

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



ПАТЕНТ

НА ИЗОБРЕТЕНИЕ

№ 2810082

Система и способ калибровки кинематических параметров роботизированного манипулятора

Патентообладатель: *Автономная некоммерческая образовательная организация высшего образования "Научно-технологический университет "Сириус" (RU)*

Авторы: *Кульминский Данил Дмитриевич (RU), Гусев Сергей Владимирович (RU), Суменков Олег Юрьевич (RU)*

Заявка № 2022135189

Приоритет изобретения 29 декабря 2022 г.

Дата государственной регистрации

в Государственном реестре изобретений

Российской Федерации 21 декабря 2023 г.

Срок действия исключительного права

на изобретение истекает 29 декабря 2042 г.

*Руководитель Федеральной службы
по интеллектуальной собственности*

ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ
Сертификат 429b6a0fe3853164baf96f83b73b4aa7
Владелец **Зубов Юрий Сергеевич**
Действителен с 10.05.2023 по 02.08.2024

Ю.С. Зубов

