

论文相似性检测报告（详细版）

报告编号: 880cc7fa-9115-42d7-8e5f-a5e80119dc63

原文字数: 9,960

检测日期: 2016年04月14日

检测范围: 中国学术期刊数据库（CSPD）、中国学位论文全文数据库（CDDb）、中国学术会议论文数据库（CCPD）、中国学术网页数据库（CSWD）

检测结果:

一、总体结论

总相似比: 13.24% (参考文献相似比: 0.00%, 排除参考文献相似比: 13.24%)

二、相似片段分布



注: 绿色区域为参考文献相似部分, 红色区域为其它论文相似部分。

三、相似论文作者（举例9个）

[点击查看全部举例相似论文作者](#)

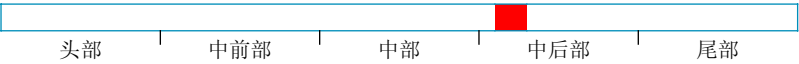
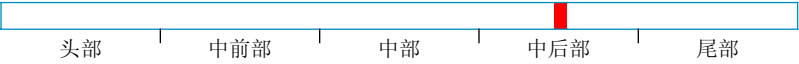
四、典型相似论文（举例5篇）

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
1	4.41%	六足机器人系统设计		会议论文	郭从良 等	中国电子学会电路与系统学会第十八届年会	2004
2	4.41%	基于GSM的汽车无线防盗抢报警定位系统的研究		学位论文	王警卫	东北大学	2011
3	2.94%	三极管自动分选机硬件电路及其软件系统设计		学位论文	唐雁彬	电子科技大学	2010

序号	相似比	相似论文标题	参考文献	论文类型	作者	来源	发表时间
4	2.94%	电力计量装置图像数据监测终端的设计		期刊论文	徐金玉	信息技术	2014
5	2.94%	一种智能婴儿车设计		期刊论文	陈艳辉 等	科技创新导报	2014

五、相似论文片段（共4个）

1	送检论文片段 位置： 传感器的选择 红外线感应模块（TDL-408）如下图（6）所示 图（6） 基于红外线技术的自动控制产品，当有人进入开关感应范围时，专用传感器探测到人体红外光谱的变化，自动输出高电平，人不离开感应范围，将持续输出高电平；人离开后，开关延时自动关闭负载。灵敏度高，可靠性强，广泛应用于各类自动感应电器设备。 1) 延时	相似论文片段 【2.94%】 来源：一种智能婴儿车设计 [期刊论文]《科技创新导报》，2014年 陈艳辉 等 输出低电平信号。采用热释电红外传感器的选择基于红外线技术的自动控制产品，当有人进入开关感应范围时，专用传感器探测到人体红外光谱的变化，自动输出高电平，人不离开感应范围活动，将持续输出高电平；人离开后，开关延时自动关闭负载。红外线感应
2	送检论文片段 位置： 感应范围，将持续输出高电平；人离开后，开关延时自动关闭负载。灵敏度高，可靠性强，广泛应用于各类自动感应电器设备。 1) 延时时间：也可根据客户要求订做，订做范围零点几秒至30分钟。 2) 超低功耗：自身功率<0.00005W。 3) 电压设计：4.5V-20VDC（可定做工作电压：3-4.5VDC）	相似论文片段 【4.41%】 来源：基于GSM的汽车无线防盗抢报警定位系统的研究 [学位论文]王警卫，2011年 东北大学 可靠性强，广泛应用于各类自动感应电器设备。延时时间（0.3秒~1.8秒可调）也可根据客户要求订做，订做范围零点几秒至30分钟；超低功耗：开关自身功耗<0.00005W；宽电压设计：4.5V-20VDC（可定做工作电压：2.7-5VDC）；具有感应封锁时间：感应模块在每一次感应输出后（高电平变成低电平），可以紧跟着设置一个封锁时间段，在此时间段内感应器不接受任何感应信号。此功

	4) 有感应封锁时间: 感应模块在每一次感应输出后(高电平变成低电平), 可以紧跟着设置一个封锁时间段, 在此时间段内感应器不接受任何感应信号。此功能可以实现“感应输出时间”和“封锁时间”两者的间隔工作, 可应用于间隔探测产品; 同时此功能	能可以实现
3	送检论文片段 位置:  循环11100000→01110000→ 00111000→00011100→00001110→00000111→10000011→11000001→11100000, 其奇数位有如下循环1000→1100→0100→0110→0010→0011→0001→1001→1000, 其偶数位有如下循环1100→0100→0110→0010→0011→0001→1001→1000→1100. 将A输出到P0端口, 则奇数位和偶数位正是我们所需要的步进电机输入信号。而事实上每个电机的动作是不同的, 为此我们在RAM中为每个电机开辟一个byte的状态字节用以循环移位. 在每一个电机周期里, 根据需要对每个电机的byte进行移位, 并用ANL指令将两个电机的状态合成到一个字节里输出此时的A同时可以控制两个电机了 步进电机的速度由驱动脉冲的频率决定, 移位的周期不同, 电机的速度也就不同了. 前面提到的电机周期	相似论文片段 【4.41%】 来源: 六足机器人系统设计 [会议论文]中国电子学会电路与系统学会第十八届年会, 2004年 郭从良 等 长度, 但缺点是两个步进电机只能以相同的速度动作. 事实上每个电机的动作是不同的, 为此我们在R 栅中为每个电机开辟一个 b y t e 的状态字节用以循环移位. 在每个电机周期里, 根据需要对每个电机的 b y t e 进行移位, 并用 A N L 指令将两个电机的状态合成到一个字节里输出, 使得可以同时控制两个电机. 步进电机的速度由驱动脉冲的频率决定
4	送检论文片段 位置:  方案的确定: 步进电机有可以精确控制的优点, 但是功耗大, 效率低, 力矩小。 如果选用大功率步进电机, 为了降低功耗, 可以采取PWM恒流控制的方法。基本思路是, 用带反馈的高频PWM根据输出功率的要求对每相恒流驱动, 总体电流顺序又符合转动顺序。需要力矩小的时候应及时减小电流, 以降低功耗。该方案实现的电路, 可以	相似论文片段 【2.94%】 来源: 三极管自动分选机硬件电路及其软件系统设计 [学位论文]唐雁彬, 2010年 电子科技大学 控制步数。2、 步进电机的智能驱动方案步进电机有可以精确控制的优点, 但是功耗大, 效率低, 力矩小。如果选用大功率步进电机, 为了降低功耗, 可以采取 PWM 恒流控制的方法。基本思路是, 用带反馈的高频 PWM 根据输出功率的要求对每相恒流驱动, 总体电流顺序又符合转动顺序。需要力矩小的时候应及时减小电流, 以降低功耗。该方案实现的电路, 可以

六、全部举例相似论文作者（共9个）

序号	作者	典型片段总相似比	剩余相似比
1	侯阳	4.41%	8.82%
2	赵章琰	4.41%	8.82%
3	陈高鹏	4.41%	8.82%
4	郭从良	4.41%	8.82%
5	武文倬	4.41%	8.82%
6	王警卫	4.41%	8.82%
7	唐雁彬	2.94%	10.29%
8	李晓奇	2.94%	10.29%
9	陈艳辉	2.94%	10.29%

[查看全文报告请点击](#)

说明：

1. 总相似比≈送检论文与检测范围全部数据相似部分的字数/送检论文总字数
2. 参考文献相似比≈送检论文与其参考文献相似部分的字数/送检论文总字数
3. 排除参考文献相似比=总相似比-参考文献相似比
4. 剩余相似比≈总相似比-典型片段总相似比
5. 本报告为检测系统算法自动生成，仅供参考