

证券代码：300607

证券简称：拓斯达

广东拓斯达科技股份有限公司

投资者关系活动记录表

编号：2026001

投资者关系活动类别	<input type="checkbox"/> 特定对象调研 <input type="checkbox"/> 分析师会议 <input type="checkbox"/> 媒体采访 <input type="checkbox"/> 业绩说明会 <input type="checkbox"/> 新闻发布会 <input type="checkbox"/> 路演活动 <input checked="" type="checkbox"/> 现场参观 <input type="checkbox"/> 电话/网络会议
参与单位名称及人员姓名	浙商证券、博时基金、易方达基金、国联基金、华能信托、创富兆业共 6 名投资者。
时间	2026 年 2 月 5 日 10:00-11:30
地点	公司会议室
上市公司接待人员姓名	副总裁、董事会秘书：谢仕梅
投资者关系活动主要内容介绍	<p>1、公司工业机器人及自动化应用的业务情况</p> <p>答：作为广东省智能机器人产业链链主企业，公司已建立覆盖核心机器人部件（上游）、机器人本体（中游）和系统应用（下游）的全栈能力。根据弗若斯特沙利文的资料，公司的工业机器人具有高速、高精的特点，以 2024 年的轻负载工业机器人出货量计，公司在中国内地工业机器人解决方案市场总排名第一；以 2024 年工业机器人在轻工业领域下的出货量计，公司在中国内地工业机器人解决方案市场中排名第一。</p> <p>公司是中国内地少数自主掌握控制器、伺服驱动、感知系统三大工业机器人核心零部件的企业：</p> <p>控制器：公司将对特定工艺的深刻理解转化为专属的控制算法，实现运动精度、节拍速度的动态优化。根据弗若斯特沙利文的资料，公司的超高速机器人标准循环时间仅为 0.24 秒，重复定位精度最高达 0.01 毫米，均为全球领先水平。</p>

伺服驱动器：公司的伺服驱动器根据机器人结构的机械特性进行精确诊校，从而实现最佳的运动性能和控制精度。利用多级滤波抑制、多轴同步控制、柔顺控制、运动补偿及自动负载识别等核心算法，确保高速运动中的稳定性及末端执行器定位精度。公司的伺服驱动器实现了±1%的转矩控制精度和±0.1%的速度控制精度。

感知系统：公司通过将多维传感与控制器相结合，显著减少与传统视觉引导解决方案相关的延迟和误差。公司感知系统从目标采集到指令发出所需时间少于0.2秒。

2、如何理解公司“场景+机器人+数据+AI”的商业闭环

答：凭借在智能制造领域近二十载的经验，公司在塑料、金属两大基础材料的加工设备—注塑装备、数控机床积累了深厚经验。截至2025年9月30日，公司已接触超过200,000名潜在客户，累计服务超过15,000名客户。广泛的下游客户群为部署公司的机器人产品提供了丰富的潜在应用场景，亦可作为丰富的真实世界数据源，用以加深对工艺的理解并持续增强公司人工智能模型的泛化能力。

场景：利用在注塑装备和数控机床领域丰富的经验，识别高价值的工业应用场景。这些真实的生产环境定义了公司产品的功能需求。

机器人：基于这些已定义的应用场景，公司开发全面的工业机器人产品组合，涵盖直角坐标机器人、多关节机器人、协作机器人（包括模块化感知关节）以及人形机器人。

数据：通过部署机器人，公司可以利用多传感器融合技术（包括空间、视觉及力觉），从真实世界操作中采集高质量数据。

AI：其后，公司将利用该等数据持续训练并迭代升级人工智能模型，从而巩固竞争地位，覆盖更广泛的工业应用场景，并最终拓展至商业全场景。

3、公司具身智能产品的进展

答：作为具身智能领域的先行者，公司持续扩大工业机器人与

自动化应用系统的商业化应用。公司的模块化协作机器人及轮式人形机器人「小拓」已部署于注塑生产场景，是中国内地首款应用于注塑场景的具身智能机器人。公司四足机器人「星仔」能够在不同应用场景中执行多项任务，包括自主巡检、森林消防作业及在复杂环境中的专项作业。此外，公司已推出柔性分拣及上下料工作站、具身智能码垛工作站及人工智能驱动的创意积木搭建工作站，持续拓展具身智能在工业领域的应用场景。

基于在控制技术及软硬结合能力的多年储备，公司推出了自主开发、高度开放兼容、全面适配智能机器人的 X5 控制平台。根据弗若斯特沙利文的资料，X5 机器人控制系统是中国内地首个具备云边端部署和感-算-控一体化能力的智能机器人控制平台。X5 平台深度融合 IT 与 OT 技术，实现了具身智能从数字世界到物理世界落地。

凭借在制造业近 20 年的经验，公司已开发嵌入成熟工艺应用解决方案的机器人产品，涵盖消费电子、汽车零部件、家用电器、日化、包装、玩具制造及医疗器械等众多轻工业领域的上下料、分拣、检测、码垛、搬运、组装、镶嵌及移印／UV 印刷等生产阶段。该等应用解决方案可作为在特定工业环境中部署具身智能的详细「说明书」。公司将继续深化在各工艺应用领域的布局，整合不同场景的数据链，提升人工智能模型的泛化能力，以拓展具身智能的应用。

4、公司在大模型方面的布局

答：公司前瞻布局了 AI 垂类模型的开发，以期为机器人打造聪明的「大脑」。

端到端闭环：公司联合粤港澳大湾区国家技术创新中心工业软件发展中心推出了基于 IntarkDB 与 QsemOS 的具身智能数采推理一体化解决方案，构建了从工业现场数据采集、模型训练到在线推理及控制的全链路端到端闭环。

工艺数据库：通过与国内领先的大模型供应商深度合作，公司已将大量的工业工艺数据整合为专门的工艺专长，从而建立了一个涵盖消费电子、汽车零部件、家用电器、日化、包装、玩

	<p>具制造及医疗器械等多个领域的专业工艺数据库。</p> <p>先进推理能力：公司已与智谱成立合资公司矩阵智拓，共同开发具身智能机器人，不断完善思维链推理和视觉—语言—动作（VLA）能力，实现工业机器人到自主思考与自主工作的产业级飞跃。</p> <p>5、公司智能运动控制平台的优势</p> <p>答：基于在控制技术及软硬结合能力的多年储备，公司与粤港澳大湾区国家技术创新中心工业软件发展中心合作，共同研发了基于国产操作系统的新一代 X5 智能机器人控制平台。该平台执行机器人“小脑”的运动控制功能，并作为将具身智能从数字世界转化为物理世界的关键枢纽。X5 平台采用灵活的云边端三层计算架构，解决了工业环境中平衡智能与实时性能的行业挑战。其底层运动控制周期已缩短至业界领先的 1 毫秒，充分满足了工业场景对确定性和高实时的严苛要求。X5 平台高度开放，提供超过 400 个功能接口和 500HzRGM 实时控制接口。其满足超过 90% 的工业机器人需求，有效弥合了大模型与机器人本体之间的数据鸿沟，并显著降低了具身智能应用的开发门槛。</p>
附件清单(如有)	无
日期	2026 年 2 月 5 日