

更新日期：2021.11.29

罗文婷

副教授/硕导

E-mail: 782289034@qq.com

通讯地址：江苏省南京市江北新区浦珠南路 30 号
南京工业大学天工楼

邮编：211816



工作经历

2021.11 至今 南京工业大学交通运输工程学院 副教授

2016.01 - 2021.05 福建农林大学交通与土木工程学院 讲师

教育背景

2012.08-2015.07, 美国俄克拉荷马州立大学 博士 (土木工程)

2009.09-2012.07, 美国阿肯色大学 硕士 (土木工程)

2008.09-2009.07, 北京科技大学 博士公派留学 (安全技术及工程)

2006.09-2008.07, 北京交通大学 硕士 (安全技术及工程)

2002.09-2006.07, 北京建筑大学 学士 (工商管理)

研究领域

1. 道路路面及轨道表面三维激光检测技术
2. 交通基础设施双目全息感知技术
3. 道路及轨道安全性能综合诊断

主讲课程

本科生课程：交通运输安全

研究生课程：道路养护与管理

招生方向

交通工程、智能交通

科研项目

主要纵向课题:

1. 国家重点研发计划项目子课题(2018YFB1201601): 公共路权运行环境下行人运动状态感知、态势分析、风险辨识及预警技术, 2018.06-2020.12, 主持
2. 福建省高校产学研合作重大项目(2020H6009): 基于双目机器视觉及 AI 智能的道路巡检系统关键技术及其产业化应用, 2020.04-2023.04, 主持
3. 福建省自然科学基金面上项目 (2017J01682) : 基于三维激光图像混凝土路面横纵向拉毛纹理抗滑性能研究, 2017.4-2020.4, 主持
4. 轨道交通控制与安全国家重点实验室 (北京交通大学) 开放课题 (RCS2020K004) : 基于 AI 图像技术的轨道板裂缝自动检测、发展态势追踪及预测, 2020.01-2021.12, 主持
5. 福建农林大学杰出青年科研人才计划项目 (xjq2018007) : 自动驾驶公共路权运行环境下的行人态势分析及安全预警系统研究, 2019.01-2021.12, 主持

主要横向课题:

1. 福建省高速集团, 基于机器视觉的道路便携式智能巡检关键技术研究, 2019.12-2021.06, 主持
2. 北京交通大学, 基于机器视觉的轨道运行环境感知采集系统, 2019.11-2020.11, 主持
3. 福建省博海建工集团, 混凝土裂缝注浆填充修补质量检测技术研究, 2018.11-2019.11, 主持

学术兼职

1. 美国土木工程师协会 (ASCE) 委员
2. 美国交通研究委员会 (TRB) 委员

奖励荣誉

学术成果

1. 论文列表

[1] **Wenting Luo**, Lexuan Liu, Lin Li, Measuring rutting dimension and lateral position using 3D line scanning laser and inertial measuring unit. *Automation in Construction*, 2020, 111, 103056.

[2] **Wenting Luo**, Lin Li, Automatic geometry measurement for curved ramps

using inertial measurement unit and 3D LiDAR system. *Automation in Construction*, 2018, 94, 214-232.

[3] **Wenting Luo**, Lin Li, Development of a new analytical water film depth (WFD) prediction model for asphalt pavement drainage evaluation. *Construction and Building Materials*, 2019, 218, 530-542.

[4] **Wenting Luo**, Kelvin C.P. Wang, Lin Li, Field test validation of water film depth (WFD) prediction models for pavement surface drainage, *International Journal of Pavement Engineering*, 2019, 20(10), 1170-1181.

[5] **Wenting Luo**, Lin Li, Estimation of Water Film Depth for Rutting Pavement Using IMU and 3D Laser Imaging Data, *International Journal of Pavement Engineering*, 2019, 2021, 22(10),1334-1349.

[6] **Wenting Luo**, Lin Li, Kelvin C.P. Wang, Changqin Wei, Surface drainage evaluation of asphalt pavement using a new analytical water film depth model, *Road Materials and Pavement Design*, 2020, 21(7), 1985-2004.

[7] **Wenting Luo**, Lin Li, Kelvin C.P. Wang, Automatic Horizontal Curve Identification and Measurement Using Mobile Mapping Systems (MMS). *Journal of Surveying Engineering*, 2018, 144(4), 04018007.

[8] **Wenting Luo**, Kelvin C.P. Wang*, Lin Li, Surface Drainage Evaluation for Rigid Pavements Using IMU and 1mm 3D Texture Data, *Transportation Research Record*, 2014, 2457(-1), 121~128.

[9] **Wenting Luo**, Kelvin C.P. Wang, Lin Li, Automated Pavement Horizontal Curves Measurement Methods based on Inertial Measurement Unit (IMU) and 3D Profiling Data, *Journal of Traffic and Transportation Engineering (English Edition)*, 2016, 3(2), 137-145.

[10] **Wenting Luo**, Kelvin C.P. Wang*, Lin Li, Hydroplaning on Sloping Pavements based on Inertial Measurement Unit (IMU) and 1mm 3D Laser Imaging Data, *Periodica Polytechnica Transportation Engineering*, 2016, 44(1):42-49.

2. 专利、软著等

1. 发明专利：罗文婷；李林，道路线性信息中平曲线的圆直/直圆点识别定位方法，授权公告日：2019.10.18，中国，专利号：ZL201710929344.4
2. 发明专利：罗文婷；李林，基于行车轨迹的道路平曲线半径测量方法，授权公告日：2019.10.18，中国，专利号：ZL201710929350.X
3. 发明专利：罗文婷；李林，车载式道路几何线性信息自动测量装置及方法，授权公告日：2020.11.06，中国，专利号：ZL201710929345.9
4. 发明专利：罗文婷；李林，一种路面排水渗水水滑风险检测装置及其实现方法，授权公告日：2021.01.29，中国，专利号：ZL201710178603.4
5. 软件著作权：雨天道面打滑速度预测及风险评估软件 [简称：AHPP (Rutting)] V1.0, 2019.03.11，中国，软件著作权登记号：2019SR0107795
6. 软件著作权：基于深度学习的道路标牌自动检测与实例分割软件[简称：标牌自动化检测系统] V1.0 发表日期：2019.12.20，软件著作权登记号：2020SR0314389
7. 软件著作权：基于深度学习的路面病害自动检测软件[简称：路面病害自动化检测系统] V1.0 发表日期：2019.12.20，软件著作权登记号：2020SR0314393