

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2023-098

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：**结构光三维测量系统标定方法、巡检数据处理方法

**发明人：**邓成呈;张猛;丁祥宇;蔡晓君

**专利号：**ZL202111107578.3

**专利申请日：**2021年09月22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09月12日

**授权公告号：**CN113959362B

本申请属于轨道检测技术领域，具体涉及一种巡检机器人的结构光三维测量系统标定方法，结构光三维测量系统包括设置于巡检机器人两侧的两个结构光传感器；该方法包括：S10、获取结构光三维测量系统采集得到的两个并排设置的标定块的初始点云图像，标定块包括同一平面上的多个梯形台；S20、从初始点云图像中提取每个梯形台的三维角点作为特征点，将两个标定块相应位置的三维角点作为左右标定块的特征点对；S30、根据提取的左右标定块的特征点对，构建ICP算法的目标函数并进行迭代求解，得到两个结构光传感器坐标系间的变换关系。通过本申请的方法可准确、高效地标定结构光传感器，提高了结构光测量的准确率和效率。

##### 专利二：

**发明名称：**刚性接触网几何参数测量方法、设备和存储介质

**发明人：**马灵涛;张猛;邓成呈;蔡晓君;陈德军;郑嘉

**专利号：**ZL202210278995.2

**专利申请日：**2022年03月18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09月12日

**授权公告号：**CN114754673B

本申请属于图像处理技术领域，具体涉及一种刚性接触网几何参数测量方法、设备和存储介质，其中的方法包括：S10、获取待检测刚性接触网下方的铁轨激光数据，所述铁轨激光数据由刚性接触网的汇流排上设置并移动的激光传感器采集；S20、基于所述铁轨激光数据，确定铁轨平面的位置坐标；S30、基于所述位置坐标、所述激光传感器与所述汇流排上安装的接触线的位置关系，确定所述刚性接触网的几何参数。采用本申请的测量方法备对刚性接触网几何参数进行测量时，测量过程用时短，检测效率高，并且大幅提高了检测精度。

## 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，已在公司相关产品上应用。上述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9月14日