

证券代码：300296

证券简称：利亚德

利亚德光电股份有限公司投资者关系活动记录表

编号：2025-12

投资者关系活动类别	■特定对象调研 □分析师会议 □媒体采访 □业绩说明会 □新闻发布会 □路演活动 □现场参观 ■其他（<u>电话会议</u>）
参与单位名称及人员姓名	叶枝函 高盛证券
时间	2025 年 7 月 4 日 10:30-11:30
地点	会议室
上市公司接待人员姓名	刘阳 董事会秘书兼副总经理 刘耀东 北京虚拟动点 CEO
投资者关系活动主要内容介绍	本次调研以电话会议的方式举行，会议中，董秘刘阳总和虚拟动点 CEO 刘耀东总分别做了公司 AI 与空间计算板块及人形机器人相关业务的介绍，主要内容如下： 一、AI 与空间计算板块业务情况 公司AI与空间计算业务板块以全球领先的光学动作捕捉技术为核心，研发、生产、销售动捕产品，同时丰富数字资产，推动动捕产品与各行各业相结合的应用方案，目前已广泛应用于影视娱乐、具身智能机器人、医疗、体育、工业仿真等多个领域。在OptiTrack光学动作捕捉技术的基础上，公司通过自研和合作的方式，增加了Lydia动作大模型、LydCap无标记点动作捕捉、“光学+无标记”融合等多种前沿技术能力，可根据客户需求提供不同解决方案。 随着AI产业从传统算法AI到感知型AI、再生成型、智能体AI、最后到物理化AI的发展，公司AI与空间计算板块也凭借全球领先且丰富的动作捕捉产品不

	断拓展业务边界，2024年公司以“数据、服务、算法、硬件”作为核心能力，正式入局具身智能领域，发布具身智能技术成果、及机器人训练解决方案，并与行业合作伙伴成立具身智能联合实验室。 目前，虚拟动点在具身智能领域可以从以下几个方面为客户进行赋能： 数据方面，公司作为空间计算定位服务的厂商，不但有丰富的动作数据原始积累，还可基于动作捕捉技术持续产出新数据，进一步构建高质量、高精度的机器人动作数据集；服务方面，公司基于客户需求，从最开始单纯提供硬件设备，逐步拓展出数据采集开发服务、机器人训练服务内容，包括遥操训练和仿真训练等；算法及硬件方面，开发了小型摄像头，配合SLAM算法的积累，为机器人提供空间定位摄像头，帮助机器人采集实际工作场景中细节数据。 二、投资者提问： 1、公司在具身智能方面除了提供硬件，还提供软件服务等，可以理解为是提供整体的解决方案吗？ 答：我们会基于客户的不同需求提供硬件、软件、数据服务等，可以为客户制定整体解决方案以及机器人训练服务。 2、在动作捕捉领域，公司制作了很多游戏影视相关的动作数据，这里的动作数据是什么？ 答：公司有现成高质量动作数据库数据库，因此很多机器人厂商会找公司合作，例如合作紧密的松延动力，他们可以直接从我们数据库提取数据，同时我们也会根据实际需求再为他们持续进行数据采集。 3、机器人做出同一个动作，在同一个动作场景下需要收集多少条数据才能达到泛化标准，公司大概需要采集多少遍数据？ 答：这个数据量无法确定，举例来说，我们训练机器人跑步，让一个机器人不摔，百条有效的数据，并配合必要的运动控制算法，就基本能使其适应各种路况下的姿态；但是精细度要求更高的动作，比如拿杯子，这个动作就比较复杂，杯子的材质、大小、形态改变了可能机器人就没办法拿起来，需要更多的数据进行训练。当然这里除了数据量，机器人算法的泛化能力也是关键的因
--	--

	素。 4、您提到的跑步训练需要百条数据，百条数据如何定义，比如一条轨迹、一条数据、数据集或者任务等？ 答：对于动作而言目前衡量指标不统一，我们这里的一条是指一组有意义的动作。 5、数据采集后如何形成有效的数据可以提供给机器人使用？ 答：在完成动作捕捉后，需要先进行清洗数据，以免动捕过程中数据抖动和失真；后续将这些线路进行调优，调优后重定向给机器人。 6、公司目前动作捕捉是在光学领域，未来是否会考虑惯性的？ 答：从技术路线上来看，我们有光学、惯性、无标记以及光学与惯性的混合，光学与无标记的混合，这些不同的技术路线我们都有。但是在完成测试后，我们认为对于机器人训练来说光学目前来看是最合理的，因为光学在这几种技术路线里精度是最高。 活动过程中，公司人员严格按照有关制度规定，没有出现未公开重大信息泄露等情况。
附件清单 (如有)	无
日期	2025 年 7 月 4 日