

个人简历

手机 : 18672795285
籍贯 : 湖南常德
邮箱 : leiting0621@whut.edu.cn

雷艇



教育经历

2017.09-2021.03	华中科技大学	机械科学与工程学院	机械工程
博士	导师 : 黄禹教授		
2010.09-2013.03	华中科技大学	机械科学与工程学院	机械电子工程
硕士	导师 : 杨曙东教授		
2006.09-2010.06	长春工程学院	机电工程学院	机械制造及其自动化
学士			

工作经历

2013.04-2015.07	深圳日海通讯技术股份有限公司	工程师
2015.07-2017.09	武汉东湖学院	机电工程学院 教师
2021.03-至今	武汉理工大学	机电工程学院 博士后 (合作导师: 吴超群教授)

科研经历

- (1) 2021.10-2023.10 中国博士后科学基金面上项目, 项目负责人, 8 万元
大型耐压舱空间异位角焊缝机器人焊接的多传感融合轨迹跟踪研究 (2021M702542)
- (2) 2021.06-2023.06 湖北省重点研发计划项目, 子课题负责人, 100 万元
复杂曲面零件机器人加工技术研究 (2021BAA047)
- (3) 2022.06-2023.06 武汉理工大学技术转移荆门中心产业基金项目, 项目负责人, 10 万元
智能激光视觉传感器成果转化 (WHUTJMZX-2022JJ-10)
- (4) 2022.03-2023.03 企业横向合作项目, 项目负责人, 10 万元
电机转子位置传感器技术开发项目
- (5) 2021.04-2021.12 武汉理工大学自主创新基金项目, 项目负责人, 4 万元
不确定干扰源下复杂构件空间角焊缝激光视觉轨迹跟踪研究 (2021IVA002B)

发表论文

- (1) **Ting Lei**, Yu, Huang, Wenjun Shao, Weinan Liu, Youmin Rong. A tactual weld seam tracking method in super narrow gap of thick plates, *Robotics and computer integrated manufacturing*, 2020, 62, 101864. (SCI 收录, T1 区, IF: 10.103)
- (2) **Ting Lei**, Youmin Rong, Hui Wang, Yu, Huang, Min Li. A review of vision-aided robotic welding. *Computers in industry*, 2020, 123, 103326. (SCI 收录, T1 区, IF: 11.245)
- (3) **Ting Lei**, Wenbin Wang, Youmin Rong, Pengfei Xiong, Yu Huang. Cross-lines laser aided machine vision in tube-to-tubesheet welding for welding height control. *Optics and laser technology*, 2020, 121, 105796. (SCI 收录, T1 区, IF: 4.939)

- (4) **Ting Lei**, Youmin Rong, Jiajun Xu, Yu Huang. Experiment study and regression analysis of molten pool in laser welding. *Optics and laser technology*, 2018, 108, 534-541. (SCI 收录, T1 区, IF : 4.939)
- (5) **Ting Lei**, Chaoqun Wu, Huiwen Yu. Electric arc length control of circular seam in welding robot based on arc voltage sensing. *IEEE sensors Journal*, 2022, 22 (4), 3326-3333. (SCI 收录, T1 区, IF: 4.325)
- (6) **Ting Lei**, Yu Huang, Hui Wang, Youmin Rong. Automatic weld seam tracking of tube-to-tubesheet TIG welding robot with multiple sensors. *Journal of manufacturing processes*, 2021, 63, 60-69. (SCI 收录, T2 区, IF : 5.684)
- (7) Junqiong, Cai, **Ting Lei***. An Autonomous Positioning Method of Tube-to-Tubesheet Welding Robot Based on Coordinate Transformation and Template Matching. *IEEE robotics and automation letters*, 2021, 6 (2), 787-794. (SCI 收录, T2 区, IF : 4.321)
- (8) **Ting Lei**, Chaoqun Wu, Youmin Rong, Yu Huang. The development of tube-to-tubesheet welding from automation to digitization. *International journal of advanced manufacturing technology*, 2021, 116, 779-802. (SCI 收录, T2 区, IF : 3.563)
- (9) Chaoqun Wu, Peiwen Yang, **Ting Lei***, Dahu Zhu, Qi Zhou, Song Zhao. A teaching-free welding position guidance method for fillet weld based on laser vision sensing and EGM technology. *Optik*, 2022, 262, 169291. (SCI 收录, T2 区, IF : 2.84)
- (10) **Ting Lei**, Shiyang Gu, Huiwen Yu. Keyhole morphology monitoring of laser welding based on image processing and principal component analysis. *Applied optics*, 2022, 61 (6), 1492- 1499. (SCI 收录, T3 区, IF : 1.905)

授权专利

- (1) **雷艇**, 吴超群. 基于机器视觉的大型方格子构件机器人焊接装备及焊缝定位方法, 2021.07.26, ZL202110844862.2
- (2) **雷艇**, 吴超群, 顾世阳, 胡家豪. 一种新的电弧焊接的实时弧压跟踪方法, 2021.06.30, ZL 202110735100.9
- (3) 吴超群, 李添, **雷艇**. 多传感器融合的焊缝轨迹跟踪方法及系统, 2021.08.25, ZL202110983447.5
- (4) 吴超群, 占文杰, **雷艇**. 一种大型构件龙门式机器人焊接装备及焊接工艺, 2021.08.25, ZL202110983846.1
- (5) 荣佑民, 黄禹, **雷艇**等. 厚壁结构件超窄间隙在线检测及施焊偏差同步补偿装置, 2018.08.28, ZL201810989017.2
- (6) 黄禹, 荣佑民, **雷艇**等. 一种全自动管板焊接的焊接高度控制方法及装置, 2019.09.10, ZL201910854045.8

个人荣誉

- (1) 获 2020 年华中科技大学**博士研究生国家奖学金**, 优秀博士学业奖学金
- (2) 获 2018-2020 年度华中科技大学优秀共产党员
- (3) 担任 *IEEE robotics and automation letters*, *Journal of marine science and engineering*, *International journal of advanced manufacturing technology*, *Applied optics* 等 SCI 期刊审稿人
- (4) 湖北省机电工程学会会员