

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2026-018

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：一种适用于机器人带电作业的并沟线夹安装工具

发明人：吴海腾；姜晓勇；耿晓棠；崔华锋；沈彪；夏天

专利号：ZL202211719099.1

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：2026年03月31日

授权公告号：CN116345261B

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机器人带电作业的并沟线夹安装工具，包括：夹持结构、驱动结构、解锁结构；夹持结构包括可开合的第一夹持部与第二夹持部，并沟线夹设在第一夹持部与第二夹持部之间，夹持结构侧部设有与并沟线夹卡接的固定件；固定件包括相对设置的固定的第一固定件和可活动的第二固定件；驱动结构包括齿轮组，齿轮组动力输出端带动并沟线夹的螺帽或螺母旋转使并沟线夹开合；解锁结构包括与第二固定件连接的解锁摆杆、朝解锁摆杆延伸的解锁杆，并沟线夹合拢带动解锁杆推动解锁摆杆摆动，使第二固定件远离并沟线夹实现解锁。本申请有效解决了现有机器人操作流程繁琐、作业效率低的问题。

专利二：

发明名称：一种环保运维机器人视觉系统及环保运维机器人

发明人：玉正英;夏燕挺;严静;杨子赫;吴海腾;曹光客

专利号：ZL202411597499.9

专利申请日：2024年11月08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：2026年03月31日

授权公告号：CN119658675B

本发明一种环保运维机器人视觉系统，包括：图像采集模块，其包括配置于机器人机械臂上的3D相机，用于采集目标物体的平面图像和深度图像；图像处理模块，其用于对图像采集模块采集的平面图像进行预处理并输送至目标检测模块；目标检测模块，其配置有基于YOLOv8_OBB网络模型训练得到的旋转目标检测器，用于对图像处理模块输送的图像进行检测，并输出目标框中心点、目标框宽高以及旋转角；数据转换模块，其用于得到目标相对于3D相机的旋转平移矩阵；结果输出模块，其用于将旋转平移矩阵转换为机械臂的相对运动矩阵，并输出至机器人的机械臂控制单元。基于本发明的方案，可得到一种高效、准确的水质站机器人视觉系统。

专利三：

发明名称：机器人的分布式加热系统和机器人

发明人：吴海腾;鲍高应;张栋梁;陈王峰;邹治银

专利号：ZL202211415024.4

专利申请日：2022年11月11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：2026年04月07日

授权公告号：CN116193641B

本申请提供一种机器人的分布式加热系统和机器人，属于电子技术领域。所述系统包括：热管理模块、多个加热模块和多个作业部件；所述热管理模块上设

置有第一无线通信单元，各所述加热模块上设置有第二无线通信单元，所述热管理模块与所述加热模块通过所述第一无线通信单元以及所述第二无线通信单元进行通信；所述热管理模块上设置有无线功率发射单元，各所述加热模块上设置有无线功率接收单元，所述热管理模块通过所述无线功率发射单元以及所述无线功率接收单元向所述加热模块供电；各所述加热模块分别用于为对应的至少一个所述作业部件加热。本申请可以达到降低接线复杂程度、提高可靠性和安全性的效果。

二、取得发明专利证书对公司的影响

上述专利由公司自主研发，均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

2026年4月10日