

证书号第 4697313 号



发明专利证书

发明名称：一种不确定轮式移动机器人的自适应轨迹跟踪控制方法

发明人：金小峥;赵振;王少凡

专利号：ZL 2018 1 0878270.0

专利申请日：2018 年 08 月 03 日

专利权人：合肥工业大学

地址：230009 安徽省合肥市屯溪路 193 号

授权公告日：2021 年 09 月 24 日

授权公告号：CN 108897224 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 4697313 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 08 月 03 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：

合肥工业大学

发明人：

金小崢；赵振；王少凡