



*HANGSOMEINTELLECTUALPROPERTYCO.LTD.*

专利，商标，工业设计注册和版权保护  
国际知识产权注册及执行  
技术转移及商业化  
知识产权战略与管理

# 第六百四十五期周报

## 2026.03.08-2026.03.21

网址: <http://www.hangsome.com>

上海市徐汇区凯旋路3131号明申中心大厦1906室

邮编: 200030

电话: +86-(0)21-54832226/33562768

传真: +86-(0)21-33562779

邮箱: [hangsome@hangsome.com](mailto:hangsome@hangsome.com)

# 总目录

---

## ● 每周资讯

- 1.1 【著作权】AI 提示词到底算不算“作品”？法院判了
- 1.2 【专利】统一专利法院上诉法院将长臂管辖权问题提交欧盟法院审理
- 1.3 【专利】CLEAR 法案或为使用人工智能训练数据的版权作品制定强制性报告要求
- 1.4 【专利】浅谈专利申请文件中背景技术的撰写
- 1.5 【专利】打开审查员的“检查清单”，看看你漏了什么
- 1.6 【专利】加强专利与标准协同 推动技术向规则跃升

## ● 热点专题

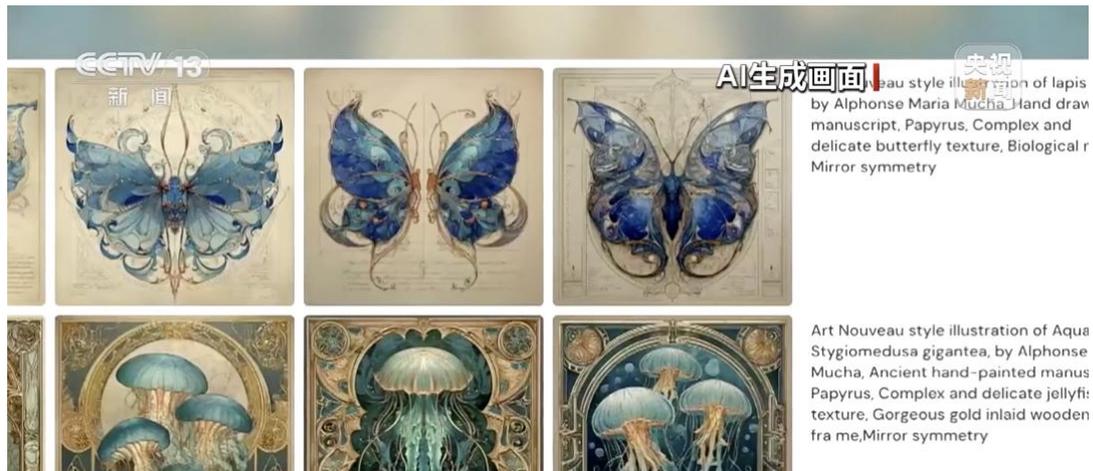
- 【知识产权】刚拿专利 5 天就起诉宇树科技，这家日化公司被最高法怒批“精心算计、反复无常”

# 每周资讯

## 1.1 【著作权】AI 提示词到底算不算“作品”？法院判了

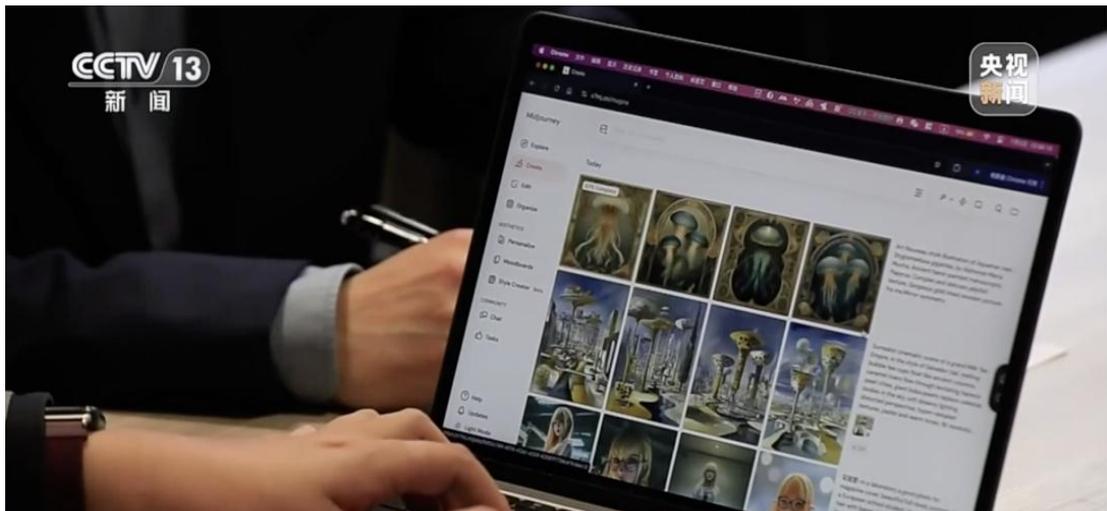
输入几句提示词，AI 就能按照你的指令“画”出一幅精美图片，这样的操作如今已经越来越普遍。但你想过没有：如果别人照搬了你的“指令”，还生成了风格一样的画，这算不算侵权呢？

此前，上海市黄浦区人民法院审理了一起 AI 提示词著作权案，一审判决：原告对提示词不享有著作权，驳回原告公司的全部诉讼请求。



这些精美的图片，是上海一家文化公司利用人工智能大模型生成的。他们通过输入多组包含艺术风格、主体元素、材质细节等提示词，生成了这些图片，并发布在互联网平台上。

没过多久，这家公司发现，有网络用户发布了与这些图片风格高度相似的画作，还收录进一本艺术图鉴中。作者署名为朱某、盛某，二人所用画作的提示词与该公司完全一致。于是，这家公司将朱某和盛某遂诉至法院，要求停止侵权并赔偿。

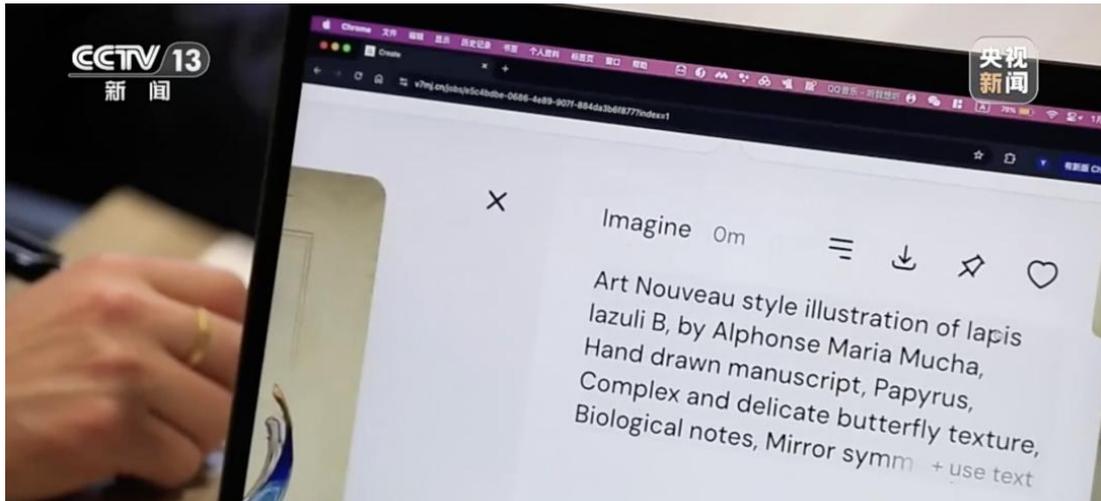


原告公司认为，涉案提示词是其智力创作的成果，蕴含了创作意图与审美选择，应当被视为法律意义上的“作品”。两名被告未经允许，使用涉案提示词生成画作并发布，侵犯了原告对该文字作品享有的著作权。

而在被告朱某、盛某看来，提示词并不属于“作品”，撰写提示词行为也不是创作行为。涉案提示词仅仅是词汇的拼凑，属于“思想”范畴，因此他们不构成侵权。

那么，AI 提示词到底算不算“作品”？法院审理认为——

- 从内容上看，涉案提示词仅仅体现抽象的创作想法和指令集合，核心是对画面元素、艺术风格、呈现形式等的罗列与描述。这些内容更多属于抽象的创作构思，属于“思想”范畴，而非“表达”。
- 从形式上看，涉案提示词只是各类元素的简单堆砌。
- 从独创性角度分析，涉案提示词所选用的艺术风格、材质细节等均属该领域常规表达，未体现作者独特的审美视角或艺术判断。



著作权法保护的“作品”，核心是“具有独创性的表达”，需满足“独立完成”且体现“个性化智力投入”，而涉案提示词虽反映了一定的创作意图，但没有体现出作者在表达层面的个性化智力投入，不应认定为作品。

此外，如果将此类简单关键词组合认定为作品，可能限制语言自由使用、阻碍AI 创新生态，违背著作权法“鼓励创作、促进社会文化发展”的立法初衷。

法院审理认为，原告对提示词不享有著作权，无权主张著作权侵权。上海市黄浦区人民法院作出一审判决，驳回原告公司的全部诉讼请求。

来源：央视新闻《法治在线》

【周小丽 摘录】

## 1.2【专利】统一专利法院上诉法院将长臂管辖权问题提交欧盟法院审理

欧洲法院（CJEU）将再次处理长臂管辖问题。在戴森（Dyson）与追觅（Dreame）的上诉案中，统一专利法院（UPC）上诉法院刚刚决定将有关长臂管辖的若干问题提交给 CJEU。这是 UPC 有史以来首次向 CJEU 作出此类移交。UPC 法官同时将一审禁令范围扩大至追觅近期推出的护发电器产品。

自杜塞尔多夫地方分院在富士胶片（FujiFilm）诉柯达（Kodak）案中作出裁决以来，UPC 的长臂管辖权已成为专利专家讨论的关键话题。2025 年初，杜塞尔多夫地方分院最初仅对英国这一 UPC 区域外国家表明管辖权。曼海姆地方分院随后于 7 月对柯达发布了一项涵盖英国的禁令。

2025 年 8 月，法院将其管辖权进一步扩展到其 18 个成员国之外。汉堡地方分院禁止中国制造商追觅在 UPC 区域和西班牙分销其旧款发型设计设备（案件编号：UPC\_CFI\_387/2025）。

2026 年 3 月 6 日，上诉法院就戴森与追觅之间的临时禁令程序上诉案作出裁决（案件编号：UPC\_CoA\_789/2025 和 UPC\_CoA\_813/2025）。戴森成功申请将临时禁令的适用范围从旧款美发器具（如热发梳）扩展到追觅的新产品。该公司不得再在统一专利法院区域销售这些产品。

据此，法官驳回了追觅的上诉，并修改了一审的临时禁令。汉堡地方分院的法官仅禁止了旧款产品，认为追觅的主要产品 Airstyle Pro 和 Pocket Neo 并未侵犯戴森的欧洲专利 EP3119235。

#### 提交 CJEU 裁决

一审合议庭法官未明确临时禁令是否也适用于西班牙。以首席法官克劳斯·格拉宾斯基（Klaus Grabinski）为首的合议庭就涉及西班牙境内事务中止了针对追觅国际（Dreame International）以及欧洲代表处（Eurep）的申诉程序。

在该纠纷中，戴森不仅起诉了中国母公司追觅国际，还起诉了一家瑞典子公司、一家德国销售合作伙伴以及位于因戈尔施塔特的 Eurep 有限责任公司。Eurep 作为非欧盟制造商的授权代表和追觅的欧盟代表，充当了锚定被告。

本案的核心争议在于，针对追觅之类的位于 UPC 管辖区域之外的制造商产品向非 UPC 成员国（例如西班牙）发出的禁令，以 Eurep 作为锚定被告的依据是否充分，虽然西班牙是《欧洲专利公约》的成员国，但并未加入 UPC 体系。

欧洲法院的法官现在必须澄清，这些情况是否足以将 Eurep 视为追觅（香港）的锚定被告。此外，UPC 法官还向 CJEU 提交了另外三个问题。

#### 何为充分依据

这些问题包括：追觅香港过多个相同网站在欧洲销售产品，这些网站是否足以构成在西班牙侵权的依据？此外，能否援引知识产权诉讼的扩展管辖权来确定对西班牙的管辖权？另外，CJEU 现在必须澄清，Eurep 是否需要为追觅的侵权行为承担责任。

CJEU 自身在博西家用电器（BSH Hausgeräte）诉伊莱克斯（Electrolux）案的判决中，为长臂管辖权的发展提供了可能性。

UPC 上诉法院于 1 月 22 日审理了戴森案的上诉。合议庭由法院院长克劳斯·格拉宾斯基、彼得·布洛克 (Peter Blok) 和伊曼纽尔·古热 (Emmanuel Gougé) 组成，西蒙·米歇尔斯 (Simon Michels) 和洛伦佐·帕里尼 (Lorenzo Parrini) 作为技术合格法官。荷兰法官彼得·布洛克担任报告法官。

这是 UPC 首次向 CJEU 提交意见请示。这也引出了上诉法院将如何处理富士胶片诉柯达案中长臂管辖问题的疑问。由首席法官里安·卡尔登 (Rian Kalden) 领导的第二合议庭将于 3 月 27 日和 30 日审理该案的上诉。

提交欧洲法院的四个问题

1、是否应将第 1215/2012 号条例第 8 条第 1 款与第 71b 条第 2 款结合解释为：在根据第 1215/2012 号条例第 71a 条第 2 款所指的统一法院审理的诉讼中，设立于第三国的初始公司被指控侵犯了在欧盟成员国（该国未加入设立统一法院的法律文书）有效的欧洲专利的国家部分权利，且另一家设立在欧盟成员国且是统一法院成员国的公司被指控为中间人，其服务被第一家公司用于在非统一法院缔约方的欧盟成员国实施侵权行为，是否可能导致上述条例第 8 条第 1 款所述因单独诉讼产生的“不可调和的判决”？

2、是否应将第 1215/2012 号条例第 71b 条第 2 款第二句解释为：对于一家设立于第三国的公司，若其被指控通过在除语言外内容完全相同的网站向所有相关欧盟成员国提供相同产品，从而侵犯了在某一非统一法院缔约方的欧盟成员国境内生效的欧洲专利，并在部分或全部统一法院缔约方的欧盟成员国境内实施相同行为，则统一法院就针对该公司提出的临时措施诉讼具有管辖权？

3、公司为实施侵权行为而使用某欧盟成员国（该国是统一法院缔约方）境内企业的服务，这一事实是否构成回答第二个问题的相关情形？

4、第 2004/48 号指令第 9 条第 1 款 a 项或欧盟法律的任何其他规定，是否禁止成员国法院或统一法院依据其判例法，针对第三方通过投放符合第 2023/988 号条例和第 2019/1020 号条例要求的产品进入市场而实施的专利侵权行为，颁布旨在阻止或禁止该侵权行为的临时禁令？

**【胡鑫磊 摘录】**

### **1.3 【专利】CLEAR 法案或为使用人工智能训练数据的版权作品制定强制性报告要求**

新闻报道显示，美国参议员亚当·希夫 (Adam Schiff) 和约翰·柯蒂斯 (John Curtis) 于近日向美国国会提交了《版权标识与人工智能伦理报告法案》（“《CLEAR 法案》”）。如果按该草案内容颁布，该

法案将为开发人工智能模型的公司制定强制性报告要求——这些模型是使用受美国版权法保护的原创作品进行训练的。同时，该法案还将为版权所有人增设一项诉讼理由，可针对生成式人工智能开发者未就其作品履行通知义务的行为提起诉讼。

### **生成式人工智能开发者须在商业发布前 30 天提交通知**

使用受版权保护的作品来训练生成性人工智能模型并优化其输出，已引发国际创意界的重大关切。国际创意界已经提起了多起诉讼，主张其对作品的专有复制权，反对“此类训练构成合理使用”的论点。1 月下旬，“人类艺术创作运动”组织（Human Artistry Campaign）发起了一场提升公众意识的运动，抗议生成式人工智能开发人员大规模攫取受版权保护的作品，指控他们从盗用的作品中获得数十亿美元的收入。

希夫和柯蒂斯提出的《CLEAR 法案》将制定一项通知要求，要求开发生成式人工智能平台的公司向美国版权局提交一份详细的摘要，说明与生成式人工智能平台的培训或发布相关的培训数据集中包含的每一件受版权保护的作品。如果数据集在提交通知时是公开可用的，则此类通知还必须提供该训练数据集的统一资源定位符（URL）。《CLEAR 法案》还指示版权登记官建立和维护一个可公开访问的在线数据库，收录每份提交的通知。

生成型人工智能开发人员将在其人工智能平台商业发布前 30 天（包括私人组织内部对人工智能模型的任何使用）向美国版权局提交版权作

品通知。在该法案生效日期之前已经推出的人工智能平台，则须自版权登记官发布关于该法案要求的通知提交形式、内容及程序的规定之日起 30 天内履行通知义务。

**根据《CLEAR 法案》，民事处罚最高可达 250 万美元（须支付给版权局）**

《CLEAR 法案》的定义条款表明，该法案旨在产生广泛影响。根据该法案的草案措辞，“人工智能”被定义为“一种旨在执行通常与人类智能或认知功能相关任务的自动化系统”。此外，该法案将“生成式人工智能模型”定义为人工智能用于生成文本、图像、音频或视频内容的计算机代码和数值的组合。同样，《CLEAR 法案》所针对的培训数据集包括任何单个材料单元的集合，包括文本、图像、视频、音频和其他材料的任何组合。该法案还特别将“版权作品”定义为依据《美国法典》第 17 编第 408 条在版权局登记的任何作品，以及受第 17 编第 1401 条保护的 1972 年前录音制品。

根据相关条款，未能遵守《CLEAR 法案》通知要求的生成式人工智能开发者可能会面临版权作品所有人向美国联邦地区法院提起的私人诉讼。如果被认定有责任，面临此类行为的生成人工智能公司可能需要为每次未履行通知义务支付 5000 美元，并面临禁令救济——在通知问题得到纠正前，他们将被禁止在生成人工智能模型中使用违规的训练数据。以这种方式征收的民事罚款不得超过 250 万美元，且不影响其他版权救济措施，罚款应支付给版权登记官，用于抵消版权局的运营成本。

根据该法案，因通知有缺陷而提起诉讼并胜诉的版权所有人，将获赔律师费及诉讼费用。

在向媒体发表的评论中，希夫和柯蒂斯认为，《CLEAR 法案》是保护人类创造力的必要法律保障，希夫称之为“我们文化和创意经济的基础”，在塑造社会意识方面发挥着至关重要的作用。柯蒂斯指出，人工智能创新必须与问责制相平衡。“通过揭示生成式人工智能模型是如何训练的，我们的两党立法将有助于建立公众对新兴技术的信任，并激发美国最优秀的创造力。”（编译自 [www.ipwatchdog.com](http://www.ipwatchdog.com)）

#### 【吴青青 摘录】

#### 1.4 【专利】 浅谈专利申请文件中背景技术的撰写

《专利法实施细则》中指出：发明或实用新型专利申请的说明书应当包括背景技术部分。《专利审查指南》中指出：背景技术部分应当写明对发明或者实用新型的理解、检索、审查有用的背景技术，并且尽可能引证反映这些背景技术的文件。尤其要引证发明或实用新型权利要求书中的独立权利要求前序部分技术特征的现有技术文件，即引证与发明或实用新型专利申请最接近的现有技术。此外，还要客观地指出背景技术中存在的问题和缺点，但是，仅限于涉及由发明或实用新型的技术方案所解决的问题和缺点。在可能的情况下说明存在这种问题和缺点的原因以及解决这些问题曾经遇到的困难。

背景技术是一个完整的专利申请文件不可或缺的一部分。但目前《专利法》、《专利法实施细则》以及专利审查指南中对于背景技术部分的撰写要求仅有建设性的意见，且背景技术的撰写质量对于专利申请文件是否能够授权的影响程度较低。这就导致一些专利代理师在撰写专利申请文件时，对背景技术部分的撰写质量的关注度不够。下面，笔者将结合案例对背景技术的撰写进行探讨。

在前些年，背景技术撰写方式通常是：采用发明人在技术交底书中提供的背景技术内容为主体，再根据专利代理师检索到引证文件和权利要求的内容进行适当的调整。近些年，主流的背景技术撰写方式极少直接采用发明人在技术交底书中提供的背景技术，而是采用“三段式”。“三段式”的内容具体如下：

第一段：引出专利申请所要保护的技术方案的大背景。

第二段：客观描述现有技术。

第三段：直接写出现有技术存在的问题。

以下为一个采用“三段式”方式撰写的背景技术：

“有机发光二极管作为一种电流型发光器件已被广泛应用于显示领域中。其中，有源矩阵驱动有机发光二极管显示面板由于具有低制造成本、高应答速度、省电等优点，而得到了显示技术开发商日益广泛的关注。

在现有的AMOLED显示面板中，每个发光像素都有独立的像素驱动电路为其提供驱动电流。然而，在现有的像素驱动电路的驱动下，AMOLED显示面板中各像素的发光均匀性有待提高。”

目前，很多专利代理师在采用“三段式”方式撰写背景技术时，往往非常简略；甚至有部分申请人指示，背景技术不得多于一定的字数。这可能会导致背景技术部分的表述过于空洞，甚至刻意隐藏对审查不利的消息。这种做法可能会导致在专利申请审查以及专利应用过程中存在以下潜在隐患：

01

不利于审查员对专利申请所要保护的技术方案的理解和检索，有可能在无形之中延长审查周期；

02

公众有可能无法很好的理解专利申请所要保护的技术方案，使得专利申请所要保护的技术方案被应用的可能性降低；

03

增加了被授权后因为新颖性或创造性而被无效的风险。

为了规避上述所提到的潜在隐患，在撰写背景技术部分时，专利代理师不应忽视背景技术部分的撰写质量或过于追求简略而隐藏对审查不利的消息。相反，专利代理师应该准确、客观、清楚地对背景技术进行描述，使得读者能够较好地理解现有技术及现有技术所存在的问题。

对于申请人而言，不免会担忧背景技术部分描述过于详细，会导致审查员选择背景技术中所描述的现有技术评述本专利申请所要保护的技术方案的创造性。诚然，在部分案件中，背景技术可能会导致现有技术“自认”的问题，但是只要专利代理师和申请人确认背景技术中的内容确实为现有技术，则无需过多顾虑该问题。

而且，审查员若没有足够的证据表明专利申请所要保护的技术方案与背景技术中所描述的现有技术的区别特征属于现有技术，且没有给出将该区别特征应用于现有技术以克服现有技术缺陷的技术启示的情况下，用背景技术中所描述的现有技术评述专利申请所要保护的技术方案的创造性是站不住脚的；相反，背景技术中所描述的现有技术反而可能有助于申请人进行创造性争辩。

下面结合一具体案例进行说明：

本专利申请请求保护一种信息处理方法，应用于可呈现操作界面的终端。所述操作界面至少部分地包含游戏场景，以及至少包含一虚拟对象。所述信息处理方法包括：判断所述游戏场景中预设区域内的至少一个目标对象的状态是否满足触发条件；在所述目标对象的状态满足所述触发条件时，获取所述目标对象的方位信息；根据所述目标对象的所述方位信息调整所述操作界面对应方位上的至少一个功能控件的显示参数，其中，所述功能控件为所述操作界面上原有的控件，所述功能控件的所述显示参数包括亮度、大小、颜色、以及动态效果中的一个或多个。

本专利申请的背景技术部分中对现有技术的相关描述为：相关技术中，直接在屏幕周围通过图标或者符号指引或者暗示敌人的大概位置，以为用户提供敌人方位和距离的视觉信息；除

此之外，相关技术中还通过直接在位于屏幕左上角的小地图上标注敌人的方位和距离，从而为玩家提供敌人方位和距离的视觉信息。但在实际游戏应用中，上述两种方式分别存在以下问题：一、在屏幕上通过图标只能指示敌人所处的方位，不能判断敌人与虚拟对象之间的距离，也不能确定敌人的移动速度，因此不能准确确定敌人的运动状态；二、由于要在屏幕上显示所述指引图标，占用了一部分操作界面，使得操作界面上的其他场景信息受到遮挡，导致屏幕利用率较低；三、由于终端的屏幕太小，使得小地图上的坐标信息不易识别且直接表示敌人的运动状态的方式，使得用户体验较差。

审查员结合对比文件 1 和对比文件 2 的内容来评述本专利申请的创造性。其中，对比文件 1 公开了当有敌人向玩家进行射击，小地图中会在相应位置显示红色标识表示该方位上有敌人。对比文件 2 公开了当有敌人靠近或者攻击玩家，游戏界面上方的功能控件显示参数会改变；该功能控件根据玩家的视野范围进行参数调整。

在审查意见中，审查员认为对比文件 1 中的红色标识相当于本专利申请中的功能控件。在此基础上，认定本专利申请的独立权利要求与对比文件 1 的区别技术特征在于“功能控件位于操作界面上”，本专利申请的独立权利要求所解决的技术问题为“如何提高屏幕利用率”。针对该区别技术特征，审查员进一步认定根据对比文件 2 所公开的内容，本领域技术人员容易想到将其应用到对比文件 1 中，以得到本专利申请所请求保护的技术方案。

专利代理师通过分析对比文件 1 与本专利申请发现：对比文件 1 公开的内容与本专利申请的背景技术部分所描述的现有技术基本相同，并且在本专利申请的背景技术部分详细记载了“在小地图显示红色标识”的缺陷；而本专利申请所请求保护的技术方案中“调整操作界面对应方位上的至少一个功能控件的显示参数”正是针对“在小地图显示红色标识”的缺陷所做的改进。

在此基础上，专利代理师陈述了对比文件 1 中的红色标识不能等同于本专利申请中的功能控件，进而重新确定本专利申请的独立权利要求与对比文件 1 的区别技术特征为“根据目标对象的方位信息调整操作界面对应方位上的至少一个功能控件的显示参数；功能控件为操作界面上原有的控件；功能控件的显示参数包括亮度、大小、颜色、以及动态效果中的一个或多个”，并将本专利申请的独立权利要求所解决的技术问题定位为“如何利用操作界面上原有功能控件的位置信息指示目标对象的方位信息”。同时，专利代理师通过进一步陈述了对比文件 2 没有给出将该区别技术特征应用于对比文件 1 以克服现有技术缺陷的技术启示。最终该专利申请被授予专利权。

背景技术部分的撰写对于专利申请来说是重要的一个环节，该部分内容对于专利的审查及专利应用都会有一定影响。因此，专利代理师需要关注并提高背景技术部分的撰写质量，准确、客观、清楚地对背景技术进行描述，从而规避可能存在的潜在隐患。

## 【侯燕霞 摘录】

### 1.5 【专利】打开审查员的“检查清单”，看看你漏了什么

作为专利代理人的我们，每天都在与“授权”这两个字赛跑。我们深知，一份高质量的专利申请文件，是与审查员高效对话、最大程度避免后续麻烦的基石。我们常常会思考，审查员在拿到一份申请文件时，他的关注点、他的“检查清单”到底是什么？如果能提前站在这位“考官”的角度审视自己的作品，是不是就能少走许多弯路？今天，我们就来“拆解”一下审查员心中那张无形的“检查清单”，并分享我们是如何利用先进的工具，在递交前就逐一排查那些可能导致驳回的“漏网之鱼”。

### 审查员的“隐藏菜单”：三道必考题

虽然审查指南浩如烟海，但在实际审查中，审查员的核心关注点往往会集中在以下三个致命环节。任何一个环节的疏漏，都可能导致申请被驳回或要求多次答复。

#### 第一题：新颖性与创造性——你的技术真的“新”吗？

这是审查的绝对核心。审查员会运用多种检索方式，对比现有技术。

如果我们在提交时没有进行足够彻底的检索，很容易在审查意见通知书面前陷入被动，答辩时也显得底气不足。

#### 第二题：26.3 条合规性——你的说明书清楚、完整吗？

《专利法》第 26 条第 3 款规定：“说明书应当对发明作出清楚、完整的说明，以所属技术领域的技术人员能够实现为准。”这条几乎是所有申请的“标配”条款。

我们会“漏掉”的，往往是那些“想当然”的细节。

不清楚：技术术语使用不规范，步骤描述含糊不清。

不完整：缺少关键的实施例或实验数据，导致技术方案无法被实现。这些看似微小的瑕疵，在审查员眼中就是说明书“未达到能够实现”标准的铁证。

#### 第三题：22.3 条创造性——权利要求保护范围合理吗？

《专利法》第 22 条第 3 款关于创造性的审查，是另一个高发地。其核心在于，权利要求请求保护的相对于现有技术的“突出的实质性特点和显著的进步”是什么？

我们常常会“漏掉”的是：在撰写权利要求时，未能清晰地体现出这些特点。要么保护范围过宽，被现有技术轻易覆盖；要么保护范围过窄，导致贡献没有被充分保护，或者在创造性论述中缺乏强有力的支撑点。

## 我们的解决方案：从源头杜绝“漏检”

面对以上难题，传统的“一稿成型，反复修改”模式不仅耗时耗力，更难以系统性地规避所有风险。我们必须将工作模式从“被动响应审查意见”转变为“主动控制文件质量”。

这就要求我们在撰写的初期就引入高效的质控工具。以我们正在使用的 IPGET 为例，它通过两个核心功能，将审查员的“检查清单”变成了我们工作流程中的“任务清单”。

## 功能一：以查新报告为蓝图的撰写

IPGET 的查新报告功能，彻底改变了我们检索和撰写的开端。

它不是简单地给一堆文献列表，而是通过系统化的知识库，生成一份结构化的查新报告。这份报告清晰地列出了与发明最相关的现有技术，并标注出差异点。

The screenshot displays the IPGET software interface, which is used for patent search and report generation. The interface is divided into a left sidebar and a main content area. The sidebar contains navigation options such as '智能检索' (Smart Search), '查新报告' (New Report), '技术挖掘' (Technical Mining), and '发明专利撰写' (Patent Drafting). The main content area shows a search report for the keyword '技术方案: "id": "zCpL'. The report includes a table of search results with columns for '序号' (Serial Number), '申请人' (Applicant), '专利名称' (Patent Name), '公开号' (Publication Number), and '摘要' (Abstract). Below the table, there is a search input field and a watermark for '公众号·水瓜-AI写专利'.

序号	申请人	专利名称	公开号	摘要
1	北京航天发射技术研究所	车辆悬架	CN 113 815 367 A	本发明提供了一种车辆悬架，涉及机械设备技术领域，具体包括减振装置、阻尼装置，所述减振装置设置于所述阻尼装置轴心处，还包括导向机构及限位装置，所述导向机构包括上横臂、下横臂，所述上横臂连接于所述阻尼装置上，所述下横臂连接于所述减振装置上，所述上横臂与所述阻尼装置相固定，所述下横臂两端适于相对所述减振装置偏摆，所述上横臂、所述下横臂的里侧均设置有销轴，所述销轴用于连接车架，所述上横臂、所述下横臂的外侧均设置有球铰，所述球铰用于连接轮组，所述限位装置包括上限位块、下限位块。本发明能够实现车轮的上下跳动，增大车轮行程，使车辆更好的适应越野环境。
2	戈登登里设计有限公司	车辆悬架	CN 106 457 939 B	一种车辆悬架，包括：舵托架和支撑臂的组件，支撑臂在行驶的方向上与彼此间隔开的两个点处附接至舵托架且从其向内延伸至于固定至底盘的支撑臂附接点，以及在横向于支撑臂的方向上从组件朝用于固定至底盘的拖曳连杆附接点延伸的拖曳连杆。拖曳连杆优选地在向前方向上从组件延伸，且优选地直接连接至舵托架。支柱可朝用于固定至底盘的附接点向上延伸，以提供弹簧和阻尼器。支撑臂可包括从附接点发散地延伸至两个点中的各个点的一对臂。前束控制连杆大体平行于后臂延伸但与后臂间隔开，将舵托架连接至底盘以在高负载条件下提供几何结构控制。本发明还涉及车辆，包括底盘和至少两个车轮，在车辆的各侧上一个车轮，各个车轮经由此悬架附接至底盘。
47	沃尔沃汽车公司	车辆悬架的悬架叉	CN 121 240 975 A	一种用于车辆的悬架 (100) 的悬架叉 (10)，其包括悬架叉 (10)、第一支腿 (20) 和第二支腿 (30)。本发明还涉及悬架 (100)，其包括悬架叉 (10)、附接到悬架叉 (10) 的附接部 (11) 的阻尼器 (40)、附接到悬架叉 (10) 的两个支腿 (20、30) 的控制臂 (50) 以及在长度上延伸穿过两个支腿 (20、30) 之间的空间 (18) 的驱动轴 (60)。
48	现代摩比斯株式会社	车辆悬架	CN 823 453 345 U	一种车辆悬架，包括：叶片弹簧，用于将所述叶片弹簧支撑在车架上的卸扣，与所述卸扣联动配置以旋转的杠杆卸扣，以及通过所述杠杆卸扣的旋转位移被加压的弹性元件。本发明的车辆悬架能够在空载时确保平稳的乘坐舒适性，并在装载时确保足够的车辆高度。
49	深圳市大疆创新科技有限公司	悬架组件、底盘及车辆	WO 201 900 043 9A1	一种悬架组件、底盘及车辆。该悬架组件，应用于车辆的机架上，包括固定组件(1)和转动组件(2)，所述固定组件(1)和所述车架连接，且所述固定组件(1)具有旋转轴(11)，所述旋转轴(11)的轴向方向与所述车辆的行进方向位于同一竖直平面内，所述转动组件(2)可转动的设置在所述旋转轴(11)上，且所述转动组件(2)和所述车辆的车辆连接。应用该悬架组件以及底盘的车辆对地形的适应性较好。
50	湖南三一智能控制设备有限公司; 三一汽车起重机械有限公司; 皮秋生; 董洪杰; 宋江	一种车辆及其平衡悬架	WO 201 216 767 1A1	一种平衡悬架，包括曲柄 (41, 42)、缓冲装置；所述曲柄 (41, 42) 为折弯结构，所述曲柄 (41, 42) 的一端与车桥 (21, 22) 铰接，另一端与所述缓冲装置的一端连接，所述曲柄 (41, 42) 的折弯处与车架 (1) 上的支座 (31, 32) 铰接。这种结构的平衡悬架，通过曲柄和缓冲装置实现平衡悬架的缓冲功能，悬架的平衡通过曲柄的摆动来实现，不用通过油缸的行程来保证，相对于油气悬架，减少了平衡油路的设计，因此油路简单，成本较低，减振效果好。此外，还公开了一种具有上述平衡悬架的车辆。

IPGET-代理版

实用-背景技术撰写

智能检索

查新报告

技术挖掘

实用-技术挖掘

发明-技术挖掘

发明专利撰写

发明撰写 (通用)

发明撰写 (自定义撰写风格)

发明撰写 (方法结尾)

发明撰写 (系统结尾)

发明撰写 (方法及系统结尾)

发明撰写 (有交底图)

发明撰写 (生化)

发明撰写 (备用)

发明专利撰写 (不含公式)

查新报告

技术方案: [id]:zCpL 2 条记录

对比专利号/名称	用户技术特征	现有技术特征	相似度分析
CN106427455A / 张家口舒驰汽车科技有限公司《车辆悬架和车辆》	主动执行机构, 用于响应阻尼调节控制指令, 通过脉冲宽度调制技术调节减振器内部电磁比例阀的输出电流占比, 以改变液流截面积, 在5毫秒至10毫秒的响应时间内实现悬架阻尼特性的实时动态调节	包括油缸、储能器以及阻尼调节器.....通过阻尼调节器控制油液在油缸和储能器之间的流向和流速, 使悬架的刚度和阻尼可调	实质相同: 两者均通过调节阻尼器内部流体通路(油液或电流控制)实现阻尼动态调节, 以适应不同工况。虽然用户方案采用电磁比例阀+PWM, 而对比文件采用液压阻尼调节器, 但其核心功能——实时、可变阻尼控制——完全一致, 属于同一技术构思下的不同实现方式。
CN106394159B / 张家口舒驰汽车科技有限公司《车辆悬架和车辆》	自适应预测控制模块.....建立以车身垂向加速度最小、悬架动行程利用率最大以及轮胎接地稳定性最优为目标的综合代价函数.....输出阻尼调节控制指令 根据路面材质类型的不同自动调整权重系数; 在识别到砂石路面时, 增大阻尼性能的权重	在满载和空载等不同的工况下, 通过阻尼调节器.....使悬架的刚度和阻尼可调, 即可在不同的工况下可兼顾平顺性和操纵的稳定性	实质相同: 两者均提出根据外部工况(用户为路面类型, 对比文件为载荷状态)动态调整悬架控制策略(阻尼/刚度)以平衡舒适性与稳定性。尽管感知输入不同(视觉vs载荷), 但“感知环境-调整控制参数-优化多目标性能”的闭环自适应逻辑高度一致。
CN106379128B / 张家口舒驰汽车科技有限公司《车辆悬架和车辆》	主动执行机构内部设有压力反馈回路, 用于实时监测减振器油腔内的油液压力波动, 并基于油液压力与电流的对应关系对电磁力进行闭环补偿, 以消除油液温度变化导致的粘度波动对阻尼控制精度的影响	通过设置两个储能器和对应的两组, 实现刚度连续调节.....提高车辆舒适性、安全性和操纵稳定性	部分相同: 用户方案明确包含基于油液压力的闭环反馈补偿机制以应对温度引起的粘度变化; 对比文件虽提及“连续调节”和“提升舒适性”, 但未公开任何传感器反馈或闭环补偿的具体手段, 仅描述了结构配置。因此, 闭环压力反馈这一关键技术特征在对比文件中缺失, 但两者均关注提升控制精度与环境适应性的目标。

输入问题, 发送 [Enter]/换行 [Ctrl(Alt/Shift) + Enter]

公众号 · 水瓜-AI写专利

IPGET-代理版

实用-背景技术撰写

智能检索

查新报告

技术挖掘

实用-技术挖掘

发明-技术挖掘

发明专利撰写

发明撰写 (通用)

发明撰写 (自定义撰写风格)

发明撰写 (方法结尾)

发明撰写 (系统结尾)

发明撰写 (方法及系统结尾)

发明撰写 (有交底图)

发明撰写 (生化)

发明撰写 (备用)

发明专利撰写 (不含公式)

查新报告

技术方案: [id]:zCpL 2 条记录

对比专利号/名称	用户方案的差异性特征	现有技术的对应特征	差异带来的技术效果/改进点
CN113815367A, CN106457939B等 (序号1-50, 均为机械结构类悬架)	引入基于双目视觉的多模态环境感知模块, 通过水平基线布置的双摄像头采集前方道路图像, 并结合光强感应单元动态补偿曝光参数	未涉及任何视觉感知或环境信息采集, 仅关注悬架机械结构(如连杆、杆、弹簧、臂等)	实现对前方路面障碍(如减速带、坑洼)的提前识别, 将控制逻辑从“事后反馈”转变为“事前预瞄”, 从根本上解决响应滞后问题
同上	采用高精度路面轮廓重建模块, 利用自适应直方图均衡化、极线约束匹配、三角测量及法向量模型剔除噪声, 生成包含减速带/坑洼的三维点云模型	无路面重建能力, 无法获取前方路况几何信息	提供精确的路面不平度激励输入, 为预测控制提供可靠前馈信号, 显著提升控制精度
同上	设置时空同步对齐模块, 集成IMU补偿车身姿态, 并基于瞬时车速驱动动态延迟缓存队列, 实现路面激励与轮胎触点的毫秒级时空精准对齐	无感知-执行同步机制, 控制动作与实际冲击时刻存在固有延迟	解决了“感知到但执行错位”的核心难题, 确保阻尼调节在车轮接触障碍的精确时刻生效, 极大提升控制有效性
同上	悬架状态观测模块融合加速度二次积分与位移传感器数据, 采用互补滤波估算悬架动行程变化率与轮胎胎载偏差	多数现有技术仅依赖单一传感器(如位移或加速度), 且无状态估计算法	克服了加速度积分漂移和位移传感器高频响应不足的问题, 获得更全面、准确的底盘状态信息, 支撑高级控制决策
同上	自适应预测控制模块以未来50ms路面激励为已知干扰, 构建包含垂向加速度最小、动行程最大、接地性最优的多目标代价函数, 并滚动优化求解	控制策略多为被动或简单反馈(如PID), 无预测、无多目标协同优化	在复杂约束下动态平衡舒适性、安全性与操控性, 实现全局性能最优, 而非单一指标优化

输入问题, 发送 [Enter]/换行 [Ctrl(Alt/Shift) + Enter]

公众号 · 水瓜-AI写专利

实用-背景技术撰写

智能检索

查新报告

技术挖掘

实用-技术挖掘

发明-技术挖掘

发明专利撰写

发明撰写 (通用)

发明撰写 (自定义撰写风格)

发明撰写 (方法结尾)

发明撰写 (系统结尾)

发明撰写 (方法及系统结尾)

发明撰写 (有交底图)

发明撰写 (生化)

发明撰写 (备用)

发明专利撰写 (不含公式)

查新报告

技术方案:{"id": "zCpL"} 2条记录

### 1. 具体授权前景分析

#### ● 低授权率点分析 (基于相似性):

- 【相似点1】: 主动执行机构通过调节流体通路实现阻尼动态调节 (用户方案采用电磁比例阀+PWM, 对比文件CN106427455A采用液压阻尼调节器)  
(解释: 因与CN106427455A在“通过调节内部流体通路实现悬架阻尼实时可调”这一核心功能上实质相同, 仅实现方式不同, 属于同一技术构思下的常规替换, 丧失新颖性, 包含该特征的权利要求授权概率极低。若该特征作为独立权利要求的主干, 则整体方案风险极高。)
- 【相似点2】: 根据外部工况动态调整控制策略以平衡舒适性与稳定性 (用户基于路面类型调整权重, 对比文件CN106394159B基于载荷状态调整刚度/阻尼)  
(解释: 因与CN106394159B在“感知环境-调整参数-多目标优化的自适应控制逻辑上高度一致, 尽管输入信号不同, 但该控制范式已被公开, 若权利要求仅泛化描述为“根据工况自适应调整”而未限定具体感知维度与映射机制, 则缺乏创造性, 授权概率较低。)

#### ● 高授权率点分析 (基于差异性):

- 【差异点1】: 基于双目视觉的路面预瞄与高精度三维点云重建 (包括自适应直方图均衡、极线约束匹配、法向量噪声剔除等)  
(解释: 相对于全部检索专利 (尤其是CN113815367A等机械结构类文献), 该特征首次将计算机视觉与主动悬架控制深度融合, 解决了传统系统无法获取前方激励的问题, 带来了“从被动响应到主动预瞄”的质变, 具备突出的实质性特点和显著进步, 授权概率高。建议作为独立权利要求的核心。)
- 【差异点2】: 时空同步对齐模块集成IMU补偿、动态延迟队列与弯道视野校正, 并支持交互校验与时钟自校准  
(解释: 现有技术完全未披露任何感知-执行的毫秒级时空对齐机制, 更无弯道补偿或异常工况下的自校准能力。该特征解决了预瞄控制中最关键的“时序错位”问题, 确保控制动作精准命中冲击时刻, 技术效果明确且非显而易见, 授权概率高。)

输入问题, 发送 [Enter]/换行 [Ctrl(Alt/Shift) + Enter]

公众号 · 水瓜-AI写专利

实用-背景技术撰写

智能检索

查新报告

技术挖掘

实用-技术挖掘

发明-技术挖掘

发明专利撰写

发明撰写 (通用)

发明撰写 (自定义撰写风格)

发明撰写 (方法结尾)

发明撰写 (系统结尾)

发明撰写 (方法及系统结尾)

发明撰写 (有交底图)

发明撰写 (生化)

发明撰写 (备用)

发明专利撰写 (不含公式)

查新报告

技术方案:{"id": "zCpL"} 2条记录

### 2. 修改与申请建议

- 避免将“阻尼可调”或“工况自适应”作为独立权利要求的主干, 因其已被张家口舒狮系列专利覆盖。应将其作为从属特征, 依附于具有新颖性的核心模块。
- 独立权利要求应聚焦于“基于视觉预瞄的主动悬架控制系统”整体架构, 重点限定:
  - 双目视觉模块 + 路面三维重建方法 (含噪声抑制与多尺度匹配);
  - 时空同步对齐机制 (含IMU补偿、动态延迟队列、弯道校正);
  - 预测控制模块以未来激励为输入, 滚动优化多目标函数。
- 将“多轴二次映射”、“交互校验自校准”、“驾驶模式库+能耗分散类调节”等作为优选实施例写入从属权利要求, 构建多层次保护网。
- 在说明书中强化技术效果数据支撑, 例如: 对比传统反馈控制, 本方案在减速带场景下车身垂向加速度降低40%, 轮胎动载荷波动减少35%等, 以佐证创造性。
- 强调系统级整合带来的协同效应: 单一模块 (如视觉) 可能被质疑为公知, 但“视觉-重建-对齐-预测-执行-反馈-自校准”的全链路闭环在现有技术中从未披露, 应作为整体技术方案主张创造性。

综上所述, 若权利要求能围绕基于双目视觉的前馈预瞄与时空精准对齐机制进行精准构建, 并详细限定三维点云重建算法、动态延迟队列驱动逻辑及多目标滚动优化控制律, 整体授权前景相对平稳; 但若过度依赖“阻尼可调”或“工况自适应”等泛化特征, 或无法提供垂向加速度抑制率、轮胎接地力稳定性提升等量化效果数据的支撑, 则面临被审查员判定为常规技术手段的风险, 建议在撰写时重点突出从被动响应到主动预瞄的控制范式跃迁所带来的系统性性能提升。

<http://114.66.59.100:9000/fastqpt-public/chat/69679b92c8ee52323e3a896d/shareChat-1768548031377-mlmJtCJxvTY5j7ISCZppeE7/gsRsC7dRcInk3P2bmyd2BV/f0eedcf1fecb223-markdown-to-docx.docx>

374.90s

输入问题, 发送 [Enter]/换行 [Ctrl(Alt/Shift) + Enter]

公众号 · 水瓜-AI写专利

序号	申请人	专利名称	公开号	摘要
1	北京航天发射技术研究所	车辆悬架	CN113815367A	本发明提供了一种车辆悬架，涉及机械技术领域，具体包括减振装置、阻尼装置，所述减振装置设置于所述阻尼装置轴心处，还包括导向机构及限位装置，所述导向机构包括上横臂、下横臂，所述上横臂连接于所述阻尼装置上，所述下横臂连接于所述减振装置上，所述上横臂与所述阻尼装置相固定，所述下横臂两端适于相对所述减振装置偏摆，所述上横臂、所述下横臂的里侧均设置有销轴，所述销轴用于连接车架，所述上横臂、所述下横臂的外侧均设置有球铰，所述球铰用于连接托架，所述限位装置包括上限位块、下限位块，本发明能够实现车轮的上下跳动，增大车轮行程，使车辆更好的适应越野环境。
2	戈登默里设计有限公司	车辆悬架	CN106457939B	一种车辆悬架，包括：托架和支撑臂的组件，支撑臂在行驶的方向上与托架间隔开的两个点处固定连接至托架且从其向内

		增强措施，视觉道、雨雾、泥泞等恶劣条件下仍能稳定工作，实现真正的全天候可用性
同上	软件架构运行于硬实时嵌入式平台，未提及实时性设计需求	满足主动悬架对超低延迟的严苛要求，确保从感知到执行的快速闭环，是系统可行性的关键保障
同上	针对多轴车辆，后轴预瞄信息结合前轴实测数据与轴距进行二次映射，形成“前轴感知-后轴预瞄”的闭环预瞄机制	利用前轴通过路况的实时反馈校正后轴视觉预瞄，大幅提升多轴车辆整体稳定性与预瞄准确性
同上	主动执行机构具备故障诊断（开路/短路/过热）与被动安全模式（阻尼固定中间值），并设有电源管理单元在低电量时优化功耗	在硬件故障或整车低压等异常情况下保障基本行驶安全，并延长系统在极限工况下的可用时间

1. 具体授权前景分析

- 低授权率点分析（基于相似性）：
  - 【相似点 1】：主动执行机构通过调节流体通路实现阻尼动态调节（用户方案采用电磁比例阀+PWM，对比文件 CN106427455A 采用液压阻尼调节器）（解释：因与 CN106427455A 在“通过调节内部流体通路实现悬架实时可调”这一核心功能上实质相同，仅实现方式不同，属于同一技术构思下的常规替换，丧失新颖性，包含该特征的权利要求授权概率极低。若该特征作为独立权利要求的主干，则整体方案风险极高。）
  - 【相似点 2】：根据外部工况动态调整控制策略以平衡舒适性与稳定性（用户基于路面类型调整权重，对比文件 CN106394159B 基于载荷状态调整刚度/阻尼）（解释：因与 CN106394159B 在“感知环境→调整参数→多目标优化”的自适应控制逻辑上高度一致，尽管输入信号不同，但该控制范式已被公开，若权利要求仅泛化描述为“根据工况自适应调整”而未限定具体感知维度与映射机制，则缺乏创造性，授权概率较低。）
- 高授权率点分析（基于差异性）：
  - 【差异点 1】：基于双目视觉的路面预瞄与高精度三维点云重建（包括自适应直方图均衡、极线约束匹配、法向量噪声剔除等）（解释：相对于全部检索专利（尤其是 CN113815367A 等机械结构类文献），该特征首次将计算机视觉与主动悬架控制深

## 功能二：贯穿始终的“26.3”与“22.3”合规质检

这是 IPGET 作为质控利器的最核心体现。它将审查员最关注的两大法条，内嵌到了撰写流程中，进行实时监控。

### 针对【26.3 条合规质检】

逻辑一致性检查：IPGET 会自动审查权利要求、说明书摘要、说明书之间引用关系和术语的一致性。任何一处“权要说 A，说明书说 B”的错误，都会被系统实时标出，杜绝了因人为

疏忽导致的低级错误。

实施例完整性提示：系统会根据权利要求的技术特征，提示用户是否提供了足够数量的、覆盖所有技术特征的实施例，确保说明书能支撑权利要求，满足“清楚、完整”的审查要求。

IPGET-代理版

查新报告 26.3 合规质检

### 专利法26.3公开充分质检

运行一次 批量运行

请上传质检文档 (建议docx、pdf格式)

从本地上传

一种基于视觉预测的车辆悬架自适应控制系统.docx  
DOCX • 24.99KB

场景  
代理所质量管控

清空 运行

#### AI 智能书写

工作流

- 开始
- 待质检文档
- 质检审核
- 格式整理
- 结束

结果 详情

##### 审查意见通知书 (内部质检版)

**摘要:** 本质检报告旨在模拟国家知识产权局的审查意见, 提前识别专利申请文件中可能不符合《专利法》第26条第3款“说明书公开不充分”规定的潜在缺陷。

**审查结论:**  
经审查, 本申请可能存在以下一处或多处缺陷, 导致技术方案公开不充分, 不符合《专利法》第26条第3款的规定。

**具体缺陷分析:**

- 缺陷1: 未明确“动态延迟缓存队列”的具体实现结构与控制逻辑

IPGET-代理版

查新报告 26.3 合规质检

### 专利法26.3公开充分质检

运行一次 批量运行

请上传质检文档 (建议docx、pdf格式)

从本地上传

一种基于视觉预测的车辆悬架自适应控制系统.docx  
DOCX • 24.99KB

场景  
代理所质量管控

清空 运行

#### AI 智能书写

仅凭上述描述构建出能实现“路面激励与轮胎触点精确匹配”的功能性缓存结构, 尤其在变加速或弯道工况下, 缺乏实现毫秒级时空对齐所需的具体算法或硬件配置细节。

- 缺陷2: “自适应预测控制模块”中的综合评价函数缺乏可实施的数学表达式或权重分配规则

\* 原文引用: “建立以车身垂向加速度最小、悬架动行程利用率最大以及轮胎接地稳定性最优为目标的综合评价函数”、“根据用户选择的模式调整所述综合评价函数中各评价指标的初始权重”、“在识别到沥青路面时, 增大车身姿态控制的权重; 在识别到砂石路面时, 增大隔振性能的权重”。

\* 审查意见: 说明书仅定性描述了优化目标和权重调整方向, 但未提供任何具体的代价值函数数学形式 (如二次型、加权和等)、各子目标的量化方式 (如“利用率最大”如何转化为数值指标)、权重系数的取值范围、调整步长或映射关系 (例如: 砂石路面对应权重从0.3增至0.7?)。此外, “舒适模式”“运动模式”等模式下的具体权重配置亦未示例。所属领域技术人员无法据此复现控制算法, 无法确定如何在多目标冲突时进行有效求解, 导致该核心控制逻辑无法实现。

- 缺陷3: “状态观测器算法”和“互补滤波算法”的具体实现方式未披露

\* 原文引用: “利用状态观测器算法对车身垂向加速度执行2次积分处理并结合位移传感器读数进行多源数据融合”、“在多源数据融合过程中采用互补滤波算法, 利用位移传感器的低频特性修正加速度积分带来的长时漂移, 并利用加速度计的高频响应弥补位移传感器在剧烈冲击下的动态响应不足”。

\* 审查意见: 虽然提到了“状态观测器”和“互补滤波”等通用

## IPGET-代理版

- 实用新型撰写 (不带模板)
- 实用新型撰写 (带模板)

### 权利要求书撰写

- 权要生成
- 基于权要生成五书并质检

### 绘图辅助

- 三维草图绘制
- 流程图/框图绘制
- 三维附图绘制指导
- mermaid图片编辑

### 质检/审查

#### 26.3合规质检

- 22.3创造性质检

### 审查答复

- 26.3审查答复
- 22.3审查答复

- ctrl+c复制, ctrl+v粘贴

## IPGET-代理版

- 实用新型撰写 (不带模板)
- 实用新型撰写 (带模板)

### 权利要求书撰写

- 权要生成
- 基于权要生成五书并质检

### 绘图辅助

- 三维草图绘制
- 流程图/框图绘制
- 三维附图绘制指导
- mermaid图片编辑

### 质检/审查

#### 26.3合规质检

- 22.3创造性质检

### 审查答复

- 26.3审查答复
- 22.3审查答复

- ctrl+c复制, ctrl+v粘贴

查新报告 26.3合规质检

### 专利法26.3公开充分质检

运行一次 批量运行

请上传需质检文档 (建议docx、pdf格式)

从本地上传

一种基于视觉预瞄的车辆悬架自适应控制系统.docx  
DOCX • 24.99KB

场景  
代理所质量管控

清空 运行

#### AI 智能书写

如何将加速度二次积分结果与位移传感器数据有效融合以准确估算“悬架动行程变化率”和“轮胎动载荷偏差”，尤其在存在温漂、零偏等非理想条件下，缺乏可操作的技术细节。

- 缺陷4：“时域一致性滤波算法”缺乏具体参数与实现步骤

原文引用：“通过对比连续5帧至10帧视觉序列图像计算出的深度图，利用加权平均策略消除由于路面反光或阴影波动导致的深度瞬间跳变”

审查意见：仅说明使用“加权平均策略”处理5-10帧深度图，但未定义权重分配规则（如是否随时间衰减？是否基于像素置信度？）、跳变检测阈值、异常帧剔除机制或滤波窗口滑动方式。所属技术人员无法判断如何区分真实路面突变与光照干扰引起的“深度跳变”，也无法复现具有“平滑过渡特性”的点云输出，导致该关键抗干扰措施无法实现。

缺陷编号	存在问题原文 (定位)	问题分析 (简述)
缺陷3	“驱动一个存储深度... 未说明车速到理... 所述动态延迟缓存”	未披露观测器与滤波器的具体结构、参数或融合机制，无法实现状态估算。
缺陷4	“通过对比连续5帧至10帧视觉序列图像... 深度瞬间跳变”	未定义权重、阈值或异常处理机制，无法区分真实突变与干扰。

查新报告 26.3合规质检

### 专利法26.3公开充分质检

运行一次 批量运行

请上传需质检文档 (建议docx、pdf格式)

从本地上传

一种基于视觉预瞄的车辆悬架自适应控制系统.docx  
DOCX • 24.99KB

场景  
代理所质量管控

清空 运行

#### AI 智能书写

缺陷编号	存在问题原文 (定位)	问题分析 (简述)
缺陷3	“利用状态观测器算法对车身垂向加速度执行2次积分处理并结合位移传感器读数进行多源数据融合”“采用互补滤波算法.....”	未披露观测器与滤波器的具体结构、参数或融合机制，无法实现状态估算。
缺陷4	“通过对比连续5帧至10帧视觉序列图像... 深度瞬间跳变”	未定义权重、阈值或异常处理机制，无法区分真实突变与干扰。

## 针对【22.3 创造性质检】

权利要求质量评估：IPGET 会基于查新报告和预设的审查逻辑，对权利要求的“创造性”进行预判。它会分析权利要求的层次、保护范围的合理性，并给出优化建议。比如，提醒我们最宽的独立权利要求是否足够“上位”以体现创造性，或者从属权利要求是否充分保护了具体的技术方案。

突出技术效果的引导：在撰写说明书中，它会引导我们系统地阐述与现有技术相比，“突出的实质性特点”和“显著的进步”具体体现在哪些技术效果上，为将来答复审查意见时进行创造性争辩，提前做好充分准备。

- IP IPGET-代理版
- 实用新型撰写 (不带模板)
- 实用新型撰写 (带模板)
- 权利要求书撰写
  - 权重生成
  - 基于权重生成五书并质检
- 绘图辅助
  - 三维草图绘制
  - 流程图/框图绘制
  - 三维附图绘制指导
  - mermaid图片编辑
- 质检/审查
  - 26.3合规质检
  - 22.3创造性质检
  - 审查答复
    - 26.3审查答复
    - 22.3审查答复
  - ctrl+c复制, ctrl+v粘贴

重新报告 26.3合规质检 22.3创造性质检

### 专利法22.3创造性质检

运行一次 批量运行

请上传专利全文档

从本地上传

一种基于视觉预测的车辆悬架自适应控制系统.docx  
DOCX • 24.99KB

请输入专利检索主题 (支持检索式)

车辆悬架

清空 运行

#### AI 智能书写

\*\*中国专利初步审查报告 (模拟)\*\*  
 编号: CN-EXAM-20231027-01  
 日期: 2023年10月27日  
 审查员: 专业审查员 (资深等级)

##### 一、总体审查结论

经与检索到的对比文件 (主要为 CN113815367A、CN106457939B 等) 对比, 本申请的技术主题涉及“车辆悬架自适应控制系统”, 而检索到的对比文件主要集中在悬架的“机械导向机构、阻尼器布置或弹簧结构”等硬件优化。目前检索到的现有技术未能揭示本申请中“多模态视觉预测+动态延迟缓存队列对齐+模型预测控制 (MPC)”的完整技术逻辑。因此, 权利要求1具备较好的新颖性与创造性。

但在形式审查与实质审查的细节上, 权利要求书存在部分功能性限定不清楚、说明书对核心算法的公开充分性仍有优化空间的问题。具体审查意见及修改建议详见下文。

##### 二、潜在的审查意见

###### 2.1 关于权利要求书清楚性的审查意见

- 问题描述:** 权利要求1中使用的术语“综合代价函数”、“求解……在约束空间内的极值”、“多目标优化”属于功能性或数学方案的描述。在权利要求中未明确该代价函数的具体物理参量矩阵构成, 导致保护范围在执行层面存在不确定性。

- IP IPGET-代理版
- 实用新型撰写 (不带模板)
- 实用新型撰写 (带模板)
- 权利要求书撰写
  - 权重生成
  - 基于权重生成五书并质检
- 绘图辅助
  - 三维草图绘制
  - 流程图/框图绘制
  - 三维附图绘制指导
  - mermaid图片编辑
- 质检/审查
  - 26.3合规质检
  - 22.3创造性质检
  - 审查答复
    - 26.3审查答复
    - 22.3审查答复
  - ctrl+c复制, ctrl+v粘贴

重新报告 26.3合规质检 22.3创造性质检

### 专利法22.3创造性质检

运行一次 批量运行

请上传专利全文档

从本地上传

一种基于视觉预测的车辆悬架自适应控制系统.docx  
DOCX • 24.99KB

请输入专利检索主题 (支持检索式)

车辆悬架

清空 运行

#### AI 智能书写

##### 二、潜在的审查意见

###### 2.1 关于权利要求书清楚性的审查意见

- 问题描述:** 权利要求1中使用的术语“综合代价函数”、“求解……在约束空间内的极值”、“多目标优化”属于功能性或数学方案的描述。在权利要求中未明确该代价函数的具体物理参量矩阵构成, 导致保护范围在执行层面存在不确定性。
- 法律依据:** 《专利法》第26条第4款 (权利要求书应当清楚、简要地限定要求专利保护的范围)。
- 事实依据:** 权利要求1仅描述了优化的目标 (加速度最小、位移最大等), 但未限定实现这些目标的具体逻辑权重或控制变量, 容易导致所属技术领域的技术人员无法确定其确切边界。

###### 2.2 关于说明书公开充分性的审查意见

- 问题描述:** 说明书实施例部分提到“系统总链路延迟低于20毫秒”, 并涉及“动态延迟缓存队列”的读写指针修正。对于如何在高带宽总线与GPU/CPU之间同步时钟以确保该延迟上限的具体通信协议或调度策略描述较简略。
- 法律依据:** 《专利法》第26条第3款 (说明书应当对发明作出清楚、完整的说明, 以所属技术领域的技术人员能够实现为准)。
- 事实依据:** 对于这种对实时性要求极高的控制系统, 20ms的链路延迟是该发明的核心技术效果支撑, 若缺乏具体的内核调度优化手段, 他人可能难以复现该性能。

- IP IPGET-代理版
- 实用新型撰写 (不带模板)
- 实用新型撰写 (带模板)
- 权利要求书撰写
  - 权要生成
  - 基于权要生成五书并质检
- 绘图辅助
  - 三维草图绘制
  - 流程图/框图绘制
  - 三维附图绘制指导
  - mermaid图片编辑
- 质检/审查
  - 26.3合规质检
  - 22.3创造性质检
  - 审查答复
    - 26.3审查答复
    - 22.3审查答复
  - ctrl+c复制, ctrl+v粘贴

重新报告 26.3合规质检 22.3创造性质检

### 专利法22.3创造性质检

运行一次 批量运行

请上传专利全文档

从本地上传

一种基于视觉预瞄的车辆悬架自适应控制系统.docx  
DOCX • 24.99KB

请输入专利检索主题 (支持检索式)

车辆悬架

清空 运行

#### AI 智能书写

具体的内核调度优化手段, 他人可能难以复现该性能。

##### 2.3 关于创造性的潜在评估 (现有技术差异说明)

- 问题描述:** 虽然 CN113815367A 揭示了具备“限位装置”和“增大轮跳行程”的物理悬架, 能适应越野环境, 但并未提及通过“视觉序列图像的动态补偿”和“三维点云重建”来预判路面。本申请通过前馈控制解决滞后性, 具有明显的突出的实质性特点和显著的进步。
- 法律依据:** 《专利法》第22条第3款。
- 事实依据:** 检索到的对比文件均属于 B60G 分类下的机械结构改进, 不具备本申请感知-决策-执行全链路的电控启示。

#### 三、具体修改建议表 (可直接复制到Excel)

问题点编号	存在问题原文 (节选)	修改后建议内容
2.1	“建立以车身垂向加速度最小、悬架动行程利用率最大以及轮胎接地稳定性最优为目标的综合代价函数”	“建立综合代价函数 $J = w1a^2 + w2d^2 + w3f^2$ , 其中 a为车身垂向加速度, d为动行程利用率偏差, f为轮胎载荷, $w1、w2、w3$ 为根据驾驶
2.2	“确保从视觉输入到阻尼输出的总链路延迟低于20毫秒”	“通过配置嵌入式操作系统的硬实时内核中断优先级, 并采用零拷贝(Zero-copy)内存映射技术实现GPU与CPU间的数据交换, 确保总链路延迟低于20毫秒”
2.4	权利要求1: “多模态环境感知模块...利用光强感应检测单元监测环境照度值”	(建议在从属权利要求中补充): 所述光强感应检测单元与图像采集单元的快门增益控制电路通过闭环PID调节器连接。

重新报告 26.3合规质检 22.3创造性质检

### 专利法22.3创造性质检

运行一次 批量运行

请上传专利全文档

从本地上传

一种基于视觉预瞄的车辆悬架自适应控制系统.docx  
DOCX • 24.99KB

请输入专利检索主题 (支持检索式)

车辆悬架

清空 运行

#### AI 智能书写

2.1	“建立以车身垂向加速度最小、悬架动行程利用率最大以及轮胎接地稳定性最优为目标的综合代价函数”	速度, d为动行程利用率偏差, f为轮胎载荷, $w1、w2、w3$ 为根据驾驶模式预设的权重系数矩阵”
2.2	“确保从视觉输入到阻尼输出的总链路延迟低于20毫秒”	“通过配置嵌入式操作系统的硬实时内核中断优先级, 并采用零拷贝(Zero-copy)内存映射技术实现GPU与CPU间的数据交换, 确保总链路延迟低于20毫秒”
2.4	权利要求1: “多模态环境感知模块...利用光强感应检测单元监测环境照度值”	(建议在从属权利要求中补充): 所述光强感应检测单元与图像采集单元的快门增益控制电路通过闭环PID调节器连接。

## 结语

回到开头, 审查员的“检查清单”并非遥不可及的秘密。通过转变工作思路, 利用像 IPGET 这样的智能化工具, 我们可以提前站在审查员的角度, 主动、系统地进行自我审视。这不仅仅是为了提高授权率, 更是为了减轻我们的负担, 将更多精力投入到与客户的技术深度沟通和高质量服务中去。

【任宁 摘录】

## 1.6 【专利】加强专利与标准协同 推动技术向规则跃升

专利与标准都具有鲜明的技术属性，都是创新成果的重要形式和载体。专利技术融入标准有利于提高标准技术水平，标准中纳入专利技术有利于促进创新成果推广应用。

标准必要专利成为全球范围内广受关注的领域，世界知识产权组织发布的《产权组织标准必要专利战略 2024—2026 年》指出，正在努力建设一个以包容、兼顾各方利益的方式为创新提供便利的知识产权制度。我国 2021 年发布的《国家标准化发展纲要》提出推动标准化与科技创新互动发展，完善标准必要专利制度，加强标准制定过程中的知识产权保护，促进创新成果产业化应用。《知识产权强国建设纲要（2021—2035 年）》也明确提出要推动专利与国际标准制定有效结合。

近日，国家知识产权局面向社会发布《涉及标准的发明专利申请指引》（下称《指引》），重点关注该类专利申请的申请策略和撰写策略，旨在从源头环节引导和规范国内外申请人撰写申请文件，推动专利申请质量提升，促进技术、专利与标准协同发展。

涉及标准的发明专利申请，是指方案内容与标准技术密切相关，以最终成为标准必要专利为目标的发明专利申请。国家知识产权局专利局审查业务管理部有关负责人介绍：“专利申请与标准化过程的协同，备受社会关注。近年来，国内外申请人向国家知识产权局提交的该类专利申请数量逐渐增多，在蜂窝移动通信、音视频编解码、Wi-Fi 等通信领域较为集中，申请人对提升专利申请质量存在较大需求。”

对此,《指引》首先系统梳理了专利与标准的协同机制,详细介绍了专利与标准的对应性分析方法和工具,并且指导申请人跟随标准化进程采取相应的专利策略。

《指引》根据国际标准化通用程序,在提案这一标准化初期阶段,鼓励申请人积极参与技术预研和提案,研判标准可能的发展趋势,进行专利初始布局;在起草、审议、征求意见等标准化中期阶段,建议申请人开展专利细化布局和重点布局,提升其成为标准必要专利的可能性;在批准、发布、修正等标准化后期阶段,申请人可以针对标准内容及时修改在审专利申请的权利要求,力争获得标准必要专利。

“标准化过程中,从提出提案到最后的标准版本冻结,通常会历经数年时间,最终纳入标准的方案可能与最初的提案存在较大区别。因此,申请人配合标准化过程在中国进行专利申请时,应按照专利法及其实施细则、专利审查指南的规定,妥善地对权利要求进行适应性调整,确保授权专利最终能够覆盖标准的必要技术方案。”国家知识产权局专利局审查业务管理部有关负责人表示。

《指引》结合具体案例重点阐述了涉及标准的发明专利申请策略和撰写策略,旨在引导申请人根据实际需要综合运用专利申请策略,即具体提示了通过优先权制度提前进行专利布局;通过新颖性宽限期制度救济在先提案;通过请求延迟审查满足对标需求等措施。

在专利申请撰写的微观实操层面,《指引》聚焦通信领域给出指导,同时也为其它领域涉及标准的发明专利申请提供参考。出于通信领域标准的“技术兼容”和“版本迭代”特点,涉及标准的发明专利申请在做适应性调整时,除了架构变

化、较大功能改进之外，往往还存在很多技术上的细节改进。《指引》专门针对这类情况给出了专利申请撰写策略，并且按照涉及同一代际调整与优化技术手段的申请、涉及新代际中新问题的申请、涉及通用技术问题在新代际延续的申请等不同类型，分别给出了撰写示例，确保成为申请人看得懂、学得会、用得上的“工具书”。

“总体来看，《指引》发布是在我国现行专利法律框架下，有效回应创新需求、护航标准必要专利高质量布局的一项重要举措，体现出政策选题切口准、针对性强、务实管用的‘小快灵’特点。”北京科技大学文法学院院长、教授毛昊评价。

近年来，国家知识产权局积极响应国内外申请人诉求，多措并举持续推动专利申请质量提升，不断加强对优先审查、延迟审查、集中审查等多种审查模式的综合运用，实施按需审查，以更好满足涉及标准的发明专利申请的多元化需求。

**【孙琛杰 摘录】**

## **1.7 【专利】**

**【刘念 摘录】**

# 热点专题

【知识产权】刚拿专利 5 天就起诉宇树科技，这家日化公司被最高法怒批“精心算计、反复无常”

2026 年 2 月，人形机器人领域的明星企业宇树科技在 IPO 冲刺期间，接连遭遇多起专利侵权诉讼。起诉方是一家名为杭州露韦美日化有限公司的企业，经营范围涵盖食品销售、日用百货等，与机器人技术毫不相关。

更令人咋舌的是，露韦美获得涉案“电子狗”发明专利仅 5 天后，就对宇树科技提起了侵权诉讼。

2 月 3 日，最高人民法院对该案作出二审判决，判决书中措辞严厉，谴责露韦美的诉讼行为“既精心算计、又反复无常”，违背诚信原则。次日，杭州中院在另一起相关案件的一审判决中，认定露韦美构成恶意诉讼。

这究竟是一场怎样的诉讼？涉案专利又是什么？让我们一探究竟。

## 涉案专利：一款 2016 年申请的“电子狗”

涉案专利名为“一种电子狗”（专利号：**CN201610396363.0**），由浙江建林电子电气股份有限公司（下称“建林股份”）于 2016 年 6 月 7 日申请，2017 年 2 月 8 日公布。建林股份的法定代表人正是周建军——露韦美的实际控制人。

(19)中华人民共和国国家知识产权局



## (12)发明专利申请



(10)申请公布号 CN 106384471 A

(43)申请公布日 2017.02.08

(21)申请号 201610396363.0

(22)申请日 2016.06.07

(71)申请人 浙江建林电子电气股份有限公司  
地址 310011 浙江省杭州市拱墅区美都广  
场C座612室

(72)发明人 周建军

(74)专利代理机构 杭州杭诚专利事务有限公  
司 33109

代理人 尉伟敏 卢金元

(51)Int. Cl.

G08B 19/00(2006.01)

服务号·稻科专利

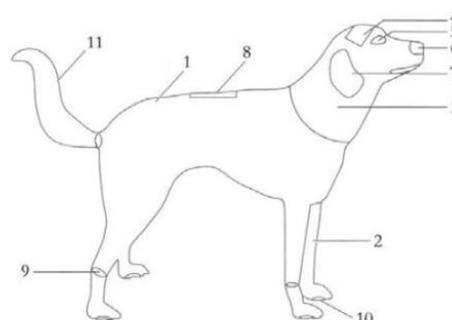
根据专利文件，这款“电子狗”是一种家庭智能机器人设备，外形仿造犬类，包括躯干、头颈部和四肢，四肢中部设有活动关节，可完成行走和奔跑。

权利要求书1页 说明书5页 附图1页

(54)发明名称  
一种电子狗

(57)摘要

本发明公开了一种电子狗，其包括外壳，外壳包括躯干、头颈部和四肢，所述头颈部和四肢都与躯干连接，所述四肢中部设有活动关节，活动关节与驱动电机连接，头颈部设有高清摄像头、气体传感器、麦克风和扬声器，所述躯干内部安装有控制器单元、无线通信单元、存储单元和电源单元。当用户出门在外时，可以通过手机或计算机远程连接到电子狗，从而掌握家中的情况。当用户家中有非法闯入者时，电子狗可以通过高清摄像头记录闯入者的影像和声音，并进行存储，便于事后的追查。电子狗还可以通过无线通信单元向用户示警。电子狗通过气体传感器可以识别主人身份，根据不同主人调用不同的反馈机制。本方案适用于所有的家庭。



服务号·稻科专利

头颈部集成了较多的传感器和元器件：

眼睛位置设有**高清摄像头**（可选夜视功能）

鼻子位置设有**气体传感器**（包括一氧化碳传感器和甲醛传感器）

耳朵位置设有**麦克风**

嘴巴位置设有**扬声器**

顶部还安装有**显示屏**

**躯干内部**安装有控制器单元、无线通信单元、存储单元和电源单元。背部设有按键模块和红外信号发射单元，可与家用电器匹配，实现远程控制。

**四肢底部**铺设有消音垫，下端还安装有**液位传感器**，用于监测积水并及时告警。电子狗外表包覆有**可变色的仿生毛皮**，以提高拟真度。

此外，该电子狗还配备烟雾传感器、温度传感器、对讲机信道收发单元，甚至可以通过无线充电发射端自动充电。

专利说明书描述，这款电子狗可以“完成家庭的监控，方便用户远程控制，模仿生物宠物与主人实现互动，维护家庭安全”。

## 专利几经转手，最终落入日化公司

这件 2016 年申请的专利，在 2025 年经历了两度转让：

**1) 2025 年 1 月：**从建林股份转让给杭州连好科技贸易有限公司（下称“连好科技”）

**2) 2025 年 6 月 25 日：**从连好科技转让给露韦美

周建军向媒体解释，因建林股份经营不善，无法偿还银行贷款，账户被冻结，员工工资无法发放。为筹措资金，他将专利转让给征信良好的连好科技，试图用专利作为贷款抵押。计划失败后，专利又回到他旗下另一家公司——露韦美。

然而，**拿到专利短短 5 天后**，露韦美就于 2025 年 7 月 1 日对宇树科技提起了侵权诉讼。

## 起诉状中的“精心算计”

露韦美在起诉状中指控宇树科技生产的机器狗 Go2 侵害了其电子狗发明专利，言辞激烈地称宇树“攀附其商誉”，并声称机器狗 Go2“使用劣质技术，导致性能降低超 60%，损害露韦美公司的市场声誉”。

更引人注目的是其**索赔金额的“飘忽不定”**：

一方面声称宇树侵权获利高达数千万元

另一方面仅主张 **500 元** 的赔偿诉讼请求，还备注“以人民法院审计为准”

二审时，一开始主张赔偿 **8000 万元**，但二审询问结束后仅一天，又以书面方式确定为 **500 元**

对此，周建军解释称，若坚持高额索赔，相应的诉讼费高达上百万元，资金账户冻结后无力缴纳。他还认为变更索赔金额是应有的诉讼权利。

但最高法在判决书中一针见血地指出：露韦美的行为“既精心算计、又反复无常”，其意一方面在于规避高额诉讼请求需要交纳的案件受理费，另一方面在于给对方当事人施加额外的诉讼压力。

## 技术比对：机器狗 Go2 真的侵权了吗？

回到案件核心争议：**宇树科技机器狗 Go2 的技术特征，是否落入涉案专利的保护范围？**

以下是涉案专利的权利要求书：

权 利 要 求 书

CN 106384471 A

1/1 页

1. 一种电子狗，其特征在于，包括外壳，外壳包括躯干、头颈部和四肢，所述头颈部和四肢都与躯干连接，所述四肢中部设有活动关节，活动关节与驱动电机连接，所述头颈部外形为犬类头部形状，头颈部的眼睛位置设有高清摄像头，头颈部的鼻子位置设有气体传感器，头颈部的耳朵位置设有麦克风，头颈部的嘴巴位置设有扬声器，所述躯干内部安装有控制器单元、无线通信单元、存储单元和电源单元，所述驱动电机、高清摄像头、**气体传感器**、麦克风、扬声器、无线通信单元和存储单元都与控制器单元连接，所述电源单元为其他各部件供电。

2. 根据权利要求1所述的一种电子狗，其特征在于，所述头颈部的顶部安装有显示屏，所述显示屏与控制器单元连接。

3. 根据权利要求1所述的一种电子狗，其特征在于，所述躯干的背部设有按键模块以及与家用电器匹配的红外信号发射单元，所述按键模块和红外信号发射单元都与控制器单元连接；所述通信单元还包括蓝牙通信单元。

4. 根据权利要求1或2或3所述的一种电子狗，其特征在于，所述头颈部与躯干的连接为转动连接，头颈部与安装在躯干上的驱动机构连接；所述高清摄像头包括高清夜视摄像头。

5. **根据权利要求1或2或3所述的一种电子狗，其特征在于，所述四肢的底部铺设有消音垫，四肢下端还安装有液位传感器，所述液位传感器与控制器单元连接；所述电子狗的外壳包裹有可变色的仿生毛皮。**

6. 根据权利要求1所述的一种电子狗，其特征在于，还包括无线充电发射端，无线充电发射端内设有定位信号发射单元，所述电源单元包括无线充电接收线圈和大容量蓄电池，

露韦美认为侵权的技术点包括：

1、“可变色的仿生毛皮” vs Go2 的油漆、外衣服装、手提带色彩变化

2、“液位传感器” vs Go2 的足端力传感器

3、“气体传感器” vs Go2 的激光雷达

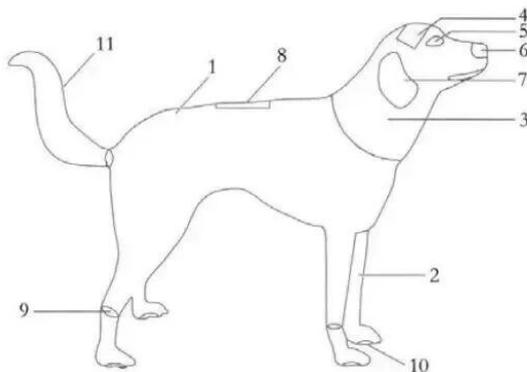
一审和二审法院对此进行了详细的技术特征比对，结论是：不构成侵权。

## 关于“可变色的仿生毛皮”

涉案专利说明书明确记载：“电子狗的外表包覆有可变色的仿生毛皮”，目的是“提高电子狗的拟真度，并且可以改变颜色，符合不同用户和不同环境的需求”。

而宇树 Go2 所涉及的油漆涂装、外置衣物、手提带等，均与“仿生毛皮”明显不同。

仿生毛皮是包覆在电子狗外表的材料，而油漆是涂层，外置衣物和手提带是附加物品，两者在技术手段、功能和效果上存在本质差异。



## 关于“液位传感器”

涉案专利明确：“四肢下端还安装有液位传感器，所述液位传感器与控制器单元连接”，目的是“监测所处位置是否有积水。当发现积水时，可以及时向用户示警，从而减小因漏水带来的损失”。

而宇树 Go2 搭载的足端力传感器，其功能是**感知足端接触状态以保障运动平稳**。

更重要的是，Go2 的使用手册明确警示**不得在有水环境下运行**，显然不能用于监测积水。

两者的技术手段、功能和效果均存在明显差异。

## 关于“气体传感器”

涉案专利记载：“**气体传感器包括一氧化碳传感器和甲醛传感器**”，目的是“对家庭气体状态进行检测，有效方式出现煤气中毒或者甲醛中毒的情况”。此外还提到“电子狗通过气体传感器可以识别主人身份”。

而宇树 Go2 的激光雷达，其功能是**用于环境三维感知与行进避障**，保障机器狗和周围环境安全。

两者同样存在明显差异。

法院的结论是：宇树 Go2 机器狗与露韦美的电子狗专利，在**技术手段、功能及效果均存在明显差异**，不构成侵权。

## 恶意诉讼的认定

在另一起针对宇树科技 A2 机器狗的诉讼中，杭州中院的一审判决更进一步：**认定露韦美构成恶意诉讼**。

法院指出，恶意诉讼的主观方面表现为**以损害他人正当权益为主要目的**，客观方面通常表现为**提起法律上或事实上缺乏根据之诉**。

法院发现：

**1、缺乏事实依据**：在露韦美完全有能力通过公开渠道取得被诉侵权产品实物的情况下，其仅提供图片、视频、手册等作为侵权比对依据

**2、索赔金额违背常理**：虽声称侵权规模巨大、情节严重，索赔金额却仅为 1500 元，显有违常理

**3、诉讼时机特殊：**选择在宇树科技 IPO 上市辅导期间提起诉讼，并申请现场调查、证据保全

**4、诉讼策略一致：**与周建军作为法定代表人提起的其他 20 余起无一胜诉的侵权诉讼采用相同策略

法院认为，露韦美的诉讼目的并非为了制止侵权、维护自身合法权益，而是意在通过提起诉讼的方式向宇树科技施压，以获取非正当利益。



## 诉讼仍在继续

周建军透露，他已就最高法二审判决提起再审申请，并就杭州中院的一审判决提起上诉。

此外，以露韦美名义向宇树科技发起的**第三起专利侵权诉讼**，预计将于 2026 年 5 月初开庭。

为摆脱反复卷入诉讼纠纷，宇树科技已向国家知识产权局提交涉案电子狗**专利无效的申请**。若专利被认定无效，露韦美将无法以同一专利继续起诉宇树科技。专利无效宣告审查程序预计将于 2026 年 4 月得出审查结论。

## 结语

这场围绕“电子狗”专利的诉讼闹剧，从技术特征比对到法律定性，都充分暴露了起诉方的“精心算计”与“反复无常”。

最高法的严厉谴责和杭州中院的恶意诉讼认定，不仅为宇树科技正名，也为知识产权领域的**恶意诉讼行为划定了法律红线**。

正如最高法在判决书中所言：“**任何人行使权利和参加诉讼均应当遵循诚信原则。**”

在科技创新日新月异的今天，专利制度本应成为创新的助推器，而非恶意诉讼的工具。当“维权”异化为“碰瓷”，当“专利”沦为“勒索”的筹码，法律的利剑必将斩断这些不正当的利益链条。

对于正在 IPO 路上的宇树科技而言，这场诉讼风波或许只是成长中的一次考验。而对于整个机器人行业来说，这起案件无疑提供了一个重要的法律警示：**技术创新值得尊重，恶意诉讼终将付出代价。**

**【施娜 摘录】**