

文本复制检测报告单(全文对照)

№:ADBD2017R_2017091010403820170927214317701646057197

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]

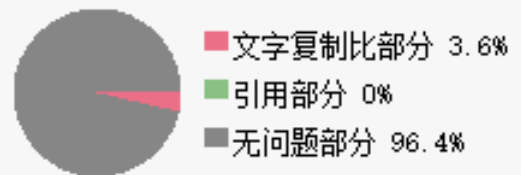
单篇最大重复字数: [595]

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)

(注释: 无问题部分 文字复制比部分 引用部分)

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	3.4% (392)

	- 《互联网文档资源 (http://wenku.baidu.c) 》 - 2017	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	什么是移动机器人 ? - 《互联网文档资源 (http://www.360doc.co) 》 - 2017	3.4% (387) 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 (http://wenku.baidu.c) 》 - 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 (http://wenku.baidu.c) 》 - 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 (http://blog.cninfo.) 》 - 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 王玉金(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:童怀;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

原文内容		相似内容来源
1	<p>此处有 45 字相似</p> <p>器人在预设定移动算法之后,没有人为进行干预其移动过程,所以这种类型的机器人称为自主移动机器人。根据具体的物理空间定义</p> <p>移动算法是自主移动机器人完成指定探索任务的核心问题,机器人移动算法决定了机器人的移动行为。</p> <p>移动空间模型由原始连续二维欧几里德空间模型,逐渐演化成为有限位置的离散空间模型。对于机器人移动过程有三种调度模型:完全</p>	<p>mydlw - 《学术论文联合比对库》 - 2015-03-27 (是否引证 : 否)</p> <p>1.叶轮式爬楼机器人运动示意图哈尔滨工业大学研制出一种新型轮履变结构反恐机器人,如图1.14所示。轮履变结构移动机器人的移动底盘设计是整个机器人系统设计的关键。该机器人的移动底盘主要由打开机构、内轮、外轮、支架和弹性履带等组成。当机器人在平坦路面行驶时,以普通车轮方式实现机动快速的移动。当机器</p> <p>基于局部子图匹配的SLAM解决方法 丁帅华 - 《复旦大学硕士论文》 - 2009-04-24 (是否引证 : 否)</p>

		1.!!图1.4移动机器人定位与地图建模有解决了定位问题才有解决后面两个问题的基础;第二个问题关系到 移动机器人的工作任务 ;第三个问题就是 移动机器人的路径规划问题 ，如何确定一条既不碰到障碍物有能够有效完成工作任务的最优(长度最短或者用时最少)路径。要回答
2	<p>此处有 487 字相似</p> <p>..... 41</p> <p>5.2 本章</p> <p>小结..... 43</p> <p>第六章总结和展望</p> <p>... 44</p> <p>6.1 总结</p> <p>44</p> <p>6.2 展望</p> <p>44</p> <p>参考文献</p> <p>.. 46</p> <p>致谢</p> <p>.</p> <p>52</p> <p>发表论文和科研情况</p>	<p>轮式移动机器人控制算法研究及其伺服系统设计 杨敏 - 《南京航空航天大学硕士学位论文》 - 2014-02-01 (是否引证：否)</p> <p>1. 5.4.1 任务的分配和优先级选择 49 5.4.2 应用程序开发 50 5.5 小结 51第六章 总结与展望 52 6.1 本文主要研究工作 52 6.2 后续工作展望 52参考文献 54致谢 57在学期间的研究成果及发表的论文 58图表清单图 1.1 “勇气”号火星探测器.....</p>
3	<p>此处有 379 字相似</p> <p>..... 52</p> <p>发表</p> <p>论文和科研情况</p> <p>. 52</p> <p>vi</p> <p>第一章绪论</p> <p>1.1</p> <p>研究背景移动机器人是一种集环境感知、智能决策与规划、行为控制与执行等多种功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险工作环境中得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。</p> <p>自主移动机器人的研究开始于上个世纪六十年代末期。斯坦福大学研究院 (SRI，Stanford Research Institute) 的尼尔斯·尼尔森和查尔斯·罗森 (Charles Rosen</p>	<p>基于强化学习的移动机器人路径规划研究 许亚 - 《山东大学硕士学位论文》 - 2013-04-18 (是否引证：否)</p> <p>1.rning algorithm;;optimalpath;;obstacle avoidance山东大学硕士学位论文第一章绪论1.1研究背景与意义移动机器人是一种在复杂环境下工作，具有自行组织、自主运行、自主规划的智能机器人，它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制</p> <p>2.1.1研究背景与意义移动机器人是一种在复杂环境下工作，具有自行组织、自主运行、自主规划的智能机器人，它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人根据移动方式来分，可分为：轮式移动机器人、步行移动机器人(单腿式、双腿式和多腿式)、履带式移动机器人、爬行机器人、</p> <p>毕业论文 李喆 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-05-07 (是否引证：否)</p> <p>1. Feedforward - feedback control1 绪论1.1 研究背景与意义智能移动机器人，是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多种功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最</p>

		<p>活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人的研究始于60年代末期。斯坦福研究院(SRI)的Nils Nilssen和Charles Rosen等人，在1966年至1972年中研发出了取名Shakey的自主移动机器人。</p> <p>目的</p>
		<p>机器人路径动态规划 - 《互联网文档资源 (http://wenku.baidu.c) 》 - 2017-1-13 4:53:09 (是否引证 : 否)</p> <p>1.目标位置的路径优化过程。遗传算法是一种应用较多的路径规划方法，利用地图中的信息进行路径规划，实际应用中效率比较高。智能移动机器人[1]，是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人的研究始于60年代末期。斯坦福研究院(SRI)的Nils Nilssen 和Charles Rosen 等人，在1966年至1972年中研发出了取名Shakey的自主移动机器人</p>
		<p>什么是移动机器人？ - 《互联网文档资源 (http://www.360doc.co) 》 - 2017-3-13 13:02:24 (是否引证 : 否)</p> <p>1.简介 智能移动机器人，是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人的研究始于60年代末期。斯坦福研究院 (SRI) 的Nils Nilssen 和Charles Rosen 等人，在1966年至1972年中研发出了取名Sha</p>
		<p>31_21131033_管林波 管林波 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-02-24 (是否引证 : 否)</p> <p>1.关键技术。在某些特定的应用领域，移动机器人导航技术已得到了实际应用。1.1 移动机器人概述移动机器人，是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统[1]。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化</p>

	<p>的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一[2]。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人的研究始于 60 年代末期。斯坦福研究院(SRI)的 Nils Nilssen 和Charles Rosen 等人，在 1966 年至 1972 年中研发出了取名 Sh</p>
	<p>多功能智能移动机器人控制系统设计与分析 阮见 - 《南京理工大学硕士论文》 - 2008-05-01 (是否引证：否)</p> <p>1.参考文献 62附录 66硕士论文多功能智能移动机器人控制系统设计与分析1绪论1引言 移动机器人是一个集环境感知，动态决策与规划，行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术，机械工程，电子工程，计算机工程，自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一[10]。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业，农业，国防，医疗，服务等行业中得到广泛的应用，而且在排雷，搜捕，救援，辐射和空间领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。</p> <p>2.大为扩展，不仅在工业，农业，国防，医疗，服务等行业中得到广泛的应用，而且在排雷，搜捕，救援，辐射和空间领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。在机器人学的研究中，机器人控制系统的体系结构一直是人们关注的热点。机器人的控制系统起着与人脑相类似的指挥作用，是机器人信息处理和</p>
	<p>201091303535780 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-07-02 (是否引证：否)</p> <p>1.cle avoidance, Path planning第37章第1章绪论37.1 1.1 课题背景及研究意义智能移动机器人，是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。目前具有一定的智能性的自主式移动机器人是研究热点之一。清洁机器人是近年来在国内外市场中出现的新型服务机器人，是集机械学、电子技术、传感器技术、计算机技术、控制技术、</p>
	<p>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 (http://wenku.baidu.c) 》 - 2012-9-21 9:41:06 (是否引证：否)</p> <p>1.一条相矛盾。第三条：机器人必须保护自己，除非这</p>

	<p>种保护与以上两条相矛盾 6 . 移动机器人的定义及应用领域是什么？ 答：智能移动机器人，是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人除用于宇宙探测、海洋开发和原子能等领域外，在工厂自动化、建筑、采矿、排险、军事、服务、农业等方面也有广泛的应用前景。 二</p>
	<p>mydlw - 《学术论文联合比对库》 - 2015-03-27 (是否引证：否)</p> <p>1.命令，有效的在危险复杂的环境中及时反馈现场信息，为工作人员提供帮助，这将具有重要的应用价值和社会效益。1.2 国内外研究现状智能移动机器人是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统[7]。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用[7-8]。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。通常情况下，移动机器人由机械系统、控制系统和通讯报警系统等组成。轮履复合式巡检机器人如何实现行走灵活和越障能力强的功能</p>
	<p>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 (是否引证：否)</p> <p>1.移动机器人,是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果,代表机电一体化的最高成就,是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善,移动机器人的应用范围大为扩展,不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用,而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此,移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。本次设计一款既具备智能终端控制也可通过上位机进行实时视频监控的视频监控小车。在本次开发的系统中,通过使用无线路由器和无线</p>
	<p>基于视觉与激光的移动机器人环境识别研究 倪晓清 - 《苏州大学》 - 2013-04-01 (是否引证：否)</p> <p>1.(QinetiQ) d.Spirit(NASA)图1-1 典型移动机器人平台 2移动机器人，是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它是多学科交叉的产物，集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学</p>

	<p>科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用[6]。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人除用于宇宙探测、海洋开发和原子能等领域外，在工厂自动化、建筑、采矿、排险、军事、服务、农业等方面也有广泛的应用前景</p>
	<p>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 (是否引证：否)</p>
	<p>1.0.引言 移动机器人是一个集环境感知,动态决策与规划,行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术,机械工程,电子工程,计算机工程,自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果,代表机电一体化的最高成就,是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善,移动机器人的应用范围大为扩展,不仅在工业,农业,国防,医疗,服务等行业中得到广泛的应用,而且在排雷,搜捕,救援,辐射和空间领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此,移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。本文首先简要回</p> <p>2.动机器人的应用范围大为扩展,不仅在工业,农业,国防,医疗,服务等行业中得到广泛的应用,而且在排雷,搜捕,救援,辐射和空间领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此,移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。本文首先简要回顾移动机器人的发展历史及现状,论述移动机器人主要体系机构,详细介绍了移动机器人的主要导航技术,路径规划技术</p>
	<p>轮式移动机器人运动控制系统研究与设计 赵世强 - 《西安电子科技大学硕士论文》 - 2009-01-01 (是否引证：否)</p>
	<p>1.望 51致谢 53第一章 绪论 1第一章 绪论 1.1 题目的来源及研究意义 机器人是一个集环境感知，动态决策与规划，行为控制与执行等多功能于一体的综合系统，它集中了传感器技术，机械工程，电子工程，计算机工程，自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业，农业，国防，医疗，服务等行业中得到广泛的应用，而且在排雷，搜捕，救援，辐射和空间领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，机器人技术的研究和发展受到了越来越多的重视。</p> <p>2.用范围大为扩展，不仅在工业，农业，国防，医疗，服务等行业中得到广泛的应用，而且在排雷，搜捕，救援，辐射和空间领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，机器人技术的研究和发展受到了越来越多的重视。移动机器人是一个对外界环境高度开放的智能系统，能够在执行预先给定的</p>
	<p>智能移动机器人技术现状及展望 - 《互联网文档资源</p>

	<p>(http://wenku.baidu.c) 》 - 2017-4-2 16:58:08 (是否引证 : 否)</p> <p>1. In network ; high - intelligent emotion mobile robot 智能移动机器人技术</p> <p>0 . 引言移动机器人是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术，机械工程，电子工程，计算机工程，自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业，农业，国防，医疗，服务等行业中得到广泛的应用，而且在排雷，搜捕，救援，辐射和空间 [作者简介] 徐国保，男，(1 9 7 6 -)，江西德兴人，博士研究生，讲师。主要研究方向为数字图像 信息</p> <p>2. 院校联合研究的军用室外移动机器人。此外国内还有北京航空航天大学，北京科技大学，西北工业大学等院校也进行移动机器人的研究。领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。本文首先简要回顾移动机器人的发展历史及现状，论述移动机器人主要体系机构，详细介绍了移动机器人的主要导航技术，路径规划技术</p>
	<p>基于双目立体视觉的移动机器人目标定位 韩云生 - 《江南大学硕士论文》 - 2009-05-01 (是否引证 : 否)</p> <p>1. 科领域技术的发展，机器人技术也得到了长足的进步，机器人的应用也越来越广泛，几乎渗透到所有领域。移动机器人是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术，机械工程，电子工程，计算机工程，自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、国防、医疗和服务等行业中得到广泛的应用，而且在排雷、搜捕、救援、辐射和空间领域等有害与危险场合得到很好的应用。随着移动机器人在各个领域的广泛应用，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人的研究可以追溯到 2</p>
	<p>基于嵌入式MCU的CAN总线网络节点软件设计 - 《学位论文联合比对库》 - 2013-05-29 (是否引证 : 否)</p> <p>1. 第一章绪论1.1课题研究背景移动机器人的研究始于60年代末期，是一个集合环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安</p> <p>2. 中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程</p>

	<p>、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。近年来，移动机器人的研究更加受到人们的重视，发明的各种移动机器人越来越多，小到娱乐机器人玩具、家用服务机器人，大到工程探险、反恐防爆、军事</p>
	<p>控制系统. 胡长风 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-03-11 (是否引证：否)</p> <p>1.攻读硕士学位期间发表的论文</p> <p>.....59第一章绪论1.1移动机器人概述</p> <p>移动机器人，是一个集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等功能于一体的综合系统。它是自动化控制、机械工程、人工智能、传感器技术、计算机工程等多领域研究成果的集中，代表了机电一体化的最高成就，是目前科学技</p> <p>2.器来实现更精确的交流伺服电机控制。摘要轮式移动机器人是机器人研究领域的一个重要分支。它集中了机械工程，电子工程，计算机工程，自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。本课题讲述了一套搭建在四轮机器人平台上的移动机器人控制系统，并且在该系统的基础上进行</p> <p>3.行为控制与执行等功能于一体的综合系统。它是自动化控制、机械工程、人工智能、传感器技术、计算机工程等多领域研究成果的集中，代表了机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一[1]。机器人一般包括:执行机构:即机器人本体，比如可以与周围环境进行交互的轮子、机械臂等。驱动装置:是驱使执行机</p> <p>4.务和功能都要通过控制系统来控制执行，一般来说一个机器人的控制系统由微处理器、驱动电路、检测电路、软件等组成[3]。随着机器人性能的不断完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、国防、医疗和服务等行业中得到广泛的应用，而且在排雷、搜捕、救援、辐射和空间领域等有害与危险的场合得到很好的应用。随着移动机器人在各个领域的广泛应用，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注[1]。从应用环境出发，机器人可分为工业机器人和特种</p>
	<p>201091303524911 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-05-26 (是否引证：否)</p> <p>1.院开发的机器人Shakey移动机器人是一种在复杂多变环境下工作的，具有自行组织、自主规划、自主运行的智能机器人，它集中了传感器技术、信息处理技术、计算机工程、电子工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。由于它具有移动功</p>

		<p>能，所以在代替人类从事危险、恶劣（如辐射、有毒等）环境下的工作和人所不能及的（如宇宙空间、水下等）环境作</p> <p>2.得了巨大的飞跃，特别是其智能水平的提高，逐渐由遥控式转向半自主式和自主式，工作环境也完成了由内向向外，由简单向复杂的过渡。随着机器人性能不断地完善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注，并成为国际机器人学术界备受瞩目的焦点。</p> <p>1.2 步行机器人的优点根据机器人的移动方式，可以将移动机器人分为固定</p> <p>轮式移动机器人控制算法研究及其伺服系统设计 杨敏 - 《南京航空航天大学硕士论文》 - 2014-02-01 (是否引证：否)</p> <p>1.序来完成相应的任务，且具有可编程能力的机器装置[1-3]。它是近几十年来快速发展起来的高新技术产品，是一个集环境感知、动态决策与规划、智能控制与执行等多功能于一体的综合系统，相关技术涉及信息工程、控制科学与工程、计算机科学、机械工程等诸多科学，是代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展</p> <p>2、智能控制与执行等多功能于一体的综合系统，相关技术涉及信息工程、控制科学与工程、计算机科学、机械工程等诸多科学，是代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一，甚至是衡量一个国家科研实力和工业水平的重要标志[4-6]。但是在生活中，机器人并不像电影里表现的那样无所不能和人类</p> <p>3.辐射、有毒等）环境下作业和人类所不能达到的（如外太空、深海等）环境下作业，比普通机器人更加得机动、灵活[7-9]。随着机器人性能不断地完善，轮式移动机器人的应用范围也大为扩展，不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用，而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险场合得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注[8-12]。运动控制系统的研制是整个轮式移动机器人研发的核心部分之一，在理论研究和工程实践方面都有重要意义[13-16]。在本</p> <p>具有路径规划功能的移动机器人 - 《科技导报》 - 2014-05-08 (是否引证：否)</p> <p>1.安全无碰撞的具有路径规划功能的移动机器人
移动机器人是一种可在复杂环境下工作,具有自行规划、自主运行的智能机器人,它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程、人工智能等多学科的研究成果,代表机电一体化的最高成就,是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能的不断完善,移动机器人在工业、农业、医疗、服务等行业都得到广泛应用,在城市安全、国防和空间探测领域的有害与危险场合也得到很好地应用。因此,移动机器</p>
--	--	---

		<p>人</p> <p>2.等多学科的研究成果,代表机电一体化的最高成就,是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能的不断完善,移动机器人在工业、农业、医疗、服务等行业中都得到广泛应用,在城市安全、国防和空间探测领域的有害与危险场合也得到很好地应用。因此,移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。通常,移动机器人是由微处理器、动力组件和各类传感器所组成的,能在不同的环境下执行任务。为适应不同的环境,各种移动机器人,即空中、水中和陆</p> <p>四川博利恒科技的博客 - 《网络 (http://blog.cninfo.) 》 - (是否引证:否)</p> <p>1.看全文>> 机器人时代,你还在等什么? (2015-11-19 11:02:47) 标签: 杂谈 分类: 其它 前言: 移动机器人是一个集环境感知,动态决策与规划,行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术,机械工程,电子工程,计算机工程,自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果,代表机电一体化的最高成就,是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善,移动机器人的应用范围大为扩展,不仅在工业,农业,国防,医疗,服务等行业中得到广泛的应用,而且在排雷,搜捕,救援,辐射和空间智能移动机器人技术现状及展望因此,移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。21世纪以来,国内</p> <p>可翻滚四足机器人结构设计及其运动规划研究 王玉金 - 《武汉纺织大学硕士论文》 - 2012-04-01 (是否引证:否)</p> <p>1.1 绪论1 绪论1.1 移动机器人概述移动机器人是科学技术进步的产物,更是人类无限幻想和智慧的结晶。移动机器人是集环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果,代表机电一体化的最高成就,是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善,移动机器人的应用范围大为扩展。目前,移动机器人已广泛应用于星际探测、消防救援、军事反恐、农业生产等关系到国民经济和国防建设的重要行业。随着作业功</p> <p>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 - 《广东工业大学硕士论文》 - 2013-05-01 (是否引证:否)</p> <p>1.力成为衡量移动机器人智能化水平的重要指标,移动机器人感知环境的能力与相应的避障策略成为避障技术的关键点。移动机器人是一个集合了环境感知、动态决策与规划、行为控制与执行等多种功能于一体的综合系统,其关键技术主要体现在以下几个方面[6]:(1)运动控制运动控制就是通过对驱动电机的调节从而控制移动机器人的运动轨迹,并</p> <p>2.第一代工业机器人和第二代感觉型机器人的阶段,具备自主导航能力的第三代智能型移动机器人的研究已经成为机器人研究领域的热点。随着机器人性能不断地完</p>
--	--	--

		<p>善，移动机器人的应用范围大为扩展，不仅在农业、工业、服务等行业中得到广泛的应用，而且在家用娱乐、军事国防、空间探测、灾害救援等领域得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。</p> <p>3.应用范围大为扩展，不仅在农业、工业、服务等行业中得到广泛的应用，而且在家用娱乐、军事国防、空间探测、灾害救援等领域得到很好的应用。因此，移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。图1-1家用移动机器人应用实例Fig.1-1 Example of household robot applica</p> <p>基于局部子图匹配的SLAM解决方法 丁帅华 - 《复旦大学硕士学位论文》 - 2009-04-24 (是否引证：否)</p> <p>1.....57声★移动机器人是一个集环境感知,动态决策与规划,行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。机器人同时定位与地图建模问题(SLAM)是移动机器人中的一个重要领域,是移动机器人技术的基础。SLAM问题的</p> <p>2.0世纪最伟大的发明之一。移动机器人是一个集环境感知，动态决策与规划，行为控制与执行等多功能于一体的综合系统。它集中了传感器技术、机械工程、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果，代表机电一体化的最高成就，是目前科学技术发展最活跃的领域之一。1.1移动机器人发展概述 具有高度智能的自主移动机器人，从机器人产生的那天起就一直是人们追求与研究的最高目</p>
4	<p>此处有 111 字相似</p> <p>福大学研究院 (SRI，Stanford Research Institute) 的尼尔斯·尼尔森和查尔斯·罗森 (Charles Rosen) 等人，在 1966 年至 1972 年研发出了命名为 Shakey 的自主移动机器人。这台机器人被用于人工智能技术的研究，包括复杂环境下机器人的自主逻辑判断、移动路径规划和移动控制。</p> <p>同时，简易的操作式步行机器人也问世，操作式步行机器人步行系统方面的研究是当时的研究热点，解决机器人通过不平整地区的运动不</p>	<p>基于强化学习的移动机器人路径规划研究 许亚 - 《山东大学硕士学位论文》 - 2013-04-18 (是否引证：否)</p> <p>1.残机器人、清洁机器人等。移动机器人的研究始于60年代末期。斯坦福研究院(SRI)的Nils Nilssen和Charles Rosen等人，在1966年至1972年中研发出了取名为Shakey的自主移动机器人⁽¹⁾，目的是研究应用人工智能技术，在复杂环境下机器人系统的自主推理、规划和控制。我国机器人研究开始于20世纪70年代，至今已有30多年。1977年，北京机械工业自动化研究所曹祥康在江苏嘉兴召开了</p> <p>31_21131033 管林波 管林波 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-02-24 (是否引证：否)</p> <p>1.各国的普遍关注。移动机器人的研究始于 60 年代末期。斯坦福研究院(SRI)的 Nils Nilssen 和Charles Rosen 等人，在 1966 年至 1972 年中研发出了取名 Shakey 的自主移动机器人[3]，目的是研究应用人工智能技术，在复杂环境下机器人系统的自主推理、规划和控制。浙江大学硕士学位论文第 1 章绪论2根据移动方式来分，可分为：轮式移动机器人、步行移动机器人(单腿式、双</p> <p>毕业论文_李喆 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-05-07 (是否引证：否)</p> <p>1.已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人的研究始</p>

	<p>于60年代末期。斯坦福研究院(SRI)的Nils Nilsson和Charles Rosen等人，在1966年至1972年中研发出了取名Shakey的自主移动机器人。目的是研究应用人工智能技术，在复杂环境下机器人系统的自主推理、规划和控制。根据移动方式来分，可分为：轮式移动机器人、步行移动机器人(单腿式、双腿式和多腿式)、履带式移动机器人、爬行机器人、蠕动式</p>
	<p>机器人路径动态规划 - 《互联网文档资源 (http://wenku.baidu.c) 》 - 2017-1-13 4:53:09 (是否引证：否)</p>
	<p>1.术已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人的研究始于60年代末期。斯坦福研究院(SRI)的Nils Nilsson 和Charles Rosen 等人，在1966年至1972年中研发出了取名Shakey的自主移动机器人[1]。目的是研究应用人工智能技术，在复杂环境下机器人系统的自主推理、规划和控制。根据移动方式来分，可分为：轮式移动机器人、步行移动机器人(单腿式、双腿式和多腿式)、履带式移动机器人、爬行机器人、蠕动</p>
	<p>什么是移动机器人？ - 《互联网文档资源 (http://www.360doc.co) 》 - 2017-3-13 13:02:24 (是否引证：否)</p>
	<p>1.术已经得到世界各国的普遍关注。移动机器人的研究始于60年代末期。斯坦福研究院 (SRI) 的Nils Nilsson 和Charles Rosen 等人，在1966年至1972年中研发出了取名Shakey的自主移动机器人。目的是研究应用人工智能技术，在复杂环境下机器人系统的自主推理、规划和控制。根据移动方式来分，可分为：轮式移动机器人、步行移动机器人 (单腿式、双腿式和多腿式) 、履带式移动机器人、爬行机器人、蠕动</p>
	<p>控制系统. 胡长风 - 《学术论文联合比对库》 - 2014-03-11 (是否引证：否)</p>
	<p>1.轮式移动机器人发展现状人类对移动机器人的研究始于60年代末期，斯坦福研究院 (SRI) 的Nils Nilsson和Charles Rosen 等人，在 1966 年至 1972 年中研究出了取名 Shakey 的自主移动机器人[6]。该机器人的目的是用来研究人工智能，机器人系统的自主推理、规划和控制。随后，由于移动机器人在国民经济以及人们的生活中有着极大的应用潜力，世界各国及其重视对移动机器人的研究。</p>
	<p>201091303524911 - 《学术论文联合比对库》 - 2013-05-26 (是否引证：否)</p>
	<p>1.。美国斯坦福国际研究所(Stanford Research Institute, SRI)的Nils Nilsson 和Charles Rosen 等人，在1966年到1972年期间，研发出了一款名为Shakey的自主移动机器人。这是首台采用了人工智能学的移动机器人。Shakey具备一定人工智能，这是先前的机器人所不具备的，它能够自主对周围环境进行感知和建模、进行行为规划并</p>
	<p>基于局部子图匹配的SLAM解决方法 丁帅华 - 《复旦大学硕士论文》 - 2009-04-24 (是否引证：否)</p>
	<p>1.移动机器人的研究起步较早，可以追溯到20世纪60年</p>

		<p>代, 斯坦福研究院(sRx)的Nisl Nilssen和eharles Rosen等人[1], 在1969年至1972年中研制出了名为 Shakey的自主移动机器人, 开了移动机器人领域研究的先河。它具有图1.2第一个移动机器人Shakcy在复杂环境下, 对象识别,</p> <p>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 (是否引证: 否)</p> <p>1.究始于20世纪60年代末期,斯坦福研究院在1966—1972年中研造出了取名Shakey的自主移动机器人。目的是研究应用 人工智能技术,在复杂环境下机器人系统的自主推理、规划和控制。20世纪70年代末,随着计算机的应用和传感技术的发展,移动机器人研究又出现了新的高潮。特别是在20世纪80年代中期,设计</p>
5	<p>此处有 44 字相似</p> <p>人步行系统方面的研究是当时的研究热点, 解决机器人通过不平整地区的运动不稳定的问题, 随后研发和制造拥有多足步行机器人。上个 世纪七十年代末, 随着计算机嵌入式系统和传感器技术的飞速发展, 又迎来了自主移动机器人的 研发新高潮。特别是八十年代中期, 机器人的研发和设计浪潮席卷全球, 当时世界一些著名的科学技术公司着手研制机器人。自从九十年</p>	<p>轮式移动机器人运动控制系统研究与设计 赵世强 -《西安电子科技大学硕士论文》- 2009-01-01 (是否引证: 否)</p> <p>1.集中式控制方式是指用一台功能比较强大的计算机实现其全部控制功能, 在早期的机器人控制系统中较多地采用这种方式。 随着计算机技术的飞速发展和机器人控制要求的 不断提高, 逐渐出现了主从式控制和分布式控制。在主从式控制结构中, 有上下两级计算机, 其中上位机利用它的运算能力</p> <p>基于双目立体视觉的移动机器人目标定位 韩云生 -《江南大学硕士论文》- 2009-05-01 (是否引证: 否)</p> <p>1.tric Quadruped 为代表的步行机器人也研究成功, 它能在不平整、非结构化环境中运动。70 年代末, 随着计算机的应用和传感技术的发展, 移动机器人研究又出现了新的高潮。特别是在 80 年代中期, 设计和制造机器人的浪潮席卷全世界, 一大批世界著名的公司开始研</p> <p>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 (是否引证: 否)</p> <p>1.研造出了取名Shakey的自主移动机器人。目的是研究应用人工智能技术,在复杂环境下机器人系统的自主推理、规划和控制。 20世纪70年代末,随着计算机的应用和传感技术的发展,移动机器人研究又出现了新的高潮。特别是在20世纪80年代中期,设计和制造机器人的浪潮席卷全世界,一大批世界著名的公司开始</p>
6	<p>此处有 39 字相似</p> <p>世纪七十年代末, 随着计算机嵌入式系统和传感器技术的飞速发展, 又迎来了自主移动机器人的研发新高潮。特别是八十年代中期, 机器人的研发和设计浪潮席卷全球, 当时世界一些著名的科学技术公司着手研制机器人。 自从九十年代以来, 随着高精度地理环境信息传感器、高速中央处理器、嵌入式控制技术 etc 达到较高水平, 以真实物理环境下路径规划技</p>	<p>基于双目立体视觉的移动机器人目标定位 韩云生 -《江南大学硕士论文》- 2009-05-01 (是否引证: 否)</p> <p>1.代末, 随着计算机的应用和传感技术的发展, 移动机器人研究又出现了新的高潮。特别是在 80 年代中期, 设计和制造 机器人的浪潮席卷全世界, 一大批世界著名的公司开始研制移动机器人平台, 这些移动机器人平台主要集中在大学实验室及研究机构, 从而促进了移动机器人学多种研究方向的出现。90 年代以来,</p> <p>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 (是否引证: 否)</p> <p>1.纪70年代末,随着计算机的应用和传感技术的发展,移动机器人研究又出现了新的高潮。特别是在20世纪80年代中期,设计和制造 机器人的浪潮席卷全世界,一大批世界著名的公司开始研制移动机器人平台,这些移动机器人</p>

		主要作为大学实验室及研究机构的移动机器人实验平台,从而促进了移动机器人学多种研究方向的出现。20世纪90年
7	<p>此处有 31 字相似</p> <p>可移动的路径做出移动动作;7、匿名性,机器人无法通过无表进行区分,即所有机器人都是相同的,且在同一个离散空间系统中,所有</p> <p>机器人执行相同的移动算法。</p> <p>设计机器人移动算法,并保证机器人</p> <p>设定移动算法之后,能满足探索终止或者永恒探索是目前机器人巡逻问题的一个研究热点。机器人移动算法的设计和验证,大多是以手动</p>	<p>201091303524911 - 《学术论文联合比对库》- 2013-05-26 (是否引证:否)</p> <p>1.术界备受瞩目的焦点。1.2 步行机器人的优点根据机器人的移动方式,可以将移动机器人分为固定式机器人、轮式移动机器人、履带式移动机器人、足式移动机器人、爬行机器人、蠕动式机器人及游动式机器人等。众所周知,轮式或履带式的移动方式已得到广泛应用。然而,通过科学家不断的探</p>

指 标	
疑似剽窃文字表述	
1.	移动算法是自主移动机器人完成指定探索任务的核心问题,机器人移动算法决定了机器人的移动行为。
2.	它集中了传感器技术、信息处理、电子工程、计算机工程、自动化控制工程以及人工智能等多学科的研究成果,代表机电一体化的最高成就,是目前科学技术发展最活跃的领域之一。随着机器人性能不断地完善,移动机器人的应用范围大为扩展,不仅在工业、农业、医疗、服务等行业中得到广泛的应用,而且在城市安全、国防和空间探测领域等有害与危险工作环境中得到很好的应用。因此,移动机器人技术已经得到世界各国的普遍关注。自主移动机器人的研究开始于上个世纪六十年代末期。
3.	这
4.	台机器人被用于人工智能技术的研究,包括复杂环境下机器人的自主逻辑判断、移动路径规划和移动控制。
	世纪七十年代末,
	随着计算机嵌入式系统和传感器技术的飞速发展,又迎来了自主移动机器人的

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

原文内容		相似内容来源
1	<p>此处有 108 字相似</p> <p>单进程实例下面给出一个同步系统的单进程实例：</p> <p>14</p> <p>2.2 NUXMV 有限状态机第二章 NUXMV 介绍</p> <p>1</p> <p>MODULE main</p> <p>2</p> <p>VAR</p> <p>3</p> <p>request : boolean;</p> <p>4</p> <p>state : {ready, busy};</p> <p>5</p> <p>ASSIGN</p> <p>6</p>	<p>供热混合系统的抽象及其形式化验证 王莉 - 《华中科技大学硕士论文》 - 2004-11-01 (是否引证：否)</p> <p>1.尔型、数量型、或者是固定矩阵,静态的结构类型等。</p> <p>例1:short.smvMODULE mainVAR request : boolean;state : {ready,busy};ASSIGN init(state) := ready;next(state) := case state = re</p>

	<pre> init(state) := ready; 7 next(state) := case 8 state = ready & request = TRUE :</pre>	
2	<p>此处有 120 字相似</p> <p>来描述通讯协议、异步电路以及其他异步系统。下面是反相门环 (Inverter Ring) 异步系统建模的例子：</p> <pre> 1 MODULE inverter(input) 2 VAR 3 output : boolean; 4 ASSIGN 5 init(output) := FALSE; 6 next(output) := !input; 7 8 MODULE main 9 VAR 10 gate1 : process inverter(gate</pre>	<p>供热混合系统的抽象及其形式化验证 王莉 - 《华中科技大学硕士论文》 - 2004-11-01 (是否引证：否)</p> <p>1.的状态是1,那么在经过一个循环后,它的状态将变成0。实现这一功能的状态变换主体是在其子函数当中,MODULE inverter(input)VAR output : boolean;ASSIGN init(output) := 0; next(output) := !input;该部分实现了状态由1变0或由0变1。而主函数则作为它能够实现状态传递的关键,把gate3的输出作为gate1的输入,把g</p>
3	<p>此处有 156 字相似</p> <pre> init(output) := FALSE; 6 next(output) := !input; 7 8 MODULE main 9 VAR 10 gate1 : process inverter(gate3.output); 11 gate2 : process inverter(gate1.output); 12 gate3 : process inverter(gate2.output);</pre> <p>在上述程序中定义了由三个反相门构建的环，反相门模块使用关键字process实例化。每个反相门实例类似计算机系统中的进</p>	<p>供热混合系统的抽象及其形式化验证 王莉 - 《华中科技大学硕士论文》 - 2004-11-01 (是否引证：否)</p> <p>1.图4.4 request状态图例2:ring.smvMODULE mainVAR gate1 : process inverter(gate3.output); gate2 : process inverter(gate1.output); gate3 : process inverter(gate2.output);SPEC (AG AF gate1.output) & (AG AF !gate1.output</p>

4	<p>此处有 71 字相似</p> <p>ESS</p> <p>2</p> <p>running</p> <p>2.3 LTL</p> <p>模型检测nuXmv 中可以通过时序逻辑对有限状态机进行建模与验证，如</p> <p>计算树逻辑</p> <p>(CTL , Computation Tree Logic)、线性时态逻辑</p> <p>(LTL , Linear Temporal Logic)、</p> <p>属</p> <p>性说明语言 PSL(Property Specification Language)。还可以使用实时计算树逻辑 (</p>	<p>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 (是否引证：否)</p> <p>1.这种自动生成的反例为系统在设计和调试阶段改正错误提供了非常重要的信息。属性的表示逻辑:系统属性有3种主流的表示逻辑,包括计算树逻辑(CTL,Computation Tree Logic)、线性时态逻辑(LTL,Linear Temporal Logic)以及模态命题u-演算(u-Cal-culus)[2]。主流模型检验工具:当前的主流模型检验工具有卡耐基梅隆大学的用于</p>

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

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

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