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	易方达、华夏基金、广发基金、南方基金、汇添富、兴全基金、大成基金、长城基金、诺安基金、信达澳亚、长盛基金、安信基金、华泰柏瑞基金、红土创新基金、泉果基金、江信基金、前海人寿、UBS、J.P. Morgan、Morgan Stanley、Allianz、T Rowe Price、Federated Hermes、Sumitomo Mitsui Trust Asset Management、Nomura、Columbia Threadneedle、Citigroup、Mirae、Resona Asset Management、Lazard、Oaktree Capital、Taikang Insurance Group、CPE、Sumitomo Mitsui Ds Asset Management、China Cinda、Bea Union Investment、Jefferies、Millennium Partners、Marshall Wace、Citadel、D.E. Shaw、Point72、Balyasny、Local Pensions Partnership Investments、Schonfeld、Coronation Asset Management、Kumpulan Wang Persaraan、Springs Capital、Matthews International Capital Management、Arrowpoint Investment Partners、Silvercrest、Pathfinder Asset Management、Grand Alliance Asset Management、Arohi Asset Management、Triata Capital、DNB Asset Management、Nine Masts Capital、CoreView Capital、Kuark Capital、TQ Capital、So Hung Capital、GBA Development Fund、ICBC AXA Life、Silver Harvest Venture、Karrin Associates、ACG Management、HFT、Solomon Partners、Heartland、Pinpoint Asset Management、国信资管、国泰海通、长江证券、大和证券、天风证券、江海证券、达晨财智、博普投资、望正资产、草本投资、同创佳业、清淙投资、稳见投资等

活动时间	2026年11月16日-2026年11月18日
公司接待人员	**董事会秘书：**靳尚女士
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，致力于构建“机器人与AI视觉产业中台”，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，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、机器人、数据采集、三维扫描、生物识别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、公司与Addverb仓储机器人深度相机合作，对奥比中光海外工业视觉的战略卡位究竟意味着什么？** 答： 此番合作对公司的核心价值，从来不在于客户体量的量级本身，而在于公司的深度相机产品成功在仓储自动化这一硬核场景中完成了批量交付的全链路验证，说明公司在海外智慧物流赛道的战略卡位，正式进阶到“已实现规模交付、落地成果可核验”的实质性阶段。 海外工业客户对核心感知模组的供应商选择极为审慎，仓储场景的容错空间较低，分拣错误、导航失效意味着直接的产线停摆和人力替代成本。Addverb在其自动化仓库的批量部署中采用公司深度相机用于托盘搬运、栈板识别、导航避障、自动化分拣等场景，最终沉淀构成的，是一套可供其他海外系统集成商交叉核验的、可追溯的标准化仓储自动化交付记

	录。公司2026年前三季度直接境外收入同比翻倍，说明海外拓展本身已在加速，与Addverb的合作则为公司在海外市场进一步提供了一张难以被替代的“信任凭证”。 未来，公司将继续携手Addverb等全球机器人与仓储自动化企业，以高性能3D视觉产品与解决方案，助力机器人在真实作业场景中更稳定地感知环境、理解空间并完成高效交互。 **2、公司数据采集产品已获多家行业客户验证，其核心竞争力是什么？为什么可以在客户拓展上做到如此快速的扩张？** 答： 公司数据采集产品的核心竞争力，本质不是单一硬件，而是“传感器—数采设备—模型部署”三者同源所形成的自我强化飞轮：数据同源带来的“零域差”部署能力 + 全球领先的机器人3D视觉感知存量入口 + 从芯片到量产的全栈工程化能力。公司的数据采集产品能够在客户拓展上快速放量，是因为其并非冷启动，而是直接复用公司既有传感器的技术栈、客户群与制造体系去“顺势”销售。 上述数据飞轮的核心竞争护城河在于机器人视觉传感器与数据采集设备之间的数据同源性及相关规模效应——数采设备与传感器共用统一感知前端，训练数据与真实部署数据呈现相同的相机特性、深度噪声与光谱特征；使用公司数采设备训练好的AI模型部署到搭载公司视觉传感器的机器人时仅需极少或无需重新标定，客户若改用第三方传感器量产将面临一定的转换成本与重新校准时间成本。部署越多→真实场景反馈越多→回流至自研深度引擎芯片与算法迭代→飞轮越转越快。 **3、针对市场关注的“空间智能”。请公司阐述：3D视觉感知为何是空间智能感知侧的关键一环？AI内容从2D走向3D后，“想象力与可操作性统一”将如何催生新应用与新需求？此前李飞飞团队在ReKep研究中使用了公司产品获取彩色与深度信息以识别物体及关键点，能否介绍该产品的技术特点**

	以及下游场景的落地进展？ 答： 空间智能（Spatial Intelligence）是一个多维度的概念，通常指个体在三维物理空间及四维时空中的认知和推理能力，包括感知、推理、决策等方面。而公司的3D视觉传感器可以实时采集人体、物体及空间的真实三维数据，赋予各类终端感知能力，属于空间智能中感知侧的关键一环。与生成式AI工具生成的图片或视频等2D内容不同，以3D形式生成的内容具有更好的控制性和一致性。当我们把AI内容提升到3D层面后，想象力与可操作性将得到统一，生成的3D世界具有交互性，会加速诞生更多应用场景和需求，相信也将改变我们当下制作电影、游戏、模拟器和其他物理世界数字表现形式的方式。 斯坦福大学李飞飞团队在ReKep研究中，使用奥比中光Femto Bolt深度相机有效捕捉实验场景的彩色图像及深度信息，识别和定位场景中的物体及其关键点，为机器人动作优化和复杂交互提供了关键的3D视觉数据支撑。李飞飞团队所使用的Femto Bolt是公司与微软联合设计研发的高性能iToF 3D相机，具有产品尺寸小、画质高、同步精准等优点，除应用于传统的娱乐/运动交互、医疗康复、3D人体重建等场景外，现已陆续应用于人形机器人、协作机器人等更多的下游场景。 感谢您对公司的关注与支持！
附件清单（如有）	无
日期	2026年11月18日