

Study on Automatic Path Following and Collision Avoidance Algorithm for Intelligent Ships

崔, ボラ

<https://doi.org/10.15017/2534443>

出版情報 : Kyushu University, 2019, 博士 (工学) , 課程博士
バージョン :
権利関係 :

氏名	崔 ボラ (チェボラ)
論文名	Study on Automatic Path Following and Collision Avoidance Algorithm for Intelligent Ships (知能化船のための自動経路追従ならびに衝突回避アルゴリズムに関する研究)
論文調査委員	主査 九州大学 教授 古川芳孝 副査 九州大学 教授 篠田岳思 副査 九州大学 准教授 山口 悟

論文審査の結果の要旨

本論文は、自律航行する知能化船の実現を目的とし、自動経路追従アルゴリズムならびに自動衝突回避アルゴリズムの開発を行い、種々の条件下におけるシミュレーション計算に基づいて性能評価を行ったものであり、船舶海洋工学上寄与するところが大きい。よって本論文は博士（工学）の学位論文に値するものと認める。