

东南大学

科研成果认领平台

院系教师使用手册

最新版本：1.0

更新时间：2019/11

目录

一、 登录 -----	2
二、 认领成果 -----	2
三、 补充成果 -----	7
四、 已认领成果 -----	10

一、 登录

登陆 my.seu.edu.cn, 进入信息门户, 点击首页【我的收藏】板块的【成果认领】图标进入成果认领平台。



二、 认领成果

教师进入认领平台后, 默认展示“待认领成果”页面。此处展示的待认领成果, 是根据教师姓名和学校名在各大数据库中检索到的与教师个人匹配度较高的论文和专利成果。教师可以在此页面对成果进行筛选或检索, 并可以对每一项成果进行“认领”或“剔除”。



待认领成果页面

1、成果筛选

- (1) 待认领成果包含论文和专利两类，教师用户可以选择“论文”或“专利”进行**筛选**展示。
- (2) 教师用户可在右侧筛选条件里，通过“数据来源”、“收录情况”、“年份”等条件，筛选出需要查看的待认领成果。
- (3) 教师用户可以选择按时间升序/降序、被引频次/降序排序，默认时间降序等排序方式展示待认领成果。

2、成果检索

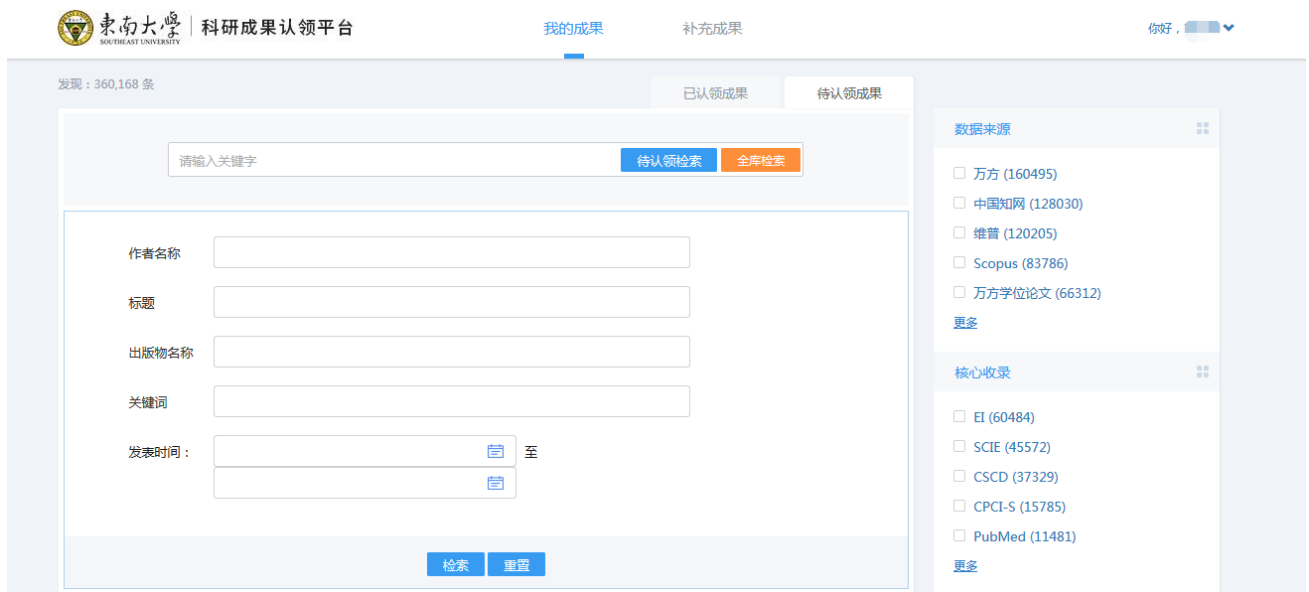
若需精确筛选出某条成果，可以在“待认领成果”页面使用成果检索功能。

- (1) 输入任意关键字，选择“待认领检索”，可以在系统推送给用户本人的成果中进行检索。
- (2) 点击“全库检索”按钮，输入作者姓名、标题、出版物名称、关键词和发表时间等关键词，可以在本校全量的成果库中进行检索。（此方法适用于因署名为笔名、英文名等原因未能将成果准确推送给用户

的情况。)



待认领检索



全库检索

3、论文认领

教师用户可以在待认领成果列表里，对属于自己的论文成果进行“认领”操作。认领时需补充相关信息，以进行精确认领。

在某一项论文名称下方，点击“论文认领”按钮，进入论文认领详情页，本页面显示论文详细信息，页面下方需要补充作者相关信息。

请前往下方提交审核

BASE

含铰柔性结构的非线性模态分析

作者: [模糊]
 作者机构: [模糊]
 211189;210037, 中国.
 出版物名称: 振动工程学报
 出版物名称英文: Zhendong Gongcheng Xuebao/Journal of Vibration Engineering
 发表时间: 2018-08-15
 年份: 2018
 卷: 31
 期号: 4
 页码: 573-581
 来源: Scopus
 作者位次: 2
 ISSN :1004-4523

成果信息补充

我是第 作者 (唯一一作或共同一作请填写“1”,其他按实际情况填写)

是否通讯作者 是 否 (唯一通讯或共同通讯请选择“是”,其他请选择“否”)

其中第一作者是否是其学生 是 否 (东南大学本科或本人研究生请选择“是”,其他请选择“否”)

选择其学生:

提交审核

论文认领详情

- ✓ 作者位次补充: 若教师用户本人是唯一一作或共同一作, 此处填“1”, 如不是则按实际情况填写。
- ✓ 通讯作者补充: 若教师用户本人是唯一通讯作者或共同通讯作者, 此处选择“是”(若不是则填“否”)。选“是”后, 会继续弹出待确认信息, 选择其中第一作者是否是教师用户本人学生, 若是其学生, 则可以选择“本科生”或本人所指导的研究生姓名。

以上信息全部填写之后, 点击“提交审核”, 本条待认领的论文成果会进入“我的成果”-“已认领成果”里, 等待院系审核人员审核, 本条论文成果状态会

显示为“待审核”。审核通过的论文成果，状态会变为“已通过”。



已认领成果状态

4、专利认领

与论文认领相同，教师用户可以选择属于自己的某一条专利成果，进行专利认领操作，并需要补充部分信息，以实现精准认领。

点击某项专利名称下方的“认领”按钮，进入专利详情页，在页面最下方补充信息。



专利认领

✓ 如本人是该专利的第一发明人，则无需补充任何信息。

- ✓ 如本人非该专利第一发明人，则此处需补充本人在该专利校内教师发明人中的位次。

位次信息补充完整后，点击“提交审核”，本条待认领的专利成果会进入“我的成果”-“已认领成果”里，等待院系审核人员审核，本条专利成果状态会显示为“待审核”。审核通过的专利成果，状态会变为“已通过”。

5、剔除

每条论文或专利成果均提供“剔除”按钮，对于非本人的成果或者抓取到的重复成果，教师用户可以对其进行“剔除”。

三、 补充成果

如果在“待认领成果”清单里和“全库检索”中都检索不到需要认领的成果时，教师用户可以通过“补充成果”页面对本人成果进行补充。补充方式有**检索补充**和**填报补充**两种。

1、 检索补充

用户在“检索补充”页面，填写相应信息，系统会根据所填信息自动在各大来源库里检索并显示结果。

- ✓ 数据来源为必填项，支持 CSSCI、万方、知网、CSCD、EI、A&HCI、SSCI、SCIE、ESCI、维普等数据库的成果补充。如需通过检索补充专利，则可勾选“专利”进行检索。
- ✓ 可通过输入成果标题、作者姓名、DOI号、专利号、出版物、年份等信息来检索成果。

检索补充
填报补充

*** 数据来源:**

<input type="checkbox"/> SCIE	<input type="checkbox"/> SSCI	<input type="checkbox"/> 维普	<input type="checkbox"/> 知网
<input type="checkbox"/> CSCD	<input type="checkbox"/> EI	<input type="checkbox"/> 万方	<input type="checkbox"/> CSSCI
<input type="checkbox"/> A&HCI	<input type="checkbox"/> 专利		

成果标题:

作者姓名:

DOI号:

专利号:

出版物:

年份:

搜索

检索补充

2、 填报补充

如果通过“检索补充”仍未能检索到所需成果，用户可以通过“填报补充”上报缺失成果。

- ✓ 填报补充可以选择“添加论文”、“添加专利”、“添加著作”三种操作。
- ✓ 用户选择添加某一类成果页面，按照填写框中提示文字填入成果相关信息，带“*”号为必填项，点击提交即可。提交后系统将在 24 小时内将填写的成果信息推送到已认领成果处，等待审核人员审核。

添加论文 添加专利 添加著作

提交后将在24小时内推送到已认领成果

* 全部作者

* 发表时间

* 论文题目

* 期号

* 刊名

* 被收录时间

* 收录数据库

SCI影响因子

* 作者位次

是否通讯作者 是 否 (唯一通讯或共同通讯请选“是”, 其它请选“否”)

* 第一作者是否是学生 是 否 (第一作者是东南大学本科或本人研究生请选“是”, 其它请选“否”)

选择学生:

添加论文

添加论文 添加专利 添加著作

提交后将在24小时内推送到已认领成果

* 发明人

* 专利名称

* 专利名称

* 专利公开号

* 专利授权号

* 专利授权日期

* 专利公开日期

添加专利

添加论文 添加专利 添加著作

* 著作名称

* 全部作者 请按照实际排位填写全部作者,请使用分号分隔

* 出版时间

* 著作类别

* 总字数(万字)

* 本人撰写字数(万字)

* 校内排名

出版单位

作者人数

中图法分类号

* ISBN号

丛书名

版次

备注

* 附件
请上传封面、版权页 (支持上传多个附件)

添加著作

四、 已认领成果

教师用户可以在“已认领成果”页面查看已经提交审核的成果状态。默认显示“审核中”的成果。用户可以通过下拉选择不同的审核状态，查看不同状态下的成果。

发现: 18 条

已认领成果 待认领成果

请输入关键词

全部

论文 专利 按时间降序 全部 20

1. 铰接式空间桁架结构模态试验研究 期刊论文 审核中

作者: [模糊]

作者机构: [模糊]

出版物名称中文: 振动与冲击

出版物名称英文: Zhendong yu Chongji/Journal of Vibration and Shock ;年份:2019; 卷:38; 期:12; 页码:252-257

通讯作者: Fei, Qingguo

来源: Scopus

发表时间: June 28, 2019

[重新认领](#) [错误认领](#)

数据来源

- Scopus (14)
- EI (12)
- CSCD (8)
- 中国知网 (8)
- 维普 (8)

更多

核心收录

- EI (12)
- CSCD (8)
- SCIE (5)

资源类型

- 期刊论文 (15)

已认领成果

各个状态下成果的操作说明:

- ✓ “审核中”：可以通过点击“重新认领”（修改认领时填写的补充信息），并再次提交审核。如误认领他人成果，可通过点击“错误认领”，将论文和专利还原到待认领成果中。
- ✓ “审核通过”：可以查看审核通过后的成果详细信息，点击标题进入详情页，不支持再次提交审核。
- ✓ “审核驳回”：可以重新认领（可修改认领时填写的补充信息），并再提交审核。右侧有被驳回图标，鼠标悬停即可查看被驳回原因。