

证券代码：603666

证券简称：亿嘉和

## 亿嘉和科技股份有限公司

### 投资者关系活动记录表

编号：2024-013

投资者关系活动类别	<input type="checkbox"/> 特定对象调研 <input type="checkbox"/> 媒体采访 <input type="checkbox"/> 新闻发布会 <input type="checkbox"/> 现场参观 <input type="checkbox"/> 其他（电话会议、网络会议） <input type="checkbox"/> 分析师会议 <input checked="" type="checkbox"/> 业绩说明会 <input type="checkbox"/> 路演活动 <input type="checkbox"/> 一对一沟通
参与机构及人员	线上参与公司 2024 年第三季度业绩说明会的投资者
时间	2024 年 11 月 11 日（周一） 15:00-16:00
地点	价值在线（ <a href="https://www.ir-online.cn/">https://www.ir-online.cn/</a> ）
上市公司接待人员	总经理：汪超先生 副总经理、董事会秘书：张晋博先生 财务总监：王立杰先生 独立董事：苏中一先生
投资者关系活动主要内容介绍	<p><b>交流内容：</b></p> <p><b>Q1：公司在带电作业机器人领域的市场竞争优势体现在哪些方面？未来如何保持和提升这些优势？</b></p> <p><b>A：</b>尊敬的投资者，您好！公司带电作业机器人应用于 10kV 高压线，通过双臂协同操作，搭载自主控制算法，实现感知、决策、执行全自主，可在不停电状态下代替人工完成高压线的剥线、穿线、搭线、紧固线夹、双回线路搭接、旁路作业、更换绝缘子、安装过电压保护器等复杂带电作业工作，解决高空、高压、强电磁辐射、危险机械性伤害、高空作业坠落、触电、电灼伤亡等高风险性的带电作业问题。升级后的带电作业机器人产品还具有人斗快换、主从遥操、多末端</p>

智能工具可换、创新扁平化机身设计等特点。在产品的功能、性能等方面具备较强的市场竞争优势。未来，公司将继续加大带电作业机器人产品的市场推广，并持续加强技术升级迭代，积极与用户就产品的应用和技术突破进行深入交流，不断优化产品能力，提升客户体验，增加客户粘性。感谢您对公司的关注！

**Q2: 智能巡检机器人方面的业务进展如何？与同类产品相比，竞争优势在哪里？**

A: 尊敬的投资者，您好！公司自 2014 年起就开始从事智能巡检机器人方面的业务。早期重点布局变电、配电站所操作、巡检机器人，随着业务不断发展，近年来，在电网业务领域，增加室外低空无人机巡检服务、室内无人机巡检服务；在轨道交通业务领域，增加车辆检测机器人及相关解决方案。基于多年来的技术积累和沉淀，公司智能巡检类产品已经涵盖了多个行业的不同应用场景，品类结构全面丰富，经过多年的迭代升级，产品在整体稳定性、功能优越性和环境适应性等方面上不断突破，整体产品性能优秀，具有较强的竞争力。感谢您对公司的关注！

**Q3: 三季度研发费用投入情况如何？未来研发重点将放在哪些方向？**

A: 尊敬的投资者，您好！公司 2024 年前三季度研发费用约 7500 万元，占营业收入比例约 18.8%，其中第三季度研发费用约为 2500 万元。未来，公司将继续在 AI 和大模型方向继续深耕，通过不断优化算法和硬件设备，提升大模型应用精度和效率。依托行业领先站位，不断扩大在电力等行业的数据积累优势，提升缺陷类别识别护城河；深化 AI 技术落地，聚焦行业应用，把大模型技术切实落到产品中去。为了进一步加强公司的技术竞争优势，公司将继续加大对行业新技术的研发和应用工作，并持续推动核心技术在机器人领域的升级改造，不断提升产品的性能和用户体验。同时，公司还将重构现有软件架构，打造具备长期商业应用潜力的软件平台，以满足不断变化的市场需求。感谢您对公司的关注！

**Q4: 如何保障机器人产品在长时间运行过程中的维护和升级服务？是否有远程监控和诊断技术的应用？**

A: 尊敬的投资者，您好！公司机器人产品支持远程监控与故障诊断技术，可

以对机器人运行状态进行远程监控与故障诊断，及时发现安全隐患并实时分析、诊断，迅速制订运维计划。另外，公司售后运维体系在三十多个省市自治区均有服务布点，并在重点城市进行了服务团队本地化部署，可第一时间满足客户对产品维护相关需求。感谢您对公司的关注！

**Q5: 是否有在关注人工智能技术在机器人领域的发展趋势？将如何应对市场变化和竞争挑战？**

A: 尊敬的投资者，您好！公司深耕机器人领域多年，在人工智能领域已储备了包括视觉技术、自主导航技术、环境感知技术、AI 算法技术、机器人控制技术等核心技术，建立并发布了一种基于多模态超融合技术的大模型 YJH-LM，该模型可用于执行语音交互、图像识别、任务生成等任务，将人工智能技术与传统机器人应用相结合。公司也将紧跟技术发展趋势，充分利用已有的核心技术优势，持续进行人工智能技术的开发及应用，不断提升公司竞争力。感谢您对公司的关注！

**Q6: 带电作业机器人在不同电压等级的电力场景中的应用效果如何？在高电压场景下，如何确保机器人的安全性和稳定性？**

A: 尊敬的投资者，您好！公司带电作业机器人主要应用于 10kV 高压线路场景，通过双臂协同操作，搭载自主控制算法，实现感知、决策、执行全自主，可在不停电状态下代替人工完成多种复杂作业。该产品通过配置高精度的导航和定位系统，能够准确识别和追踪线路，在复杂的环境中保持精准的定位；采用高度绝缘的材料和技术保证在作业环境下不会发生电弧放电等危险情况；另外，机器人具备自主避障和故障诊断系统，能够自主识别障碍物和避开障碍物。感谢您对公司的关注！

日期

2024 年 11 月 11 日