

论文相似性检测报告（详细版）

报告编号: 6ee6ebd4-39a8-49b7-8e2b-a5f20182f6df

原文字数: 12,317

检测日期: 2016年04月24日

检测范围: 中国学术期刊数据库 (CSPD)、中国学位论文全文数据库 (CDDB)、中国学术会议论文数据库 (CCPD)、中国学术网页数据库 (CSWD)

检测结果:

一、总体结论

总相似比: **9.38%** (参考文献相似比: **0.00%**, 排除参考文献相似比: **9.38%**)

二、相似片段分布



注: 绿色区域为参考文献相似部分, 红色区域为其它论文相似部分。

三、相似论文作者 (举例6个)

[点击查看全部举例相似论文作者](#)

四、典型相似论文 (举例112篇)

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
1	4.69%	基于atmega128清扫机器人的控制系统设计与研究		学位论文	凌双明	湖南大学	2014
2	4.69%	泳池清洁机器人路径规划的设计与实现		学位论文	熊伟	北京工业大学	2008
3	4.69%	基于遗传和蚁群算法的机器人路径规划研究		学位论文	戴青	武汉理工大学	2009
4	3.91%	实用型陪护机器人路径规划方法的研究与实现		学位论文	赵真明	东南大学	2009

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
5	3.13%	微小型机器人嵌入式控制软件的设计与实现		学位论文	吴国立	电子科技大学	2010
6	3.13%	室内清洁机器人的全区域路径规划及避障研究		学位论文	曾岑	江南大学	2008
7	3.13%	基于声纳的移动机器人局部路径规划研究		学位论文	杨光	华中科技大学	2008
8	3.13%	六自由度机器人三维仿真平台及工作空间的研究		学位论文	叶燕华	西安电子科技大学	2013
9	3.13%	四自由度平面关节型机器人结构分析与优化		学位论文	张进伟	东北大学	2008
10	3.13%	擂台机器人的设计与制作		期刊论文	龙威林	产业与科技论坛	2014
11	3.13%	履带式排爆机器人结构与控制系统的设计研究		学位论文	孙涛	华南理工大学	2008
12	3.13%	双足步行机器人本体设计		学位论文	冯光鹏	西华大学	2010
13	3.13%	机器人图像传感技术的研究		学位论文	李振湘	东北大学	2008
14	3.13%	轮式移动机器人复杂控制与研究		学位论文	徐凌桦	贵州大学	2009
15	3.13%	基于视觉系统的全自主机器人控制系统研究		学位论文	牟云霞	西安工业大学	2008

[点击查看全部举例相似论文](#)

五、相似论文片段（共6个）

1	送检论文片段	相似论文片段 【1.56%】
	<p>位置：</p> <p>头部 中前部 中部 中后部 尾部</p> <p>机器人是自动执行工作的机器装置，近几年来受到人们越来越多的关注。它既可以接受人类指挥，又可以运行预先编排的程序，也可以根据以人工智能技术制定的原则纲领行动。它的任务是协助或取代人类工作的工作，例如生产业、建筑业，或是危险的工作。但我国对机器</p>	<p>来源：基于atmega128清扫机器人的控制系统设计与研究 [学位论文]凌双明, 2014年 湖南大学</p> <p>机器人（Robot）是自动执行工作的机器装置。它既可以接受人类指挥，又可以运行预先编排的程序，也可以根据以人工智能技术制定的原则纲领行动。它的任务是协助或取代人类工作的工作，例如生产业、建筑业，或是危险的工作。可以</p>

	人	
2	<p>送检论文片段</p> <p>位置：</p> <p>头部 中前部 中部 中后部 尾部</p> <p>发展归功于在第二次世界大战中，各国加强了对机器人研究的经济投入，加强了本国的经济的发展。另一方面它也是生产力发展的需求的必然结果，也是人类自身发展的必然结果，随着人类的发展以及社会发展的情况，人们在越来越深的不断探讨自然的过程中，在改造自然的过程中，认识自然的过程中，实现人们对不可</p>	<p>相似论文片段 【1.56%】</p> <p>来源：基于模块化设计的服务机器人研究与实现 [学位论文]罗永超，2013年 广东工业大学</p> <p>发展归功于在第二次世界大战中，各国加强了经济的投入，就加强了本国的经济的发展。另一方面它也是生产力发展的需求的必然结果，也是人类自身发展的必然结果，那么人类的发展随着人们这种社会发展的情况，人们越来越不断探讨自然过程中，在改造自然过程中，认识自然过程中，实现人们对不可达世界的认识和改造，这也是人们</p>
3	<p>送检论文片段</p> <p>位置：</p> <p>头部 中前部 中部 中后部 尾部</p> <p>机械手。</p> <p>中国的机器人专家从应用环境出发，将机器人分为两大类，即工业机器人和特种机器人。工业机器人就是面向工业领域的多关节机械手或多自由度机器人。特种机器人则是除工业机器人之外的、用于非制造业并服务于人类的各种先进机器人，包括：服务机器人、娱乐机器人、农业机器人、水下机器人、军用机器人、机器人化机器等。在特种机器人中，有些分支发展很快，有独立成体系的趋势，如服务机器人、微操作机器人、军用机器人</p>	<p>相似论文片段 【2.34%】</p> <p>来源：基于遗传和蚁群算法的机器人路径规划研究 [学位论文]戴青，2009年 武汉理工大学</p> <p>经验，具有一定的学习功能，并学习控制型机器人将所“学”的经验用于工作中。智能机器人以人工智能决定其行动的机器人。我国的机器人专家从应用环境出发，将机器人分为两大类，即工业机器人和特种机器人，如图1.1。所谓工业机器人就是面向工业领域的多关节机械手或多自由度机器人。特种机器人则是除工业机器人之外的、用于非制造业并服务于人类的各种先进机器人，包括：服务机器人、水下机器人、娱乐机器人、军用机器人、农业机器人、机器人化机器等。在特种机器人中，有些分支发展很快，有独立成体系的趋势，如服务机器人、水下机器人、军用</p>
4	<p>送检论文片段</p> <p>位置：</p> <p>头部 中前部 中部 中后部 尾部</p> <p>机器人、娱乐机器人、农业机器人、水下机器人、军用机器人、机器人化机器等。在特种机器人中，有些分支发展很快，有独立成体系的趋势，如服务机器人、微操作机器人、军用机</p>	<p>相似论文片段 【1.56%】</p> <p>来源：基于atmega128清扫机器人的控制系统设计与研究 [学位论文]凌双明，2014年 湖南大学</p> <p>服务机器人、水下机器人、娱乐机器人、军用机器人、农业机器人、机器人化机器等。在特种机器人中，有些分支发展很快，有独立成体系的趋势，如服务机器人、水下机器人、军用</p>

<p>器人、水下机器人等。国际上的机器人学者,从应用环境出发将机器人也分为两类:制造环境下的工业机器人和非制造环境下的仿人型与服务机器人,这种分类在国内外来说都是一致的。</p> <p>在机器人</p>	<p>机器人、微操作机器人等【9】。目前,国际上的机器人学者,从应用环境出发将机器人也分为两类:制造环境下的工业机器人和非制造环境下的服务与仿人型机器人,这和我国的分类是一致</p>
<p>5 送检论文片段</p> <p>位置:</p>  <p>头部 中前部 中部 中后部 尾部</p> <p>移动机构按轮的数量可分为2轮、3轮、4轮、6轮、8轮。该结构有一定的局限性,只能在相对平坦、表面较硬的路面上行驶,如遇到软性地路面容易打滑、沉陷,但可根据具体地面环境采用一些预防措施来缓解该类情况的出现</p> <p>腿足式:</p> <p>腿足式移动机构分2腿、4腿、6腿、8腿等形式。腿式移动机构优点有:</p> <ol style="list-style-type: none"> (1)腿式机器人的地形适应能力强。 (2)腿式机器人的腿部具有多个自由度,运动更具有灵活性 	<p>相似论文片段 【1.56%】</p> <p>来源: 通信机器人的研究与应用 [学位论文]邱吉富, 2010年 南京邮电大学</p> <p>平坦、表面较硬的路面上行驶,如遇到软性地路面容易打滑、沉陷,但可根据具体地面环境采用一些预防措施来缓解该类情况的出现,如采用不同种类的款式轮胎以提高其越野能力,如沙漠车辆、山地车辆等。3. 足式移动机构足式移动机构可分为单足、双足、三足和四足、六足、八足甚至更多足的数目,适合慢速运动。实际应用中,由于双足和四足具有较好的适应性和灵活性</p>
<p>6 送检论文片段</p> <p>位置:</p>  <p>头部 中前部 中部 中后部 尾部</p> <p>国防等方面水平的高低。传统的机械设计主要以静态分析、近似计算、经验设计、手工劳动伟特种的设计方法,存在着设计周期长、人为影响因数多、稳定性和可靠性差等一系列问题。</p> <p>计算机辅助设计在现代机械设计中应用,不仅可以借助一些仿真软件,可以在设计过程中即可分析出机构、设备的薄弱点、干涉区域等等一些</p>	<p>相似论文片段 【1.56%】</p> <p>来源: 基于Solidworks Motion软件的机构运动仿真与分析 [期刊论文]《科技风》, 2014年 陈国炎 等</p> <p>国防等方面水平的高低。传统的机械设计主要以静态分析、近似计算、经验设计、手工劳动伟特种的设计方法,存在着设计周期长、人为影响因数多、稳定性和可靠性差等一系列问题。计算机辅助设计在现代机械设计中应用,不仅可以借助一些仿真软件,可以在设计过程中即可分析出机构、设备的薄弱点、干涉区域等等一些传统设计方法</p>

六、全部举例相似论文作者(共6个)

序号	作者	典型片段总相似比	剩余相似比
1	凌双明	3. 13%	6. 25%
2	戴青	2. 34%	7. 03%
3	陈国炎	1. 56%	7. 81%
4	管小丽	1. 56%	7. 81%
5	罗永超	1. 56%	7. 81%
6	邱吉富	1. 56%	7. 81%

七、相似论文（举例112篇）

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
1	4. 69%	基于atmega128清扫机器人的控制系统设计与研究		学位论文	凌双明	湖南大学	2014
2	4. 69%	泳池清洁机器人路径规划的设计与实现		学位论文	熊伟	北京工业大学	2008
3	4. 69%	基于遗传和蚁群算法的机器人路径规划研究		学位论文	戴青	武汉理工大学	2009
4	3. 91%	实用型陪护机器人路径规划方法的研究与实现		学位论文	赵真明	东南大学	2009
5	3. 13%	微小型机器人嵌入式控制软件的设计与实现		学位论文	吴国立	电子科技大学	2010
6	3. 13%	室内清洁机器人的全区域路径规划及避障研究		学位论文	曾岑	江南大学	2008
7	3. 13%	基于声纳的移动机器人局部路径规划研究		学位论文	杨光	华中科技大学	2008
8	3. 13%	六自由度机器人三维仿真平台及工作空间的研究		学位论文	叶燕华	西安电子科技大学	2013
9	3. 13%	四自由度平面关节型机器人结构分析与优化		学位论文	张进伟	东北大学	2008
10	3. 13%	擂台机器人的设计与制作		期刊论文	龙威林	产业与科技论坛	2014

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
11	3.13%	履带式排爆机器人结构与控制系统的设计研究		学位论文	孙涛	华南理工大学	2008
12	3.13%	<u>双足步行机器人本体设计</u>		学位论文	冯光鹏	西华大学	2010
13	3.13%	机器人图像传感技术的研究		学位论文	李振湘	东北大学	2008
14	3.13%	轮式移动机器人复杂控制与研究		学位论文	徐凌桦	贵州大学	2009
15	3.13%	<u>基于视觉系统的全自主机器人控制系统研究</u>		学位论文	牟云霞	西安工业大学	2008
16	3.13%	<u>机器人与全矿山自动化</u>		期刊论文	李东晓 等	工矿自动化	2007
17	3.13%	基于树形决策的机器人避障算法研究		学位论文	程俊林	云南大学	2007
18	3.13%	<u>全自动研磨机的研究和设计</u>		学位论文	詹承先	厦门大学	2008
19	3.13%	<u>移动机器人的定位与跟踪研究</u>		学位论文	刘磊	华中科技大学	2006
20	3.13%	<u>全方位移动机器人的运动建模与控制</u>		学位论文	张翮	浙江大学	2005
21	2.34%	<u>模块化水下机器人及其故障诊断研究</u>		学位论文	季东军	哈尔滨工程大学	2008
22	2.34%	<u>大射电望远镜馈源柔索支撑系统的建模与控制</u>		学位论文	马娟	西安电子科技大学	2009
23	2.34%	<u>国内外机器人研究领域的知识计量</u>		学位论文	杨莹	大连理工大学	2009
24	2.34%	<u>冗余机械臂的自运动规划、仿真和可操作性分析</u>		学位论文	谭志国	中山大学	2009
25	2.34%	<u>基于DSP的智能小车的设计</u>		学位论文	李伟	江南大学	2009
26	2.34%	<u>机器人PID控制技术的研究</u>		学位论文	王国安	东北大学	2008
27	2.34%	<u>基于模糊系统的MIROSOT机器人足球避障路径规划</u>		学位论文	刘大亮	太原理工大学	2005
28	2.34%	多水下机器人协作控制研究		学位论文	黎章	北京大学	2008

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
29	2.34%	基于模糊理论和强化学习的自主式水下机器人运动规划技术		学位论文	姜沛然	哈尔滨工程大学	2005
30	2.34%	轮式机器人的分析与设计		学位论文	谭玉林	西华大学	2010
31	2.34%	基于ARM和FPGA的无线遥控仿人机器人双重控制系统研究		学位论文	孟庆仙	云南大学	2010
32	2.34%	注塑机械手的参数化设计及动力学分析		学位论文	李兵	中国海洋大学	2009
33	2.34%	不确定机器人的耗散性鲁棒控制		学位论文	郭继丽	燕山大学	2003
34	2.34%	船体外板水火成型机器人机械系统设计与研究		学位论文	郭军刚	北京航空航天大学	2004
35	2.34%	步行机器人的行走控制		学位论文	孙付春	成都理工大学	2006
36	2.34%	仿人机器人设计及步行控制方法		学位论文	汤卿	浙江大学控制科学与工程学系	2009
37	2.34%	智能对靶喷雾室内机器人系统研究		学位论文	贾志成	南京林业大学	2006
38	2.34%	自主式水下机器人推进器及舵状态监测研究		学位论文	王玉甲	哈尔滨工程大学	2003
39	2.34%	基于力信息的机器人主动柔顺装配研究		学位论文	朱阳光	南京理工大学	2002
40	2.34%	精确点位作业机器人系统研究		学位论文	魏庆磊	兰州理工大学	2009
41	2.34%	RoboCup小型组(F-180)足球机器人的运动控制和路径规划		学位论文	周科	浙江大学	2004
42	2.34%	迎宾机器人视觉跟踪系统研究与控制系统设计		学位论文	杨庆峰	重庆大学	2008
43	2.34%	自主式水下机器人运动规划技术		学位论文	邹丹	哈尔滨工程大学	2003
44	2.34%	基于异形轮组合的小型机器人越障性能研究		学位论文	葛耿育	西南大学	2014
45	2.34%	生命的模仿还是进化从电子宠物看机器人世界		期刊论文	Zobot	大众硬件	2003
46	2.34%	火电厂凝汽器清洗机器人的视觉定位技术研究		学位论文	蔡玉连	湖南大学	2008

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
47	2.34%	<u>基于红外传感智能巡线机器人研究与设计</u>		期刊论文	王利红	微计算机信息	2008
48	2.34%	<u>ROBOCUP中型组机器人视觉系统的研究与开发</u>		学位论文	李铁军	山东大学	2006
49	2.34%	<u>自主式微小型越障机器人研究和设计</u>		学位论文	王德新	中国科学技术大学	2005
50	2.34%	<u>工业机器人的现状及发展趋势</u>		会议论文	任志刚 等	陕西省机械工程学会第十次代表大会暨学术年会	2014
51	2.34%	<u>机器人现状与前景分析</u>		期刊论文	顾水恒 等	现代商贸工业	2010
52	2.34%	<u>机器人传感器标准化接口设计与应用</u>		学位论文	罗双胜	中国科学技术大学	2008
53	2.34%	<u>动态未知环境下移动机器人路径规划方法研究</u>		学位论文	陈立彬	哈尔滨理工大学	2007
54	2.34%	<u>跳跃式机器人研究</u>		期刊论文	张志 等	机床与液压	2006
55	2.34%	<u>不确定性机器人的几种控制策略研究</u>		学位论文	陈浩宇	燕山大学	2005
56	2.34%	<u>自主式水下机器人传感器状态监测技术研究</u>		学位论文	孙瑞琛	哈尔滨工程大学	2005
57	2.34%	<u>两足步行椅机器人机构设计与研究</u>		学位论文	郑承毅	上海交通大学	2006
58	2.34%	<u>基于嵌入式系统的开放式教育机器人控制器</u>		学位论文	王宁	郑州大学	2007
59	2.34%	<u>两种典型移动机器人的设计分析</u>		学位论文	王娅	山东大学	2008
60	2.34%	<u>浅水轻型AUV原理样机初步设计与实验</u>		学位论文	张小波	中国海洋大学	2007
61	1.56%	<u>基于DSP的多功能智能机器小车的研究</u>		学位论文	陆凯峰	江南大学	2008
62	1.56%	<u>高层建筑喷涂机器人系统研究</u>		学位论文	张刚	北京航空航天大学	2002
63	1.56%	<u>计算机辅助手术系统概述及其在骨科中的应用</u>		期刊论文	张鹤 等	中华创伤骨科杂志	2011

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
64	1.56%	通信机器人的研究与应用		学位论文	邱吉富	南京邮电大学	2010
65	1.56%	基于Solidworks Motion软件的机构运动仿真与分析		期刊论文	陈国炎 等	科技风	2014
66	1.56%	基于超声波传感器的环境建模技术研究		学位论文	朱美萍	山东科技大学	2012
67	1.56%	基于UG的弧焊机器人离线编程与统计方法的焊接质量判定		学位论文	冯胜强	天津大学	2010
68	1.56%	基于嵌入式的智能小车的研究和设计		学位论文	彭超	武汉理工大学	2013
69	1.56%	自主式足球机器人视觉与控制系统设计		学位论文	凌建国	东北大学	2004
70	1.56%	基于NSTRSS的“纳英特之星”仿真系统的设计与实现		学位论文	郭丽伟	西安电子科技大学	2011
71	1.56%	农业机器人技术的研究现状与应用前景		会议论文	姚天曙 等	2007年安徽现代农业博士科技论坛	2007
72	1.56%	气动爬缆机械手的研究与设计		学位论文	周成武	陕西科技大学	2004
73	1.56%	中国象棋对弈机器人控制系统研究		学位论文	毕津滔	哈尔滨理工大学	2009
74	1.56%	物流机器人方案设计及运动学、动力学研究		学位论文	杨文栋	西安理工大学	2008
75	1.56%	基于μCOS-II和ARM微控制器的下棋机器人设计		学位论文	张喜	上海交通大学	2008
76	1.56%	基于视觉的移动机械臂智能作业系统		学位论文	汪伟	华南理工大学	2007
77	1.56%	围棋机器人系统开发		学位论文	俞清	同济大学	2005
78	1.56%	移动机器人的主动视觉跟踪与人机交互实时运动规划		学位论文	赵浩	北京大学	2011
79	1.56%	宁波“机器换人”迎来高峰期		期刊论文		宁波经济(财经观点)	2015
80	1.56%	FastSLAM2.0控制法则与PGR导航法则的结合研究及其仿真		学位论文	赵丽娜	大连交通大学	2008

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
81	1.56%	基于超声波的机器人避障和目标跟踪方法的研究		学位论文	曾一民	电子科技大学	2008
82	1.56%	浅谈对机器人的发展和应用的认识		期刊论文	李桂杰 等	中国科技博览	2012
83	1.56%	基于ATP-EMTP的500kV断路器三相合闸过电压分析		期刊论文	李恢祥 等	中国科技博览	2012
84	1.56%	模块化机器人的设计方案及开发		期刊论文	左启鑫 等	电子世界	2015
85	1.56%	PLC技术在移动机器人中的应用研究		期刊论文	张鹏	华章	2012
86	1.56%	智能交互机器人实验平台的结构设计与系统集成		学位论文	李林	北京大学	2009
87	1.56%	高性能光致形变液晶高分子及其智能器件的制备与研究		学位论文	程伏涛	复旦大学	2010
88	1.56%	基于视觉反馈的移动机器人控制		学位论文	戴磊	上海交通大学	2011
89	1.56%	基于SIFT快速算法的单目立体视觉应用研究		学位论文	赵亮	辽宁工程技术大学	2010
90	1.56%	爬壁机器人设计及路径跟踪方法研究		学位论文	孟祥禹	哈尔滨工程大学	2013
91	1.56%	基于虚拟样机技术的仿壁虎机器人步态规划及运动仿真		学位论文	阮鹏	南京航空航天大学	2010
92	1.56%	小型地面移动遥控机器人的设计与实现		学位论文	刘自范	郑州大学	2009
93	1.56%	基于Internet的机器人遥操作系统的网络延时建模研究		学位论文	宋阳	东北大学	2008
94	1.56%	可移动监控机器人的研究与设计		学位论文	周兴超	沈阳理工大学	2009
95	1.56%	车间运输机器人系统设计与展望		期刊论文	王丹	建筑工程技术与设计	2014
96	1.56%	双足溜冰机器人动力学建模与步态研究		学位论文	徐子力	上海交通大学	2007
97	1.56%	弯曲木成型加工机器人智能控制研究		学位论文	郭继峰	东北林业大学	2005
98	1.56%	轮式移动机器人控制系统设计与研究		学位论文	龚根华	南京航空航天大学	2004

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
99	1.56%	基于微粒群算法的移动机器人路径规划研究		学位论文	王坤坤	北京科技大学	2007
100	1.56%	机器人全方位移动平台的设计与控制研究		学位论文	张超	河海大学	2007
101	1.56%	基于UMAC移动机器人控制系统研究		学位论文	李维	河北工业大学	2006
102	1.56%	服务机器人机械系统的设计与实现		学位论文	舒畅	浙江大学机械工程学系	2010
103	1.56%	开放式机器人控制器及视觉控制的研究与实现		学位论文	李国亮	中国科学院自动化研究所	2001
104	1.56%	视觉伺服机械手打击运动目标方法与实验研究		学位论文	卢军鑫	东南大学	2008
105	1.56%	机器人的应用和发展前景		期刊论文	闫志峰 等	建材世界	2014
106	1.56%	可壁面过渡磁吸附爬壁机器人虚拟样机设计和滑移转向模型分析		学位论文	杨闫景	东南大学	2013
107	1.56%	拟人步行机器人的设计与控制		期刊论文	杨雨薇	现代工业经济和信息化	2015
108	1.56%	基于模块化设计的服务机器人研究与实现		学位论文	罗永超	广东工业大学	2013
109	1.56%	基于机器人通用变位器控制软件的研究与开发		学位论文	樊荣	上海交通大学	2005
110	1.56%	可远程控制服务型机器人的研究		学位论文	赵春华	东北大学	2004
111	1.56%	基于视觉伺服的弧焊机器人焊接路径获取方法研究		学位论文	周律	上海交通大学	2007
112	1.56%	大型冷凝器清洗机器人的智能鲁棒控制方法研究		学位论文	彭金柱	湖南大学	2008

[查看全文报告请点击](#)

说明:

1. 总相似比≈送检论文与检测范围全部数据相似部分的字数/送检论文总字数
2. 参考文献相似比≈送检论文与其参考文献相似部分的字数/送检论文总字数
3. 排除参考文献相似比=总相似比-参考文献相似比

4. 剩余相似比≈总相似比-典型片段总相似比
5. 本报告为检测系统算法自动生成, 仅供参考