

证券代码：300853

证券简称：申昊科技

公告编号：2026-063

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

关于公司及全资子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”）及全资子公司杭州晟冠科技有限公司（以下简称“晟冠科技”）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：一种基于张拉整体结构的机器人、复合机器人及工作方法

发明人：刘义祥;刘刚;郁万涛;李艺青;邓成呈;张年松

专利号：ZL202311196205.7

专利申请日：2023 年 09 月 15 日

专利权人：山东大学;杭州申昊科技股份有限公司

地址：250061 山东省济南市历下区经十路 17923 号

授权公告日：2026 年 07 月 24 日

授权公告号：CN117262053B

本发明提供了一种基于张拉整体结构的机器人、复合机器人及工作方法，涉及机器人技术领域，包括：机器人本体和两个张拉整体轮；机器人本体内部两侧分别设置有一个驱动电机；张拉整体轮为张拉整体结构，张拉整体结构的中心位置设置有长度可变的驱动压杆；两个张拉整体轮分别设置在机器人本体的两侧，并通过驱动压杆与驱动电机相连；驱动电机用于带动张拉整体轮以驱动压杆为轴转动，实现机器人的水平运动；驱动压杆用于通过改变张拉整体轮的形状，改变所述机器人的宽度和/或离地间隙。本发明使用张拉整体轮作为机器人的车轮，能够实现机器人的变形，满足复杂环境下的运动要求，张拉整体轮中只有一个驱

动压杆，易于控制。

专利二：

发明名称：变压器声纹检测方法及装置、电子设备、存储介质

发明人：项新建;郑雨;李旭;曹光客;刘晓成

专利号：ZL202310351025.5

专利申请日：2023 年 03 月 29 日

专利权人：杭州晟冠科技有限公司;浙江科技学院

地址：311100 浙江省杭州市余杭区仓前街道龙潭路 21 号 3 号楼（4 层）

授权公告日：2026 年 07 月 28 日

授权公告号：CN116364108B

本申请了提供一种变压器声纹检测方法及装置、电子设备、存储介质，涉及变压器故障检测的技术领域。通过采集变压器在理想运行状态下的第一声纹信息，并根据对第一声纹信息进行特征提取得到的第一梅尔倒谱系数来训练预设神经网络以得到初始检测模型，再通过采集变压器在复杂环境下的第二声纹信息，并对从第二声纹信息中提取到的第二梅尔倒谱系数进行相应类型标注，将类型标注后的第二梅尔倒谱系数输入到初始检测模型中训练得到最终检测模型，通过最终检测模型对待测声纹信息进行检测，实现高效准确地识别变压器的故障类型。

专利三：

发明名称：一种基于大模型驱动的智慧化病房多模态机器人系统

发明人：吴海腾;鄧慧;夏燕挺;田少华;周志新;曹光客;陈如申

专利号：ZL202511495817.5

专利申请日：2025 年 10 月 20 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 08 月 18 日

授权公告号：CN121301525B

本发明提供了一种基于大模型驱动的智慧化病房多模态机器人系统，包括：机器人本体，所述机器人本体至少包括运动底盘，安装于运动底盘上的主体部，以及配置于主体部上的动作执行模块、交互传感模块和定位导航模块，所述交互

传感模块至少包括图像采集单元、语音接收单元、语音播报单元和触屏式交互界面；以及配置于机器人本体中的控制系统，其至少包括控制处理单元和存储单元，以及基于所述控制处理单元和存储单元本地化配置的人机交互模块、大语言模型模块、多模态感知模块、记忆与决策模块和具身认知演化模块。本发明的智慧化病房多模态机器人系统，赋予了机器人更高水平的具身智能，并可在医院病房场景落地应用。

二、取得发明专利证书对公司的影响

专利一由山东大学与公司共同开发，专利权归双方共同拥有；专利二由晟冠科技与浙江科技学院共同开发，专利权归双方共同拥有；专利三由公司自主研发。上述专利均未在相关产品上应用。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8月22日