

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5日

姓名	薛晗	性别	女	出生年月	1982.10	请添加一寸照片
邮箱	imlmd@163.com		职称	副教授		
主要研究方向	智能交通					
教育经历	2005.9-2010.6，国防科大，博士					
所在研究平台 /教研室	航海教研室					
主讲课程	航海雷达、航海仪器、航海仪器的使用、海上通信理论与技术、海上信息采集与处理					
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
国家级	基于固定时间收敛的切变流场水域无人 船靠泊控制方法研究		国家自然科 学基金	2023-01 至 2025-12	30	1
省部级	基于船岸协同的自动化码头船舶智能靠 泊控制方法研究		福建省科技 厅	2021-11 至 2024-11	6	1
省部级	自动化码头 AGV 的智能分步阶 PI λ D μ 鲁棒控制系统研究		福建省科技 厅	2018-04 至 2021	3	1
省部级	福建码头历史文化		福建省社科 联	2022-09 至 2023-06	6	1
省部级	福建沿海航标历史文化		福建省社科 联	2020-09 至 2021-06	5	1
市厅级	自动化集装箱码头运输调度及其群智能 优化		福建省教育 厅	2016-07 至 2019-06	1	1
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
	A quasi-reflection based SC-PSO for ship path planning with grounding avoidance	Ocean Engineering, 2022				1

	厦门市第十二次社会科学优秀成果	三等奖, 厦门市社科联, 2022		1
	第四届国际海洋工程装备科技创新大赛	二等奖指导教师, 教育部, 2023		1
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 一种考虑岸壁效应的航标船自适应神经网络分数阶滑模控制系统及方法	授权号 ZL 2020 1 0789229.3	授权时间 2022.6.14	本人署名次序 1
指导研究生情况	年份	硕士研究生招生数		
	2019 年	0		
	2020 年	0		
	2021 年	0		
	2022 年	1		
	2023 年	2		
	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。