



文本复制检测报告单(全文对照)

ADBD2016R_2014052209413820161016092153902575715761

检测时间：2016-10-16 09:21:53

检测文献：9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究

作者：王峰

检测范围：

中国学术期刊网络出版总库

中国博士学位论文全文数据库/中国优秀硕士学位论文全文数据库

中国重要会议论文全文数据库

中国重要报纸全文数据库

中国专利全文数据库

互联网资源

英文数据库(涵盖期刊、博硕、会议的英文数据以及德国Springer、英国Taylor&Francis 期刊数据库等)

港澳台学术文献库

优先出版文献库

互联网文档资源

图书资源

CNKI大成编客-原创作品库

学术论文联合比对库

个人比对库

时间范围：1900-01-01至2016-10-16

检测结果

总文字复制比：2.8%

跨语言检测结果：0%

去除引用文献复制比：2.8%

去除本人已发表文献复制比：2.8%

单篇最大文字复制比：0.6%

重复字数：[2452]

总字数：[87419]

单篇最大重复字数：[505]

总段落数：[6]

前部重合字数：[0]

疑似段落最大重合字数：[1528]

疑似段落数：[4]

后部重合字数：[2452]

疑似段落最小重合字数：[62]

指标：☐ 疑似剽窃观点 ☒ 疑似剽窃文字表述 ☐ 疑似自我剽窃 ☐ 疑似整体剽窃 ☐ 过度引用

表格：0

脚注与尾注：0

0% (0)	9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第1部分 (总17888字)
6.2% (764)	9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第2部分 (总12252字)
0.5% (62)	9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第3部分 (总12062字)
0.8% (98)	9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第4部分 (总11800字)
0% (0)	9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第5部分 (总13431字)
7.6% (1528)	9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第6部分 (总19986字)

(注释：无问题部分 文字复制比部分 引用部分)

1. 9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第1部分

总字数：17888

相似文献列表 文字复制比：0%(0) 疑似剽窃观点：(0)

2. 9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第2部分

总字数：12252

相似文献列表 文字复制比：6.2%(764) 疑似剽窃观点：(0)

1	卡尔曼滤波器介绍 - 豆丁网	3.0% (370)
	- 《互联网文档资源 (http://www.docin.com)》 - 2012	是否引证：否
2	集成视觉的增强光学测距系统DSP软件实现	2.5% (304)

	陈果(导师：高隼) - 《合肥工业大学硕士论文》 - 2007	是否引证：否
3	重型液力传动车辆质量与道路坡度识别 罗培培(导师：席军强) - 《北京理工大学硕士论文》 - 2015	2.2% (265)
4	基于微机电系统(MEMS)的惯性测量单元的设计与开发 刘斌(导师：李春涛) - 《南京航空航天大学硕士论文》 - 2010	2.0% (239)
5	87国民经济 - 《学术论文联合比对库》 - 2013	1.9% (227)
6	论文 郑峰 - 《学术论文联合比对库》 - 2014	1.6% (195)
7	基于超分辨率重建方法的图像视频压缩编码技术研究 陈静涛(导师：熊红凯) - 《上海交通大学硕士论文》 - 2012	1.5% (178)
8	基于机器视觉的车道偏离系统的研究 李伟杰(导师：荆涛) - 《北京交通大学硕士论文》 - 2010	1.4% (166)
9	基于信息融合的粮情测控系统智能决策技术应用研究 孔李军(导师：王锋) - 《河南工业大学硕士论文》 - 2010	1.3% (161)
10	20109130242495 - 《学术论文联合比对库》 - 2013	1.2% (150)
11	基于无线传感器网络的分布式目标跟踪系统 危阜胜(导师：胥布工) - 《华南理工大学硕士论文》 - 2010	1.1% (135)
12	[分享]卡尔曼滤波器介绍 - Powered by Discuz!NT Archiver - 《网络 (http://bbs.sciencene) 》 -	1.1% (135)
13	基于多视图几何的视觉辅助惯导组合导航关键技术研究 方强(导师：黄新生) - 《国防科学技术大学博士论文》 - 2013	1.0% (128)
14	GPS精密单点定位数据处理 涂克楠(导师：高飞) - 《合肥工业大学硕士论文》 - 2009	1.0% (128)
15	迭代学习模型预测控制算法研究 冯伟(导师：刘向杰) - 《华北电力大学 (北京) 硕士论文》 - 2009	1.0% (128)
16	030121221270_论文查重 论文查重 - 《学术论文联合比对库》 - 2014	1.0% (128)
17	李超 李超 - 《学术论文联合比对库》 - 2014	1.0% (128)
18	农业机器人末端执行器抓持力控制研究 王学林(导师：姬长英) - 《南京农业大学博士论文》 - 2009	1.0% (128)
19	基于扩展卡尔曼滤波的轮式移动机器人定位技术 李昌明;梅莉;秦东兴; - 《中国测试》 - 2011	1.0% (119)
20	20109130342071 - 《学术论文联合比对库》 - 2013	0.9% (116)
21	基于卡尔曼滤波运动目标检测技术的研究 张弛;左伟明; - 《电脑与电信》 - 2012	0.9% (116)
22	基于扩展卡尔曼滤波器的交流永磁同步电机参数辨识 姜晓亮(导师：孙频东) - 《南京师范大学硕士论文》 - 2011	0.9% (116)
23	循环全回流间歇精馏新型控制方式的研究 宋爽(导师：白鹏) - 《天津大学博士论文》 - 2010	0.9% (116)
24	利用速度信息改进城市道路短时交通量预测 张润民;夏井新;黄卫; - 《交通信息与安全》 - 2015	0.9% (107)
25	守时设备嵌入式软件设计与实现 何力睿(导师：阎波;杨林) - 《电子科技大学硕士论文》 - 2015	0.7% (84)
26	基于路径预测的位置感知提醒方法研究	0.5% (63)

涂游(导师：陈根才;陈岭) - 《浙江大学硕士论文》 - 2013		是否引证：否
27	基于普通摄像头的人体几何尺寸测量系统	0.4% (47)
韩强(导师：欧阳健飞) - 《天津大学硕士论文》 - 2013		是否引证：否
28	基于Hadoop的海量图书流通数据的kmeans分析	0.3% (31)
刘兴亮(导师：高永平) - 《东华理工大学硕士论文》 - 2015		是否引证：否

原文内容		相似内容来源
1	<p>此处有 35 字相似</p> <p>够反射出用户间关系强度的信息特征。</p> <p>目前智能手机增加了多种传感器用于实现更加丰富的用户交互功能，由以前单一的加速度传感器，距离传感器逐步集成了压力传感器，温度传感器，心率传感器等。这使得智能手机能够更加准确地感知到更加丰富多样的周围环境信息如：</p> <p>用户位置，社交通讯记录，WiFi 和蓝牙连接记录等体</p>	<p>基于信息融合的粮情测控系统智能决策技术应用研究 孔李军 - 《河南工业大学硕士论文》 - 2010-06-01 (是否引证：否)</p> <p>1.情 温度传感器 1 温度传感器 n 湿度传感器 1 湿度传感器 n 水汽传感器 1 水汽传感器 n 虫害传感器 1 虫害传感器 n 温度信息融合湿度信息融合水汽信息融合虫害信息融合</p> <p>论文 郑峰 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-03-28 (是否引证：否)</p> <p>1.控室可以合理决策哪些水源井应该处于运行抽水状态，哪些应该处于停泵状态，也体现了系统的节能效果、节省水资源的情况。根据电流传感器、压力传感器、流量传感器、液位传感器等智能传感器来判断水泵状态，进行可靠定位，并且可以有效的指挥控制水泵运行。蓄水池属于供水总节点，所有出水口全部由蓄水池提供，外围有水</p>
2	<p>此处有 31 字相似</p> <p>(Latitude,Longitude,Time) 组成的，用户在一段时间内连续的位置记录就构成了一条完整的连续轨迹。根据用户的日常语义轨迹，采用滤波技术手段剔除用户轨迹中的异常点，针对用户的轨迹从不同层次出发，计算不同轨迹形态下用户之间的关系强度加以合并。</p> <p>a) 基于空间轨迹的用户</p>	<p>基于路径预测的位置感知提醒方法研究 涂游 - 《浙江大学硕士论文》 - 2013-01-09 (是否引证：否)</p> <p>1.的语义，如根据用户的当前位置及日常出行路线预测出用户未来的可能路线。路线预测是根据路径模式来预测出用户的未来路径。路径模式是指用户经常出行的路径序列，表示了用户轨迹数据的抽象规律。在路径模式挖掘发面有很多相关的研究。根据是否利用道路网络信息，当前的路径模式挖掘的方法主要分</p>
3	<p>此处有 32 字相似</p> <p>区域停留的时间超过了设定的阈值。它比传统的 GPS 位置点蕴含了更加重要的信息在，如该用户去过图书馆、体育馆等。因此用户的空间轨迹的距离在一定程度上体现了用户之间的亲密关系，本文正是基于此尝试采用空间轨迹距离来度量人与人之间的社交关系强度。传统的距离计算主要使用欧氏距离、曼哈顿距离、马</p>	<p>基于路径预测的位置感知提醒方法研究 涂游 - 《浙江大学硕士论文》 - 2013-01-09 (是否引证：否)</p> <p>1.路情况，因此可以作为位置感知的任务提醒时机的依据，这与Ludf2ord等人[]的发现是一致的。另外，通过预测用户未来的路径可以在一定程度上反映用户当前的意图，用户更可能去完成在其即将前往地方的任务。iReminder采取的提醒方式则是通过分析挖掘用户以往的轨迹数据得出用户</p>
4	<p>此处有 34 字相似</p> <p>章对本研究课题进行了总结，并提出了对未来工作的展望。</p> <p>第 7 页</p> <p>第二章 相关技术研究</p> <p>上一章的内容中详细描述了本研究课题的研究背景，并且进一步分析了国内</p>	<p>20109130242495 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-04-05 (是否引证：否)</p> <p>1.保障效能评估为研究对象，通过理论分析和模型构建得出结论，整个文章通过以下四个部分论述。1) 绪论。主要介绍了论文的研究背景和研究的意义，介绍了国内外研究的现状，以及本文的研究内容和结构。2) 应急物流保障效能相关理论分析。介绍了应急物流与应急物流</p>

	<p>外的相关研究进展和现状，最后提出了本课题说研究的三个主要数据源和预计采用的研究方法。依据研究对象不同讲课题研究分为三个主要部分。本章将会详细</p>	<p>保障效能的相关理论。3</p> <p>论文 郑峰 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-03-28 (是否引证：否)</p> <p>1.器端的设计和实现。围绕以上研究目标，本文研究的内容如下：(1) 下载并参考相关文献，了解相量测量装置这课题的研究背景和意义，掌握了国内外的研究动态，了解了相量测量技术的研究成果和应用前景。(2) 深入了解和分析相关资料，对现有的相量测量算法进行对比，分析了各种算</p>
5	<p>此处有 34 字相似</p> <p>现象的影响，导致用户的 GPS 轨迹中存在位置点跳跃现象，因此要通过采用滤波算法对用户轨迹进行异常点剔除工作。接下来主要描述了一些经常使用的滤波算法：均值滤波、中值滤波、卡尔曼滤波这三种滤波算法。</p> <p>a) 均值滤波：均值滤波也被称之为线性滤波，主要思想是采用结合中心点周围的数值，采取邻域平均法来</p>	<p>基于微机电系统(MEMS)的惯性测量单元的设计与开发 刘斌 - 《南京航空航天大学硕士论文》 - 2010-01-01 (是否引证：否)</p> <p>1.4.1.1 常用滤波算法 目前针对不同的无人机、传感器信号特性在实际工程中应用比较成熟的滤波算法主要有：低通滤波算法、高通滤波算法、互补滤波算法、卡尔曼滤波算法以及其衍生算法等算法。4.1.1.1 低通滤波算法 低通滤波算法的基本原理[33] [3]</p>
6	<p>此处有 51 字相似</p> <p>p 的取值。 $g(p) = \frac{1}{2m+1} \sum_{j=i-m}^{i+m} g(j)$ (2.1) b) 中值滤波：中值滤波是一种基于排序统计理论的提出信号噪声点的非线性 的信号处理方法，其基本原理就是点 p 的取值是由其邻域内各个点取值的中值来决定的，让数据能够更加接近于真实的取值，从而有效地减少噪声数据点。中值滤</p>	<p>基于普通摄像头的人体几何尺寸测量系统 韩强 - 《天津大学硕士论文》 - 2012-12-01 (是否引证：否)</p> <p>1.缺陷。均值滤波法不能对图像细节进行较好的保护，在减弱噪声的同时会对图像的细节造成破坏，使图像变得模糊。2.中值滤波法中值滤波法是一种基于排序统计理论的非线性滤波方法，其基本原理是对图像中每个像素使用其领域像素的值的的中值来替换原图像中该像素的值，进而消除孤立的噪声点。数学表达式如公式(</p>
7	<p>此处有 144 字相似</p> <p>),...,g(p + m)) (2.2) 第 8 页 c) 卡尔曼滤波：卡尔曼滤波是卡尔曼于 1960 年提出的[37]，卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。接下来将介绍卡尔曼理论和实用方法。</p>	<p>[分享]卡尔曼滤波器介绍 - Powered by Discuz!NT Archiver - 《网络 (http://bbs.sciencene) 》 - (是否引证：否)</p> <p>1.波问题的论文。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体，尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。这篇文章介绍了离散卡尔曼理论和实用方法，包括卡尔曼滤波器及其衍生：扩展卡尔曼滤波器的描述和讨论，并给出了一个相对简单的带图实例。</p>

<p>在此之前需要引入离散随机过程，卡尔曼滤波器用于估计离散时间过程的状态变量 $x \in \mathbb{R}^n$，这个离散随机过程的方程</p>	<div data-bbox="833 40 1543 129"> kalman_intro_c </div> <div data-bbox="833 129 1543 197"> 集成视觉的增强光学测距系统DSP软件实现 陈果 - 《合肥工业大学硕士论文》 - 2007-11-01 (是否引证：否) </div> <div data-bbox="833 197 1543 562"> <p>1. 1960年，卡尔曼发表了他著名的用递归方法解决离散数据线性滤波问题的论文【61】。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计的均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。(I)被估计的过程信号 卡尔曼滤波器用于估计离散时间过程的状态变量 $x \in \mathbb{R}^n$，。这个离散</p> </div> <div data-bbox="833 562 1543 1032"> <p>迭代学习模型预测控制算法研究 冯伟 - 《华北电力大学(北京) 硕士论文》 - 2009-01-12 (是否引证：否)</p> <p>1.问题的论文【59】。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主题。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波可以解决非平稳和矢量估计问题，它是在时域中通过状态空间构造问题来解决的。他不仅要给出自相关函数或者能量谱</p> </div> <div data-bbox="833 1032 1543 1547"> <p>GPS精密单点定位数据处理 涂克楠 - 《合肥工业大学硕士论文》 - 2009-03-01 (是否引证：否)</p> <p>1.得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主题，尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使其估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波技术是一种处理动态定位数据的有效手段，它可以显著地改善动态定位精度。因为它在定位中不仅利用观测历元的观测</p> </div> <div data-bbox="833 1547 1543 2159"> <p>农业机器人末端执行器抓持力控制研究 王学林 - 《南京农业大学博士论文》 - 2009-12-01 (是否引证：否)</p> <p>1. ; $\hat{w}(t) = A^T(O, 0, ; \hat{A}(t))A^T(0, \hat{A}(t))$。A为系统矩阵；H为观测矩阵；$\hat{y}(t)$为受到噪声污染后的输出信号。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述，它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小，为经过卡尔曼滤波器修正后的输出信号。卡尔曼滤波器的结构如图8-3所示。离散卡尔曼滤波包括状态更新和时间更新，算法为：\hat{x}^k</p> <p>2.,由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质因而，卡尔曼滤波技术在空间技术</p> </div>
-----------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

	<p>、雷达、导航、控制等领域有着非常广泛的应用前景。 所有频率具有相同能量的随机噪声称为白噪声</p>
	<p>基于微机电系统(MEMS)的惯性测量单元的设计与开发 刘斌 - 《南京航空航天大学硕士论文》 - 2010-01-01 (是否引证：否)</p>
	<p>1.，之后随着数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体，尤其是在自主或协助导航领域[37]。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。卡尔曼滤波器提供了一种高效可通过计算的方法来估计过程的状态，并使估计的方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它既可以估计信号的过去和当前状态，也能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质[38]。（1）离散卡尔曼滤波器 假设用来估计离散时间过程的状态 x 为 n 维变量 ($x \in \mathbb{R}^n$)，这</p>
	<p>循环全回流间歇精馏新型控制方式的研究 宋爽 - 《天津大学博士论文》 - 2010-04-01 (是否引证：否)</p>
	<p>1.数据线性滤波问题的论文。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。间歇过程对象具有时变、非线性、不确定性以及大时滞等特点，使得对间歇过程的控制非常困难，尤其是要设计</p>
	<p>基于无线传感器网络的分布式目标跟踪系统 危阜胜 - 《华南理工大学硕士论文》 - 2010-05-18 (是否引证：否)</p>
	<p>1.ing 实际上更早提出了类似的算法，斯坦利·施密特 (Stanley Schmidt) 首次实现了卡尔曼滤波器，卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼发现他的方法对于解决阿波罗计划的轨道预测很有用，后来阿波罗飞船的导航电脑使用了这种了滤波器。下面的描述，会</p>
	<p>基于信息融合的粮情测控系统智能决策技术应用研究 孔李军 - 《河南工业大学硕士论文》 - 2010-06-01 (是否引证：否)</p>
	<p>1.关系,估计过程中利用系统状态方程、观测方程和白噪声激励 (系统噪声和观测噪声) 的统计特性形成滤波算法[40]。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使其估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波可以用于单参量的平稳随机过程和矢量的非平稳随机过程的状态估计。3.2.1 简单卡尔曼滤波算法基本描述</p>
	<p>基于机器视觉的车道偏离系统的研究 李伟杰 - 《北京交通</p>

		<p>大学硕士论文》- 2010-12-01 (是否引证：否)</p> <p>1.后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体。尤其在自主和协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大:它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质[24]。卡尔曼滤波处理的对象是随机信号，被处理信号没有有用和无用之分，滤波力求估计出所有被处理信号;采用递推算法，实时测量信息</p> <p>基于扩展卡尔曼滤波器的交流永磁同步电机参数辨识 姜晓亮 - 《南京师范大学硕士论文》- 2011-03-10 (是否引证：否)</p> <p>1.的论文。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体，尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述，它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大:它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波器用反馈控制的方法估计过程状态:滤波器估计过程某一时刻的状态，然后以(含噪声的)量测变量的方式获得反</p> <p>基于扩展卡尔曼滤波的轮式移动机器人定位技术 李昌明;梅莉;秦东兴; - 《中国测试》- 2011-11-30 (是否引证：否)</p> <p>1.:w(ik)——传感器的观测误差。4扩展卡尔曼滤波器原理卡尔曼滤波器是一种基于概率模型进行状态和参数估计的有效方法,由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态,并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大,它可以估计信号的过去和当前状态,甚至能估计将来的状态,即使并不知道模型的确切性质。扩展卡尔曼滤波器(EKF)用于处理观测变量与过程的关系是非线性的问题,首先对其进行线性近似,再利用线性系统卡尔曼滤波器的基本方程实</p> <p>基于超分辨率重建方法的图像视频压缩编码技术研究 陈静涛 - 《上海交通大学硕士论文》- 2012-01-05 (是否引证：否)</p> <p>1.11]。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体，尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小，卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使我们并不知道模型的确切性质，在本小节我们简单介绍了离散卡尔曼理论和实用方法。文献 [12]的第一章对卡尔曼滤波器的一般概念进行了非常“友好”地介绍，在文献 [13]可以得到更加全面</p> <p>基于卡尔曼滤波运动目标检测技术的研究 张弛;左伟明; - 《</p>
--	--	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

		<p>电脑与电信》- 2012-09-10 (是否引证：否)</p> <p>1.题的论文。从那以后,得益于数字计算技术的进步,卡尔曼滤波法[3]已成为推广研究和应用的主体,尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。他们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态,并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大:它可以估计信号的过去和当前状态,甚至能估计将来的状态,即使并不知道模型的确切性质。2.基于全局光流图的运动目标检测利用Horn-Schunk[4]方法简单易行地计算出全局光流场,得到了全局光流矢量图,发</p> <p>卡尔曼滤波器介绍 - 豆丁网 - 《互联网文档资源 (http://www.docin.com) 》- 2012-12-18 17:26:55 (是否引证：否)</p> <p>1.滤波问题的论文。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体，尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。这篇文章介绍了离散卡尔曼理论和实用方法，包括卡尔曼滤波器及其衍生：扩展卡尔曼滤波器的描述和讨论，并给出了一个相对简单的带图实例。 1welch@cs.unc.ed</p> <p>20109130242495 - 《学术论文联合比对库》- 2013-04-05 (是否引证：否)</p> <p>1.滤波问题的论文。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体，尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。由于加速度计和陀螺仪的各自特点（补充一所介绍），所以本设计通过卡尔曼滤波算法实现了加速度计和陀螺仪的数据融合，从而使小</p> <p>20109130342071 - 《学术论文联合比对库》- 2013-04-16 (是否引证：否)</p> <p>1.滤波问题的论文。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体，尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。Kalman滤波只能适用于线性系统的状态变量，对于系统是非线性的，需要一个线性化过程将非线性系统近似成为一个线性时变系</p>
--	--	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

		<p>87国民经济 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-04-20 (是否引证：否)</p> <p>1.man) 滤波器简介卡尔曼 (Kalman) 滤波器最初于1960年提出，之后发展成为信号处理领域中不同方面的重要方法。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波器的基本思想是，若有一组强而合理的假设，给出系统的历史测量值，则可以建立最大化这些早前测量值的后验概率的系统状态模型</p> <p>基于多视图几何的视觉辅助惯导组合导航关键技术研究 方强 - 《国防科学技术大学博士论文》 - 2013-09-01 (是否引证：否)</p> <p>1.滤波问题的论文。从那以后,得益于数字计算技术的进步,卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体,尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态,并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大:它可以估计信号的过去和当前状态,甚至能估计将来的状态,即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波器用于估计离散时间过程的状态变量$n \times R$。这个离散时间过程可以由以下离散随机差分方程描述$k-1$ $k-1$ x</p> <p>030121221270_论文查重 论文查重 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-01-04 (是否引证：否)</p> <p>1.滤波问题的论文。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体，尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述，它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大；它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波器用反馈控制的方法估计过程状态；滤波器估计过程某一时刻的状态，然后以(含噪声的)量测变量的方式获得反馈。因此卡尔曼滤</p> <p>论文 郑峰 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-03-28 (是否引证：否)</p> <p>1.滤波问题的论文。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体，尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波器用反馈控制的方法估计过程状态：滤波器估计过程某一时刻的状态，然后以(含噪声的)测量变量的方式获得反馈。因此卡尔曼滤</p> <p>李超 李超 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-12-29 (是否引</p>
--	--	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

		<div>证：否)</div> <div>1.测与诊断；3、地质、矿物的勘探开采工作；4、天气、地震等灾害的预报；5、证券股市的预测等。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波是卡尔曼提出的一种线性最小方差估计，是一种将混合了多种信号的有用信息从观测量中提取出来的一种方法。卡尔曼滤波把状态空</div> <div>重型液力传动车辆质量与道路坡度识别 罗培培 -《北京理工大学硕士论文》- 2015-01-01 (是否引证：否)</div> <div>1.文。从那以后，得益于数字计算技术的进步，卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体，尤其是在自主或协助导航领域。卡尔曼滤波器由一系列递归数学公式描述。它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。本文拟用离散卡尔曼滤波器对时变的坡度角作出准确估算。离散卡尔曼滤波用递归的方法解决了离散数据线性滤波问题，它是在递</div> <div>守时设备嵌入式软件设计与实现 何力睿 -《电子科技大学硕士论文》- 2015-04-01 (是否引证：否)</div> <div>1.用卡尔曼滤波器。1960年,卡尔曼(kalman)发表了他著名的用递归方法解决离散数据线性滤波问题的。卡尔曼滤波器是通过一种高效可计算的方法来估计过程的状态,并使估计均方误差最小。它可以估计信号的过去和当前状态,甚至能估计将来的状态,即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大,在自主</div> <div>2.的用递归方法解决离散数据线性滤波问题的。卡尔曼滤波器是通过一种高效可计算的方法来估计过程的状态,并使估计均方误差最小。它可以估计信号的过去和当前状态,甚至能估计将来的状态,即使并不知道模型的确切性质。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大,在自主或协助导航领域,卡尔曼滤波器已成为推广研究和应用的主体。将卡尔曼滤波器应用于对铷原子频标</div> <div>利用速度信息改进城市道路短时交通量预测 张润民;夏井新;黄卫; -《交通信息与安全》- 2015-04-20 (是否引证：否)</div> <div>1.广泛应用。卡尔曼滤波是Kalman[3]于1960年提出的1种最优状态估计方法,可以应用于受随机干扰的动态系统。该算法由一系列递归数学公式组成,它们提供了1种高效可计算的方法来估计过程的状态,并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大:它可以估计信号的过去和当前状态,甚至能估计将来的状态,即使并不知道模型的确切性质[4]。Okutani等[5]最先将卡尔曼滤波算法应用于交通流量预测并取得了令人满意的计算结果,Whittaker等[6]将卡尔</div>
--	--	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

8	<p>此处有 39 字相似</p> <p>滤波的测量方程见 公式2.4： $z_k = Hx_k + v_k$ (2.4) 其中随机的变量 w_k 和 v_k 分别表示计算过程中的激励噪声和观测到的噪声， 我们假设他们二者之间相互独立，则可以得到正太分布的白色噪声如公式2.5和2.6 描述： $p(w) \sim N(0, Q)$ (2.5) $p(v) \sim N$</p>	<p>集成视觉的增强光学测距系统DSP软件实现 陈果 - 《合肥工业大学硕士论文》 - 2007-11-01 (是否引证：否)</p> <p>1. $z_k = Hx_k + v_k$ (4.4) 随机信号 w_k 和 v_k 分别表示过程激励噪声1和观测噪声。假设它们为相互独立，正态分布的白色噪声：$p(w) \sim N(0, Q)$ (4.5)</p> <p>基于机器视觉的车道偏离系统的研究 李伟杰 - 《北京交通大学硕士论文》 - 2010-12-01 (是否引证：否)</p> <p>1. $z_k = Hx_k + v_k$ (3-26) 随机信号 w_k、v_k 分别表示过程激励噪声和观察噪声。假设它们为相互独立正态分布的白色噪声：$p(w) \sim N(0, Q)$ (3)</p> <p>卡尔曼滤波器介绍 - 豆丁网 - 《互联网文档资源 (http://www.docin.com) 》 - 2012-12-18 17:26:55 (是否引证：否)</p> <p>1.1 $z_k = Hx_k + v_k$ (1.1) 定义观测变量 $z_k \in \mathbb{R}^m$，得到量测方程：$z_k = Hx_k + v_k$ (1.2) 随机信号 w_k 和 v_k 分别表示过程激励噪声1和观测噪声。假设它们为相互独立，正态分布的白色噪声：$p(w) \sim N(0, Q)$ (1.3) $p(v) \sim N(0, R)$ (1.4) 实际系统中，过程激励噪声协方差矩</p>
9	<p>此处有 107 字相似</p> <p>，则可以得到正太分布的白色噪声如公式2.5和2.6 描述： $p(w) \sim N(0, Q)$ (2.5) $p(v) \sim N(0, R)$ (2.6) 在实际随机过程中，激励噪声 w_k 的协方差矩阵 Q 和观测到的噪声 v_k 的协方差矩阵 R 是会随着每次迭代计算而改变的，因此为了便于推演我们假设它们都是固定的常数。当函数 u_{k+1} 等于 0 时或者噪声函数 w_{k+1} 等于 0 时，随机过程方程2.3中的 $n \times n$ 阶矩阵 A 将</p>	<p>集成视觉的增强光学测距系统DSP软件实现 陈果 - 《合肥工业大学硕士论文》 - 2007-11-01 (是否引证：否)</p> <p>1.) $p(v) \sim N(0, R)$ (4.6) 实际系统中，过程激励噪声协方差矩阵 Q 和观测噪声协方差矩阵 R 可能会随每次迭代计算而变化 [6] 胡。但在我们的系统里假设它们是常数，因此下面都将其视为常数。当控制</p> <p>卡尔曼滤波器介绍 - 豆丁网 - 《互联网文档资源 (http://www.docin.com) 》 - 2012-12-18 17:26:55 (是否引证：否)</p> <p>1. 示过程激励噪声1和观测噪声。假设它们为相互独立，正态分布的白色噪声： $p(w) \sim N(0, Q)$ (1.3) $p(v) \sim N(0, R)$ (1.4) 实际系统中，过程激励噪声协方差矩阵 Q 和观测噪声协方差矩阵 R 可能会随每次迭代计算而变化。但在这儿我们假设它们是常数。当控制函数 u_{k+1} 或过程激励噪声 w_{k+1} 为零时，差分方程1.1中的 $n \times n$ 阶增益矩阵 A 将上一时刻 $k+1$ 的状态线性映射到当前时刻 k 的状</p> <p>87 国民经济 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-04-20 (是否引证：否)</p> <p>1. 互独立，正态分布的高斯白噪声 (White Gaussian Noise)：$(3-3)$ (3-4) 实际系统中，过程激励噪声协方差矩阵 Q 和观测噪声协方差矩阵 R 可能会随每次迭代计算而变化。但在这儿我们假设它们是常数。在知道第 k 步之前的过程的情况下，先通过状态转移矩阵对 k 时刻的目标运动状态进行估计，得到</p> <p>重型液力传动车辆质量与道路坡度识别 罗培培 - 《北京理工大学硕士论文》 - 2015-01-01 (是否引证：否)</p> <p>1. 观测矩阵。$p(w) \sim N(0, Q)$ (2.22) $p(v) \sim N(0, R)$ (2.23) 在实际系统中，过程激励噪声协方差矩阵 Q 和观</p>

		测噪声协方差矩阵 R 可能会随着每次迭代计算而发生变化。当控制函数 u_{k-1} 或者激励噪声 w_{k-1} 为零时，(2.20)式中的 $n \times n$ 阶增益矩阵 A 将过去 k -
10	<p>此处有 83 字相似</p> <p>x_n 为在第 k 项之前的状态下计算得到的第 k 项的先验状态估计值，设 $x_k \in x_n$ 表示已经得到的变量 z_k 时，第 k 步的后验状态估计值。由此根据以上描述我们可以定义出如2.7和2.8表示的先验估计误差和后验估计误差：</p> <p>$e_k = x_k - \hat{x}_k \quad (2.7)$$e_k = x_k - \hat{x}_k \quad (2.8)$</p> <p>进一步得出先验估计和后验估计的协方差为</p>	<p>集成视觉的增强光学测距系统DSP软件实现 陈果 - 《合肥工业大学硕士论文》- 2007-11-01 (是否引证：否)</p> <p>1.，八代表估计)为在已知第k步以前状态情况下第k步的先验状态估计。定义为x_k、R已知测量变量z_k、时第k步的后验状态估计。由此定义先验估计误差和后验估计误差：$e_k = x_k - \hat{x}_k$</p> <p>基于微机电系统(MEMS)的惯性测量单元的设计与开发 刘斌 - 《南京航空航天大学硕士论文》- 2010-01-01 (是否引证：否)</p> <p>1. $x_n, x_k \in x_n$。 x_k是已知第k步计算以前所有状态下第k步的先验状态估计；x_k是已知测量变量z_k时第k步的后验状态估计。由此可以定义先验估计误差和后验估计误差：$e_k = x_k - \hat{x}_k$</p> <p>卡尔曼滤波器介绍 - 豆丁网 - 《互联网文档资源 (http://www.docin.com) 》 - 2012-12-18 17:26:55 (是否引证：否)</p> <p>1., n (\hat{x}代表先验，\hat{x}代表估计)为在已知第k步以前状态情况下第k步的先验状态估计。定义$x_k \in n$为已知测量变量z_k时第k步的后验状态估计。由此定义先验估计误差和后验估计误差：$e_k = x_k - \hat{x}_k$原文为 processnoise，本该翻译作过程噪声，由时间序列信号模型的观</p>
11	<p>此处有 40 字相似</p> <p>得到 K 的具体表达公式，其中真实变量与其预测之差 ($z_k - H\hat{x}_k$) 被称之为残差，该指标有效地反映了预测值与实际值之间的不一致的程度，如果残差为零，则表示二者完全相吻合。$n \times m$ 阶矩阵 K 称之为剩余增益或者混系数，其主要作用是使得2.10中所得到的后验估计误差协方差最小，其计算步</p>	<p>集成视觉的增强光学测距系统DSP软件实现 陈果 - 《合肥工业大学硕士论文》- 2007-11-01 (是否引证：否)</p> <p>1.式4—中，。量“量及其”(之):一见;被称为测量过程的革新或残余。残余反映了预测值和实际值之间的不一致程度。残余为零表明二者完全吻合。式4.9中$n \times m$阶矩阵K叫做残余的增益或混合因数，作用是使3.8式中的后验估计误差</p> <p>卡尔曼滤波器介绍 - 豆丁网 - 《互联网文档资源 (http://www.docin.com) 》 - 2012-12-18 17:26:55 (是否引证：否)</p> <p>1. $\hat{x}_k + K(z_k - H\hat{x}_k)$(1.7)式1.7中测量变量及其预测之差 ($z_k - H\hat{x}_k$)被称为测量过程的革新或残余。残余反映了预测值和实际值之间的不一致程度。残余为零表明二者完全吻合。式1.7中$n \times m$阶矩阵K叫做残余的增益或混合因数，作用是使1.6式中的后验估计误差协方差最小。可以通过以下步骤计算K：首</p> <p>87国民经济 - 《学术论文联合比对库》- 2013-04-20 (是否引证：否)</p> <p>1.组合构成了后验状态估计。(3-9)式(3-9)中测量变量及其预测之差被称为测量过程的革新或残余。残余反映了预测值和实际值之间的不一致程度。残余为零表明二者完全吻合。式(3-9)中阶矩阵K叫做残余的增益或混合因数，其作用为使式(3-8)中的后验估计误差协方差最</p>

		<p>小。可以通过以下步</p> <p>重型液力传动车辆质量与道路坡度识别 罗培培 - 《北京理工大学硕士学位论文》 - 2015-01-01 (是否引证：否)</p> <p>1..28)式(2.28)中测量变量及其预测之差($z_k - \hat{H}x_k$)被称为测量过程的革新或残余。残余反应了预测值和实际值之间的不一致程度，残余为零表示二者完全吻合。式(2.28)中 $n \times m$ 阶矩阵 K 叫做残余的增益或混合因数，其作用是使后验估计误差的协方差最小。K 可以通过如</p>
12	<p>此处有 53 字相似</p> $\begin{aligned} x^{-k}) \\ = \\ P^{-} \\ k H T \\ H P^{-} \\ k H T \\ + R \\ (2.12) \end{aligned}$ <p>从2.12中能够得知观测到的数据的噪音的协方差 R 越小，残余增益 K 越大，特别地当 R 趋向零时有：</p> $\lim_{P_k \rightarrow 0} K_k = H^{-1} \quad (2.13)$ <p>另一方面，先验估计误差的协方差越小，残余增益 K 越小，特别当 P^{-}</p>	<p>重型液力传动车辆质量与道路坡度识别 罗培培 - 《北京理工大学硕士学位论文》 - 2015-01-01 (是否引证：否)</p> <p>1.学硕士学位论文 $P_k H T k k H P H T k R$ (2.29)由式(2.29)可知，观测噪声协方差 R 越小，残余的增益 K 越大。特别的，当 R 趋向于零时有：$\lim_{R \rightarrow 0} K_k = H^{-1}$ 另外，先验估计误差协方差 P_k 越小，残余的增益 K 越小。特别的，当 P_k 趋</p>
13	<p>此处有 36 字相似</p> <p>象计算与簇中心的距离将它们赋予距离最第 12 页近的簇；第一轮结束后将重新计算每个簇的中心，这个过程不断重复知道准则函数收敛或者簇没有新的变化为止，通常采用平方误差的度量准则如2.15：</p> $E = \sum_{i=1}^p \sum_{p \in C} p - m_i ^2 \quad (2.15)$ <p>K-means</p>	<p>基于Hadoop的海量图书流通数据的kmeans分析 刘兴亮 - 《东华理工大学硕士学位论文》 - 2015-06-15 (是否引证：否)</p> <p>1.的簇类集中[26]。再重新计算聚类中所有对象的平均值作为新的聚类中心,不断重复上面的步骤,直到聚类中心值不再变化(也就是准则函数开始收敛为止)。通常采用平方误差准则来度量,其定义如公式4.1所示:</p> $J = \sum_{j=1}^c \sum_{i \in C_j} \ x_i - m_j\ ^2 \quad (4.1)$ <p>其中,m_j是 c 个聚类的中心</p>

指 标
疑似剽窃文字表述
<div>1. 它们提供了一种高效可计算的方法来估计过程的状态，并使估计均方误差最小。卡尔曼滤波器应用广泛且功能强大：它可以估计信号的过去和当前状态，甚至能估计将来的状态，即使并不知道模型的确切性质。</div>

3.9 王峰 基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第3部分

总字数：12062

相似文献列表 文字复制比：0.5%(62) 疑似剽窃观点：(0)

1	基于路径预测的位置感知提醒方法研究 涂游(导师：陈根才;陈岭) - 《浙江大学硕士论文》 - 2013-01-09	0.5% (62) 是否引证：否
---	--------------------------------------------------------------	-----------------------

原文内容		相似内容来源
1	此处有 31 字相似 出发，再经过某些地点，最后在某个咖啡店相遇等等。基于轨迹的用户模式的交互能够反映出用户在某个空间中的相遇；而基于用户语义轨迹的分析能够在一定程度上展现出用户在社会活动上的相似性，在绪论部分已经详细从社会心理学的研究中描述了人们在现实生活中相遇频率能够反映出用户之间的关系强度，文献 [4	基于路径预测的位置感知提醒方法研究 涂游 - 《浙江大学硕士论文》 - 2013-01-09 (是否引证：否) 1.(4)通过实验，本研究发现基于位置服务可以与路径预测技术结合，使基于位置的服务给用户带来更人性化的服务。根据用户的未来路径可以在一定程度上预测出用户的行为。5.3下一步研究工作本文研究了基于路径预测的个人任务提醒系统，由于时间等因素的限制，本实验并未覆盖系统在
2	此处有 31 字相似 轨迹序列进行异常点检测，并通过轨迹预测补全缺失的部分 GPS 轨迹序列；第二层中将第一层得到的停留点赋予语义得到用户的语义轨迹序列，采用自然语义处理思想计算基于语义轨迹的相似性；再往上一层，从用户的历史轨迹数据中挖掘出的频繁模式和序列模式能够反映出用户的日常轨迹运动习惯和行为规律，运动	基于路径预测的位置感知提醒方法研究 涂游 - 《浙江大学硕士论文》 - 2013-01-09 (是否引证：否) 1.0 任务的完成时间或删除时间 3.2.3运动轨迹数据的收集由于基于路径预测的提醒系统需要收集用户一段时间的轨迹数据，用户在使用基于路径预测的提醒之前需要使用该系统收集数据。运行在用户手机上的客户端程序会每隔两秒钟的间隔读取手机GPS模块接收的经纬值，然后

4.9 王峰 基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第4部分

总字数：11800

相似文献列表 文字复制比：0.8%(98) 疑似剽窃观点：(0)

1	基于路径预测的位置感知提醒方法研究 涂游(导师：陈根才;陈岭) - 《浙江大学硕士论文》 - 2013-01-09	0.8% (98) 是否引证：否
2	21_21021155_涂游 涂游 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-02-28	0.6% (67) 是否引证：否

原文内容		相似内容来源
1	此处有 31 字相似 合或一个几何形状，没有包含任何可以直接识别的信息。通过轨迹语义化，我们基于用户的 GPS 轨迹得到了用户的语义位置轨迹。不同于用户地理轨迹的抽象表示方法，用户的语义轨迹表示更加具有难度和挑战性，根据前面的描述得知：现实生活中同一个用户多次访问同一语义位置所产生的空间位置停留点可能不相同	基于路径预测的位置感知提醒方法研究 涂游 - 《浙江大学硕士论文》 - 2013-01-09 (是否引证：否) 1.深层次的语义，如根据用户的当前位置及日常出行路线预测出用户未来的可能路线。路线预测是根据路径模式来预测出用户的未来路径。路径模式是指用户经常出行的路径序列，表示了用户轨迹数据的抽象规律。在路径模式挖掘发面有很多相关的研究。根据是否利用道路网络信息，当前的路径模式挖掘的方法主 21_21021155_涂游 涂游 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-02-28 (是否引证：否) 1.深层次的语义，如根据用户的当前位置及日常出行路线预测出用户未来的可能路线。路线预测是根据路径模

		式来预测出用户的未来路径。路径模式是指用户经常出行的路径序列，表示了用户轨迹数据的抽象规律。在路径模式挖掘发面有很多相关的研究。根据是否利用道路网络信息，当前的路径模式挖掘的方法主
2	<p>此处有 67 字相似</p> <p>将每天的轨迹向量合并得到用户的语义轨迹序列描述，通过对这种语义轨迹的结构化表示，可以有效地将空间轨迹转换为用户的日常语义轨迹，便于下一步计算用户之间的关系强度。</p> <p>图 4.28 用户轨迹的抽象表示</p> <p>图 4.29 用户语义轨迹描述模型</p> <p>在获得用户的语义轨迹之后我们将用户的语义轨迹序列按照时间片进行划分，得到形如 {Sloc 1 ,Sloc</p>	<p>基于路径预测的位置感知提醒方法研究 涂游 - 《浙江大学硕士论文》 - 2013-01-09 (是否引证：否)</p> <p>1.的语义，如根据用户的当前位置及日常出行路线预测出用户未来的可能路线。路线预测是根据路径模式来预测出用户的未来路径。路径模式是指用户经常出行的路径序列，表示了用户轨迹数据的抽象规律。在路径模式挖掘发面有很多相关的研究。根据是否利用道路网络信息，当前的路径模式挖掘的方法主要分为两大类，基于道路网络</p> <p>21_21021155 涂游 涂游 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-02-28 (是否引证：否)</p> <p>1.的语义，如根据用户的当前位置及日常出行路线预测出用户未来的可能路线。路线预测是根据路径模式来预测出用户的未来路径。路径模式是指用户经常出行的路径序列，表示了用户轨迹数据的抽象规律。在路径模式挖掘发面有很多相关的研究。根据是否利用道路网络信息，当前的路径模式挖掘的方法主要分为两大类，基于道路网络</p>

5.9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第5部分

总字数：13431

相似文献列表 文字复制比：0%(0) 疑似剽窃观点：(0)

6.9_王峰_基于智能手机传感器数据的用户关系计算研究_第6部分

总字数：19986

相似文献列表 文字复制比：7.6%(1528) 疑似剽窃观点：(0)

1	2009210724-徐彬	2.5% (505)
	徐彬 - 《学术论文联合比对库》 - 2012-05-08	是否引证：否
2	社会感知网络路由及激励机制研究	2.3% (463)
	刘丽(导师：夏锋) - 《大连理工大学博士论文》 - 2014-09-01	是否引证：否
3	33-12060037-李勇谋	2.0% (396)
	李勇谋 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-11-11	是否引证：否
4	基于辛迪加网络的创业风险投资机构间知识转移机制研究	1.5% (298)
	孔令涛(导师：侯合银) - 《东南大学硕士论文》 - 2015-04-01	是否引证：否
5	基于社区发现的社交网络结构洞并行迭代挖掘算法	1.2% (230)
	刘志诚(导师：鲍玉斌) - 《东北大学硕士论文》 - 2014-06-01	是否引证：否
6	社会资本对西部贫困地区农村老年人健康质量的影响	1.0% (190)
	黄伟伟(导师：陆迁) - 《西北农林科技大学硕士论文》 - 2016-05-01	是否引证：否
7	面向野生动物保护的无线传感器网络监测节点的研究	0.8% (159)
	李玉株(导师：肖江) - 《北京林业大学硕士论文》 - 2012-06-18	是否引证：否
8	中国大气污染防治政策变迁的逻辑	0.5% (103)
	冯贵霞(导师：王佃利) - 《山东大学博士论文》 - 2016-06-01	是否引证：否

原文内容		相似内容来源
1	<p>此处有 71 字相似</p> <p>17</p>	<p>33-12060037-李勇谋 李勇谋 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-11-11 (是否引证：否)</p> <p>1.4 0.004 0.004 Gyro-Y 0.008 0.009 0.009 0.009 0.009</p>

	<p>u 3 ∞ 0.0012 0.0013 0.0088 0.0093 u 10 0.0012 ∞ 0.0022 0.0062 0.00773 u 12 0.0013 0.0022 ∞ 0.0129 0.0134 u 13 0.0088 0.0062 0.0129 ∞ 0.00117 u 17 0.0093 0.00773 0.0134 0.00117 ∞ 第 63</p>	<p>0.009 0.009 0.010 Gyro-Z 0.031 0.013 0.009 0.008 0.007 0.005 0.005 0.005 第 36 页 国防科学技术大学研 究生院硕士学位论文 (2) 基于</p>
2	<p>此处有 36 字相似</p> <p>下文感知数据) 度量用户之间的关系强度问题展开了深入 研究, 提 出了一个分层次的多维度的用户关系强度计算模型 RSMHD, 虽然结果验证显示 取得了一定的效果, 但是总结工作发现仍然有许多问题 需要我们在未来的工作中 去解决。 (1) 基于多源感知数据的用户关系强度计算方法虽然 能够取得较好的结果, 但是却提高了整</p>	<p>33-12060037-李勇谋 李勇谋 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-11-11 (是否引证 : 否)</p> <p>1.征学习方法, 提出了一种惯性传感器数据特征提取方 法; 在此基础上, 将这种特征提取方法应用到活动识别 和身份识别中。虽然取得了一定成果, 但是仍然存在许 多问题需要进一步研究和完善。现将这些问题总结如 下: (1) 在实验验证中, 使用的数据集规模较小, 无法 充分发挥特征学习方法</p>
3	<p>此处有 111 字相似</p> <p>85-294. [5] Pentland A, Eagle N, Lazer D. Inferring socialnetwork structure using mobile phone data [J]. Proceedings of the National Academy of Sciences (PNAS). 2009, 106 (36): 15274-15278. [6] Zhang D, Guo B, Yu Z. The emerge</p>	<p>2009210724-徐彬 徐彬 - 《学术论文联合比对库》 - 2012- 05-08 (是否引证 : 否)</p> <p>1.34[22] Eagle N, Pentland A S. Lazer D. Inferring friendship network structure by usingmobile phone data. Proceedings of the National Academy of Sciences, 2009[23] Easley D. Kleinberg J, Networks, crowds, and markets: Reason</p>
4	<p>此处有 90 字相似</p> <p>). 2009, 106 (36): 15274-15278. [6] Zhang D, Guo B, Yu Z. The emergence of social and community intelligence [J]. Computer. 2011, 44 (7): 21-28. [7] Miluzzo E, Lane N D, Eisenman S B, et al. CenceMe-injecti</p>	<p>社会感知网络路由及激励机制研究 刘丽 - 《大连理工大学 博士论文》 - 2014-09-01 (是否引证 : 否)</p> <p>1.work.2010,24(6): 23-29.[89]D. Zhang, B. Guo, and Z. Yu, The emergence of social and community intelligence [J]. Computer.2011,44(7):21-28.[90]Mtibaa A, Chaintreau A, LeBrun J, et al. Are you moved by</p>
5	<p>此处有 224 字相似</p> <p>nity intelligence [J]. Computer. 2011, 44 (7): 21-28. [7]Miluzzo E, Lane N D, Eisenman S B, et al. CenceMe-injecting sensing presence into social networking applications [M] // Miluzzo E, Lane N D, Eisenman S B, et al. Smart Sensing and Context. Springer, 2007: 2007: 1-28. [8] Wang R, Chen F, Chen Z, et al. StudentLife: assessing mental</p>	<p>33-12060037-李勇谋 李勇谋 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-11-11 (是否引证 : 否)</p> <p>1.ce on Embedded Networked Sensor Systems. 2009: 85-98.[6] Miluzzo E, Lane N D, Eisenman S B, et al. CenceMe-injecting sensing presence into social networking applications [M] // Miluzzo E, Lane N D, Eisenman S B, et al. Smart Sensing and Context. Springer, 2007: 2007: 1-28.[7] Bao L, Intille S S. Activity recognition from user-annotated</p>
6	<p>此处有 60 字相似</p> <p>pre-</p>	<p>基于社区发现的社交网络结构洞并行迭代挖掘算法 刘志诚 - 《东北大学硕士论文》 - 2014-06-01 (是否引证 : 否)</p>

	dict academic performance of college students [C]. In Proceedings of the 2015 ACM International Joint Conference on Pervasive and Ubiquitous Computing . 2015: 295–306. [10]	1. J C, et al. Pregel: a system for large-scale graph processing [C] // Proceedings of the 2010 ACM SIGMOD International Conference on Management of data . ACM, 2010: 135–146. 26. Seo S, Y
7	<p>此处有 98 字相似</p> <p>on Pervasive and Ubiquitous Computing. 2015: 295–306. [10] Granovetter M S. The strength of weak ties [J]. American journal of sociology, 1973: 1360–1380. [11] Haythornthwaite C. Strong, weak, and latent ties and th</p>	<p>社会感知网络路由及激励机制研究 刘丽 - 《大连理工大学博士论文》 - 2014-09-01 (是否引证: 否)</p> <p>1. workshop on Online social networks. ACM, 2008: 67–72. [91] Granovetter M. The strength of weak ties [J]. American journal of sociology, 1973, 78(6): 1. [92] Daly E M, Haahr M. Social network analysis</p> <p>基于辛迪加网络的创业风险投资机构间知识转移机制研究 孔令涛 - 《东南大学硕士论文》 - 2015-04-01 (是否引证: 否)</p> <p>1. logic of tacit inference [J]. Philosophy, 1966, 41(155): 1–18. [63] Granovetter M S. The strength of weak ties [J]. American journal of sociology, 1973: 1360–1380. [64] Gnyawali D R, Madhavan R. Cooperative networks and c</p> <p>社会资本对西部贫困地区农村老年人健康质量的影响 黄伟伟 - 《西北农林科技大学硕士论文》 - 2016-05-01 (是否引证: 否)</p> <p>1. http://site.ebrary.com/lib/harvard/Doc?id=10052013&ppg=4) Granovetter M. 1973. The Strength of Weak Tie. American Journal of Sociology 78: 1360–1380. Hurlbert J, V Haines, J Beggs. 2000. Core networks and tie activ</p>
8	<p>此处有 105 字相似</p> <p>I- edge and Data Engineering. 2011, 23 (6): 914–927. [22] Burt R S. Structural holes: The social structure of competition [M]. Harvard university press, 2009. [23] Carruthers P. The illusion of conscious will [J]. Synth</p>	<p>基于社区发现的社交网络结构洞并行迭代挖掘算法 刘志成 - 《东北大学硕士论文》 - 2014-06-01 (是否引证: 否)</p> <p>1. propagation [J]. New Journal of Physics, 2010, 12(10): 103018. 3. Burt R S. Structural holes: The social structure of competition [M]. Harvard university press, 2009. 4. Markovsky B, Willer D, Patton T. Power relations in</p> <p>基于辛迪加网络的创业风险投资机构间知识转移机制研究 孔令涛 - 《东南大学硕士论文》 - 2015-04-01 (是否引证: 否)</p> <p>1. 社会嵌入与社会形塑——企业社会嵌入及其对企业范武形成的自组织机制 [J]. 中国工业经济, 2008(7): 16–25. [66] Burt R S. Structural holes: The social structure of competition [M]. Harvard university press, 2009. [67] Peirce C S. Selected writings (values in a universe</p> <p>社会资本对西部贫困地区农村老年人健康质量的影响 黄伟伟 - 《西北农林科技大学硕士论文》 - 2016-05-01 (是否引证: 否)</p> <p>1. experiment. American Economic Review, 2004., 94(2): 373–376. Burt R S. 2009. Structural</p>

		<p>holes:The social structure of competition.Harvard university press:31-34.Benefo K,Schultz T P.1996.Fertility and Child Morta</p> <p>中国大气污染防治政策变迁的逻辑 冯贵霞 - 《山东大学博士论文》 - 2016-06-01 (是否引证 : 否)</p> <p>1.概念?[A].曹荣湘.走出囚徒困境：社会资本与制度分析[C].上海：上海三联书店,2003.05：56-66.⑥ Burt R S.. Structural holes:The social structure of competition[M]. Harvard university press,2009.08:57-69.⑥ (美)林南.张磊译.社会资本——关于社会结构和行动的理论[M].上海人民出版社,2005.0</p>
9	<p>此处有 105 字相似</p> <p>Helmy A. Mining behavioral groups in large wireless LAN-s[C]. In Proceedings of the 13th annual ACM international conference on Mobile computing and networking. 2007: 338–341. [28] Eagle N, Pentland A S, Lazer D. Inferring</p>	<p>面向野生动物保护的无线传感器网络监测节点的研究 李玉株 - 《北京林业大学硕士论文》 - 2012-06-18 (是否引证 : 否)</p> <p>1.national Conference on Mobile Computing and Networking archive.Proceedings of the 7th annual international conference on Mobile computing and networking table of contents Rome Italy,2001.[42]IEEE P802.15.4/</p>
10	<p>此处有 160 字相似</p> <p>e on Mobile computing and networking. 2007: 338–341. [28]Eagle N, Pentland A S, Lazer D. Inferring friendship network structure by using mobile phone data [J]. Proceedings of the national academy of sciences. 2009, 106 (36): 15274–15278. [29] Zheng J, Ni L M. An unsupervise</p>	<p>2009210724-徐彬 徐彬 - 《学术论文联合比对库》 - 2012-05-08 (是否引证 : 否)</p> <p>1.ng social software. IEEE PervasiveComputing, 2005:28-34[22] Eagle N, Pentland A S. Lazer D. Inferring friendship network structure by usingmobile phone data. Proceedings of the National Academy of Sciences, 2009[23] Easley D. Kleinberg J, Networks, crowds, and markets: Reason</p>
11	<p>此处有 186 字相似</p> <p>rnational Symposium on Wear-able Computers. 2011: 21–28.[31] Mtibaa A, Chaintreau A, LeBrun J, et al. Are you moved by your social network application? [C]. In Proceedings of the first workshop on Online social networks. 2008: 67–72. [32] Ma C, Cao J, Yang L, et al. Effective social relationship me</p>	<p>2009210724-徐彬 徐彬 - 《学术论文联合比对库》 - 2012-05-08 (是否引证 : 否)</p> <p>1.ica. AmericanJournal of Sociology, 2001. 107(3):679-716[46] Mtibaa A, Chaintreau A, LeBrun J, et al., Are you moved by your social networkapplication?, in Proceedings of the first workshop on Online social networks2008,参考文献 84ACM: New York, NY, USA. p. 67–72.[47] Murphy K P, Wei</p> <p>社会感知网络路由及激励机制研究 刘丽 - 《大连理工大学博士论文》 - 2014-09-01 (是否引证 : 否)</p> <p>1.mmunity intelligence [J]. Computer.2011,44(7):21-28.[90]Mtibaa A, Chaintreau A, LeBrun J, et al. Are you moved by your social network application?[C]. Proceedings of the first workshop on Online social networks. ACM, 2008:67-72.[91]Granovetter M. The strength of weak ties[J]. American jou</p>
12	<p>此处有 106 字相似</p> <p>ternational Conference on ICASSP'87. 1987:</p>	<p>社会感知网络路由及激励机制研究 刘丽 - 《大连理工大学博士论文》 - 2014-09-01 (是否引证 : 否)</p>

	1257-1260. [35]Gonzalez M C, Hidalgo C A, Barabasi A-L. Understanding individual human mobility patterns [J]. Nature. 2008, 453 (7196): 779-782. [36] Wegmann H. Image orientatio	1.Transactions on Mobile Computing,2009,8(5): 606-621.[93]Gonzalez M C, Hidalgo C A, Barabasi A L. Understanding individual^uman mobility patterns[J]. Nature,2009,458(7235):238-238.[94]Hsu W J, Spyropoulos T, Psoun
13	此处有 99 字相似 nn H. Image orientation by combined (A) AT with GPS and IMU[J]. IN- TERNATIONAL ARCHIVES OF PHOTOGRAMMETRY REMOTE SENSING AND SPATIAL INFORMATION SCIENCES. 2002, 34 (1): 278-283. [37] Kalman R E. A new approach to l	基于辛迪加网络的创业风险投资机构间知识转移机制研究 孔令涛 - 《东南大学硕士论文》 - 2015-04-01 (是否引证 : 否) 1.nalysis:strengths, weaknesses, opportunities and threats (SWOT) [J]. International Archives of Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences,2006,36(4).[44]Batjargal B, Liu M. Entrepreneurs'acce
14	此处有 77 字相似 A, Das Sarma A. Detecting near-duplicates for web crawling[C]. In Proceedings of the 16th international conference on World Wide Web. 2007: 141-150. [51] Rawassizadeh R, Tomitsch M, Wac K, et	2009210724-徐彬 徐彬 - 《学术论文联合比对库》 - 2012-05-08 (是否引证 : 否) 1.g geographicalprediction with social and spatial proximity, in Proceedings of the 19th internationalconference on World wide web2010, ACM: New York, NY, USA. p. 61--70.[6] Barrat A, Barthélemy 基于社区发现的社交网络结构洞并行迭代挖掘算法 刘志诚 - 《东北大学硕士论文》 - 2014-06-01 (是否引证 : 否) 1.le spanners through information diffusion in social networks[C]//Proceedings of the 22nd international conference on World Wide Web. International World Wide Web Conferences Steering Commi

说明：1.指标是由系统根据《学术论文不端行为的界定标准》自动生成的。

2.红色文字表示文字复制部分；黄色文字表示引用部分。

3.本报告单仅对您所选择比对资源范围内检测结果负责。

4.Email : amlc@cnki.net

 <http://e.weibo.com/u/3194559873>

 http://t.qq.com/CNKI_kycx