

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2023-061

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”）于近期取得中华人民共和国国家知识产权局陆续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：一种基于光纤光栅传感器判断铁轨安全的系统及方法

发明人：邓成呈；熊俊杰；吴海腾；陈如申

专利号：ZL202110436071.6

专利申请日：2021年04月22日

专利权人：杭州申昊科技股份有限公司

地址：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05月12日

授权公告号：CN113280747B

本发明提供了一种基于光纤光栅传感器判断铁轨安全的系统及方法，透过一传感器侦测车轮经过轨道体时的应力变化得到一应变侦测曲线，将所述应变侦测曲线传送至一控制单元，且所述传感器包括二个相间隔排列的数组式光纤布拉格数组器，各数组式光纤布拉格数组器内具有复数光栅应变器；再根据公式进行运算，将所述应变侦测曲线中扣除重迭区域的讯号，得到各车轮的车轮应变反应曲线，然后再配合一健康车轮应变资料进行运算得到一拟合偏差数据，当所述拟合偏差资料中其中一偏差值超过一默认值时，表示所述车轮产生损毁警报器开始工作。

专利二：

发明名称：一种巡检机器人的传动装置

发明人：邓成呈;侯琨;陈志杰;史士业;洪东升

专利号：ZL202111442358.6

专利申请日：2021年11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05月16日

授权公告号：CN114313039B

本发明涉及一种巡检机器人的传动装置，巡检机器人包括主体、驱动装置、传动装置和行走装置。传动装置分别与驱动装置以及行走装置连接。传动装置包括履带以及传动齿轮组，传动齿轮组和行走装置均通过与履带的啮合实现传动，使得巡检机器人的传动更加平稳。传动齿轮组包括多个齿轮、齿轮连接结构以及第二连接结构。齿轮固定安装于齿轮连接结构，第二连接结构的两端分别套设于齿轮连接结构以及行走装置。多个齿轮与齿轮连接结构在驱动装置的作用下同步旋转，带动履带旋转移动，第二连接结构随多个齿轮的旋转而整体平移，使巡检机器人在移动过程中能够保持较为平稳的姿态。此外，传动齿轮组还能够代替部分行走装置，因此还简化了巡检机器人的结构。

二、取得发明专利证书对公司的影响

上述专利均为公司自主研发，其中专利二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5月16日