

证券代码：831832

证券简称：科达自控

公告编号：2025-020

山西科达自控股份有限公司  
关于取得发明专利证书的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容的真实、准确和完整，没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，并对其内容的真实性、准确性和完整性承担个别及连带法律责任。

一、基本情况

2025年3月14日，山西科达自控股份有限公司（以下简称“公司”）收到由国家知识产权局颁发的1项《发明专利证书》，具体信息如下：

|       |                                                                                                                                           |
|-------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 发明名称  | 一种综采工作面巡检机器人用柔性伸缩轨道                                                                                                                       |
| 专利号   | ZL 2024 1 1603516.5                                                                                                                       |
| 专利权人  | 公司                                                                                                                                        |
| 授权公告日 | 2025年3月14日                                                                                                                                |
| 摘要    | 本发明公开了一种综采工作面巡检机器人用柔性伸缩轨道。本发明能很好地自适应轨道的动态变化、自由弯曲，亦可自适应刚性轨道连接处的伸缩，此外，弹性伸缩轴自身具备高耐磨性、回弹性和强度，对于液压支架间落下的煤块起到缓冲作用，有效提升柔性伸缩轨道的使用寿命，保证巡检机器人的顺利通过。 |

二、对公司的影响

上述专利证书涉及矿山特种机器人领域，主要应用于煤矿综采应用场景，可

增强巡检机器人产品在复杂矿山环境下的运行稳定性与适应性。此次专利的获得，进一步丰富了公司的技术矩阵，增强了公司在矿山特种机器人的技术实力，有助于提升公司 M-CPS 综采工作面的核心竞争力，强化公司在智慧矿山领域的技术壁垒。

### 三、备查文件

《发明专利证书》（证书号：第 7795757 号）。

山西科达自控股份有限公司

董事会

2025 年 3 月 17 日