

# 文本复制检测报告单(简洁)

№:ADBD2017R\_2017091010403820170927214317701646050515

检测时间:2017-09-27 21:43:17

检测文献: 7\_蔡晓伟\_自主移动机器人空间永恒探索算法 的符号模型检测方法

作者: 蔡晓伟

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(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

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2017-09-27

## 检测结果

总文字复制比: **3.6%**

跨语言检测结果: **0%**

去除引用文献复制比: **3.6%**

去除本人已发表文献复制比: **3.6%**

单篇最大文字复制比: **1.3%** ( 轮式移动机器人控制算法研究及其伺服系统设计 )

重复字数: [1591]

总段落数: [4]

总字数: [44426]

疑似段落数: [2]

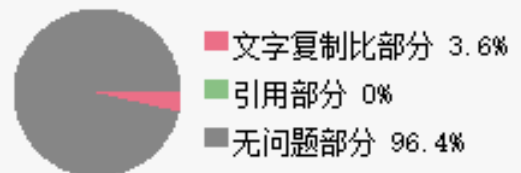
单篇最大重复字数: [595]

前部重合字数: [1136]

疑似段落最大重合字数: [1136]

后部重合字数: [455]

疑似段落最小重合字数: [455]



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

**9.9% ( 1136 )** 7\_蔡晓伟\_自主移动机器人空间永恒探索算法 的符号模型检测方法\_第1部分 ( 总11443字 )

**3.9% ( 455 )** 7\_蔡晓伟\_自主移动机器人空间永恒探索算法 的符号模型检测方法\_第2部分 ( 总11797字 )

**0% ( 0 )** 7\_蔡晓伟\_自主移动机器人空间永恒探索算法 的符号模型检测方法\_第3部分 ( 总10087字 )

**0% ( 0 )** 7\_蔡晓伟\_自主移动机器人空间永恒探索算法 的符号模型检测方法\_第4部分 ( 总11099字 )

## 1. 7\_蔡晓伟\_自主移动机器人空间永恒探索算法 的符号模型检测方法\_第1部分

总字数: 11443

相似文献列表 文字复制比: 9.9%(1136) 疑似剽窃观点: (0)

1	轮式移动机器人控制算法研究及其伺服系统设计 杨敏(导师: 梅劲松) - 《南京航空航天大学硕士论文》 - 2014-02-01	5.2% ( 595 ) 是否引证: 否
2	基于强化学习的移动机器人路径规划研究 许亚(导师: 马昕) - 《山东大学硕士论文》 - 2013-04-18	3.7% ( 424 ) 是否引证: 否
3	毕业论文_李喆 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-05-07	3.4% ( 393 ) 是否引证: 否
4	机器人路径动态规划 - 《互联网文档资源 ( <a href="http://wenku.baidu.c">http://wenku.baidu.c</a> ) 》 - 2017	3.4% ( 392 ) 是否引证: 否
5	31_21131033_管林波 管林波 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-02-24	3.4% ( 388 ) 是否引证: 否
6		3.4% ( 387 )

	什么是移动机器人？ - 《互联网文档资源 ( <a href="http://www.360doc.co">http://www.360doc.co</a> ) 》 - 2017	是否引证：否
7	控制系统。 胡长风 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-03-11	2.7% ( 304 ) 是否引证：否
8	201091303524911 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-05-26	2.6% ( 303 ) 是否引证：否
9	基于双目立体视觉的移动机器人目标定位 韩云生(导师：刘国栋) - 《江南大学硕士论文》 - 2009-05-01	2.6% ( 300 ) 是否引证：否
10	mydlw - 《学术论文联合比对库》 - 2015-03-27	2.4% ( 278 ) 是否引证：否
11	基于视觉与激光的移动机器人环境识别研究 倪晓清(导师：孙立宁) - 《苏州大学硕士论文》 - 2013-04-01	2.4% ( 269 ) 是否引证：否
12	轮式移动机器人运动控制系统研究与设计 赵世强(导师：牛海军) - 《西安电子科技大学硕士论文》 - 2009-01-01	2.3% ( 262 ) 是否引证：否
13	201091303535780 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-07-02	2.2% ( 257 ) 是否引证：否
14	多功能智能移动机器人控制系统设计与分析 阮见(导师：殷爱华) - 《南京理工大学硕士论文》 - 2008-05-01	2.2% ( 254 ) 是否引证：否
15	山东建筑大学机器人概论作业题2011-百度文库 - 《互联网文档资源 ( <a href="http://wenku.baidu.c">http://wenku.baidu.c</a> ) 》 - 2012	2.2% ( 250 ) 是否引证：否
16	基于ARM的智能车无线视频监控系统设计 侯操;孙小平; - 《电子设计工程》 - 2015-12-05	2.1% ( 240 ) 是否引证：否
17	智能移动机器人技术现状及展望 徐国保;尹怡欣;周美娟; - 《机器人技术与应用》 - 2007-03-30	2.0% ( 231 ) 是否引证：否
18	智能移动机器人技术现状及展望 - 《互联网文档资源 ( <a href="http://wenku.baidu.c">http://wenku.baidu.c</a> ) 》 - 2017	2.0% ( 231 ) 是否引证：否
19	基于嵌入式MCU的CAN总线网络节点软件设计 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-05-29	1.9% ( 220 ) 是否引证：否
20	基于局部子图匹配的SLAM解决方法 丁帅华(导师：陈雄) - 《复旦大学硕士论文》 - 2009-04-24	1.9% ( 217 ) 是否引证：否
21	具有路径规划功能的移动机器人 - 《科技导报》 - 2014-05-08	1.7% ( 193 ) 是否引证：否
22	四川博利恒科技的博客 - 《网络 ( <a href="http://blog.cninfo.">http://blog.cninfo.</a> ) 》 - 2016	1.6% ( 184 ) 是否引证：否
23	可翻滚四足机器人结构设计及其运动规划研究 王王金(导师：余联庆) - 《武汉纺织大学硕士论文》 - 2012-04-01	1.4% ( 155 ) 是否引证：否
24	基于多传感器信息融合的家移动机器人SLAM系统的研究 黄先伟(导师：董怀;陈德艳) - 《广东工业大学硕士论文》 - 2013-05-01	1.2% ( 137 ) 是否引证：否
25	竞速机器人比赛的博弈策略研究 杨萍;史小星;李尧; - 《机械设计》 - 2011-03-20	1.0% ( 110 ) 是否引证：否

## 2.7\_蔡晓伟\_自主移动机器人空间永恒探索算法 的符号模型检测方法\_第2部分

总字数：11797

相似文献列表 文字复制比：3.9%(455) 疑似剽窃观点：(0)

1	供热混合系统的抽象及其形式化验证 王莉(导师：孔力) - 《华中科技大学硕士论文》 - 2004-11-01	3.1% ( 371 ) 是否引证：否
2	模型检验软件体系结构研究与进展 张鹏程;李必信;周宇; - 《计算机科学》 - 2007-04-25	0.6% ( 68 ) 是否引证：否

## 3.7\_蔡晓伟\_自主移动机器人空间永恒探索算法 的符号模型检测方法\_第3部分

总字数：10087

相似文献列表 文字复制比：0%(0) 疑似剽窃观点：(0)

## 4.7\_蔡晓伟\_自主移动机器人空间永恒探索算法 的符号模型检测方法\_第4部分

总字数：11099

相似文献列表 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. 去除本人已发表文献复制比：去除作者本人已发表文献后，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
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](mailto:amlc@cnki.net)

 <http://check.cnki.net/>

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

CNKI科研诚信管理系统研究中心