

证书号第7749528号





去利公生信息

发明专利证书

发明名称:一种抓取范围可调整的柔性爪装置

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:彭键清;李伟浩

专 利 号: ZL 2022 1 0803882.X 授权公告号: CN 115070814 B

专利申请日: 2022年07月07日 授权公告日: 2025年02月21日

申请日时申请人: 中山大学

申请日时发明人: 彭键清;李伟浩

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 中公和



第1页(共1页)





证书号第6573328号





发明专利证书

发明名称:一种基于深度学习的物流包裹自主检测方法

发 明 人:彭键清;樊金飞;李蔚东

专 利 号: ZL 2021 1 1175389.X

专利申请日: 2021年10月09日

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

授权公告日: 2023年12月22日 授权公告号: CN 113807466 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 中公和



第1页(共2页)



证书号第6573328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10月09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:

彭键清;樊金飞;李蔚东



证书号第8329459号





去利公生信息

发明专利证书

发明名称:一种多分支柔性爪的建模方法、抓取质量评估方法及系统

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:彭键清;李伟浩;韩瑜

专 利 号: ZL 2023 1 0298728.6 授权公告号: CN 116512252 B

专利申请日: 2023年03月24日 授权公告日: 2025年10月03日

申请日时申请人: 中山大学

申请日时发明人: 彭键清;李伟浩;韩瑜

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 中公和



第1页(共1页)





证书号第5985539号





发明专利证书

发明名称:一种多机器人协同导航与避障的方法

发 明 人: 彭键清;陈诺;陈畅

专 利 号: ZL 2021 1 1175194.5

专利申请日: 2021年10月09日

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

授权公告日: 2023年05月23日 授权公告号: CN 113821041 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 中公布



第1页(共2页)



证书号第5985539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10月09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:

彭键清;陈诺;陈畅

**D

国家知识产权局

510627

广东省广州市黄埔大道西 100 号富力盈泰广场 A 栋 910 广州嘉权专利商标事务所有限公司 梁嘉琦(0750-3126831) 发文日:

2023年09月13日





申请号: 202311176732.1

发文序号: 2023091300891700

专利申请受理通知书

根据专利法第28条及其实施细则第38条、第39条的规定,申请人提出的专利申请已由国家知识产权局受理。现将确定的申请号、申请日等信息通知如下:

申请号: 2023111767321

申请日: 2023年09月11日

申请人:中山大学,中山大学,深圳

发明人: 彭键清,张跃腾

发明创造名称:移动机器人无地图导航的冻结校正方法、装置及存储介质

经核实,国家知识产权局确认收到文件如下:

权利要求书 1 份 4 页,权利要求项数 : 10 项

说明书 1 份 12 页

说明书附图 1份5页

说明书摘要 1份1页

专利代理委托书 1份2页

发明专利请求书 1份4页

实质审查请求书 文件份数: 1 份

申请方案卷号: P23GZ1NN05635CN

提示:

1.申请人收到专利申请受理通知书之后,认为其记载的内容与申请人所提交的相应内容不一致时,可以向国家知识产权局请求更正。

2.申请人收到专利申请受理通知书之后,再向国家知识产权局办理各种手续时,均应当准确、清晰地写明申请号。

审查员: 刘锐芬

联系电话: 010-62356655

