

文本复制检测报告单(全文对照)

№:ADBD2019R_20191102160559201912231725111102781246422

检测时间:2019-12-23 17:25:11

检测文献: 5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究

作者: 基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究

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

学术论文联合比对库

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

个人比对库

时间范围: 1900-01-01至2019-12-23

检测结果

去除本人已发表文献复制比: 1.1%

跨语言检测结果: 0%

去除引用文献复制比: 1%

总文字复制比: 1.1%

单篇最大文字复制比: 0.4% (磁轴承不平衡控制技术的研究进展)

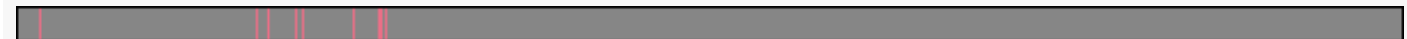
重复字数: [525] 总段落数: [5]
总字数: [47120] 疑似段落数: [2]
单篇最大重复字数: [193] 前部重合字数: [200]
疑似段落最大重合字数: [292] 后部重合字数: [325]
疑似段落最小重合字数: [233]



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 公式: 没有公式 疑似文字的图片: 0 脚注与尾注: 0

2.6%(292) 5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究_第1部分 (总11292字)
2.4%(233) 5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究_第2部分 (总9651字)
0%(0) 5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究_第3部分 (总10451字)
0%(0) 5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究_第4部分 (总10368字)
0%(0) 5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究_第5部分 (总5358字)



(注释: 无问题部分 文字复制部分 引用部分)

1. 5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究_第1部分

总字数: 11292

相似文献列表

去除本人已发表文献复制比: 2.6%(292) 文字复制比: 2.6%(292) 疑似剽窃观点: (0)

1	10299_080804_S1207039 曾润章 S - 《学术论文联合比对库》 - 2015-04-28	1.4% (160) 是否引证: 否
2	电磁轴承数字控制系统的设计与研究 曹杨(导师: 祝长生) - 《浙江大学硕士论文》 - 2007-07-01	1.3% (149) 是否引证: 否
3	磁悬浮推力轴承数字控制系统研究 董建磊(导师: 葛研军) - 《大连交通大学硕士论文》 - 2009-06-11	0.8% (86) 是否引证: 否
4	基于磁悬浮效应的测振系统	0.3% (33)

原文内容		相似内容来源
1	<p>此处有 106 字相似</p> <p>转子振动抑制研究</p> <p>1.2 磁悬浮轴承研究现状按照轴承力的来源，电磁轴承可以分为三类：被动式磁轴承 (Permanent Magnetic Bearing ,</p> <p>简称 PMB)、主动式磁轴承 (Active Magnetic Bearing , 简称 AMB)、混合式磁轴承 (Hybrid Magnetic Bearing , 简称 HMB)。</p> <p>被动式磁轴承的轴承力仅来源于永久磁铁，由于其固有阻尼极低，所以被动式磁轴承的工业应用范围较小；主动式磁轴承包含铜线圈或其</p>	<p>10299_080804_S1207039 曾润章 S - 《学术论文联合比对应》 - 2015-04-28 (是否引证：否)</p> <p>1.速，提高风能利用率，增加经济效益。目前常用的磁悬浮轴承 (简称磁轴承) 按工作原理主要分为三类：被动磁轴承(Passive Magnetic Bearing, 简称 PMB)、主动磁轴承(Active Magnetic Bearing, 简称 AMB)、混合磁轴承(Hybrid Magnetic Bearing, 简称 HMB)[39,41-42]。永磁轴承结构简单、成本低、低功耗，电磁轴承具有可控性强、结构多样化，混合磁轴承则结合它们两者的特点[4</p>
2	<p>此处有 54 字相似</p> <p>二次世界大战</p> <p>曼哈顿计划中，美国弗吉尼亚大学的 Jesse Beams 才将磁悬浮技术首次应用在提取同位素的离心机上。</p> <p>1937 年，德国工程师 Kemper 申请了一项磁悬浮轴承的专利[2]，这正是稍后出现的磁悬浮列车的前身。</p> <p>1969 年，德国高速单轨磁悬浮列车公司 Transrapid 开始进行磁悬浮列车实验。</p> <p>1976 年，瑞典 SKF</p>	<p>电磁轴承数字控制系统的设计与研究 曹杨 - 《浙江大学硕士论文》 - 2007-07-01 (是否引证：否)</p> <p>1.磁铁产生的力用于物体的稳定悬浮，必须根据物体的悬浮状态连续不断地调节磁场，这可以通过可控电磁铁来实现。1937年，德国人Kemper申请了一项磁悬浮技术的专利，并做了相应的实验[2]，这正是稍后出现的磁悬浮列车的前身。同年，在美国Virginia大学的 Beams和Holmes[3.41]，将一些小钢球悬浮起来并使之高速旋</p>

2.5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究_第2部分

总字数：9651

相似文献列表

去除本人已发表文献复制比：2.4%(233) 文字复制比：2.4%(233) 疑似剽窃观点：(0)

1	磁轴承不平衡控制技术的研究进展 张凯;张小章; - 《中国机械工程》 - 2010-04-25	2.0% (193) 是否引证：否
2	含转子不平衡的磁轴承建模与同频电流抑制 缪存孝;徐向波;刘强; - 《振动.测试与诊断》 - 2014-12-01	0.3% (32) 是否引证：是

原文内容		相似内容来源
1	<p>此处有 49 字相似</p> <p>工的工艺限制，转子的几何轴和惯性轴不重合，由此使得旋转轴介于几何轴和惯性轴之间，引起与转速同频的振动力；传感器偏差是指被</p> <p>传感器检测的转子表面为非理想圆形，且检测面材料不均匀会在测量得到的位移信号中引入同频或者倍频信息，</p> <p>引起同频或倍频振动力；磁极偏差是指径向磁极对称中心与转子旋转中心不重合，该因素影响较小，通常可忽略不计。</p> <p>许多文献针对</p>	<p>磁轴承不平衡控制技术的研究进展 张凯;张小章; - 《中国机械工程》 - 2010-04-25 (是否引证：否)</p> <p>1.合,然后根据测得的转速数据,映射不平衡增益与相位。不平衡控制算法可推广到Sensor Runout控制。受加工精度限制,传感器检测面非理想圆,检测面不理想会在测量信号中引入同频、倍频信息,这些信息与不平衡质量无关,称为SensorRunout,但其抑制与不平衡控制很类似,SensorRunout抑制方法可很</p>
2	<p>此处有 88 字相似</p> <p>s 引入模型参考自适应方法,可解决 MIMO (Multiple Input Mulpiple Output, 简</p>	<p>磁轴承不平衡控制技术的研究进展 张凯;张小章; - 《中国机械工程》 - 2010-04-25 (是否引证：否)</p> <p>1.运转,临界频率处的不平衡响应在控制力作用下减小了90%。2006年,Matras等[20]引入模型参考自适应方法</p>

	称 MIMO) 耦合问题。其基本思想是令一扰动输入的对象,通过自适应方法跟踪一无扰动输入的参考模型,以抑制对输入扰动的响应。仿真与实验结果证明,对频率已知、持续稳定的正弦激励, 5 基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究即便幅值未知、且随时间发生改变,该方法仍有效。缺点是在应用过程中,	,可解决MIMO问题。基本思想是令一带扰动输入的对象,通过自适应方法跟踪一无扰动输入的参考模型,以抑制对输入扰动的响应。仿真与实验结果证明,对频率已知、持续稳定的正弦激励,即便幅值未知,且随时间发生改变,该方法都有效。但应用过程中,权重阵选取很关键,且算法收敛速度较慢。也有学者研究闭环不平衡
3	此处有 63 字相似 输入扰动的响应。仿真与实验结果证明,对频率已知、持续稳定的正弦激励, 5 基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究即便幅值未知、且随时间发生改变,该方法仍有效。缺点是在应用过程中,参数中的权重阵选取很关键,且算法收敛速度较慢[29]。 2006 年,彭晓军提出约束条件更加严格的通用陷波器设计方法[30],补充 1996 年通用陷波器设计未考虑“低阻尼振荡	磁轴承不平衡控制技术的进展 张凯;张小章; - 《中国机械工程》- 2010-04-25 (是否引证:否) 1.通过自适应方法跟踪一无扰动输入的参考模型,以抑制对输入扰动的响应。仿真与实验结果证明,对频率已知、持续稳定的正弦激励,即便幅值未知,且随时间发生改变,该方法都有效。但应用过程中,权重阵选取很关键,且算法收敛速度较慢。也有学者研究闭环不平衡控制方法,通过将不平衡响应引入控制模型,采用LMI、LSDP、Q参数化控制等方法,设计增益调度H _∞

指 标		
疑似剽窃文字表述		
1. 传感器检测的转子表面为非理想圆形,且检测面材料不均匀会在测量得到的位移信号中引入同频或者倍频信息, 2. 其基本思想是令一扰动输入的对象,通过自适应方法跟踪一无扰动输入的参考模型,以抑制对输入扰动的响应。仿真与实验结果证明,对频率已知、持续稳定的正弦激励,		
3. 5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究_第3部分		总字数: 10451
相似文献列表		
去除本人已发表文献复制比: 0%(0) 文字复制比: 0%(0) 疑似剽窃观点: (0)		
4. 5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究_第4部分		总字数: 10368
相似文献列表		
去除本人已发表文献复制比: 0%(0) 文字复制比: 0%(0) 疑似剽窃观点: (0)		
5. 5_基于重复控制器的磁悬浮轴承转子振动抑制研究_第5部分		总字数: 5358
相似文献列表		
去除本人已发表文献复制比: 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;棕灰色文字表示作者本人已发表文献部分
7.本报告单仅对您所选择比对资源范围内检测结果负责



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

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

CNKI科研诚信管理系统研究中心