

证书号第4147921号



发明专利证书

发明名称：多固定基座冗余度机械臂的任务动态追踪方法和装置

发明人：金龙;李帅

专利号：ZL 2016 1 1159742.4

专利申请日：2016年12月15日

专利权人：香港理工大学深圳研究院

地址：518000 广东省深圳市南山区高新技术产业园南区粤兴一道18号香港理工大学产学研大楼205室

授权公告日：2020年12月11日 授权公告号：CN 108214483 B

国家知识产权局依照中华人民共和国专利法进行审查，决定授予专利权，颁发发明专利证书并在专利登记簿上予以登记。专利权自授权公告之日起生效。专利权期限为二十年，自申请日起算。

专利证书记载专利权登记时的法律状况。专利权的转移、质押、无效、终止、恢复和专利权人的姓名或名称、国籍、地址变更等事项记载在专利登记簿上。



局长
申长雨

申长雨



第1页(共2页)

其他事项参见续页

证书号第 4147921 号



专利权人应当依照专利法及其实施细则规定缴纳年费。本专利的年费应当在每年 12 月 15 日前缴纳。未按照规定缴纳年费的，专利权自应当缴纳年费期满之日起终止。

申请日时本专利记载的申请人、发明人信息如下：

申请人：

香港理工大学深圳研究院

发明人：

金龙；李帅