

Литвиненко А. М., Бурковский В. Л.

Технологии разработки объектов интеллектуальной собственности: Учебное пособие. — 3-е изд., стер. — СПб.: Издательство «Лань», 2018. — 184 с.: ил. — (Учебники для вузов. Специальная литература).

ОГЛАВЛЕНИЕ

| | |
|---|----|
| Предисловие..... | 3 |
| Введение..... | 4 |
| Глава 1. Синтез патентоспособных технических решений..... | 8 |
| 1.1. Роль конструирования в технической разработке..... | 8 |
| 1.2. Адаптивный координатно-операторный метод..... | 13 |
| 1.3. Основной алгоритм достижения идеального конечного результата..... | 14 |
| 1.4. Теория решения изобретательских задач (ТРИЗ)..... | 18 |
| 1.5. Основные приемы, используемые для создания изобретений..... | 33 |
| 1.6. Изобретения «на применение»..... | 35 |
| 1.7. Идеализация операторов и координат..... | 37 |
| 1.8. Типовые примеры устранения технических противоречий..... | 40 |
| Контрольные вопросы..... | 63 |
| Глава 2. Правовые и экономические аспекты интеллектуальной собственности..... | 65 |
| 2.1. Формы экономического оборота объектов интеллектуальной собственности..... | 65 |
| 2.2. Процесс формирования заявки..... | 76 |
| 2.3. Основные понятия, используемые в патентоведении..... | 79 |
| 2.4. Лицензионные соглашения..... | 86 |

| | |
|---|-----|
| 2.5. Цели и факторы зарубежного патентования..... | 92 |
| 2.6. Правила получения решений творческих задач..... | 100 |
| Контрольные вопросы..... | 107 |
| Глава 3. Применение приемов проблемного проектирования в условиях электротехнических систем..... | 109 |
| 3.1. Общие вопросы орбитального электропривода и привода с внешними магнитными системами..... | 109 |
| 3.2. Орбитальный привод роботов..... | 115 |
| 3.3. Быстродействующие манипуляторы с внешними магнитными системами..... | 123 |
| 3.4. Захватные устройства, схваты с внешними магнитами..... | 127 |
| 3.5. Ветро двигатели с вертикальной осью и их роторы..... | 133 |
| 3.6. Электродинамический двигатель робота..... | 139 |
| 3.7. Системы управления ветроэлектростановками..... | 144 |
| 3.8. Орбитальные роторные вентиляторы - новый вид электротехнических изделий..... | 151 |
| 3.9. Ветроэнергетические установки с параллельной структурой..... | 155 |
| Контрольные вопросы..... | 160 |
| Глава 4. Примеры технических решений, выполненных на уровне изобретений..... | 161 |
| 4.1. Орбитальные электромеханические системы в робототехнике..... | 161 |
| 4.2. Манипуляторы с непосредственным приводом..... | 162 |
| 4.3. Схваты, захваты и приводы схватов..... | 164 |
| 4.4. Электродинамические приводы и электродвигатели..... | 165 |

| | |
|---|-----|
| 4.5. Ветроэлектроэнергетические установки | 167 |
| 4.6. Энергосберегающий привод механических прессов..... | 169 |
| 4.7. Медицинские стоматологические роботы | 171 |
| 4.8. Орбитальный двухскоростной привод | 173 |
| 4.9. Орбитальный роторный вентилятор..... | 174 |
| Заключение | 176 |
| Библиографический список | 177 |