

# 文本复制检测报告单(简洁)

№:BC202105042050071436947225

检测时间:2021-05-04 20:50:07

检测文献: 基于SLAM激光雷达的智能送餐机器人

作者: 马豪勇

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

图书资源

优先出版文献库

大学生论文联合比对库

互联网资源(包含贴吧等论坛资源)

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

互联网文档资源

源代码库

CNKI大成编客-原创作品库

时间范围: 1900-01-01至2021-05-04

## 检测结果

去除本人文献复制比: 14%

去除引用文献复制比: 11.2%

总文字复制比: 14%

单篇最大文字复制比: 4.6% (基于二维激光雷达定位建图系统实现)

重复字数: [3428]

总段落数: [3]

总字数: [24451]

疑似段落数: [3]

单篇最大重复字数: [1131]

前部重合字数: [171]

疑似段落最大重合字数: [2288]

后部重合字数: [3257]

疑似段落最小重合字数: [371]



指标: ☐ 疑似剽窃观点 ☒ 疑似剽窃文字表述 ☐ 一稿多投 ☐ 疑似整体剽窃 ☐ 过度引用 ☐ 重复发表

表格: 2 公式: 0 疑似文字的图片: 0 脚注与尾注: 0

7.6% (769) 7.6% (769) 基于SLAM激光雷达的智能送餐机器人\_第1部分 (总10151字)

22.8% (2288) 22.8% (2288) 基于SLAM激光雷达的智能送餐机器人\_第2部分 (总10041字)

8.7% (371) 8.7% (371) 基于SLAM激光雷达的智能送餐机器人\_第3部分 (总4259字)

## 1. 基于SLAM激光雷达的智能送餐机器人\_第1部分

总字数: 10151

### 相似文献列表

去除本人文献复制比: 7.6% (769)

文字复制比: 7.6% (769)

疑似剽窃观点: (0)

1	92_闫英杰_基于手持终端的门禁远程鉴权装置的软件设计 闫英杰 - 《大学生论文联合比对库》 - 2019-05-07	2.3% (230) 是否引证: 否
2	基于ROS的自主移动机器人环境建模和路径规划研究 王岸雄(导师: 王雯) - 《西安理工大学硕士论文》 - 2020-06-30	1.1% (115) 是否引证: 否
3	基于ZigBee的煤矿井下无线传感器节点设计 何伟刚;李政林;章帆;吴其琦; - 《现代电子技术》 - 2017-01-15	1.1% (109) 是否引证: 否
4	基于六自由度平台的姿态稳定系统的设计 冯冠潮 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-05-27	1.1% (109) 是否引证: 否
5	基于人脸识别的门禁系统设计 梁冠烨 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-05-27	1.0% (99) 是否引证: 否
6	基于STM32的停车场管理系统 燕鹏虎 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-05-31	0.9% (94) 是否引证: 否

7	基于STM32的停车场管理系统 燕鹏虎 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-06-04	0.9% (94) 是否引证: 否
8	软件学院-软件16-9-1620010926-燕鹏虎-查重正文 燕鹏虎 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-06-10	0.9% (94) 是否引证: 否
9	基于二维激光雷达定位建图系统实现 罗富顺 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-06-01	0.9% (89) 是否引证: 否
10	201610644 罗 富 顺 罗富顺 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-06-04	0.9% (89) 是否引证: 否
11	基于MEMS传感的救灾人员姿态监测系统算法研究 郑成辉(导师: 郭淑琴) - 《浙江工业大学硕士论文》 - 2013-03-20	0.8% (85) 是否引证: 否
12	嵌入式电梯变频门机控制器研制 黄波(导师: 陈小平) - 《苏州大学硕士论文》 - 2015-12-01	0.8% (85) 是否引证: 否
13	基于Arduino平台的送餐机器人控制系统设计与实现 沃佳龙(导师: 龙伟) - 《南昌大学硕士论文》 - 2017-12-12	0.8% (85) 是否引证: 是
14	水下机器人设计毕设论文 - 《高职高专院校联合比对库》 - 2019-05-15	0.8% (85) 是否引证: 否
15	铁道工程学院-1603班-蔡国超-动态口令认证机制的网上投票系统 蔡国超 - 《高职高专院校联合比对库》 - 2019-05-25	0.8% (85) 是否引证: 否
16	飞行机器人嵌入式控制系统的构建与调试 孙凯 - 《大学生论文联合比对库》 - 2013-06-08	0.8% (85) 是否引证: 否
17	机械学院-机电-机自105-41040242-陈佳伟 陈佳伟 - 《大学生论文联合比对库》 - 2014-05-30	0.8% (85) 是否引证: 否
18	13-机电2班-李燕平 机电 - 《大学生论文联合比对库》 - 2014-05-29	0.8% (85) 是否引证: 否
19	基于嵌入式的餐饮配送服务机器人的研究 乌泽;熊颖;甘云鹤;冯敏;杨成慧; - 《电子世界》 - 2020-04-15	0.8% (84) 是否引证: 否
20	1501205801_石亚星_激光点云同步采集系统 周仕幸 - 《高职高专院校联合比对库》 - 2019-05-03	0.7% (73) 是否引证: 否
21	轮式移动机器人运动控制系统的设计 李格伦(导师: 崔天时) - 《东北农业大学硕士论文》 - 2017-06-01	0.5% (51) 是否引证: 否
22	全方位移动机器人控制系统设计 张冬冬(导师: 丛德宏) - 《东北大学硕士论文》 - 2016-12-01	0.5% (51) 是否引证: 否
23	基于STM32铸铁型材水平连铸牵引控制系统设计 云芳(导师: 李生民;佟冰) - 《西安理工大学硕士论文》 - 2017-06-30	0.4% (44) 是否引证: 否
24	远程自动计量分水闸门控制系统开发 岳向泉(导师: 张从鹏) - 《北方工业大学硕士论文》 - 2014-06-30	0.4% (41) 是否引证: 否
25	基于Raspberry Pi平台的火灾报警智能小车实现 靳建彬;吴昊;张海龙; - 《电子世界》 - 2018-07-08	0.3% (33) 是否引证: 否
26	在离线状态下BIM+GIS系统数据传递方法及应用实践 王健;冉光炯;白皓;张果; - 《科技创新》 - 2021-03-05	0.3% (32) 是否引证: 否
27	基于Android手机定位系统的设计与实现 刘希骞(导师: 祝永志) - 《曲阜师范大学硕士论文》 - 2016-04-10	0.3% (30) 是否引证: 否

## 2. 基于SLAM激光雷达的智能送餐机器人\_第2部分

总字数: 10041

### 相似文献列表

去除本人文献复制比: 22.8%(2288)      文字复制比: 22.8%(2288)      疑似剽窃观点: (0)		
1	基于二维激光雷达定位建图系统实现 罗富顺 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-06-01	10.4% (1042) 是否引证: 否
2	201610644 罗 富 顺 罗富顺 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-06-04	10.0% (1005) 是否引证: 否
3	H0305133552856_贾涤非_基于ROS的室内定位导航系统 贾涤非 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-05-15	3.9% (387) 是否引证: 否
4		3.3% (331)

	20161856110李明珠	
	李明珠 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-04-29	是否引证: 否
5	自动化 1601400319 何卓尔	3.1% (307)
	- 《大学生论文联合比对库》 - 2020-06-17	是否引证: 否
6	树莓派平台下基于激光SLAM的室内导航机器人搭建	2.8% (284)
	霍俊博 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-05-25	是否引证: 否
7	基于ROS的智能车路径规划及仿真研究	2.8% (283)
	程学荣 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-06-11	是否引证: 否
8	机器人局部避障的动态窗口法(dynamic window approach) - 年少的博客 - CSDN博客	2.8% (282)
	- 《网络 ( <a href="http://blog.csdn.net">http://blog.csdn.net</a> )》 - 2017	是否引证: 否
9	自动化 1601400319何卓尔	2.8% (281)
	- 《大学生论文联合比对库》 - 2020-06-12	是否引证: 否
10	基于ROS的摄影机器人路径规划研究与实现	2.7% (268)
	宋甜娅 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-05-08	是否引证: 否
11	基于ROS的移动机器人路径规划	2.5% (256)
	王青袖(导师: 马淑华) - 《东北大学硕士学位论文》 - 2016-12-01	是否引证: 否
12	基于移动互联智慧学生餐厅的设计与应用	2.4% (244)
	邱建全(导师: 李国刚) - 《华侨大学硕士学位论文》 - 2015-04-10	是否引证: 是
13	2015023308+李佳航+移动机器人局部路径规划仿真系统设计	2.4% (241)
	李佳航 - 《大学生论文联合比对库》 - 2019-06-03	是否引证: 否
14	服务机器人二维激光里程计构建及自主导航	1.6% (158)
	张思航(导师: 朱瑞军; 庄严) - 《大连理工大学硕士学位论文》 - 2016-04-28	是否引证: 否
15	20150902515	1.6% (158)
	刘达才 - 《高职高专院校联合比对库》 - 2018-03-10	是否引证: 否
16	智能机器人避障路径规划算法研究	1.4% (145)
	张永妮; - 《中小企业管理与科技(上旬刊)》 - 2016-02-05	是否引证: 是
17	非结构场景下移动机器人自主导航关键技术研究	1.3% (132)
	程传奇(导师: 郝向阳) - 《战略支援部队信息工程大学博士学位论文》 - 2018-04-15	是否引证: 否
18	理工学院_孙毅_20152310820032_机械电子工程_轮式自动导引机器人在物流行业的应用	1.2% (124)
	孙毅 - 《大学生论文联合比对库》 - 2017-12-08	是否引证: 否
19	理工学院_孙毅_20152310820032_机械电子工程_轮式自动导引机器人在物流行业的应用	1.2% (124)
	孙毅 - 《大学生论文联合比对库》 - 2017-12-15	是否引证: 否
20	基于ROS的移动机器人未知区域探索与环境建模	1.1% (113)
	田亮亮(导师: 孙慢) - 《东北大学硕士学位论文》 - 2015-06-01	是否引证: 否
21	警用巡逻机器人导航系统设计及关键技术研究	0.6% (63)
	刘彪; 柏林; 周科; - 《中国安全防范技术与应用》 - 2018-06-30	是否引证: 是
22	无人机编队队形重构技术研究	0.6% (58)
	张浩天 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-05-12	是否引证: 否
23	室外无人扫地车路沿感知技术研究	0.6% (56)
	胡长安(导师: 于殿勇) - 《哈尔滨工业大学硕士学位论文》 - 2020-06-01	是否引证: 否
24	31-3424787_小王_基于jsp的简易图书网购系统的设计与实现	0.5% (49)
	小王 - 《大学生论文联合比对库》 - 2016-06-03	是否引证: 否
25	11519370108_冯兰_无人驾驶技术场景理解与行为决策	0.3% (35)
	冯兰 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-05-27	是否引证: 否

3. 基于SLAM激光雷达的智能送餐机器人_第3部分		总字数: 4259
相似文献列表		
去除本人文献复制比: 8.7%(371)      文字复制比: 8.7%(371)      疑似剽窃观点: (0)		
1	H0305133552856_贾涤非_基于ROS的室内定位导航系统	6.7% (285)
	贾涤非 - 《大学生论文联合比对库》 - 2020-05-15	是否引证: 否
2	机器人局部避障的动态窗口法(dynamic window approach) - 年少的博客 - CSDN博客	4.0% (172)
	- 《网络 ( <a href="http://blog.csdn.net">http://blog.csdn.net</a> )》 - 2017	是否引证: 否
3	基于动态窗口法的变电站巡检机器人的路径规划仿真	3.5% (151)

	马智楠 - 《大学生论文联合比对库》 - 2019-05-18	是否引证: 否
4	警用巡逻机器人导航系统设计及关键技术研究 刘彪;柏林;周科; - 《中国安全防范技术与应用》 - 2018-06-30	3.5% (151) 是否引证: 是
5	2015023308+李佳航+移动机器人局部路径规划仿真系统设计 李佳航 - 《大学生论文联合比对库》 - 2019-06-03	3.4% (145) 是否引证: 否
6	应用于伴随型机器人的跟踪与避障技术 方哲 - 《大学生论文联合比对库》 - 2019-06-03	3.0% (129) 是否引证: 否
7	智能机器人避障路径规划算法研究 张永妮; - 《中小企业管理与科技(上旬刊)》 - 2016-02-05	3.0% (127) 是否引证: 是
8	基于多传感器的室内机器人导航定位系统 王登魁(导师: 冯毅) - 《大连理工大学硕士学位论文》 - 2019-06-30	2.3% (100) 是否引证: 否
9	改进互动速度障碍的多机器人协同避障 徐鹏;康雪晶; - 《自动化与仪表》 - 2020-09-25	1.9% (83) 是否引证: 否
10	基于改进D*算法的移动机器人路径规划 张贺;胡越黎;王权;燕明; - 《工业控制计算机》 - 2016-11-25	1.5% (63) 是否引证: 否
11	融合改进A*算法和动态窗口法的全局动态路径规划 程传奇;郝向阳;李建胜;张振杰;孙国鹏; - 《西安交通大学学报》 - 2017-07-27 1	1.3% (56) 是否引证: 否
12	基于ROS的移动机器人路径规划研究 张杰(导师: 刘紫燕) - 《贵州大学硕士学位论文》 - 2020-06-01	1.3% (56) 是否引证: 否
13	融合A*算法和动态窗口法的全局动态路径规划方法 于洋;杜学历;冯迎宾; - 《沈阳理工大学学报》 - 2020-10-15	1.1% (48) 是否引证: 否

说明:

1. 总文字复制比: 被检测论文总重合字数在总字数中所占的比例
2. 去除引用文献复制比: 去除系统识别为引用的文献后, 计算出来的重合字数在总字数中所占的比例
3. 去除本人文献复制比: 去除作者本人文献后, 计算出来的重合字数在总字数中所占的比例
4. 单篇最大文字复制比: 被检测文献与所有相似文献比对后, 重合字数占总字数的比例最大的那一篇文献的文字复制比
5. 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
6. 红色文字表示文字复制部分;绿色文字表示引用部分;棕灰色文字表示作者本人文献部分
7. 本报告单仅对您所选择比对资源范围内检测结果负责



✉ amlc@cnki.net

🌐 <http://check.cnki.net/>

👤 <http://e.weibo.com/u/3194559873/>