

## 专利申请前查重操作流程

1. **登录系统。** 登录校内智小白专利系统，依次点击左侧菜单栏的【专利】-【申请前查重】选项，系统会弹出使用次数提示框。点击提示框中【确定】按钮开始检索查重。

【注：每位教师用户拥有 5 次专利查新额度。额度计算以点击提示框中【确定】按钮为起始点，点击后无论是否进行查询，均计为一次使用。查询前，建议先梳理明确发明创造的技术要点和技术特征。】



2. **检索流程。** 技术方案填入后，系统将按照以下流程检索查重，生成报告，AI 自动流程耗时约 5 分钟。在检索过程中，对于系统自动提炼的特征等可手动修改。



3. 开始检索。点击【确定】后，浏览器将自动打开一个新的查新页面。请按页面提示填写技术方案，之后点击【启动 Agent】即可开始查新。

人形机器人的腿部动力结构，包括跨步驱动单元、左大腿、右大腿、小腿和脚部支撑件。跨步驱动单元用于驱动左大腿前后摆动，髌关节驱动单元用于驱动左大腿左右摆动，第一驱动单元实现左腿与右腿的相对同向转动，膝关节驱动单元实现大腿组件与小腿组件的相对前后摆动，脚蹼驱动单元通过连杆带动脚部支撑件作上下、左右方向的摆动。各驱动单元通过抱箍件固定，限制轴向和周向运动。实现了人形机器人多种姿态和动作的需求，并通过紧凑的结构设计降低了生产成本和尺寸，提高了拆装效率和美观性。

公开(公告)日  to  211 / 3000

试试以下案例： 人形机器人的腿部动力结构，包括跨步驱动单元、左大腿、右大腿、小腿和脚部支撑件。跨步驱动单元用于驱动左大腿前后摆动，髌关节驱动单元用于驱动...

### (1) 确认技术要点

- 确认AI总结的技术方案，可通过“编辑技术要点”调整；
- 点击“基于以上技术要点，提取技术特征”，进入下一步

重新检索  自动运行

重新检索

1 总结技术方案 待确认

2 特征提取

3 检索要素提取

4 检索策略

5 筛选列表

6 特征对比

7 检索报告

总结技术方案

输入的技术方案

人形机器人的腿部动力结构，包括跨步驱动单元、左大腿、右大腿、小腿和脚部支撑件。跨步驱动单元用于驱动左大腿前后摆动，髌关节驱动单元用于驱动左大腿左右摆动，第一驱动单元实现左腿与右腿的相对同向转动，膝关节驱动单元实现大腿组件与小腿组件的相对前后摆动，脚蹼驱动单元通过连杆带动脚部支撑件作上下、左右方向的摆动。各驱动单元通过抱箍件固定，限制轴向和周向运动。实现了人形机器人多种姿态和动作的需求...

Hiro为你推荐技术方案，便于提取技术特征

总结的技术方案

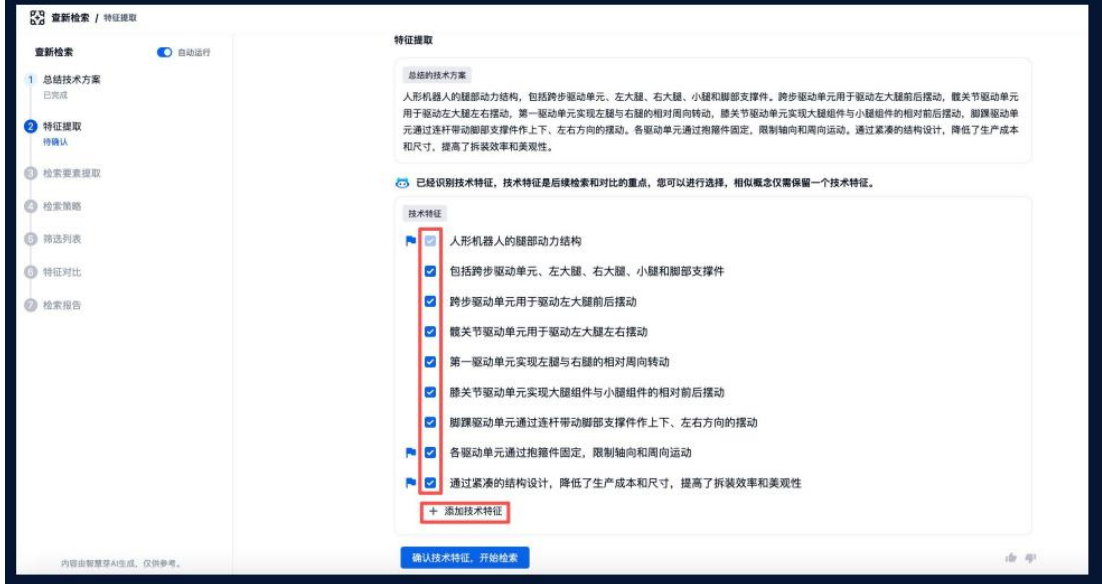
人形机器人的腿部动力结构，包括跨步驱动单元、左大腿、右大腿、小腿和脚部支撑件。跨步驱动单元用于驱动左大腿前后摆动，髌关节驱动单元用于驱动左大腿左右摆动，第一驱动单元实现左腿与右腿的相对同向转动，膝关节驱动单元实现大腿组件与小腿组件的相对前后摆动，脚蹼驱动单元通过连杆带动脚部支撑件作上下、左右方向的摆动。各驱动单元通过抱箍件固定，限制轴向和周向运动。通过紧凑的结构设计，降低了生产成本和尺寸，提高了拆装效率和美观性。

内容由智算体AI生成，仅供参考。

基于以上技术要点，提取技术特征

## (2) 确认技术特征

- 确认“技术特征”，可勾选或添加；“旗帜”代表AI识别的核心技术特征，该特征无法取消；
- 点击“确认技术特征，开始检索”，进入下一步



## (3) 确认检索要素

- 编辑确认关键词，IPC分类号等检索特征；
- 同族合并：开启后，在后续检索过程中，一个简单同族只挑选一个专利代表进行分析，避免重复分析同一方案；
- 点击“基于以上检索要素，开始检索”，进入下一步



## (4) 确认检索策略

- AI根据前几步确认，总结检索思路，论文检索，互联网资料检索等；
- 可点击相关论文或网站，进一步查询具体信息；
- 点击“确认”，进入下一步



4. 生成检索报告。点击【导出】按钮，导出查新检索报告，进行比较分析。对于检索结论为“您的技术方案相对于检索到的现有技术不具备创造性”的，建议优化技术方案后申请。

- AI自动运行“专利检索”，“筛选列表”，“特征对比”，最终生成查新检索报告；
- 自动筛选了相似度最高的专利，论文，及互联网资料各50-100件左右，并自动生成技术特征对比表，及新颖性和创造性评述；
- 点击“导出”按钮，导出查新检索报告

