

证书号第 4975353 号



发明专利证书

发明名称：一种机械臂运动控制方法、装置、设备及介质

发明人：邱斌斌;李晓东;郭津津

专利号：ZL 2020 1 1435975.9

专利申请日：2020 年 12 月 10 日

专利权人：中山大学

地址：510275 广东省广州市新港西路 135 号

授权公告日：2022 年 03 月 04 日

授权公告号：CN 112706163 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 4975353 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 10 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：

中山大学

发明人：

邱斌斌；李晓东；郭津津

证书号第7556817号



专利公告信息

发明专利证书

发明名称：基于离散时间神经动力学的移动机器人重复运动控制方法及系统

专利权人：中山大学

地址：510275 广东省广州市海珠区新港西路135号

发明人：邱斌斌;李晓东;郭津津

专利号：ZL 2022 1 0713454.8

授权公告号：CN 114952860 B

专利申请日：2022年06月22日

授权公告日：2024年11月26日

申请日时申请人：中山大学

申请日时发明人：邱斌斌;李晓东;郭津津

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，并予以公告。
专利权自授权公告之日起生效。专利权有效性及专利权人变更等法律信息以专利登记簿记载为准。

局长
申长雨

申长雨

