

证券代码：002405

证券简称：四维图新

公告编号：2025-033

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。

近日，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”）及下属公司武汉四维图新科技有限公司（以下简称“武汉四维”）、武汉杰开科技有限公司（以下简称“杰开科技”）、中寰卫星导航通信有限公司（以下简称“中寰卫星”）获得中国国家知识产权局颁发的发明专利证书，具体情况如下：

专利名称	专利号	专利申请日	专利类型	专利权人	专利简介
车道中心线的确定方法及装置	ZL201910538733.3	2019-06-20	授权发明	四维图新	本发明提供一种车道中心线的确定方法及装置。本发明提供的车道中心线的确定方法及装置，能够提高确定车道中心线时的工作效率。
地图数据的处理方法、装置、系统及存储介质	ZL202010658889.8	2020-07-09	授权发明	四维图新	本发明提供一种地图数据的处理方法、装置、系统及存储介质。本发明可以实现地图图幅的自动拆分和合并处理，提高了高精度地图的制作效率和地图品质。
充电站空闲度预测方法及装置	ZL202010700699.8	2020-07-17	授权发明	四维图新	本发明提供一种充电站空闲度预测方法及装置。通过预测模型得到的充电桩的空闲度预测结果更加准确，进而使得充电站的空闲度预测结果也更加准确。
双目点云的确定方法、装置和设备	ZL202010987332.9	2020-09-18	授权发明	四维图新	本申请提供一种双目点云的确定方法、装置和设备。本申请提供的双目点云的确定方法、装置和设备能够提高双目点云的准确性。
自动驾驶地图的生成方法、自动驾驶方法及相关产品	ZL202011469246.5	2020-12-14	授权发明	四维图新	本实施例提供的自动驾驶地图的生成方法、自动驾驶方法及相关产品。利用该自动驾驶地图，自动驾驶车辆可获得自动驾驶地图中的道路关联关系，并根据地图表现的各道路在空间上的连通关系确定周围环境车所在道路与车辆所在道路之间的关系，从而对环境车的行驶轨迹是否会对与车辆行驶产生影响进行判定，提高自动驾驶车辆对环境车的行驶轨迹预测的准确性。
可变导向车道信息提取方法、装置及地图制作更新方法	ZL202110258412.5	2021-03-09	授权发明	武汉四维	本申请公开了一种可变导向车道信息提取方法、装置及地图制作更新方法，属于高精度电子地图技术领域。本申请采用自动化的方法获取可变导向车道在各个预设时间段内的导向信息，无需人工干预、效率高、节约人力成本，并且自动实时更新可变导向车道信息，避免可变导向车道的信息延迟造成误差。

专利名称	专利号	专利申请日	专利类型	专利权人	专利简介
电机、电机控制方法及其控制系统	ZL202110054687.7	2021-01-15	授权发明	杰开科技	本申请提供了一种电机控制方法。本申请实施例提供的电机控制方法，通过优先对定子反电动势进行补偿后，再进行低通滤波处理得到滤波信号，可以大大降低输入信号突变对转子位置观测精度的影响，进而提高系统的抗输入信号扰动的能力。
一种行驶线路推荐方法、装置、电子设备及存储介质	ZL202111601028.7	2021-12-24	授权发明	中寰卫星	本发明提供一种行驶线路推荐方法、装置、电子设备及存储介质，涉及货物运输技术领域，解决了现有技术中，在货车司机在到达货源点之前，以及从目的点离开之后，可能会行驶大量的无效距离，导致货物运输的效率较低，浪费了大量的运输资源的技术问题。

上述专利的取得是公司及下属公司坚持持续创新的新成果，上述专利的取得不会对公司近期生产经营产生重大影响，但有助于完善公司知识产权保护体系，充分发挥自主知识产权优势，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

二〇二五年五月二十二日