

## 论文相似性检测报告（详细版）

报告编号: 289e3fba-6cd4-4c3e-921f-a5e70173ab02

原文字数: 9,819

检测日期: 2016年04月13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: 13.56% (参考文献相似比: 0.00%, 排除参考文献相似比: 13.56%)

### 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4个）

[点击查看全部举例相似论文作者](#)

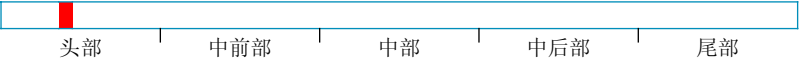
### 四、典型相似论文（举例31篇）

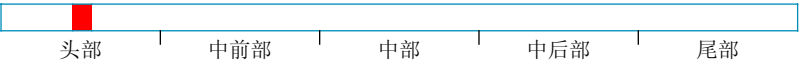
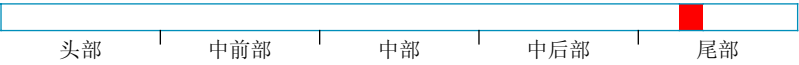
序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
1	5.08%	论山地风电场项目施工总承包管理		期刊论文	刘希茜 等	中外企业家	2015
2	5.08%	转炉重心与倾动力矩动态仿真研究		学位论文	李立辰	内蒙古科技大学	2013
3	3.39%	基于选择性激光烧结仿生人工骨的研究		学位论文	朱明兵	陕西科技大学	2011
4	3.39%	基于MATLAB的大型减速机可靠性优化设计及动态仿真		学位论文	徐正保	江苏大学	2012

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	3.39%	转子泵转子型线的设计研究		学位论文	杜旭明	兰州理工大学	2012
6	3.39%	“塔式”车库的力学性能分析及存车位置的优化		学位论文	刘秀华	武汉科技大学	2011
7	3.39%	采煤机扭矩轴的疲劳分析及寿命预测		学位论文	范超	辽宁工程技术大学	2012
8	3.39%	天津地区的道路照明灯具设计研究		学位论文	王宝	天津科技大学	2010
9	3.39%	可移动小型扫描仪设备的设计		学位论文	武昆	西安电子科技大学	2013
10	3.39%	人眼晶状体调节功能的有限元模拟及兔眼晶状体弹性模量确定		学位论文	张立艳	太原理工大学	2012
11	3.39%	火箭滑橇水刹车条件下的结构力学数值分析		学位论文	徐赵	南京理工大学	2013
12	3.39%	住宅区建筑群体的风环境的模拟研究与优化		学位论文	何逸	武汉理工大学	2013
13	3.39%	“育鲲”轮主机高温冷却水系统的三维设计及仿真		学位论文	杜太利	大连海事大学	2010
14	3.39%	xk2120数控机床动力学建模与分析		学位论文	白文吉	东北大学	2010
15	3.39%	基于VB.NET的SolidWorks二次开发在液压设计中的应用		学位论文	辛杨桂	东北大学	2011

[点击查看全部举例相似论文](#)

## 五、相似论文片段（共3个）

1	送检论文片段	相似论文片段 <span>【3.39%】</span>
	<p>位置：</p> <p>我国经济的快速发展，我国工业机器人的市场将不断扩大，这一点无容置疑。这也从另一个侧面说面了为什么世界各大机器人公司纷纷登陆中国市场。</p> <p>市场有了，但多是国外的，拥有了自主知识产权的机器人还很少，这一点要引起我们的高度</p>	<p>来源：中国工业机器人市场调查</p> <p>[期刊论文]《机器人技术与应用》，2005年 刘远红</p> <p>我国工业机器人的市场将不断扩大，这一点无容置疑。这也从另一个侧面说面了为什么世界各大机器人公司纷纷登陆中国市场。，■。。市场有了，健多是国辨的，拥有了自臺绷识产权的机器人还很少，这一点要引起我们的高廉重视。一方面国家要对国产工业机器人A绘季贾参∞扶</p>

	重视。一方面国家要对国产工业机器人给予更多的扶持；另一方面也望企业使用国产机器人给国产工业机器人行业一个机会。	持；另一方面也望企业使用国产机器人给国产工业机器人行业一个机会。 j蠢蠢叠由于国产
	由于	工业机器人的功能已经与国外
2	<p><b>送检论文片段</b></p> <p>位置:</p>  <p>工业机器人功能已经与国外相当，只要有批量，一定能够造就一个或几个中国品牌的工业机器人。</p> <p>在我国，工业机器人市场份额大部分被国外工业机器人企业占据着。在国际强手面前，国内的工业机器人企业面临着相当大的竞争压力。如今我国正从一个“制造大国”向“制造强国”迈进，中国制造业面临着与国际接轨、参与国际分工的巨大挑战，对我国工业自动化水平的提高迫在眉睫，政府势必会加大对机器人的资金投入和政策支持，将会给工业机器人产业发展注入新的动力。</p> <p>2.4 本章小结</p> <p>本章主要介绍了机器人</p>	<p><b>相似论文片段</b> <b>【5.08%】</b></p> <p>来源: <u>论山地风电场项目施工总承包管理</u></p> <p>[期刊论文]《中外企业家》，2015年 刘希茜 等</p> <p>参与，由人来实现。即发挥人和机器人各自的特长，建立一个人—机交互的遥控自主或局部自主的智能机器人系统。4. 结论在我国，工业机器人市场份额大部分被国外工业机器人企占据着。在国际强手面前，国内的工业机器人企业面临着相当大的竞争压力。如今我国正从一个“制造大国”向“制造强国”迈进，中国制造业面临着与国际接轨、参与国际分工的巨大挑战，对我国工业自动化水平的提高迫在眉睫，政府势必会加大对机器人的资金投入和政策支持，将会给工业机器人产业发展注入新的动力</p>
3	<p><b>送检论文片段</b></p> <p>位置:</p>  <p>三维软件SolidWorks的运动仿真</p> <p>SolidWorks软件是世界上第一个基于Windows开发的三维CAD系统，其所遵循的易用、稳定和创新三大原则得到了全面的落实和证明，使用它，设计师大大缩短了设计时间，产品快速、高效地投向了市场。Solidworks软件功能强大，组件繁多。Solidworks有功能强大、易学易用和技术创新三大特点，这使得SolidWorks成为领先的、主流的三维CAD解决方案。SolidWorks能够提供不同的设计方案、减少设计过程中的错误以及提高产品质量。</p>	<p><b>相似论文片段</b> <b>【5.08%】</b></p> <p>来源: <u>转炉重心与倾动力矩动态仿真研究</u></p> <p>[学位论文]李立辰，2013年 内蒙古科技大学</p> <p>开发的三维 CAD 系统，SolidWorks 遵循的易用、稳定和创新三大原则得到了全面的落实和证明，使用它，设计师大大缩短了设计时间，产品快速、高效地投向了市场。 内蒙古科技大学硕士学位论文- 9 -SolidWorks 软件功能强大，组件繁多。SolidWorks 功能强大、易学易用和技术创新是 SolidWorks 的三大特点，使得 SolidWorks 成为领先的、主流的三维 CAD 解决方案。SolidWorks 能够提供不同的设计方案、减少设计过程中的错误以及</p>

<p>SolidWorks 不仅提供如此强大的功能，而且对每个工程师和设计者来说，操作简单方便、易学</p>	
--	--

六、全部举例相似论文作者（共4个）

序号	作者	典型片段总相似比	剩余相似比
1	甄玉花	5.08%	8.47%
2	李立辰	5.08%	8.47%
3	刘希茜	5.08%	8.47%
4	刘远红	3.39%	10.17%

七、相似论文（举例31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	5.08%	<u>论山地风电场项目施工总承包管理</u>		期刊论文	刘希茜 等	中外企业家	2015
2	5.08%	<u>转炉重心与倾动力矩动态仿真研究</u>		学位论文	李立辰	内蒙古科技大学	2013
3	3.39%	<u>基于选择性激光烧结仿生人工骨的研究</u>		学位论文	朱明兵	陕西科技大学	2011
4	3.39%	<u>基于MATLAB的大型减速机可靠性优化设计及动态仿真</u>		学位论文	徐正保	江苏大学	2012
5	3.39%	<u>转子泵转子型线的设计研究</u>		学位论文	杜旭明	兰州理工大学	2012
6	3.39%	<u>“塔式”车库的力学性能分析及存车位置的优化</u>		学位论文	刘秀华	武汉科技大学	2011
7	3.39%	<u>采煤机扭矩轴的疲劳分析及寿命预测</u>		学位论文	范超	辽宁工程技术大学	2012
8	3.39%	<u>天津地区的道路照明灯具设计研究</u>		学位论文	王宝	天津科技大学	2010
9	3.39%	<u>可移动小型扫描仪设备的设计</u>		学位论文	武昆	西安电子科技大学	2013

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
10	3.39%	<u>人眼晶状体调节功能的有限元模拟及兔眼晶状体弹性模量确定</u>		学位论文	张立艳	太原理工大学	2012
11	3.39%	<u>火箭滑橇水刹车条件下的结构力学数值分析</u>		学位论文	徐赵	南京理工大学	2013
12	3.39%	<u>住宅区建筑群体的风环境的模拟研究与优化</u>		学位论文	何逸	武汉理工大学	2013
13	3.39%	<u>“育鲲”轮主机高温冷却水系统的三维设计及仿真</u>		学位论文	杜太利	大连海事大学	2010
14	3.39%	<u>xk2120数控机床动力学建模与分析</u>		学位论文	白文吉	东北大学	2010
15	3.39%	<u>基于VB.NET的SolidWorks二次开发在液压设计中的应用</u>		学位论文	辛杨桂	东北大学	2011
16	3.39%	<u>烧结单齿辊破碎机三维建模与星轮有限元分析</u>		学位论文	徐建斌	江西理工大学	2010
17	3.39%	<u>分离混合集成型固-液搅拌器流场模拟仿真及结构优化设计</u>		学位论文	张金海	浙江工业大学	2010
18	3.39%	<u>3-RRRT并联机器人传动性能研究与尺度综合</u>		学位论文	徐鹏	天津理工大学	2009
19	3.39%	<u>工业机器人的发展与应用研究</u>		期刊论文	夏鲲 等	广西轻工业	2008
20	3.39%	<u>立式螺旋开沟机的设计研究</u>		学位论文	宋百华	南京农业大学	2013
21	3.39%	<u>吸盘式机械手驱动及自动化控制系统设计</u>		学位论文	吴珊	北京工业大学	2012
22	3.39%	<u>中国工业机器人市场调查</u>		期刊论文	刘远红	机器人技术与应用	2005
23	3.39%	<u>六自由度焊接机器人本体设计制造以及性能分析</u>		学位论文	龚常亮	广西大学	2011
24	3.39%	<u>基于机电液一体化的液压机械手设计及其控制</u>		学位论文	赵旭	东北大学	2010
25	3.39%	<u>高压SF6断路器用永磁直线电机操动机构的研究</u>		学位论文	吴串国	东南大学	2014
26	3.39%	<u>水平摘锭中间轴系统关键零部件的动力学分析与研究</u>		学位论文	朱洪	石河子大学	2014
27	3.39%	<u>RoboCup救援机器人行走系统方案设计和运动性能分析与仿真</u>		学位论文	陈志华	东南大学	2010

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
28	3.39%	智能IC卡水表的研发		学位论文	余勇兵	上海交通大学	2012
29	3.39%	下肢康复训练机器人步态规划与控制系统实现		学位论文	王亮	东北大学	2012
30	3.39%	刚柔组合机构空间操控移位装置的关键共性技术研究		学位论文	苑司科	东北大学	2012
31	3.39%	往复式压缩机运动转换机构的优化设计研究		学位论文	段云龙	东北大学	2012

[查看全文报告请点击](#)

说明：

1. 总相似比 $\approx$ 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 $\approx$ 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 $\approx$ 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