

文本复制检测报告单 (简洁)

检测时间: 2024-04-08 15:27:40

检测文献: 基于滑模控制策略的双关节机械臂轨迹跟踪控制

作者: 无

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
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
大成编客-原创作品库
个人比对库

时间范围: 1900-01-01至2024-04-08

检测结果

去除本人已发表文献复制比: 19.7%

跨语言检测结果: 0%

去除引用文献复制比: 19.7%

总文字复制比: 19.7%

单篇最大文字复制比: 2.2% (基于自适应滑模控制的机械臂跟踪控制的研究)

重复字数: [4503] 总段落数: [3]
总字数: [22908] 疑似段落数: [3]
单篇最大重复字数: [506] 前部重合字数: [759]
疑似段落最大重合数: [1930] 后部重合字数: [3744]
疑似段落最小重合数: [759]

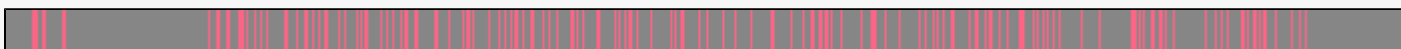


文字复制部分 19.7%
引用部分 0%
无问题部分 80.3%

指标: ☐ 疑似剽窃观点 ☒ 疑似剽窃文字表述 ☐ 疑似整体剽窃 ☐ 疑似过度引用

相似表格: 0 相似公式: 0 疑似文字的图片: 0

20.0% (1930)	20.0% (1930)	基于滑模控制策略的双关节机械臂轨迹跟踪控制 第1部分(总1930字)
19.8% (1814)	19.8% (1814)	基于滑模控制策略的双关节机械臂轨迹跟踪控制 第2部分(总1814字)
18.6% (759)	18.6% (759)	基于滑模控制策略的双关节机械臂轨迹跟踪控制 第3部分(总759字)



(注释: ■ 文字复制部分 ■ 引用部分 ■ 无问题部分)

相似文献列表

去除本人文献复制比：20.0%(1930) 文字复制比：20.0%(1930) 疑似剽窃观点：(0)

1	<u>基于自适应滑模控制的机械臂跟踪控制的研究</u> 葛 t (导师：胡庆) – 《沈阳工业大学硕士论文》–2019	3.0% (287) 是否引证：否
2	<u>COEmain</u> 无 – 《高校学位库》–2020	1.9% (187) 是否引证：否
3	<u>机器人模糊自适应控制</u> 无 – 《高校学位库》–2021	1.8% (172) 是否引证：否
4	<u>双关节机械臂同步控制方法的研究</u> 张靓 (导师：张鑫;吴光龙) – 《兰州交通大学硕士论文》–2020	1.7% (166) 是否引证：否
5	<u>神经网络自适应控制</u> 无 – 《高校学位库》–2021	1.2% (119) 是否引证：否
6	<u>工业机器人迭代学习控制研究</u> 陈倩云 (导师：楼云江) – 《哈尔滨工业大学硕士论文》–2018	0.9% (89) 是否引证：否
7	<u>基于自适应神经网络的机械臂滑模轨迹跟踪控制</u> 李琦琦;徐向荣;张卉;– 《工程设计学报》–2023	0.7% (66) 是否引证：否
8	<u>基于干扰观测器的机械臂轨迹跟踪滑模控制策略研究</u> 王炳辉 (导师：米根锁) – 《兰州交通大学硕士论文》–2022	0.7% (72) 是否引证：否
9	<u>面向末端刚度提升的机器人手臂关节角路径优化</u> 沙智华;刘延辉;宿崇;马付建;刘宇;张生芳;– 《大连交通大学学报》–2015	0.7% (72) 是否引证：否
10	<u>双馈电机运行特性及控制策略研究</u> 无 – 《高校学位库》–2023	0.6% (54) 是否引证：否
11	<u>1cfd347e52fc4bb4916119f95d4927ec</u> 无 – 《高校学位库》–2019	0.5% (51) 是否引证：否
12	<u>基于干扰观测器的机械臂自适应模糊滑模控制</u> 李虎;刘泓滨;– 《制造技术与机床》–2023	0.5% (44) 是否引证：否
13	<u>湖南师范大学毕业论文 —— 机械设计及自动化领域中的材料成型技术研究</u> 无 – 《高校学位库》–2024	0.5% (49) 是否引证：否
14	<u>逆变器滑模控制策略研究</u> 赵兴旺 (导师：郑恩让) – 《陕西科技大学硕士论文》–2016	0.5% (49) 是否引证：否
15	<u>PMSM 交流伺服系统的智能滑模控制器</u> 薛昭武,张海光,翁俊峰– 《福州大学学报(自然科学版)》–2004	0.5% (48) 是否引证：否
16	<u>变论域模糊控制方法在机械臂轨迹跟踪中的应用研究</u> 蒋汶松 (导师：王宏涛) – 《南京航空航天大学硕士论文》–2019	0.4% (37) 是否引证：否
17	<u>基于扰动观测器的机械臂自适应反演滑模控制</u> 司彦娜;普杰信;张松灿;– 《计算机测量与控制》–2018	0.4% (34) 是否引证：否
18	<u>交流直线伺服系统的模糊滑模变结构控制</u> 苗红 (导师：王丽梅) – 《沈阳工业大学硕士论文》–2008	0.4% (34) 是否引证：否
19	<u>海洋平台减振系统的滑模 H_{∞}控制方法研究</u> 马丽 (导师：张宝琳) – 《中国计量学院硕士论文》–2012	0.4% (36) 是否引证：否
20	<u>机械臂轨迹跟踪的控制优化算法研究</u>	0.3% (27)

	徐飞（导师：张乐）－《沈阳大学硕士论文》－2020	是否引证：否
21	<u>基于 PD 型迭代学习的机械臂轨迹跟踪控制</u> 孟琪迪;南新元;张永兴;－《组合机床与自动化加工技术》－2022	0.3% (32) 是否引证：否
22	<u>机械臂的自适应非奇异终端滑模轨迹跟踪控制研究</u> 何野（导师：杨会成）－《安徽工程大学硕士论文》－2022	0.3% (30) 是否引证：否
23	<u>关节机器人制孔过程仿真系统开发</u> 王日平;张得礼;陈文亮;－《航空制造技术》－2014	0.3% (33) 是否引证：否
24	<u>基于模糊力矩的机械臂轨迹跟踪控制方法研究</u> 李凡（导师：冯毅）－《大连理工大学硕士论文》－2016	0.3% (29) 是否引证：否
25	<u>柔性倒立摆的控制方法研究</u> 赵潇菲（导师：张井岗）－《太原科技大学硕士论文》－2010	0.3% (30) 是否引证：否
26	<u>永磁直线同步电机自适应非线性滑模控制</u> 赵希梅;刘超;朱国昕;－《电机与控制学报》－2019	0.3% (30) 是否引证：否
27	<u>板球系统的直接自适应模糊滑模控制</u> 翟晨汐;李洪兴;－《计算机仿真》－2016	0.3% (28) 是否引证：否
28	<u>24142726ae394051ba1ff42983d72359</u> 无－《高校学位库》－2019	0.3% (33) 是否引证：否
29	<u>基于高阶滑模的感应电机控制系统鲁棒性提升策略研究</u> 王天擎（导师：于泳）－《哈尔滨工业大学硕士论文》－2021	0.3% (25) 是否引证：否
30	<u>四轮独立驱动高地隙无人喷雾机轨迹跟踪控制</u> 张亚飞（导师：景亮）－《江苏大学硕士论文》－2022	0.2% (20) 是否引证：否
31	<u>基于神经网络和时延估计的机械臂终端滑模控制研究</u> 魏鹏（导师：杨晓辉;叶钟海）－《南昌大学硕士论文》－2021	0.2% (21) 是否引证：否
32	<u>空间机械臂关节积分反演滑模控制研究</u> 贾庆轩;张晓东;李梅峰;褚明;－《系统仿真学报》－2009	0.2% (18) 是否引证：否
33	<u>0cde7dc49f394f30a9472d5eae6c18cb</u> 无－《高校学位库》－2020	0.2% (16) 是否引证：否
34	<u>基于滑模变结构的机械臂控制方法研究</u> 刘晶（导师：普杰信）－《河南科技大学硕士论文》－2019	0.2% (20) 是否引证：否
35	<u>基于滑模控制的机械臂扰动抑制方法研究</u> 郦泽云（导师：赵静）－《南京邮电大学硕士论文》－2020	0.2% (23) 是否引证：否
36	<u>融合速度信息的机械臂自适应轨迹跟踪控制方法</u> 张蕾;刘宇航;王晓华;黄晶晶;－《西安交通大学学报》－2022	0.2% (22) 是否引证：否
37	<u>移动机器人自适应轨迹跟踪控制</u> 马淑华;王锦华;马贤春;何平;－《火力与指挥控制》－2022	0.2% (22) 是否引证：否
38	<u>基于滑模观测器的四旋翼无人机全回路解耦控制</u> 赵振华;肖亮;曹东;张朋;－《南京理工大学学报》－2021	0.2% (23) 是否引证：否
39	<u>关节空间内工业机器人抗干扰轨迹跟踪控制</u> 无－《高校学位库》－2019	0.2% (17) 是否引证：否
40	<u>感应电机滑模逆解耦控制系统研究</u> 蔡志伟（导师：李伟）－《河南工业大学硕士论文》－2012	0.2% (18) 是否引证：否
41	<u>基于状态观测的输出反馈控制算法研究及改进设计</u>	0.2% (20)

	代明星（导师：王素珍）－《青岛理工大学硕士论文》－2019	是否引证：否
42	<u>非线性系统的鲁棒控制研究及其在机械臂中的应用</u> 谢菲（导师：张腾飞）－《南京邮电大学硕士论文》－2018	0.2% (19) 是否引证：否
43	<u>滑模控制算法在电机控制中的应用研究</u> 无－《高校学位库》－2024	0.2% (18) 是否引证：否
44	<u>基于遗传算法的复合非线性反馈控制器及其在 MEMS 扭转微镜中的应用</u> 马佳伟（导师：姚智伟）－《华南理工大学硕士论文》－2019	0.2% (16) 是否引证：否
45	<u>基于粒子群 RBF 神经网络的双关节机械臂系统控制</u> 郑明军;兰庆洋;吴文江;-《石家庄铁道大学学报(自然科学版)》－2021	0.2% (19) 是否引证：否
46	<u>0b4b04ad47124a318dfa1fd66bb53ebb</u> 无－《高校学位库》－2021	0.2% (24) 是否引证：否
47	<u>面向双关节机械臂的参数可调 RBF 神经网络控制</u> 刘凌;李志成;张莹;-《西安交通大学学报》－2021	0.2% (22) 是否引证：否
48	<u>《新形势下中国文化国际传播效能研究——以泰山文化为中心》</u> 无－《高校学位库》－2023	0.2% (22) 是否引证：否
49	<u>体育器材用多自由度机械臂运动轨迹控制方法</u> 张晓光;-《机械制造与自动化》－2023	0.2% (18) 是否引证：否
50	<u>神经网络在机械臂轨迹跟踪问题中的应用综述</u> 林星翰;-《机械设计与制造工程》－2023	0.2% (16) 是否引证：否
51	<u>Delta 型并联移苗移栽机械臂运动学分析</u> 王韧;赵大旭;杨秀芳;葛新锋;刘杰;-《内蒙古农业大学学报(自然科学版)》－2018	0.2% (19) 是否引证：否
52	<u>基于优化的 ACO 轨迹跟踪控制算法研究</u> 谭仲清（导师：曹立波;吴朴）－《湖南大学硕士论文》－2020	0.2% (22) 是否引证：否
53	<u>智能挖掘机器人任务与运动规划方法研究</u> 于航（导师：姚郁）－《哈尔滨工业大学硕士论文》－2020	0.2% (22) 是否引证：否
54	<u>机器人运动学分析</u> 马佰胜;金嘉琦;-《煤矿机械》－2018	0.2% (17) 是否引证：否
55	<u>行走机器人的运动分析</u> 于连国;李伟;王妍玮;-《科技传播》－2010	0.2% (24) 是否引证：否
56	<u>机械手运动学正问题和逆问题的研究</u> 贤海华;-《机电工程技术》－2007	0.2% (22) 是否引证：否
57	<u>白倩论文</u> 无－《高校学位库》－2019	0.2% (20) 是否引证：否
58	<u>efac3958ad6242b2aef63f31c13cc019</u> 无－《高校学位库》－2021	0.2% (22) 是否引证：否
59	<u>可重构并联机器数控系统的设计</u> 林春深;唐晓强;王立平;段广洪;刘曦;-《制造技术与机床》－2007	0.2% (16) 是否引证：否
60	<u>改进 RBF 神经网络的机械臂轨迹跟踪控制方法</u> 陈军;姜卫东;-《机械设计与制造》－2022	0.2% (24) 是否引证：否
61	<u>改变系统结构的轨迹跟踪与仿真分析</u> 无－《高校学位库》－2022	0.2% (24) 是否引证：否
62	<u>改进操作力检测方法的研究</u>	0.2% (20)

	无-《高校学位库》-2023	是否引证：否
63	48416539977f4697bbb72358abbee08a 无-《高校学位库》-2021	0.2% (20) 是否引证：否
64	变电站电能质量监测系统软件设计研究 无-《高校学位库》-2024	0.2% (16) 是否引证：否
65	永磁同步电机调速系统控制策略的应用分析 刘婉慈;段鹏飞;韩伟楠;秦琴;方志超;-《河北工程技术高等专科学校学报》-2016	0.2% (22) 是否引证：否
66	chugao - 副本(4) 无-《高校学位库》-2020	0.2% (20) 是否引证：否
67	滑模控制策略在 BUCK 型开关变换器中的应用 殷沐林;-《中外企业家》-2012	0.2% (22) 是否引证：否
68	三相电压型 PWM 整流器的滑模控制策略研究 陈传林（导师：肖文勋）-《华南理工大学硕士论文》-2020	0.2% (15) 是否引证：否
69	永磁同步电机调速系统的控制策略研究 刘婉慈（导师：王晓明;马呈霞）-《兰州理工大学硕士论文》-2014	0.2% (19) 是否引证：否
70	滑模变结构方法在两轮自平衡机器人上的应用 武俊峰;李月;-《哈尔滨理工大学学报》-2013	0.2% (24) 是否引证：否
71	模糊滑模控制的研究及其在汽车半主动悬架上的应用 韩卫沙（导师：张京军）-《河北工程大学硕士论文》-2011	0.2% (19) 是否引证：否
72	基于模糊不确定观测器的四旋翼飞行器鲁棒自适应轨迹跟踪控制 王永（导师：王宁）-《大连海事大学硕士论文》-2017	0.2% (21) 是否引证：否
73	机械臂的滑模控制器设计及仿真实验研究 鲜娟;陈俊霖;谌丽;李立;-《实验室科学》-2023	0.2% (17) 是否引证：否
74	振动基柔顺弹药传输机械臂的鲁棒跟踪控制 张鸿儒;王志刚;郭宇飞;-《机械设计与制造》-2022	0.2% (17) 是否引证：否
75	数控机床用磁悬浮系统非线性动态积分滑模变结构控制 刘春芳;张健;迟青光;-《机床与液压》-2012	0.2% (24) 是否引证：否
76	f8991a9a3e4f48518fa10111bc6b42c6 无-《高校学位库》-2019	0.2% (19) 是否引证：否
77	非匹配不确定系统滑模控制方法研究 无-《高校学位库》-2022	0.2% (16) 是否引证：否
78	非匹配不确定系统滑模控制研究 无-《高校学位库》-2022	0.2% (16) 是否引证：否
79	二维桥式起重机系统的防摆控制 梁慧慧（导师：崔宝同）-《江南大学硕士论文》-2022	0.2% (15) 是否引证：否
80	移动机器人轨迹跟踪的研究 白继乐（导师：崔宝侠）-《沈阳工业大学硕士论文》-2016	0.2% (19) 是否引证：否
81	交流伺服系统模糊内模 PID 控制器设计 赵志诚;贾彦斌;张井岗;-《火力与指挥控制》-2008	0.2% (19) 是否引证：否
82	混合动力 RTG 双向 DC-DC 变换器研究 张可可（导师：陆宝春;戴炼）-《南京理工大学硕士论文》-2018	0.2% (23) 是否引证：否
83	基于 DSP 的滑模控制 DC-DC 变换器的设计	0.2% (21)

	高宇（导师：瞿少成）－《华中师范大学硕士论文》－2014	是否引证：否
84	刀具切削力扰动下机床悬浮气隙的控制研究 迟青光（导师：刘春芳;王丽梅）－《沈阳工业大学硕士论文》－2010	0.2% (23) 是否引证：否
85	永磁同步电动机新型自适应滑模控制 钱荣荣;骆敏舟;赵江海;叶晓东;－《控制理论与应用》－2013	0.2% (22) 是否引证：否
86	基于滑模控制的表贴式永磁同步电机控制系统设计 徐婷婷;－《造纸装备及材料》－2022	0.2% (19) 是否引证：否
87	56b0a5ef562b4bb8a08d7258f3c5b05a 无－《高校学位库》－2020	0.2% (19) 是否引证：否
88	Duffing 混沌的轨迹跟踪控制仿真实验 颜世玉;于清文;赵海滨;－《科技创新导报》－2019	0.2% (21) 是否引证：否
89	机电伺服作动系统非线性特性建模与控制方法研究 胡江涛（导师：曹云峰）－《南京航空航天大学硕士论文》－2018	0.2% (23) 是否引证：否
90	双缸电液提升系统的鲁棒输出反馈同步控制 梅志松;焦晓红;刘晓飞;－《机床与液压》－2011	0.2% (19) 是否引证：否
91	基于演算子理论的非线性鲁棒控制设计及应用 郑敏（导师：廖伍代）－《中原工学院硕士论文》－2014	0.2% (22) 是否引证：否
92	基于不确定性与扰动估计的非线性系统控制研究 沙宏晟（导师：王佐勋）－《齐鲁工业大学硕士论文》－2021	0.2% (16) 是否引证：否
93	基于扰动估测器的永磁直线同步电机双边边界滑模控制 无－《高校学位库》－2019	0.2% (19) 是否引证：否
94	逆变器的自适应滑模控制方法研究 廖震中（导师：曾◆湊◆;刘芝福）－《长沙理工大学硕士论文》－2018	0.2% (15) 是否引证：否
95	多级倒立摆系统的滑模变结构控制研究 阮挺（导师：黄辉先）－《湘潭大学硕士论文》－2010	0.2% (21) 是否引证：否
96	基于差分进化算法的自适应一体化滑模控制器伺服系统鲁棒性研究 巩磊（导师：尹忠刚）－《西安理工大学硕士论文》－2018	0.2% (16) 是否引证：否
97	dee780df8f504fa5bde406678f6ddd07 无－《高校学位库》－2019	0.2% (17) 是否引证：否
98	电动汽车 TCS 滑模控制器设计 李雪栋;贺林;叶炜;胡敏康;－《计算机仿真》－2020	0.2% (19) 是否引证：否
99	泵控电液位置伺服系统的滑模控制方法研究 郭新平（导师：汪成文）－《太原理工大学硕士论文》－2020	0.2% (19) 是否引证：否
100	冗余驱动并联机器人多目标控制方法 李亚美;万里;－《云南师范大学学报(自然科学版)》－2023	0.2% (23) 是否引证：否
101	时变终端滑模自适应有限时间控制算法 赵建堂;－《测控技术》－2020	0.2% (24) 是否引证：否
102	石油钻井工程防漏堵漏技术研究 无－《高校学位库》－2023	0.2% (19) 是否引证：否

1	<u>基于自适应滑模控制的机械臂跟踪控制的研究</u> 葛 堦 (导师: 胡庆) – 《沈阳工业大学硕士论文》–2019	1.7% (159) 是否引证 : 否
2	<u>自动驾驶车辆自适应轨迹跟踪控制算法研究</u> 王俊杰 (导师: 苏岩) – 《南京理工大学硕士论文》–2020	1.3% (121) 是否引证 : 否
3	<u>机器人模糊自适应控制</u> 无–《高校学位库》–2021	1.3% (123) 是否引证 : 否
4	<u>基于自适应神经网络的机械臂滑模轨迹跟踪控制</u> 李琦琦;徐向荣;张卉;–《工程设计学报》–2023	1.1% (101) 是否引证 : 否
5	<u>ROS 环境下的机器人仿真模型构建方法研究</u> 鹿霖;谢树新;–《现代电子技术》–2018	0.9% (81) 是否引证 : 否
6	<u>bec0bf6c8fba46e7b1a8259dec34b2a1</u> 无–《高校学位库》–2021	0.7% (64) 是否引证 : 否
7	<u>COEmain</u> 无–《高校学位库》–2020	0.7% (66) 是否引证 : 否
8	<u>6179fa201f3f461abee9043d28f23452</u> 无–《高校学位库》–2021	0.7% (61) 是否引证 : 否
9	<u>基于有限时间收敛的机械臂轨迹跟踪控制</u> 无–《高校学位库》–2021	0.6% (56) 是否引证 : 否
10	<u>1cfd347e52fc4bb4916119f95d4927ec</u> 无–《高校学位库》–2019	0.6% (51) 是否引证 : 否
11	<u>工业机器人轨迹跟踪控制算法研究</u> 康博 (导师: 翟敬梅) – 《华南理工大学硕士论文》–2012	0.6% (54) 是否引证 : 否
12	<u>基于干扰观测器的机械臂轨迹跟踪滑模控制策略研究</u> 王炳辉 (导师: 米根锁) – 《兰州交通大学硕士论文》–2022	0.5% (45) 是否引证 : 否
13	<u>高性能伺服跟踪转台控制算法的研究</u> 李奇林 (导师: 杨燕翔;赖成毅) – 《西华大学硕士论文》–2022	0.5% (44) 是否引证 : 否
14	<u>基于重力补偿的机械臂 PD 控制系统研究</u> 赵杰;任思璟;于宗艳;–《现代科学仪器》–2012	0.5% (47) 是否引证 : 否
15	<u>基于时延估计的机械臂改进趋近律滑模控制</u> 王宏博;李俊麟;张伟;赵娟平;–《自动化与仪器仪表》–2023	0.5% (45) 是否引证 : 否
16	<u>履腿复合式移动机器人轨迹跟踪控制方法研究与实现</u> 何乃峰 (导师: 李艳杰) – 《沈阳理工大学硕士论文》–2018	0.5% (43) 是否引证 : 否
17	<u>客运列车自动上水车设备系统研究</u> 兰庆洋 (导师: 郑明军) – 《石家庄铁道大学硕士论文》–2022	0.5% (46) 是否引证 : 否
18	<u>Buck 型 DC–DC 变换器的滑模控制研究</u> 孙文静 (导师: 柳向斌) – 《北京交通大学硕士论文》–2015	0.4% (34) 是否引证 : 否
19	<u>非线性不确定机器人复合滑模非脆弱 H_∞ 位/力控制</u> 刘树博;李智;赖招宇;罗先喜;李跃忠;刘建文;–《组合机床与自动化加工技术》–2023	0.4% (35) 是否引证 : 否
20	<u>神经网络自适应控制</u> 无–《高校学位库》–2021	0.4% (40) 是否引证 : 否
21	<u>6e07a2b1eced442ca8193045203ca1dc</u> 无–《高校学位库》–2021	0.4% (41) 是否引证 : 否

22	5.16 无-《高校学位库》-2021	0.4% (41) 是否引证：否
23	无人驾驶汽车轨迹跟踪控制方案设计 无-《高校学位库》-2021	0.4% (36) 是否引证：否
24	基于 SFLA-GA 混合算法求解时间最优的旅行商问题 高鑫鑫（导师：张勇）-《合肥工业大学硕士论文》-2018	0.4% (34) 是否引证：否
25	基于自抗扰的全方位移动机械臂的位置/力控制研究 韦冬梅（导师：马书根）-《天津大学硕士论文》-2018	0.3% (25) 是否引证：否
26	带机械臂的四旋翼无人机系统建模与协同控制方法研究 陈宝（导师：周祖鹏）-《桂林电子科技大学硕士论文》-2022	0.3% (26) 是否引证：否
27	永磁同步电机高精度控制策略研究 无-《高校学位库》-2023	0.3% (28) 是否引证：否
28	逆变器滑模控制策略研究 赵兴旺（导师：郑恩让）-《陕西科技大学硕士论文》-2016	0.3% (28) 是否引证：否
29	机械臂的运动学研究及轨迹跟踪控制 薛建宏（导师：殷春）-《电子科技大学硕士论文》-2018	0.3% (23) 是否引证：否
30	基于 Matlab 的环件轧制进给控制系统的仿真 华林;阮维;张金;-《武汉理工大学学报》-2008	0.3% (24) 是否引证：否
31	全方向康复步行训练机器人的随机模型与控制 常洪彬（导师：孙平）-《沈阳工业大学硕士论文》-2016	0.3% (24) 是否引证：否
32	改变系统结构的轨迹跟踪与仿真分析 无-《高校学位库》-2022	0.3% (25) 是否引证：否
33	机械臂轨迹跟踪控制关键技术研究 无-《高校学位库》-2022	0.3% (25) 是否引证：否
34	祝雪-改变系统结构的轨迹跟踪控制与仿真分析-2稿 无-《高校学位库》-2022	0.3% (29) 是否引证：否
35	机械臂轨迹跟踪控制精度提升策略研究 无-《高校学位库》-2022	0.3% (29) 是否引证：否
36	基于超宽带定位的室内移动机器人控制算法研究 孙建峰（导师：李建华）-《兰州理工大学硕士论文》-2020	0.3% (24) 是否引证：否
37	基于动力学模型分块逼近的水下机械臂 RBF 滑模控制算法研究 赵伟;张晓晖;杨松楠;-《西安理工大学学报》-2021	0.3% (23) 是否引证：否
38	5dd1c4c413c449a7b3a3a1df76b8f16e 无-《高校学位库》-2019	0.3% (24) 是否引证：否
39	电镀电流的模糊 PID 控制算法 陈长生;王艳霞;-《电镀与环保》-2018	0.3% (25) 是否引证：否
40	基于滑模控制的机械臂扰动抑制方法研究 郦泽云（导师：赵静）-《南京邮电大学硕士论文》-2020	0.3% (30) 是否引证：否
41	留学生汉语双音节轻声词习得的偏误探究 —— 基于 Praat 的语音实验 无-《高校学位库》-2021	0.3% (25) 是否引证：否
42	水下负重直立打腿对蝶泳打腿效果的影响分析 无-《高校学位库》-2019	0.3% (28) 是否引证：否

43	<u>提高永磁直线同步电机性能的终端滑模控制系统研究</u> 无-《高校学位库》-2022	0.2% (20) 是否引证：否
44	<u>伺服系统传感器干扰分析与抗干扰技术研究</u> 无-《高校学位库》-2023	0.2% (20) 是否引证：否
45	<u>反向型迭代学习控制方法的研究与应用</u> 庞爽（导师：刘作军）-《河北工业大学硕士论文》-2019	0.2% (18) 是否引证：否
46	<u>融入模糊补偿的机械臂轨迹跟踪预测控制</u> 徐智超;文晓燕;张雷;-《组合机床与自动化加工技术》-2023	0.2% (16) 是否引证：否
47	<u>一种独轮机器人的滑模控制</u> 阮晓钢;胡敬敏;王启源;刘航;-《控制工程》-2011	0.2% (19) 是否引证：否
48	<u>欠驱动机器人动力学建模与控制方法研究</u> 无-《高校学位库》-2023	0.2% (17) 是否引证：否
49	<u>基于摩擦和扰动补偿的感应电机控制系统</u> 无-《高校学位库》-2019	0.2% (19) 是否引证：否
50	<u>基于 LOS 法的 USV 滑模控制与路径跟踪研究</u> 于立新（导师：张晓宇）-《哈尔滨工程大学硕士论文》-2019	0.2% (17) 是否引证：否
51	<u>基于改进滑模控制的 AGV 路径跟踪系统研究与设计</u> 洪培烽（导师：文生平）-《华南理工大学硕士论文》-2021	0.2% (21) 是否引证：否
52	<u>基于超螺旋算法的直线电机扰动抑制研究</u> 姜佳林（导师：李立毅）-《哈尔滨工业大学硕士论文》-2019	0.2% (17) 是否引证：否
53	<u>基于 Matlab 的车辆行驶速度 PID 控制仿真分析</u> 无-《高校学位库》-2021	0.2% (19) 是否引证：否
54	<u>曲轴上下料重载机械臂设计及三工位轨迹规划研究</u> 刘蕾（导师：黄博）-《哈尔滨工业大学硕士论文》-2014	0.2% (21) 是否引证：否
55	<u>双关节机械臂同步控制方法的研究</u> 张靓（导师：张鑫;吴光龙）-《兰州交通大学硕士论文》-2020	0.2% (19) 是否引证：否
56	<u>一类随车吊机械臂的双关节高精度运动控制方法研究</u> 王鹏飞（导师：胡健;曹绣芳）-《南京理工大学硕士论文》-2020	0.2% (22) 是否引证：否
57	<u>CD 播放器机械臂的轨迹跟踪控制算法研究</u> 钱美容（导师：蒋近）-《湘潭大学硕士论文》-2018	0.2% (22) 是否引证：否
58	<u>五轴机械臂路径规划及轨迹跟踪控制研究</u> 张宁（导师：吴广磊）-《大连理工大学硕士论文》-2022	0.2% (22) 是否引证：否
59	<u>基于改进模糊滑模控制的机械臂运动轨迹仿真</u> 李爱民;王启广;-《中国工程机械学报》-2018	0.2% (21) 是否引证：否
60	<u>工业机械臂轨迹跟踪自适应控制研究</u> 宿维玉（导师：林明耀;刘凯;张枫）-《东南大学硕士论文》-2018	0.2% (18) 是否引证：否
61	<u>基于分布估计算法的柔性机械手滑模控制器设计与优化</u> 张宇;张林;许斌;-《东南大学学报(自然科学版)》-2013	0.2% (18) 是否引证：否
62	<u>考虑系统总和扰动的多关节机械臂反步有限时间滑模控制</u> 郭一军;徐建明;-《重庆大学学报》-2019	0.2% (15) 是否引证：否
63	<u>能源化工产业转型升级中的仪表与执行器优化设计</u> 无-《高校学位库》-2023	0.2% (21) 是否引证：否

64	<u>基于智能感知与控制技术的钢厂热处理过程自动化研究</u> 姚征;张家治;梁秀艳;-《今日制造与升级》-2023	0.2% (22) 是否引证：否
65	<u>一类机械臂系统实际有限时间鲁棒跟踪控制研究</u> 屈晓宇（导师：李小华）-《辽宁科技大学硕士论文》-2022	0.2% (19) 是否引证：否
66	<u>论文查重2</u> 无-《高校学位库》-2021	0.2% (16) 是否引证：否
67	<u>马明杰论文</u> 无-《高校学位库》-2021	0.2% (16) 是否引证：否
68	<u>基于 Gazebo 的机器人灵活操作控制平台的搭建</u> 姜玉;原明亭;-《工业控制计算机》-2018	0.2% (21) 是否引证：否
69	<u>基于 Movelt 的机械运动控制系统设计与实现</u> 无-《高校学位库》-2020	0.2% (19) 是否引证：否
70	<u>基于 ROS 的四轴机械臂运动控制与视觉定位的研究</u> 张松伟（导师：冯常）-《中国科学院大学(中国科学院光电技术研究所)硕士论文》-2018	0.2% (17) 是否引证：否
71	<u>改进 RBF 神经网络的机械臂轨迹跟踪控制方法</u> 陈军;姜卫东;-《机械设计与制造》-2022	0.2% (22) 是否引证：否
72	<u>基于 Q-learning 的优化控制算法研究</u> 无-《高校学位库》-2022	0.2% (22) 是否引证：否
73	<u>齿轮与电子元件耦合特性及其在机械系统中的控制策略研究</u> 杨越;郑慧斌;尹美贵;金晓东;-《中国机械》-2023	0.2% (17) 是否引证：否
74	<u>智能汽车轨迹跟踪控制算法研究</u> 陶冰冰（导师：周海鹰）-《湖北汽车工业学院硕士论文》-2017	0.2% (17) 是否引证：否
75	<u>基于 NMPC-PID 的无人机控制算法</u> 谭惠东;李天松;莫雄;卢艳菊;严一起;-《桂林电子科技大学学报》-2020	0.2% (22) 是否引证：否
76	<u>基于自适应 PID 算法的电液位置伺服阀控制器设计</u> 无-《高校学位库》-2022	0.2% (19) 是否引证：否
77	<u>基于非线性预测模型的单神经元自适应 PID 板形控制</u> 贾春玉;崔艳超;许东杰;-《冶金设备》-2010	0.2% (20) 是否引证：否
78	<u>车辆换道轨迹跟踪多目标滑模控制研究</u> 邓龙泽（导师：汪洪波;谢有浩）-《合肥工业大学硕士论文》-2021	0.2% (21) 是否引证：否
79	<u>基于电磁直线执行器的电子凸轮轨迹跟踪控制</u> 王彩;常思勤;-《机械传动》-2017	0.2% (19) 是否引证：否
80	<u>聂健壕毕业论文4</u> 无-《英文数据库》-2020	0.2% (17) 是否引证：否
81	<u>基于双环滑模控制的全方位移动机器人轨迹跟踪研究</u> 车洪磊;-《高技术通讯》-2022	0.2% (20) 是否引证：否
82	<u>风场扰动环境下四旋翼无人机</u> 无-《高校学位库》-2022	0.2% (21) 是否引证：否
83	<u>固定路线轨迹跟踪方法</u> 无-《高校学位库》-2021	0.2% (15) 是否引证：否
84	<u>智能汽车轨迹跟踪控制算法研究综述</u> 李松;-《汽车文摘》-2023	0.2% (17) 是否引证：否

85	<u>基于滑模控制的机械臂抗干扰跟踪控制研究</u> 曾伟鹏（导师：邵辉;陈一逢）－《华侨大学硕士论文》－2020	0.2% (17) 是否引证：否
86	<u>基于视觉伺服的板球系统轨迹跟踪控制方法研究</u> 武凡凯（导师：谢慕君）－《长春工业大学硕士论文》－2019	0.2% (16) 是否引证：否
87	<u>工业自动化中机器人技术的应用与探索</u> 无－《高校学位库》－2023	0.2% (19) 是否引证：否
88	<u>多关节机械臂的分数阶滑模变结构神经网络自适应控制</u> 李正楠;张锦;殷玉枫;武奎扬;孙煊广;－《机械科学与技术》－2020	0.2% (18) 是否引证：否
89	<u>移动机械臂建模与轨迹跟踪控制研究</u> 张德生（导师：樊江顺）－《长安大学硕士论文》－2021	0.2% (17) 是否引证：否
90	<u>一种基于数据驱动的非模型滑模预测控制</u> 江浩;佃松宜;赵涛;张双;－《电光与控制》－2019	0.2% (17) 是否引证：否
91	<u>全向轮式移动机器人轨迹跟踪控制研究</u> 王其兵（导师：杨光红）－《东北大学硕士论文》－2011	0.2% (22) 是否引证：否
92	<u>基于多边法的大空间位姿测量技术研究</u> 孙威（导师：姚燕;李建双;缪东晶）－《中国计量大学硕士论文》－2021	0.2% (19) 是否引证：否
93	<u>基于轨迹跟踪控制算法的抓取机器人控制系统关键技术研究</u> 董凡（导师：张洁）－《西南交通大学硕士论文》－2019	0.2% (21) 是否引证：否
94	<u>Hadoop 技术在天气预报数据分析中的应用研究</u> 无－《高校学位库》－2023	0.2% (16) 是否引证：否
95	<u>基于水轮机内特性模型的水电机组振荡分析及控制</u> 蓝天顺（导师：孔繁镍;吴智丁）－《广西大学硕士论文》－2022	0.2% (17) 是否引证：否
96	<u>巡检无人机轨迹跟踪控制方法研究</u> 周紫阳（导师：赵振军;杨明博;李超）－《北方工业大学硕士论文》－2022	0.2% (21) 是否引证：否
97	<u>改进深度确定性策略梯度算法及其在控制中的应用</u> 张浩昱;熊凯;－《计算机科学》－2019	0.2% (16) 是否引证：否
98	<u>基于 LMS 算法的数据采集系统动态传输特性研究</u> 张合生;朱晓锦;高志远;李培江;－《光电子 激光》－2015	0.2% (18) 是否引证：否

3.基于滑模控制策略的双关节机械臂轨迹跟踪控制_第3部分		总字数：4087
相似文献列表		
去除本人文献复制比：18.6%(759) 文字复制比：18.6%(759) 疑似剽窃观点：(0)		
1	<u>COEmain</u> 无－《高校学位库》－2020	2.6% (108) 是否引证：否
2	<u>神经网络自适应控制</u> 无－《高校学位库》－2021	2.5% (102) 是否引证：否
3	<u>考虑不等式约束的非线性机械系统鲁棒控制研究</u> 杨路文（导师：孙浩）－《合肥工业大学硕士论文》－2022	1.8% (72) 是否引证：否
4	<u>基于自适应滑模控制的机械臂跟踪控制的研究</u> 葛 堃（导师：胡庆）－《沈阳工业大学硕士论文》－2019	1.5% (60) 是否引证：否
5	<u>关于各种回归评价指标 MSE 、 RMSE、MAE、R-Squared、Standard Deviation （标准差）</u> 无－《互联网资源》－2021	1.3% (55) 是否引证：否
6	<u>探索学生学习动机的培养与激发策略</u>	1.2% (50)

	无-《高校学位库》-2024	是否引证：否
7	<u>基于自适应模糊滑模控制器的非完整轮式移动机器人轨迹跟踪控制</u> 陈浩（导师：许宏科）-《长安大学硕士论文》-2013	1.0% (42) 是否引证：否
8	<u>深度学习：MAE 和 RMSE 详解</u> 无-《互联网资源》-2019	0.9% (35) 是否引证：否
9	<u>bf8fa2643590486f9938307a4945d14e</u> 无-《高校学位库》-2022	0.9% (35) 是否引证：否
10	<u>全向轮式移动机器人轨迹跟踪控制研究</u> 王其兵（导师：杨光红）-《东北大学硕士论文》-2011	0.9% (36) 是否引证：否
11	<u>基于三电平光伏并网逆变器的滑模控制策略研究</u> 张坤（导师：王宾）-《安徽理工大学硕士论文》-2020	0.7% (30) 是否引证：否
12	<u>逆变器滑模控制策略研究</u> 赵兴旺（导师：郑恩让）-《陕西科技大学硕士论文》-2016	0.7% (28) 是否引证：否
13	<u>微观交通系统的滑模控制研究</u> 亢钰豪（导师：李永福）-《重庆邮电大学硕士论文》-2018	0.7% (27) 是否引证：否
14	<u>函数插值计算中的误差控制方法研究</u> 无-《高校学位库》-2024	0.7% (28) 是否引证：否
15	<u>注意力卷积长短时记忆网络的弱小目标轨迹检测</u> 杨其利;周炳红;郑伟;李明涛;-《光学精密工程》-2020	0.6% (24) 是否引证：否
16	<u>基于频移迭代的微波多普勒谱中心频率估计算法</u> 陈泽宗;钟建波;张龙刚;陈曦;-《华中科技大学学报(自然科学版)》-2016	0.6% (23) 是否引证：否
17	<u>基于动力学模型分块逼近的水下机械臂 RBF 滑模控制算法研究</u> 赵伟;张晓晖;杨松楠;-《西安理工大学学报》-2021	0.6% (23) 是否引证：否
18	<u>基于滑模控制的机械臂扰动抑制方法研究</u> 邴泽云（导师：赵静）-《南京邮电大学硕士论文》-2020	0.6% (26) 是否引证：否
19	<u>齿轮与电子元件耦合特性及其在机械系统中的控制策略研究</u> 杨越;郑慧斌;尹美贵;金晓东;-《中国机械》-2023	0.6% (26) 是否引证：否
20	<u>2022年硕士的毕业论文致谢</u> 无-《互联网资源》-2022	0.6% (23) 是否引证：否
21	<u>硕士毕业论文致谢</u> 无-《互联网资源》-2022	0.6% (23) 是否引证：否
22	<u>带记忆比例-积分-时滞输出滑模控制器设计</u> 李习康;许璟;牛玉刚;-《控制理论与应用》-2022	0.5% (20) 是否引证：否
23	<u>机器学习辅助的 GNSS-R 土壤湿度反演精细化研究</u> 张皓（导师：郑南山）-《中国矿业大学硕士论文》-2021	0.5% (21) 是否引证：否
24	<u>自动化机械制造系统中检测技术应用研究</u> 无-《高校学位库》-2024	0.5% (21) 是否引证：否
25	<u>自适应光学系统中的自适应控制算法研究</u> 李新阳,姜文汉,王春红,鲜浩-《光学学报》-2001	0.5% (22) 是否引证：否
26	<u>执行器故障下的四旋翼无人机容错控制方法研究</u> 陈胜强（导师：谢慕君）-《长春工业大学硕士论文》-2018	0.5% (21) 是否引证：否
27	<u>环保监测与污水处理技术研究及展望</u>	0.5% (20)

	叶乾;石亚庆;王靖剑;-《皮革制作与环保科技》-2023	是否引证：否
28	<u>《治安管理处罚法》存在的问题与改进策略研究</u> 无-《高校学位库》-2024	0.5% (22) 是否引证：否
29	<u>新型轨道铺设施工技术在铁路工程中的应用研究</u> 无-《高校学位库》-2023	0.5% (22) 是否引证：否
30	<u>不确定非线性系统的滑模控制及其在永磁同步电机中的应用</u> 王建美（导师：王坤;王芳）-《燕山大学硕士论文》-2018	0.5% (21) 是否引证：否
31	<u>高超声速飞行器建模与轨迹跟踪控制方法</u> 陈志华（导师：宋申民）-《哈尔滨工业大学硕士论文》-2014	0.5% (22) 是否引证：否
32	<u>基于参数扰动模型的遥控潜水器滑模控制方法</u> 崔鹏飞;田军委;孙江龙;王轩;-《中国舰船研究》-2021	0.5% (19) 是否引证：否
33	<u>考虑系统不确定性的气垫船航向约束控制</u> 贾兆巍（导师：丁福光）-《哈尔滨工程大学硕士论文》-2020	0.5% (21) 是否引证：否
34	<u>基于广义双曲正切模型的机器人模糊自适应控制</u> 高道祥;薛定宇;-《控制与决策》-2006	0.5% (21) 是否引证：否
35	<u>多关节机器人鲁棒跟踪控制策略研究</u> 王三秀（导师：俞立）-《浙江工业大学博士论文》-2015	0.5% (20) 是否引证：否
36	<u>非抑制型离子色谱法测定矿泉水中偏硅酸</u> 高翔;杨兰玲;姜明洪;张明;-《饮料工业》-2013	0.4% (16) 是否引证：否
37	<u>船舶航行对河床底泥扰动影响的验证方法浅析</u> 胡聪;张晔;曾宝庆;张坤军;-《浙江水利科技》-2023	0.4% (18) 是否引证：否
38	<u>计算机应用技术在实际应用中的案例与挑战</u> 无-《高校学位库》-2024	0.4% (17) 是否引证：否
39	<u>1cfd347e52fc4bb4916119f95d4927ec</u> 无-《高校学位库》-2019	0.4% (15) 是否引证：否
40	<u>基于 ELM-ARX 组合模型的预测控制算法研究及应用</u> 陈颖;赵朋程;贾红霞;杨丽;马健;-《科技风》-2022	0.4% (18) 是否引证：否
41	<u>内蒙古汇能煤电集团人力资源配置优化研究</u> 无-《高校学位库》-2023	0.4% (18) 是否引证：否
42	<u>机械臂的改进区间二型模糊神经网络控制</u> 杨威;徐拥华;杨永峰;胡怡;佃松宜;-《空间控制技术与应用》-2021	0.4% (15) 是否引证：否
43	<u>DC-DC 变换器非线性控制策略研究</u> 李康（导师：周雪松;丰美丽）-《天津理工大学硕士论文》-2020	0.4% (17) 是否引证：否
44	<u>非线性系统的滑模控制研究</u> 王薇（导师：唐功友）-《中国海洋大学博士论文》-2005	0.4% (17) 是否引证：否
45	<u>BP 神经网络优化参数的螺杆点胶阀无模型自适应控制技术</u> 朱燕飞;楚友洋;李传江;-《液压与气动》-2023	0.4% (17) 是否引证：否
46	<u>自适应控制算法在工业机器人系统中的应用</u> 梁妮;韩磊;-《电子技术》-2023	0.4% (16) 是否引证：否
47	<u>单轴转台位置控制方法研究</u> 于艳伟（导师：过润秋）-《西安电子科技大学硕士论文》-2014	0.4% (16) 是否引证：否
48	<u>大学生毕业论文致谢语 _ 大学生毕业论文致谢语言</u>	0.4% (15)

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.去除本人文献复制比：去除作者本人文献后，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.复制比：按照“四舍五入”规则，保留1位小数
- 6.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
- 7.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文献部分
- 8.本报告单仅对您所选择的比对时间范围、资源范围内的检测结果负责