

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	<div><input checked="" type="checkbox"/>专利<div><input type="checkbox"/>计算机软件著作权<div><input type="checkbox"/>集成电路布图设计专有权</div></div><div><input type="checkbox"/>植物新品种<div><input type="checkbox"/>生物、医药新品种<div><input type="checkbox"/>技术秘密<div><input type="checkbox"/>其他</div></div></div></div></div>				
转化方式	<div><input type="checkbox"/>转让<div><input checked="" type="checkbox"/>许可<div><input type="checkbox"/>其他_____</div></div></div>		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	