

证书号第2633854号



# 发明专利证书

发明名称：基于立体视觉定位与建图的自动泊车方法

发明人：陈龙；谢粤超；曾丝雨

专利号：ZL 2015 1 0423801.3

专利申请日：2015年07月17日

专利权人：中山大学

授权公告日：2017年09月22日

本发明经过本局依照中华人民共和国专利法进行审查，决定授予专利权，颁发本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。

本专利的专利权期限为二十年，自申请日起算。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07月17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。

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 3924001 号



# 发明专利证书

发明名称：基于 CUDA 实现的实时立体匹配及优化的方法

发明人：陈龙;谢国栋;崔明月;黄凯

专利号：ZL 2017 1 0352967. X

专利申请日：2017 年 05 月 18 日

专利权人：中山大学

地址：510275 广东省广州市新港西路 135 号

授权公告日：2020 年 08 月 04 日

授权公告号：CN 107316324 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



第 1 页 (共 2 页)

其他事项参见续页

证书号第 4331514 号



# 发明专利证书

发明名称：一种基于激光雷达的全局定位系统及方法

发明人：陈龙;张亚琛;檀祖冰

专利号：ZL 2017 1 1423151.8

专利申请日：2017年12月25日

专利权人：中山大学

地址：510275 广东省广州市新港西路 135 号

授权公告日：2021年03月30日

授权公告号：CN 108089191 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



第 1 页 (共 2 页)

其他事项参见续页

证书号第 5667853 号



# 发明专利证书

发明名称：一种基于激光雷达的路面提取系统及其提取方法

发明人：陈龙;张亚琛;轩辕哲

专利号：ZL 2018 1 1595059.4

专利申请日：2018 年 12 月 25 日

专利权人：中山大学

地址：510275 广东省广州市海珠区新港西路 135 号

授权公告日：2022 年 12 月 27 日

授权公告号：CN 109407115 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



第 1 页 (共 2 页)

其他事项参见续页



证书号第 5667853 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 25 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：

中山大学

发明人：

陈龙；张亚琛；轩辕哲

证书号第 4470800 号



# 发明专利证书

发明名称：面向动态环境的语义分割与视觉 SLAM 紧耦合方法

发明人：陈龙;谢玉婷;张亚琛

专利号：ZL 2019 1 1045057.2

专利申请日：2019 年 10 月 30 日

专利权人：中山大学

地址：510275 广东省广州市海珠区新港西路 135 号

授权公告日：2021 年 06 月 08 日

授权公告号：CN 110827305 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



第 1 页 (共 2 页)

其他事项参见续页

证书号第6255186号



# 发明专利证书

发明名称：一种基于GAN的带雾图像语义分割方法

发明人：陈龙;刘坤华;叶梓豪

专利号：ZL 2020 1 1254300.4

专利申请日：2020年11月11日

专利权人：中山大学

地址：510260 广东省广州市海珠区新港西路135号

授权公告日：2023年08月22日

授权公告号：CN 112508025 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6255186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11月11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：

中山大学

发明人：

陈龙;刘坤华;叶梓豪

证书号第6088247号



# 发明专利证书

发明名称：一种基于分支定界法的自动切图方法

发明人：陈龙;高凌霄;刘坤华

专利号：ZL 2021 1 0038919.X

专利申请日：2021年01月12日

专利权人：中山大学

地址：510260 广东省广州市海珠区新港西路135号

授权公告日：2023年06月27日

授权公告号：CN 112883290 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6088247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01月12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：

中山大学

发明人：

陈龙;高凌霄;刘坤华

证书号第6055739号



# 发明专利证书

发明名称：一种数据采集搭载支架、数据采集装置及其定位建图方法

发明人：陈龙;叶梓豪;张彧;檀祖冰

专利号：ZL 2021 1 0110659.2

专利申请日：2021年01月27日

专利权人：中山大学

地址：510260 广东省广州市海珠区新港西路135号

授权公告日：2023年06月16日

授权公告号：CN 112902977 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6055739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01月27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：

中山大学

发明人：

陈龙;叶梓豪;张彧;檀祖冰

证书号第4061634号



# 发明专利证书

发明名称：一种智能多机器人协同测图系统及其方法

发明人：陈龙;张亚琛;黄凯;李清泉;涂伟;周宝定

专利号：ZL 2017 1 0787430.6

专利申请日：2017年09月04日

专利权人：中山大学;深圳大学

地址：510275 广东省广州市新港西路135号

授权公告日：2020年10月30日

授权公告号：CN 107491071 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



第1页(共2页)

其他事项参见续页

证书号第 5284089 号



# 发明专利证书

发明名称：一种基于数字孪生的无人驾驶运动规划方法

发明人：陈龙;胡学敏

专利号：ZL 2021 1 0546715.7

专利申请日：2021 年 05 月 19 日

专利权人：中山大学;湖北大学

地址：510275 广东省广州市海珠区新港西路 135 号

授权公告日：2022 年 07 月 05 日

授权公告号：CN 113359709 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



第 1 页 (共 2 页)

其他事项参见续页

证书号 第 5284089 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 05 月 19 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：

中山大学；湖北大学

发明人：

陈龙；胡学敏