

证书号第9518149号





实用新型专利证书

实用新型名称:可控力的快速抓取杆簇自适应机器人手装置

发 明 人: 苑航;张文增

专 利 号: ZL 2018 2 2099476.1

专利申请日: 2018年12月13日

专 利 权 人:清华大学

地 址: 100084 北京市海淀区清华园 1号

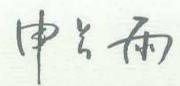
授权公告日: 2019年10月25日 授权公告号: CN 209533441 U

国家知识产权局依照中华人民共和国专利法经过初步审查,决定授予专利权,颁发实用 新型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。

. | 1881 | 1891 | 1881 | 1881 | 1881 | 1881 | 1881 | 1881 | 1881 | 1881 | 1881 | 1881 | 1881 | 1881 |

局长 申长雨





第1页(共2页)



证书号第9518149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13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:

清华大学

发明人:

苑航;张文增