

北京四维图新科技股份有限公司 关于获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。

北京四维图新科技股份有限公司(以下简称“公司”或“四维图新”)近日获得中华人民共和国国家知识产权局颁发的发明专利证书2项，具体情况如下：

专利名称	专利号	专利申请日	授权公告日	专利类型	专利权人
基于曲率的辅助驾驶的方法及装置	ZL201210129926.1	2012年4月27日	2017年2月15日	发明专利	四维图新
建立增量型导航数据库的方法和对数据库进行更新的方法	ZL201210117202.5	2012年4月19日	2016年12月14日	发明专利	四维图新

注：发明专利的专利权期限自申请日起二十年。

上述专利的取得是公司坚持持续创新的新成果，专利所涉及技术能够提高公司自动驾驶导航和数据精度，快速处理导航中遇到的复杂路况，降低硬件资源的消耗。

以上专利的取得不会对公司近期生产经营产生重大影响，但有利于进一步巩固公司在自动驾驶技术领域的领先地位，充分发挥自主知识产权优势，进一步完善知识产权保护体系，并形成持续创新机制，提升公司的核心竞争力。

特此公告。

北京四维图新科技股份有限公司董事会
2017年3月3日