



吴利红

博士 副教授

电话: 138-8950-3197

通讯地址: 大连海事大学 船舶与海洋工程学院

电子邮箱: wlh@dlnu.edu.cn; wlh@sia.cn

教育背景

2004.9— 2009.6 中国科学院研究生院 模式识别与智能系统专业, 博士

2001.9 — 2004.4 哈尔滨工程大学 流体力学专业, 硕士

1997.9 — 2001.7 哈尔滨工程大学 船舶工程专业, 学士

工作经历

2015.10 — 至今 大连海事大学 船舶与海洋工程系, 副教授

2013.7 — 2014.10 大连海事大学 船舶与海洋工程系, 副教授

2009.12 — 2013.6 大连海事大学 船舶与海洋工程系, 讲师

2009.7 — 2009.11 浙江工业大学 之江学院, 讲师

2004.5 — 2004.8 中国科学院沈阳自动化研究所 水下机器人研究室, 助研

2014.10 — 2015.10 澳大利亚西澳大学, 土木、环境及矿业系, 国家公派访问学者

研究领域

计算流体力学, 水动力

水下机器人, 水下对接, 螺旋桨

代表性科研项目

[1] 2011.1-2013.12 国家自然科学基金, 基于弱扰动力的 AUV 水下对接策略和试验研究 (51009016), 主持人

[2] 2010.1-2012.12 国家科技支撑项目 (2009BAG18B03), 水下遇险目标快速搜索和精确定位试验研究, 子课题负责人

[3] 2016.10-2018.9 机器人学国家重点实验室项目 (2016-O04), 全数值方法设计高效节能 AUV 螺旋桨研究, 负责人

[4] 2012.10-2014.9 机器人学国家重点实验室项目 (2012-O06), AUV 水下对接关键问题研究, 负责人

- [5] 2010.1-2011.12 机器人学国家重点实验室项目 (RL0201015), AUV 水下对接数值仿真与运动性能预报技术, 负责人
- [6] 2012.1-2012.12 中央电视台千岛湖水下考古项目(2012006), 千岛湖水下古城探秘探测定位和成像技术研究, 子课题负责人

学术成果

代表性论文

1. Lihong Wu, Yiping Li, Shaojuan Su, Peng Yan, Yu Qin. 2014. Hydrodynamic analysis of AUV underwater docking with a cone-shaped dock under ocean currents. Ocean Engineering 85:110-126. (海洋类, SCI 一区期刊)
2. Wu Li-hong, Li Yi-ping, Zhang Hui-chen, Feng Xi-sheng. 2016. Meshing impact on numerical simulation of marine systems performance. Oceans 2016-Shanghai.2016.3. April 10,2016-April 13,2016. (海洋类国际知名会议, EI)
3. 吴利红, 封锡盛, 胡志强.三维动态混合网格在 AUV 发射过程中的应用. 船舶力学.2010.7,14 (7):717-722.(EI 类期刊)
4. 吴利红, 许文海, 臧力龙, 安阳, 杨帅锋, 蔡仁杰.基于目标识别的多波束系统探测参数设计.中南大学学报 (自然科学版), 2011.9,42(S1):677-673.(EI 类期刊)
5. Lihong Wu, Wenhai Xu, YiPing Li. Detection Parameters Design for Compound Survey Seafloor Targets by Multibeam Sonar. TELKOMNIKA.2013, 4306-4316.(EI 类期刊)
6. Lihong Wu. Applying Dynamic Hybrid Grids Method to Simulate AUV Docking with a Tube. Proceedings of the 2010 IEEE International Conference on Information and Automation.2010:1363-1366.(EI 类会议)
7. 燕奎臣, 吴利红.AUV 水下对接关键技术研究.2007,29(3):267-273(EI 类期刊).

专著

- [1] Lihong Wu, Yuming Su, Marine Propeller Theory and Application, Dalian Maritime University Press, 2017.

国家发明专利

- [1] 一种海上救生系统, ZL201210067304.0

获奖

1. 海上遇险目标快速搜寻技术，辽宁省科学技术奖励，二等奖，大连海事大学，吴利红，7,2014
2. 海上遇险目标快速搜寻技术，大连市科学技术奖励，一等奖，大连海事大学，吴利红，7,2014
3. 海上遇险目标快速搜寻技术，国际发明展览会，金奖，大连海事大学，吴利红，7,2014
4. 国家级大学生创新创业项目,大连海事大学,优秀指导教师,吴利红,2013
5. 2016 seawork 全国高校公务船工作艇设计大赛，国家海洋局中国船舶重工集团 714 研究所，一等奖，2016
6. 千岛湖水下古城探秘，水下目标高清晰成像和精确定位系统，获 CCTV 13 (新闻频道)，CCTV 4(中文国际)，CCTV 9(英语频道)，浙江卫视，杭州电视台，淳安电视台等电视台直播。

讲授课程

- [1] 船舶阻力，本科生
- [2] 船舶推进，本科生
- [3] 高等螺旋桨理论，研究生

学术兼职

- 1) 2016.12 — 至今 国家科技专家库 专家
- 2) 学术会议兼职：国际海洋权威会议：Oceans' 16 MTS/IEEE Shanghai 分会主席
- 3) 期刊评委：SCI 期刊《Ocean Engineering》、EI 期刊《中南大学学报》、EI 期刊《机器人》，SCI 期刊《中国海洋工程》(China Ocean Engineering)