

证书号第 3825797 号



发明专利证书

发明名称：基于预测控制的双模式并行车辆轨迹跟踪行驶系统的方法

发明人：张炳力；方涛；孙骏；李子龙；郑平平；汤玮；曹聪聪；程啸宇
李傲伽

专利号：ZL 2019 1 0248579.6

专利申请日：2019 年 03 月 29 日

专利权人：合肥工业大学

地址：230009 安徽省合肥市包河区屯溪路 193 号

授权公告日：2020 年 06 月 05 日

授权公告号：CN 109866752 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



证书号 第3825797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 03 月 29 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：

张炳力；方涛；孙骏；李子龙；郑平平；汤玮；曹聪聪；程啸宇；李傲伽