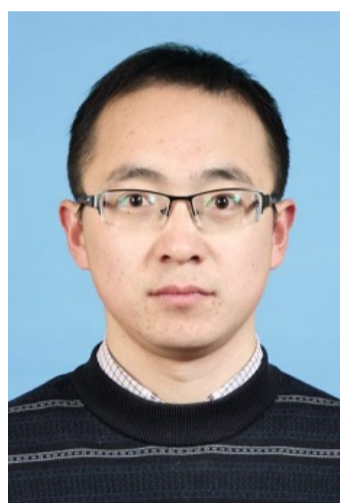


## 赖磊捷

发布者：苏鹏源 发布时间：2020-01-17 浏览次数：4784



### 个人信息:

姓名：赖磊捷 职称：副教授  
 专业：机械电子工程 学历层次：博士  
 办公室地点：现代交通大学8B403  
 手机号：13482474766  
 电子邮箱：lailj@sues.edu.cn  
 研究方向：纳米位移驱动控制、柔性机器人、微纳制造  
 主讲课程：控制理论基础、机械原理

### 个人简介: (教育工作背景)

2015.3-至今：	上海工程技术大学	机械与汽车工程学院	副教授
2009.9-2014.3：	上海交通大学	机械电子工程专业	博士
2005.9-2008.3：	华东理工大学	机械电子工程专业	硕士
2001.9-2005.6：	浙江工业大学	机械工程及自动化专业	本科

### 主持科研项目:

上海市自然科学基金项目，21ZR1426000，电磁直驱六自由度柔性纳米定位平台设计与控制研究，2021.07-2024.06，主持

国家自然科学基金项目，51605275，基于固态聚合物电解质的约束电解微加工技术基础研究，2017.01-2019.12，主持。

上海市教育委员会，上海高校青年教师培养资助计划，ZZGCD15085，基于柔性结构的纳米定位平台设计及其控制研究，2016.01-2017.12，主持

企业委托横向项目，智能巡检机器人开发，2019.07-2021.07，主持

### 主要科研成果: (代表性论文、专利、著作等)

Lai L J, Zhu Z N. Design, modeling and testing of a novel flexure-based displacement amplification mechanism. *Sensors and Actuators A: Physical*, 2017, 266: 122-129.

Lai L J, Zhou H, Zhu L M. Fabrication of microlens array on silicon surface using electrochemical wet stamping technique. *Applied Surface Science*, 2016, 364: 442-445.

Lai L J, Gu G Y, Zhu L M. Design and control of a decoupled two degree of freedom translational parallel micro-positioning stage. *Review of Scientific Instruments*, 2012, 83(4): 045105.

Lai L J, Zhou H, Du Y J, Li C X, Zhang L, Jiang L M, Zhu L M. Electrochemical micromachining with wet stamping: Instrument design and experimental investigation. *Precision Engineering*, 2014, 38(3): 569-577.

Lai L J, Zhou H, Du Y J, Zhang J, Jia J C, Jiang L M, Zhu L M, Tian Z W, Tian Z Q, Zhan D P. High precision electrochemical micromachining based on confined etchant layer technique. *Electrochemistry Communications*, 2013, 28(7): 135-138.

Ding Y, Lai L J\*. Design and analysis of a displacement amplifier with high load capacity by combining bridge-type and Scott-Russell mechanisms. *Review of Scientific Instruments*, 2019, 90(6): 065102.

Wu H, Lai L J\*, Zhang L, et al. A novel compliant XY micro-positioning stage using bridge-type displacement amplifier embedded with Scott-Russell mechanism. *Precision Engineering*, 2022, 73: 284-295.

Wu H T, Lai L J\*, Zhu L M. Analytical model and experimental verification of an elliptical bridge-type compliant displacement amplification mechanism. *Review of Scientific Instruments*, 2021, 92(5): 055109.

Wu H, Lai L J\*, Zhang L, Zhu L. Fractional order zero phase error tracking control of a novel decoupled 2-DOF compliant micro-positioning stage. *Journal of Micromechanics and Microengineering*, 2021, 31: 105006.

张旭, 赖磊捷\*, 李朋志, 朱利民. 电磁驱动柔顺微定位平台闭环频域逆迭代学习控制. *光学精密工程*, 2021, 29(9): 2149-2157.

赖磊捷, 梅峻华, 朱姿娜. 分布柔度桥式位移放大机构静动力学性能研究. *压电与声光*, 2018, 40(2): 251-256.

丁严, 赖磊捷\*. 大行程无寄生位移柔性压电微夹钳结构设计. 压电与声光, 2019, 41(04):101-104.  
赖磊捷. 一种具有三级放大机构的微位移定位平台, 2019-7-16, 中国, ZL201710102284 .9.  
丁严, 梅峻华, 赖磊捷. 一种具有两级放大机构的微夹钳, 2020-11-20, 中国, ZL201711403694.

#### **荣誉奖励:**

2017-2018年度上海工程技术大学优秀班主任 (导师)  
2018年上海市大学生创意机器人挑战赛特等奖 (指导教师)  
2020年上海市大学生创意机器人挑战赛一等奖 (指导教师)  
2019年第十四届中国研究生电子设计竞赛 (上海赛区) 二等奖 (指导教师)  
2018世界机器人大赛机器人格斗大赛ROS机器人人工智能创新赛二等奖 (指导教师)  
2017中国机器人大赛武术擂台赛全国二等奖 (指导教师)

[网站声明](#) | [友情链接](#) | [联系我们](#)

Copyright©上海工程技术大学 版权所有  
沪ICP备05052046号 信息化办公室制作维护



电话: 86-21-67791000  
地址: 中国上海市龙腾路333号  
邮编: 201620