

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2025-003

债券代码：123142

债券简称：申昊转债

杭州申昊科技股份有限公司 关于公司取得发明专利证书的公告

本公司及董事会全体成员保证信息披露的内容真实、准确、完整，没有虚假记载、误导性陈述或重大遗漏。

杭州申昊科技股份有限公司（以下简称“公司”）于近期陆续取得中华人民共和国国家知识产权局颁发的两项发明专利证书，具体情况如下：

一、发明专利证书基本情况

专利一：

发明名称：一种轨道测量机器人及综合巡检车

发明人：汪春；吕圣杰；李洁茹；杨子赫；花聪聪；李徐军；曹光客；吴海腾

专利号：ZL202411420614.5

专利申请日：2024年10月12日

专利权人：杭州申昊科技股份有限公司

地址：311100 浙江省杭州市余杭区仓前街道长松街6号

授权公告日：2024年12月27日

授权公告号：CN118928481B

本发明涉及轨道检测技术领域，具体涉及一种轨道测量机器人及综合巡检车，包括：机器人本体；拓展功能模块，可拆卸连接于机器人本体；行走组件；连接杆结构，两端分别与机器人本体、巡检车可拆式连接；驱动模块，用于驱动所述行走组件并与机器人本体可拆式连接，当轨道测量机器人单独使用时，驱动模块驱动行走组件移动，以自驱动模式进行单独作业；当轨道测量机器人连接巡检车使用时，拆除驱动模块，被巡检车推行或拖拽作业；还可拆除驱动模块后直接通过人工推动的方式进行作业，使得轨道测量机器人实现多模式的应用。

专利二：

发明名称：一种轨道交通线路综合巡检车

发明人：汪春;吕圣杰;李洁茹;杨子赫;曹光客;吴海腾

专利号：ZL202411420623.4

专利申请日：2024年10月12日

专利权人：杭州申昊科技股份有限公司

地址：311100 浙江省杭州市余杭区仓前街道长松街6号

授权公告日：2024年12月27日

授权公告号：CN118907157B

本发明涉及轨道检测技术领域，具体涉及一种轨道交通线路综合巡检车，包括自主运动底盘、图像识别检测模块和几何尺寸测量模块，几何尺寸测量模块包括连接于自主运动底盘的轨道测量机器人，轨道测量机器人至少包括用于轨道上移动的工作轮组件以及用于平地转运的转运轮组减轻了巡检车的自主运动底盘所需要承受的重量，在平地转运时将支撑轮伸出，用于在平地移动，图像识别检测模块设置的各个线扫相机同步启动，并分别连接至高速存储设备，提高图像清晰度和采集传输存储速度，进而提高隧道状况检测的效率和精度。

二、取得发明专利证书对公司的影响

上述发明专利为公司自主研发，均已在公司相关产品上应用。上述发明专利的取得不会对公司近期生产经营产生重大影响，但有利于公司进一步完善知识产权保护体系，发挥自主知识产权优势，并形成持续创新机制，保持技术领先地位，提升公司的核心竞争力。

三、备查文件

《发明专利证书》。

特此公告。

杭州申昊科技股份有限公司

董事会

2025年1月15日