

证券代码：688322

证券简称：奥比中光

奥比中光科技集团股份有限公司

投资者关系活动记录表

活动类别	☐特定对象调研 ☒现场参观 ☐媒体采访 ☐券商策略会 ☒业绩说明会 ☐新闻发布会 ☐路演活动 ☒电话会议 ☐其他
参与单位名称	嘉实基金、汇添富、平安基金、银华基金、融通基金、国联基金、泰康基金、华商基金、信达澳亚、宝盈基金、金鹰基金、德邦基金、国寿养老、建信养老、法国巴黎银行、日兴资产、中金资管、财通资管、深圳赞道、和沅资产、中信证券、国泰海通、招商证券、国联民生、中泰证券、长江证券、天风证券、国金证券、国盛金控、国投证券、中邮证券等以及线上参与公司2024年度科创板机器人行业集体业绩说明会的投资者
活动时间	2025年4月29日-2025年5月6日
公司接待人员	董事长、总经理：黄源浩先生 董事、首席财务官：陈彬先生 独立董事：陈淡敏女士 董事会秘书：靳尚女士 IR：张倍宁先生
主要内容	奥比中光科技集团股份有限公司（以下简称“公司”）专注于3D视觉感知技术研发，在人工智能时代打造“机器人与AI视觉产业中台”，致力于让所有终端都能更好地看懂世界。 公司的主营业务是3D视觉感知产品的设计、研发、生产和销售，主要产品包括3D视觉传感器、消费级应用设备和工业级应用设备。公司依托3D视觉感知一体化科研生产能力和创新平台，不断孵化拓展新的3D视觉感知产品系列，已在AIoT、生物识别、机器人、三维扫描等市场上实现了多项具有代表性的商业应用。 科学合理的技术体系是公司技术先进性的重要保障。公司构建了“全

栈式技术研发能力+全领域技术路线布局”的3D视觉感知技术体系，在技术纵深上融合了光学、机械、电子、芯片设计、算法、SDK、固件开发等多项复杂学科交叉技术，在技术横向跨度上涵盖结构光、iToF、dToF、双目、Lidar、工业三维测量六大领域。

1、公司今年一季度的高增长主要是什么业务贡献的？

答：

近年来，公司持续推进多元化市场战略，努力提升市场拓展效能，通过构建“技术-商业”双轮驱动机制，形成研发成果产业化闭环，目前战略执行已取得阶段性显著成果。

2025年第一季度，公司在AIoT领域的业务（三维扫描、“碰一下”等）呈现较快增长态势，实现营业收入19,105.82万元，同比增长105.63%；此外，公司通过持续构建全价值链成本管控体系，进一步推动研发效能提升与运营模式升级，第一季度实现归属于母公司所有者的净利润2,431.50万元，较上年同期增加5,309.57万元，实现扭亏为盈。

2、公司判断这两年业绩快速增长的势头有没有持续性？

答：

作为空间物理世界的真实数字化重现及各类型机器人“感知-决策-执行”链路中的首要环节，我们认为3D视觉感知技术已进入规模化商业应用快车道，有望持续受益于各类AI端侧硬件及AI应用场景发展的浪潮。公司自成立起，已前瞻性布局“芯片+算法+光机”三位一体研发矩阵，通过技术预埋策略深度卡位具身智能赛道，依托核心自研芯片和自研算法引擎搭建技术嫁接平台，持续提升研发转化效率，形成技术护城河。

2024年以来，通过持续推动研发效能提升与运营模式优化，公司在AIoT领域的业务呈现较快增长态势，成功在2025年第一季度实现经营利润转正。随着智能终端市场需求的持续扩张与公司智能制造基地产能的快速提升，公司已形成“技术迭代-量产提速-成本优化”的正向循环驱动范式，技术壁垒与规模效应产生的战略纵深优势有望驱动公司未来的盈利和

业务结构升级，打开长期价值增量空间。

未来，公司将持续关注行业内的新兴领域与产品，以前沿技术模块化输出方式加速渗透各类型机器人、AI端侧硬件、AR/VR等高增长场景，构建辐射全球的技术变现通道，努力为公司高质量发展注入新动能。

3、公司下游新品三维扫描仪的整体行业增速怎么样？

答：

近年来，三维扫描技术持续突破，应用领域已覆盖3D打印/展示、工业设计、逆向工程、艺术文博与数字文物典藏等诸多场景。根据Research And Markets数据显示，2024年全球3D扫描仪市场需求为49亿美元，2030年将增长至88亿美元。

为把握三维扫描市场快速增长的机遇，公司近两年持续丰富和优化产品结构，已成功实现了在三维扫描领域的突破性进展。2025年4月，公司合作伙伴深圳市创想三维科技股份有限公司（以下简称“创想三维”）在年度战略供应商大会上正式发布Otter Lite与Raptor Pro两款扫描仪新品，分别面向消费级和工业级市场。公司作为行业芯片级3D扫描技术领导者，继续为其新品提供基于自研多核异构三维重建芯片技术的软硬件引擎。

目前，公司已为创想三维多款行业标杆产品赋能，包括搭载公司AI激光雷达的K1 Max打印机，搭载公司自研芯片及创新光学设计方案的高精度3D扫描仪CR-Scan Otter、CR-Scan Raptor，以及今年发布的全新产品等。

4、目前公司顺德工厂的进度怎么样了？

答：

2023年底，围绕3D视觉传感器及AI端侧硬件产业，公司在佛山市顺德区投资建设“3D视觉感知产业智能制造基地建设项目”。截至目前，顺德基地一期已顺利投产。

顺德基地通过对部分生产环节进行智能化、自动化改造升级，能够有

效优化产品结构和提升产品品质，提高生产效率和降低生产成本，有助于公司未来充分发挥成本优势，提高整体经营效率。此外，顺德基地具备一流的品质管控、自动化装配、系统调试、代工代料和供应链整合能力，可为机器人等各类智能端侧硬件领域的客户提供灵活可靠的整机ODM/OEM服务。

5、公司支付宝“碰一下”业务情况如何？

答：

关于支付宝“碰一下”业务情况，公司主要为客户提供整机设备/产品支持，目前进展顺利。未来，公司将继续加强多元化市场布局，重点聚焦刚需下游市场进行业务突破，并关注行业内的新兴领域与产品，积极探索其与公司技术相结合的应用场景，努力提升公司的业务表现和经营业绩。

6、公司作为3D视觉龙头企业，怎么看待现如今人形机器人行业的发展？

答：

近年来，在多模态感知技术突破、仿生驱动系统升级与智能传感设备迭代的多重推动下，具身智能机器人逐渐由实验室走向商业应用场景，产业发展进入新篇章。这一进程不仅遵循技术演进规律，更呈现出技术迭代红利释放、应用场景扩张、政策支持精准发力的叠加效应。根据毕马威预测，2024年全球人形机器人市场规模达到20.3亿美元，预计到2029年将达到132.5亿美元，年均复合增长率约45.5%，未来市场前景广阔。

技术驱动方面，以神经拟态计算、自适应运动控制为代表的跨域技术融合，使具身智能机器人具备“环境感知-决策-执行”的闭环能力。其中，3D视觉感知作为机器人“类脑智能”的核心感知模块，也在经历向多模态融合感知的技术范式转变，推动机器人交互能力向人类自然交互水平逼近。

政策赋能方面，国家积极颁布相关政策助力行业快速发展。2023年以来，中央和地方纷纷出台政策鼓励机器人行业发展并逐渐向人形机器人的

范畴聚拢。其中，2025年《政府工作报告》首次将“具身智能”和“智能机器人”纳入国家战略，并明确培育具身智能等未来产业。

而在市场需求方面，劳动力结构变革与成本曲线将助推对具身智能机器人的直接需求。随着未来劳动力供需的结构性变化、用工成本的不断提升以及具身智能机器人规模化应用带来的成本下降，各个场景对其需求将大幅提升。

作为人形机器人智能感知系统的核心视觉技术方案供应商，公司构建了以动态环境建模与实时交互决策为核心的自研AI感知算法技术体系。该体系的双向赋能效应显著：一方面为人形机器人赋予环境自适应、智能感知等核心能力，另一方面依托机器人应用场景的持续迭代，推动3D视觉技术向多维感知和实时决策方向升级进化。基于自研AI感知算法技术体系，公司凭借在动态环境建模、实时交互决策等核心环节的技术和产品卡位优势，有望深度融入头部机器人企业的供应链体系，在国产替代和产业趋势浪潮中持续受益。

7、有机构说，各种机器人是AI应用的最合适的场景，请问目前公司各种机器人与AI结合情况如何？是否有相关具体项目（包括募投项目）？

答：

公司自成立起即专注于3D视觉感知技术研发，致力于让所有终端都能更好地看懂世界。公司通过在人工智能时代打造“机器人与AI视觉产业中台”，给包括机器人在内的各类AI端侧硬件提供通用的3D视觉感知能力。

近两年，公司陆续打造出能够理解和执行语音任务的大模型机械臂1.0和2.0。其中，2.0版大模型机械臂演示方案融合了公司自主研发的Gemini系列相机、Femto系列相机及自研AI算法，显著提升了机械臂在识别、抓取和操作复杂物体时的精度和效率，实现精准定位物体和高效执行动作。

此外，公司于今年4月发布定增预案，部分募集资金将投向AI视觉及多模态感知技术研发，主要包括多传感器融合感知技术、传感器边缘计算

技术、“手-眼-脑”融合技术等核心技术研发，可帮助机器人实现精确感知、空间建模、语义理解等能力。

8、基于机器人的发展现状，公司在机器人领域有什么样的产品布局呢？

答：

机器人业务方向是公司近年及未来重点布局和发展的重要战略方向之一。近年来，公司凭借“研发+制造”一体化能力，构建了覆盖深度相机（包括单目结构光、双目结构光、iToF）、激光雷达等全技术路线3D视觉传感器体系，并同步推出了丰富且全面的机器人视觉感知产品矩阵。

近两年，公司陆续推出了Gemini 335、Gemini 336系列双目3D相机及MS 600激光雷达等多款产品，均兼顾高可靠性、高性能、高性价比和易用性，可广泛适用于人形机器人、AMR、巡检机器人、机械臂等商业及工业应用场景，拓宽了各类机器人的视觉应用选择。

未来，公司将紧抓具身智能时代发展机遇，不断完善机器人相关产品矩阵，为迎接具身智能时代的市场需求爆发做好充分准备。

9、公司面向服务、工业、人形等类型的机器人业务进展如何？各家人形机器人视觉方案有什么区别吗？

答：

依托全场景服务能力，公司在中国服务机器人领域已达成极高的市场占有率并积累了一批行业头部客户。截至目前，公司已与云迹科技、擎朗智能、普渡科技、高仙机器人、LionsBot等多家服务机器人客户实现业务合作，覆盖智能巡检、酒店/楼宇配送、商用清洁、ROS教育等应用场景。在服务机器人产业智能化转型进程中，公司持续通过场景数据反哺技术迭代，构建“客户需求-场景验证-技术升级”的正向循环生态。

在服务机器人基本盘稳健增长的同时，公司也在积极培育机器人领域的第二增长曲线——工业机器人场景。工业机器人通过适配3D视觉传感器，可以实现精准测距、智能避障、物体识别及环境建模等核心能力，从而高效执行分拣、搬运和排障等任务，极大地降低了对人力的依赖。目前

	公司在工业机器人领域的业务战略布局初见成效，产品/方案已应用于智能工厂、仓储物流、智能巡检等场景。 在人形机器人领域，深度相机（结构光、iToF）、激光雷达、纯视觉为目前主流的视觉感知方案选择。公司与微软合作的Femto系列iToF深度相机及Gemini 335和336系列深度相机均具备卓越的性能，性能对标国际巨头，可满足各类人形机器人在室内外复杂场景下执行视觉应用。目前，公司已就相关产品/方案与部分人形机器人客户进行适配。 未来，公司将持续关注行业内各项创新技术的发展与应用，亦密切关注与各细分行业头部客户的潜在合作机会，不断提高在机器人等新兴场景的市场占有率。 10、公司目前供应链国产化情况如何？是否有部分零部件依靠进口？公司如何评估并提高供应链国产化率？ 答： 经过多年技术攻坚与产业链垂直整合，公司已构建“全栈式技术研发能力+全领域技术路线布局”的3D视觉感知技术体系，形成了覆盖核心技术和供应链的自主可控体系。 公司已实现了从底层芯片架构、核心算法开发、一体化光机引擎到上层应用方案的完整技术闭环，在关键供应链环节均可实现国产化适配，已形成技术壁垒与生态护城河，并成为全球少数具备完全自主知识产权的解决方案商。 11、公司产品相关的供应链是否自主可控？能否详细介绍一下全栈式全领域研发的具体含义？ 答： 经过多年技术攻坚与产业链垂直整合，公司已构建“全栈式技术研发能力+全领域技术路线布局”的3D视觉感知技术体系，形成覆盖核心技术和供应链的自主可控体系。 纵向技术穿透方面，公司通过自主研发的深度引擎数字芯片、专用感
--	---

光模拟芯片及配套算法，实现了从底层芯片架构、核心算法开发、一体化光机引擎到上层应用方案的完整技术闭环，率先完成3D视觉感知产业链关键环节的自主可控，成为全球少数具备完全自主知识产权的解决方案商。

横向技术布局方面，公司具备不同技术路线（结构光、双目、iToF、dToF等）相互融合和促进的研发创新能力，搭建了芯片、算法、光机等技术平台化能力，通过多种技术交叉验证实现性能突破，通过平台化能力实现产品快速研发与量产，已基于不同技术路线推出了各类代表性产品/方案，核心技术参数达到国际领先水平。

此外，公司建立了涵盖芯片设计、工艺制造、光学模组、算法开发的全链条自主闭环，在关键供应链环节均可实现国产化适配，已形成技术壁垒与生态护城河。

面向未来，公司将持续深化“芯片-算法-光机-系统”四位一体的技术纵深布局，构建覆盖“基础层-应用层-生态层”的立体化创新体系，巩固在3D视觉感知领域的领军者地位。

12、公司的相关产品对标英特尔RealSense指标如何？能否在关键领域如人形机器人等实现国产替代？

答：

公司通过持续多年对3D视觉传感核心技术的技术攻坚与垂直整合，已打造出自主可控的3D视觉感知系统体系，整体解决方案能力已达到3D视觉行业领先水平，部分指标完成了超越：

如公司Gemini 330系列产品专为全场景设计，通过主被动融合技术（主动红外+被动自然光）和滤光片（336系列）解决强光、反光、弱纹理问题，深度测量范围可覆盖0.10~20m+，满足机器人近远距及室内外的视觉感知需求；支持极速曝光，即使机器人在高速移动中也能够稳定成像；在强光、反光/暗光等复杂环境下，仍能输出清晰的深度图像，抗强光干扰能力强，从而让机器人具备更好的环境适应性。

此外，公司Gemini 330系列产品集成英伟达 Isaac 机器人平台，提供

	ROS/ROS2 SDK，开发效率高。公司通过开放生态构建，在强光环境稳定性、开发便捷性等关键维度建立了差异化优势，凭借自主研发的核心技术和全场景适配能力，有望引领3D视觉感知技术发展。 未来，面向人形/具身智能机器人、自主移动机器人（AMR等）等各类机器人领域的应用演进，公司将不断优化产品/方案性能，通过研发多模态感知融合技术、建立模块化产品矩阵等，加速实现国产化替代进程。 感谢您对公司的关注与支持！
附件清单 （如有）	无
日期	2025年5月6日