



# incoPat Lite

系统使用手册-V1.0

incoPat 产品部 | 10.2024

# 目录

## 1 incoPat Lite系统说明

系统总体情况介绍

## 2 检索

便捷流畅的专利检索体验

## 3 新功能

在大模型基础之上的专利特色工具

## 4 浏览

在结果中呈现最重要的信息

## 5 保存

个人的专利空间

## incoPat Lite

incoPat Lite是北京合享智慧科技有限公司推出的一款全新的专利检索平台。主要用户面向于企业研发人员，是为其打造的一款轻量级专利检索工具。在企业研发人员日常的专利工作中，incoPat Lite可以帮助他们查找和分析专利信息，为其提供强大的专利资源。

通过incoPat Lite，用户可以了解某个技术领域的最新进展、技术趋势以及竞争态势，为自己的研究和创新提供有力的参考和借鉴。

与此同时，incoPat Lite结合当下最流行的大模型技术，将DWPI人工改写专利数据与大模型相结合，为用户的检索结果提供了数据上与功能上的双重保障，简化作业人员的工作流程，提高工作效率。



## 检索

即输即得，只要在输入框中输入目标信息，即可获得答案。同时，通过模块化的检索要素输入与更加精准的检索要素组合，帮助快速锁定检索目标，享受流畅的检索体验。

# 检索-简单检索

输入关键词、号码、申请人、发明人等信息，可直接检索目标专利


系统会根据用户输入的信息匹配出相关联的关键词和申请人


# incoPat

The screenshot shows the incoPat search interface. At the top, there is a search bar with the text "全球数据" (Global Data) and a dropdown arrow, followed by the search term "人工智能" (Artificial Intelligence) which is highlighted with a dashed purple box. To the right of the search bar are icons for a close button (X), a refresh button, and a camera icon, followed by a teal "检索" (Search) button. Below the search bar, a dropdown menu is open, showing suggestions under two categories: "推荐词" (Recommended Words) and "人&机构" (People & Institutions). The "推荐词" section includes: "人工智能", "人工智能领域", "人工智能技术领域", "人工智能技术", and "人工智能(ai)". The "人&机构" section includes: "[申请人] 山东浪潮科学研究院有限公司" and "[申请人] 上海明略人工智能(集团)有限公司". On the left side of the interface, there is a light blue box with the text "AI助手" (AI Assistant) and "基于 'incoPat' 问题随问随答" (Based on 'incoPat', questions are answered as they come). On the right side, there is a light blue box with the text "行业洞察" (Industry Insights) and "技术领域与竞争对手实时监测" (Real-time monitoring of technology fields and competitors).

直接输入完整的技术方案，系统会用过语义算法，自动检索出与该技术方案最相似的专利文件


# incoPat

全球数据 


一种混合手术机器人系统和手术机器人的控制方 




检索

 AI助手


基于“incoPat专利大模型”，专利问题随问随答

 技术查新

技术方案深度探索，相似文件挖掘一件生成技术查新报告

 技术交底书

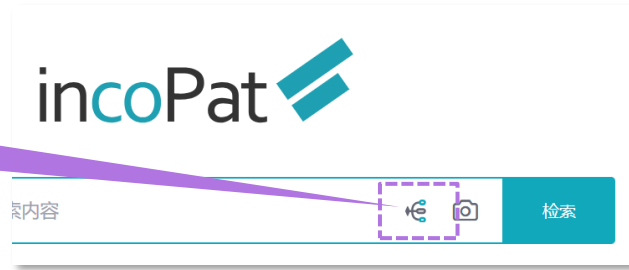
技术方案扩展，自动生成技术交底书

 行业洞察

技术领域与竞争对手实时监测

# 检索-高级检索

点击高级检索按钮，弹出高级检索编辑弹窗



在文本类型的字段中，系统会自动帮助用户扩充其输入的关键词，防止检索信息的遗漏

通过文本、人等多个字段值的组合，缩小目标专利的范围，检索更加精确



点击图形检索按钮，上传  
图片，incoPat图形检索算  
法会为用户查找与其最相  
似的专利图形

# incoPat

全球数据



图片检索

## 图形检索



AI助

基于 "incoPat"  
问题随问随答



点击或拖拽文件到这里上传  
.png/.jpg/.bmp/.jpeg图片 最大4M

实时监测



## 新功能

incoPat Lite将大模型技术与DWPI人工改写专利数据相结合，打造出多个具有创造性的专利产品，满足研发人员在专利作业中的不同使用场景。



### 专利AI助手

基于“incoPat专利大模型”，专利问题随问随答



### 技术交底书

技术方案扩展，自动生成技术交底书



### 技术查新

技术方案深度探索，相似文件挖掘，一键生成技术查新报告

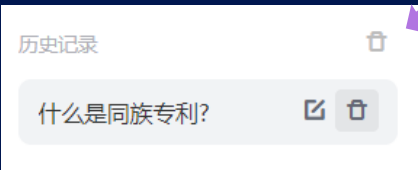


### 行业洞察

技术领域与竞争对手实时监测

# 新功能-专利AI助手

点击搜索按钮，可以按照名称搜索历史对话内容。



鼠标悬浮在对话名称上，可以进行重命名或者删除操作

在输入框中输入问题，问题类型包括技术问题、专利问题解答、专利查找、专利统计等。

incoPat Lite 检索 文件库 历史 研发助手

AI助手 基于人工改写训练数据的知识问答

Hi,你好 Hector  
我是你的AI助手

我可以解答你有关专利相关的问题，让一切专利问题迎刃而解！快来体验吧！

你可以尝试下面的示例...

- 专利规则**  
对于专利中的规则、名词、流程、含义，AI助手可以详细为您解答  
什么是同族专利?
- 技术问题**  
在研发过程中的一些技术问题、关键技术点，AI助手帮您做详细阐述  
关于手机折叠屏的关键技术
- 专利查找**  
关于某一专利的详细内容，您可以直接对AI助手提问  
专利US7023979B1的申请日是哪一天?
- 专利统计**  
AI助手还可以自动化帮您统计出关于特定专利的宏观数据  
统计下华为2023年申请了多少件专利?

专利问题? 技术问题? 你想知道的我在这里都能给你答复

0/5000 GO

该回答内容由incoPat大模型V1.0自动生成, 内容仅供参考

问题回答内容展示

对于系统当前回答的问题不满意时，可以点击“重新生成”按钮来重新回答，每个问题最多可以回答5次，点击左右箭头切换回答历史

对于用户提出的问题，系统会自动生成三个相关问题，扩展用户的思路

关于手机折叠屏的关键技术

针对手机折叠屏的关键技术，可以从以下几个方面来优化：

1. 柔性显示屏技术：优化柔性显示屏的设计，使其更加耐用、抗弯折，同时确保屏幕在折叠和展开过程中不会出现图像失真或损坏。这需要材料科学和生产工艺进行深入研究。
2. 机械结构设计：改进折叠屏手机的内部机械结构，确保折叠屏在折叠和展开时能够平稳顺畅地工作。这涉及到托板、轴导轨等组件的设计，以及这些组件之间的配合方式。
3. 支持结构：开发更有效的支撑结构，比如柔性支撑体，用来稳定折叠屏在不同状态下的形状，防止屏幕在折叠过程中受到不必要的压力或损伤。
4. 动力机制：优化折叠屏的动力机制，如齿轮齿条机构、蜗轮蜗杆传动等，确保折叠过程中的平顺性和稳定性。此外，还可以探索其他创新的动力传递方式，提高用户体验。

结合以上策略，可以显著改善折叠屏手机的性能，延长其使用寿命，并提供更好的用户体验。

由incoPat大模型V1.0生成

重新生成 < 5 / 5 >

你可以继续问我：

- 目前市面上有哪些主流的柔性显示屏材料和技术？
- 如何评估折叠屏手机的机械结构设计是否合理？
- 折叠屏手机的动力机制在未来有哪些可能的技术革新方向？

专利问题？技术问题？你想知道的我在这里都能给你答复

0/5000

GO

该回答内容由incoPat大模型V1.0自动生成，内容仅供参考

点赞 反馈 复制 相关专利

# 新功能-技术交底书

The screenshot shows the 'incoPat' web interface for '技术交底书' (Technical Disclosure). The page features a large text input area with a character count '0/5000'. Below the input are three buttons: '填入示例' (Fill with example), '上传文档' (Upload document), and '开始生成' (Start generation). The '上传文档' button is accompanied by the text '上传文档支持word、txt格式'. A callout box points to the input area, and another points to the '开始生成' button. A footer note states: '该内容内容由incoPat大模型V1.0自动生成，内容仅供参考。对于客户数据我们会严格保密，确保数据的安全。'

在输入框中输入用户自己的技术方案

您可以输入您的技术方案，点击“开始生成”，incoPat交底书助手会自动帮您生成完整的技术交底书，您输入的方案不要少于40个汉字。

0/5000

填入示例 上传文档 上传文档支持word、txt格式 开始生成

该内容内容由incoPat大模型V1.0自动生成，内容仅供参考。  
对于客户数据我们会严格保密，确保数据的安全。

点击“填入示例”按钮，系统自动将示例技术方案填入到输入框中

点击“上传文档”按钮，系统自动提取上传文档中的文本

点击“开始生成”按钮，进入交底书生成页面



# 新功能-技术查新

限定检索结果的数据范围，包括公开国家、专利类型、申请时间、公开时间、专利有效性几个限定维度。

用户输入目标技术方案，此处为必填项

用户输入想要达到的技术效果，此处为选填项

点击按钮，系统自动匹配与目标技术方案最为相似的专利

**技术查新**

\* 公开国家: 中国 × 美国 × 欧洲 × 日本 × 韩国 × 加拿大 × 德国 × 英国 170/170

\* 专利类型: 发明申请 × 实用新型 × 外观设计 × 发明授权 ×

申请时间: 请选择时间

公开时间: 请选择时间

\* 专利有效性: 有效 × 命中 × 失效 × 其他 ×

检索专利数量: 前10 | 前20 | 前50

\* 技术手段: 一种基于无人感知的无人驾驶车辆路径规划方法，实现快速规划车辆行驶路径。基于无人飞行器感知系统，利用无人飞行器拍摄目标车辆周围的道路视频图像，发送给地面站；地面站接收视频图像并进行处理，获得车辆与道路信息，根据车辆位置进行路径规划，并将路线传递给无人驾驶车辆；地面站的计算机模块计算飞行控制信号控制无人飞行器跟随车辆前进，并实时修正路径。 169 / 2000

技术效果: 基于无人飞行器平台，工作状态稳定，从高空拍摄车辆周围道路环境，覆盖范围广，所观察到的道路交通信息清晰明确，可以快速得到目标车辆周围道路分布状况与交通状况，能获得合理的路径规划，路线更为精确，路况分析更为及时准确。 106 / 1000

填入示例 | 开始检索

点击按钮，生成查新检索报告。  
查新检索报告中最多可加入五篇对比文件，最少要加入一篇。

系统自动匹配出与目标技术方案最相似的前10、20、50篇专利进行展示

The screenshot shows a web interface for patent search results. At the top, there is a navigation bar with '技术查新 > 相似专利' and a '返回编辑字段' button. A '生成检索报告 (2)' button is highlighted with a callout. The main content area displays two search results, both with a 100% similarity score. Each result includes a title, publication date, patent number, and owner. A '相似方案' section provides a detailed description of the patent's method. To the right of the results, there are two flowcharts illustrating the process of drone path planning. A callout points to a '+ 文件库 - 报告' button, indicating that target patents can be added to a file library or search report.

技术查新 > 相似专利

← 返回编辑字段

生成检索报告 (2)

+ 文件库 - 报告

1 相似度 100% 基于无人机感知的无人驾驶车辆路径规划方法 发明专利 有效  
公开日期: 20160210 专利号码: CN105318888A 所有人: 北京航空航天大学

相似方案: 该方法包括通过使用图像传输模块将视频图像传输到楼层站。利用无线通信模块将飞行控制信号传输至无人驾驶飞机。利用另一图传模块将所述视频图像传输至所述无人机。利用计算机模块对所述视频图像进行处理,得到车辆和道路信息,所述车辆和道路信息包括车辆和道路的位置关系。利用所述计算机模块控制所述无人飞机的实时修正路径。

2 相似度 100% 基于无人机感知的无人驾驶车辆路径规划方法 发明专利 有效  
公开日期: 20180814 专利号码: CN105318888B 所有人: 北京航空航天大学

相似方案: 该方法包括通过使用图像传输模块将视频图像传输到楼层站。利用无线通信模块将飞行控制信号传输至无人驾驶飞机。利用另一图传模块将所述视频图像传输至所述无人机。利用计算机模块对所述视频图像进行处理,得到车辆和道路信息,所述车辆和道路信息包括车辆和道路的位置关系。利用所述计算机模块控制所述无人飞机的实时修正路径。

可以将目标专利加入文件库或者检索报告中



## 查新技术报告

制作人: XXX  
时间: XXX

www.incopat.com  
北京合享智慧科技有限公司

在生成的查新技术报告中，分为目标技术方案、技术领域、技术分类、关键词、数据来源、检索范围、相关对比文件、技术特征对比表、免责声明九个部分

在技术特征对比表部分，系统会将本技术方案的技术特征与对比文件的技术特征一一拆解，将相对应的部分以列表的形式进行展示，方便用户对照查阅

- 一、目标技术方案
- 二、技术领域
- 三、技术分类
- 四、关键词
- 五、数据来源
- 六、检索范围
- 七、相关对比文件
- 八、技术特征对比表
- 九、免责声明

### 八、 技术特征对比表

对比文件	本技术方案	对比文件公开	相关段落
CN10531888A	一种基于无人感知系统的无人驾驶车辆路径规划方法，实现快速规划车辆行驶路径。	本发明针对现有车辆路径规划技术中的不足，提供了一种基于无人感知系统的无人驾驶车辆路径规划方法。	说明书_0007
	基于无人飞行器感知系统，利用无人飞行器拍摄目标车辆周围的道路视频图像，发送给地面站；	步骤(1)启动无人飞行器感知系统，无人飞行器起飞，悬停后与地面站建立通信，拍摄目标车辆周围的道路视频图像，发送给地面站；	说明书_0011
	地面站接收视频图像并进行处理，获得车辆与道路信息，根据车辆位置进行路径规划，并将路线传递给无人驾驶车辆；	步骤2，地面站接收视频图像并进行处理，获得车辆与道路信息，根据车辆位置进行路径规划，并将路线传递给无人驾驶车辆；	权利要求_0001
	地面站的计算机模块计算飞行控制信号控制无人飞行器跟随车辆前进，并实时修正路径。	步骤3，计算机模块控制无人飞行器跟随目标车辆前进，并实时修正路径。	权利要求_0001
	基于无人飞行器平台，工作状态稳定，从高空拍摄车辆周围道路环境，覆盖范围广，所观察到的道路交通信息清晰明确，可以快速得到目标车辆周围道路分布状况与交通状况，能获得合理的路径规划，路线更为精确，路况分析更为及时准确。	(1)本发明基于无人飞行器平台，工作状态稳定，从高空拍摄车辆周围道路环境，覆盖范围广，该位置下所观察到的道路交通信息清晰明确，通过图像处理后可以快速得到目标车辆周围道路分布状况与交通状况，该信息实时、准确，依据该数据能够获得合理的路径规划。	说明书_0019



# 新功能-行业洞察



在行业洞察中，可以对某一竞争对手某一段时间内公开的专利进行关注，也可以对某一技术主题某一段时间内公开的专利进行监视，用户可以在此处直接选择。



创建技术关注时，直接输入关注的技术主题，也可以选择系统自动推荐的相似技术主题，技术主题可以选择多个

为自己创建的关注命名，并选择关注的周期，点击提交，进入关注界面



# 新功能-行业洞察

创建新的关注项目，点击弹出创建弹窗。

对当前关注项目的内容和周期进行编辑调整。

当关注周期内有新专利命中时，是否有弹窗提醒

对关注周期内的专利整体数据量进行展示

图形化展示技术关注周期内命中的专利的主要企业、新企业以及涉及到的行业

所有关注的项目列表，点击进行项目切换。

关注周期内命中的专利列表清单

incoPat 检索 库 历史

行业洞察 +创建 锂电池 (1个企业) 编辑 提醒

近三个月 (2024.09.05 - 2024.12.03) 自定义

技术洞察

锂电池技术

新专利 2487 企业 151 新企业 17 行业 12

企业名称

三星sdi株式会社	151
samsung sdi c...	28
hunan brunp re...	27
湖南邦普循环科...	22
中南大学	17
	17
	17
	16
	16
	12

新企业

湖南裕能新能源电池材料股份有限公司 专利数量: 16	深圳欣界能源科技有限公司 专利数量: 6	常州第六元素材料科技股份有限公司 专利数量: 6
高能时代(深圳)新能源科技有限公司	德州普南针机科技有限公司 专利数量: 6	南京工业大学 专利数量: 5
	康辉南通新材料科技有限公司	中国船舶重工集团海通科技有限

行业词云图

废弃资源综合利用业  
专用设备制造业  
仪器仪表制造业  
通用设备制造业  
电气机械和器材制造业

全部专利: 2487

1 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 ... 125 下一页

每页显示专利数 20 50 100

1 CN119034136A 发明专利 审中

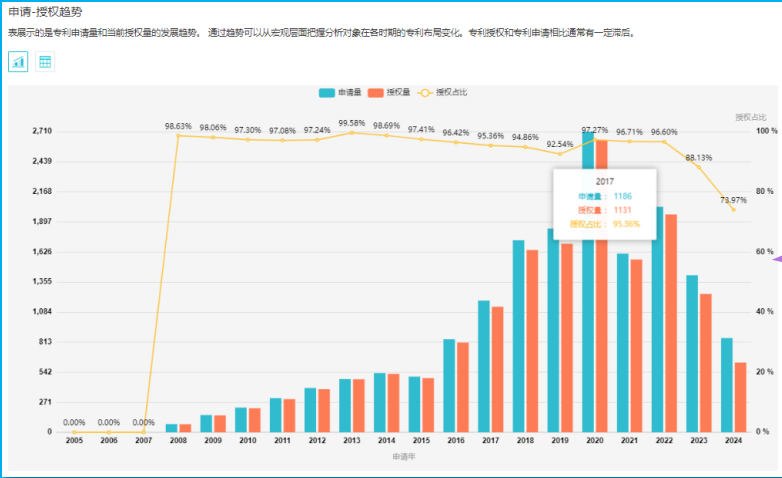
一种锂电池产线的防火方法和系统

申请人: 湖北精实机电科技有限公司

# 新功能-行业洞察



在企业专利详情页面，会对企业的所有专利情况做数量统计，并选取了四个最有代表性的维度进行专利图形化分析



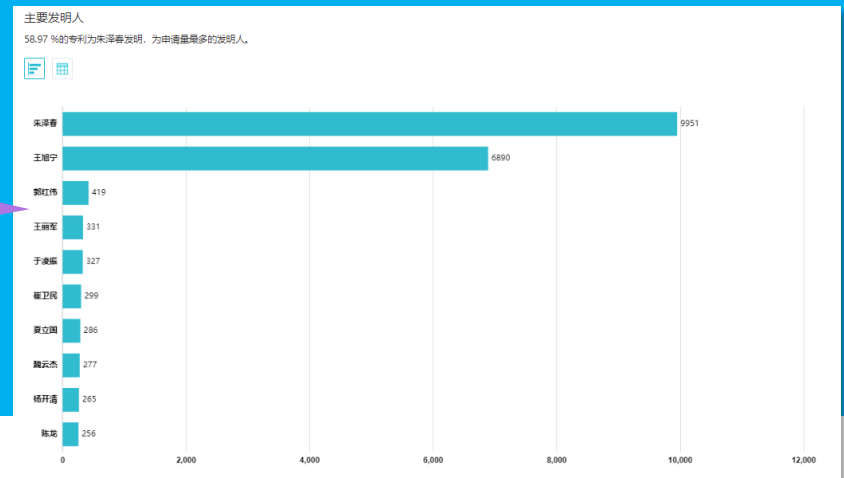
申请-授权趋势



全球专利布局



行业分布图



主要发明人

## 浏览

区别于传统平台，incoPat Lite在呈现专利信息时，将最重要的专利信息进行简化和整合，让用户直接快速聚焦到专利技术要点，提高阅读效率。

# 浏览-检索结果

通过调整检索关键词来重新制定检索策略

显示操作区域，可以进行选择全部专利、更改排序方式和显示方式的操作

通过左侧的数据筛选，帮助用户快速调整专利数据范围

专利列表会重点展示专利的用途、优势、创新点等技术信息，从技术层面优先对专利进行解读

The screenshot displays the incoPat search interface. On the left, there is a sidebar with various filters such as '效果' (Effect), '公开国家' (Public Country), '公开类型' (Public Type), '申请年' (Application Year), '公开年' (Public Year), '申请人' (Applicant), '发明人' (Inventor), '当前权利人' (Current Right Holder), '引用次数' (Citation Count), '被引用次数' (Cited Count), '专利有效性' (Patent Validity), and '应用领域' (Application Field). The main search area shows the search term '机器人' (Robot) and a list of related terms like '智能机器人', '服务机器人', etc. Below this, there are search results for '多机器人通信方法、多机器人系统及机器人'. The first result is patent CN113852941B, which is highlighted. The detailed view of this patent includes a flowchart, an abstract, and a technical description. The abstract discusses a method for multi-robot communication, involving position information and communication ranges. The technical description further details the process of determining communication paths between robots based on their positions and ranges.

功能区域：对当前专利文本可以实现中、英、日、韩四种语言之间的切换；并且支持将当前专利文件以PDF的形式保存到本地；支持对关键词的高亮设置

右侧部分展示专利的附图、PDF原文、同族、引用、相似专利

在结果列表中实现专利的快速切换

专利信息按照左右两侧双页的形式展示，其中左侧部分主要展示专利的基础信息以及文本信息：

- 发明要点：对专利的用途、优势、创新点三个技术信息进行解读
- 基础信息：展示当前专利的重要时间节点

The screenshot shows the incoPat interface for patent CN202111036887.6. The top navigation bar includes '在线翻译', 'PDF下载', and '高亮设置'. The main content area is split into two columns. The left column displays the patent's abstract, key points (用途, 优势, 创新点), and basic information (研发阶段, 应用领域, 申请阶段). The right column features a grid of diagrams and flowcharts, with a sidebar listing sections like '发明要点', '基础信息', '摘要', '权利要求', and '说明书'. On the far right, a '结果列表' (Results List) shows a list of related patents with their titles and numbers.

# 浏览-专利对比



检索结果页后方悬浮显示加入对比按钮，点击后将当前专利加入对比清单



在弹出的对比弹窗中，可以看到对比清单中的所有专利

点击“开始对比”按钮，在新窗口打开专利对比页面

主控单元的处理量，减少了停机次数，降低了多机器人之间通信延迟。位置信息，其中，所述第一机器人和所述第二机器人为所述多个范围内。根据第一机器人的标识和第二机器人的标识，在第一机

1. CN113852941B 多机器人通信方法、多机器人系统及机器人	2. CN115319732A 一种根据示教点快速校正机器人精度的方法及机器人	3. CN118348984A 定位校准方法、多机器人协作系统、工作方法及机器人
--	--	---

在新页面中，用户可以从用途、优势、创新点以及基础信息等多个方面对列表中的专利进行对比

技术对比	1. CN113852941B	2. CN115319732A	3. CN118348984A
附图首图			
用途	一种用于通过机器人即机器人中的信息的通信和处理在多个机器人之间执行多机器人通信的方法。	在工业环境中基于示教点和机器人即工业机器人快速修正机器人精度的方法。也可用于工业机器人。	机器人多机器人协作系统的工作方法。
优势	本发明可以根据机器人的位置和机器人之间中继机器人的选择方式灵活地确定任意两个机器人之间的通信链路，使得多机器人通信的灵活性也较高。减少了主控单元的处理量，减少了停机次数，降低了多机器人之间通信瘫痪的概率。	该标定方法简单，易于实现，能够在替代机器人相对精度升降问题后，对机器人进行有效处理。通过机器人更换前的示教程序选择部分定位点，利用该定位点的不同机器人坐标确定机器人参数补偿信息，并根据该补偿信息对机器人参数进行补偿，解决了机器人因自身参数变化而导致的携带、维护等复杂标定问题。该机器人参数补偿的方法易于实现，成本低，提高了机器人的便捷性。	该方法使第一机器人根据现场地图实时执行任务，第二机器人规划从当前位置到基站的路线并移动到该站实现定位，解决了后一机器人因定位误差而无法完成任务的问题，有效提高了多机器人协作系统的效率。
创新点	该方法包括：当第一机器人需要与第二机器人通信时，确定(301)第一机器人的第一位置信息和通信范围，以及通过所述主控单元获取所述第二机器人的第二位置信息，其中，所述第一机器人和所述第二机器人为所述多个机器人中的任意两个。如果第一机器人基于第一位置信息，则确定(302)第二位置信息和第一机器人的通信范围，并且确定第二机器人位于第一机器人的通信范围内。根据第一机器人的标识和第二机器人的标识，在第一机器人和第二机器人之间生成(304)目标通信链路。第一机器人根据目标通信链路与所述第二机器人通信(305)。	该方法包括在更换机器人之后进入示教校准模式。在更换机器人之前装载机器人示教程序。示教程序中存储有各示教点的机器人坐标。根据机器人训练程序选择局部示教点作为定位点。在训练程序中得到每个定位点的机器人坐标，定义为原始机器人坐标。获取所述机器人的参数补偿信息。根据所述参数补偿修正机器人参数。根据所述参数控制所述机器人运行。	该方法包括将第一机器人建立到现场地图，并根据现场地图实时定位和执行任务。任务指令，由所述第一机器人发送，并执行所述任务指令对应的任务。第二机器人通过以下模式之一定位。第二机器人规划从当前位置到基站的路线，并移动到基站实现定位。由第一机器人搜索第二机器人。所述第二机器人的位置信息由所述第一机器人在找到所述第二机器人后确定，并根据所述第一机器人的位置信息定位。所述第一机器人跟随所述第二机器人对所述第二机器人进行实时定位。
基础信息			

# 浏览-历史

**历史记录** 近7天

输入关键字

2024-11-04 ^

机器人

**专利浏览列表**

CN118348984A	定位校准方法、多机器人协作系统、工作方法及机器人	失效
CN115319732A	一种根据示教点快速校正机器人精度的方法及机器人	审中
CN113852941A	多机器人通信方法、多机器人系统及机器人	有效
CN113852941B	多机器人通信方法、多机器人系统及机器人	有效

左侧列表用于展示检索历史，  
点击进行检索历史的切换

该检索历史对应的用户浏览过的  
专利清单



## 保存

文件库即用户的个人存储空间，可以将目标专利放到库中进行保存。方便管理和查阅。

收藏夹用户保存用户的检索式，对于检索历史可以重复调用，提高检索效率。

# 保存-文件库



用户浏览过的重要专利，可以保存在文件库中，点击新建按钮，输入文件库的名称，即可建立一个新的文件库

每一个文件库可以存储与该文件库主题相关联的专利，用户可以在检索结果页直接将目标专利加入到文件库中



每一个文件库，是以树形结构存放了若干文件夹，用于帮助用户分类存储；可以直接搜索文件夹的名称来进行快速定位



点开某一专利库之后，  
进入专利列表页面；左  
侧可以看到该文件库下  
树形的文件夹结构

The screenshot displays the incoPat file library interface. At the top, there are navigation tabs: '检索' (Search), '文件库' (File Library), '历史' (History), and '研发助手' (R&D Assistant). The main area is titled '个人文件库' (Personal File Library) and contains a search bar and a list of patents. On the left, a tree view shows the folder structure under '锂电池' (Lithium Battery), including '新建文件夹1', '新建文件夹2', '新建文件夹3', and '新建文件夹4'. The patent list includes:

- 专利 1:** CN112421096B, 发明授权, 有效. 一种锂电池生产组装机. 用途: 一种用于制造和装配电动车辆的锂电池的方法. 优势: 本发明提供一种电动车用锂电池的外壳体与壳盖的组装机, 能够提高组装机效率, 避免了工作人员长时间接触后产生的化学药品泄漏问题和壳盖与外壳密封错位问题, 提高了锂电池的保护效果, 避免了锂电池的损坏, 延长了锂电池的使用寿命. 创新点: 该方法包括调试锂电池生产组装机. 制造一种锂电池壳体. 使用现有的锂电池制造装置来制造和形成锂电池, 以制造锂电池. 外壳放置在装配滑板上, 壳体上的螺孔对准装配圆杆. 最后, 调整单元启动组装机单元, 将壳体与螺栓及壳盖连接于壳体与壳盖所对应的螺孔中. 摘要: 本发明涉及一种锂电池生产组装机, 其使用了一种锂电池生产组装机, 该锂电池生产组装机包括底座与组装机, 底座上表面设置有组装机. 本发明可以解决目前对于电动车用锂电池生产后的外壳体和壳盖进行组装机时, 存在以下问题: 现有的对于电动车锂电池的外壳进行组装机时是采用人工手动进行组装机, 这样不仅组装机效率低, 而且锂电池内部含有化学药品, 可能会出现一些泄漏的问题, 便会导致工人长期接触后出现生锈的问题, 而且人工安装外壳体和壳盖的效果也会不好, 容易造成壳盖与外壳体密封错位的问题, 导致锂电池在使用时保护的效果不好, 使得锂电池容易受到损坏, 影响锂电池的使用寿命.
- 专利 2:** CN111244358A, 发明申请, 失效. 一种锂电池安装盒. 用途: 锂电池安装盒. 优势: 该装置在锂电池安装架的四周设有减震缓冲器, 减少了载体, 减轻了锂电池带来的各种影响, 保护锂电池不受损伤, 提高了锂电池的使用寿命, 同时在该装置中设置清洗装置, 对锂电池表面进行清洗, 使锂电池始终处于良好的工作环境中, 在提高锂电池工作效率的同时, 提高了锂电池的使用寿命. 创新点: 锂电池安装盒具有设置在底座(10)中的缓冲腔(11). 平衡缓冲装置设置在缓冲腔的四个前壁和左右两端, 四组缓冲液缸(34)均匀设置在缓冲腔的下底壁上. 安装架(14)上设有清洗腔, 散热腔, 皮带传动腔和上清洗滑块滑动腔. 所述锂电池(36)的右端固定设置有线管(28). 线管通过底座向右延伸, 安装架上还设有齿条滑槽. 所述清洗腔的下底面上固定安装有下清洗滑块支撑块, 下清洗滑块支撑块内设有下清洗滑槽. 摘要: 一种锂电池安装盒, 包括底座, 所述底座内设置有缓冲腔, 所述缓冲腔的前后左右四个端壁上均设置有平衡缓冲装置, 所述缓冲腔的下底壁上均匀设置有四组缓冲液缸, 所述缓冲液缸上固定安装有安装架, 所述安装架内设置有清洗腔、散热腔、皮带传动腔与上清洗滑块滑动腔, 所述散热腔内设置有散热装置, 所述清洗腔内设置有清洗装置; 本装置在锂电池安装架四周设置有减震缓冲装置, 可以减少载体给锂电池带来的各种冲击, 保护锂电池不被损坏, 提高锂电池的使用寿命, 同时, 本装置内设置有清洗装置可以给锂电池表面进行清洗, 使锂电池始终处于一种良好的工作环境, 提高锂电池的工作效率的同时也能提高锂电池的使用寿命.
- 专利 3:** CN1110943196A, 发明申请, 无效.

At the bottom, there are pagination controls: '每页显示专利数' (Number of patents displayed per page) with options 20, 50, 100, and '1' page indicators.

# 保存-收藏夹

点击收藏夹按钮，弹出已经保存的收藏夹和检索式弹窗，可以在这里进行快速的检索式切换

点击收藏按钮，弹出收藏检索式弹窗，输入检索式名称并选择保存的位置，点击保存按钮，可以将当前检索式保存到收藏夹中。

在管理收藏夹中，对于已经存储的收藏夹和检索式进行重命名和删除操作了；也可以在此处新建收藏夹



谢谢!

**About Clarivate**

Clarivate is the leading global information services provider. We connect people and organizations to intelligence they can trust to transform their perspective, their work and our world. Our subscription and technology-based solutions are coupled with deep domain expertise and cover the areas of Academia & Government, Life Sciences & Healthcare and Intellectual Property. For more information, please visit [clarivate.com](https://clarivate.com)

**© 2023 Clarivate**

Clarivate and its logo, as well as all other trademarks used herein are trademarks of their respective owners and used under license.