

9-16毕业设计校内互检结果

序号	院系名称	班级名称	指导老师	学生姓名	学生学号	查重文档名称	查重状态	查重结果	最大单篇相似度 (%)
1314	电子工程学院	机器人2101班	高维	饶湘雨	201615240119	" (19 饶湘雨 机器人2101) 基于S7-1200PLC的机械手自动控制系统设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	5.18%
1315	电子工程学院	机器人2101班	高维	李家俊	201615240144	" (44 李家俊 机器人2101) 基于S7-1200PLC的LED数码显示控制系统设计与实现_成果.pdf"	检测完成	通过	5.63%
1316	电子工程学院	机器人2101班	高维	杨佳杰	202113140101	" (01 杨佳杰 机器人2101) 基于S7-1200PLC的立体仓库控制系统设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	13.74%
1317	电子工程学院	机器人2101班	高维	唐芷沐	202113140102	" (02 唐芷沐 机器人2101) 基于S7-1200 PLC的花样喷泉控制系统设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	13.24%
1318	电子工程学院	机器人2101班	高维	王雪坪	202113140103	" (03 王雪坪 机器人2101) 基于S7-1200PLC的液体混合控制系统设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	10.74%
1319	电子工程学院	机器人2101班	高维	曹希冀	202113140104	" (04 曹希冀 机器人2101) 基于S7-1200PLC的水塔水位控制系统设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	13.92%
1320	电子工程学院	机器人2101班	高维	张亮	202113140105	" (05 张亮 机器人2101) 基于s7-1200plc的装配流水线控制系统设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	9.10%
1321	电子工程学院	机器人2101班	高维	陈子豪	202113140106	" (06 陈子豪 机器人2101) 基于S7-1200PLC和KUKA机器人的码垛工作站系统集成_成果.docx"	检测完成	通过	5.24%
1322	电子工程学院	机器人2101班	高维	周云龙	202113140107	" (07 周云龙 机器人2101) 基于S7-1200PLC的抢答器控制系统设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	11.72%
1323	电子工程学院	机器人2101班	高维	罗子祥	202113140108	" (08 罗子祥 机器人2101) 基于KUKA 机器人的五层码垛功能设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	16.27%
1324	电子工程学院	机器人2101班	高维	王浩	202113140109	" (09 王浩 机器人2101) 基于kuka 机器人的三层码垛功能设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	12.76%
1325	电子工程学院	机器人2101班	高维	唐禹修	202113140110	" (10 唐禹修 机器人2101) 基于S7-1200PLC的自动售货机控制系统设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	9.88%
1326	电子工程学院	机器人2101班	高维	匡兆年	202113140111	" (11 匡兆年 机器人2101) 基于KUKA机器人的搬运功能的设计与实现_成果1.docx"	检测完成	通过	9.50%
1327	电子工程学院	机器人2101班	高维	邹明楚	202113140112	" (12 邹明楚 机器人2101) 基于S7-1200PLC的自动配料控制系统设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	12.90%
1328	电子工程学院	机器人2101班	高维	陈慧斌	202113140113	" (13 陈慧斌 机器人2101) 基于S7-1200PLC的智能交通灯控制系统设计与实现_成果.docx"	检测完成	通过	13.20%
1329	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	周涛	202113140114	"(周涛)基于robotstudio的工件涂胶过程仿真模拟.pdf"	检测完成	通过	9.08%
1330	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	陈浪平	202113140115	"(陈浪平)基于S7-1200PLC的智能交通灯控制系统的设计与实现.pdf"	检测完成	通过	7.66%
1331	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	肖祥华	202113140116	"(肖祥华)基于机器视觉的大豆分拣系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	14.00%
1332	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	张栩	202113140117	"(张栩)基于S7-1200PLC的水塔水位控制系统的设计与实现.pdf"	检测完成	通过	15.72%
1333	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	冯俊可	202113140118	"(冯俊可)基于KUKA机器人的写字工作站系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	5.56%
1334	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	易雷	202113140119	"(易雷)基于S7-1200PLC的自动门控制系统的设计与实现.pdf"	检测完成	通过	3.40%
1335	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	曹值	202113140120	"(曹值)基于S7-1200PLC的智能照明控制系统的设计与实现.pdf"	检测完成	通过	4.23%
1336	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	朱柯	202113140121	"(朱柯)基于S7-1200PLC的三层电梯控制系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	6.27%
1337	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	罗鑫	202113140122	"(罗鑫)基于机器视觉的PCB图像拼接系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	14.62%
1338	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	曹益	202113140123	"(曹益) 基于KUKA机器人的打磨工作站系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	13.58%
1339	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	曹一帆	202113140124	"(曹一帆)基于robotstudio的物料搬运过程仿真模拟(1).pdf"	检测完成	通过	5.67%
1340	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	向志鹏	202113140125	"(向志鹏) 基于KUKA机器人的搬运码垛工作站系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	4.23%
1341	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	颜连波	202113140126	"(颜连波)基于S7-1200PLC的步进电机控制系统的设计与实现.pdf"	检测完成	通过	6.30%
1342	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	屈文祺	202113140127	"(屈文祺)基于robotstudio的物料码垛过程仿真模拟.pdf"	检测完成	通过	15.57%
1343	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	张文杰	202113140128	"(张文杰)基于robotstudio的键盘组装过程仿真模拟.pdf"	检测完成	通过	16.22%
1344	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	陈嘉豪	202113140129	"(陈嘉豪)基于机器视觉的液体试管识别检测系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	16.78%
1345	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	朱丹辉	202113140131	"(朱丹辉)基于机器视觉的七巧板创意拼图系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	14.36%
1346	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	陈涛	202113140132	"(陈涛)基于机器视觉的芯片引脚测量系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	11.70%
1347	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	陈飞鹏	202113140133	"(陈飞鹏)基于机器视觉的机械零件检测系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	9.50%
1348	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	杨凯	202113140134	"(杨凯)基于KUKA机器人的搬运工作站系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	18.58%
1349	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	李裕	202113140135	"(李裕)基于机器视觉的印刷品缺陷检测系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	8.94%
1350	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	肖守一	202113140136	"(肖守一)基于机器视觉的智能车库系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	8.55%
1351	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	张小雨	202113140137	"(张小雨)基于S7-1200PLC的机械手控制系统的设计与实现.pdf"	检测完成	通过	3.39%
1352	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	田万	202113140138	"(田万)基于机器视觉的物流包裹检测系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	19.46%
1353	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	张涛	202113140139	"(张涛)基于S7-1200PLC的天塔之光控制系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	8.38%
1354	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	周智钢	202113140140	"(周智钢)基于KUKA机器人的绘图工作站系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	19.15%
1355	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	向道平	202113140141	"(向道平)基于KUKA机器人的抛光打磨工作站系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	19.09%
1356	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	颜毅	202113140201	"【成果书】颜毅_202113140201_基于RobotStudio的电脑键盘装配功能设计与仿真.docx"	检测完成	通过	3.94%
1357	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	贺喜红	202113140202	"最新贺喜红.docx"	检测完成	通过	1.18%
1358	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	龙灵华	202113140203	"龙灵华202113140203基于KEBA机器人的机器人关节装配功能设计与实现毕业设计成果书(2).docx"	检测完成	通过	6.78%
1359	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	易阳	202113140204	"【设计成果书】易阳_202113140204_《基于RobotStudio的喷涂工作站设计与仿真》.docx"	检测完成	通过	3.16%
1360	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	旷喜华	202113140205	"【成果书】旷喜华_202113140205_基于机器视觉的尺寸测量系统设计与实现.pdf"	检测完成	通过	12.68%
1361	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	关启文	202113140206	"【成果书】关启文_202113140206_基于KUKA机器人的发动机打磨功能设计与实现.pdf"	检测完成	通过	1.42%
1362	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	欧洋	202113140207	"【成果书】欧洋_202113140207_基于KUKA机器人写字功能设计与实现.docx"	检测完成	通过	4.93%

1363	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	李洋	202113140208	"【成果书】李洋_202113140208_基于机器视觉的七巧板拼图系统设计与实现.docx"	检测完成	通过	13.63%
1364	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	刘志超	202113140209	"【成果书】刘志超_202113140209_基于机器视觉的胶水识别系统设计与实现.docx"	检测完成	通过	14.45%
1365	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	陈杨	202113140210	"02.《基于KUKA的码垛工作设计与实现》【设计成果书】陈杨(5月20日).docx"	检测完成	通过	28.49%
1366	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	龙帅	202113140211	"【成果书】龙帅_202113140211_基于KUKA机器人的码垛功能设计与实现.docx"	检测完成	通过	23.12%
1367	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	刘嘉浩	202113140212	"【成果书】刘嘉浩_202113140212_基于RobotStudio的翻转码垛工作站设计与仿真.pdf"	检测完成	通过	4.51%
1368	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	唐旭	202113140213	"唐旭202113140213基于S7-1200PLC的自动混合装置控制系统设计与实现.docx"	检测完成	不通过	52.95%
1369	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	张继杰	202113140214	"【0520】机器人2021 张继杰 毕业成果书(3).docx"	检测完成	通过	17.08%
1370	电子工程学院	机器人2102班	熊英	周俊豪	202113140229	"10-26_基于s7-1200plc的灯塔灯光控制系统设计与实现(修改2).docx"	检测完成	通过	5.93%
1371	电子工程学院	机器人2102班	熊英	蔡文武	202113140230	"1_(202113140230 蔡文武机器人2102班) 毕业设计.docx"	检测完成	通过	5.51%
1372	电子工程学院	机器人2102班	熊英	陈俊贤	202113140231	"2024年5月16日返回陈俊贤毕业设计(2)(1).docx11111.pdf"	检测完成	通过	8.10%
1373	电子工程学院	机器人2102班	熊英	刘振宇	202113140232	"基于机器视觉的零件表面缺陷检测系统的设计与实现(刘振宇32).pdf"	检测完成	通过	6.32%
1374	电子工程学院	机器人2102班	熊英	伍福兴	202113140233	"10.21返回(202113140217伍福兴机器人2102班) 毕业设计.docx"	检测完成	通过	5.61%
1375	电子工程学院	机器人2102班	熊英	唐龙超	202113140234	"返回10.26第三次返回唐龙超毕业设计(2).docx"	检测完成	通过	10.77%
1376	电子工程学院	机器人2102班	熊英	蒋浩	202113140235	"4-29蒋浩毕业设计.pdf"	检测完成	通过	11.62%
1377	电子工程学院	机器人2102班	熊英	冯志卓	202113140236	"3_返10-25(冯志卓36机器人2102班) 毕业设计题目—基于plc的四节传送带控制(1).docx"	检测完成	不通过	30.21%
1378	电子工程学院	机器人2102班	熊英	何佳泽	202113140237	"何佳泽毕业设计.docx"	检测完成	不通过	31.99%
1379	电子工程学院	机器人2102班	熊英	唐立为	202113140238	"返回10-25工业机器人2102班+38+唐立为(1)(1)(3).docx"	检测完成	通过	7.72%
1380	电子工程学院	机器人2102班	熊英	黄文杰	202113140239	"机器人2101班39-黄文杰.pdf"	检测完成	通过	6.67%
1381	电子工程学院	机器人2102班	熊英	李杨俊桥	202113140240	"(李杨俊桥 40, 机器人2102) 毕业设计基于水塔水位控制系统_基于PLC的设计.docx"	检测完成	通过	11.03%
1382	电子工程学院	机器人2102班	熊英	刘奕康	202113140241	"1_刘奕康202113140213基于S7-1200PLC的啤酒液位混合控制系统设计与实现 - 副本(1).docx"	检测完成	不通过	53.67%
1383	电子工程学院	机器人2102班	熊英	石华中	202113140242	"定稿：基于s7-1200plc的蔬菜温室控制系统设计与实现.docx"	检测完成	通过	23.12%
1384	电子工程学院	机器人2102班	杨文	雷富	202113140215	"雷富202113140215毕业设计成果书2.docx"	检测完成	通过	3.00%
1385	电子工程学院	机器人2102班	杨文	蒋联强	202113140216	"202113140216蒋联强 (1) 4.docx"	检测完成	通过	2.20%
1386	电子工程学院	机器人2102班	杨文	谭凌霄	202113140217	"(202113140217谭凌霄机器人2102班) 毕业设计.docx"	检测完成	通过	5.93%
1387	电子工程学院	机器人2102班	杨文	马驰	202113140218	"工作站的设计与仿真成果模板3 .docx"	检测完成	通过	8.65%
1388	电子工程学院	机器人2102班	杨文	罗俊杰	202113140219	"毕设 罗俊杰4.docx"	检测完成	通过	5.61%
1389	电子工程学院	机器人2102班	杨文	邹鑫宇	202113140220	"毕设 邹鑫宇2.docx"	检测完成	通过	4.70%
1390	电子工程学院	机器人2102班	杨文	叶兵	202113140221	"毕业设计3.docx"	检测完成	通过	7.25%
1391	电子工程学院	机器人2102班	杨文	袁典武	202113140222	"基于solidworks的机器人夹爪设计.docx"	检测完成	通过	5.28%
1392	电子工程学院	机器人2102班	杨文	刘金瑶	202113140223	"刘金瑶(1).docx"	检测完成	通过	5.78%
1393	电子工程学院	机器人2102班	杨文	李晨阳	202113140224	"24李晨阳机器人2102班基于Robotstudio双机位搬运码垛工作仿真设计成果n.docx"	检测完成	通过	6.86%
1394	电子工程学院	机器人2102班	杨文	陈海明	202113140225	"202113140225 陈海明 机器人.docx"	检测完成	通过	2.80%
1395	电子工程学院	机器人2102班	杨文	郑月圆	202113140226	"(26 郑月圆 机器人2102) 基于S7-1200PLC的八层电梯仿真控制系统_成果书n.docx"	检测完成	通过	7.66%
1396	电子工程学院	机器人2102班	杨文	刘俊	202113140227	"毕业设计成果2.docx"	检测完成	通过	1.43%
1397	电子工程学院	机器人2102班	杨文	杨宇翔	202113140228	"2_杨宇翔.docx"	检测完成	通过	4.93%