

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2023-071

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”）及全资子公司杭州申弘智能科技有限公司（以下简称“申弘智能”）于近期陆续取得中华人民共和国国家知识产权局颁发的三项发明专利证书，具体情况如下：

一、发明专利证书基本情况

专利一：

发明名称：巡检图像的采集方法及装置、电子设备、存储介质

发明人：吴海腾;陆晓敏;张凯丽;玉正英;胡军

专利号：ZL202111002477.X

专利申请日：2021年08月30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：2023年06月20日

授权公告号：CN113727022B

本申请提供一种巡检图像的采集方法及装置、电子设备、计算机可读存储介质，该方法包括：根据巡检路径向下一巡检点运动，在运动过程中，依据所述巡检点对应的摄像参数，对所述摄像装置进行调整；通过经过调整的摄像装置，采集所述巡检点对应的多帧目标图像；分别对每一目标图像进行质量评估，并选择评估结果最优的目标图像作为所述巡检点对应的巡检图像。本申请方案，在巡检过程可以快速获得各巡检点对应的高质量巡检图像，提高了巡检效率。

专利二：

发明名称：一种输电线巡检机器人

发明人：王磊;黎勇跃;邓成呈

专利号：ZL202111594855.8

专利申请日：2021年12月24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06月20日

授权公告号：CN114261511B

本发明公开了一种输电线巡检机器人，包括有壳体、爬行组件、飞行组件；爬行组件包括有滑动连接在壳体下部的滑动壳和转动连接在滑动壳内的压线轮；飞行组件包括有转动连接在壳体内的机臂、设置在机臂上的飞行电机以及固定连接在飞行电机输出轴上的螺旋桨；壳体内设置有切换电机；当进行飞行时，螺旋桨的转动轴沿纵向设置，螺旋桨产生的推力带动壳体飞行；当进行检测时，螺旋桨的转动轴沿前后方向设置，螺旋桨产生的推力带动壳体沿导线滑动。本发明能够搭载检测设备对输电线路进行检测，能够遥控飞向输电线路并挂载在输电线路；能够自动越过输电线路上的障碍物；多采用自动化操作，控制难度和制造成本低，使用简单方便。

专利三：

发明名称：一种消防监控系统中的受控消防设备

发明人：曹光客;杜礼会

专利号：ZL202211156081.5

专利申请日：2022年09月22日

专利权人：杭州申弘智能科技有限公司

地址：310000 浙江省杭州市余杭区仓前街道长松街6号西区一楼、西区五楼、东区三楼

授权公告日：2023年06月16日

授权公告号：CN115607892B

本发明公开了一种消防监控系统中的受控消防设备，包括前侧开口的箱体，转动连接于箱体开口处的箱门组件，固定连接于箱体内底部的消防栓；箱门组件包括有转动连接于箱体的开口处的外箱门，两个分别转动连接于外箱门上的对称设置的内箱门组；箱体内部设置有气动组件；气动组件包括有固定连接于箱体内

部的气动管，密封滑动连接于气动管内部的活塞；消防栓上安装有电磁阀；本发明能够受终端控制能够自动提前排气并通过排出的气体向内打开箱门。

二、取得发明专利证书对公司的影响

专利一、专利二为公司自主研发，专利三为申弘智能自主研发，其中专利一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6月21日