

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2026-038

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：**一种轮式机器人

**发明人：**吴海腾；罗福良；毛泽庆；贾昭源；杨子赫

**专利号：**ZL202111285083.X

**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：**2026年04月21日

**授权公告号：**CN115107046B

本发明提供了一种轮式机器人，具有末端操纵开关工具，所述末端操纵开关工具包括第三固定件、安装于第三固定件的马达、和马达输出轴同轴固定连接的传动杆，所述传动杆相对于所述机械臂倾斜 $45^{\circ}$ ，所述传动杆和所述第三固定件转动的连接，所述传动杆的端部设有操纵件，所述操纵件为一筒状结构，所述操纵件套设于所述传动杆外，部分所述传动杆的横截面为非圆形，所述操纵件具有和所述传动杆配合的非圆形的通孔，所述操纵件和所述传动杆之间设有回弹件，所述操纵件设有用于对接开关的对接孔槽结构，所述对接孔槽结构为两个重合交错的方体组成的孔槽结构。

#### 专利二：

**发明名称：**一种机械臂的末端夹持工具

**发明人：**毛泽庆;吴海腾;杨子赫;罗福良;邹治银

**专利号：**ZL202111283813.2

**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：**2026年04月21日

**授权公告号：**CN115107081B

本发明提供了一种机械臂的末端夹持工具，包括设在机械臂末端的第一固定件、安装在第一固定件的第一动力源、第一执行组件，所述第一执行组件包括固定主体、安装于固定主体的第二动力源、两夹持件，所述固定主体内设有丝杆传动结构，所述第二动力源通过所述丝杆传动结构使两所述夹持件之间相互靠近或分离，所述固定主体和所述第一固定件转动的连接，所述第一动力源的输出轴和所述固定主体传动连接。

**专利三：**

**发明名称：**模型训练方法、叶片拍摄方法及相关装置

**发明人：**刘中一;赵思静;吴华;吴海腾

**专利号：**ZL202310200454.2

**专利申请日：**2023年02月27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24日

**授权公告号：**CN116188437B

本申请提供一种模型训练方法、叶片拍摄方法及相关装置，涉及风机巡检的技术领域。模型训练方法通过构建第一损失函数 L1、第二损失函数 L2、第三损失函数 L3，最终获得能有效滤除风机叶片图像中背景以及其他物体干扰并能框选出风机叶片图像中叶片所在最小有向区域的目标叶片检测模型，另一方面，风机叶片拍摄方法通过激光测距检测到物体进入，触发叶片目标检测，根据叶片目标检测获取的叶片位置信息调整相机拍摄参数，以进行叶片图像的拍摄，拍摄到

的叶片图像具有完整好、清晰度高的优点。

## 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，其中专利一、二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5月11日