

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2023-010

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

### 关于公司及全资子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”）及全资子公司杭州晟冠科技有限公司（以下简称“晟冠科技”）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：一种输电线路行走除冰机器人

发明人：吴海腾；杨子赫；郭玉光；高官健；于波；张栋梁；花聪聪

专利号：ZL202210823020.3

专利申请日：2022年07月14日

专利权人：杭州申昊科技股份有限公司

地址：311121 浙江省杭州市余杭区仓前街道长松街6号

授权公告日：2023年01月24日

授权公告号：CN115102123B

本发明涉及机器人技术领域，特别是涉及一种输电线路行走除冰机器人；一种输电线路行走除冰机器人包括：两组间隔设置的行走组件，行走组件包括行走电机和通过行走电机驱动的行走轮；双臂组件，包括两组对应各设置在一组行走组件下方的连接臂；压紧组件，其可升降的设置连接臂上，其包括两组间隔设置的且可相对活动的压紧轮，压紧组件升降时通过压紧轮接触或远离线路从而实现在提高或降低行走轮与线路间的最大附着力；展臂组件，其连接在两组连接臂之间，用于调节两组连接臂之间的距离；锁臂组件，用于控制连接臂和展臂组件的转动自由度。本发明通过设置压紧组件、双臂组件、锁臂组件、展臂组件和电控箱使输电线路行走除冰机器人行进更加平稳。

## 专利二：

**发明名称：**海缆保护区基于轮船危险系数的智能跟踪方法和系统

**发明人：**傅超二；田少华；李旭；李学；刘帅涛；徐志豪；苏强

**专利号：**ZL202111103089.0

**专利申请日：**2021年09月18日

**专利权人：**杭州晟冠科技有限公司

**地址：**310000 浙江省杭州市余杭区仓前街道龙潭路21号3号楼（4层）

**授权公告日：**2023年01月24日

**授权公告号：**CN113947949B

本公开提供了一种海缆保护区基于轮船危险系数的智能跟踪方法和系统，海缆保护区基于轮船危险系数的智能跟踪方法，包括：获取当前区域内对海缆产生危险的轮船，并获取所述轮船的轮船数据信息；根据所述轮船的各个数据信息计算所述当前区域内所有所述轮船的危险系数；判断当前区域内是否存在危险系数大于或等于设定阈值的轮船；若有，则跟踪所述危险系数大于或等于所述设定阈值的轮船；否则，选择危险系数最大的轮船进行跟踪。本公开通过计算出处于海缆保护区内的轮船的危险系数，使得跟踪设备在海缆保护区中能够筛选出危险系数高的轮船进行跟踪，减少了跟踪设备的工作量，延长了其使用寿命。

## 二、取得发明专利证书对公司的影响

专利一为公司自主研发，专利二为晟冠科技自主研发。上述专利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

2023年2月6日