

盛视科技股份有限公司

关于取得多项授予发明专利权通知书的公告

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。

盛视科技股份有限公司（以下简称“公司”）及其全资子公司湖北光谷盛创科技有限公司、深圳菲菲特文化创新有限公司于近日收到国家知识产权局下发的《授予发明专利权通知书》，具体情况如下：

序号	发明创造名称	申请号/专利号	专利类型	专利权人
1	证件图像质量评估方法及终端	202111438708.1	发明专利	盛视科技股份有限公司
2	滚刷清扫结构及清洁机器人	202310362022.1	发明专利	盛视科技股份有限公司
3	一种密集障碍物环境自适应避障控制方法及移动机器人	202610855425.3	发明专利	盛视科技股份有限公司 湖北光谷盛创科技有限公司
4	一种低延迟实时避障运动控制方法及移动机器人	202610855427.2	发明专利	盛视科技股份有限公司 深圳菲菲特文化创新有限公司

上述专利的具体介绍如下：

1.证件图像质量评估方法及终端

该发明提供了一种多维度证件图像质量综合评估方法，统筹考虑清晰度、遮挡、反光、亮度、扭曲、脏污等多个维度对证件图像质量的影响，并综合打分，为证件图像 OCR 识别提供图像质量评估标准，以获取满足图像质量要求的照片用于后续识别。该方法对图像质量的评估维度全面、精准有效，可广泛应用于各种基于图像的证件识别终端设备。

2.滚刷清扫结构及清洁机器人

该发明提供了一种清扫设备滚刷导流结构，在双滚刷间设有可随滚刷位置转动的挡板。工作时，前滚刷扬起的垃圾撞击挡板减速沉降，由后滚刷输送至垃圾盒，有效提升清扫效果。该专利所涉及的技术方案适用于搭载双滚刷结构的扫地机器人、清洁 AGV、小型环卫清扫设备，覆盖厂区、仓储、室内外等地面清扫

场景。

3.一种密集障碍物环境自适应避障控制方法及移动机器人

该发明提供了一种密集障碍物环境自适应避障控制方法及移动机器人，综合考虑移动机器人外轮廓几何参数与周围障碍物分布特征，利用深度学习方法训练距离神经网络模型，通过实时预测障碍物到机器人外轮廓的最优距离权重来输出避障方向。该专利所涉及的技术方案可应用于清洁机器人、搬运机器人、消防机器人等移动设备，在仓储物流、智能清洁、消防救援、拥挤公共场所等密集障碍物导航场景中具有广泛适用性。

4.一种低延迟实时避障运动控制方法及移动机器人

该发明提供了一种低延迟实时避障运动控制方法及移动机器人，综合考虑障碍物点云的运动信息和机器人的预测位姿，利用深度学习方法批量推理点云到机器人外轮廓的距离权重并解析计算避障方向，通过交替迭代优化得到最优避障轨迹。该专利所涉及的技术方案可应用于机场、口岸、火车站等场所的移动机器人自主导航场景。

上述发明专利为公司自主研发取得，是公司持续创新的成果，上述发明专利的取得将对公司巩固在相关领域的优势具有积极影响，同时有利于公司进一步完善知识产权保护体系，充分发挥自主知识产权优势，促进技术创新，提升公司核心竞争力。

公司将严格依照办理登记手续通知书的内容办理登记手续。在按期办理登记手续后，国家知识产权局将作出授予专利权的决定，颁发发明专利证书，并予以登记和公告。

特此公告。

盛视科技股份有限公司

董事会

2026年8月1日