

学术报告会

时间：2025年1月6日 10:00

地点：电信群楼2-402会议室

迈向新视野：自主船舶导航、运营挑战 以及海事运营中人机交互的未来

杨再励 教授
利物浦约翰摩尔斯大学 (英国)



摘要:

本演讲将介绍在 MarRI-UK 资助的项目背景下，关于自主导航安全关键领域的一系列研究，考虑到导航中人为错误和环境挑战带来的风险，这些研究至关重要。海上自主水面舰艇 (MASS) 提供了一种有前途的解决方案，有可能减少或消除人类面临的海上危险。技术进步还将提高海上态势感知能力，使导航和推进日益自动化。然而，向自治的过渡引发了对人机交互的考虑。海上作业经常在平静期和高压期之间交替。虽然机器可以在平静时期管理任务，但高压情况下通常仍然需要人类参与。在关键时刻对人为干预的依赖可能会导致机组人员的安全风险和压力增加。

该项目旨在引领自主航运向更安全、更高效、以人为本的未来转变。它计划增强航行安全，完善自动化控制，并改善自主船舶上的人机交互。结果将有助于降低风险，确保有效的决策，并减少人为干预的需要，为自主航运中人类与技术之间的成功合作铺平道路。

简介:

杨再励是英国利物浦约翰摩尔斯大学 (LJMU) 海运教授兼利物浦物流、近海和海洋研究院联合院长。2006年，他在英国利物浦约翰摩尔斯大学获得海事安全博士学位。杨教授的研究兴趣是运输网络（特别是海事系统）的安全性、弹性和可持续性的分析和建模。杨教授从欧盟和英国EPSRC获得了超过1300万英镑的外部资助（作为项目负责人800万英镑），其中包括著名的欧洲科研理事会巩固者计划资助。杨教授已完成15个博士后项目和40多个博士项目。目前，他指导下的4名博士后和9名博士生从事海事安全和物流运营研究领域。他的研究成果已发表在风险和运输领域的400多篇参考论文中，其中包括250篇SCI期刊论文 (WoS 引用: 8500, H 指数: 52; Google 引用: 13500, H 指数: 63)。就WoS核心期刊出版物而言，杨教授是“海事风险/安全/安保”领域全球最多产的学者。杨教授是14种期刊的AE/EMB（例如Transport Research Part E）。他已获得14项论文奖（例如 IMechE Journal Part M）和5项研究奖（例如2018年东北亚物流奖）。