aperiodic Measurement Information	Journal of Control Engineering and Applied Informatics	第二 (通讯作者)
	A Dynamic Risk Appraisal Model and Its Application in VTS Based on a Cellular Automata Simulation Prediction	Sensors	第一
	移动对象轨迹预测	集美大学学报 (自然科学版)	第一
	基于 DEM 和 SAR 的航海雷达地形回波仿真	系统仿真学报	第一
	基于深度神经网络的船舶交通流预测	集美大学学报 (自然科学版)	第一
	A Ship Trajectory Prediction Framework Based on a Recurrent Neural Network	Sensors (高被引)	第一
	船舶航行智能避碰系统开发与应用	厦门市科技进步奖 二等奖	第四
	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	第二
	面向大数据多源信息融合和辅助决策的关键技术及产业化	厦门市科技进步奖 三等奖	第五
指导 研究生 情况	年份	硕士研究生招生数	
	2019 年	2	
	2020 年	2	
	2021 年	3	
	2022 年	3	
	2023 年	3	
	目前在校硕士研究生人数	6	

备注：硕士研究生指导教师信息自 2022 年起每年 6 月更新。