

证书号第4160158号



发明专利证书

发明名称：一种基于活动脚轮的2D轮式机器人的运动控制方法

发明人：崔竞松；郭迟；葛雯斐；陈梁；邓玥；牛小骥

专利号：ZL 2018 1 0360530.5

专利申请日：2018年04月20日

专利权人：武汉大学；中山赛伯坦智能科技有限公司

地址：430072 湖北省武汉市武昌区珞珈山武汉大学

授权公告日：2020年12月18日

授权公告号：CN 108563227 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 4160158 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 04 月 20 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：

武汉大学；中山赛伯坦智能科技有限公司

发明人：

崔竞松；郭迟；葛雯斐；陈梁；邓玥；牛小骥