

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2023-059

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：**一种行走机器人驱动转向机构

**发明人：**吴海腾；贾昭源；毛泽庆；罗福良；褚俊涛

**专利号：**ZL202111285096.7

**专利申请日：**2021年11月01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04月25日

**授权公告号：**CN115092287B

本发明提供了一种行走机器人驱动转向机构，包括滚动轮、连接架、转向驱动机构和行走驱动机构，所述转向驱动机构设于固定壳内，所述转向驱动机构和连接架一端传动连接，所述连接架另一端和所述行走驱动机构固定连接，所述连接架和所述固定壳转动的连接，所述行走驱动机构和所述滚动轮传动连接，并且所述行走驱动机构和所述滚动轮转动的连接，所述连接架包括第二连接件和第三连接件，所述第二连接件和所述第三连接件滑动的连接，所述第二连接件和所述第三连接件之间设有悬架机构，所述悬架机构包括减震弹性件。

##### 专利二：

**发明名称：**用于轨道巡检机器人的压力检测装置和轨道巡检机器人

**发明人：**汪春;叶德辉;邓成呈;吴雅婷

**专利号：**ZL202111547546.5

**专利申请日：**2021年12月16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04月28日

**授权公告号：**CN114394123B

本申请涉及一种用于轨道巡检机器人的压力检测装置，该装置包括：第一支撑臂、第二支撑臂、第一连接杆；所述第一支撑臂的一端安装有检测轮，另一端设置有弹性压缩组件，所述第一支撑臂与所述弹性压缩组件可转动连接，所述弹性压缩组件中设置有压力传感器，所述第一支撑臂的中部与所述第一连接杆的一端可转动连接；所述检测轮能够在—侧钢轨表面或轨腰转动行走；所述第二支撑臂的一端与所述连接杆的另一端垂直且固定连接，另一端与所述轨道巡检机器人固定连接，中部与所述弹性压缩组件固定连接。本申请的压力检测装置，能够准确检测由于轨道缺陷损伤和材料退化、腐蚀引起的钢轨局部形变带来的车轮压力变化，从而实现钢轨局部形变的精细检测。

**专利三：**

**发明名称：**一种消防作业行进设备

**发明人：**曹光客;杜礼会

**专利号：**ZL202210985897.2

**专利申请日：**2022年08月16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—楼、西区五楼、东区三楼

**授权公告日：**2023年04月25日

**授权公告号：**CN115350430B

本发明公开了一种消防作业行进设备，包括有两个车身；车身内设置有两个连接组件，车身下端转动连接有两个车轮；连接组件包括有转动连接于车身内部的连杆，以及转动连接于车身内部的转动盘；车身内部固定连接有机电；车

身内的两个转动盘之间设置有切换组件；切换组件包括有转动连接于车身内部的切换管，滑动连接于切换管内部的插接杆，转动连接于切换管外周的活动齿环，以及固定连接于切换管上的反弹器；本发明能够使得两个车身分离进而通过任意角度的弯道。

## 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4月28日