

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2024-055

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：一种局放阵列检测仪

发明人：陈剑；吴海腾；陈如申；王晓青；黎勇跃

专利号：ZL202211248866.5

专利申请日：2022年10月12日

专利权人：杭州申昊科技股份有限公司；浙江大学

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：2024年06月07日

授权公告号：CN115453298B

本发明属于局部放电检测装置技术领域，公开了一种局放阵列检测仪，包括有壳体，多个滑动连接于壳体内的探头；壳体内固定连接有料管，壳体前端滑动连接有涂抹管，壳体内部设置有能单向泵；壳体内转动连接有驱动管；壳体内位于各个探头的两侧转动连接有运输同步带；壳体内部滑动连接有驱动杆；本发明能够通过仅通过机械结构就能实现耦合剂的取用、耦合剂的涂抹以及涂抹完耦合剂的探头的送出。

专利二：

发明名称：一种地下电网巡检机器人

发明人：邓成呈；张猛；叶德辉；杨杰

专利号：ZL202111595097.1

专利申请日：2021年12月24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：2024年06月07日

授权公告号：CN114227711B

本发明涉及地下巡检机器人领域，具体涉及一种地下电网巡检机器人，包括车座和驱动器，车座上设置有后动力轴，驱动器固定安装在车座上，用于驱动后动力轴进行转动，车座上还固定设置有摄像头、移动电源、控制器和无线通讯装置，包括抵触切换机构、翘起机构、卡紧机构和脱卡机构，当感应到无法直接跨越的障碍物时，减少车座对抵触侧板施加的推力，进而避免障碍物与抵触侧板接触的推力较大，以用来避免弹性抵触器被压缩，通过这种切换驱动的方式，根据障碍物的高度，进行自适应调节，原理是通过抵板不与障碍物接触，翘起机构不再上升，进而使得该机器人能够根据需要翘起适当的高度，进而自动跨越障碍物，不需要工人进行操作，节约了工人大量的时间。

二、取得发明专利证书对公司的影响

专利一由公司与浙江大学共同开发，专利权归合作双方共同拥有；专利二为公司自主研发。上述发明专利尚未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

2024年6月18日