

证书号第8289471号



专利公告信息

发明专利证书

发明名称：一种基于双稳态机制的无源多功能机械抓手

专利权人：中山大学

地址：510000 广东省广州市海珠区新港西路135号

发明人：吴嘉宁;杨昊;赵郁文;王吉;蔡建南;马克;张捷

专利号：ZL 2023 1 1685453.8

授权公告号：CN 117718996 B

专利申请日：2023年12月11日

授权公告日：2025年09月23日

申请日时申请人：中山大学

申请日时发明人：吴嘉宁;杨昊;赵郁文;王吉;蔡建南;马克;张捷

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

