

证书号第7860334号



专利公告信息

# 发明专利证书

发明名称：基于视觉的仿人机械手臂多模式遥操作抓取方法及系统

专利权人：中山大学

地址：518107 广东省广州市新港西路135号

发明人：高庆;张明宇;吴波鸿

专利号：ZL 2024 1 1106066.9

授权公告号：CN 118721215 B

专利申请日：2024年08月13日

授权公告日：2025年04月08日

申请日时申请人：中山大学

申请日时发明人：高庆;张明宇;吴波鸿

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



2025年04月08日



证书号 第8581595号



专利公告信息

# 发明专利证书

发明名称: 基于混合感知非线性模型预测控制的机器人模仿学习方法及装置

专利权人: 中山大学

地址: 510275 广东省广州市新港西路135号

发明人: 高庆;成先锋;张涵博;陈广宇

专利号: ZL 2025 1 0615618.7

授权公告号: CN 120244988 B

专利申请日: 2025年05月14日

授权公告日: 2025年12月16日

申请日时申请人: 中山大学

申请日时发明人: 高庆;成先锋;张涵博;陈广宇

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

中大函

