

国家知识产权局专利局 2019 年专利信息人才项目

多移动操作机器人 知识产权分析评议报告



上海交通大学知识产权信息服务中心

目 录

1 技术背景.....	3
1.1 发展现状.....	3
1.2 产业政策现状.....	4
2 研究对象和方法.....	6
2.1 研究对象.....	6
2.1.1 技术细分.....	6
2.2.2 技术术语定义.....	6
2.2 数据来源及检索策略.....	7
2.2.1 检索策略构建.....	7
2.2.2 检索结果及验证.....	9
2.2.3 相关事项约定.....	9
3 专利技术全景分析.....	10
3.1 全球专利申请发展趋势.....	10
3.2 全球专利申请区域分布.....	10
3.3 重点申请人识别与分析.....	12
3.3.1 全球重点申请人申请趋势.....	12
3.3.2 中国申请人专利申请趋势.....	12
3.3.3 主要申请人专利全景聚类.....	13
4 细分技术发展分析.....	14
4.1 全球细分技术发展趋势.....	14
4.2 细分技术聚类分析.....	14
4.2.1 群体协作体系结构聚类分析.....	14
4.2.2 协调协作聚类分析.....	15
4.2.3 感知与导航聚类分析.....	16
4.2.4 智能学习聚类分析.....	17
5 协调协作技术创新启示分析.....	18
5.1 技术构成分析.....	18
5.2 重点申请人技术识别.....	18
5.3 技术功效分析.....	19
5.4 技术应用场景识别.....	20
6 结论与建议.....	21
6.1 领域发展潜力巨大，加强专利申请布局.....	21
6.2 加强校企技术合作，重视科研成果转化.....	21
6.3 抢占技术空白点，培育高价值专利.....	21
6.4 建立专利持续跟踪机制，密切关注发展动向.....	21
附录.....	22