

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2025-067

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：架空线路行走机器人电池加热管理系统及电池加热控制方法

发明人：林祖荣；徐超；许海峰；刘安文；吴海静；吴海腾；杨子赫

专利号：ZL202211577199.5

专利申请日：2022年12月09日

专利权人：杭州申昊科技股份有限公司；国网浙江省电力有限公司绍兴供电公司

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：2025年12月23日

授权公告号：CN115775934B

本发明提供了一种架空线路行走机器人电池加热管理系统及控制方法，可以解决目前架空线路行走机器人低温状态下电池无法充电，强行充电甚至会损坏电芯的问题。所述电池加热管理系统包括设于机器人上用于存储电池的电池仓；设在所述电池仓内用于加热电池的加热膜；用于采集电池表面温度的温度传感器；用于对电池进行通信控制的主控制板；无线通信模块，用于使所述充电设备和所述架空线路行走机器人之间无线通信连接；以及，定位系统和主控制板。

专利二：

发明名称：一种适用于配网带电作业的接地环安装工具

发明人：吴海腾；姜晓勇；耿晓棠；崔华锋；沈彪；夏天

专利号: ZL202211719122.7

专利申请日: 2022 年 12 月 30 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: 2025 年 12 月 12 日

授权公告号: CN116315760B

本申请涉及带电作业机器人技术领域，特别是涉及一种适用于配网带电作业的接地环安装工具，包括传动连接有动力源的齿轮组，齿轮组的动力输出端与接地环的螺母传动连接，旋转接地环的螺母使锁定在定位结构之间的接地环做开合运动；主体框架两侧设置有第一固定件和第二固定件，接地环设置在第一固定件与第二固定件之间主体框架设有第二固定件的一侧设有解锁结构，包括与第二固定件连接的解锁摆杆、以及与接地环抵接的抵接件，通过驱动接地环合拢带动抵接件朝向解锁摆杆运动，使抵接件推动解锁摆杆摆动，进而带动第二固定件远离接地环，实现解锁。本申请有效解决了现有作业机器人操作流程繁琐、作业效率低的问题。

专利三:

发明名称: 一种线缆除冰用压紧装置及除冰机器人

发明人: 马文硕；高灿；夏天；邹治银；李徐军；孙海奇；赵爽；吕志斌；田少华；陈如申

专利号: ZL202511285843.5

专利申请日: 2025 年 9 月 10 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: 2025 年 12 月 26 日

授权公告号: CN120810489B

本发明提供一种线缆除冰用压紧装置及除冰机器人，包括压紧轮组件、压紧固定架、升降台、水平摆臂和升降驱动装置；升降驱动装置安装在压紧固定架上，用于驱动升降台上下运动；水平摆臂的一端与升降台转动连接，水平摆臂的另一端与压紧轮组件连接；压紧固定架上设有导向轨道，水平摆臂靠近升降台的一端设有与导向轨道配合的导向滚轮；升降台上下运动时，压紧轮组件在与行走轮配合的工作位置和使行走轮下方空间无遮挡的避让位置之间切换。如此，当压紧轮

组件处于避让位置时，只需将行走轮竖直对准线缆，并使线缆竖直靠近行走轮，即可实现除冰机器人的“一步挂载上线”，有效提高除冰机器人的上线效率和上线便利性。

二、取得发明专利证书对公司的影响

专利一由公司与国网浙江省电力有限公司绍兴供电公司共同开发，专利权归双方共同拥有；专利二、专利三由公司自主研发；其中专利二、专利三已在相关产品上应用。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

2025年12月30日