

证券代码：688577

证券简称：浙海德曼



浙江海德曼智能装备股份有限公司投资者关系活动记录表

编号：2025-002

投资者关系活动类别	<input checked="" type="checkbox"/> 特定对象调研 <input type="checkbox"/> 媒体采访 <input type="checkbox"/> 新闻发布会 <input checked="" type="checkbox"/> 现场参观 <input type="checkbox"/> 其他（请文字说明其他活动内容）	<input type="checkbox"/> 分析师会议 <input type="checkbox"/> 业绩说明会 <input type="checkbox"/> 路演活动 <input type="checkbox"/> 电话会议
参与单位名称及人员姓名	华西基金、金鹰基金、中银基金 华泰机械 鹏华基金投总 大家资产 中欧基金 万家基金 永赢基金 国联民生 平安资管 益恒投资	
会议时间	2025年9月4日-5日	
会议地点	公司会议室	
上市公司接待人员姓名	副董事长高兆春先生 投关总监兼机器人公司总经理易智平先生	
投资者关系活动主要内容介绍	1、海德曼今年的增长主要来自于哪里？	

<p>绍</p>	<p>答：海德曼的产品定位是对标德日替代进口，我们主要是抢占国外高端设备的市场份额。随着这些年的积累，国产机床在市场的认可度不断提高，以及当前自动化集成的趋势对设备档次有要求，我们的优势会在后期爆发出来。另外，我们渠道布局还未实现全面覆盖，这里面还有很大潜力挖掘。</p> <p>2、你们新产品研发出来，明年预计形成多少订单？</p> <p>答：我们产品原来集中在车削类，销售额在近三年都保持着增长态势，事实上，从应用场景角度来讲，车铣复合以及铣削类的新产品未来产值会比车削产品大很多，同时我们车铣复合、车磨复合、五轴系列在新品立项阶段做了大量市场调研，后续有望进一步增长。</p> <p>3、你们去年销售额 7.7 亿，但净利润只占到大约 5%是什么原因？</p> <p>答：2024 年我们的市场策略是走量，同时我们的新产品还在研发阶段尚未产生经济效益，2025 年下半年到 2026 年新产品进入市场我们的毛利会相应提高。前期有大量研发和资金投入，都是为了为了开拓更大市场。</p> <p>4、因为你们既生产高端机床又从事智能制造，市场方面打算采取什么样的策略来保留自身的核心优势？</p> <p>答：行业的痛点在哪里，我们公司的价值就在哪里。随着机器人未来需求井喷式增长的行业发展态势，智能制造一定会超过我们的主营业务领域，二者属于相辅相成、相互促进的关系。公司的战略布局会根据不同阶段进行调整。</p> <p>5、你们自己生产电机，和一些专门生产制造电机的企业相比会有优势吗？</p> <p>答：就目前而言，我们电机的部分机加、装配工序已实现自动化，随着成本进一步降低，未来我们与电机企业会有合作机会。</p>
----------	--

6、公司是否布局机器人与机械狗？

答：公司有布局机器人，参股矩阵超智机器人并为其代工零部件与整机。机械狗公司也有客户，预计明年会放量。相比其他同行上市公司，我们的优势在于有庞大的售后团队基础来支撑机器人整机销售后续产生的售后服务需求，这也是主机厂愿意与我们合作的重要原因。我们自研的MES、FMS、MOM信息化平台能够确保服务智能化和响应能力，这也是我们作为整机销售的核心竞争力。

7、矩阵超智给你们下了多少订单，明年机器人在你们的总体利润里占到多少量？

答：考虑到旋转型关节存在优化之处，不适用于部分客户使用场景，今年我们只会少量出货，后续产品会迭代为直线型。

8、当地政府对机器人产业合作与政策支持如何？

答：当地政府目标打造机器人产业高地，当前不遗余力地对公司项目进行集中支持。同时，政府对机器人产业的人才引进有很大力度。

9、你们是什么时候开始零部件？如何能够在短时间内实现多品类的突破？

答：大约一年多，我们和矩阵超智达成合作负责他们的组装业务，过程中我们发现旋转关节等关键技术面临高成本问题，于是决定组建团队转向自主开发以降低成本。能够取得这样的突破得益于公司几十年在高端装备制造的技术沉淀，另外，我们的设备加工能够达到微米级精度，也是生产制造高性能零部件的重要基础。

10、前面提到的任意一个核心零部件，无论是人员投入、资本投入还是产能建设，深入进去都要花费大量时间精力和资金，站在成本角度考虑你们如何去平衡自制和外协？

答：公司相较其他企业，由于本身具备高精尖加工设备，不会受制于进口高端设备的采购周期，自研设备的加工效率上一台设备能抵好几

	台普通设备，因此在组建产线的效率上存在巨大的优势。
附件清单（如有）	无
日期	2025年9月8日