

证书号 第8384801号



专利公告信息

发明专利证书

发明名称：一种6自由度机器人的位姿估计方法

专利权人：同济大学

地址：200092 上海市杨浦区四平路1239号

发明人：赵生捷;黄嘉锋;张林

专利号：ZL 2023 1 1030765.5

授权公告号：CN 117058242 B

专利申请日：2023年08月15日

授权公告日：2025年10月21日

申请日时申请人：同济大学

申请日时发明人：赵生捷;黄嘉锋;张林

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

