

学术家检测PDF报告

报告编号: 57eb04e31a2ca8b0 | 检测时间: 2020-05-18 14:06:11

基于超声波和智能手机的室内定位系统 | 作者: 陈勇虎

总相似比：17.92%						总字数：32,245											
自 写 率：82.08%			复写率：16.7%			引用率：1.22%											
去除本人已发表文献复写率：17.92%						去除引用文献复制比：16.7%						单篇最大复制比：0.46%					
相似片断：111																	
期刊：10		博硕：28		外文：0		综合：1		自建库：0		互联网：72							
检测范围：																	
中国期刊论文网络数据库			中文科技期刊数据库			中文重要学术期刊库			中国重要社科期刊库			中国重要文科期刊库					
中国中文报刊报纸数据库			中国学位论文数据库			中国优秀硕博论文数据库			高校特色论文库			互联网数据资源					

- 指标说明:
- 1. 总字数: 送检论文的总字符数, 包括中文、阿拉伯数字、外文字符、标点符号等, 制表符和图表不计入统计
 - 2. 总相似比: 送检论文与比对文献相似的部分 (包括参考引用) 占整个送检论文的比重, 总相似比=复写率+引用率
 - 3. 自写率: 送检论文中剔除雷同片段和引用片段后占整个送检论文的比重
 - 4. 复写率: 送检论文中与检测范围所有文献相似的部分 (不包括参考引用部分) 占整个送检论文的比重
 - 5. 引用率: 送检论文中被系统识别为引用的部分占整个送检论文的比重 (引用部分指正确标注的参考引用文献)

结果汇总

引用文献汇总:

序号	引用片段	相似字数	相似比	来源

1	嘈杂声学环境下的时频语音出现概率与噪声功率谱估计 许春冬 - 《中国博士学位论文全文数据库》 - 2016	111	0.46%	博硕
2	基于Nanoloc的TOA指纹算法定位研究 - 《》 -	67	0.28%	互联网
3	基于stm32单片机声源方向识别器设计与实现毕业设计..._爱问 共享资料 - 《》 -	55	0.23%	互联网
4	一种基于TDOA/TOA的混合三维定位算法 杨浩 周俊奇 孟庆民 - 《南京邮电大学学报(自然科学版)》 - 2012	33	0.14%	期刊
5	4吋屏双UI商务风 双模双待TCL D662评测(全文)_TCL手机_手机... - 《》 -	32	0.13%	互联网
6	基于chan的tdoa三维定位算法.pdf - 《》 -	31	0.13%	互联网

相似文献汇总:

序号	相似文献	相似字数	相似度	来源
1	【Sensors】传感器概述(2)_weixin_34418883的博客-CSDN博客 - 《》 -	79	0.32%	互联网
2	基于智能手机的室内多信息融合定位技术研究 郭国辉 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2018	76	0.31%	博硕
3	基于麦克风阵列的声源定位技术与ARM实现 苏立娟 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2011	75	0.31%	博硕
4	基于Android的增强现实导航系统 王强 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2017	73	0.30%	博硕
5	基于情境感知的手机使用过程意外预防方法研究与系统实现 郭永辉 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2018	72	0.30%	博硕
	ARINC429总线数据收发装置研究			

6	刘晓剑 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库 (硕士)》 - 2004	71	0.29%	博硕
7	广义互相关时延估计声定位算法研究 景思源 冯西安 张亚辉 - 《声学技术》 - 2014	71	0.29%	期刊
8	CDMA2000 EVDO Rev B邻载波干扰成因分析及解决方法研究 钟劲杉 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2012	67	0.28%	博硕
9	基于TDOA的麦克风阵列声源方位估计算法研究_百度文库 - 《》 -	67	0.28%	互联网
10	手机通话新突破!比双麦克风更好的手机降噪技术来了-家核优居手机... - 《》 -	67	0.28%	互联网
11	信号之间的时延估计 - 知乎 - 《》 -	66	0.27%	互联网
12	加速度传感器和陀螺仪如何让无人机飞的更稳_搜狐汽车_搜狐网 - 《》 -	66	0.27%	互联网
13	基于智能手机传感器的大学生行为识别研究 - 《》 -	66	0.27%	互联网
14	基于FFT算法的长序列线性卷积及相关函数实现 陈楚 吕石磊 徐梅宣 代芬 - 《电子技术 (上海)》 - 2018	65	0.27%	期刊
15	iPhone用户不哭 专为iOS平台设计的VR手柄来了_数码_腾讯网 - 《》 -	65	0.27%	互联网
16	基于CELLID和AGPS的移动定位平台的研究与实现 易慧民 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2008	64	0.26%	博硕
17	...对本文工作进行了总结并对后期的研究方向提出一些建议和展望... - 《》 -	64	0.26%	互联网
18	室内定位种类及比较-Arduino中文社区 - Powered by Discuz! - 《》 -	64	0.26%	互联网
	Android传感器概述(二) - CSDN博客			

19	- 《》 -	64	0.26%	互联网
20	高精度室内多维定位系统的设计与实现 - 道客巴巴 - 《》 -	64	0.26%	互联网
21	SensorEventListener_小科_新浪博客 - 《》 -	62	0.25%	互联网
22	城市供水管网声波检漏及定位技术研究 张鑫 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2015	61	0.25%	博硕
23	移动智能穿戴设备产业发展状况及趋势 - OFweek可穿戴设备网 - 《》 -	61	0.25%	互联网
24	浅谈无线蜂窝通信系统中的定位技术_百度文库 - 《》 -	57	0.23%	互联网
25	基于桌面虚拟键盘的手机输入研究与实现 肖雯 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2017	56	0.23%	博硕
26	基于声音信号的键盘组合键击键内容的精确识别 - 道客巴巴 - 《》 -	56	0.23%	互联网
27	智能手机普适感知与应用 - 豆丁网 - 《》 -	56	0.23%	互联网
28	智能手机流量知识_贵州移动 - 《》 -	56	0.23%	互联网
29	蜂窝无线定位技术及其应用 林青 李选杰 - 《陕西工学院学报》 - 2003	54	0.22%	期刊
30	任务是测量待定位节点到两个锚节点的传播时延差TDOA 第二阶段的... - 《》 -	54	0.22%	互联网
31	1—插补的基本概念、脉冲增量插补与数据采样插补的特点和区别_图... - 《》 -	54	0.22%	互联网
	一种基于麦克风阵列的机器人声源定位系统及装置-天眼查			

32	- 《》 -	54	0.22%	互联网
33	基于Android平台的WiFi定位系统的研究与设计 高峰 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2017	53	0.22%	博硕
34	... 部分介绍了论文研究背景选题的目的和意义。描述了目前国内 外... - 《》 -	53	0.22%	互联网
35	考虑误差抑制的室内三维定位算法研究 胡海婧 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2017	52	0.21%	博硕
36	混响环境中突发声源定向方法及性能 - 道客巴巴 - 《》 -	52	0.21%	互联网
37	基于“地点”的虚拟传感网络构建与路由方法 蒋丽琼 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2014	51	0.21%	博硕
38	基于传感器技术的可穿戴智能设备浅析_百度文库 - 《》 -	51	0.21%	互联网
39	设计沙龙 - 腾讯CDC - 《》 -	50	0.21%	互联网
40	打电话声音小的可以看下【zukz2pro吧】_百度贴吧 - 《》 -	48	0.20%	互联网
41	高校失物招领系统的设计与实现 高越 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2017	47	0.19%	博硕
42	基于单轴陀螺仪的平面定位方法-天眼查 - 《》 -	47	0.19%	互联网
43	蜂窝网络中基于TD0A的无线定位算法研究 - 豆丁网 - 《》 -	47	0.19%	互联网
44	基于移动平台的心电信号实时监控系统 杨红超 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2013	46	0.19%	博硕
45	陀螺仪直接输出角速度与传感器数据融合, 可否忽略时间... (amobbs...	46	0.19%	互联网

	- 《》 -			
46	Android平台支持三大类的传感器的介绍-华强旗舰 - 《》 -	46	0.19%	互联网
47	涡流检测信号处理技术 田代才 陈铁群 张欣宇 - 《无损检测》 - 2007	45	0.18%	期刊
48	基于压缩感知的麦克风阵列室内声源定位研究 杨雅文 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2015	44	0.18%	博硕
49	基于群智感知的低功耗蓝牙室内定位技术的研究 郭莹莹 - 《中国博士学位论文全文数据库》 - 2017	44	0.18%	博硕
50	基于MATLAB在声音信号采集与处理中的应用_百度文库 - 《》 -	44	0.18%	互联网
51	被浮摆式加速度计_百度百科 - 《》 -	44	0.18%	互联网
52	声源定位任务中移动机器人主动探测点的优化研究.pdf - 《》 -	44	0.18%	互联网
53	非视距环境下无源定位技术研究 陈瑞祥 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2016	43	0.18%	博硕
54	智慧农业中的关键技术-土壤水分测量传感器的发展与未来 - 云+社区... - 《》 -	43	0.18%	互联网
55	基于3S的精细化林业资源管理信息系统的设计与实现 叶云 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2012	43	0.18%	博硕
56	多传感融合的室内定位技术研究_百度学术 - 《》 -	43	0.18%	互联网
57	声源定位技术原理和应用【噪声声源定位识别算法原理_麦克风阵列... - 《》 -	42	0.17%	互联网
	传感器基本应用项目式教学研究			

58	陈爽 薄静仪 李玉香 刘爱勇 许娜 陈雷 - 《数码世界》- 2017	41	0.17%	期刊
59	头皮EEG局灶性癫痫放电模式的定位意义 邵晓秋 - 《》- 2018	41	0.17%	综合
60	手机里竟然有这么多传感器!终于都搞懂了_互联网头条-中关村在线 - 《》-	41	0.17%	互联网
61	基于Android TVBOX的空中鼠标设计与实现 - 豆丁网 - 《》-	40	0.16%	互联网
62	Android6.0动态权限申请 - 跨语言, 跨平台, 跨应用 - CSDN博客 - 《》-	40	0.16%	互联网
63	基于麦克风阵列声源定位系统的FPGA实现 - 《》-	38	0.16%	互联网
64	Android 传感器概述_Android 传感器概述_达帮主-CSDN博客 - 《》-	38	0.16%	互联网
65	信号到达时间差TDOA定位TDOA定位同TOA定位类似 TDOA 方法测量信号... - 《》-	38	0.16%	互联网
66	一个基于眼电信号的人—机器人交互系统的设计和实现 赵鸣奇 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2014	37	0.15%	博硕
67	基于移动电话定位的公交车辆定位研究 张志良 - 《中国优秀博士学位论文全文数据库 (硕士)》- 2005	37	0.15%	博硕
68	FIR数字带通滤波器语音去噪的DSP实现研究 - 《》-	37	0.15%	互联网
69	基于惯性传感器的室内定位算法研究与实现_百度学术 - 《》-	37	0.15%	互联网
70	基于智能手机的多传感器结合室内定位 - 《》-	36	0.15%	互联网
	Android系统服务接口_网络_明风的博客-CSDN博客			

71	- 《》 -	36	0.15%	互联网
72	时间差 在 计算机软件及计算机应用 分类中 的翻译..._cnki翻译助手 - 《》 -	36	0.15%	互联网
73	到达时间差定位技术在小型无线电监测站中的应用 - 道客巴巴 - 《》 -	36	0.15%	互联网
74	基于手机传感器的室内导航定位研究 王超 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2017	34	0.14%	博硕
75	基于智能手机的多传感器结合室内定位—《南京邮电大学》2018年... - 《》 -	34	0.14%	互联网
76	陀螺仪是怎样一个装置? - 《》 -	34	0.14%	互联网
77	水下AUV定位系统设计及算法研究 - 道客巴巴 - 《》 -	34	0.14%	互联网
78	为什么宁愿买华为Mate20, 也不买苹果8P?老果粉有话说 - 数码密探 - 《》 -	34	0.14%	互联网
79	本科毕业设计—基于cdma室内超声波三维定位系统.doc - 《》 -	34	0.14%	互联网
80	一种基于数学模型的TDOA定位算法_时代人物杂志社—唯一官网_http... - 《》 -	34	0.14%	互联网
81	基于智能手机的人体动作识别关键技术研究 田娣 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2015	33	0.14%	博硕
82	双目头盔显示器系统集成设计 王帅 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2018	33	0.14%	博硕
83	智能机器人“人—机—环境”交互及系统研究 林云汉 - 《中国博士学位论文全文数据库》 - 2017	33	0.14%	博硕

84	Android传感器——Position Sensor(一) - CSDN博客 - 《》 -	33	0.14%	互联网
85	【android内置传感器的介绍】-博文推荐-CSDN博客 - 《》 -	33	0.14%	互联网
86	移动设备在“生物信息学”选修教学中的应用 董园园 祝涛 张英楠 李海燕 - 《科教导刊》- 2018	32	0.13%	期刊
87	基于惯性传感器的室内定位算法研究与实现 李媛媛 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2017	32	0.13%	博硕
88	论地球空间信息服务技术的发展 龚健雅 李德仁 - 《测绘通报》- 2008	32	0.13%	期刊
89	Samsung 三星 Galaxy S7 Edge[G9350]智能手机屏幕测评报告 - 《》 -	32	0.13%	互联网
90	纳入移动终端设备的AWIND奇机智能会议系统 - 简书 - 《》 -	32	0.13%	互联网
91	一种基于深度卷积神经网络的外部语料库语音识别方法与流程 - 《》 -	32	0.13%	互联网
92	有多组空间坐标点的三维坐标数据,想通过三维曲线拟合,得到其方程... - 《》 -	32	0.13%	互联网
93	Android 强制获取屏幕方向-布布扣-bubuko.com - 《》 -	32	0.13%	互联网
94	基于IMU和地磁传感器的捷联惯性导航系统 亚德诺半导体 - 《》 -	31	0.13%	互联网
95	测速传感器的基本原理-66页PPT资料_图文_百度文库 - 《》 -	31	0.13%	互联网
96	无线传感器网络能量有效的分簇路由算法研究 孙鹏飞 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2012	30	0.12%	博硕
	手机上安装了多少传感器?都有什么用? - 电子发烧友网			

97	- 《》 -	30	0.12%	互联网
98	基于互谱聚类麦克风阵列多源定位技术的研究_毕业设..._爱问共享资料 - 《》 -	29	0.12%	互联网
99	机械制造习题汇集_百度文库 - 《》 -	28	0.12%	互联网
100	Android 6.0动态权限申请—事例代码_afunx的专栏-CSDN博客 - 《》 -	28	0.12%	互联网
101	地磁日变观测仪器的对比分析 邵关 魏碧辉 刘 - 《测绘地理信息》 - 2014	27	0.11%	期刊
102	基于计算流体力学的虹吸式流道形状优化设计 彭志威 - 《中国博士学位论文全文数据库》 - 2009	27	0.11%	博硕
103	磁性测量-上海洪富仪器仪表有限公司 - 《》 -	27	0.11%	互联网
104	抽油机井井底压力计算方法研究 - 道客巴巴 - 《》 -	27	0.11%	互联网

指标说明：

1. 相似文献：所检测到的相似片段的出处来源文献。
2. 片段数（%）：送检论文中来源于本相似文献的相似片段数及相似片段占全部文献字数的百分比。
3. 引证：送检测片段被系统识别的文献出处在论文参考文献中有列举。

相似片段详情

序号	片段详情
送检论文片段-1 （相似字数：64）	相似内容来源 （1）个
其数据处理细节，并通过降维指引的思路为数据的可视化铺垫了基础。（3）系统设计并且实现了基于以上方案的定位系统，然后对系统的功能和精度进行总结和测试，在一组实际实验中，达到了离线定位分量误差为（1.6671cm, 1.9620cm, 1.6666cm），在线	《高精度室内多维定位系统的设计与实现 - 道客巴巴》 - 《》 - 2017年3月14日-内容提示：摘要摘要本学位论文主要工作是设计并实现高精度室内多维定位系统。论文在分析实验场景的基础上,给出了基于UWB测距和惯性传感器的室内多维定...

送检论文片段-2 （相似字数：61）	相似内容来源 （1）个
的神奇宝物，它可以类似一个掌上的指南针，时刻指示“宝物”的方向。随着各式各样移动智能设备的广泛涌现，例如智能手机，智能手表，这些设备不仅自带了诸多传感器，同时可以为用户提供很好的 UI 界面。因此，如果可以利用这些设备实现类似于寻宝罗盘的功能，用于寻找我	《移动智能穿戴设备产业发展状况及趋势 - 0Fweek可穿戴设备网》 - 《》 - 2015年7月1日-运动传感器在智能手机等传统终端中已广泛应用,...生产各式各样的穿戴设备,试图用Android手机类似的...移动智能穿戴设备不仅是硬件设备,更需通过数据交...
送检论文片段-3 （相似字数：67）	相似内容来源 （1）个
，遮蔽等影响，以及在室内环境下可能出现的，诸如信号反射，折射，透射等造成的非视距传输和多径效应，导致室内定位误差较大，所以如果在室内环境下，依然采用卫星系统定位的话，显然是无法满足室内定位精度的需求。智能设备在软硬件方面的发展也带了传感器，双麦技术等的升级，	《基于Nanoloc的TOA指纹算法定位研究》 - 《》 - 2013年8月28日-摘要:室内环境下,因多径效应以及障碍物影响等...对定位精度的影响,是精确室内定位系统前进路上...多径效应和NLOS(非视距)条件造成测距误差较大。...
送检论文片段-4 （相似字数：56）	相似内容来源 （1）个
展中，而利用智能手机的双麦及其内置的传感器的定位系统还不常见，因此通过对智能手机的双麦系统以及其内置的诸多传感器，研究其在定位方面的应用，这在室内定位研究上无疑有着深远的意义。1.2 国内外研究现状 噪声和异响是一种日常生活和工业生产中	《智能手机普适感知与应用 - 豆丁网》 - 《》 - 2015年6月30日-因此,在实际应用中,往往需 要综合使用以上传感器进行...智能手机内置的NFC芯片有卡模式、点 对点模式和...以 增强麦克风阵列在说话人定位方面的准确度...
送检论文片段-5 （相似字数：42）	相似内容来源 （1）个
这在室内定位研究上无疑有着深远的意义。1.2 国内外研究现状 噪声和异响是一种日常生活和工业生产中所常见的现象，在很多情况下，这些声音是令人困扰的。至于如何去解决这些噪声，我们首先需要去识别噪声并且能够定位出噪	《声源定位技术原理和应用【噪声声源定位识别算法原理_麦克风阵列...】 - 《》 - 噪声和异响在日常生活和工业生产中很常见,例如,汽车行驶过程中的异常啸叫声。要...声源定位系统在军工领域也有很多应用。例如,根据子弹飞行声音,可以定位狙击手位置...
送检论文片段-6 （相似字数：38）	相似内容来源 （1）个
声并且能够定位出噪声的方向和位置，这就是声源定位问题的一个实例。声源定位技术是在一个有噪声的环境中，去识别或者计算某一个声源的空间位置的技术。当然，声源定位技术并不只局限于在噪声方面的定位，在特定的场合中	《基于麦克风阵列声源定位系统的FPGA实现》 - 《》 - 2011年5月24日-声源定位,即确定一个或多个声源在空间中的位置,是一个有广泛应用背景的研究课题。基于麦克风阵列的声源定位技术在视频会议、声音检测及语音增强等领域...
送检论文片段-7 （相似字数：44）	相似内容来源 （1）个
在一个有噪声的环境中，去识别或者计算某一个声源的空间位置的技术。当然，声源定位技术并不只局限于在噪声方面的定位，在特定的场合中，声源定位也有着不同的表现。例如在一	《声源定位任务中移动机器人主动探测点的优化研究.pdf》 - 《》 -

个有很多参会者的会议室中，定位演讲者方位也是声源定位技	2017年7月9日-的运动控制与声源定位技术相结合,在国家自然科学...其应用领域也不只是局限于传统的工业、军事领域,...在现实环境中,声源不一定是静止不动的,当...
送检论文片段-8 （相似字数：41）	相似内容来源 （1）个
”，主要是利用了声音到达双耳的时间差，声级差，相位差，音色差等。这种常见的“听声辨位”尽管有一定的局限性，但是依然可以满足我们生活中很多的定位需求。声音定位技术通过将麦克风类比人耳，通过处理其捕获的声音信号求解	《头皮EEG局灶性癫痫放电模式的定位意义》邵晓秋 - 《》 - 2018 头皮EEG在致痫灶的定位中具有重要的价值,尽管有一定的局限性,但仍然能够提供很多重要信息。发作间期放电可以确定激惹区的范围,某些特殊的发作间期放电模式,如多棘波节律、持续的节律性放电等,不仅具有定位价值,也提示与发育性病理有关,对于影像学改变
送检论文片段-9 （相似字数：34）	相似内容来源 （1）个
中的噪声，混响等环境不可控因素的影响，高精度的定位变得束手无策。而近些年，以声波为载体的定位系统研究也越来越深入，其应用也越来越广泛。例如在军事应用上，美军的狙击手探测技术，在战争中的作用无疑是巨	《水下AUV定位系统设计及算法研究 - 道客巴巴》 - 《》 - 2018年7月4日-下AUV的应用领域越来越广泛,而水下定位系统是保证水...上,人们对其的关注也越来越多,研究也越来越深入。...而目前发现的唯一可以在水中长距离传播的是...
送检论文片段-10 （相似字数：38）	相似内容来源 （1）个
内较安静的环境，本文基于室内环境，研究利用声波进行定位的问题。在声源定位方面，基于到达时间（TOA），到达时间差（TDOA）的方法越来越多。相比较而言，利用到达时间差的方法避开了到达时间中的同步问题，其	《信号到达时间差TDOA定位TDOA定位同TOA定位类似 TDOA 方法测量信号...》 - 《》 - 2014年11月25日-信号到达时间差TDOA定位TDOA定位同TOA定位类似 TDOA 方法测量信号到达不同接收机的时间差 然后利用双曲线的交叉方法进行定位。此种方法测量的是相对时...
送检论文片段-11 （相似字数：64）	相似内容来源 （1）个
定位方案中都基于到达时间差。本文也是在此思路上进行后续的研究。在现阶段的定位技术中，以超声波为载体的定位技术也非常成熟，超声波具有抗干扰性强的优点，在现阶段的定位技术中，其精度也到达了厘米级。目前有很多的定位系统依赖于超声波做媒介，如谢地等[3] 利用超	《室内定位种类及比较-Arduino中文社区 - Powered by Discuz!》 - 《》 - 2017年10月10日-超声波定位目前大多数采用反射式测距法。这种技术成本低,功耗小,精度高(超声波定位精度可达厘米级),抗干扰性强。其不足之处就是超声波在传输过程中衰...
送检论文片段-12 （相似字数：53）	相似内容来源 （2）个
4 论文的整体结构 本文共分为五个章节，每个章节具体安排如下：第一章绪论介绍该选题的背景意义，简述了目前国内外	《基于Android平台的WiFi定位系统的研究与设计》高峰 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2017 4 论文的章节安排 本文共分为五章，具体安排如下：第一章，绪论。首先，阐述了室内定位技术的研究背景及意义；然

<p>基于声波的室内定位研究现状，以及该论文的主要工作和结构安排。第二章通过对智能手机和传感器进行介绍，描述了以双麦手机定位的</p>	<p>后，介绍了国内外对于室内定位技术的研究现状；最后，简要概括本文的研究内容及结构安排。第二章，Wi Fi 室内定位技术及 Androi</p> <p>《...部分介绍了论文研究背景选题的目的和意义。描述了目前国内外...》 - 《》 -</p> <p>2014年12月7日-81-85页 下一节 硕士学位论文第一章绪论绪论部分介绍了论文研究背景选题的目的和意义。描述了目前国内外研究现状 阐述了论文的主要内容及组织结构 明...</p>
<p>送检论文片段-13 （相似字数：36）</p>	<p>相似内容来源 （1）个</p>
<p>二章通过对智能手机和传感器进行介绍，描述了以双麦手机定位的基础，并介绍了以广义互相关求解信号时延的原理，以及通过到达时间差进行定位的方案，包括二维的定位和三维空间下的定位，并进而提出论文后续描述的离线</p>	<p>《到达时间差定位技术在小型无线电监测站中的应用 - 道客巴巴》 - 《》 -</p> <p>2015年4月5日-基线到达时间差无线电定位技术开展对大功率信号进行多... 自相关理论与广义互相关理论相结合的时延估计方法，...发射源进行定位的技术，根据平面解析几...</p>
<p>送检论文片段-14 （相似字数：56）</p>	<p>相似内容来源 （1）个</p>
<p>定位，并进而提出论文后续描述的离线计算和在线指引两种定位方案。第三章通过对双麦克风手机定位信号处理细节的描述，说明了数据处理流程，并结合定位方案进行分析和对传感器使用进行说明。第四章基于前文所描述的方案进行了系统实现和实验结果分析，对系</p>	<p>《基于声音信号的键盘组合键击键内容的精确识别 - 道客巴巴》 - 《》 -</p> <p>2017年8月14日-随着声音定位技术以及窃听技术的发展, 击键内容的识别...算法对双麦克风接收到的混合信号进行分离, 并利用机器...包括对实验场景的部署和细节说明, 并对...</p>
<p>送检论文片段-15 （相似字数：47）</p>	<p>相似内容来源 （1）个</p>
<p>了数据处理流程，并结合定位方案进行分析和对传感器使用进行说明。第四章基于前文所描述的方案进行了系统实现和实验结果分析，对系统的设计和实现细节进行了详细的说明。第五章总结了本文的主要探究工作，并进而对后续的工作方向进行了</p>	<p>《高校失物招领系统的设计与实现》高越 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2017</p> <p>分别 给出了 Web 端和 Android 端详细设计和系统数据库设计。第 5 章系统实现与测试。根据前文对系统需求分析和系统设计的结果，按照现实需求实现了系统的各个功能模块，给出了实现后的页面效果并对实现过程进行了说明，并将系统的功能测试和用例测试进行了描述和说明 总结和展望。</p>
<p>送检论文片段-16 （相似字数：30）</p>	<p>相似内容来源 （1）个</p>
<p>统实现和实验结果分析，对系统的设计和实现细节进行了详细的说明。第五章总结了本文的主要探究工作，并进而对后续的工作方向进行了展望。毕业论文陈勇虎 毕业论文陈勇虎 1 2 3 第二章</p>	<p>《无线传感器网络能量有效的分簇路由算法研究》孙鹏飞 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2012</p> <p>的LEACH、LEACH-EC路由算法进行了扩展，形成了 LEACH-M算法, 并对算法LEACH-M进行了仿真验证。第五章，总结了本文的主要研究内容，展望了后续工作。 4 第二章无线传感器网</p>

	络及能量路由协议研究 第二章无线传感器网络及能量路由协议研究 2.1无线传感器网络概述
送检论文片段-17 （相似字数：34）	相似内容来源 （1）个
他成本和功耗问题，其定位算法也因此在很多场景中并不能很好的应用。因此本文提出了一种可以在室内较安静的环境下利用智能手机进行定位的方案。随着智能设备的普及以及诸多传感器的集成，智能设备的升级也一直	《基于智能手机的多传感器结合室内定位--《南京邮电大学》2018年...》 - 《》 - 因此, 本文利用智能手机采集室内的WiFi信号与磁场信号, 将二者结合进行定位, 再利用... 提出了一个改进的粒子滤波算法, 并且通过仿真实验证明本文提出的定位算法误差有所...
送检论文片段-18 （相似字数：43）	相似内容来源 （1）个
提出了一种可以在室内较安静的环境下利用智能手机进行定位的方案。随着智能设备的普及以及诸多传感器的集成，智能设备的升级也一直与硬件技术处于协同发展之中。无论是在ios 系统平台下，还是 Android 系统平台下	《智慧农业中的关键技术-土壤水分测量传感器的发展与未来 - 云+社区...》 - 《》 - 2018年5月16日-随着物联网技术的普及大规模集成电路的发展, 将数字仪表、无线发送设备与传感器... 采用智能算法在不增加传感器成本及测量节点的情况下对其它点精准预估...
送检论文片段-19 （相似字数：65）	相似内容来源 （1）个
多传感器的集成，智能设备的升级也一直与硬件技术处于协同发展之中。无论是在 ios 系统平台下，还是 Android 系统平台下的智能设备，其内置传感器也越来越丰富，也为智能设备应用的发展带来了更多的可能。本章将会对利用智能手机进行双麦节点定位进行简要描述，并对本文	《iPhone用户不哭 专为iOS平台设计的VR手柄来了_数码_腾讯网》 - 《》 - 2016年11月12日-Lignum专为移动虚拟现实体验而生, 内置了传感器可以对iOS甚至是Android设备进行运动追踪以及方向识别。而无论是iOS还是Android平台, Lignum的延迟都不到10毫... ..
送检论文片段-20 （相似字数：76）	相似内容来源 （1）个
置传感器也越来越丰富，也为智能设备应用的发展带来了更多的可能。本章将会对利用智能手机进行双麦节点定位进行简要描述，并对本文中后续所涉及的智能手机内置传感器进行讲解，最后系统描述本文中所使用的的一些定位原理和算法设计。2.1 双麦克风的节点定位 随着可移动智能设备的普及，尤其是	《基于智能手机的室内多信息融合定位技术研究》郭国辉 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2018 所采用的 PDR 算法的步态检测和步伐长度估算以及航向角估算这三个关键部分进行了详细的阐述和分析。最后，针对 PDR 算法存在的累积误差问题，提出了使用二维码来进行修正的方案。4.1 行人航迹推算(PDR)原理 目前几乎所有的智能手机都内置了多种传感器器件并且中国智能手机的持有量与日俱增，如果可以借助智能手机里的传感器进行定位开发，那么定位应用的开发成本将会大大降低，开发也将会变得更加灵活，室内定位行业的发展也会变得更
送检论文片段-21 （相似字数：32）	相似内容来源 （2）个

<p>所使用的的一些定位原理和算法设计。 2.1 双麦克风的节点定位 随着可移动智能设备的普及，尤其是智能手机更是走到了每个人的生活中。自 2018 年起，大部分的手机都开始集成两个甚至多个麦克</p>	<p>《纳入移动终端设备的AWIND奇机智能会议系统 - 简书》 - 《》 -</p> <p>随着智能手机和平板电脑的普及,移动互联网凭借其优势已经渗透到每个人的生活中,... 智能会议系统一方面可以内置进入到公司网络,让会议室设备可以通过公司网络进行上网;...</p> <p>《移动设备在“生物信息学”选修教学中的应用》董园园 祝涛 张英楠 李海燕 - 《科教导刊》- 2018</p> <p>学专业校选课。因此,生物信息学作为当前教学及科研领域关注的热点专业,其教学内容及教学效果也备受师生瞩目。随着信息化时代的到来,移动通讯设备已经融入每个人的日常生活中,随着智能手机的普及和推广,移动媒体不仅在社会中普及推广,智能手机、iPad、便携笔记本电脑也在校园内使用普遍,几乎人</p>
<p>送检论文片段-22 （相似字数：67）</p>	<p>相似内容来源 （1）个</p>
<p>以外,智能手机的顶部都还有一个“小孔”(不同的手机可能有所区别,例如 iPhone 手机的次麦克风可能位于主摄像头的附近)(如图 2 1),这就是手机的降噪麦克风,它的主要作用是实现有噪声环境下的高质量通话。图 2 1: iPhone 8 的次麦克风手机位于摄像头附近</p>	<p>《手机通话新突破!比双麦克风更好的手机降噪技术来了-家核优居手机...》 - 《》 -</p> <p>2018年12月14日-除了手机底部的通话话筒之外,手机的顶部还有一个小孔,那个小孔就是手机的第二个麦克风,它的目的是收集周围的环境噪音。 iPhone的次麦克风位于主摄像头附近 双麦克风...</p>
<p>送检论文片段-23 （相似字数：48）</p>	<p>相似内容来源 （1）个</p>
<p>图 2 1: iPhone 8 的次麦克风手机位于摄像头附近 手机上设有的两个电容式麦克风尽管作用不同,但是其性能相同,对环境中声音信号的收集能力基本没有差别。如果利用双麦克风系统的时间同步(主麦和降噪麦都是集成于同一个</p>	<p>《打电话声音小的可以看下【zukz2pro吧】_百度贴吧》 - 《》 -</p> <p>2017年10月2日-手机设有A、B两个性能相同的电容式麦克风,其中A是...其输入端是个差分放大器,也就是把两路信号相减后...段时间了,通话声音很小,几乎听不到,但是外放声...</p>
<p>送检论文片段-24 （相似字数：41）</p>	<p>相似内容来源 （2）个</p>
<p>点定位的思路测算说话人的位置[8]。 2.2 智能手机的传感器 随着技术的进步,手机已经不再是一个简单的通信工具,而是具有综合功能的便携式电子设备。大多数的 ios 和 Android 设备都有许多内置传感器,</p>	<p>《传感器基本应用项目式教学研究》陈爽 薄静仪 李玉香 刘爱勇 许娜 陈雷 - 《数码世界》- 2017</p> <p>步,传感器的种类越来越多,传统的课本讲授已不能满足学生日益增长的知识的需求。通过项目式教学,将各类传感器进行分析,设计。此外,手机已经不再是一个简单的通信工具,而是具有综合功能的便携式电子设备手机与现实结合的功能,则是通过传感器来实现。通过手机中的传感器设计使得学生更加理解传感器。 关键词 :传</p>

	<p>《手机里竟然有这么多传感器!终于都搞懂了_互联网头条-中关村在线》 - 《》 -</p> <p>2016年4月25日-随着技术的进步,手机已经不再是一个简单的通信工具,而是具有综合功能的便携式电子设备。手机的虚拟功能,比如交互、游戏、都是通过处理器强大的计算能...</p>
送检论文片段-25 (相似字数: 33)	相似内容来源 (1) 个
<p>已经不再是一个简单的通信工具,而是具有综合功能的便携式电子设备。大多数的 ios 和 Android 设备都有许多内置传感器,用来测量运动,屏幕方向和各种环境条件,这些传感器能够提供高度精度的数据信息,</p>	<p>《【android内置传感器的介绍】-博文推荐-CSDN博客》 - 《》 -</p> <p>2016年8月31日-大多数Android设备都有内置的传感器用来测量运动,方向和多种环境状况. 这些传感器可以提供高精度的原始数...</p>
送检论文片段-26 (相似字数: 110)	相似内容来源 (2) 个
<p>os 和 Android 设备都有许多内置传感器,用来测量运动,屏幕方向和各种环境条件,这些传感器能够提供高度精度的数据信息,非常适合用来测量设备的三维移动和定位,以及实时监测周围环境,例如可以跟踪设备的重力传感器推断用户的手势和动作,同样天气应用中将会使用设备集成的湿度和温度传感器。智能手机的内置传感器有硬件实现和软件实现之分[9]。硬件层的传</p>	<p>《Android 传感器概述_Android 传感器概述_达帮主-CSDN博客》 - 《》 -</p> <p>2018年4月14日-有测量运动,方向和各种环境情况的传感器,这些传感器能够提供多种高精度的原始数据... 默认的数据间隔适合检测典型的屏幕方向改变,其值为200,000微秒。你能指定其它..</p> <p>《【Sensors】传感器概述(2)_weixin_34418883的博客-CSDN博客》 - 《》 -</p> <p>2018年6月8日-想要监测三维设备移动或定位,或者想要监视设备附近周围环境的变化,这些传感器非常有... 例如,游戏可以跟踪来自设备的重力传感器的读数以推断复杂的用户...</p>
送检论文片段-27 (相似字数: 64)	相似内容来源 (1) 个
<p>温度传感器。智能手机的内置传感器有硬件实现和软件实现之分[9]。硬件层的传感器是手机或者平板设备内置的物理组件,这类传感器通过直接获取特定的环境信息(如加速度,地磁场强度或者角度变化等)来采集数据。软件层的传感器则不是物理设备,其数据则是从一个或者多个硬件</p>	<p>《Android传感器概述(二) - CSDN博客》 - 《》 -</p> <p>2015年4月27日-基于硬件的传感器是内置与手持或平板设备中的物理组件。它们通过直接测量特定的环境属性来获取数据,如加速度、磁场强或角度的变化等。基于软件的传感...</p>
送检论文片段-28 (相似字数: 46)	相似内容来源 (2) 个
<p>的环境信息(如加速度,地磁场强度或者角度变化等)来采集数据。软件层的传感器则不是物理设备,其数据则是从一个或者多个硬件传感器中获取,例如线性加速度传感器。具体可参考表 2 1。本章将会简述实验中涉及使用的几种传感器。</p>	<p>《基于移动平台的心电信号实时监控系統》杨红超 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2013</p> <p>它们通过直接测量特定的环境属性来获取数据,如加速度、磁场强或角度的变化等。基于软件的传感器不是物理设备,尽</p>

	<p>管 它们模拟基于硬件的传感器。基于软件的传感器从一个或多个有时被叫做虚拟传 感器或合成传感器的基于硬件的传感器来获取数据。线性加速度传感器和重力传 感器是基于硬件的传感器的实例。 表4-1 Android平台所支</p> <p>《Android平台支持三大类的传感器的介绍-华强旗舰》 - 《》 -</p> <p>2018年11月27日-摘要:基于软件的传感器不是物理设备,尽管它们模仿基于硬件的传感器。基于软件的 传感器从一个或更多基于硬件的传感器获取它们的数据,并且有时候被称为...</p>
送检论文片段-29 （相似字数：72）	相似内容来源 （2）个
<p>和旋转检测 TEMPERATURE 硬件 设备 监测温度 在传感器框架下采用三轴坐标系，其坐标系是相对于设备屏幕设定的，其设定如图 2 3所示。在后续的陀螺仪，加速度传感器，地磁场传感器中，上述坐标系均试用。 图 2 3：传感器坐标系 2.2.1 陀螺仪 陀螺仪，其</p>	<p>《基于情境感知的手机使用过程意外预防方法研究与系统实现》郭永辉 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2018</p> <p>类型丰富的传感器，表 3-1 显示了 Nexus 5X 机型上可用的部分 传感器列表。表 3 - 1Nexus 5X 机型上的部分传感器列表 传感器类型 可采集数据类型 加速度传感器 三轴加速度 陀螺仪传感器 三轴角加速度 光强传感器 设备周围的光强度 重力传感器 三轴重力分力 3.1.1 数据采集设备的坐标系在说明本文所使用的人体行为数据格式及数据采集方式之前，首先对数据采 集设备即 Android 智能手机传感器</p> <p>《基于IMU和地磁传感器的捷联惯性导航系统 亚德诺半导体》 - 《》 -</p> <p>2007年7月31日-但在这些传感器中,地磁传感器是一种低成本 的方案,可...是一款微型MEMS IMU,集成了3轴陀螺仪和3轴加速度...(即坐标系)中的地磁场的传感器,可为航向提供绝对...</p>
送检论文片段-30 （相似字数：34）	相似内容来源 （2）个
<p>标系均试用。 图 2 3：传感器坐标系 2.2.1 陀螺仪 陀螺仪，其原理基于角动量守恒定理，是一种用于感知测量和维持方向的装置。陀螺仪常用于导航，定位等系统。在 Android 系统中，陀螺</p>	<p>《基于手机传感器的室内导航定位研究》王超 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2017</p> <p>以及三轴加 速度计。下图为电容式加速度计结构示意图：图 2-1 电容式加速度计结构示意图 陀螺仪是一种用来感测与维持方向的装置，基于角动量守恒的理论设计出来 的。陀螺仪主要是由一个位于轴心且可旋转的转子构成。陀螺仪一旦开始旋转， 7 由于转子的角动量，陀螺仪有抗拒方向改变的趋向，并且利用哥氏加速</p> <p>《陀螺仪是怎样一个装置?》 - 《》 -</p> <p>2017年4月21日-陀螺仪工作的原理:螺旋仪是一种用来传感与维持方向的装置,基于角动量守恒的理论设计出来的。陀螺仪主要是由一个位于轴心且可旋转的转子构成。陀螺仪...</p>

送检论文片段-31 （相似字数：40）	相似内容来源 （1）个
一种用于感知测量和维持方向的装置。陀螺仪常用于导航，定位等系统。在 Android 系统中，陀螺仪测量的是围绕设备的 x，y 与 z 轴的旋转速率（弧度/秒）。通常情况下，我们利用陀螺仪的输出数据进行关于时间的一次积分，	《基于Android TVBOX的空中鼠标设计与实现 - 豆丁网》 - 《》 - 2015年9月16日-在Android 系统介绍中,对Android系统架构及音频ALSA...的旋转,也就是说陀螺仪测量围绕一个轴的旋转速率。...陀螺仪传感器工作时可以读取到X、Y、Z三个...
送检论文片段-32 （相似字数：46）	相似内容来源 （1）个
仪测量的是围绕设备的 x，y 与 z 轴的旋转速率（弧度/秒）。通常情况下，我们利用陀螺仪的输出数据进行关于时间的一次积分，从而获得角度随时间变化累积的转角。但是，在本文中判定设备是否“静止”的问题上，对陀螺仪的时刻输出	《陀螺仪直接输出角速度与传感器数据融合,可否忽略时间... (amobbs...)》 - 《》 - 2015年3月12日-如题,通常陀螺仪的输出经过积分后得到角度,从而造成时间累积误差,如果想用陀螺仪直接输出角速度信息再和其它传感器进行数据融合,还是否存在由于漂移引...
送检论文片段-33 （相似字数：66）	相似内容来源 （1）个
出数据进行关于时间的一次积分，从而获得角度随时间变化累积的转角。但是，在本文中判定设备是否“静止”的问题上，对陀螺仪的时刻输出设定一个硬阈值，当输出数据的（绝对值）超过阈值是，即可认为在设备处于运动中。从而避免积分中的漂移问题。 2.2.2 加速度传感器 加速	《加速度传感器和陀螺仪如何让无人机飞的更稳_搜狐汽车_搜狐网》 - 《》 - 2019年6月16日-速度传感器在相对静止的条件下,可以有效校正陀螺仪的...但是在飞行过程中却有六个自由度输出,因此它是一种...就是判定两次采集的数据差的和是否超过一定阈值,超过...
送检论文片段-34 （相似字数：33）	相似内容来源 （1）个
于运动中。从而避免积分中的漂移问题。 2.2.2 加速度传感器 加速度传感器又称为加速计，用于测量设备在运动状态下的加速度的传感器。高灵敏度的加速计用于飞机和导弹的惯性导航系统中，在无人飞行器中	《基于智能手机的人体动作识别关键技术研究》田娣 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2015 1.1 惯性传感器 惯性传感器通常能够测量固体的物理运动。目前，手机已经嵌入惯性传感器，如加 速度传感器和螺旋仪。他们的特点和应用描述如下。 1. 加速计 加速计是典型的机电设备用来测量敏感轴方向上的加速度值。
送检论文片段-35 （相似字数：44）	相似内容来源 （2）个
度传感器又称为加速计，用于测量设备在运动状态下的加速度的传感器。高灵敏度的加速计用于飞机和导弹的惯性导航系统中，在无人飞行器中，加速计有利于保持稳定飞行。加速计的应用相当广泛，几乎所有的智能手机都包含加速计。尽管加速	《基于群智感知的低功耗蓝牙室内定位技术的研究》郭莹莹 - 《中国博士学位论文全文数据库》 - 2017 和速度等运动信息并通过航位推测法来持续追踪移动目标位置的定位系统。现有的惯性传感器主要是指加速计、陀螺仪和磁力计这三种传感器，它们已广泛应用在飞行器、航天器、船舶和导弹等产品的惯性 导航系统中（1）加速计：加速计传

	<p>传感器是测量移动目标加速度的基础设施，它利用质量块 所受到的惯性力大小并运用牛顿的运动定律获得加速度值。</p> <p>《被浮摆式加速度计_百度百科》 - 《》 -</p> <p>2018年8月17日-加速度计在工业和科学领域有着多种应用。高灵敏度加速度计是飞机和导弹的惯性导航系统的组成部分。加速度计用于检测和监测旋转机械中的振动。加速度计...</p>
送检论文片段-36 （相似字数：27）	相似内容来源 （2）个
<p>，例如常见的计步器，微信“摇一摇”等。 2.2.3 磁力传感器 磁力传感器又称磁力仪，高斯计，是用于测量地球磁场的仪器。谈及磁力计，其主要的的应用就是手机自带的指南针。在 Androi</p>	<p>《磁性测量-上海洪富仪器仪表有限公司》 - 《》 -</p> <p>用于精确测量精确测量地磁场, 读数高度稳定, 几乎与传感器方向无关。AM502质子磁力仪设计经济, 操作方便, 是矿产勘探、UX0探测、考古学、磁力观测等多种应用的理想选择。...</p> <p>《地磁日变观测仪器的对比分析》邵关 魏碧辉 刘 - 《测绘地理信息》- 2014</p> <p>生产，是一种海陆两用的自容式长周期磁力监控基站。其耐压壳体内存封着一个电池包和一个低功耗、无指向性的Overhauser磁力仪传感器，采用氢核子应用技术中专门的核磁共振技术来测量地球磁场。用于水下观测时，该磁力仪基站需要借助浮球等其他附件以及锚块沉底系统，实现安全布放及回收。用于陆地观测时，S</p>
送检论文片段-37 （相似字数：36）	相似内容来源 （1）个
<p>量地球磁场的仪器。谈及磁力计，其主要的的应用就是手机自带的指南针。在 Android 系统中，开发者不仅提供了获取磁力值的接口，同时也提供了磁力计与加速计结合获得方向的接口，因此，通过这方面的应用，将会给用</p>	<p>《Android系统服务接口_网络_明风的博客-CSDN博客》 - 《》 -</p> <p>2016年4月15日-Android为这些系统服务参数提供了接口---管理器, 不... 深层次的封装, 从而让开发者能够获得更多的核心系统... 下载的方式也同样千奇百怪, 比如 BT 下载, 磁..</p>
送检论文片段-38 （相似字数：33）	相似内容来源 （2）个
<p>用，将会给用户一个地理方位的指示。 2.2.4 屏幕方向传感器 方向传感器属于软件传感器，安卓平台提供方向传感器用于判断设备的位置。其数据是通过加速度传感器和磁场传感器共同获得的。至于其算法细节</p>	<p>《双目头盔显示器系统集成设计》王帅 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2018</p> <p>称为距 离传感器。地磁传感器和距离传感器是基于硬件的。大部分手持和桌面设备都内置了地磁传 感器。手持设备通常还内置了距离传感器，用于检测与人脸的靠近程度（比如在通话过程中）。而方向传感器是基于软件的，它的数据来自加速度传感器和地磁传感器。Android 手机具有丰富的传感器，其中的电子</p> <p>《Android传感器---Position Sensor(一) - CSDN博客》 - 《》 -</p>

	2012年10月27日-Android平台提供了两种用于判断设备位置的传感器:地磁场传感器和方向传感器。Android平台还提供一种判断设备的面板是否接近一个对象的传感器(即距离传...
送检论文片段-39 (相似字数: 32)	相似内容来源 (1) 个
地磁场传感器后,即可以通过调用 getRotationMatrix() 方法和 getOrientation() 方法来计算屏幕方向值。屏幕方向传感器常应用 VR, AR, 指南针等应用。 2.3 信号	<p>《Android 强制获取屏幕方向-布布扣-bubuko.com》 - 《》 -</p> <p>2015年1月27日-在网上查了一下都是通过windowManager的Display或Configuration的getOrientation方法获取当前屏幕方向。但是问题来了,两种方法要求Activity不能固定方...</p>
送检论文片段-40 (相似字数: 43)	相似内容来源 (2) 个
要的作用。对于到达时间差 (TDOA) 的获取主要有两种方法。第一种方法依赖于对信号到达时间 (TOA) 的测量 (或计算), 通过信号到达时间的差值来求得。基于到达时间的方法对系统的时间同步要求就会很高,但是在信道传输	<p>《多传感融合的室内定位技术研究_百度学术》 - 《》 -</p> <p>室内无线定位技术主要依赖于用户接收机对无线信号的测量来实现。常用的无线定位技术有测量信号的到达时间 (TOA)、到达角度 (AOA)、信号强度 (RSSI) 等。在当前...</p> <p>《非视距环境下无源定位技术研究》陈瑞祥 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2016</p> <p>号进行互相关运算就可以估计出信号到达两个监测站的时间差。在实际 情况下第一种方法要求更为苛刻,如果使用第一种方法,必须保证目标发射台与监测台 之间保持时间同步且有相同的参考时间,这样就能通过估计信号到达监测站的 TOA 作 差求得到达时间差。这种方法虽然条件要求更为苛刻,但是可以避免非视距传输引起的 误差,能够在一定程度上提高定位</p>
送检论文片段-41 (相似字数: 57)	相似内容来源 (1) 个
(TOA) 的测量 (或计算), 通过信号到达时间的差值来求得。基于到达时间的方法对系统的时间同步要求就会很高,但是在信道传输特性相似的情况下, 这种办法可以减少多径效应带来的误差。以二维空间为例, 如图 (2 4), 根据信号到达时间可以得到	<p>《浅谈无线蜂窝通信系统中的定位技术_百度文库》 - 《》 -</p> <p>2015年2月6日-基于下行链路空闲周期观测到达时间差方法、基于 GPS ... 因此 TOA 对系统同步的要求很高,并且需要在信号中加... 但是当两基站间移动信道传输特性相似时,...</p>
送检论文片段-42 (相似字数: 37)	相似内容来源 (1) 个
有采用这种方式求解时延。图 2 4: TDOA 算法示意图 第二种方法是采集到的信号进行相关运算,从而得到到达时间差 (TDOA) 的值。在实际应用中,系统往往很难做到严格的同步,因此在大多数的定位方	<p>《基于移动电话定位的公交车辆定位研究》张志良 - 《中国优秀博硕士学位论文全文数据库 (硕士)》 - 2005</p> <p>间,当同一信号经过不同的路径先后到达基站时,一般将附加时延最小的支路信号的 到达时间作为信号的到达时间。第二种</p>

	方法只需要将两个基站接收的信号按照一定的 算法进行相关运算就可以获得TDOA的测量值,但相关运算的复杂程度会影响TDOA的 测量时间。因此,从实现的简易程度、测量精度和响应速度等方面来考虑,一般都是
送检论文片段-43 （相似字数： 64）	相似内容来源 （1）个
集到的信号进行相关运算,从而得到到达时间差 (TDOA) 的值。在实际应用中,系统往往很难做到严格的同步,因此在大多数的定位方案中,也常常用相关估计的方法求解 TDOA 的值,再进行后续的定位计算。在主流的基于无线传感网的定位方案中,这种方法对网络的要求低,故	<div>《基于CELLID和AGPS的移动定位平台的研究与实现》易慧民 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2008</div> <div>由于实际应用中,往往很难做到基站与移动台的同步,所以利用相关估计 得到TDoA值,再进行定位计算能获得较高精度。对于蜂窝网中的移动台定位 而言, TDoA更具有实际意义。上述TDoA定位方式基于网络定位方案,其优点为定位精度较高,不要求 移动终端与基站之间的精确同步,易于实现;缺点是为了保证基站的</div>
送检论文片段-44 （相似字数： 64）	相似内容来源 （2）个
对网络的要求低,故而通过该方法测量 (计算) 更具有实践意义。 广义互相关的基本思想是对已经经过滤波等信号处理的两路信号 $x_1(t)$ 和 $x_2(t)$, 求其互相关函数,其原理框架如图 (2 5) 所示,其公式表达为: $\tau_{\text{delay}} = \text{argmax}((f \ g)(t))$	<div>《城市供水管网声波检漏及定位技术研究》张鑫 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2015</div> <div>下面分别讨论互相关时延估计法和 LMS 自适应时延估计法。 5.2 基于相关分析的时延估计法 在时延估计法中,最基本的是广义相关时延估计法。该法通过引入前置滤波来改善相关处理的时延估计的性能,其原理是对泄漏点两侧传感器采集到的两路声信号进行互 相关函数分析,互相关函数中最大点所对应的延时就是我们所要的D , 如图 5-2 所示[50]。</div> <div>图 5-2 广义互相关法原理 Fig.5-2 The generalize</div> <div>《测速传感器的基本原理-66页PPT资料_图文_百度文库》 - 《》 -</div> <div>2020年1月7日-随机过程互相关函数 的方法进行的,其原理如图3所示...v2 2 ? ? 2 3 8 M 5 ? 1 .4 3 ? 1...则将有陀螺力矩Mg作用 于框</div>
送检论文片段-45 （相似字数： 65）	相似内容来源 （1）个
))(2 3) $t \in R$ 图 2 5: 互相关函数求解时延流程 在利用线性卷积计算时,常常可以借助线性卷积的关系来实现利用频域FFT 的方式计算互相关,这种方法将比传统的时域算法极大的减少计算量。根据维纳辛钦定理:平稳信号的自相关函数与其功率谱密度互为傅里	<div>《基于FFT算法的长序列线性卷积及相关函数实现》陈楚 吕石磊 徐梅宣 代芬 - 《电子技术(上海)》- 2018</div> <div>小于直接计算DFT的运算量。在实际使用当中,FFT算法除了用来计算DFT和IDFT之外,使用最多的场合是利用FFT算法来计算线性卷积,此外还可以用来实现相关等信号处理中经常用到的</div>

	函数。 1 FFT算法计算长序列线性卷积 在FT性质当中，两个信号时域卷积对应着频域乘积的关系，类似的关系对DTFT也成立，其中 DTFT性质所提到的卷积为线性卷积。
送检论文片段-46 （相似字数：67）	相似内容来源 （2）个
的方式计算互相关，这种方法将比传统的时域计算法极大的减少计算量。根据维纳辛钦定理：平稳信号的自相关函数与其功率谱密度互为傅里叶变换对，因此相对应的，利用频域下的功率的互功率谱可以计算时域的互相关函数。最后通过峰值检测器求解出时延。需要说明的是，麦克风采集的信号是	<p>《CDMA2000 EVD0 Rev B邻载波干扰成因分析及解决方法研究》钟劲杉 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2012</p> <p>$\Phi_{saam} = \lim_{n \rightarrow \infty} (1-4)$ 上式中，Φ_{aam} 是信息序列的自相关函数，Φ_{ggm} 是脉冲信号的自相关函数。根据维纳-辛钦定理，统计信号的功率谱密度与其自相关函数互为傅里叶变换对。可以明显看出，基带调制信号的功率谱密度函数取决于其脉冲信号和信息序列，其关系如下：给定自相关函数Φ_{aam}的M元平稳信息序列$\{a_n\}$，如果以脉冲$g(t)$按间隔T_s产生MPAM信号，$s_t =$</p> <p>《信号之间的时延估计 - 知乎》 - 《》 -</p> <p>2019年7月17日-应该注意到,这种频域算法实际上也是维纳-辛钦定理的一种体现:由于平稳信号的自相关函数与其功率谱密度互为傅里叶变换对,因此相应的,在频域利用信号的互功率谱可以...</p>
送检论文片段-47 （相似字数：54）	相似内容来源 （1）个
间中，同样，我们可以根据到达时间差，计算出声源到两个麦克风的距离差，因此在三维空间中，如图（2 7）我们可以根据公式（2 5）得到一个双叶双曲面，而声源则可以在其中的某一个面上。同理，通过改变位置，我们可以获得更多的双曲面，进而求解出声源的	<p>《一种基于麦克风阵列的机器人声源定位系统及装置-天眼查》 - 《》 -</p> <p>7. 如权利要求5所述的基于麦克风阵列的机器人声源...则声源S会位于三维空间中某一特定的双叶双曲面H...[0075]若麦克风阵列的拓扑结构如图2所不,声源S位于...</p>
送检论文片段-48 （相似字数：47）	相似内容来源 （1）个
面，我们也知道声速也并非固定不变，正如公式 2 6所描述的那样，因此对于测量（计算）出的到达时间差，必然会存在或多或少的误差，这对后面定位精度的影响也是不可预测的。但是，由于我们变换双麦的位置，因此就可以获得很多组数据，大	<p>《蜂窝网络中基于TDOA的无线定位算法研究 - 豆丁网》 - 《》 -</p> <p>2010年12月13日-其次,本文分析了NLOS误差对算法定位精度的影响,并基...台的定位是移动台利用来自基站的信号计算出自己的...基站的到达时间差,该方法无要求移动台和...</p>
送检论文片段-49 （相似字数：34）	相似内容来源 （1）个
间，在麦克风位置的布置上，可以采用固定其中一个麦克风结点的方式，如图（2 8所示，因此根据到达时间差（TDOA），可以得到如下的方程组。 $r_i^2 = (x - x_i)^2 + (y - y_i)^2 +$	<p>《一种基于数学模型的TDOA定位算法_时代人物杂志社--唯一官网_http...》 - 《》 -</p>

	到达的时间差, 根据这些时间差可以列出双曲线方程组。... 其定位原理如图1所示。 图1 TDOA定位原理图设 $BS_1, \dots (8)4$ 令 r_1, r_2, r_3 , 可得 $AY^2 + BY + C = 0$, 解方程...
送检论文片段-50 (相似字数: 75)	相似内容来源 (1) 个
$r_0 = c t_i, i = 1, 2, 3, \dots, m(2\ 9)$ 式中, r_i 为声源到不同位置下的 mic2 的距离, r_1 为声源到固定的 mic1 的距离, c 为声波的传播速度, t_i 为不同位置下 mic2 与 mic1 的到达时间差。 图 2 8:3 维结点布置示意 下面简要分析在三维空间下,	<p>《基于麦克风阵列的声源定位技术与ARM实现》苏立娟 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2011</p> <p>sical meaning of time delay 在图3-1中, 声源发出的声波在信道中是以球面波的方式传播, 由于声 源与两个麦克风的距离不同, 因而波阵面到达两麦克风将会相隔一段时间 差, 这段时间差称为时延。而声程差等于时延与介质中声音传播速度的乘积 ($\Delta r = \tau \times c$), 也就是波阵面到达两个麦克风之间的距离差[29]。 为了说明问题, 我们假设声源与麦克风距离比较远, 此时符合麦克风阵 列的远场条件, 由第2章分析我们知道声源辐射声波波阵面可以看</p>
送检论文片段-51 (相似字数: 33)	相似内容来源 (2) 个
与 mic1 的到达时间差。 图 2 8:3 维结点布置示意 下面简要分析在三维空间下, 基于 Chan 的到达时间差定位算法[10]。由公 式 2 7和 2 8不难得到: $R_{2i,0} = r_{i2}$	<p>《一种基于TDOAAOA的混合三维定位算法》杨浩 周俊奇 孟庆民 - 《南京邮电大学学报(自然科学版)》- 2012</p> <p>提出了一种改进的到达时间差(TDOA)和到达角(AOA)混合三维定位算法。该算法的主要思想是将Chan算法推广到三维空间, 并在TDOA误差方程组里附加AOA误差方程来构建三维形式的非线性方程组。为了有效地克服Ch</p> <p>《基于chan的tdoa三维定位算法.pdf》 - 《》 -</p> <p>017年8月31日-Extending the existing 到达时间差(TDOA : Time difference of arrival)...下面分析三维空间下, a a 2 基于Chan 的TDOA 定位算法。 È $R_{3,1} \dots$</p>
送检论文片段-52 (相似字数: 52)	相似内容来源 (1) 个
, y, z)。但是可以通过利于冗余数据, 从而可以获得更好的拟合值。于是通过加权最小二乘法获得初始的估计解, 再利用估计解和其他条件进行第二次加权平均, 对得到的估计值进行优化。在 Chan 算法定位问题[10] 中有具体算法的描述和分析,	<p>《考虑误差抑制的室内三维定位算法研究》胡海婧 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2017</p> <p>当基站个数 $N \geq 5$时, 产生的定位方程的个数将多于未知变量的个数, 此 时利用加权最小二乘法处理冗余数据。此时先将初始非线性 TDOA 方程组转换为线性方程组, 然后采用加权最小二乘法得到初始解, 然后利用约束条件对初 始解进行第二次加权最小二乘法估计, 从而得到改进的估计坐标。 首先进行第一次加权最小二乘估计, 令 $[x, y, z]^T$</p>
送检论文片段-53 (相似字数: 27)	相似内容来源 (2) 个

<p>理中,通过基于 Chan 的到达时间差算法计算出未知声源的方法。这种方法尽管操作方式复杂,但是却可以获得较为准确的结果。然而,在实际的定位中,在短距离的室内环境中,我们也不是对周围的</p>	<div>《抽油机井井底压力计算方法研究 - 道客巴巴》 - 《》 - 2014年9月11日-而且由于其操作本身的特点,早期数据包括井底流压数据...1. 3本文的主要工作但无论上述研究多么复杂,效果...尽管这些直接测压方法所得的结果较为准确...</div> <div>《基于计算流体力学的虹吸式流道形状优化设计》彭志威 - 《中国博士学位论文全文数据库》 - 2009</div> <p>步的研究[104]。 1.4.2 常用的优化方法 上述的形状优化方法是基于梯度的算法进行求解的,这种方法的劣势主要在于推导过程复杂,需要对优化算法进行较多的校正和试验后才能获得较为准确的结果。就常用的形状优化方法方面,国内外对局部搜索[105~107]、代理模型[108~110]、</p>
<div>送检论文片段-54 (相似字数: 44)</div>	<div>相似内容来源 (1) 个</div>
<p>间定位,在一定程度下,仅仅二维的指引就可以作为较好的参考方向。如图 (2 9) 中,我们获取了一个以麦克风为焦点的双曲线,同样,我们也就获得双曲线的渐进方向。而当声源距离麦克风中心较远时,渐进线的方向就是对声源方位的一个</p>	<div>《基于压缩感知的麦克风阵列室内声源定位研究》杨雅文 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2015</div> <p>形成一组双曲线,sensor1和sensor2作为一个麦克风对,也可以形成一组双曲线,那么声源位置的估计就是两组双曲线的交点,如下图中的红色五角星所示。通常,在计算过程中,我们能够得到不止一个声源位置估计,这时候我们可以通过改变麦克风阵列的形状或者实际情况来选择合适的声源位置估计。</p>
<div>送检论文片段-55 (相似字数: 51)</div>	<div>相似内容来源 (2) 个</div>
<p>4 14 15 第三章 基于双麦系统智能手机的声源定位方案 近些年来,智能设备尤其是智能手机已经普及,智能设备上传感器的集成和发展,也使得智能手机的功蟹越来越丰富。在前面我们已经简述到现阶段的智能手机,都已经普及使用双麦系统,</p>	<div>《基于传感器技术的可穿戴智能设备浅析_百度文库》 - 《》 - 2018年9月8日-以智能手机等为代表的可穿戴智能设备需求也呈爆炸...的普及,越来越多的设备中内嵌了传感器,通过传感器,...从计算机的发展史也不难推断:集成化技术的...</div> <div>《基于“地点”的虚拟传感网络构建与路由方法》蒋丽琼 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2014</div> <p>,智能手机等移动设备内置了越来越丰富的传感器,如摄像传感器、光线传感器、温度传感器、湿度传感器等,已经具备环境监测功能。近些年来,移动传感是无线传感器网络最引人注目的进展,智能手机和 i Pad 等移动设备的广泛普及推动了移动传感的研究步伐。人们在日常生活的过程中开启智能手机等移动节点的传感功能,收集光度、温度、湿度等传感数据,</p>
<div>送检论文片段-56 (相似字数: 32)</div>	<div>相似内容来源 (1) 个</div>
<p>我们在日常通话中的环境噪声,并且也分析到两个麦克风是时</p>	

钟同步的。因此，利用智能手机的优势，通过获取同一个手机两个麦克风的声音数据，我们从中过滤出我们想要的声音信号，就可以得到两路严格同步的声音	《4吋屏双UI商务风 双模双待TCL D662评测(全文)_TCL手机_手机...》 - 《》 - 2012年8月15日-麦克风的智能手机仍不是很多,我们可以从这一个...数据接口并没有配备防尘塞,所以使用中还是需要...双核甚至未来的多核处理器的优势,在多线程测试...
送检论文片段-57 （相似字数：55）	相似内容来源 （1）个
的声音信号，就可以得到两路严格同步的声音信号，并进而可以通过广义互相关的方法求解出声源到两个麦克风的信号时延，对计算出的信号时延进行后续的处理，就可以实现一些有意义的功能[11]。在前一章的基础上，本章详细描述数据收集方案，采集到的底层	《基于stm32单片机声源方向识别器设计与实现毕业设计..._爱问共享资料》 - 《》 - 2018年11月16日-电路实现了在一定的采样率下对多个麦克风通道进行...利用该方法首先计算出声源信号到达两个不同位置...此次将采用时延估计法中的广义互相关函数法(GCC...
送检论文片段-58 （相似字数：67）	相似内容来源 （1）个
处理流程，并逐渐过渡到系统后续使用的在线指引模型的数据处理流程。由于麦克风收集的信号是一种非平稳的带宽信号，因此需要对收集的信号进行预处理操作，否则，由于噪声等环境因素的影响，会使得实验效果很不理想。在离线数据处理流程中，通过智能手机收集声音文件并记录为一个	《基于TDOA的麦克风阵列声源方位估计算法研究_百度文库》 - 《》 - 2015年2月5日-对麦克风信号进行了以下的预处理：1.1 预滤波 麦克风采集到的信号中语音信号是有限带宽信号,其能量...由于语音信号是一种短时平稳的信号,因此在统计平...
送检论文片段-59 （相似字数：32）	相似内容来源 （1）个
3 1). 图 3 1: 离线数据处理流程 3.2 数据采集 本文利用一部具有双麦系统的智能手机 (Samsung Galaxy S5) 作为信号采集的设备,在分析阶段,使用 MATLAB 科学工	《Samsung 三星 Galaxy S7 Edge[G9350]智能手机屏幕测评报告》 - 《》 - Samsung 三星 Galaxy S7 Edge智能手机 三星Galaxy ...支持双卡双待和三网通, 1200万像素分辨率F1.7光圈...正面视角已经完全摆脱了S4和S5那样的塑料感和偏灰
送检论文片段-60 （相似字数：44）	相似内容来源 （1）个
部具有双麦系统的智能手机 (Samsung Galaxy S5) 作为信号采集的设备,在分析阶段,使用 MATLAB 科学工具对采集到的声音信号进行处理和显示。我们利用另一台智能手机 (Vivo Y93S) 发出了一个频率	《基于MATLAB在声音信号采集与处理中的应用_百度文库》 - 《》 - 2020年4月13日-二. 声音信号的采集及分析问题 1. 理论原理 利用 MATLAB对 语音信号进行分析和处理,采集语音信号后,利用 MATLAB软件平台进行频谱分析;并对所采集的语音...
送检论文片段-61 （相似字数：34）	相似内容来源 （1）个
展示了测试手机 (Samsung Galaxy S5) 的参数,后续实验中使用了华为 mate20 手机作为实验设备, S5 和华为手机上也都配备了两麦系统,目前智能手机录音的采样频率主要为	《为什么宁愿买华为Mate20,也不买苹果8P?老果粉有话说 - 数码密探》 - 《》 -

44. 1kHz	2月22日-但是最近有位老果粉表示, 宁愿买华为mate20, 也不买...至于原因, 老果粉通过描述自己对两款手机做的实验, 告诉...此外, 华为mate20在内的华为手机, 在基带芯片上跟高通...
送检论文片段-62 (相似字数: 37)	相似内容来源 (2) 个
成很大的影响, 因此我们应该去除非声源发声的成分, 提高声源的成分。常见的去噪方式就是使用滤波器, 这里我们使用带通滤波器, 降低环境中噪声的干扰。在 MATLAB 通过 filter, designfilter	<p>《一个基于眼电信号的人-机器人交互系统的设计和实现》赵鸣奇 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2014</p> <p>环境的影响, 两个通道均有可能出现较大的工频噪声及其二次谐波的干扰。并且, 这样的干扰在频率域中与眼电信号所在的0-10Hz相互正交。因此, 我们可以使用带通滤波对两个通道的信号进行相同的去噪处理。之所以使用带通而不是低通滤波器, 是因为前面提到的处于低频部分的一些基线漂移也需要在这里处理。给出一个理想滤波器的频域示意</p> <p>《FIR数字带通滤波器语音去噪的DSP实现研究》- 《- 语音去噪DSPMATLAB利用MATLAB软件设计一个FIR数字带通滤波器, 对一段噪声环境下的语音信号进行滤波, 并通过TMS320C5402DSP芯片来实现. 方法简单易行, 给出部分源程序, ...</p>
送检论文片段-63 (相似字数: 45)	相似内容来源 (1) 个
频率范围的数据被大大减益, 从而降低环境噪声对实验结果的影响。((a)) 信号除噪之前 ((b)) 信号除噪以后图 3 6: (a) 信号除噪之前。(b) 信号除噪以后。3.3.2 异常点移除对实验结果影响较大的还有异常数据, 例	<p>《涡流检测信号处理技术》田代才 陈铁群 张欣宇 - 《无损检测》- 2007</p> <p>后的信号。通过对一段管材的涡流检测阻抗信号(图1a)进行小波除噪, 得到除噪后的图形[3] (图1b), 可以看出除噪效果很好。(a) 外壁缺陷(40%)位于支撑板中间(b)采用二进样条小波得到的除噪信号图1采用单一小波滤除白噪声的效果1.</p>
送检论文片段-64 (相似字数: 111)	相似内容来源 (1) 个
之一左右即可。如图(38)图38: 数据分帧 由于在信号分帧中, 我们基本上是不可能做到对信号的周期性截断, 常用的解决方法是在时域上对信号进行加窗以调制信号, 减少信号的频谱泄露。常见的窗函数有矩形窗, 汉宁窗和汉明窗[14]。以 N 表示帧长, 这三种窗函数的时域表达式如下所示。(1) 矩形窗的时域表达式: $1, 0 \leq n \leq N$	<p>《嘈杂声学环境下的时频语音出现概率与噪声功率谱估计》许春冬 - 《中国博士学位论文全文数据库》- 2016</p> <p>非平稳随机信号, 但它具有短时平稳性, 可以用平稳信号处理技术对其分析和处理。所以, 可以将语音流分成一定数量的短段, 每个短段为一个分析帧。每个分析帧长度一般为10~30ms, 帧移取0~1/2 帧长。为减少截断效应, 分帧后需要对语音信号进行有限长的加窗处理。在语音信号分析与处理中, 为减少频谱泄漏和避免出现吉布斯效应, 可以采用不</p>

	同截取函数对信号进行截断，这里所说的截断函数即为窗函数，该过程为加窗运算。加窗后的语音信号设为 $(\)_{wy\ n}$ ，其表达式可以表示为： $(\)(\)(\)_{wy\ n} ? y\ n\ b\ n$
送检论文片段-65 （相似字数：41）	相似内容来源 （1）个
<p>(估计)。具体原理已在前文说明，因此这里我们不再赘述其原理。由于接收到的声音信号来自于同一个声源，因此两路信号之间具有较强的相关性而与噪声无关。通过描述的广义互相关方法，我们可以得到两路信号之间的时延差。前</p>	<p>《广义互相关时延估计声定位算法研究》景思源 冯西安 张亚辉 - 《声学技术》- 2014</p> <p>它方法得到两路信号时延差,而广义互相关时延估计法正好可以用来计算同声源两路信号间时延差,从而解决这一问题。四路阵元处于同一个噪声环境里,接收到的声音信号也来自同一个声源,因此,各路信号之间具有较强的相关性而与噪声无关。按照图2的算法,需要分别得到对角两路信号的时延差,而广义互相关方法恰好可得到对角两路信号的相关函数,从而可</p>
送检论文片段-66 （相似字数：29）	相似内容来源 （2）个
<p>来自于同一个声源，因此两路信号之间具有较强的相关性而与噪声无关。通过描述的广义互相关方法，我们可以得到两路信号之间的时延差。前文中我们也有说明，这里计算出的“时延”实际是两个信号相差的采</p>	<p>《广义互相关时延估计声定位算法研究》景思源 冯西安 张亚辉 - 《声学技术》- 2014</p> <p>音信号也来自同一个声源,因此,各路信号之间具有较强的相关性而与噪声无关。按照图2的算法,需要分别得到对角两路信号的时延差,而广义互相关方法恰好可得到对角两路信号的相关函数,从而可计算得出这两路信号之间的时延差。其基本思想是先对两路信号$1x(t)$和$2x(t)$进行预滤波,然后再求互相关</p> <p>《基于互谱聚类麦克风阵列多源定位技术的研究_毕业设..._爱问共享资料》 - 《》 -</p> <p>2019年1月22日-最后根据自适应滤波器的系数就可以得到两路信号之间的时延。这种方法与广义互相关...按内容性质和研究方法的不同可以把毕业论文分为理论性论文、实验...</p>
送检论文片段-67 （相似字数：64）	相似内容来源 （1）个
<p>估计，因为延迟是“全局”的延迟，通过实验我们也发现了这一个问题。因此，鉴于这种思想，前文中我们也说明了对信号进行分帧加窗，当然，由于在后续实验中设备会一直处理数据，我们对每 k 个连续数据进行分帧。从而，对两个麦克风相同次序的数据帧进行到达时间差（TDOA）</p>	<p>《...对本文工作进行了总结并对后期的研究方向提出一些建议和展望...》 - 《》 -</p> <p>2014年10月20日-由于噪声是随机过程 因此对噪声的估计就要建立在统计...分帧和加窗将信号数据进行分帧处理 并使每一数据...实验中选择、波中选择系列小波中选择、波...</p>
送检论文片段-68 （相似字数：56）	相似内容来源 （2）个
<p>后续实验中设备会一直处理数据，我们对每 k 个连续数据进行分帧。从而，对两个麦克风相同次序的数据帧进行到达时间差（TDOA）计算，依然可以得到全局的到达时间差（TDOA），</p>	<p>《基于桌面虚拟键盘的手机输入研究与实现》肖雯 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2017</p>

如图 (3 10)。图 3 10: 数据分段示意 数据分帧之后	本设计适合利用敲击信号到达手机上两个麦克风的时间差 (TDOA) 进行定位。图 2-2 描述了两个接收端如何利用 TDOA 估计声源的可能路径, 不同的 TDOA 结果对应着不同的双曲线, 这样计算到达时间差的模型可以简化为一条双曲线, 即 相同 TDOA 的声源在同一条双曲线上。TDOA 的计算过程 《混响环境中突发声源定向方法及性能 - 道客巴巴》 - 《》 - 2017年3月4日-相关函数计算结果进行判别与约束、对数据帧采用...到达时间差(Time Difference of Arrival, TDOA)... 两个麦克风组成阵列, 间距为 1 m 。距离麦克风...
送检论文片段-69 (相似字数: 54)	相似内容来源 (2) 个
OA), 如图 (3 10)。图 3 10: 数据分段示意 数据分帧之后, 并进行对应的数据段的到达时间差 (TDOA) 的计算, 从而可以产生一系列的到达时间差 (TDOA) 值。在实际计算中, 我们设定帧长 $k = 2048$, 很明显的是, 对	《蜂窝无线定位技术及其应用》林青 李选杰 - 《陕西工学院学报》 - 2003 相交于一点, 而是一个区域(如图1所示)。这样就增加了算法的复杂度。所以T0A技术很少被应用到实际中。图2 到达时间差法2.4 到达时间差法移动台可以对一系列的基站进行监听, 并测量出每一对信号到达时间的差。可以由3个基站得到两个独立的TDOA的测量值, 每一个TDOA的测量值可以确定一个移动台必位于其上的双曲线定位区, 两个双曲线的定位区便确定了移动台的位置。 《任务是测量待定位节点到两个锚节点的传播时延差TDOA 第二阶段的...》 - 《》 - 2015年1月1日-TDOA双曲线定位模型中三个锚节点中一个作为时间...差可以用两个信号到达不同接收节点的到达时刻来计算... 那么在做定时同步时可以截取测距帧的数据段...
送检论文片段-70 (相似字数: 36)	相似内容来源 (1) 个
向。后续说明方位的时候, 我们所指方向就是这里说明的左, 前, 后。由到达时间差 (TDOA) 我们很容易确定一个双曲线方程, 对于双曲线的渐近线方向, 就是对声源的很好一个指示, 至少在 2D 的范围中是很好的一	《时间差 在 计算机软件及计算机应用 分类中 的翻译..._cnki翻译助手》 - 《》 - 车辆到达不同基站的时间差(TDOA), 然后采用Chan算法求解TDOA值构成的双曲线方程组... 构造了一个基于全息树结构的柔性工作流程模型, 实现了逻辑信息、工作流程的有机...
送检论文片段-71 (相似字数: 34)	相似内容来源 (1) 个
细的描述。后续说明角度的时候, 我们所指角度就是这里说明的角度。在室内环境 (图 3 11) 下, 我们需要在整个空间坐标系下确定每次设备的所处的位置, 也就是说, 已经确定了图 3 11中 Positioni	《本科毕业设计—基于cdma室内超声波三维定位系统.doc》 - 《》 -

	2016年12月10日-军事国防中,经常需要在室内环境下对目标定位物进行...其中点1定为整个室内空间坐标系的原点,分别与点2、...m序列可以由线性移位寄存器LSR产生,图3-1是...
送检论文片段-72 (相似字数: 47)	相似内容来源 (1) 个
围绕 X 轴依次旋转 90, 180, 270, 360 度的采集到的数据, 如图 (3 15), 分别表示三轴采集到的陀螺仪数据, 横坐标为采样点, 纵坐标陀螺仪数据, 单位为弧度。从中可以看出, 在设备绕 x 轴旋转的过程中, y, z 两轴同	《基于单轴陀螺仪的平面定位方法-天眼查》 - 《》 - 2015年10月10日-采集单轴陀螺仪数据, 对这些数据进行积分计算得到角度...的横坐标的数值, y (n) 为采样第n 次的纵坐标的...陀螺仪有三轴陀螺仪, 两轴陀螺仪和单轴陀螺仪, ...
送检论文片段-73 (相似字数: 30)	相似内容来源 (1) 个
借用 Android 的加速计和磁力计, 其实现细节不做过多描述。当我们在 Android 设备下注册了加速计和磁力计两个传感器后, 就可以通过对 SensorManager 调用 getRota	《手机上安装了多少传感器?都有什么用? - 电子发烧友网》 - 《》 - 2017年4月24日-你也许很好奇, 现在就让我们了解一下: 加速计...磁力计和陀螺仪都是很常见的传感器, 大多Android...当温度数据过高时, 系统会关闭设备, 防止设备受损...
送检论文片段-74 (相似字数: 56)	相似内容来源 (1) 个
线指引的方式是制作成一个 Android 系统下的智能手机应用。此外, 在声源方面, 也是使用了一个自制的 Android 系统下的智能手机应用, 该应用可以发出指定的声波, 用于区分声源。 4.1 开发环境与平台 1. 硬件条件: 1.1. 声源设备	《智能手机流量知识_贵州移动》 - 《》 - 此外,Symbian操作系统在扩展性方面为制造商预留了多...对应普通手机、智能手机、Hand Held PC场合的应用。...该款手机为宏达电制造, 是世界上第一部使用Android...
送检论文片段-75 (相似字数: 71)	相似内容来源 (1) 个
会在一起进行介绍, 尤以第二个版本为重。 4.2.1 多模块设计 在系统运行中, 各个模块功能的并行运行是突出的。因此对在线指引系统中, 系统涵盖的模块可以分为: 传感器监听模块, 录音模块, 数据处理模块, 显示模块等。 传感器监听模块:Android 的开发者已经对传感器提供了很	《ARINC429总线数据收发装置研究》刘晓剑 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库 (硕士)》 - 2004 时软硬件结合实现系统智能纠错功能。 控制模块主要完成系统中断服务与中断控制, 系统的显示控制及系统运行模态的控制与切换, 系统数据通讯的控制等。 显示模块主要完成数据记录系统中相关信息的显示, 包括运行状态的实时显示、实时监视参数的显示。 数据处理模块分为在线模态功能和离线模态功能两种。在线模态下, 本 模块主要完成系统运行过程的实时数据存储。离线模态下, 对历次试验所存储 的数据进行维护。
送检论文片段-76 (相似字数: 73)	相似内容来源 (1) 个
以分为: 传感器监听模块, 录音模块, 数据处理模块, 显示模块等。 传感器监听模块:Android 的开发者已经对传感器提供了很好的接口, 系统可以通过实例化一个 SensorManager 对	《基于Android的增强现实导览系统》王强 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2017

象对传感器进行监听和数据读取。在系统中注册了加速计，磁力计，陀螺仪三个传感器，并且实时监听器	本系统主要使用加速度传感器和磁场 传感器（电子罗盘）来实现需求数据的获取。Android为开发者提供了相应的API 接口，方便开发者进行相关工作开发。首先需要获得 SensorManager实例，也就是传感器管理器 ，通过调用Context对象下的getSystemService方法来实现。然 46 第四
送检论文片段-77 （相似字数：33）	相似内容来源 （1）个
个 SensorManager 对象对传感器进行监听和数据读取。 在系统中注册了加速计，磁力计，陀螺仪三个传感器，并且实时监听器数据 。系统运行时，从 SensorEvent 对象中读取传感器数据，	<p>《智能机器人“人—机—环境”交互及系统研究》林云汉 - 《中国博士学位论文全文数据库》 - 2017</p> <p>过采用磁场畸变补偿和使用四元数表示的形式，使加速计和磁力计的数据用于分析和优化梯度下降算法，并将其作为一个四元数的方向导数来计算陀螺仪测量误差。而扩展卡尔曼滤波算法是用磁力计和加速计 传感器的数据来补偿陀螺仪产生的姿态偏差。</p>
送检论文片段-78 （相似字数：62）	相似内容来源 （1）个
统中注册了加速计，磁力计，陀螺仪三个传感器，并且实时监听器数据。 系统运行时，从 SensorEvent 对象中读取传感器数据，在重写 onSensorChanged 方法中，根据数据进行相应的处理。 录音模块：需要说明的是，Android 6.0 以后为了用	<p>《SensorEventListener_小科_新浪博客》 - 《》 -</p> <p>2012年12月3日-这种情况中,系统会调用onSensorChanged()方法,它提供了一个SensorEvent对象。SensorEvent对象包含了有关新的传感器数据的信息,包括:数据的精度、产生...</p>
送检论文片段-79 （相似字数：28）	相似内容来源 （1）个
nSensorChanged 方法中，根据数据进行相应的处理。 录音模块：需要说明的是，Android 6.0 以后为了用户隐私，将一些权限的申请放在了应用运行的时候去申请，所以申请麦克风	<p>《Android 6.0动态权限申请--事例代码_afunx的专栏-CSDN博客》 - 《》 -</p> <p>2016年12月20日-Android 6.0之后,为了保护用户隐私,将一些权限的申请放在了应用运行的时候去申请。并且,Android 6.0之后,将权限分为普通权限和特殊权限。可以这样理...</p>
送检论文片段-80 （相似字数：40）	相似内容来源 （1）个
模块：需要说明的是，Android 6.0 以后为了用户隐私， 将一些权限的申请放在了应用运行的时候去申请，所以申请麦克风权限也需要进行动态申请 。当获取麦克风权限后进行录音，该模块会将录取的数据进行声道的分离	<p>《Android6.0动态权限申请 - 跨语言,跨平台,跨应用 - CSDN博客》 - 《》 -</p> <p>年11月14日-group:android.permission-group.MICROPHONE (麦克风权限...将一些权限的申请放在了应用运行的时候去申请，比如...需要动态申请,虽然不难,但写下来代码...</p>
送检论文片段-81 （相似字数：50）	相似内容来源 （1）个
进行方向的绘制，主要依赖于 graphics 库进行界面的绘制。 该模块的显示界面包括了方向指示，同时也会和地理方向相结	<p>《设计沙龙 - 腾讯CDC》 - 《》 -</p>

合,方便用户寻找方向,相关的数据会反馈在界面上。此外,对于发声的设备,主要就是通过捕获用户的输入,从而产生相	所以为什么敦煌壁画中会特别记录,以作为敦煌地理和...想法和尝试方向,与H5本身的结合,潜在的用户需求也没...为了方便追查数据泄露的源头,一般产品都会在界面上用...
送检论文片段-82 (相似字数: 43)	相似内容来源 (1) 个
”西”所示),轮盘则是对应的地理方向,从而方便我们寻迹。((a))离线采集数据界面((b))在线指引界面图 4 3:(a)离线采集数据界面,(b)在线指引界面 4.3 系统功能实现 4.3.1 录音模块功能	《基于3S的精细化林业资源管理信息系统的设计与实现》叶云 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》- 2012 手持终端的高清晰摄像头和 GPS 定位功能,数据采集工作人员可在外业工作过程中对巡查现场进行拍照,并通过终端上的各种人性化录入表单将相关指标录入在案。55 图 5-13 手持终端录入界面 3. 在线/离线模式同步数据 考虑到部分数据采集现场可能无法接收到无线传输信号,手持终端可根据网络情况,切换在线/离线模式来同步采集数据,满足手持终端在各种网络环境下
送检论文片段-83 (相似字数: 32)	相似内容来源 (1) 个
5: //方向角度计算与显示 4.3.3 传感器监听模块功能 通过注册和监听传感器,并实时获取传感器数据进行处理。其处理如伪代码(4.3)所示。算法 4.3 sensor-lis	《论地球空间信息服务技术的发展》龚健雅 李德仁 - 《测绘通报》- 2008 统在网上的注册中心进行注册,用户可以通过网络查询遥感传感器和地面接收系统的参数和运行状态,并根据需要对传感器和地面接收系统进行规划调度,实时得到遥感数据,并通过在线的处理软件进行实时处理,实时得到用户所需要的结果。地球空间数据实时获取、处理与应用一体化的网络服务即是对地观测传感
送检论文片段-84 (相似字数: 28)	相似内容来源 (1) 个
的双麦定位实验,以离线的定位计算模型为例,给出数据展示和分析。在离线的定位计算模型下,在前文的定位分析下,可以如图(4 4)所示放置智能手机和声源手机,并进行录音,其中 mic1 为	《机械制造习题汇集_百度文库》- 《》- 例4-4 工件以一面两孔为定位基面在垂直放置的一...四、解答计算题 分析如图 4-10 所示定位方案,回答...4. 分析综合训练图 4 所示定位方案,回答下列问题:...
送检论文片段-85 (相似字数: 32)	相似内容来源 (1) 个
6: 滤波除噪后数据采样 图 4 7: 异常点移除数据采样 随后,对清洗后的数据进行分帧加窗等操作,最后进行到达时间差的计算。这一组数据计算的到达时间差为 11 个采样点,且符号正确。由于	《一种基于深度卷积神经网络的外部语料库语音识别方法与流程》- 《》- 2018年12月22日-然后,对汉字序列进行逐字注音;最后,将每个拼音拆分成音素;其中,语音信号数据为...3-1.对清洗后的语音标注数据进行预加重、分帧、加窗的操作,计算梅...
送检论文片段-86 (相似字数: 32)	相似内容来源 (1) 个

2 ≈ 8.566cm, 与实际距离相比误差为 0.366cm。最后通过 matlab 的计算, 将多组数据进行整合计算, 计算坐标为 X = 198.3329cm, Y = 298.0380cm, Z	《有多组空间坐标点的三维坐标数据, 想通过三维曲线拟合, 得到其方程...》 - 《》 - 2015年10月4日-计算模拟 » 有多组空间坐标点的三维坐标数据, 想... 请问在matlab中做一个拟合。 我的目的是得到这些段... 可以把这些空间点拟合为一条曲线, 并且得出这...
送检论文片段-87 (相似字数: 54)	相似内容来源 (1) 个
看出, 实际误差 0.366cm 并没有超过一个采样点对应的距离, 而 70% 系统计算的到达时间点采样值误差也并不超过 1 个采样点, 而最终计算的坐标误差, 每个坐标轴的分量误差不超过 10%。在在线指引的模型下, 以前面采集的数据为例, 求解的到达	《1--插补的基本概念、脉冲增量插补与数据采样插补的特点和区别_图...》 - 《》 - 采用数据采样插补算法时, 每调用一次插补程序, 数控系统... 位置跟踪误差, 然后根据当前位置误差计算出坐标轴 的... 一个坐标轴方向有进给; ③ 插补误差不超过一个脉冲...
送检论文片段-88 (相似字数: 37)	相似内容来源 (1) 个
陈勇虎 33 34 1 第五章 总结与展望 5.1 工作总结 本文给出了关于利用具备双麦系统的智能手机实现室内定位的方案, 首先对定位原理, 信号时延计算原理进行阐述, 又对双麦系统和智能手机及其内置传感器	《基于惯性传感器的室内定位算法研究与实现_百度学术》 - 《》 - 因而, 研究惯性室内定位技术, 是一项非常具有挑战性和前瞻性的研究课题。本文首先对智能手机内置的惯性传感器系统进行详细介绍和分析, 包括相关惯性传感器的工作原理, 惯性...
送检论文片段-89 (相似字数: 36)	相似内容来源 (1) 个
于利用具备双麦系统的智能手机实现室内定位的方案, 首先对定位原理, 信号时延计算原理进行阐述, 又对双麦系统和智能手机及其内置传感器进行了介绍, 并进而提出了离线计算和在线指引两种模型, 最后在 matlab	《基于智能手机的多传感器结合室内定位》 - 《》 - 一方面又受到行为模型的误差影响而定位误差大, 系统... 进而介绍了智能手机传感器特性, 并对定位信号的影响... 重采样过程阐述了粒子滤波算法的原理及其流程, 详细...
送检论文片段-90 (相似字数: 66)	相似内容来源 (1) 个
的阐述和系统实现, 以便于实验探究和后续开发。 5.2 前景展望 基于智能手机的应用研究会越来越深, 对内置传感器的研究越来越深入, 软硬件的协同发展无疑为二维空间乃至三维空间的定位和追踪带来了无限可能。除此以外, 对惯性导航系统的应用也是现阶段比较热门的研究, 因此将	《基于智能手机传感器的大学生行为识别研究》 - 《》 - 基于智能手机传感器的大学生行为识别研究 正随着移动互联网的普及和移动设备的发展, 大学生的生活和学习越来越依赖于智能移动设备, 特别是手机. 对于手机使用最为频繁的...
送检论文片段-91 (相似字数: 32)	相似内容来源 (1) 个
引的指引过程会是“离散”的指引过程, 因此在这些方面都有待提高。 也相信未来对智能手机双麦系统和内置传感器的研究, 能够让室内定位乃至室外定位更加精确和用户友好, 在这方面的研究工作也会更上一层楼	《基于惯性传感器的室内定位算法研究与实现》李媛媛 - 《中国优秀硕士学位论文全文数据库》 - 2017

内置惯性传感器实现室内定位技术的研究和实现更加少。随着智能手机的快速发展和定位技术的不断更新发展，智能手机惯性传感器室内定位技术有极大的研究价值和应用价值。

1.3 本文的主要工作 本文针对目前对室内定位的需求，对智能手机内置传感器的工作原理和特点进行分析，对 PDR[16] 算法