

## 论文相似性检测报告（详细版）

报告编号: c910b274-6c1d-4b39-bd74-a61000f768ac

原文字数: 12, 351

检测日期: 2016年05月24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: 3.88% (参考文献相似比: 0.00%, 排除参考文献相似比: 3.88%)

### 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1个）

[点击查看全部举例相似论文作者](#)

### 四、典型相似论文（举例1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  | 3.88% | 磁导式AGV控制系统设计与研究 |      | 学位论文 | 叶菁 | 武汉理工大学 | 2006 |

### 五、相似论文片段（共2个）

| 1 | 送检论文片段 | 相似论文片段              |
|---|--------|---------------------|
|   | 位置:    | 来源: 磁导式AGV控制系统设计与研究 |

|   |                                                                                                                                                                                                                                                                                         |                                                                                                                                                                                                                                                                                   |
|---|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|   | <div>头部   中前部   中部   中后部   尾部</div> <p>结合机械部分的设计，完成一个完整的AGV小车。</p> <p>文章重点达到了以下几方面的任务：</p> <p>(1)小车的总体结构设计。</p> <p>(2)设计了以MCS-51为核心的控制系统的硬件电路，传感检测电路及电机驱动电路。</p> <p>(3)结合伺服驱动系统的顺序编程功能实现了单片机与伺服驱动器之间的串口通讯，提高了程序执行的效率。</p> <p>(4)联系机械和控制部分，构造了一个完整的智能车的设计。</p> <p>5.2研究展望</p> <p>在本文</p> | <p>[学位论文]叶菁，2006年 武汉理工大学</p> <p>提高了企业的生产效率，并节约生产空间和生产成本。本文主要完成了以下几方面的工作：(1)小车的总体结构设计；(2)设计了以CP1H型PLC为核心的控制系统的硬件电路，传感检测电路及电机驱动电路；(3)用CX-Programmer软件开发了控制系统程序，并结合伺服驱动系统的顺序编程功能实现了PLC与伺服驱动器之间的串口通讯，提高了程序执行的效率；(4)把机械与控制部分相结合，开发了四台完整的AGV小车</p>                                      |
| 2 | <div>送检论文片段</div> <p>位置：<div><div></div><div>头部   中前部   中部   中后部   尾部</div></div></p> <p>进一步的研究：</p> <p>(1)结合控制理论，进一步研究小车的运动控制及其控制策略的问题，以提高对AGV小车的控制精度</p> <p>(2)研究关于无线通讯的基本理论，结合现在先进的通讯技术，实现上位机无线监控AGV小车，并实时与小车通讯的功能</p> <p>(4)进一步研究AGV小车主动避障的理论和方法，完善小车在遇到</p>                        | <div>相似论文片段</div> <div>【1.94%】</div> <p>来源：磁导式AGV控制系统设计与研究</p> <p>[学位论文]叶菁，2006年 武汉理工大学</p> <p>实现系统中某些较复杂的控制功能：(2)结合控制理论，进一步研究小车的运动控制及其控制策略的问题，以提高对AGV小车的控制精度148j；(3)研究关于无线通讯的基本理论，结合现在先进的通讯技术，实现上位机无线监控AGV小车，并实时与小车通讯的功能。把对小车的控制集成到工厂的管理信息系统中去；(4)研究AGV小车主动避障的理论和方法，实现小车能在遇到</p> |

六、全部举例相似论文作者（共1个）

| 序号 | 作者 | 典型片段总相似比 | 剩余相似比 |
|----|----|----------|-------|
| 1  | 叶菁 | 3.88%    | 0.00% |

[查看全文报告请点击](#)

说明:

1. 总相似比 $\approx$ 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 $\approx$ 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 $\approx$ 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