

G · 格子达论文检测报告【全文片段对照】

报告编号:DFF412DDB9EB44D0B8EB382C7DE24CA3

作者:徐鸿飞

送检时间:2021-06-07 01:06:34

送检单位:中国地质大学(武汉)

送检文档:机器人全局路径规划方法研究

对比索引检测检测范围:

1989-01-01至2021-06-07

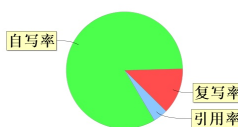
学术期刊库 近百亿+	学位论文库 13亿+	会议论文库 7000万+	报纸资源库 900万+	互联网资源库 数千万+
共享资源库 数百亿+	本科论文共享库 近亿+	大学生同届库 实时更新	专利库 近亿+	格子达论文库 30亿+

检测结果:

总相似比:16.9%

论文总字数:29546个

检测指标:



自写率:83.1%

复写率:12.81%

引用率:4.09%

其他类型检测结果:去除引用后总相似比:12.81% 同校同届总相似比:0.59%

其他指标:

图件	表格数	引用句子数	相似片段数
22	25	9	66

复写率来源:	学术期刊:0.31%	学位论文:0.36%	会议论文:0.29%
	报纸资源:0.42%	互联网:1.61%	大学生本科论文:9.82%
	共享资源库:0.0%	专利库:0%	

复写相似文献列表:

序号	相似文献	相似片段数	相似字数	相似比
1	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2018	31个	1273	6.63%
2	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2020	2个	87	0.45%
3	篇名:AR导航能成为“路痴”福音吗 来源:报纸资源库 作者:代小佩 出处:科技日报 2018	1个	81	0.42%
4	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2020	1个	69	0.36%

序号	相似文献	相似片段数	相似字数	相似比
5	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2020	1个	65	0.34%
6	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2018	1个	65	0.34%
7	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2020	1个	57	0.3%
8	篇名:ROS笔记(22) Gmapping_氢键H-H-CSDN博客_gmapping算法原理 来源:互联网文库 出处:http://www.baidu.com/link?url=QSpbMNU7r10B8HoP7...0	1个	56	0.29%
9	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2020	1个	54	0.28%
10	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2020	1个	51	0.27%
11	篇名:信息熵原理在电力系统最优潮流中的应用研究 来源:学位论文库 作者:李洪勤 出处:硕博学位论文 2005	1个	51	0.27%
12	篇名:基因突变_百度百科 来源:互联网文库 出处:http://www.baidu.com/link?url=nIkDGJqjJ4zBBpC8y...	1个	47	0.24%
13	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2019	1个	47	0.24%
14	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2019	1个	43	0.22%
15	篇名:...多目标和单配送中心的冷链物流配送路径优化研究——以... 来源:互联网文库 出处:http://www.baidu.com/link?url=vo9SzVl48K6SLGAGu...0	1个	41	0.21%
16	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2018	1个	39	0.2%
17	篇名:基于遗传算法的公路纵断面优化研究 - docin.com豆丁网 来源:互联网文库 出处:http://www.baidu.com/link?url=j7sMGJqjJ4zBBpC8y...	1个	36	0.19%
18	篇名:基于多项式与遗传算法的智能车辆换道轨迹规划研究 来源:会议论文库 作者:郑艳 商雄 许龙 出处:第29届中国控制与决策会议 2017	1个	37	0.19%
19	篇名:电路划分问题的遗传算法求解 来源:学术期刊库 作者:南国芳 李敏强 寇纪淞 出处:南国芳 李敏强 寇纪淞 2004	1个	37	0.19%
20	篇名:v智能控制第8章 遗传算法_百度文库 来源:互联网文库 出处:http://www.baidu.com/link?url=83W6cyd69yfHHQRUI...	1个	35	0.18%
21	篇名:...oftheapplicabilityofgeneticalgorithmstospace... 来源:互联网文库 出处:http://www.baidu.com/link?url=Kj-jd-k_B0zsgHiYF...0	1个	29	0.15%
22	篇名:7.1.1导航模块简介_赵虚左-CSDN博客 来源:互联网文库 出处:http://www.baidu.com/link?url=1Th4vNyIMoE4bxzfJ...0	1个	27	0.14%

序号	相似文献	相似片段数	相似字数	相似比
23	篇名:Neural network and genetic algorithm based global path planning in a static environment 来源:学术期刊库 作者:杜歆 陈华华 顾伟康 出处:杜歆 陈华华 顾伟康 2005	1个	23	0.12%
24	篇名:...robotbasedonK-meansalgorithm--《Transactionsof... 来源:互联网文库 出处:http://www.baidu.com/link?url=kx4cGoSM3u-xjKCvQ...0	1个	21	0.11%
25	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2020	1个	20	0.1%
26	篇名:南京地区一次大雾过程的多普勒天气雷达回波研究 来源:会议论文库 作者:徐姝 魏鸣 出处:2009第五届苏皖两省大气探测、环境遥感与电子技术学术研讨会 2009	1个	19	0.1%
27	篇名:信用评估与信用卡欺诈侦测的智能决策系统研究 来源:学位论文库 作者:李睿 出处:硕博学位论文 2011	1个	19	0.1%
28	来源:大学生本科毕业论文联合共享库 出处: 2020	1个	17	0.09%
29	篇名:基于改进遗传算法的移动机器人路径规划的研究-青海大学 来源:互联网文库 出处:http://www.baidu.com/link?url=Hfx-FhfdpjzGHgKNL...0	1个	17	0.09%

复写相似片段详情:

序号	原文片段	相似片段	相似比
1	自2016年工业和信息化部、国家发展改革委、财政部等三部委联合印发了《机器人产业发展规划（2016-2020年）》并指出为贯彻落实好《中国制造2025》将机器人作为重点发展领域的总体部署以来	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版:2018 日前,工业和信息化部、国家发展改革委、财政部等三部委联合印发了《机器人产业发展规划（2016-2020年）》	91.0%
2	路径规划作为机器人技术中的一项重要研究内容被无数学者关注	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版:2017 避障路径规划是机器人应用中的一项重要技术	72.0%
3	our country's robots have entered a period of rapid development	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版:2020 our country's tourism industry has entered the period of rapid development	74.0%
4	and domestic robots have entered thousands of households	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版:2019 household robots have gradually entered into thousands of households	72.0%

序号	原文片段	相似片段	相似比
6	and proposes a new global path planning process based on genetic algorithm	来源: 学术期刊库 文献名: Neural network and genetic algorithm based global path planning in a static environment The paper proposes a method of global path planning based on neural network and genetic algorithm	73.0%
7	the genetic algorithm is used to generate the initial path generated by the traditional algorithm	来源: 互联网论文库 文献名 ...of the applicability of genetic algorithm to space... This problem is very sensitive to the initial conditions used to generate the trajectories. A genetic algorithm is developed that successfully handles the sensitivity...	71.35%
9	Finally, in order to verify the effectiveness of the above algorithm	来源: 互联网论文库 文献名: ...robot based on K-means algorithm--《Transaction of... Finally, in order to verify the effectiveness of the proposed method, the method in this paper, and the conventional method of the gray processing in RGB color space...	70.45%
11	移动机器人的全局路径规划是指如何在已知地图与定位的、有障碍物的作业场景中找到从指定起点到终点的最优或次优路径	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2019 移动机器人路径规划是指在有障碍物的环境中, 机器人按照指定任务, 寻找从起点到终点无碰撞的最优路径	61.0%
12	使得机器人在运动过程中可以安全且无碰撞地绕过环境中的所有障碍物, 其实质就是机器人在运动过程中的导航和避障	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2017 使机器人在运动过程中能安全、无碰撞地绕过所有障碍物, 其实质就是移动机器人在运动过程中的导航和避障。移动机器人的路径规划主要解决三个问题: 使机器人能从初始点运动到目标点	89.0%
13	目前主要的全局路径规划算法有: 图搜索算法、人工势场法、模拟退火算法、神经网络算法、遗传算法等	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2019 智能路径规划算法如蚁群算法、遗传算法、模拟退火算法、神经网络算法、模糊路径算法等	80.0%
14	第一章主要介绍本课题的选题背景以及研究意义, 对国内外研究现状做了综述, 并介绍了本文的各章节安排	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2019 本文主要分为六个章节: 第一章介绍课题的选题背景、意义以及国内外的研究现状	75.0%

序号	原文片段	相似片段	相似比
15	第三章主要阐述遗传算法的机制，介绍了遗传算法的原理与流程，包括编码、初始化、选择、交叉、变异的一些做法	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2020 第三章介绍遗传算法的设计，包括初始化、选择、交叉以及变异操作，给出编码方案和解码方案	70.0%
16	以及对优化后的折线路径再进行曲线优化	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2019 超链接优化的优化内容包括了对超链接的结构优化、注释优化以及对超链接的路径优化	64.0%
18	多种语言支持：ROS框架可以与多种流行编程语言结合，如常用的C++、python和Lisp	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2018 ROS支持多种编程语言，目前已经支持C++、Python、Java、Octave和LISP等多种语言	75.0%
19	本文使用的仿真工具为Gazebo，Gazebo是一个机器人3D动态模拟器，能够在准确的模拟出复杂的室内或室外场景以及高效的模拟机器人的运动	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2020 Gazebo是一款3D动态模拟器，能够在复杂的室内和室外环境中准确有效地模拟机器人群	70.0%
20	与游戏引擎类似，Gazebo提供了物理模拟引擎来模拟运动场景，同时也提供多种传感器以及直观的程序界面，对用户很友好	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2020 和具有高保真度的视觉模拟，游戏引擎类似，Gazebo提供了高保真度的物理模拟	65.0%
21	物种进化机制基本可以分为以下三种形式来运作：	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2017 达尔文的自然选择学说认为，生物群体的进化机制可以分为三种形式：	68.0%
22	遗传算法利用遗传算子来描述群体如何进化，所以遗传算子是遗传算法的重要组成部分，也是控制进化过程的基本工具	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2019 遗传算法利用遗传算子产生新一代群体来实现群体进化 算子的设计是遗传策略的主要组成部分，也是调整和控制进化过程的基本工具	66.0%
23	然后随机生成一个0-1的随机数，判断这个数在哪个区间内则选择那个区间对应的个体	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2018 【0，1】随机数判断落到哪个区间，从而选择对应的个体，循环50次	65.0%
24	基于遗传算法的全局路径规划算法研究	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2020 基于遗传模拟退火算法的静态路径规划研究[D]	66.0%
25	重复上述步骤直至初始种群数量达到目标值	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2019 第三步：重复以上两个步骤，直至初始种群数量	74.0%
26	使用上述方法，使用参数：初始种群大小200，交叉概率0.4，变异概率0.1进行了1000次迭代实验	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2019 本文设置初始种群大小为20，交叉概率为0.95，变异概率为0.1，迭代次数最大为200次	61.0%

序号	原文片段	相似片段	相似比
27	得出数据如表 4. 2, 和适应度值随着迭代次数的变化如图 4. 6所示	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2017 衰减步长设置为5000, 其学习率随迭代次数变化如图4. 2所示	64. 0%
28	最后得到的未经曲线优化的路径如图 4. 7所示, 曲线优化后的如图 4. 8所示	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2018 值随时间的变化曲线如图4. 7、图4. 8所示	60. 0%
29	roslaunch可以帮助按照所编写的launch文件中的规则批量启动多个节点	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2017 使用roslaunch工具启动launch文件可以一次性同时启动多个节点	65. 0%
30	master是ROS提供的一个节点管理器, 在整个ROS系统通信网络里相当于管理中心	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2020 节点管理器 (Master) 节点管理器向ROS系统中其他节点提供命名和注册服务	67. 0%
31	然后对相同的起始点使用本算法与ROS系统Navigation Stack这个软件元包中其他的全局路径规划算法进行路径规划并记录路径长度与时间等信息	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2019 第四章 ROS中Navigation功能包的路径规划算法	74. 0%
32	并比较了几种不同的方法的生成速度与质量	来源: 会议论文库 文献名: 南京地区一次大雾过程的多普勒天气雷达回波研究 本文回顾了导致速度模糊的原因, 并比较了现有的几种方法	56. 0%
33	自主移动机器人是一类能够通过携带的多个传感器感知环境状态和自身状态, 实现在有障碍的环境中向着目标自主运动	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2019 它是指移动机器人通过传感器感知环境信息和自身状态, 实现在有障碍的环境中面向目标的自主运动	86. 0%
34	从而完成指定功能的机器人系统[1], 具有很强的自规划、自组织、自适应能力	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2017 移动机器人能在复杂的环境中工作, 这种机器人具有自规划、自组织、自适应能力	60. 0%
35	而全局路径规划算法就是自主移动机器人技术中一项重要研究内容, 移动机器人的移动能力和效率是依赖于路径规划方法的	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2019 2. 4移动机器人路径规划问题的传统求解方法基于全局路径规划下的移动机器人路径规划传统的方法包含	65. 0%
36	其中机器人的地图与定位目前一般使用SLAM来完成, SLAM (Simultaneous localization and mapping) 的全名是同时定位与地图构建	来源: 报纸资源库 文献名: AR导航能成为“路痴”福音吗 SLAM (simultaneous localization and mapping), 即同步定位与地图构建	77. 0%

序号	原文片段	相似片段	相似比
37	蒙特卡洛自适应定位是用于2D移动的机器人的概率定位系统	来源: 互联网论文库 文献名: 7.1.1导航模块简介_赵虚左-CSDN博客 amcl (adaptiveMonteCarloLocalization) 自适应的蒙特卡洛定位, 是用于2D移动机器人的概率定位系统。它实现了自适应(或KLD采样)蒙特卡洛定位方法, 该方法使用粒子过滤器根据已知地图跟踪...	80.0%
38	它实现了自适应(或KLD采样)蒙特卡洛定位方法, 是一种比较常用的定位算法, 通过使用粒子过滤器比较已知地图和检测到的障碍物来进行定位	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2018 蒙特卡洛自适应定位), 它是一种很常用的定位算法, 它通过比较检测到的障碍物和已知地图来进行定位	68.0%
39	模拟退火[6] 算法通过模拟固体退火来实现在一个很大的搜寻空间内寻找一个最优解	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2017 为了寻找电池充放电测试的最优方案, 我们采用模拟退火算法在完整的搜寻空间内寻找最优解	66.0%
40	神经网络算法[7] 是一种模仿人脑神经网络的智能算法	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2017 神经网络是一种让机器模仿人脑进行运作的智能算法, 目前主要应用在自动驾驶, 语音识别, 图像处理, 对象分类等领域	64.0%
41	这个算法也是本文主要研究的方法	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2017 该方法是本文研究的SFM算法的核心, 其主要步骤如下:	63.0%
42	且可以很好的与其他的算法相结合使用, 实现简单, 但是同时也存在局部搜索能力差、容易陷入局部最优解、迭代次数多等问题	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2018 当mutateFactor过小时, 算法的搜索能力差, 容易陷入局部最优解	66.0%
43	Patnaik提出了一种概率自适应遗传算法[11], 使交叉和变异的概率会随着个体适应度值的变化而变化	来源: 学位论文库 文献名: 信息熵原理在电力系统最优潮流中的应用研究 patnaik提出了一种变异率和交换率随个体的适应度而变化的自适应遗传算法	68.0%
44	Gmapping算法[24] 是目前使用激光雷达和里程计以及基于粒子滤波方案里面相对成熟和可靠的一个SLAM算法	来源: 互联网论文库 文献名: ROS笔记(22) Gmapping_氢键H-H-CSDN博客 _gmapping算法原理 最常用的SLAM算法为Gmapping Gmapping算法是目前基于激光雷达和里程计方案里面比较可靠和成熟的一个算法 它基于粒子滤波, 采用粒子滤波器RBPF(Rao Blackwellized ...	76.0%
45	根据达尔文进化论的“物竞天择, 适者生存”[25], 自诞生以来, 地球上的每个物种都经历了漫长的进化过程	来源: 大学生本科毕业论文联合共享库 出版: 2018 根据达尔文的进化论, 地球上的每一个物种从诞生之日起就进入了一个漫长的进化过程	61.0%

序号	原文片段	相似片段	相似比
46	而相对的生存能力弱的就会被自然选择所淘汰，后代也会越来越少，直至完全消亡	来源：互联网论文库 文献名：基于遗传算法的公路纵断面优化研究 - docin.com豆丁网 具有较低生存能力的个体则被淘汰，或者繁衍后代的机会越来越少，直至消亡。这即是自然界“自然选择，适者生存”法则。借鉴达尔文的自然选择和优胜劣汰的生物进化思想，遗传...	60.0%
47	对自然环境的适应性也不一样，所以通过基因的杂交就有可能产生更强大的后代	来源：互联网论文库 文献名：v智能控制第8章 遗传算法_百度文库 每个基因产生的个体对环境有一定的适应性基因杂交和基因突变可能产生对环境适应性更强的后代。自然选择学说包括以下三个方面：(1)遗传：这是生物的普遍特征，亲...	57.0%
48	进而产生后代，使得这种优良基因得以保留	来源：学位论文库 文献名：信用评估与信用卡欺诈侦测的智能决策系统研究 选择适应度好的个体作为优先配对繁殖的个体，让适应度好的基因有更多的机会繁殖后代，使优良的基因得以遗传和保留	63.0%
49	然后重复的进行选择、交叉、变异，不断的迭代之后，在最后的群体中得到一个全局最优解或次优解	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2018 经过编码、计算适应度、选择、交叉和变异的过程，获得全局最优解	63.0%
50	根据第一步确定的参数以及上一步的适应度函数计算得到的适应值，进行选择、交叉、变异的遗传操作生成子代	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2017 然后对 P_{t-1} 作选择、交叉和变异等遗传操作，从而生成子代种群 P_t	63.0%
51	在遗传算法中，种群大小、交叉概率、变异概率等参数的取值是影响算法性能和效果的一个重要因素	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2017 遗传算法涉及的控制参数有：种群大小、交叉概率、变异概率等，其中交叉概率和变异概率的取值会对遗传算法性能产生较大的影响	80.0%
53	所以，适应度函数就是在对应的生存环境中，根据个体的表现型计算出它的适应值，这个值就决定了个体在这个环境下的生存能力	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2017 适应度函数构成了个体的生存环境，根据个体的适应度值来判断个体在此环境下的生存能力	69.0%
55	保证了生存能力强的个体更大几率的生存下来并将优秀的基因遗传给下一代	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2018 在选择算子的过程中，适应度越好的试题被保存并将优秀的基因遗传给下一代的几率就会变大，遵循优胜劣汰的原则	80.0%
56	对于规模为n的群体，假设适应值函数为g，即个体的适应值为，则其选择概率为：	来源：会议论文库 文献名：基于多项式与遗传算法的智能车辆换道轨迹规划研究 设群体规模为 N ，个体 i 的适应度值为 f_i ，则被选择的概率为	62.0%

序号	原文片段	相似片段	相似比
57	得到每个个体的选择概率，即适应度值的和进行归一化之后，通常使用轮盘赌方法去选择，也称为比例选择或比例复制	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2017 (1) 复制：轮盘赌选择法是一种最普遍的选择方法，该方法中各个个体的选择概率和其适应度值的大小成比例关系	63.0%
58	通过对产生的随机数落在的区域所在的个体进行选择，类似赌场之中的轮盘（如图 3.2）	来源：互联网文库 文献名：...多目标和单配送中心的冷链物流配送路径优化研究——以... 比例选择法又称轮盘赌选择策略，是最基本的选择策略之一。将种群中所有个体的适应度值进行累加然后归一化，最终通过随机数对随机数落在的区域对应的个体进行选取，...	57.14%
59	假设位串的长度为L，对要交叉的个体随机选取[1, L-1]之间，即非两端的位置的一个或多个位置进行交叉操作，	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2020 然后，根据位串长度L，对要交配的一对个体，随机选取[1, L-1]中的一个或多个整数k作为交叉位置	66.0%
60	它模拟了自然界中个体基因组DNA分子发生的突然的、可遗传的突变，从而染色体的结构也被改变的现象	来源：互联网文库 文献名：基因突变_百度百科 基因突变是指基因组DNA分子发生的突然的、可遗传的变异现象。从分子水平上看，基因突变是指基因在结构上发生碱基对组成或排列顺序的改变。基因虽然十分稳定，...	80.0%
61	在二进制编码遗传算法中，变异算子通过变异概率按位反转某为等为基因的值来实现	来源：学术期刊库 文献名：电路划分问题的遗传算法求解 5 变异算子0—1编码的遗传算法中，变异算子按照一定变异概率随机反转某位等位基因的二进制字符来实现，即1变为0，或0 '变为1	64.0%
62	先计算个体会变异的概率，假设原始基因变异概率为，群体大小为n，则个体发生变异的概率为：	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2019 同时变异概率还决定着群体发生变异的基因平均个数	64.0%
63	路径规划的目标是找到一条从起点到终点适合机器人行走且较短的路径，所以目标函数的主要指标应该是评价路径的质量，主要考虑以下几个方面：	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2020 通过避障手段，机器人的路径规划从起点到终点找到一条合适的路径	60.0%
64	无法增加种群多样性，不利用产生最优解	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2019 最后利用差分进化策略完成进一步的优化，从而增加种群的多样性，使得种群朝着最优解的方向发展	61.0%
65	表 5.1 仿真实验环境参数表	来源：大学生本科毕业论文联合共享库 出版：2019 将算法优化结果产生补偿指标代入相应Matlab模型进行仿真实验，仿真时长0.12S，仿真参数表见5.1表5.1仿真参数表	77.0%

序号	原文片段	相似片段	相似比
66	证明了遗传算法在路径规划中的可行性	来源: 互联网论文库 文献名: 基于改进遗传算法的移动机器人路径规划的研究-青海大学学... 基于改进遗传算法的移动机器人路径规划的研究, 遗传算法, 路径规划, 偏移机制, 人工势场算法, 动态参数。为改进标准遗传算法在路径规划问题中存在的初始种群可行性问题、标准遗传...	59.0%

同届相似文献列表:

序号	学院	院系专业	相似文献	相似片段数	相似字数	相似比
1	中国地质大学(武汉)	材料与化学学院应用化学(卓越计划)	篇名: 买尔外提-论文-液质定量分析沉积物中的药物残留	1个	22	0.11%
2	中国地质大学(武汉)	地理与信息工程学院地理空间信息工程	篇名: 20171000730-房祖锐-变化环境下鄱阳湖流域径流变化模拟与归因研究	1个	21	0.11%
3	中国地质大学(武汉)	机械与电子信息学院电子信息工程	篇名: 20171000292-万欣-基于遗传算法的极化码构造算法研究	1个	22	0.11%
4	中国地质大学(武汉)	地理与信息工程学院遥感科学与技术	篇名: 基于卷积神经网络和弱监督学习的目标检测	1个	17	0.09%
5	中国地质大学(武汉)	自动化学院自动化	篇名: 本科毕业论文-韩晨-2021.5.26	1个	17	0.09%
6	中国地质大学(武汉)	自动化学院测控技术与仪器	篇名: 20171001751-陈远群-仓储物流移动机器人路径规划的应用研究	1个	15	0.08%

同届相似片段详情:

序号	原文片段	相似片段	相似比
5	path planning has attracted the attention of countless scholars	来源: 大学生同届库 文献名: 基于卷积神经网络和弱监督学习的目标检测 学校: 中国地质大学(武汉) 院系专业: 地理与信息工程学院 遥感科学与技术 target detection has always attracted the attention of scholars	72.0%

序号	原文片段	相似片段	相似比
8	to optimize the curve of the polyline path	来源：大学生同届库 文献名：20171001751-陈远群-仓储物流移动机器人路径规划的应用研究 学校：中国地质大学(武汉) 院系专业：自动化学院 测控技术与仪器 the cost function is added to optimize the path	90.0%
10	According to the simulation experiment and the simulation results in Gazebo	来源：大学生同届库 文献名：20171000730-房祖锐-变化环境下鄱阳湖流域径流变化模拟与归因研究 学校：中国地质大学(武汉) 院系专业：地理与信息工程学院 地理空间信息工程 According to the simulation results of the model	78.0%
17	验证遗传算法全局路径规划在实际应用中的可行性	来源：大学生同届库 文献名：买尔外提-论文-液质定量分析沉积物中的药物残留 学校：中国地质大学(武汉) 院系专业：材料与化学学院 应用化学（卓越计划） 并应用所建立的沉积物中11种药物残留的分析方法，通过对实际样品进行检测来验证了该方法在实际应用中的可行性	76.0%
52	需要为不同的染色体的适应度进行评价	来源：大学生同届库 文献名：本科毕业论文-韩晨-2021.5.26 学校：中国地质大学(武汉) 院系专业：自动化学院 自动化 适应度低的染色体更容易被淘汰，总体来说不同染色体的适应度是通过引入相关函数来测算的	91.0%
54	因此适应度函数的定义直接决定了种群的进化方向	来源：大学生同届库 文献名：20171000292-万欣-基于遗传算法的极化码构造算法研究 学校：中国地质大学(武汉) 院系专业：机械与电子信息学院 电子信息工程 由于个体是否具有更高可能性被继承到下一代取决于其适应性的高低，所以适应度函数直接影响着种群进化的方向	71.0%

引用片段详情:

序号	引用片段详情
1	人工势场法[4] 通过在目标点周围构建引力场与在障碍物周围构建斥力场，再在这个叠加场中搜索出最优的路径，可以实现实时处理且生成的路径较为平滑，但是当障碍物变多时，容易造成混乱[5]
2	翁理国等在这个基础上提出了此方法等缺陷，遗传概率上限为事先给定的固定数值，不能根据种群的进化情况随时调整，限制了算法的收敛速度，然后引入了种群多样性的自适应调整[12]

序号	引用片段详情
3	刘洋[17] 和Jianwei Ma[18] 等都提出了将贝塞尔曲线与遗传算法相结合来解决节点冗余和拐点角度大的问题, 宋宇[19]、段立伟[20] 和魏彤[21] 等则是通过引入删除和插入算子来解决连贯性问题, 而李国洪等则是通过B样条差值来实现[22]
4	很多学者对关于生物进化和遗传的机理进行了研究, 并从中发展出适用于现实世界的复杂适应系统研究的计算技术: 自然进化系统的计算模型和模拟进化算法, 遗传算法就是由其中的Holland及其学生首先提出的一个重要的发展方向[27]
5	遗传算法适用于全局最优化的搜索场景, 是进化算法的一种, 它与传统的爬山算法这种启发式优化算法相比, 能够跳出局部最优而找到全局最优解, 遗传算法只需定义好适应度函数, 就可以在全部解空间内去进行搜索, 拥有优秀的自组织性和自学习性[28]
6	种族个数, 这个参数是必须的, 它规定了初始群体以及之后每次迭代的群体的个数, 这个值越大, 种群的多样性越好, 可以防止提前收敛, 但是也会增加计算量, 一般这个值的范围为[20, 200] [29]
7	交叉概率, 控制交叉算子对任意两个父代进行交叉操作的次数, 交叉概率越高, 则生成的新的结构个体也越多, 丢失存在的优良基因的概率也越大, 但是也更有机会生成结合父代双方优良基因的子代, 一般这个值的范围在[0.6, 1] [30]
8	一般这个值的范围为[0.005, 0.01] [31]
9	针对这些不足, 使用遗传算法对移动机器人路径规划也受到了国内外学者的广泛研究

指标说明:

- 1、总相似比: 类似于重合率, 即送检论文内容与所选检测资源范围内所有文献相似的部分(包括参考引用部分), 占整个送检论文内容的比重, 总相似比=复写率+引用率;
- 2、复写率: 即送检论文内容与所选检测资源范围内所有文献相似的部分(不包括参考引用部分), 占整个送检论文内容的比重;
- 3、引用率: 即送检论文内容中被系统识别为引用的部分, 占整个送检论文内容的比重(引用部分一般指正确标示引用的部分);
- 4、自写率: 即送检论文内容中剔除相似片段和引用片段后, 占整个送检论文内容的比重, 一般可用于论文的原创新性和新颖性评价, 自写率=1-复写率-引用率;
- 5、同届相似比: 即送检论文内容与校方所选同届库检测资源范围内所有文章相似的部分(不包括参考引用部分), 占整个送检论文内容的比重;
- 6、报告中, 红色与橙色文字表示复写片段, 蓝色与深蓝色文字表示引用片段, 紫色文字表示同届相似片段, 黑色文字表示自写片段。

免责声明:

- 1、本报告为G·格子达系统检测后自动生成, 鉴于论文检测技术及论文检测样本库的局限性, G·格子达不保证检测报告的绝对准确, 仅对您所选择的检测资源范围内的检验结果负责, 相关结论仅供参考, 不做法律依据;
- 2、G·格子达论文检测服务中使用的论文样本, 除特别声明者外, 其著作权归各自权利人享有。根据中华人民共和国著作权法相关规定, G·格子达网站为学习研究、介绍、评论、教学、科研等目的引用其论文片段属于合理使用。除非经原作者许可, 请勿超出合理使用范围使用其内容和本网提供的检测报告。

联系我们:



防伪二维码



关注微信公众号

官方网站: www.gocheck.cn

客服热线: 400-699-3389

客服QQ: 800113999