

## 论文相似性检测报告（详细版）

报告编号: 3b8a8aa9-6ed1-4ec2-8ba3-a5ec009af6f4

原字数: 9,455

检测日期: 2016年04月18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: **13.64%** (参考文献相似比: **0.00%**, 排除参考文献相似比: **13.64%**)

### 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](#)

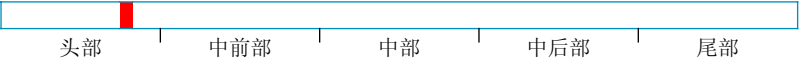
### 四、典型相似论文 (举例67篇)

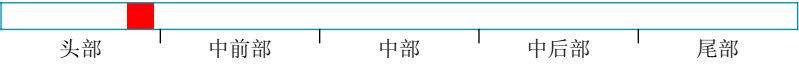
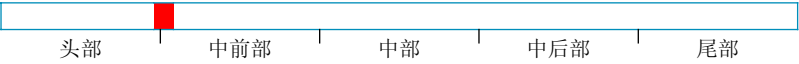
序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
1	5.68%	<u>机器人的应用和发展前景</u>		期刊论文	闫志峰 等	建材世界	2014
2	4.55%	<u>基于DSP的智能小车的设计</u>		学位论文	李伟	江南大学	2009
3	4.55%	<u>高层建筑喷涂机器人系统研究</u>		学位论文	张刚	北京航空航天大学	2002
4	3.41%	<u>焊接机器人的现状及发展趋势(一)</u>		期刊论文	唐新华	电焊机	2006

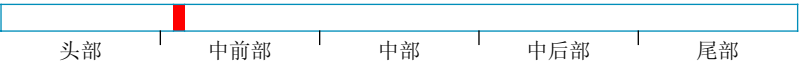
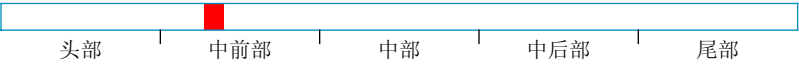
序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
5	3.41%	<u>仿人泪器的机器人视野清洁技术研究</u>		学位论文	刘朝杰	哈尔滨工程大学	2013
6	3.41%	<u>地面移动机器人的视觉信息系统设计与实现</u>		学位论文	江政儒	南京理工大学	2013
7	2.27%	<u>基于树形决策的机器人避障算法研究</u>		学位论文	程俊林	云南大学	2007
8	2.27%	<u>自主式水下机器人推进器及舵状态监测研究</u>		学位论文	王玉甲	哈尔滨工程大学	2003
9	2.27%	<u>自主式水下机器人运动规划技术</u>		学位论文	邹丹	哈尔滨工程大学	2003
10	2.27%	<u>步行机器人的行走控制</u>		学位论文	孙付春	成都理工大学	2006
11	2.27%	<u>履带式排爆机器人结构与控制系统的设计研究</u>		学位论文	孙涛	华南理工大学	2008
12	2.27%	<u>迎宾机器人视觉跟踪系统研究与控制系统设计</u>		学位论文	杨庆峰	重庆大学	2008
13	2.27%	<u>多水下机器人协作控制研究</u>		学位论文	黎章	北京大学	2008
14	2.27%	<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
15	2.27%	<u>基于遗传和蚁群算法的机器人路径规划研究</u>		学位论文	戴青	武汉理工大学	2009

[点击查看全部举例相似论文](#)

## 五、相似论文片段（共5个）

1	送检论文片段	相似论文片段 <span style="float: right;">【2.27%】</span>
	<p>位置：</p> <p>头部分部   中前部分部   中部分部   中后部分部   尾部分部</p> <p>社会经济发展产生了一个重大影响的一门科学技术，它的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，</p>	<p>来源：<u>机器人的应用和发展前景</u></p> <p>[期刊论文]《建材世界》，2014年 闫志峰 等</p> <p>技术发展共同的综合性的结果，同时，社会经济发展产生了重大影响的一门科学技术，它的发展归功于在第二次世界大战中，各国加强了经济的投入，加强了本国经济的发展。另一方面它也是生产力发展需求的必然结果，也是人类自身发展的必然结果，那么人类的发展随着</p>

<p>人们不断探索自然过程中，在改造自然过程中，认识自然过程中，实现人们</p>	<p>人们这种社会发展的情况，人们越来越不断探索自然过程中，在改造自然过程中，认识自然</p>
<p><b>2</b></p> <p style="text-align: center;"><b>送检论文片段</b></p> <p>位置:</p>  <p style="text-align: center;">头部      中前部      中部      中后部      尾部</p> <p>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，人们不断探索自然过程中，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等。</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，就是工业机器人和特种机器人。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。而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、军用机器人、微操作机器人等。国际上的机器人学者，从应用环境出发将机器人也分为</p>	<p style="text-align: right;"><b>相似论文片段</b> <span style="float: right;"><b>【4.55%】</b></span></p> <p>来源：<u>基于DSP的智能小车的设计</u> [学位论文]李伟，2009年 江南大学</p> <p>似的智能能力,如感知能力、规划能力、动作能力和协同能力,是一种具 江南大学专业硕士学位论文有高度灵活性的自动化机器。”关于机器人如何分类,国际上也没有制定统一的标准。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[41。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。而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、军用机器人、微操作机器人等。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</p>
<p><b>3</b></p> <p style="text-align: center;"><b>送检论文片段</b></p> <p>位置:</p>  <p style="text-align: center;">头部      中前部      中部      中后部      尾部</p> <p>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，这和中国的分类是一致的。</p> <p>军用机器人主要用于军事上代替或辅助军队进行作战、侦察、探险等工作。根据不同的作战空间可分为地面军用机器人、空中军用机器人(即无人飞行器)、水下军用机器人和空间军用机器人等。军用机器人的控制方式一般有自主操控式、半自主操控式、遥控式等多种方式。</p> <p>在民用机器人中，各种生产制造领域中的工业机器人在数量上占绝对多数，成为机器人家族中的主力军；其它各种种类的机器人也开始在不同的领域</p>	<p style="text-align: right;"><b>相似论文片段</b> <span style="float: right;"><b>【3.41%】</b></span></p> <p>来源：<u>机器人的应用和发展前景</u> [期刊论文]《建材世界》，2014年 闫志峰 等</p> <p>用途来分，可以分为两大类：<b>军用机器人和民用机器人</b>。军用机器人主要用于军事上代替或辅助军队进行作战、侦察、探险等工作。根据不同的作战空间可分为地面军用机器人、空中军用机器人(即无人飞行器)、水下军用机器人和空间军用机器人等。军用机器人的控制方式一般有自主操控式、半自主操控式、遥控式等多种方式。在民用机器人中，各种生产制造领域中的工业机器人在数量上占绝大多数，成为机器人家族中的主力军；其它各类机器人也开始在不同的领域得到研究开发和应用。3 我国机器人发展状况中国</p>
<p><b>4</b></p> <p style="text-align: center;"><b>送检论文片段</b></p>	<p style="text-align: right;"><b>相似论文片段</b> <span style="float: right;"><b>【2.27%】</b></span></p>

<p>位置:</p>  <p>得到研究开发和应用。</p> <p>下面是一些机器人的应用:</p> <p>海宝 (HAIBAO) 中国2010年上海世博会吉祥物。2007年12月18日晚上8点, 万众瞩目的2010年上海世博会吉祥物“海宝”终于掀开了神秘面纱, 蓝色“人”字的可爱造形让所有人都耳目一新。海宝, 以汉字“人”字为核心</p>	<p>来源: <u>怪诞美术对卡通设计的影响</u></p> <p>[学位论文]金京, 2010年 上海师范大学</p> <p>得到全球观众的榆骑。《阿儿选》将观众于银幕的距离缩到最短, 开辟了一个全新的视界。幽3-9海京及《成&amp;的烦恼》采山电视截圈海宝 (HaiBao), 中国2010年上海世博会吉祥物。2007年12月18日晚上8点, 万众瞩目的2010年上海世博会吉祥物“海宝”终于掀开了神秘面纱, 蓝色“人”字的可爱造形让所有人耳目一新。海宝. 以汉字“人”字为核心创意, 配以代表生命和活力的海蓝色</p>
<p>5</p> <p style="text-align: center;"><b>送检论文片段</b></p> <p>位置:</p>  <p>机器人将来或许能像人一样在危险环境下进行救援工作。具体如下图 (2) 所示:</p> <p>图 (2)</p> <p>剑式机器人 “剑”式武装机器人的全称为“特种武器观察遥控侦察直接行动系统”, 它是“魔爪”机器人的改进型, 高0.9米, 最大速度9千米/小时, 配备有制式5.56毫米M249型机枪, 命中精度极高, 采用电池供电, 可维持4小时的运转, 最大遥控距离达1000米。同时每个“剑”式武装机器人还安装了4台摄像机以及夜视镜等设备, 以确保其具有全天候侦查与作战能力。这种造价20万美元的武装机器人</p>	<p style="text-align: right;"><b>相似论文片段</b> <span style="float: right;"><b>【3.41%】</b></span></p> <p>来源: <u>地面移动机器人的视觉信息系统设计与实现</u></p> <p>[学位论文]江政儒, 2013年 南京理工大学</p> <p>机器人 (如图 1. 5 所示) 的全称为“特种武器观察遥控侦察 硕士论文 地面移动机器人的视觉信息系统设计与实现察直接行动系统”, 它是“魔爪”机器人的改进型, 高 0. 9 米, 最高速度 9 千米 / 小时, 配备有制式 5. 5 6 毫米 M 2 4 9 型机枪, 命中精度极高, 采用电池供电, 可维持 4 小时的运转, 最大遥控距离达 1 0 0 0 米…J。为确保其具有全天候视觉与作战能力, 每个“剑”式武装机器人安装有 4 台摄像机以及夜视镜。此外, “剑”式武装</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	靳龙飞	5.68%	7.95%
2	吴宝树	5.68%	7.95%
3	闫志峰	5.68%	7.95%
4	李伟	4.55%	9.09%
5	江政儒	3.41%	10.23%
6	金京	2.27%	11.36%

### 七、相似论文（举例67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	5.68%	<u>机器人的应用和发展前景</u>		期刊论文	闫志峰 等	建材世界	2014
2	4.55%	<u>基于DSP的智能小车的设计</u>		学位论文	李伟	江南大学	2009
3	4.55%	<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
4	3.41%	<u>焊接机器人的现状及发展趋势(一)</u>		期刊论文	唐新华	电焊机	2006
5	3.41%	<u>仿人泪器的机器人视野清洁技术研究</u>		学位论文	刘朝杰	哈尔滨工程大学	2013
6	3.41%	<u>地面移动机器人的视觉信息系统设计与实现</u>		学位论文	江政儒	南京理工大学	2013
7	2.27%	<u>基于树形决策的机器人避障算法研究</u>		学位论文	程俊林	云南大学	2007
8	2.27%	<u>自主式水下机器人推进器及舵状态监测研究</u>		学位论文	王玉甲	哈尔滨工程大学	2003
9	2.27%	<u>自主式水下机器人运动规划技术</u>		学位论文	邹丹	哈尔滨工程大学	2003
10	2.27%	<u>步行机器人的行走控制</u>		学位论文	孙付春	成都理工大学	2006

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	2.27%	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	2.27%	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
13	2.27%	多水下机器人协作控制研究		学位论文	黎章	北京大学	2008
14	2.27%	国内外机器人研究领域的知识计量		学位论文	杨莹	大连理工大学	2009
15	2.27%	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
16	2.27%	移动机器人的定位与跟踪研究		学位论文	刘磊	华中科技大学	2006
17	2.27%	大射电望远镜馈源柔索支撑系统的建模与控制		学位论文	马娟	西安电子科技大学	2009
18	2.27%	基于模糊系统的MIROSOT机器人足球避障路径规划		学位论文	刘大亮	太原理工大学	2005
19	2.27%	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
20	2.27%	自主式微型越障机器人研究和设计		学位论文	王德新	中国科学技术大学	2005
21	2.27%	模块化水下机器人及其故障诊断研究		学位论文	季东军	哈尔滨工程大学	2008
22	2.27%	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
23	2.27%	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
24	2.27%	工业机器人的力/位置模糊控制策略研究		学位论文	王立玲	河北大学	2005
25	2.27%	工业机器人的现状及发展趋势		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
26	2.27%	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
27	2.27%	政府公共关系在天津市城市经营中的应用研究		学位论文	朱海燕	天津大学	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	2.27%	<u>怪诞美术对卡通设计的影响</u>		学位论文	金京	上海师范大学	2010
29	2.27%	<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
30	2.27%	<u>未来展示技术中的机器人</u>		期刊论文	薛苏杭 等	装备机械	2010
31	2.27%	<u>脊柱微创手术机器人系统(遥控型)及关键技术研究</u>		学位论文	张鹤	第三军医大学	2012
32	2.27%	<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
33	2.27%	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
34	2.27%	<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
35	2.27%	<u>擂台机器人的设计与制作</u>		期刊论文	龙威林	产业与科技论坛	2014
36	2.27%	<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
37	2.27%	<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
38	2.27%	<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
39	2.27%	<u>围棋机器人系统开发</u>		学位论文	俞清	同济大学	2005
40	2.27%	<u>六自由度机器人三维仿真平台及工作空间的研究</u>		学位论文	叶燕华	西安电子科技大学	2013
41	2.27%	<u>机器人图像传感技术的研究</u>		学位论文	李振湘	东北大学	2008
42	2.27%	<u>四自由度平面关节型机器人结构分析与优化</u>		学位论文	张进伟	东北大学	2008
43	2.27%	<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
44	2.27%	<u>围棋机器人驱动系统的研究与实现</u>		学位论文	陈李	同济大学机械工程学院	2008
45	2.27%	<u>轮式移动机器人复杂控制与研究</u>		学位论文	徐凌桦	贵州大学	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
46	2.27%	<u>自主式足球机器人视觉与控制系统设计</u>		学位论文	凌建国	东北大学	2004
47	2.27%	<u>基于声纳的移动机器人局部路径规划研究</u>		学位论文	杨光	华中科技大学	2008
48	2.27%	<u>基于atmega128清扫机器人的控制系统设计与研究</u>		学位论文	凌双明	湖南大学	2014
49	2.27%	<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
50	2.27%	<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
51	2.27%	<u>管道清灰机器人操作臂运动学及可靠性分析</u>		学位论文	王翀	兰州理工大学	2008
52	2.27%	<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
53	2.27%	<u>泳池清洁机器人路径规划的设计与实现</u>		学位论文	熊伟	北京工业大学	2008
54	2.27%	<u>中国象棋对弈机器人控制系统研究</u>		学位论文	毕津滔	哈尔滨理工大学	2009
55	2.27%	<u>不确定机器人的耗散性鲁棒控制</u>		学位论文	郭继丽	燕山大学	2003
56	2.27%	<u>仿人机器人设计及步行控制方法</u>		学位论文	汤卿	浙江大学控制科学与工程学系	2009
57	2.27%	<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
58	2.27%	<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
59	2.27%	<u>室内清洁机器人的全区域路径规划及避障研究</u>		学位论文	曾岑	江南大学	2008
60	2.27%	<u>基于<math>\mu</math> COS- II 和ARM微控制器的下棋机器人设计</u>		学位论文	张喜	上海交通大学	2008
61	2.27%	<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
62	2.27%	<u>轮式机器人的分析与设计</u>		学位论文	谭玉林	西华大学	2010
63	2.27%	<u>基于ARM和FPGA的无线遥控仿人机器人双重控制系统研究</u>		学位论文	孟庆仙	云南大学	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
64	2.27%	<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
65	2.27%	<u>RoboCup小型组(F-180)足球机器人的运动控制和路径规划</u>		学位论文	周科	浙江大学	2004
66	2.27%	<u>基于力信息的机器人主动柔顺装配研究</u>		学位论文	朱阳光	南京理工大学	2002
67	2.27%	<u>实用型陪护机器人路径规划方法的研究与实现</u>		学位论文	赵真明	东南大学	2009

[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