

中华人民共和国国家版权局

计算机软件著作权登记证书

证书号： 软著登字第12144071号

软件名称： 四足机器人自主循迹系统
[简称：四足机器人循迹]
1.0

著作权人： 李彬;郝子鑫;李如锟

开发完成日期： 2023年09月20日

首次发表日期： 未发表

权利取得方式： 原始取得

权利范围： 全部权利

登记号： 2023SR1556898

根据《计算机软件保护条例》和《计算机软件著作权登记办法》的规定，经中国版权保护中心审核，对以上事项予以登记。



2023年12月04日