

## 职务科技成果转化现金奖励信息

项目基本信息					
成果名称	一种基于中枢模式发生器的四足机器人运动控制方法				
成果种类	<input checked="" type="checkbox"/> 专利 <input type="checkbox"/> 计算机软件著作权 <input type="checkbox"/> 集成电路布图设计专有权 <input type="checkbox"/> 植物新品种 <input type="checkbox"/> 生物、医药新品种 <input type="checkbox"/> 技术秘密 <input type="checkbox"/> 其他				
转化方式	<input type="checkbox"/> 转让 <input checked="" type="checkbox"/> 许可 <input type="checkbox"/> 其他_____			项目负责人	朱雅光
合同总金额 (元)	1000000.00			到账金额 (元)	100000.00
技术合同 登记机构	陕西省技术合同第二登记处			登记号码	2025610002013351
现金奖励信息					
姓名	工号	职务	主要贡献	现金奖励金额 (元)	签名
朱雅光	140144	教授	第一完成人	89973.00	
拟奖励总金额 (元)	89973.00		拟发放时间	2026年2月	