

论文相似性检测报告（详细版）

报告编号: 7922fb09-f39a-4c95-8dc4-a5ef0143060c

原文字数: 10,416

检测日期: 2016年04月21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: 17.31% (参考文献相似比: 0.00%, 排除参考文献相似比: 17.31%)

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9个）

[点击查看全部举例相似论文作者](#)

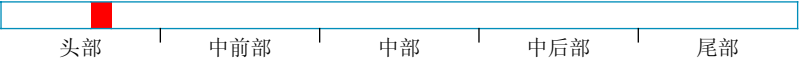
四、典型相似论文（举例23篇）

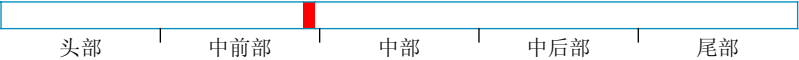
序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
1	4.81%	一种六履带侦查机器人的运动分析及结构设计		期刊论文	贾广利 等	机床与液压	2008
2	2.88%	基于人性化设计理念的休闲钓箱设计研究		学位论文	樊兵兵	西南交通大学	2011
3	2.88%	海上搜救模拟人及其漂移模型研究		学位论文	张有为	大连海事大学	2010
4	2.88%	便捷式太阳能充电毯产品设计研究		学位论文	刘玥	南昌大学	2013

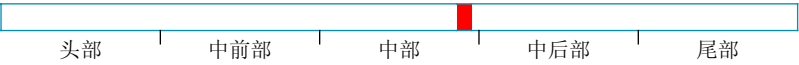
序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
5	2.88%	基于Solidworks Motion软件的机构运动仿真与分析		期刊论文	陈国炎 等	科技风	2014
6	2.88%	海外视野		期刊论文		中国包装	2014
7	2.88%	ABS/TPV共混型改性树脂的研究		学位论文	毛勇刚	华南理工大学	2004
8	2.88%	通信机器人的研究与应用		学位论文	邱吉富	南京邮电大学	2010
9	2.88%	摄像头外壳塑料模具设计与结构优化		学位论文	涂承刚	湖南大学	2013
10	2.88%	上海锦磁贸易有限公司动态营销能力研究		学位论文	潘云霞	华东理工大学	2014
11	1.92%	基于UG的传动轮产品注射模设计		期刊论文	周文兰	科协论坛（下半月）	2010
12	1.92%	基于学龄儿童的多功能书包设计与研究		学位论文	邢涛	西南交通大学	2013
13	1.92%	UG Mold Wizard模块在端盖注射模设计中的应用		期刊论文	梁士红 等	大众科技	2010
14	1.92%	ABS装置工艺设计研究及经济分析		学位论文	李亚楠	大连理工大学	2014
15	1.92%	汽车拼装玩具模具设计分析		期刊论文	沈骏腾	现代工业经济和信息化	2015

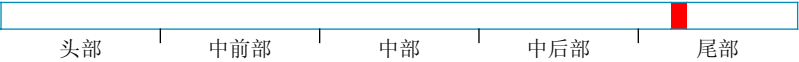
[点击查看全部举例相似论文](#)

五、相似论文片段（共7个）

1	送检论文片段	相似论文片段 【2.88%】
	位置： 环境的适应性完全依赖于环境本身的状况，对于进入复杂的环境完成既定任务存在严重的困难。轮式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，如遇到软性地面容易打滑、沉陷，但可根据具体地	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 机器人系统设计图2—3 6履式结构2. 轮式移动机构轮式移动机构按轮的数量可分为2轮、3轮、4轮、6轮、8轮。优点是结构简单、重量轻、‘摩擦阻力小、机械效率高。但是也存在一定局限性，只能在相对平坦、表面较硬的路面上行驶，如遇到软性地面容易打滑、沉陷，但可根据

	面环境采用一些预防措施来缓解该类情况的出现，如图1-1所示。 图1-1轮式移动装置示意图 腿足式： 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： (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，通过调节腿的长度可以控制机器人	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
2	送检论文片段 位置：  履带腿式移动机器人的功能分析 (1)平面运动及转弯 平面运动及转弯是最基本的运动方式，当两侧的履带同向等速运动时，则表现为直线行走，当两侧履带反向等速运动可实现原地零半径回转，而不同速度同向运动可实现任意半径转向。 图3-7 (A)、图3-7 (B) 为四摆臂履带单元同时着地，使机器人与地面的接触面积增大，可以使机器人适应松软、泥泞和凹凸不平各种地形环境； 图3-1 (A) 图3-1 (B) 图3-1 (C)、图3-1 (D)、图3-1 (E) 中当遇到小坡度的斜坡时，可直接爬坡而不必采取其他动作，从而可减少对驱动控制系统要求； 图3-1 (C) 图3-1 (D) 图3-1 (E) 图3-1 (F) 为四摆臂单元	相似论文片段 【2.88%】 来源：一种六履带侦查机器人的运动分析及结构设计 [期刊论文]《机床与液压》，2008年 贾广利 等 履带侦查机器人的运动分析及结构设计 ?9?机器人两侧的履带同向等速运动时，实现直线行走功能，当两侧履带反向等速运动可实现机器人原地零半径回转，不同速度同向运动可实现任意半径转向。其运动姿态可以采用图2中的任意一种，图2(a)、2(e)为四摆臂履带单元同时着地，增大了机器人与地面的接触面积，可以使机器人适应松软、泥泞和凹凸不平地形环境；图2(b)、2(c)、2(f)中前摆臂或后摆臂抬起或前后摆臂同时抬起一定的角度，当遇到小坡度的斜坡时，可直接爬坡而不必采取其它动作，从而
3	送检论文片段 位置： 	相似论文片段 【1.92%】 来源：一种六履带侦查机器人的运动分析及结构设计 [期刊论文]《机床与液压》，2008年 贾广利 等

	向上攀爬，同时后摆臂向下摆动以使车体抬高，当摆到与地面垂直时后摆臂停止摆动。当主履带爬到障碍物上面时，前摆臂向前向下摆动支起车体，机器人继续前进，直到其重心越过台阶。重心越过台阶后，前摆臂向前向上摆动直到与地面贴合，同时后摆臂向后向上摆动与车体成一后攻角为止，此时机器人已越上台阶。整个过程中，履带始终向前爬行	摆到与地面垂直时后摆臂停止摆动。当主履带爬到障碍物上面时，前摆臂向前向下摆动并支起车体，机器人继续前进，以使其重心越过台阶(如图7(e)所示)。重心越过台阶之后，前摆臂向前向上摆动直到与地面贴合为止，同时后摆臂向后向上摆动与车体成一后攻角为止(如图7(f)所示)，此时机器人已顺利越上台阶。整个过程中，履带始终向前爬行。机器人可顺利越过
4	送检论文片段 位置:  沟槽的支撑点时，机器人就越过了沟槽。也可能由于重心未能过去，倾翻在沟槽内。当沟槽大于中心距时，履带式机器人可以看做爬越凸台障碍。履带式移动机器人跨越沟槽时，当重心越过沟槽边缘时，受重力作用，机器人将产生前倾现象，运动不稳定。由机器人质心变化规律可知机器人重心在以R为半径的圆内，由于摆臂展开后机器人履带	相似论文片段 【1.92%】 来源: <u>移动机器人行走系统的运动学分析和稳定性研究</u> [学位论文]侯国庆, 2007年 河北工业大学 机器人重心能越过下一个沟槽的支撑点时, 机器人就越过了沟槽, 完成了跨越动作。也可能由于重心未能过去, 倾翻在沟槽内。当沟槽大于中心距时, 履带式机器人可以看做爬越凸台障碍。(2)越障分析图 2.9.1 直线越障图 2.9.2 斜面越障图 2.9 跨越沟槽示意图Fig2.9 The schematic diagram of spanning ditch履带式移动机器人跨越沟槽时, 机器人重心不断向前移动, 当重心越过沟槽边缘时, 受重力作用, 机器人
5	送检论文片段 位置:  履带机器人对地面的最大静摩擦系数, 则机器人爬越的最大坡度为: (3-7) 爬坡时克服摩擦力所需的最大加速度为: (3-8) 通过上述分析, 可以根据机器人履带与运动面的摩擦系数来确定一些陡坡是否能够安全爬升, 并根据坡度和电机的特性, 确定其运动过程最大加速及爬升都陡坡的快速性。 由以上计算可得: 机器人的爬坡	相似论文片段 【1.92%】 来源: <u>基于虚拟样机技术的嗅觉机器人机械系统的研究</u> [学位论文]史科科, 2009年 哈尔滨工业大学 能够前进的最大坡度: $(\tan \max \mu \alpha ? = \text{机械载体最大爬坡加速度: } g a) \sin \cos (\max \mu \alpha ? =$通过上述分析, 我们可以根据机器人履带和运动地面的状况来确定一些陡坡是否能够安全爬升, 并根据坡度和电机的特性, 确定其运动过程最大加速度及爬升陡坡的快速性。4.2 履带机器人
6	送检论文片段 位置: 	相似论文片段 【2.88%】 来源: <u>摄像头外壳塑料模具设计与结构优化</u> [学位论文]涂承刚, 2013年 湖南大学

	树脂是五大合成树脂之一，其抗冲击性、耐热性、耐低温性、耐化学药品性及电气性能优良，还具有易加工、制品尺寸稳定、表面光泽性好等特点，容易涂装、着色，还可以进行表面喷镀金属、电镀、焊接、热压和粘接等二次加工，广泛应用于机械、汽车、电子电器、仪器仪表、纺织	选择的材料必须具备以上性能和特点，所以经过权衡选择ABS塑料，图2.9为ABS塑料管材。 ABS树脂是五大合成树脂之一，其抗冲击性、耐热性、耐低温性、耐化学药品性及电气性能优良。具有易加工、制品尺寸稳定、表面光泽性好等特点，容易涂装、着色，还可以进行表面喷镀金属、电镀、焊接、热压和粘接等二次加工。广泛应用于机械、汽车、电子电器、仪器仪表、纺织
7	送检论文片段 位置：  机械制造工业水平的高低直接代表了了该国家或地区的经济、科技、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无法实现的功能，还可以有效的缩短设计周期	相似论文片段 【2.88%】 来源：<u>基于Solidworks Motion软件的机构运动仿真与分析</u> [期刊论文]《科技风》，2014年 陈国炎 等 陈国炎 1管小丽 2（1.江苏理工学院机械工程学院，江苏常州 213001；2.江苏武进职业教育中心校机械部，江苏常州 213001）机械制造工业水平的高低直接代表了了该国家或地区的经济、科技、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无法实现的功能

六、全部举例相似论文作者（共9个）

序号	作者	典型片段总相似比	剩余相似比
1	马宏伟	4.81%	12.50%
2	贾广利	4.81%	12.50%
3	魏娟	4.81%	12.50%
4	涂承刚	2.88%	14.42%
5	陈国炎	2.88%	14.42%

序号	作者	典型片段总相似比	剩余相似比
6	邱吉富	2.88%	14.42%
7	管小丽	2.88%	14.42%
8	侯国庆	1.92%	15.38%
9	史科科	1.92%	15.38%

七、相似论文（举例23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	4.81%	<u>一种六履带侦查机器人的运动分析及结构设计</u>		期刊论文	贾广利 等	机床与液压	2008
2	2.88%	<u>基于人性化设计理念的休闲钓箱设计研究</u>		学位论文	樊兵兵	西南交通大学	2011
3	2.88%	<u>海上搜救模拟人及其漂移模型研究</u>		学位论文	张有为	大连海事大学	2010
4	2.88%	<u>便捷式太阳能充电毯产品设计研究</u>		学位论文	刘玥	南昌大学	2013
5	2.88%	<u>基于Solidworks Motion软件的机构运动仿真与分析</u>		期刊论文	陈国炎 等	科技风	2014
6	2.88%	<u>海外视野</u>		期刊论文		中国包装	2014
7	2.88%	<u>ABS/TPV共混型改性树脂的研究</u>		学位论文	毛勇刚	华南理工大学	2004
8	2.88%	<u>通信机器人的研究与应用</u>		学位论文	邱吉富	南京邮电大学	2010
9	2.88%	<u>摄像头外壳塑料模具设计与结构优化</u>		学位论文	涂承刚	湖南大学	2013
10	2.88%	上海锦磁贸易有限公司动态营销能力研究		学位论文	潘云霞	华东理工大学	2014
11	1.92%	<u>基于UG的传动轮产品注射模设计</u>		期刊论文	周文兰	科协论坛（下半月）	2010
12	1.92%	<u>基于学龄儿童的多功能书包设计与研究</u>		学位论文	邢涛	西南交通大学	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
13	1.92%	UG Mold Wizard模块在端盖注射模设计中的应用		期刊论文	梁士红 等	大众科技	2010
14	1.92%	ABS装置工艺设计研究及经济分析		学位论文	李亚楠	大连理工大学	2014
15	1.92%	汽车拼装玩具模具设计分析		期刊论文	沈骏腾	现代工业经济和信息化	2015
16	1.92%	ABS/碳纳米管复合材料性能的研究		期刊论文	刘广华 等	科技信息	2014
17	1.92%	DFX方法在“销密卫士”产品设计上的应用		学位论文	刘芸萍	华北电力大学(保定)	2013
18	1.92%	金红石型纳米TiO ₂ 在聚合物材料抗老化功能改性中的研究		学位论文	郭刚	四川大学	2005
19	1.92%	移动机器人行走系统的运动学分析和稳定性研究		学位论文	侯国庆	河北工业大学	2007
20	1.92%	基于虚拟样机技术的嗅觉机器人机械系统的研究		学位论文	史科科	哈尔滨工业大学	2009
21	1.92%	服装面料实样库自动寻样系统设计		学位论文	孙志宏	东华大学	2010
22	1.92%	基于工业设计的陕西中小型制造业自主创新设计研究		学位论文	张红燕	陕西科技大学	2010
23	1.92%	福建省龙岩市中元医疗器械有限公司战略发展规划		学位论文	黄立恒	上海交通大学	2011

[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