

## 2024年-4月-29日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(%)
74	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%
75	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%
76	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及实现.pdf"	检测完成	通过	14.08%
77	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	张翔	202113140117	"(张翔)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	0.57%
78	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	5.63%
79	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	0.59%
80	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%
81	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	4.47%
82	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图像拼接系统设计及实现.pdf"	检测完成	通过	14.62%
83	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	13.23%
84	电子工程学院	机器人2101班	龙凯	陈一帆	202113140124	"(陈一帆)基于robotstudio的物料搬运过程仿真模拟(1).pdf"	检测完成	通过	5.73%
85	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	3.67%
86	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	6.71%
87	电子工程学院	机器人2101班	袁雪琼	屈文琪	202113140127	"(屈文琪)基于robotstudio的物料码垛过程仿真模拟.pdf"	检测完成	通过	15.51%
88	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%
89	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及实现.pdf"	检测完成	通过	16.80%
90	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及实现.pdf"	检测完成	通过	14.36%
91	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及实现.pdf"	检测完成	通过	11.70%
92	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及实现.pdf"	检测完成	通过	9.50%
93	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	18.96%
94	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及实现 .pdf"	检测完成	通过	8.94%
95	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	11.40%
96	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的机械手控制系统设计与实现.docx5.pdf"	检测完成	通过	3.58%
97	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及实现.pdf"	检测完成	通过	19.46%
98	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	8.33%
99	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	19.23%
100	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%
101	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	3.97%
102	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	龙泉华	202113140203	"龙泉华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	7.39%
103	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	2.84%
104	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及实现.docx"	检测完成	通过	16.31%
105	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.docx"	检测完成	通过	2.98%
106	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	4.89%
107	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及实现.docx"	检测完成	通过	14.14%
108	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及实现.docx"	检测完成	通过	14.99%
109	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	12.75%
110	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.docx"	检测完成	通过	4.79%
111	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	通过	5.24%
112	电子工程学院	机器人2102班	陈圣明	张继杰	202113140214	"张继杰202113140214基于KUKA机器人搬运功能设计与实现成果书.docx"	检测完成	通过	13.97%
113	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	6.06%
114	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	6.45%
115	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%
116	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%
117	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%
118	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 (3).docx"	检测完成	不通过	91.65%
119	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	不通过	94.91%
120	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%
121	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	5.48%
122	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%
123	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	10.89%
124	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(1).docx"	检测完成	通过	4.00%
125	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%
126	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%
127	电子工程学院	机器人2102班	杨文	陈海明	202113140225	"202113140225 陈海明 机器人2102班 毕业设计成果书2.docx"	检测完成	通过	12.01%
128	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	5.75%
129	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	1.90%
130	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%