

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	<input type="checkbox"/> 特定对象调研 <input checked="" type="checkbox"/> 现场参观 <input type="checkbox"/> 媒体采访 <input checked="" type="checkbox"/> 券商策略会 <input type="checkbox"/> 业绩说明会 <input type="checkbox"/> 新闻发布会 <input checked="" type="checkbox"/> 路演活动 <input checked="" type="checkbox"/> 电话会议 <input type="checkbox"/> 其他
参与单位名称	广发基金、鹏华基金、银华基金、国寿安保基金、创金合信基金、泰康资产、广州金控、南通科创投资、南昌市政投资、GIC、Join Asset、汐泰投资、鹿秀投资、尚融资本、崇德投资、玖稳资产、深圳共同基金、中财益澄投资、一创投资、中金公司、国泰海通证券、国金证券等
活动时间	2026年3月25日-2026年3月27日
公司接待人员	董事会秘书：靳尚女士
主要内容	<p>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。</p> <p>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。</p> <p>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。</p> <p>1、近日注意到宇树科技IPO申请已获上海证券交易所受理，其招股说明书提到了深度相机（即3D视觉传感器）的内容。请问目前人形机器人的</p>

视觉方案有哪些，公司有哪些对应路线的产品？

答：

据了解，目前主流人形机器人视觉方案包括3D结构光、激光雷达、iToF及双目立体视觉等。例如，宇树的G1采用3D结构光+激光雷达的方案，傅利叶智能的GR-1采用3D结构光方案，北京人形机器人创新中心的天工pro机器人采用3D结构光方案。

近年来，公司围绕各类型机器人推出了丰富且全面的3D视觉感知方案，加之全方位的营销策略，足以确保公司产品在市场竞争中脱颖而出。面向人形机器人等下游领域，公司可提供结构光、iToF、双目、激光雷达等全技术路线3D视觉传感器/方案。

针对3D结构光技术方案，公司已推出多款产品，如Gemini 330系列全场景双目3D相机——包括Gemini 335/335L、Gemini 336/336L、Gemini 335Le/335Lg、Gemini 345Lg等，以上产品兼顾高可靠性、高性能、高性价比和易用性，可助力各类人形机器人和智能终端在室内外复杂场景下执行视觉应用。

针对iToF技术方案，公司与微软联合设计研发的高性能iToF 3D相机Femto Bolt，具备高精度、尺寸小、同步精准等优势，可应用于人形机器人、娱乐/运动交互、医疗康复等场景。

针对双目技术方案，公司推出超小型双目3D相机Gemini305系列产品，专为协作机械臂、具身智能机器人手臂及工业柔性抓取等场景设计。该系列产品体积小、重量轻，同时兼具高精度和大视场角，能够显著提升智能终端在近距精细作业中的感知能力。

此外，公司2025年推出的Pulsar ME450，是国内首款基于高精度MEMS俯仰扫描与电机方位扫描系统的多模式激光雷达，主要适用于割草机器人、仓储AMR、智能叉车、物流机器人等下游。相较传统单一扫描模式的机器人激光雷达，Pulsar ME450率先实现非重复式、无加密重复式、均匀加密重复式三种扫描模式灵活切换，结合可调的垂直视野范围与旋转速度，能够满足不同机器人的复杂场景适应需求。

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，不断提高在人形机器人等新兴场景的市场占有率，继而提升公司的业绩表现。

2、公司2025年在海外的业务情况如何？

答：

2025年，公司成功接入英伟达Jetson Thor、英特尔等国际主流生态平台，致力于推动产品与解决方案在海外市场的覆盖广度、技术深度与整体竞争力持续提升，品牌海外影响力显著增强。

在海外人才引进方面，公司于2024年初引入具备丰富经验的海外销售团队，为国际化拓展提供了有力的人才支持。这一举措显著增强了公司在全球范围内的销售与渠道能力，进一步夯实了全球化战略布局的基础。

在客户拓展方面，公司积极开拓亚太市场，已与全球500强企业日立集团、韩国领先移动机器人及解决方案提供商Twinny、以及韩国护理机器人公司RoboCare、美国物流机器人公司Quasi Robotics、新加坡清洁机器人公司LionsBot等多家海外企业达成业务合作，助力客户提升自动化水平，缓解劳动力压力，降低人工操作失误。根据国际权威行业研究机构Interact Analysis的数据显示，公司2024年在韩国商用及工业移动机器人3D视觉市场中位列第一，市场份额达到约72%。

在产能建设上，公司持续推进越南北宁建厂计划，不断升级全球服务能力。公司将形成中国与越南双工厂制造布局，以及覆盖从新产品导入到大规模量产的全流程服务能力，进一步提升公司的供应链韧性、全球交付效率和海外市场竞争力。

展望未来，公司将持续发挥海外业务平台与品牌优势，深化对海外市场及具体项目的分析与研究，积极拓展国际业务，不断提升公司在海外市场的渗透力与品牌影响力。

3、机器人场景中3D视觉方案的选择目前已经是市场普遍共识。在机器人向具身智能演进的趋势下，3D视觉方案在性能、集成度及复杂场景适应性上还有哪些具体的升级与定制空间？

	<p>答：</p> <p>机器人的发展大致经历三个阶段：从初级机器人的“基本不动+重复执行”，逐渐发展到具备“行走+独立执行”的中级机器人，最终发展为具备“自主行走+自主执行”的具身智能机器人。3D视觉可提供环境感知、导航避障、人机交互、体积测量、空间定位等功能，帮助机器人在复杂环境下执行各类视觉应用，是机器人尤其是人形机器人进入大规模应用阶段的关键技术之一。在具身智能及数字孪生等新兴产业发展背景下，各类下游对3D视觉感知技术提出了特定升级需求。</p> <p>在各类型机器人场景，机器人需要通过3D视觉——“眼睛”来实现识别、交互和导航等感知能力，也需要实现建模、避障和高精度检测等测量能力，因此其搭配的视觉传感器需要高度集成化以便于集成到机器人的头部、本体以及手臂等模块上，还需要具备高精度、大范围等特点以实现感知与测量双重功能。此外，考虑到机器人应用场景的多样化，视觉传感器还需要解决复杂场景适应性难题，比如光照变化环境、多样纹理特征的目标物体、高速运动场景3D成像等。</p> <p>综上，机器人视觉不仅需要满足高帧率、高精度、大FOV、高分辨率的性能要求，也需要做到高集成度、小体积和低功耗，如此才能显著提升机器人对高精度、真实物理世界的感知能力。</p> <p>伴随下游应用场景的持续拓宽与深度渗透，公司围绕多元技术路线展开迭代创新，与之适配的产品矩阵及解决方案亦在同步升级优化。作为“感知-决策-执行”核心链路中的关键环节，公司3D视觉感知产品将深度契合具身智能的发展趋势，有望在行业浪潮中持续释放增量。</p> <p>感谢您对公司的关注与支持！</p>
附件清单 (如有)	无
日期	2026年3月27日