

证书号第 3413420 号



发明专利证书

发明名称：一种多冗余度机械臂系统的协同控制方法与装置

发明人：金龙;李帅

专利号：ZL 2017 1 0084019.2

专利申请日：2017 年 02 月 16 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园南区粤兴一道 18 号香港理工大学产学研大楼 205

授权公告日：2019 年 06 月 14 日

授权公告号：CN 106826828 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



证书号第 3413420 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 02 月 16 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