

大学生论文检测系统

文本复制检测报告单(简洁)

№: ADBD2023R_20230429114210470269512924

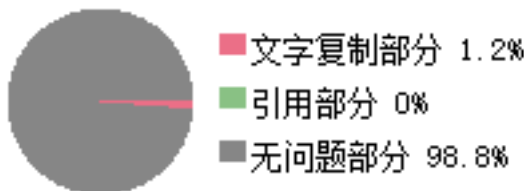
检测时间: 2023-04-29 11:42:10

篇名: 双通道内窥镜柔性手术机器人操纵端设计
作者: 李奥齐
指导教师: 付成龙
检测机构: 南方科技大学
文件名: 119104113-李奥齐-毕业设计论文初稿.docx
检测系统: 大学生论文检测系统
检测类型: 大学生论文
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
机构自建比对库
时间范围: 1900-01-01至2023-04-29

检测结果

去除本人文献复制比: 1.2%
跨语言检测结果: -
去除引用文献复制比: 1.2%
总文字复制比: 1.2%
单篇最大文字复制比: 1.2% (微创机器人机构设计方法与主从映射策略研究)

重复字数: [289] 总段落数: [3]
总字数: [23928] 疑似段落数: [1]
单篇最大重复字数: [289] 前部重合字数: [95]
疑似段落最大重合字数: [289] 后部重合字数: [194]
疑似段落最小重合字数: [289]



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

相似表格: 0 相似公式: 没有公式 疑似文字的图片: 0

| | | |
|----------|----------|----------------------------------|
| 3% (289) | 3% (289) | 双通道内窥镜柔性手术机器人操纵端设计_第1部分 (总9726字) |
| 0% (0) | 0% (0) | 双通道内窥镜柔性手术机器人操纵端设计_第2部分 (总8923字) |
| 0% (0) | 0% (0) | 双通道内窥镜柔性手术机器人操纵端设计_第3部分 (总5279字) |

指导教师审查结果
指导教师： 付成龙
审阅结果：
审阅意见： 指导老师未填写审阅意见

| | | |
|--|---|----------------------|
| 1. 双通道内窥镜柔性手术机器人操纵端设计_第1部分 | | 总字数：9726 |
| 相似文献列表 | | |
| 去除本人文献复制比：3%(289) 文字复制比：3%(289) 疑似剽窃观点：(0) | | |
| 1 | 微创机器人机构设计与主从映射策略研究 李建民(导师：王树新) - 《天津大学博士论文》 - 2012-05-01 | 3.0% (289) 是否引证：否 |
| 2. 双通道内窥镜柔性手术机器人操纵端设计_第2部分 | | 总字数：8923 |
| 相似文献列表 | | |
| 去除本人文献复制比：0%(0) 文字复制比：0%(0) 疑似剽窃观点：(0) | | |
| 3. 双通道内窥镜柔性手术机器人操纵端设计_第3部分 | | 总字数：5279 |
| 相似文献列表 | | |
| 去除本人文献复制比：0%(0) 文字复制比：0%(0) 疑似剽窃观点：(0) | | |

- 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. 复制比：按照“四舍五入”规则，保留1位小数
6. 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
7. 红色文字表示文字复制部分；绿色文字表示引用部分(包括系统自动识别为引用的部分)；棕灰色文字表示系统依据作者姓名识别的本人其他文献部分
8. 本报告单仅对您所选择的比对时间范围、资源范围内的检测结果负责



✉ amlc@cnki.net
 <https://check.cnki.net/>