

目次 Contents

《船舶工程》2017年第39卷第6期

船舶原理、船舶设计与船舶结构

独立C型三体液货罐的应力分析与强度评估方法
Stress Analysis and Strength Evaluation Method for Star-tri-cylinder Independent Type C Tank
吴剑国, 朱彦彦, 洪英, 沈秋彬, 牛松 (1)

不同甲板设计理念的汽车滚装船在 Racking 状态下的结构强度分析
Structural Strength Analysis of Different Deck Design Concept of Car Ro-Ro Ships under Racking Condition
陈第一, 王伟, 谢永和, 许梦娜 (6)

渔船稳性衡准分析与算法研究
Stability Criterion Analysis and Algorithm Research of Fishing Vessels
张舒 (12)

基船体结构腐蚀模型及安全性评估研究进展
Research Progress of Corrosion Model of Hull Structure and Safety Evaluation
刘伯运, 周晓松, 陈如木 (15)

船舶机械

船用低速柴油机实时仿真模型开发及应用
Development and Application of Real-time Simulation Model for Low Speed Marine Diesel Engine
钱跃华, 龚曼, 朱骏 (20)

用于滑油自动加注的油量控制装置
Oil Flow Controlling Device Used in Automatic Injection of Lubricating Oil
杨顺成, 王建兵, 胡登明 (24)

轻型高速船用齿轮箱发展现状研究
Development and Research of Situation of Light High-speed Marine Gearbox
陈进焘 (28)

几种典型的大型集装箱船导轨结构特性对比及计算分析
Structural Characteristics Comparison and Calculation Analysis of Several Typical Large Container Vessel Cell Guide
张鼎, 时永鹏, 陈忱, 黄维 (33)

船舶电气、导航、观通设备及自动控制

基于多比例谐振的混合 APF 谐波补偿
Harmonic Compensation of Hybrid APF Based on Quasi Proportional Resonance
彭晟, 沈杰, 马宏伟, 陈闻新, 金滔 (37)

内河无人船局部路径规划和循迹控制
Local Path Planning and Path Following Control for Inland Water USV
侯春晓, 许劲松, 杨荣武 (41)

电动齿轮齿条式升降系统同步控制研究
Research on Synchronous Control of Electric Pinion and Rack Jacking System
丁彦佩, 洪超, 郑建 (46)

一种船用服务机器人的轨迹跟踪控制
Trajectory Tracking Control for a Marine Service Robot
荆学东, 汪洋涛 (49)

一种基于改进回声状态网络的船舶摇摆预报
An Approach of Ship Sway Forecast Based on Improved ESNs
侯建军, 西文韬, 张新宇, 于汇源 (54)

船舶舾装、修造工艺与造船材料

“海洋四号”改装优化研究
Research on Conversion Optimization of “HAIYANG 4”
张禹, 张福民, 刘寅华, 陈英 (58)

含凹陷损伤 FPSB 典型加筋板剩余极限强度研究
Remaining Ultimate Strength Analysis of Typical Stiffened Panel with Damage of a FPSB
李晓东, 窦培林, 景宝金 (62)

海洋工程

南海浅深水海域经典 TLP 平台整体运动性能分析
Global Motion Analysis of Conventional TLP in Relative Shallow Water Region of South China Sea
高巍, 张继春, 朱为全 (67)

FX 自升式平台拖航稳性研究
Research on Towing Stability of FX Jack-up Platform
冯旭, 冯士伦, 向嘉隽, 付德健 (73)

4 500 m 以深作业型载人潜水器
Deep Operational Manned Submersibles > 4 500 m
张同伟, 唐嘉陵, 杨继超, 李正光, 齐海滨, 周玉斌 (77)

防喷器下放过程中导向绳的动力学响应
Dynamic Response of Guide Wires during Lowering Process of BOP
张大朋, 朱克强, 桂琴琴, 毛垚飞, 刘建, 周晨 (84)

水下管道连接器设计研究及应用
Research and Application of Design of Subsea Pipeline Connector
陈大江, 齐效文, 施佳, 周声结, 张鹏举, 叶欣梁 (89)

