

香港交易及結算所有限公司及香港聯合交易所有限公司對本公告之內容概不負責，對其準確性或完整性亦不發表任何聲明，並明確表示，概不對因本公告全部或任何部分內容而產生或因依賴該等內容而引致之任何損失承擔任何責任。



DOBOT

SHENZHEN DOBOT CORP LTD

深圳市越疆科技股份有限公司

(於中華人民共和國註冊成立的股份有限公司)

(股份代號：2432)

海外監管公告

本公告乃深圳市越疆科技股份有限公司(「本公司」)根據香港聯合交易所有限公司證券上市規則第13.10B條而發表。

茲載列本公司於深圳證券交易所網站(<https://www.szse.cn/listing/projectdynamic/ipo/>)刊發的《深圳市越疆科技股份有限公司首次公開發行股票並在創業板上市招股說明書(上會稿)》，僅供參閱。

承董事會命
深圳市越疆科技股份有限公司
董事長、執行董事兼總經理
劉培超先生

深圳，2026年7月15日

於本公告日期，董事會包括(i)執行董事劉培超先生、姜宇先生及劉主福先生；(ii)非執行董事郎需林先生；及(iii)獨立非執行董事李貽斌先生、吳浩雲先生及侯玲玲博士。

本次发行股票拟在创业板上市，创业板公司具有创新投入大、新旧产业融合存在不确定性、尚处于成长期、经营风险高、业绩不稳定、退市风险高等特点，投资者面临较大的市场风险。投资者应充分了解创业板的投资风险及本公司所披露的风险因素，审慎作出投资决定。



DOBOT

SHENZHEN DOBOT CORP LTD

深圳市越疆科技股份有限公司

(深圳市南山区桃源街道平山社区留仙大道 4099 号红花岭智造产业园 4 栋 101)

首次公开发行股票并在创业板上市 招股说明书 (上会稿)

本公司的发行申请尚需经深圳证券交易所和中国证监会履行相应程序。本招股说明书不具有据以发行股票的法律效力，仅供预先披露之用。投资者应当以正式公告的招股说明书作为投资决定的依据。

保荐人（主承销商）



国泰海通证券股份有限公司
GUOTAI HAITONG SECURITIES CO., LTD.

(中国（上海）自由贸易试验区商城路 618 号)

发行人声明

中国证监会、交易所对本次发行所作的任何决定或意见，均不表明其对发行人注册申请文件及所披露信息的真实性、准确性、完整性作出保证，也不表明其对发行人的盈利能力、投资价值或者对投资者的收益作出实质性判断或保证。任何与之相反的声明均属虚假不实陈述。

根据《证券法》的规定，股票依法发行后，发行人经营与收益的变化，由发行人自行负责；投资者自主判断发行人的投资价值，自主作出投资决策，自行承担股票依法发行后因发行人经营与收益变化或者股票价格变动引致的投资风险。

致投资者的声明

一、公司上市的目的

本次回归 A 股上市，是公司立足全球协作机器人与具身智能机器人领域，响应国家制造业高端化、智能化发展战略，深化境内外资本市场联动，加速核心战略落地的关键举措，核心目的包括：

（一）强化核心技术自主创新。依托资本市场力量，公司将持续加大在具身智能机器人等领域的研发投入，巩固公司在全球智能机器人领域的技术领先地位，推动机器人向“感知-决策-执行”一体化工业智能体升级。

（二）加速具身智能产业化落地。依托本次募投项目，公司将聚焦多足机器人、人形机器人等核心产品的研发，搭建规模化生产体系，推动具身智能商业化落地。重点聚焦工业制造、商业服务、科研教育等核心场景，深化具身智能技术的行业渗透，通过打造标杆案例实现规模化复制，持续强化产品协同与场景适配能力，构建多品类、全场景的产品生态体系，践行“成为全球领先的具身智能平台”的发展愿景。

（三）完善全球化营销与服务体系。凭借“A+H”双上市平台，公司将进一步完善境内外一体化营销与服务网络。立足国内智能制造市场优势，深化工业制造、商业服务、科研教育等场景渗透，强化渠道建设与本地化服务能力，持续扩大全球市场份额与品牌影响力。

（四）构建规范治理与长期发展机制。凭借本次 A 股发行上市，建立更完善的现代企业制度，优化治理结构与内控体系，吸引全球顶尖技术与管理人才，为公司长期可持续发展奠定坚实基础，同时为投资者分享中国智能制造与具身智能产业发展红利。

二、公司现代企业制度的建立健全情况

公司严格遵循《公司法》《证券法》及境内外上市规则，建立了精简高效的治理架构，设立股东会、董事会及高级管理层，独立董事占比符合监管要求，有效保障决策的独立性与专业性，通过董事会下设审计委员会、独立董事履职等机

制强化监督，确保治理合规有效；公司建立了覆盖研发、生产、销售、财务、合规等全业务链条的内控与风险管理体系，通过内部审计与外部审计双重监督，保障经营合规、财务信息真实准确，有效防范经营风险；公司建立了健全的投资者保护机制，严格执行境内外信息披露制度，及时、完整、准确地披露经营与财务等关键信息；建立健全利润分配与股东回报机制，充分保障中小股东的知情权、参与权与收益权，切实维护全体股东利益。

三、公司本次融资的必要性及募集资金使用规划

公司本次募集资金拟投向多足机器人研发及产业化项目、人形机器人技术提升项目、营销能力提升建设项目和补充流动资金项目，均系围绕公司主营业务开展，符合国家产业政策及公司发展战略。当前，具身智能机器人产业正处于技术突破与规模化落地的关键阶段，行业技术迭代加速、市场需求持续扩容，公司亟需专项资金聚焦核心技术研发与产业化建设：首先，投入多足机器人研发及产业化项目，完善多足机器人技术体系、建设规模化生产线，提升生产自动化水平与产品质量稳定性；其次，通过人形机器人技术提升项目，重点突破数据采集精度与效率、工程化训练、自主推理与环境自适应、核心零部件及本体性能等关键技术方向，夯实技术壁垒；再者，在市场拓展方面，公司亦需依托募集资金强化营销网络、品牌推广与本地化服务能力，提升市场渗透率与份额；最后，补充流动资金有助于进一步保障公司研发、生产与市场拓展稳定运行，增强抗风险能力。

公司已建立完善的募集资金存储、使用、变更及管理制度，将严格按监管要求与招股书披露用途使用资金，及时披露募投项目进展与效益。

四、公司持续经营能力及未来发展规划

2023年至2025年，公司营业收入从2.87亿元增长至4.93亿元，复合增长率达31.13%；归属于母公司股东的净利润从-1.03亿元持续收窄至-0.84亿元，业务规模稳步扩大，亏损持续收窄，持续经营能力不断增强。根据灼识咨询报告，按2025年销量统计，公司在协作机器人行业中排名全球第一，市场份额达13.2%；作为全球具身智能领域的行业先行者，公司已推出Atom双足人形机器人、Atom W轮式人形机器人、Hexplorer六足机器人、Rover X1四足机器人、X-Trainer双臂机器人等多款具身智能产品，系国内首批进入人形机器人量产阶段的企业之

一。

公司实施“协作机器人智能化升级+具身智能机器人创新”双轮驱动战略，已构建全球领先的产品矩阵，包括覆盖 10 个系列 30 余款型号的协作机器人产品体系，以及“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”全形态具身智能产品体系。产品广泛应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等行业，依托全球化布局与行业领先的市场地位，公司产品销量位居行业前列。

未来，公司将以 A 股上市为新起点，坚守“以创新机器人技术，重塑人类生产与生活方式”的使命，践行“成为全球领先的具身智能平台”的发展愿景。一方面持续深化协作机器人智能化布局，巩固全球领先优势；另一方面战略推进具身智能机器人研发与产业化，围绕“泛化大脑+多元本体”产品战略，聚焦“大脑-小脑-本体”协同升级，坚持“场景定义产品”，构建多品类、全场景的产品生态，推动具身智能规模化落地，以扎实的经营业绩回报投资者的信任。

（本页无正文，为《致投资者声明》之签章页）

董事长签字：



刘培超

2026年 7 月 13 日

本次发行概况

发行股票类型	人民币普通股（A股）
发行股数	本次公开发行股票数量 不低于 2,315.5548 万股且不超过 4,888.3933 万股 （不含采用超额配售选择权发行的股票数量），占本次发行后总股本的比例 不低于 5.00%且不超过 10.00% ，最终以经深圳证券交易所审核通过和中国证监会同意注册的数量为准。发行人及主承销商将根据具体发行情况择机采用超额配售选择权，采用超额配售选择权发行股票的数量不超过本次公开发行股票数量的 15.00% 。本次发行全部为公开发行新股，不涉及原股东公开发售股份的情形。
每股面值	人民币 1.00 元
每股发行价格	人民币【】元
预计发行日期	【】年【】月【】日
拟上市的证券交易所和板块	深圳证券交易所创业板
发行后总股本	预计 不低于 46,311.0948 万股且不超过 48,883.9333 万股 （不含采用超额配售选择权发行的股票数量）
保荐人（主承销商）	国泰海通证券股份有限公司
招股说明书签署日期	【】年【】月【】日

目 录

发行人声明	1
致投资者的声明	2
一、公司上市的目的	2
二、公司现代企业制度的建立健全情况	2
三、公司本次融资的必要性及募集资金使用规划	3
四、公司持续经营能力及未来发展规划	3
本次发行概况	6
目 录	7
第一节 释 义	12
一、一般词汇	12
二、专业词汇	15
第二节 概览	18
一、重大事项提示	18
二、发行人及本次发行的中介机构基本情况	25
三、本次发行概况	26
四、发行人主营业务	27
五、发行人符合创业板定位情况	30
六、发行人报告期主要财务数据和财务指标	37
七、发行人财务报告审计截止日后主要财务信息及经营状况	38
八、发行人选择的具体上市标准	40
九、发行人公司治理特殊安排事项	41
十、募集资金运用与未来发展规划	41
十一、其他对发行人有重大影响的事项	42
第三节 风险因素	43
一、与发行人相关的风险	43
二、与行业相关的风险	47
三、其他风险	48

第四节 发行人基本情况	50
一、发行人基本情况	50
二、发行人设立及报告期内股本、股东变化、重大资产重组及在其他证券市场的上市/挂牌情况	50
三、发行人股权结构	68
四、发行人控股子公司、参股公司及分公司情况	68
五、持有发行人 5%以上股份或表决权的主要股东及实际控制人情况	74
六、发行人股本情况	79
七、发行人董事、监事、高级管理人员及其他核心人员情况	89
八、发行人正在执行的股权激励及其他制度安排和执行情况	99
九、员工及其社会保障情况	106
第五节 业务与技术	110
一、发行人主营业务、主要产品及其变化情况	110
二、发行人所处行业的基本情况	125
三、行业竞争格局及发行人行业地位	153
四、发行人主要业务经营情况	166
五、发行人主要固定资产和无形资产情况	174
六、发行人核心技术及研发情况	180
七、发行人环境保护和安全生产情况	194
八、发行人境外经营情况	194
第六节 财务会计信息与管理层分析	195
一、报告期内经审计的财务报表	195
二、财务报表的编制基础、合并财务报表范围及变化情况	201
三、主要会计政策和会计估计	202
四、主要税种税率、享受的主要税收优惠政策	218
五、经注册会计师核验的非经常性损益表	220
六、主要财务指标	220
七、分部信息	222
八、经营成果分析	222
九、资产质量分析	259

十、偿债能力、流动性与持续经营能力分析	275
十一、重大资本性支出与资产业务重组分析	287
十二、资产负债表日后事项、或有事项及其他重要事项	287
十三、盈利预测	288
十四、公司未来经营状况和盈利能力发展趋势	288
十五、发行人财务报告审计截止日后主要财务信息及经营状况	294
十六、境内外信息披露差异	294
第七节 募集资金运用与未来发展规划	295
一、募集资金运用概况	295
二、募集资金投资项目的确定依据	297
三、募集资金具体用途、可行性分析及与现有业务和技术的关系	298
四、募集资金对公司主营业务发展的贡献、对公司未来经营战略的影响、对公司业务创新创造创意性的支持	304
五、募集资金运用对公司生产经营和财务状况的影响	306
六、未来发展战略规划	307
第八节 公司治理与独立性	312
一、发行人特别表决权股份情况	312
二、发行人协议控制架构情况	312
三、公司内部控制制度情况	312
四、报告期内违法违规行情况	313
五、报告期资金占用和对外担保情况	315
六、发行人具有直接面向市场独立持续经营的能力	315
七、同业竞争情况	317
八、关联方和关联关系	318
九、关联交易情况	324
第九节 投资者保护	326
一、本次发行完成前滚存利润的分配安排和已履行的决策程序	326
二、股利分配政策	326
三、存在特别表决权股份等特殊架构安排、未盈利企业或存在累计未弥补亏损的投资者保护措施	335

四、与投资者保护相关的承诺	335
第十节 其他重要事项.....	336
一、重大合同	336
二、公司对外担保情况	340
三、重大诉讼或仲裁事项	340
第十一节 声明.....	342
一、发行人全体董事、审计委员会委员、高级管理人员声明.....	342
二、控股股东、实际控制人声明.....	348
三、保荐人（主承销商）声明	349
四、保荐人（主承销商）董事长、总经理声明	350
五、律师声明	351
六、会计师事务所声明	352
七、资产评估机构声明	353
八、验资机构声明	355
九、验资复核机构声明	356
第十二节 附件	357
一、本招股说明书附件	357
二、查阅时间、地点	357
附件 1 发行人已授权专利情况	359
附件 2 发行人已取得的商标情况.....	388
附件 3 发行人拥有的著作权情况.....	399
附件 4 落实投资者关系管理相关规定的安排、股利分配决策程序、股东投票机制建立情况.....	406
附件 5 与投资者保护相关的承诺.....	409
附件 6 发行人及其他责任主体作出的与发行人本次发行上市相关的其他承诺事项.....	429
附件 7 股东会、董事会、审计委员会、独立董事、董事会秘书制度的建立健全及运行情况说明	433
附件 8 审计委员会及其他专门的设置情况说明	437
附件 9 募集资金具体运用情况	438

附件 10 发行人其他子公司、分公司及参股公司简要情况.....	447

第一节 释 义

本招股说明书中，除文意另有所指，下列简称或名词具有如下含义：

一、一般词汇

简称	指	释义
发行人、公司、越疆科技、股份公司	指	深圳市越疆科技股份有限公司
公司前身、越疆有限	指	深圳市越疆科技有限公司，发行人系由深圳市越疆科技有限公司整体变更设立
青岛越疆智能	指	青岛越疆智能科技有限公司，系发行人的全资子公司
青岛越疆机器人	指	青岛越疆机器人有限公司，系发行人的全资孙公司
日照越疆	指	日照市越疆智能科技有限公司，系发行人的全资子公司
苏州越疆	指	越疆智能机器人（苏州）有限公司，系发行人的全资子公司
上海越疆	指	上海越疆具身智能技术有限责任公司，系发行人的全资子公司
越疆软件	指	深圳市越疆科技软件有限公司（曾用名：深圳市齐墨科技有限公司），系发行人的全资子公司
行思无界	指	杭州行思无界科技有限公司，系发行人的全资子公司
越疆驱动	指	深圳市越疆驱动科技有限公司，系发行人的控股子公司
云智创合	指	云智创合文化科技（深圳）有限公司，系发行人的控股子公司
深圳越疆通用	指	深圳市越疆通用机器人有限公司，系发行人的全资子公司
深圳行思无界	指	深圳市行思无界科技有限公司，系发行人的全资孙公司
越疆投资	指	深圳市越疆科技投资有限公司，系发行人的全资子公司
越疆空弈	指	上海越疆空弈机器人有限公司，系发行人的全资孙公司
香港越疆	指	越疆机器人香港有限公司，系发行人的全资子公司
北美越疆	指	DOBOT NORTH AMERICA LLC，系香港越疆的全资子公司
美国越疆	指	DOBOT USA LLC，系北美越疆的全资子公司
欧洲越疆	指	DOBOT Europe GmbH，系香港越疆的全资子公司
日本越疆	指	DOBOT JAPAN 株式会社，系香港越疆的全资子公司
马来越疆	指	DOBOT MALAYSIA SDN. BHD.，系香港越疆的全资子公司
新加坡越疆	指	DOBOT SINGAPORE PTE. LTD.，系香港越疆的全资子公司
上海分公司	指	深圳市越疆科技股份有限公司上海分公司
北京分公司	指	深圳市越疆科技股份有限公司北京分公司
越疆合伙	指	深圳市越疆咨询合伙企业（有限合伙），系发行人员工持股平台
鲁墨合伙	指	新余市鲁墨项目投资合伙企业（有限合伙），系发行人员工持

简称	指	释义
		股平台
齐墨合伙	指	新余市齐墨咨询合伙企业（有限合伙），系发行人员工持股平台
楚墨合伙	指	新余市楚墨项目投资合伙企业（有限合伙），系发行人员工持股平台
秦墨合伙	指	深圳市秦墨创业投资合伙企业（有限合伙）
深圳松禾	指	深圳市松禾成长股权投资合伙企业（有限合伙）
前海基金	指	前海股权投资基金（有限合伙）
上海中金	指	中金祺智（上海）股权投资中心（有限合伙）
宁波同伴	指	宁波梅山保税港区同伴创业投资合伙企业（有限合伙），曾用名：宁波梅山保税港区同伴投资管理合伙企业（有限合伙）
中网投	指	中国互联网投资基金（有限合伙）
深创投	指	深圳市创新投资集团有限公司
珠海温润	指	温润振信壹号（珠海）创业投资基金合伙企业（有限合伙），曾用名：温润振信壹号（珠海）股权投资基金合伙企业（有限合伙）
青岛中车	指	华舆（青岛）科技创新创业股权投资合伙企业（有限合伙），曾用名：中车（青岛）科技创新创业股权投资合伙企业（有限合伙）
南山红土	指	深圳市南山红土股权投资基金合伙企业（有限合伙）
深圳群达	指	深圳群达科技有限合伙企业（有限合伙）
无锡产发	指	无锡产发服务贸易投资基金合伙企业（有限合伙）
无锡云晖	指	无锡云晖物联网投资管理合伙企业（有限合伙）
深圳千帆	指	深圳千帆企航壹号私募股权投资基金合伙企业（有限合伙）
杭州君溢	指	杭州君溢创业投资合伙企业（有限合伙）
杭州道昇	指	杭州道昇投资合伙企业（有限合伙）
中原前海	指	中原前海股权投资基金（有限合伙）
西藏鑫星	指	西藏鑫星融创业投资有限公司
宁波卓袁	指	宁波卓袁与疆创业投资合伙企业（有限合伙），曾用名：宁波卓袁与疆股权投资合伙企业（有限合伙）
红土创客	指	深圳市红土创客创业投资合伙企业（有限合伙）
珠海玖菲特	指	珠海玖菲特玖盛股权投资基金合伙企业（有限合伙）
同道齐创	指	珠海同道齐创天使投资合伙企业（有限合伙）
淄博米拓	指	米拓智越（淄博）股权投资合伙企业（有限合伙）
深圳为嘉	指	深圳市为嘉投资企业（有限合伙）
青岛海联	指	青岛海联中正投资企业（有限合伙）
山东华融	指	上海华源天泽企业咨询服务中心（有限合伙），曾用名：山东华融天泽投资管理中心（有限合伙）

简称	指	释义
深圳言蹊	指	深圳言蹊管理咨询合伙企业（有限合伙）
宁波镭厉	指	宁波镭厉科技创业投资中心（有限合伙）
上海势能	指	上海势之能投资管理有限公司
深圳喔赢	指	深圳喔赢创业投资中心（有限合伙）
杭州十维	指	杭州十维创业投资合伙企业（有限合伙）
天津融元	指	融元（天津）创业投资合伙企业（有限合伙）
天津肯拓	指	肯拓智能装备（天津）集团有限公司，曾用名：肯拓（天津）工业自动化技术有限公司
横琴齐创	指	珠海横琴齐创共享创业投资合伙企业（有限合伙），曾用名：珠海横琴齐创共享创业投资基金合伙企业（有限合伙）
海口国盈	指	海口市国盈君和企业管理合伙企业（有限合伙）
上海镭厉	指	上海镭厉科技创业投资中心（有限合伙），系发行人曾经的股东
共青城山般	指	共青城山般星元投资合伙企业（有限合伙）
深圳希格斯	指	深圳市希格斯众创科技有限公司，系发行人曾经的股东
深圳中科	指	深圳中科创科有限公司，曾用名：深圳中科创客学院有限公司
中国银行罗湖支行	指	中国银行股份有限公司深圳罗湖支行
中信银行深圳分行	指	中信银行股份有限公司深圳分行
招商银行深圳分行	指	招商银行股份有限公司深圳分行
农业银行华侨城支行	指	中国农业银行股份有限公司深圳华侨城支行
《发起人协议》	指	《深圳市越疆科技股份有限公司（筹）发起人协议》
丹麦 UR	指	Universal Robots，丹麦协作机器人制造商
遨博	指	遨博（北京）智能科技股份有限公司，中国协作机器人制造商
节卡	指	节卡机器人股份有限公司，中国协作机器人制造商
华沿	指	广东华沿机器人股份有限公司（1021.HK），中国协作机器人制造商
韩国斗山	指	斗山机器人公司（454910.KS），韩国协作机器人制造商
达明	指	达明机器人股份有限公司（4585.TW），中国台湾协作机器人制造商
日本发那科	指	发那科（6954.T），日本工业机器人及数控系统生产商
优必选	指	深圳市优必选科技股份有限公司（9880.HK），中国具身智能机器人制造商
宇树科技	指	宇树科技股份有限公司，中国具身智能机器人制造商
云深处	指	云深处科技股份有限公司，中国具身智能机器人制造商
乐聚智能	指	乐聚智能（深圳）股份有限公司，中国具身智能机器人制造商
灼识咨询	指	灼识企业管理咨询（上海）有限公司，一家服务于投融资领域与企业战略发展的咨询公司

简称	指	释义
A 股	指	获准在境内证券交易所上市的以人民币标明面值、以人民币认购和进行交易的普通股股票
本次发行上市/本次发行	指	发行人本次申请在境内首次公开发行 不低于 2,315.5548 万股且不超过 4,888.3933 万股 人民币普通股（A 股）并在创业板上市的行为
全流通股东	指	已全部或部分完成 H 股全流通的股东。为避免歧义，本招股说明书中全流通股东的范围不包含刘培超、越疆合伙、鲁墨合伙、齐墨合伙、楚墨合伙及郎需林
《公司法》	指	《中华人民共和国公司法》
《证券法》	指	《中华人民共和国证券法》
《公司章程》	指	根据本招股说明书文意所需，指当时有效的发行人公司章程
《公司章程（草案）》	指	发行人上市后适用的《深圳市越疆科技股份有限公司章程（草案）》
保荐机构、保荐人、主承销商、国泰海通	指	国泰海通证券股份有限公司
发行人律师、锦天城	指	上海市锦天城律师事务所
发行人审计机构、安永华明、验资机构	指	安永华明会计师事务所（特殊普通合伙）
评估机构、宇威国际	指	同致诚宇威国际资产评估（深圳）有限公司，原名宇威国际资产评估（深圳）有限公司
中国证监会	指	中国证券监督管理委员会
深交所/证券交易所	指	深圳证券交易所
最近三年/报告期	指	2023 年、2024 年及 2025 年
报告期各期末	指	2023 年末、2024 年末及 2025 年末
元/万元/亿元	指	除特别注明的币种外，指人民币元/万元/亿元
香港	指	中华人民共和国香港特别行政区
香港联交所	指	香港联合交易所、香港联合交易所有限公司（The Stock Exchange of Hong Kong Ltd.）

二、专业词汇

简称	指	释义
BOM	指	Bill of Material，即物料清单，是以数据形式描述产品结构文件，是 ERP 系统的核心基础文件，用于系统识别产品结构，也是企业各业务环节沟通的重要纽带
3C	指	计算机类、通信类和消费类电子产品三者的统称
SCARA	指	Selective Compliance Assembly Robot Arm，一种适用于装配作业的机器人手臂，具备多个旋转关节，在平面方向柔顺、垂直方向刚性，常用于平面取放与装配
PCB	指	Printed Circuit Board，即印制线路板，是电子元器件的支撑体与电气连接载体，属于核心电子基础部件
PCBA	指	Printed Circuit Board Assembly，即印制线路板组装，指 PCB 空

简称	指	释义
		板经 SMT（表面组装技术）表面贴装或 DIP（双列直插式封装技术）插件等制程完成元器件焊接的成品板
ISO	指	International Organization for Standardization，即国际标准化组织，是全球性非政府国际标准制定机构
AGV	指	Automated Guided Vehicle，移动机器人，配备电磁/光学等自动导引装置，可沿预设路径行驶，具备安全保护与移载功能，以可充电蓄电池为动力，常用于工业无人搬运
MTBF	指	Mean Time between Failures，平均故障间隔时间，是衡量产品的可靠性指标之一
柔性生产	指	依托高柔性制造系统，实现多品种、小批量、快速换线的生产方式，适配工厂多产品快速切换
工业机器人	指	面向工业自动化应用的自动控制、可重复编程、多用途操作机，支持 3 轴及以上编程，可固定或移动安装
机器人控制器	指	实现机器人功能控制的电气系统，通常由控制柜与示教器组成，是机器人的控制核心
编码器	指	将信号或数据转换为可通信、传输、存储的标准编码形式的设备
示教器	指	又称示教编程器，是机器人重要人机交互装置，可完成示教编程、位置监控、状态监视、参数配置等操作
谐波减速器	指	适用于机器人轻载关节的精密减速器，通过波发生器使柔性齿轮产生可控弹性变形并与刚性齿轮啮合传动，具备精度高、体积小、重量轻等特点
伺服系统	指	由伺服电机与伺服驱动器组成的反馈控制系统，可实现高精度位置、速度、力矩控制，用于机器人精准运动
SafeSkin	指	公司自主研发的核心安全技术，系基于自电容检测原理，通过覆盖机器人表面的柔性电子皮肤，实现瞬时感应与非接触碰撞预防
人工智能、AI	指	研究、开发用于模拟、延伸和扩展人类智能的理论、方法、技术及应用系统的技术科学
3D 视觉	指	通过 3D 摄像头采集空间三维坐标信息，经算法复原三维立体成像，抗环境与复杂光线干扰，信息维度优于 2D 视觉
具身智能	指	依托物理实体与现实世界实时交互，自主学习并形成行为决策、环境适应能力的智能形态
AI 大模型/人工智能大模型	指	以深度学习为基础，通过海量数据预训练构建的超大规模参数人工智能模型
具身智能模型	指	面向智能机器人的具身智能技术总称，主要包含具身本体智能模型与具身大模型
“本体”	指	具身智能机器人的物理结构与执行单元，包括机械结构、驱动器、通讯总线等，是机器人的物理载体
“大脑”	指	具身智能机器人的认知智能系统，对应认知决策、任务规划及具身大模型模块
“小脑”	指	具身智能机器人的本体智能系统，对应运动控制、全身灵巧运动及本体智能模型模块
世界模型	指	World Model，AI 领域用于模拟环境动态、预测未来状态的核心技术框架，通过多模态数据训练构建环境内部表征
多模态/多模态大模型	指	可处理并融合视觉、听觉、文本、触觉等多种类型信息，实现跨模态理解与生成的模型技术
VLA 大模型/VLA 模型	指	“视觉-语言-动作”（Vision-Language-Action）大模型，统一建模视觉、语言与动作，学习从多模态感知、语言指令到机器人控制动作的端到端映射，使机器人具备环境感知、任务理解、规划

简称	指	释义
		与执行能力
鲁棒性	指	控制系统在面临内部结构和外部环境变化时，仍保持稳定性能和功能的能力

本招股说明书中列示的数据可能因四舍五入原因与根据招股说明书中所列示的相关单项数据计算得出的结果略有不同。

本招股说明书引用的第三方数据或结论，均已注明资料来源，确保权威、客观、独立并符合时效性要求。其中部分数据或结论来自于灼识咨询出具的研究报告，前述报告系发行人向灼识咨询购买，并非专门为本次发行准备，且发行人未提供帮助；除向灼识咨询购买行业研究报告外，发行人未就第三方数据支付费用。

第二节 概览

本概览仅对招股说明书全文做扼要提示。投资者作出投资决策前，应认真阅读招股说明书全文。

一、重大事项提示

本公司特别提请投资者注意本公司及本次发行的以下重大风险及重要事项，并认真阅读本招股说明书正文内容。

（一）特别风险提示

本公司提醒投资者认真阅读本招股说明书“第三节 风险因素”的全部内容，并重点关注下列风险：

1、技术突破与产品迭代的风险

发行人深耕智能机器人领域，所处行业具备技术密集、人才密集的典型特征，融合了运动控制、人工智能、机械设计等多个前沿学科，技术迭代速度快，这要求公司须拥有前瞻性的技术眼光及高效的研发能力。能否准确把握下游行业发展趋势，提前布局正确的技术研发方向，高效完成技术成果转化，并精准匹配客户多元化场景需求，是公司能否保持行业竞争优势的关键。

公司聚焦协作机器人与具身智能两大业务板块。协作机器人方面，下游应用场景覆盖汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等多个领域，各行业应用需求持续拓展并动态更新，推动协作机器人技术在安全性、灵活性、作业精度以及场景适配性等方面快速迭代。当前行业头部企业均聚焦于中空一体化关节构型技术路线，重点围绕力控精度提升、轻量化设计、多关节协同控制、人机交互优化、高节拍等核心方向持续突破，并逐步向“协作+工业”融合方向延伸，通过提升产品的负载能力、运行速度与精度，持续拓展中高端工业等场景的应用空间。若未来行业技术路线发生重大迭代，而公司未能实现突破性进展或迭代节奏滞后，产品性能或产品价格无法匹配下游客户的升级需求，则公司在协作机器人领域的竞争力将相应下降，经营业绩及财务状况可能会受到不利影响。

具身智能方面，核心技术体系可分为本体层、小脑层、大脑层三个层级，本体层是具身智能机器人的物理执行基础，其核心技术路线围绕关节驱动方案展开；小脑层主要负责运动控制，强化学习（Reinforcement Learning）已成为运动控制的核心路线；大脑层解决的是机器人的环境理解、任务规划、动作生成、多模态感知融合以及语言指令到机器人行为的映射问题，目前全球具身智能领域在大脑技术路线上仍处于快速探索阶段，行业尚未形成成熟共识。发行人研发工作处于大规模投入阶段，形成“本体—小脑—大脑”全栈技术架构系统性布局，相关技术应用于具身智能产品中。由于具身智能前沿技术演进存在一定的不可预测性，若未来公司不能准确把握行业技术发展趋势，对核心技术的发展脉络、最终收敛方向出现判断偏差，或在技术研发、产品开发上出现决策失误，关键技术未能取得突破，将使产品迭代落后于竞争对手。与此同时，具身智能机器人下游应用场景需求具备高度差异化、动态迭代等特征，核心技术从突破到转化为符合市场要求的成熟产品，需历经市场试用、产业化落地等多环节适配验证。若公司相关产品迭代节奏无法精准匹配下游需求方向，或难以在产品综合性能、场景适配性、运行可靠性与商业化落地要求之间实现良好平衡，将直接导致公司的竞争优势和经营业绩受到不利影响。

2、市场竞争加剧的风险

协作机器人行业近年来发展良好，市场参与者众多，竞争日趋激烈。一方面，境外头部厂商凭借长期积累的技术优势和品牌影响力，占据中高端市场主要份额；另一方面，境内同行业企业依托成本优势和贴近本土的服务能力，正在加速发展，逐步缩小差距。同时，部分传统工业机器人厂商、核心零部件企业逐步布局协作机器人领域，科技类公司则多以产业资本布局、技术赋能及生态卡位等方式参与其中。目前，上述企业各自受限于战略定位、系统集成能力或硬件工程化短板，尚未对专业协作机器人头部企业形成实质性冲击。若公司无法持续提升技术实力与产品竞争力，或者未能有效巩固行业领先地位，可能面临产品单价承压、市场份额被挤压的风险，进而导致经营业绩下滑。

具身智能行业正处于从技术验证迈向商业化落地的关键发展阶段，在技术持续迭代、核心零部件供应逐步成熟、下游需求扩容和政策大力扶持等多重因素驱动下处于高速发展阶段，增速预期较高。未来 3-5 年，具身智能产业将全面

迈入规模化商用加速期，行业竞争重心将从单纯的技术比拼转向量产交付、场景落地等综合实力的全面竞争。在此背景下，全球科技巨头、跨行业企业与创业企业纷纷加快入局，行业竞争不断加剧。国际市场方面，以特斯拉为代表的国际科技企业，依托大规模量产与供应链整合能力、人工智能技术资源、自有工厂部署优势，持续加码核心技术研发与全球市场布局，特斯拉计划在 2026 年启动人形机器人 Optimus 量产，进一步抬升全球市场的竞争门槛。国内市场方面，小鹏、奇瑞、小米、荣耀等企业基于其在汽车或消费电子领域的技术积累、市场资源、制造经验优势布局具身智能业务；而具备具身智能前沿技术探索活力与单点突破能力的初创企业入局，不仅使市场竞争格局更加多元化，更加剧行业竞争态势。当前，下游应用场景商业化落地加速推进，随着行业内企业加大研发投入、加快产品迭代与场景落地，公司在技术攻坚、场景拓展及市场份额争夺方面面临的压力持续加大。若公司未能持续加大研发投入、有效转化先发优势并深化行业渗透，可能导致客户流失、技术优势弱化，市场地位受到冲击；若公司未能保持技术前瞻性，未能加快产品迭代与商业化落地，可能在市场竞争中处于不利地位，进而影响长期发展战略的实施。

3、尚未盈利且存在累计未弥补亏损的风险

（1）未来一定期间无法盈利风险

报告期内，公司尚未实现盈利，且存在累计未弥补亏损。公司协作机器人业务（含复合机器人和其他业务）在报告期内实现毛利 13,909.39 万元、17,779.23 万元和 22,071.98 万元，保持较快增长，同时，发行人对协作机器人业务的研发、销售等资源投入逐步进入平稳阶段，相关业务已初步具备盈利基础；发行人具身智能业务商业化运营期较短，且尚处于集中投入阶段，业务产生的毛利额暂不足以覆盖较高的投入规模，未来一定期间可能阶段性面临无法盈利的风险。

发行人未来盈利状况主要取决于行业发展、市场开拓成效及竞争格局的变化等因素。若协作机器人业务和具身智能业务收入增长不及预期、市场开拓未达目标、市场竞争加剧导致毛利率下降或公司受竞争形势影响加大投入，公司营业收入可能无法完全覆盖持续的研发投入及各项运营支出，从而面临未来一定时间内继续亏损的风险。截至 2025 年末，公司未分配利润为-3.45 亿元，累计未弥补

亏损金额较大。预计公司首次公开发行股票并在创业板上市后，短期内难以进行现金分红或其他形式的利润分配，可能对股东的投资收益造成一定不利影响。

（2）公司未来在资金状况、业务拓展、人才引进、团队稳定、研发投入等方面可能受到限制或存在不利影响的风险

报告期内，公司经营活动产生的现金流量净额分别为-15,770.01万元、-9,167.84万元和-4,259.42万元。若未来公司累计未弥补亏损无法得到有效控制、无法维持充足的现金流或出现其他经营状况恶化的情形，则可能对公司资金状况、业务拓展、人才引进、团队稳定、研发投入等方面造成一定程度的负面影响，从而对公司正常生产经营造成不利影响。

（3）上市后触及退市条件及投资者可能面临投资亏损的风险

公司上市后将持续保持较大研发投入以深化协作机器人智能化布局、推进具身智能机器人研发与产业化，同时公司实施的股权激励计划在未来年度亦将确认股份支付费用摊薄公司业绩。若公司出现重大经营决策失误或生产经营环境发生重大不利变化的情况，上市后未盈利状态持续存在，可能导致公司触发《深圳证券交易所创业板股票上市规则》相关退市条件，使得投资者可能面临损失全部或部分投资的风险。

4、业绩不及预期的风险

公司预计将于2028年度实现整体扭亏为盈，该盈利预测系基于公司对协作机器人业务稳健增长、具身智能业务规模化放量、综合毛利率维持稳定水平及期间费用增速将逐渐放缓等多重假设而作出。前述假设受宏观经济环境、行业竞争态势、技术迭代速度、下游需求变化等多重内外部因素影响，存在发生不利变化的可能性。

具体而言，公司面临以下可能导致业绩不及预期的主要风险：

第一，协作机器人收入增长不及预期风险。协作机器人作为公司当前核心收入来源，其增长驱动主要依赖于下游工业自动化及智能化需求提升、制造业产能扩张及传统工业机器人的结构性替代。若宏观经济增速放缓导致下游企业资本开支收缩，或行业竞争持续加剧导致公司产品均价下行幅度超预期，协作

机器人业务收入可能无法实现预测目标，从而对公司整体营收规模及盈利时点产生重大不利影响。

第二，具身智能商业化落地不及预期风险。具身智能行业尚处于产业化初期阶段，市场需求的形成和放量依赖于技术成熟度、应用场景拓展、客户接受度及行业标准确立等多重因素的共同作用，商业化进程存在较大不确定性。若人形机器人、多足机器人等具身智能产品的市场渗透速度慢于预期，或公司在新领域的客户开拓和订单转化不及预期，将制约公司第二增长曲线的培育进度，影响预测期内收入结构的优化及整体盈利目标的实现。

第三，毛利率水平下滑风险。公司预测期内综合毛利率维持在 40%-45%，该假设基于公司产品定价策略、成本控制能力及规模效应释放等预期。若行业竞争进一步加剧导致产品售价持续承压，或原材料价格、人工成本等生产要素成本上升，或具身智能等新产品在规模化初期面临更高的单位成本，公司综合毛利率可能低于预测水平，盈利能力将受到挤压，从而影响扭亏为盈的时点。

第四，期间费用控制不及预期风险。公司当前处于战略性投入关键阶段，2026 年为研发费用、销售费用及管理费等费用集中投入之年。虽然公司预计于预测期初基本完成相关基础体系搭建、后续费用增速将显著回落，但若公司因业务扩张需要而持续加大投入，或股权激励等非现金支出超出预期，期间费用率可能无法如期收敛，进而持续侵蚀利润空间，延后盈利实现时间。

若上述单一或多重风险因素叠加发生，且公司未能采取有效措施予以应对，则公司 2028 年扭亏为盈的目标存在无法实现的风险，盈利时点可能延后。提请投资者充分关注上述业绩不确定性风险。

5、收入增速及毛利率下滑的风险

报告期内，公司营业收入增长较快，协作机器人业务（含复合机器人和其他业务）从 28,699.17 万元增至 47,344.13 万元，2023-2025 年复合增长率达 28.44%；具身智能业务于 2024 年首次实现收入，2025 年收入同比增长 418.84%，收入增速较快。公司综合毛利率分别为 48.47%、47.95%和 46.49%，协作机器人和具身智能业务毛利率在报告期各期均高于 40%，整体保持稳定。

公司未来的收入增速和毛利率水平存在不确定性，主要受产品结构、业务构

成、行业竞争、市场需求、原材料成本及供应链变化等因素影响。若未来**协作机器人业务**出现市场竞争加剧、下游需求放缓、技术或产品迭代、产品价格下跌，或主要原材料价格大幅上涨等不利情况；**具身智能业务**在上述共性情形之外，进一步出现**商业化落地进度不及预期**的情况，公司可能面临收入无法按计划增长、毛利率下滑的风险，进而对盈利能力和经营业绩产生不利影响。

6、国际贸易摩擦的风险

近年来，国际贸易保护主义有所加剧，受中美贸易摩擦及各国贸易政策调整等多重因素叠加影响，中国企业的海外业务拓展面临着日益严峻的挑战。

报告期内，公司境外销售收入占比较高且存在通过境内代理商采购进口物料的情况。若公司主要境外市场所在国家或地区的政治格局、经济环境或贸易政策等发生重大不利变化，或外部供应链及境外市场管制政策发生重大不利变化，将可能导致公司在当地的市场准入、业务开发及渠道拓展受阻，或使得公司未来在全球范围内的原材料采购受到约束，该等外部环境的不确定性若无法有效化解，将直接制约公司的进口物料采购和全球化业务布局，进而对整体经营业绩造成重大不利影响。

7、具身智能业务营运期较短，未来增长不及预期的风险

2024 年及 2025 年，公司具身智能业务收入分别为 386.28 万元、2,004.17 万元，呈现快速增长态势，但该业务营运期较短，商业化方面的历史业绩记录有限，过往业绩不代表未来销售业绩将达到期望及预测。当前具身智能产业尚处快速发展初期，行业整体商业化历程较短，成熟可参照的商业模式和长期运营案例较少，公司商业化或涉及更多的人力及时间成本，亦可能面临不可预见的开支及其他因素。同时，该领域技术路线尚未定型，市场接受度存在较大不确定性，如果公司相关产品的技术路线、市场接受度不及预期，则未来具身智能业务的增长规模可能低于预期，进而对公司整体经营业绩及财务状况产生不利影响。

8、产品研发及投入成效不及预期的风险

报告期内，公司研发费用分别为 7,052.68 万元、7,179.21 万元和 11,465.24 万元，占营业收入的比例分别为 24.57%、19.15%和 23.23%。2025 年，公司研发

费用及占营业收入的比例增长较快，主要系全面切入具身智能赛道后，公司加大在相关领域的产品及技术研发力度，当期研发项目及新产品开发数量增加所致。

根据技术规划与研发安排，公司未来将在具身智能领域进一步强化具身智能前沿技术探索，重点突破数据采集质量与规模、工程化训练部署、具身模型跨本体跨数据泛化能力、全身运动控制与高精度力控系统融合、核心零部件及本体综合性能提升等关键方向，持续开发迭代人形机器人、多足机器人等具身智能产品；在协作机器人领域持续优化视觉传感、力反馈控制及安全机制，提升部署与使用效率，改进机械结构适配多元场景，优化核心零部件性能并融入人工智能技术，拓展高性能、高负载产品线。为此，公司预计 2025 年至 2028 年研发费用年均复合增长率将超过 40%，研发投入保持在较高水平。

由于研发活动本身具有投入大、周期长、不确定性高等特点，若未来产品研发及大规模投入成效不及预期，或产品成果及相应服务未能匹配行业技术演进方向与市场真实需求、无法得到客户认同，或研发成果的商业转化效率、产业化落地进度不及预期，将直接削弱公司核心技术壁垒、拉大与行业领先水平的差距，进而对公司的盈利能力造成不利影响。

（二）本次发行相关主体作出的重要承诺

本公司提示投资者认真阅读本公司、股东、实际控制人、董事、高级管理人员及中介机构作出的重要承诺和未能履行承诺的约束措施，参见本招股说明书之“第十二节 附件”之“附件 5 与投资者保护相关的承诺”、“附件 6 发行人及其他责任主体作出的与发行人本次发行上市相关的其他承诺事项”。

（三）本次发行前滚存利润分配方案及利润分配政策的安排

本公司提示投资者关注公司发行上市后的利润分配政策、现金分红的最低比例、上市后三年内的股东分红回报规划和长期回报规划情况，公司本次发行前滚存利润的分配安排及本次发行后股利分配政策具体内容参见本招股说明书“第九节 投资者保护”之“二、股利分配政策”。

（四）公司报告期内尚未实现盈利的特别事项及前瞻性信息

报告期内公司尚未盈利且存在累计未弥补亏损风险已在本节“一、（一）

特别风险提示”中提请投资者关注。公司尚未盈利的原因分析、影响分析、趋势分析、前瞻性信息及其依据、盈利时点的敏感性分析等详见本招股说明书“第六节 财务会计信息与管理层分析”之“八、经营成果分析”之“（七）报告期尚未盈利、最近一期期末存在未弥补亏损的分析”和“十四、公司未来经营状况和盈利能力发展趋势”。

二、发行人及本次发行的中介机构基本情况

（一）发行人基本情况

中文名称	深圳市越疆科技股份有限公司	有限公司成立日期	2015 年 7 月 30 日
英文名称	SHENZHEN DOBOT CORP LTD	股份公司成立日期	2022 年 12 月 28 日
注册资本	43,995.54 万元	法定代表人	刘培超
注册地址	深圳市南山区桃源街道平山社区留仙大道 4099 号红花岭智造产业园 4 栋 101（注）	主要生产经营地址	深圳市南山区桃源街道平山社区留仙大道 4099 号红花岭智造产业园 4 栋 101
控股股东	刘培超	实际控制人	刘培超
行业分类	C34 通用设备制造业	在其他交易场所（申请）挂牌或上市的情况	2024 年 12 月 23 日，香港联交所主板上市

注：经股东会审议通过，公司注册地址变更为深圳市南山区桃源街道平山社区留仙大道 4099 号红花岭智造产业园 4 栋 101（最终以相关行政主管机关核定为准）。截至本招股说明书签署日，变更注册地址的工商登记手续尚未办理完毕。

（二）本次发行的有关中介机构

保荐人	国泰海通证券股份有限公司	主承销商	国泰海通证券股份有限公司
发行人律师	上海市锦天城律师事务所	其他承销机构	无
审计机构	安永华明会计师事务所（特殊普通合伙）	评估机构	同致诚宇威国际资产评估（深圳）有限公司
验资机构	安永华明会计师事务所（特殊普通合伙）	验资复核机构	安永华明会计师事务所（特殊普通合伙）
发行人与本次发行有关的保荐人、承销机构、证券服务机构及其负责人、高级管理人员、经办人员之间存在的直接或间接的股权关系或其他利益关系		截至 2026 年 3 月 20 日，保荐人及其子公司通过自营业务股票账户持有发行人股票 23,000 股，持股比例为 0.0052%，上述持股情形系相关投资主体依据市场化原则所作出的投资决策，不属于法律法规禁止持股的情形或利益冲突情形，不影响保荐人公正履行保荐职责。	

（三）本次发行的其他有关机构

股票登记机构	中国证券登记结算有限责任公司深圳分公司	收款银行	【】
其他与本次发行有关的机构	【】		

三、本次发行概况**（一）本次发行的基本情况**

股票种类	人民币普通股（A股）		
每股面值	人民币 1.00 元		
发行股数	不低于 2,315.5548 万股 且不超过 4,888.3933 万股	占发行后总股本比例	不低于 5.00% 且不超过 10.00%
其中：发行新股数量	不低于 2,315.5548 万股 且不超过 4,888.3933 万股	占发行后总股本比例	不低于 5.00% 且不超过 10.00%
股东公开发售股份数量	无	占发行后总股本比例	不适用
发行后总股本	预计不低于 46,311.0948 万股且不超过 48,883.9333 万股（不含因主承销商采用超额配售选择权发行的股票数量）		
每股发行价格	【】元		
发行市盈率	【】倍（发行价格除以每股收益，每股收益按发行前一年度经审计的扣除非经常性损益前后孰低的归属于母公司股东的净利润除以发行后总股本计算）		
发行前每股净资产	【】元（按发行前一年度经审计的归属于母公司股东的净资产除以发行前总股本计算）	发行前每股收益	【】元（按发行前一年度经审计的扣除非经常性损益前后孰低的归属于母公司股东的净利润除以发行前总股本计算）
发行后每股净资产	【】元（按发行前一年度经审计的归属于母公司股东的权益与本次发行募集资金净额之和除以发行后总股本计算）	发行后每股收益	【】元（按发行前一年度经审计的扣除非经常性损益前后孰低的归属于母公司股东的净利润除以发行后总股本计算）
发行市净率	【】倍（按每股发行价格除以发行后每股净资产计算）		
发行方式	本次发行拟采用网下向符合资格的投资者询价配售和网上按市值申购定价发行相结合的方式或证券监管部门认可的其他方式（包括但不限于向战略投资者配售股票）		
发行对象	符合适用法律法规和证券监管机构规定条件的询价对象和已在深交所开立证券账户的创业板合格投资者以及符合中国证监会、深交所规定的其他投资者（法律、法规禁止购买者除外）。证券监管机构、深交所另有规定的，按其规定处理		

承销方式	余额包销
募集资金总额	【】万元
募集资金净额	【】万元
募集资金投资项目	多足机器人研发及产业化项目
	人形机器人技术提升项目
	营销能力提升建设项目
	补充流动资金项目
发行费用概算	共计【】万元，其中：保荐费用及承销费用【】万元，审计及验资费用【】万元，律师费用【】万元，用于本次发行的信息披露费用【】万元，其他【】万元（以上费用均不含对应的增值税）
高级管理人员、员工拟参与战略配售情况	若公司决定实施高管及员工战略配售，则在本次发行股票注册后、发行前，履行内部程序审议该事项的具体方案，并依法进行披露
保荐人相关子公司拟参与战略配售情况	保荐人将安排相关子公司参与本次发行战略配售，具体按照深交所相关规定执行；保荐人及其相关子公司后续将按要求进一步明确参与本次发行战略配售的具体方案，并按规定向深交所提交相关文件
拟公开发售股份股东名称、持股数量及公开发售股份数量、发行费用的分摊原则	不适用

（二）本次发行上市的重要日期

刊登发行公告日期	【】年【】月【】日
开始询价推介日期	【】年【】月【】日
刊登定价公告日期	【】年【】月【】日
申购日期和缴款日期	【】年【】月【】日
股票上市日期	【】年【】月【】日

四、发行人主营业务

（一）公司主要业务、主要产品及其用途

越疆科技是行业领先的智能机器人公司，主营业务为协作机器人和具身智能机器人的研发、生产和销售。公司 2025 年协作机器人销量位居全球第一，为全球协作机器人领域的领导者。依托机器人本体、核心零部件、运动控制、安全交互等自主核心技术，结合十余年行业深耕与超十万台机器人的规模化部署及持续迭代，打造出行业领先的机械臂能力，并沉淀了丰富的场景经验与工程化实力，叠加自研具身模型技术，公司构建起“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”

的全形态具身智能产品矩阵，成为全球具身智能领域的行业先行者。在“协作机器人智能化升级+具身智能机器人创新”双轮驱动战略下，公司持续推动机器人从程序化执行工具向具备“感知-决策-执行”一体化自主能力的工业智能体演进。目前，公司产品已广泛应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等众多领域，致力于为全球客户提供高性能、高可靠、易使用的全形态智能机器人产品，助力各行业加快自动化与智能化升级。

在协作机器人领域，截至报告期末，公司拥有 10 个系列 30 余款型号的协作机器人产品矩阵，负载范围自 0.25kg 至 30kg，可全面适配工业制造、商业服务、科研教育及医疗手术等多类场景，并配套推出以算法和软件为内核、硬件设备和多功能套件为载体的跨场景通用化应用方案，为客户提供快速部署、极简操作、高效作业的智能化产品与服务。以高安全性、高精度、高稳定性的协作机器人整机为核心，公司深度挖掘下游行业应用痛点，构建了涵盖移动复合机器人、协作机器人工作站等在内的一体化行业解决方案，能高效响应多元产业的自动化与智能化升级需求，并逐步构筑起完整的产业生态。

在具身智能领域，公司已打造出 Atom 双足人形机器人、Atom W 轮式人形机器人、Hexplorer 六足机器人、Rover X1 四足机器人、X-Trainer 双臂机器人等全形态具身智能产品，依托自研具身模型技术实现深度智能赋能，相关产品均已实现商业化落地，成为国内首批进入人形机器人量产阶段的企业之一。凭借前瞻性的技术布局、全形态产品矩阵及跨场景落地能力，公司已成为全球具身智能领域中少数可在工业制造、商业服务及科研教育等场景实现规模化部署的行业先行者。

报告期内，公司主营业务收入的构成如下：

单位：万元

项目		2025 年度		2024 年度		2023 年度	
		金额	占比	金额	占比	金额	占比
协作机器人	六轴协作机器人	30,216.80	61.69%	20,888.77	56.14%	13,429.90	47.01%
	四轴协作机器人	9,295.12	18.98%	9,583.73	25.76%	9,952.29	34.84%
	小计	39,511.92	80.66%	30,472.50	81.90%	23,382.19	81.85%
复合机器人		6,760.98	13.80%	6,004.78	16.14%	4,869.75	17.05%

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
具身智能	2,004.17	4.09%	386.28	1.04%	-	-
其他	706.16	1.44%	343.90	0.92%	315.12	1.10%
合计	48,983.23	100.00%	37,207.47	100.00%	28,567.05	100.00%

报告期内，公司主营业务收入主要由协作机器人、复合机器人与具身智能机器人构成，整体呈现快速增长趋势。

（二）业务经营模式

公司主要采取“以产定购+安全库存”的采购模式，以及“以销定产+主动备货”的生产模式。公司产品生产所需的主要原材料包括金属机械加工件、电气类、谐波减速器、电子类、外购标准零部件和电机等。在生产组织上，公司坚持核心工序自主可控，除 PCBA 贴片及线束加工等部分环节采用委外加工以优化资源配置外，产品的主要核心部件和整机组装、功能测试、老化及高精度全参标定等核心环节均由公司自主完成。公司主要原材料及重要供应商情况参见“第五节 业务与技术”之“四、发行人主要业务经营情况”之“（六）主要产品的原材料和能源及其供应情况”。

公司坚持自主研发模式，在协作机器人及具身智能领域，实现了对关键部件、软硬件架构、运动控制算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策等核心技术的自研自控。公司构建了“前瞻性研究”与“行业需求”深度融合的驱动模式，通过跨地区、跨学科的协同开发机制，确立了底层技术积累与项目执行效率间的平衡。公司核心技术及研发项目情况请见“第五节 业务与技术”之“六、发行人核心技术及研发情况”。

鉴于下游应用领域广泛且终端客户呈现高度分散的特征，公司确立了“直销为主、非直销（包括经销商和贸易商）为辅”的销售模式。直销模式聚焦于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等重点行业，旨在为终端用户及系统集成商提供深度的产品技术服务与解决方案；非直销模式则依托合作伙伴的本地化网络优势，有效降低市场拓展壁垒，实现市场的快速渗透与广泛覆盖。得益于多元化销售渠道的协同发力，公司直销占比稳步提升，经营业绩实现稳定增长。公司重要客户情况请见“第五节 业务与技术”之“四、发行人

主要业务经营情况”之“（五）报告期内公司前五大客户销售情况”。

（三）行业竞争情况及发行人在行业中的竞争地位

根据灼识咨询报告，按 2025 年销量统计，公司在协作机器人行业中排名全球第一，全球市场份额达 13.2%，为全球协作机器人领域的领导者。凭借技术前瞻性、全形态产品布局及多场景落地能力，公司已成为全球具身智能领域中少数可在工业制造、商业服务及科研教育等场景实现规模化部署的行业先行者。

公司始终将自主创新作为核心发展驱动力，深度融合机器人、人工智能与安全交互等前沿技术，围绕六大核心技术集群持续攻坚突破，成功掌握并落地 20 项具有自主知识产权的核心技术，技术链条全面覆盖关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策、系统级应用等全环节。截至 2025 年 12 月 31 日，公司拥有已授权境内专利 625 项（其中发明专利 233 项）、已授权境外专利 26 项（其中发明专利 20 项），已登记软件著作权 135 项，构建了完善的知识产权体系。凭借扎实的技术研发实力与创新成果，公司被认定为国家级专精特新“重点小巨人”企业、国家知识产权优势企业等；牵头承担以国家重点研发计划“智能机器人”重点专项为代表的国家、省、市各级重大科研专项计划 10 余项，荣获中国专利优秀奖、山东省技术发明奖一等奖、广东省卓越人工智能与机器人奖（XAIR 奖）科技进步一等奖等国家级、省部级、行业重要奖项 10 余项，技术实力与创新成果获得国家主管部门及行业权威机构的高度认可。

五、发行人符合创业板定位情况

（一）公司符合创业板行业领域及其依据

1、公司所属行业符合创业板支持的行业领域

根据《国民经济行业分类》（GB/T4754-2017），公司协作机器人业务属于“C34 通用设备制造业”之“C349 其他通用设备制造业”之“C3491 工业机器人制造”，具身智能业务属于“C34 通用设备制造业”之“C349 其他通用设备制造业”之“C3499 其他未列明通用设备制造业”。根据《战略性新兴产业分类》《工业战略性新兴产业分类目录》，公司主营业务属于“高端装备制造产业”之“智能制造装备产业”之“机器人与增材设备制造”，属于国家重点支持的战

略性新兴产业。

根据《产业结构调整指导目录》，公司主要产品及核心零部件均属于鼓励类产业，包括柔性协作机器人、复合机器人等工业机器人集成系统，以及高性能伺服系统、智能控制器、智能一体化关节等关键零部件。

2、公司业务符合新质生产力发展要求

机器人产业是培育新质生产力、提升国家制造业核心竞争力的关键领域，是衡量国家科技创新与高端制造水平的重要标志。公司坚持自研技术路线，自主攻克控制系统、伺服驱动、运动算法、安全交互、具身智能算法等核心技术环节，构建了自主可控的核心技术体系，部分技术成果达到国际领先水平。

公司确立了“协作机器人智能化升级+具身智能机器人创新”的双轮驱动战略，已构建全球领先的产品矩阵，产品广泛应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等多个行业。随着全球化布局的持续深化，公司产品出货量与市场地位稳居行业前列，有效助力了各行业自动化、智能化转型，为我国制造业向高端化升级、实现科技自立自强提供重要支撑。

3、公司发展方向与“十五五”规划重点布局高度契合

机器人产业作为国家战略性支柱产业，是推动制造业高质量发展与构建现代化产业体系的关键支撑。《中华人民共和国国民经济和社会发展第十五个五年规划纲要》明确提出，要前瞻布局未来产业，推动具身智能等领域成为新的经济增长点，与公司核心发展方向高度一致。

公司已构建“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”的全形态具身智能产品矩阵，并推出多形态具身智能群体协同方案，实现多智能体协同作业与真实场景规模化落地，形成从技术研发、产品创新到场景应用、生态协同的完整布局。公司通过持续技术创新与场景落地，推动具身智能产业化进程，助力未来产业发展壮大，符合国家中长期产业战略规划方向。

综上，公司主营业务不属于《深圳证券交易所创业板企业发行上市申报及推荐暂行规定》（以下简称“《申报及推荐暂行规定》”）第五条规定的负面清单行业，不属于产能过剩行业或《产业结构调整指导目录》中的淘汰类行业，亦不属于学前教育、学科类培训、类金融业务的企业，符合新质生产力及“十五五”

规划发展方向，符合创业板支持的行业领域。

（二）公司符合创业板定位相关指标要求

公司符合《申报及推荐暂行规定》第四条第（二）项标准，具体情况如下：

创业板定位相关指标	是否符合	指标情况
最近三年累计研发投入金额不低于 5,000 万元	是	2023 年、2024 年和 2025 年，公司研发费用分别为 7,052.68 万元、7,179.21 万元和 11,465.24 万元，最近三年累计研发费用为 25,697.13 万元
最近三年营业收入复合增长率不低于 25%	不适用	2025 年度，公司营业收入为 49,348.30 万元，超过 3 亿元，不适用营业收入复合增长率要求

注：最近一年营业收入金额达到 3 亿元的企业，或者按照《关于开展创新企业境内发行股票或存托凭证试点的若干意见》等相关规则申报创业板的已在境外上市的红筹企业，不适用营业收入复合增长率要求。

（三）公司符合创业板定位的具体说明

公司聚焦协作机器人与具身智能领域，是国内较早实现**核心技术**自主研发、推出“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”全形态具身机器人平台的创新型企业。作为全球协作机器人领域的领导者与具身智能领域的行业先行者，公司顺应国家经济发展战略和产业政策导向，深度契合“创新、创造、创意”发展趋势，并与新技术、新产业、新业态、新模式高度融合，符合创业板定位要求，具体如下：

1、聚焦“三创”发展核心，以技术创新筑牢竞争壁垒

公司始终以创新为发展根基，深化机器人技术、AI 技术与实体经济的融合应用，助力新质生产力发展与产业智能化升级，在技术研发、产品创造、应用创意层面形成差异化优势，是行业内兼具技术深度与创新广度的标杆企业。

（1）核心技术自主研发，创新突破关键瓶颈

公司始终以创新为核心驱动力，构建了**完备自主技术体系**，系国内较早实现协作机器人“硬件平台+软件系统+核心算法+智能操作”全技术链自主研发的企业，攻克了控制系统、伺服驱动、运动控制、安全交互等核心环节的**难题**，实现关键核心零部件的国产替代、**供应链自主可控**。自主研发的 SafeSkin 非接触碰撞预防技术，基于自电容检测原理实现了 15cm 距离的瞬时感知与 1m/s 的安全协作速度，经中国机械工业联合会鉴定达到“国际领先水平”，在全球协作机器人安全交互领域确立了技术领先优势。截至 2025 年 12 月 31 日，公司研发人

员占比达 31.38%，研发费用率超 20%，拥有已授权境内专利 625 项（其中发明专利 233 项）；参与起草了 10 余项国家标准及团体标准，牵头承担以国家重点研发计划“智能机器人”重点专项在内的 10 余项各级重大科研专项，科技创新实力突出。

（2）产品创造引领行业形态与功能突破

在产品创造层面，公司以全场景需求为导向，构建覆盖 0.25kg-30kg 负载范围、10 个系列 30 余款型号的全品类协作机器人产品矩阵，涵盖四轴/六轴机型，可全面适配工业制造、商业服务、科研教育等多元场景，凭借高精度、高可靠性及灵活部署形成核心优势。

依托机器人本体、核心零部件、运动控制、安全交互等**自主核心技术**，结合十余年行业深耕与超十万台机器人的规模化部署及持续迭代，打造出行业领先的机械臂能力，并沉淀了丰富的场景经验与工程化实力，叠加自研具身模型技术，公司构建起“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”的全形态具身智能产品矩阵，实现核心技术跨产品形态复用。

2024 年 4 月，公司发布具身智能训练平台 X-Trainer 双臂机器人并实现商业化落地，成为全球协作机器人行业中首家将 AI 赋能协作机器人商业化的企业；2025 年 3 月推出同时具备灵巧操作与直膝行走能力的全尺寸人形机器人 Atom；7 月发布面向科研教育、行业巡检与智能服务场景的 Hexplorer 六足机器人；8 月推出具身模型驱动、可实现精密操作的 Atom II 人形机器人；9 月发布具备立体空间感知操作能力的 Atom W 轮式人形机器人；并于同月发布多形态具身智能群体协同方案，以“工厂智能枢纽”为中央决策核心，可按需灵活配置并调度人形机器人、多足机器人及双臂机器人等多形态机器人集群，实现多智能体高效协同作业。上述产品布局标志着公司完成了从“单一形态”到“多形态平台”的战略跨越，在具身智能领域形成了较为完整的产品矩阵与先发优势。

（3）应用场景持续拓宽，释放多元创意价值

在应用创意层面，公司以技术创新为内核，打破场景边界限制，推动机器人技术从工业制造场景向商业消费、科研教育、特殊场景等多领域深度渗透，释放多元商业价值。在工业制造领域，解决传统作业方式难以克服的痛点；在商业消

费领域，打造无人咖啡亭、智慧餐饮等创新载体，以全流程自动化闭环实现 24 小时标准化服务交付，将传统依赖人力的随机服务转化为可复制、可规模化的智能交付形态；在科研教育领域，积极响应产教融合战略，与多所院校共建“AI+机器人”实践生态，携手打造适配职业教育、科普教育的实训平台与课程体系，提供从教材编写、实训平台搭建到赛事合作的全链路服务，将工业级技术转化为科教资源，实现科研教育与产业应用双向赋能，有效改善传统学科教育理论与实践脱节的问题；在特殊场景领域，公司推出多足机器人适配电力巡检、应急救援等非结构化环境，凭借动态平衡与复杂地形通过能力，拓展了机器人在公共基础设施维护、高危环境作业中的应用边界，填补了相关领域智能化装备的空白。

2、深度融合“四新”趋势，赋能产业升级与业态革新

公司紧扣新技术、新产业、新业态、新模式发展方向，以机器人技术为核心，推动多领域产业变革，是“四新”融合的典型实践者。

（1）与新技术融合：AI+机器人构建智能闭环，强化核心技术竞争力

人工智能与机器人本体深度融合已成为产业变革的核心驱动力。公司以全栈自研底层架构，集成前沿感知算法与高性能硬件，构建起覆盖感知、决策、执行的智能化全链路。通过核心技术与 AI 算法的协同，公司产品实现了从预置程序执行升级为自主交互作业，为应对复杂多变的非结构化应用场景奠定基础。

在协作机器人智能化升级上，公司将自研感知技术与智能机器人平台深度融合，突破了传统机器人安全交互瓶颈。其自主研发的 SafeSkin 非接触碰撞预防技术，基于自电容检测原理实现非接触式碰撞预防，可在 15cm 内实时感应物体，确保高速作业下安全响应从“触碰即停”变为“碰前预警”，在安全控制领域形成了技术领先优势。

在具身智能与 AI 融合领域，公司实现了多形态机器人硬件与大模型、强化学习等前沿 AI 技术的深度绑定。借助自研的 X-Trainer 具身智能训练平台，引入 AI 边缘计算与多模态感知算法，推动机器人从程序化执行工具向具备“感知-决策-执行”一体化工业智能体演进，标志着公司核心技术架构从协作机器人领域向具身智能领域的实质性跃迁。

（2）与新产业融合：突破具身智能技术壁垒，助力智能制造装备产业升级

公司所处行业属于《工业战略性新兴产业分类目录》之“高端装备制造产业”之“智能制造装备产业”之“机器人与增材设备制造”，系国家重点支持的新产业领域。公司产品已广泛应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等领域，服务 80 余家世界 500 强企业，助力实现高精度装配、检测等核心工序的自动化升级。公司率先推出“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”全形态具身机器人平台，构建了覆盖双足人形机器人、轮式人形机器人、四足机器人、六足机器人和双臂机器人的全品类矩阵。此外，公司参与起草了《机器人一体化关节性能及试验方法》等多项国家标准，有力推动了国内智能制造装备产业的集群化发展。

（3）与新业态融合：重构商业服务模式，拓展产业应用边界

公司依托机器人、AI 技术与多元化应用场景的深度融合，推动多领域新业态的落地。在商业服务与新零售领域，将协作机器人的高精度操作与 AI 视觉识别等技术结合，推出无人咖啡亭、智慧餐饮等终端，实现服务全流程自动化，将传统依赖人力的随机服务模式转化为标准化智能交付，大幅提升商业坪效并优化用户体验；在医疗领域，协作机器人可自动化完成科研中的样品处理、分析与记录以规避人工污染与误差，并可在手术中辅助高精度定位与操作以减少震颤与偏差，从而全面提升治疗的微创性、精准度与可靠性；在先进制造领域，推出多形态具身智能群体协同方案，以“工厂智能枢纽”为核心，灵活配置并调度多形态机器人集群，实现多智能体高效协同，将机器人从单一工序执行工具升级为跨工序智能单元，重塑柔性生产线；在公共设施维护领域，公司利用多足机器人与机械臂的组合优势，可实现电力巡检、复杂地形作业等场景的自动化，突破人工巡检的安全限制与效率瓶颈。

（4）与新模式融合：打造开放共生体系，推动产业协同发展

公司在巩固传统硬件销售优势的同时，积极推进开放共生战略，构建产业新生态。在生态构建层面，公司联合合作伙伴搭建具身智能数据工厂，搭建开放产业平台，实现数据高效积累与算法迭代，通过开放硬件接口与软件开发工具，降低技术门槛，形成“数据-算法-产品”闭环生态；在价值交付层面，公司创新“全

生命周期服务”模式，覆盖方案设计、部署调试到运维培训全流程，提供一体化解决方案，同时输出标准化实训体系，深化产教融合，助力产业人才培养；在商业合作层面，与行业龙头共建标杆场景，通过技术赋能与资源整合，实现市场拓展与产业升级的双向促进，完成从硬件供应商向产业生态服务商的战略转型。

3、成长性特征显著，业绩与市场地位双轮驱动

公司所处行业增长空间广阔，自身业务布局扎实、经营业绩良好，成长性具备明确支撑与可持续性。

（1）行业赛道空间广阔

协作机器人与具身智能产业作为智能制造的核心载体，是培育新质生产力、提升国家制造业竞争力的关键领域，战略价值突出。当前，全球机器人行业高速发展，市场规模持续扩张、细分赛道加速崛起，为企业发展创造了广阔的市场空间。根据灼识咨询报告，2020年至2025年，全球机器人市场规模从2,311.1亿元增长至4,972.2亿元。其中，协作机器人的市场规模由34.1亿元增长至106.6亿元，年复合增长率达25.6%，成为产业增长核心动力。具身智能作为机器人前沿领域，正从技术验证迈向大规模商业化的关键拐点，市场潜力加速释放，成为驱动机器人行业增长的重要推动因素。

（2）市场地位全球领先

公司深耕智能机器人领域，产品广泛应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等众多行业。凭借深厚的客户积累，已服务80余家世界500强企业及众多国内外知名企业，市场地位显著。作为全球协作机器人行业规模领先企业之一，根据灼识咨询报告，公司2025年销量位居全球首位，市场份额达13.2%，是全球协作机器人领域的领导者。

公司是全球具身智能领域的行业先行者，已打造出Atom双足人形机器人、Atom W轮式人形机器人、Hexplorer六足机器人、Rover X1四足机器人、X-Trainer双臂机器人等全形态具身智能产品，系国内首批进入人形机器人量产阶段的企业之一。

（3）财务业务快速增长

报告期内，公司营业收入从 28,699.17 万元增长至 49,348.30 万元，复合增长率达 31.13%，增速高于行业平均水平。其中，协作机器人及基于其打造的复合机器人等产品凭借技术领先性与场景高适配性获得客户广泛认可，成为驱动公司业务规模持续扩张的核心引擎。

同时，公司具身智能业务实现突破性增长，营业收入由 2024 年的 386.28 万元增至 2025 年的 2,004.17 万元，同比增长 418.84%，发展潜力突出。公司协作机器人和具身智能业务协同发力，进一步拓宽了公司业绩增长空间。

（4）双轮驱动持续拓展成长空间

公司在持续巩固协作机器人优势的基础上，前瞻性布局具身智能赛道并加速落地，已推出双足人形机器人、轮式人形机器人、六足机器人、四足机器人及双臂机器人等全形态具身智能机器人产品。具身智能业务与协作机器人业务形成深度技术协同与场景互补，在技术研发、场景应用及市场渠道层面实现资源共享，构筑起双轮驱动的长期发展格局，持续拓展公司成长空间。

六、发行人报告期主要财务数据和财务指标

报告期内，公司主要财务数据和财务指标如下：

项目	2025 年 12 月 31 日 /2025 年度	2024 年 12 月 31 日 /2024 年度	2023 年 12 月 31 日 /2023 年度
资产总额（万元）	310,278.17	149,520.66	73,488.91
归属于母公司所有者权益（万元）	262,311.06	96,728.75	37,330.36
资产负债率（母公司）	9.67%	27.05%	27.23%
资产负债率（合并）	15.48%	35.31%	49.20%
营业收入（万元）	49,348.30	37,483.06	28,699.17
净利润（万元）	-8,404.84	-9,536.46	-10,328.10
归属于母公司所有者的净利润（万元）	-8,353.62	-9,536.46	-10,328.10
扣除非经常性损益后归属于母公司所有者的净利润（万元）	-12,360.18	-10,829.62	-11,970.74
基本每股收益（元）	-0.20	-0.26	-0.29
稀释每股收益（元）	-0.20	-0.26	-0.29

项目	2025 年 12 月 31 日 /2025 年度	2024 年 12 月 31 日 /2024 年度	2023 年 12 月 31 日 /2023 年度
加权平均净资产收益率	-5.50%	-26.85%	-23.15%
经营活动产生的现金流量净额（万元）	-4,259.42	-9,167.84	-15,770.01
现金分红（万元）	-	-	-
研发投入占营业收入的比例	23.23%	19.15%	24.57%

七、发行人财务报告审计截止日后主要财务信息及经营状况

（一）财务报告审计截止日后的经营状况

公司财务报告审计截止日为 2025 年 12 月 31 日。财务报告审计截止日至本招股说明书签署日，公司经营状况正常，公司所处行业的产业政策未发生重大调整，公司业务模式及竞争趋势未发生重大不利变化，公司主要原材料采购与重要供应商情况、主要产品的销售与重要客户情况、公司适用税收政策未发生重大不利变化，公司亦未出现其他可能影响公司正常经营或可能影响投资者判断的重大不利事项。

（二）2026 年 1-3 月经审阅财务数据

安永华明会计师事务所（特殊普通合伙）对公司 2026 年 1-3 月的财务数据进行了审阅，并出具了《审阅报告》（安永华明（2026）专字第 80009244_H06 号）。

1、主要财务数据

发行人 2026 年 1-3 月的主要财务数据具体如下：

单位：万元

项目	2026 年 3 月 31 日	2025 年 12 月 31 日	变动比例
资产总计	300,986.71	310,278.17	-2.99%
负债合计	44,792.80	48,018.33	-6.72%
股东权益合计	256,193.91	262,259.84	-2.31%
归属于母公司股东权益合计	256,345.09	262,311.06	-2.27%
项目	2026 年 1-3 月	2025 年 1-3 月	变动比例
营业收入	11,205.97	5,318.98	110.68%
净利润	-8,048.61	-1,947.47	-313.29%
归属于母公司所有者	-7,948.65	-1,947.47	-308.15%

的净利润			
扣除非经常性损益后 归属于母公司所有者的 净利润	-9,098.24	-2,955.64	-207.83%
经营活动产生的现金流 流量净额	-13,129.13	-3,329.05	-294.38%

2026年1-3月，公司营业收入为11,205.97万元，较上年同期增加110.68%，主要原因包括：（1）公司品牌知名度持续提升，产品矩阵日益丰富，下游客户对公司产品的技术能力与品质认可度不断增强；在存量客户稳定合作的同时，新增客户数量显著增长，共同带动公司主要产品销量同比大幅提升；（2）公司持续完善具身智能产品矩阵，产品布局不断丰富，业务收入相较于去年同期实现较大增幅；（3）行业延续高景气度，市场需求规模持续扩容，为公司收入增长提供了有力的市场支撑。

归属于母公司所有者的净利润较去年同期下降，主要系发行人基于长远发展考虑，为巩固产品技术壁垒并持续拓展销售渠道与品牌建设，公司战略性加大研发和销售资源投入力度，且受当期汇率波动影响汇兑损失有所增加，使得期间费用同比阶段性增长。

2、非经常性损益主要数据

2026年1-3月及2025年同期，公司非经常性损益主要明细数据如下：

单位：万元

项目	2026年1-3月	2025年1-3月
非流动性资产处置损益，包括已计提资产减值准备的冲销部分	-	-1.19
计入当期损益的政府补助（但与公司正常经营业务密切相关、符合国家政策规定、按照确定的标准享有、对公司损益产生持续影响的政府补助除外）	351.55	351.26
除同公司正常经营业务相关的有效套期保值业务外，非金融企业持有金融资产和金融负债产生的公允价值变动损益以及处置金融资产和金融负债产生的损益	661.21	-
委托他人投资或管理资产的损益	91.67	79.51
除上述各项之外的其他营业外收入和支出	45.25	578.09
减：所得税影响额	0.10	-0.50
减：少数股东权益影响额（税后）	-	-
非经常性损益影响净额	1,149.59	1,008.17

2026 年 1-3 月，公司扣除所得税影响后归属于母公司股东的非经常性损益净额为 1,149.59 万元，同比变动对净利润变动带来的影响较小，主要系计入当期损益的政府补助和金融资产公允价值变动损益。

（三）2026 年 1-6 月经营业绩预计情况

基于发行人目前的经营状况和市场环境，公司预计 2026 年 1-6 月主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2026 年 1-6 月	2025 年 1-6 月	变动幅度
营业收入	30,000 至 33,000	15,412.07	94.65%至 114.12%
归属于母公司所有者的净利润	-9,000 至-12,000	-3,827.30	-213.54%至-135.15%
扣除非经常性损益后归属于母公司所有者的净利润	-14,000 至-17,000	-5,369.40	-216.61%至-160.74%

注：2026 年 1-6 月的业绩预计情况及 2025 年 1-6 月经营业绩未经审计或审阅。

发行人预计 2026 年 1-6 月营业收入较上年同期增长 94.65%至 114.12%，同比实现大幅增长，主要系公司所处协作机器人行业延续高景气度，具身智能行业步入商业化落地加速期，产品市场需求呈现快速增长态势，随着公司品牌知名度不断提升、产品结构持续优化，下游客户对公司产品品质与技术认可度不断增强，公司产销规模预计实现快速增长。

发行人预计 2026 年 1-6 月归属于母公司所有者的净利润较上年同期下降，亏损有所扩大，主要原因包括：1、公司自 2025 年起加大具身智能研发队伍建设与相关项目投入，具身智能相关人才引进速度加快；2、为抢抓全球机器人行业市场发展红利，进一步挖掘市场增量，公司战略性增加销售团队人员配备；3、汇率波动导致汇兑损失同比提升，叠加股份支付费用同比有所增长。

公司管理层综合目前自身经营状况和外部市场情况，在最佳估计假设的基础上编制了前述业绩预计情况，相关数据未经审计或审阅，不构成公司的盈利预测或业绩承诺，投资者进行投资决策时应谨慎使用。

八、发行人选择的具体上市标准

发行人本次发行上市申请适用《深圳证券交易所创业板股票上市规则》第 2.1.2 条第（三）项规定的上市标准：预计市值不低于 50 亿元，且最近一年营业

收入不低于 3 亿元。

公司 2024 年 12 月 23 日于香港联交所挂牌上市，上市后公司市值不低于 50 亿元。根据安永华明出具的《审计报告》（安永华明（2026）审字第 80009244_H01 号），发行人最近一年（即 2025 年度）营业收入为 4.93 亿元。因此，公司满足所选择的上市标准。

九、发行人公司治理特殊安排事项

截至本招股说明书签署日，公司不存在红筹架构或表决权差异等特殊安排。

十、募集资金运用与未来发展规划

（一）本次发行募集资金用途

经公司 2026 年第一次临时股东会审议通过，本次发行募集资金扣除发行费用后，拟全部用于公司主营业务相关项目，具体如下：

单位：万元

序号	项目名称	实施主体	项目总投资	拟投入募集资金金额	备案情况	环评批复
1	多足机器人研发及产业化项目	越疆科技	55,000.00	55,000.00	项目代码：2604-441500-04-05-606520	不适用（注）
2	人形机器人技术提升项目	越疆科技、上海越疆	25,000.00	25,000.00	深南山发改备案（2026）298 号、国家代码 2603-310115-04-05-450876	不适用
3	营销能力提升建设项目	越疆科技	10,000.00	10,000.00	深南山发改备案（2026）297 号	不适用
4	补充流动资金项目	越疆科技	30,000.00	30,000.00	不适用	不适用
合计		—	120,000.00	120,000.00	—	—

注：2026 年 3 月，深圳市生态环境局深汕管理局出具《关于反馈多足机器人研发及产业化项目环评手续意见的复函》（深环深汕函〔2026〕102 号），确认多足机器人研发及产业化项目无需进行环境影响评价。

本次发行募集资金将由董事会按轻重缓急顺序投入上述项目，若本次发行实际募集资金净额少于上述项目计划利用募集资金金额，公司将通过自筹解决资金缺口或由董事会按公司经营发展需要的迫切性，在上述投资的项目中决定优先实施的项目；如果实际募集资金净额超过上述项目计划利用募集资金金额，公司将严格按照相关规定管理和使用超募资金。本次发行募集资金到位之前，公司可根

据项目进度的实际情况暂以自筹资金先行投入，待募集资金到位后，按募集资金使用管理的相关规定置换已投入使用的自筹资金。

（二）未来发展规划

公司本次募集资金用途及未来发展规划的详细情况参见本招股说明书“第七节 募集资金运用与未来发展规划”。

十一、其他对发行人有重大影响的事项

其他对发行人有重大影响的事项参见本招股说明书“第十节 其他重要事项”。

第三节 风险因素

一、与发行人相关的风险

（一）技术突破与产品迭代的风险

具体请参见本招股说明书“第二节 概览”之“一、重大事项提示”之“（一）特别风险提示”之“1、技术突破与产品迭代的风险”。

（二）核心技术人才流失的风险

核心技术人才是公司保持自主创新能力、实现持续发展的关键。截至报告期末，公司共有研发人员 241 人，占员工总数的 31.38%。当前机器人行业处于快速发展阶段、竞争激烈，对核心技术人才的争夺日趋白热化，尤其在具身智能领域，行业内核心技术人才供需失衡，市场对高端技术人才的争夺愈发激烈。若公司未能结合行业特点和人才需求，持续完善人才培养与激励机制，或未能提供有市场竞争力的薪酬福利及职业发展平台，可能导致核心技术人员及优秀研发人才流失，将可能影响研发团队的稳定性，降低研发效率和创新能力，阻碍核心技术迭代与新产品开发，进而削弱公司核心竞争力，对生产经营和持续发展造成不利影响。

（三）核心技术泄露的风险

核心技术是公司维持行业竞争力、实现持续发展的关键。通过长期研发积累，公司已掌握覆盖关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策、系统级应用等在内的完整技术体系，并通过取得多项境内外专利、软件著作权等方式构建了知识产权保护体系。

公司产品的开发、迭代、性能及质量，高度依赖长期研发中积淀的核心技术与经验。该等技术是公司差异化竞争优势的重要体现，直接关系到市场地位和持续盈利能力。由于技术保护体系存在客观局限性，且随着行业竞争加剧，未来公司可能因核心技术人员流失、技术资料泄露或知识产权保护不力等原因，导致核心技术泄露，进而削弱公司技术优势与产品竞争力，对生产经营、研发创新及市场声誉造成不利影响。

（四）尚未盈利且存在累计未弥补亏损的风险

具体请参见本招股说明书“第二节 概览”之“一、重大事项提示”之“（一）特别风险提示”之“3、尚未盈利且存在累计未弥补亏损的风险”。

（五）业绩不及预期的风险

具体请参见本招股说明书“第二节 概览”之“一、重大事项提示”之“（一）特别风险提示”之“4、业绩不及预期的风险”。

（六）收入增速及毛利率下滑的风险

具体请参见本招股说明书“第二节 概览”之“一、重大事项提示”之“（一）特别风险提示”之“5、收入增速及毛利率下滑的风险”。

（七）主要客户变动较大的风险

公司产品下游应用场景广泛，覆盖汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等众多领域，报告期内，公司业务领域不断拓展，使得客户结构动态变化，客户呈现较为分散、集中度不高且主要客户变动较大的特点。若未来公司主要客户经营情况出现不利变化，且公司未能持续有效拓展新客户，则可能对公司经营的稳定性和经营业绩产生不利影响。

（八）产品质量问题的风险

公司主要从事协作机器人、具身智能机器人的研发、生产和销售，产品主要应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等诸多领域，而下游客户对产品质量、安全性等有较高要求。若公司未来出现重大产品质量问题导致大量退货等情况，将可能影响公司产品的市场销售，导致主要客户流失，进而对公司的经营业绩产生不利影响。

（九）存货跌价风险

公司存货主要由原材料、在产品及库存商品等构成。报告期各期末，公司存货账面价值分别为 14,152.05 万元、13,752.01 万元和 19,636.59 万元，占流动资产的比例分别为 28.20%、10.98%和 6.90%，公司已针对存货计提了相应的跌价准备，金额分别为 2,171.23 万元、2,668.23 万元和 2,869.84 万元，占各期末存货账面余额的比重分别为 13.30%、16.25%和 12.75%。

若未来公司出现存货管控失效、产品技术迭代、市场需求变化或原材料价格出现异常波动等不利情形，可能导致部分存货积压或进一步减值，从而降低公司运营效率，进而对公司经营业绩产生不利影响。

（十）知识产权争议风险

智能机器人为高度跨学科、技术密集型产业，公司通过申请专利、软件著作权等方式对自主知识产权与核心技术实施系统保护。截至 2025 年 12 月 31 日，公司拥有已授权境内专利 625 项（其中发明专利 233 项）、已授权境外专利 26 项（其中发明专利 20 项），软件著作权 135 项。公司已建立并实施了积极的知识产权风险规避机制，但无法完全排除未来发生知识产权被侵犯，或被第三方主张侵犯其知识产权的风险。同时，公司始终坚持自主研发，注重防范侵犯他人知识产权，然而无法完全排除竞争对手或其他利益相关方采取恶意诉讼、制造纠纷或争议等策略，进而干扰公司业务经营的可能性。

未来一旦发生知识产权争议，公司可能面临诉讼纠纷、监管处罚，以及相关核心技术应用受限等多重挑战。该等不确定性因素或将直接干扰公司的正常业务运营，进而对经营业绩产生潜在的重大不利影响。

（十一）境外销售及外币资产相关的汇率波动风险

报告期内，随着公司境外销售业务的持续拓展，以美元、欧元等外币结算的营收规模稳步增长，公司持有的外汇资产相应增加。与此同时，公司于 2024 年底及 2025 年相继完成港股 IPO 及配售，筹集了大额外币资金，使得公司账面外币资产规模显著扩大。

受到宏观经济形势及地缘政治等多重因素叠加影响，报告期内，人民币兑主要外币汇率波动显著，公司相应确认的汇兑损益分别为-115.69 万元、-19.86 万元及 2,821.50 万元，对当期利润造成显著影响。若未来人民币汇率持续大幅波动，而公司未能采取有效的对冲措施，将可能对公司经营业绩的稳定性构成重大不利影响。

（十二）租赁瑕疵房产风险

截至本招股说明书签署日，发行人及子公司存在部分租赁房产未办理房屋租赁备案手续及租赁无证房产的情形。根据相关法律法规，公司面临因未办理租赁

备案而被主管部门处以罚款的合规风险。该等合规瑕疵可能引发潜在的行政处罚或租赁纠纷，从而对发行人及子公司的业务运营和财务状况构成一定程度的不确定性及不利影响。

（十三）具身智能业务营运期较短，未来增长不及预期的风险

具体请参见本招股说明书“第二节 概览”之“一、重大事项提示”之“（一）特别风险提示”之“7、具身智能业务营运期较短，未来增长不及预期的风险”。

（十四）产品研发及投入成效不及预期的风险

具体请参见本招股说明书“第二节 概览”之“一、重大事项提示”之“（一）特别风险提示”之“8、产品研发及投入成效不及预期的风险”。

（十五）经销商运营及管理不当风险

报告期内，公司通过经销模式实现的收入分别为 13,542.34 万元、17,204.66 万元、15,905.45 万元，占主营业务收入的比例分别为 47.41%、46.24%及 32.47%，经销商为公司销售网络的重要组成部分。

如果经销商因自身原因无法有效成功销售公司产品或管理其存货水平，或公司未能与经销商保持良好关系、管理不当，一方面可能导致经销商流失，损害公司经销网络的稳定性；另一方面，公司可能无法结合经销商运营情况准确预测产品销售趋势、匹配客户需求，将对公司业务发展及经营业绩产生一定不利影响。

（十六）政府补助及税收优惠政策变化的风险

报告期内，公司计入其他收益的政府补助及税收优惠合计分别为 3,290.99 万元、3,337.45 万元、2,739.43 万元。如果未来政府部门的政策发生变化，减少或取消有关政府补助或税收优惠待遇，将使公司取得的政府补助或税收优惠金额减少，可能会对公司的经营业绩产生不利影响。

（十七）股权激励导致股份支付费用金额持续较大的风险

公司高度重视人才激励与长期发展，为吸引优秀的技术和管理人才，公司先后对员工进行了多轮股权激励。报告期内，公司发生的股份支付费用分别为

2,146.51 万元、2,635.55 万元和 3,444.70 万元。未来，公司亦可能实施新的股权激励计划，或进一步增加股份支付费用。若未来行业竞争加剧、市场环境发生重大不利变化、公司业务拓展不及预期，导致经营业绩未能实现同步有效增长，股份支付费用将可能对公司净利润、每股收益等主要经营业绩指标产生一定摊薄影响，进而影响公司盈利能力及财务状况。

二、与行业相关的风险

（一）市场竞争加剧的风险

具体请参见本招股说明书“第二节 概览”之“一、重大事项提示”之“（一）特别风险提示”之“2、市场竞争加剧的风险”。

（二）国际贸易摩擦的风险

具体请参见本招股说明书“第二节 概览”之“一、重大事项提示”之“（一）特别风险提示”之“6、国际贸易摩擦的风险”。

（三）产业政策变化的风险

近年来，国家相继发布了《关于扩大战略性新兴产业投资培育壮大新增长点增长极的指导意见》《关于推动未来产业创新发展的实施意见》等一系列产业政策，将协作机器人、具身智能机器人纳入战略性新兴产业与未来产业重点支持方向，在研发投入、应用推广、标准体系建设等方面营造了良好的政策环境。

若未来国家宏观产业政策、行业监管政策发生重大调整，对行业的支持力度下降，准入门槛提高，或者行业标准、技术规范、安全认证要求发生重大变化，而公司未能及时、有效地调整发展战略与产品研发方向，则可能对公司业务发展和经营业绩造成不利影响。

（四）宏观经济及下游行业周期波动的风险

公司所处的机器人行业受宏观经济周期波动影响显著，其景气度与下游工业制造、商业消费、科研教育等需求息息相关。未来，若出现宏观经济整体增速放缓或者下游行业景气度不及预期等多重因素叠加影响，终端客户利用机器人技术提升自动化水平的投资意愿可能减弱，进而导致相关资本性支出收缩，从而直接削弱公司协作机器人、具身智能机器人相关产品的市场需求。

若在此情形下，公司未能及时调整经营策略，使公司产品销量、毛利率被动承压，进而对公司整体经营业绩构成冲击，公司由此可能面临业绩增速放缓甚至下滑的潜在风险。

（五）具身智能商业化应用不及预期的风险

当前全球具身智能产业整体正处于技术攻关与商业化探索的早期发展阶段，行业呈现蓬勃发展态势，但应用生态及市场需求仍需持续培育，下游客户成本接受度、使用习惯及行业标准适配等均需一定时间磨合。**行业标准及协同发展层面，具身智能的商业化发展需要全产业链企业协同推进，具身智能产业链配套体系尚需进一步完善，或影响行业的整体产业化进程，公司面临行业商业化进程不及预期的风险。**应用生态及客户需求层面，工业及特种作业场景客户对产品的安全性、可靠性及场景适配能力要求严格，通常需经过多轮验证方能形成采购；商业零售、科研教育等场景虽决策周期相对较短，但对产品的标准化程度与交付效率亦有明确要求。当前，多数企业的产品应用集中于科研教育、技术验证等非规模化领域，真正进入工业制造、商业零售等真实场景并实现稳定交付的企业仍属少数，应用生态构建过程与市场培育周期较长，若未来行业需求培育不及预期或下游采购需求走弱，将对公司具身智能业务拓展、订单转化及商业化推进造成一定不利影响。

三、其他风险

（一）募集资金投资项目风险

宏观经济波动、市场竞争加剧或市场环境发生重大不利变化，均可能对本次募集资金投资项目的实施进度或预期效益产生不利影响。募投项目实施后，公司预计将陆续新增一定规模的固定资产投资，导致相应的折旧摊销费用增加。如果因市场环境等因素发生变化，募集资金投资项目投产后盈利水平不及预期，则新增的固定资产折旧摊销费用将对公司的经营业绩产生一定压力。此外，若未来市场需求出现重大变化，或公司市场拓展能力不足，可能导致新增产能无法有效消化，进而对公司的业务发展和经营成果带来不利影响。

（二）本次公开发行股票摊薄即期回报的风险

本次公开发行股票募集资金将显著增加公司的净资产，而募集资金投资项目需要一定的建设与爬坡周期，短期内难以迅速释放预期效益。与此同时，随着募集资金投资项目建成后，公司的资产规模将进一步扩大，并新增一定的折旧摊销费用。

受限于**募集资金投资项目**利润释放的滞后性，公司发行后（含发行当年）的净资产收益率和每股收益等关键财务指标仍可能出现阶段性下滑。因此，公司特别提醒投资者关注即期回报被摊薄的潜在风险。

（三）发行失败风险

公司本次申请首次公开发行股票并在创业板上市，其发行结果受多重外部与内部因素的综合影响，包括但不限于发行时点的国内外宏观经济环境、机器人行业的整体市场景气度以及投资者对公司未来发展趋势的价值判断。

若出现有效报价或网下申购的投资者数量未达到相关法律法规规定的最低要求，或发行时公司总市值未能满足预计市值上市条件等情形，本次发行将面临发行失败的风险。

第四节 发行人基本情况

一、发行人基本情况

中文名称	深圳市越疆科技股份有限公司
英文名称	SHENZHEN DOBOT CORP LTD
注册资本	43,995.54 万元
法定代表人	刘培超
有限公司成立日期	2015 年 7 月 30 日
整体变更为股份公司日期	2022 年 12 月 28 日
住所	深圳市南山区桃源街道平山社区留仙大道 4099 号红花岭智造产业园 4 栋 101
邮政编码	518000
联系电话	0755-26914102
传真号码	0755-26914102
互联网网址	https://www.dobot.cn/
电子信箱	ir@dobot-robots.com
负责信息披露和投资者关系的部门	董事会办公室
信息披露负责人	尼尧擎
投资者联系电话	0755-26914102

二、发行人设立及报告期内股本、股东变化、重大资产重组及在其他证券市场的上市/挂牌情况

（一）发行人设立情况

发行人的前身是成立于 2015 年 7 月 30 日的越疆有限，发行人系由越疆有限经整体变更的方式设立的股份有限公司。

1、越疆有限设立情况

2015 年 7 月 21 日，越疆有限全体股东刘培超、郎需林、吴志文、赵晓东、徐宝腾、陈庆良签署了《公司章程》，以货币方式出资 500 万元设立越疆有限。

2015 年 7 月 30 日，深圳市市场监督管理局准予越疆有限的设立登记，并核发了统一社会信用代码为 91440300349770526R 的《营业执照》。越疆有限

设立时注册资本为 500 万元。

越疆有限成立时的股权结构如下：

序号	股东	认缴出资额（万元）	出资比例（%）
1	刘培超	375.00	75.00
2	郎需林	25.00	5.00
3	吴志文	25.00	5.00
4	赵晓东	25.00	5.00
5	徐宝腾	25.00	5.00
6	陈庆良	25.00	5.00
合计		500.00	100.00

2017 年 8 月 1 日，中勤万信会计师事务所（特殊普通合伙）深圳分所出具勤信深验字[2017]第 1009 号《验资报告》，经审验确认，截至 2017 年 4 月 24 日，越疆有限设立时的注册资本已缴存到位。

2026 年 4 月 24 日，安永华明出具了《深圳市越疆科技股份有限公司验资复核报告》（安永华明（2026）专字第 80009244_H05 号），经验资复核，截至 2017 年 4 月 24 日，越疆有限设立时的注册资本已缴存到位。

2、股份有限公司设立情况

2022 年 12 月 18 日，天健会计师事务所（特殊普通合伙）出具《审计报告》（天健深审[2022]1073 号）审计确认，截至 2022 年 10 月 31 日，越疆有限经审计的账面净资产总额为 53,040.98 万元。

2022 年 12 月 19 日，宇威国际出具《资产评估报告》（宇威评报字[2022]第 079 号）评估确认，截至 2022 年 10 月 31 日，越疆有限净资产评估值为 54,963.90 万元。

2022 年 12 月 20 日，越疆有限股东会作出决议：同意以发起设立的方式，将公司整体变更为股份有限公司，原有限公司登记在册的股东作为股份公司的发起人；股份公司的名称为深圳市越疆科技股份有限公司；同意以截至 2022 年 10 月 31 日经天健会计师事务所（特殊普通合伙）审计的公司账面净资产 53,040.98 万元中的 36,000.00 万元折合股份总额 36,000.00 万股，每股面值 1 元，共计股

本 36,000 万元，大于股本部分 17,040.98 万元计入资本公积；发起人以各自在有限公司所占的注册资本比例，对应折为各自占股份公司的股份比例。

2022 年 12 月 20 日，越疆有限全体股东共同签署《深圳市越疆科技股份有限公司（筹）发起人协议》，全体发起人以其拥有公司的净资产按照原有股权比例认购股份有限公司的全部股份，并以公司经审计的净资产折价入股，共同设立股份有限公司。

2022 年 12 月 20 日，发行人召开创立大会暨第一次股东大会，会议审议通过了《深圳市越疆科技股份有限公司章程》，选举产生发行人第一届董事会成员组成第一届董事会，选举产生非职工代表监事，并与职工代表监事共同组成第一届监事会。

2022 年 12 月 24 日，天健会计师事务所（特殊普通合伙）出具《验资报告》（天健验[2022]3-120 号），验证截至 2022 年 12 月 20 日，发行人已收到全体出资者所拥有的截至 2022 年 10 月 31 日越疆有限经审计的净资产 53,040.98 万元。根据《公司法》的有关规定，按照公司的折股方案，将上述净资产折合股本 36,000.00 万元，资本公积 17,040.98 万元。

2022 年 12 月 28 日，深圳市市场监督管理局向发行人颁发《营业执照》（统一社会信用代码为 91440300349770526R），核准越疆有限整体变更为股份有限公司。

越疆有限整体变更为股份公司后，股权结构如下：

序号	发起人名称/姓名	持股数额（万股）	持股比例（%）
1	刘培超	9,584.7016	26.6242
2	深圳松禾	2,169.8003	6.0272
3	前海基金	1,957.2616	5.4368
4	上海中金	1,616.8502	4.4913
5	鲁墨合伙	1,489.7259	4.1381
6	宁波同伴	1,387.3955	3.8539
7	中网投	1,325.4573	3.6818
8	齐墨合伙	1,296.1193	3.6003
9	越疆合伙	1,259.9991	3.5000

序号	发起人名称/姓名	持股数额（万股）	持股比例（%）
10	楚墨合伙	1,163.3873	3.2316
11	深创投	1,035.2962	2.8758
12	珠海温润	991.1298	2.7531
13	青岛中车	974.1529	2.7060
14	南山红土	825.8657	2.2941
15	郎需林	796.8213	2.2134
16	吴志文	796.8213	2.2134
17	深圳群达	672.2502	1.8674
18	无锡产发	606.3193	1.6842
19	无锡云晖	606.3193	1.6842
20	深圳千帆	509.7899	1.4161
21	杭州君溢	502.9289	1.3970
22	杭州道昇	475.7645	1.3216
23	刘丹	357.2450	0.9923
24	秦墨合伙	344.1999	0.9561
25	中原前海	344.1104	0.9559
26	西藏鑫星	344.1104	0.9559
27	宁波卓袁	323.3700	0.8983
28	红土创客	315.4420	0.8762
29	珠海玖菲特	254.8932	0.7080
30	同道齐创	231.5459	0.6432
31	淄博米拓	224.9392	0.6248
32	深圳为嘉	181.8972	0.5053
33	青岛海联	161.6868	0.4491
34	山东华融	161.6868	0.4491
35	深圳言蹊	161.6868	0.4491
36	宁波镭厉	140.8211	0.3912
37	上海势能	101.0520	0.2807
38	刘思萌	72.0005	0.2000
39	深圳喔赢	67.0553	0.1863
40	杭州十维	60.3519	0.1676
41	尹国凤	43.1996	0.1200
42	天津融元	36.3780	0.1011

序号	发起人名称/姓名	持股数额（万股）	持股比例（%）
43	横琴齐创	19.4011	0.0539
44	海口国盈	8.7695	0.0244
合计		36,000.0000	100.0000

2026 年 4 月 24 日，安永华明出具了《深圳市越疆科技股份有限公司验资复核报告》（安永华明（2026）专字第 80009244_H05 号），经验资复核，截至 2022 年 12 月 20 日，确认整体变更为股份有限公司的注册资本 36,000.0000 万元已实收到位。

（二）发行人报告期内的股本及股东变化情况

截至 2023 年 1 月 1 日，越疆科技的股权结构如下：

序号	股东名称/姓名	出资额（万元）	持股比例（%）
1	刘培超	9,584.7016	26.6242
2	深圳松禾	2,169.8003	6.0272
3	前海基金	1,957.2616	5.4368
4	上海中金	1,616.8502	4.4913
5	鲁墨合伙	1,489.7259	4.1381
6	宁波同伴	1,387.3955	3.8539
7	中网投	1,325.4573	3.6818
8	齐墨合伙	1,296.1193	3.6003
9	越疆合伙	1,259.9991	3.5000
10	楚墨合伙	1,163.3873	3.2316
11	深创投	1,035.2962	2.8758
12	珠海温润	991.1298	2.7531
13	青岛中车	974.1529	2.7060
14	南山红土	825.8657	2.2941
15	郎需林	796.8213	2.2134
16	吴志文	796.8213	2.2134
17	深圳群达	672.2502	1.8674
18	无锡产发	606.3193	1.6842
19	无锡云晖	606.3193	1.6842
20	深圳千帆	509.7899	1.4161

序号	股东名称/姓名	出资额（万元）	持股比例（%）
21	杭州君溢	502.9289	1.3970
22	杭州道昇	475.7645	1.3216
23	刘丹	357.2450	0.9923
24	秦墨合伙	344.1999	0.9561
25	中原前海	344.1104	0.9559
26	西藏鑫星	344.1104	0.9559
27	宁波卓袁	323.3700	0.8983
28	红土创客	315.4420	0.8762
29	珠海玖菲特	254.8932	0.7080
30	同道齐创	231.5459	0.6432
31	淄博米拓	224.9392	0.6248
32	深圳为嘉	181.8972	0.5053
33	青岛海联	161.6868	0.4491
34	山东华融	161.6868	0.4491
35	深圳言蹊	161.6868	0.4491
36	宁波镭厉	140.8211	0.3912
37	上海势能	101.0520	0.2807
38	刘思萌	72.0005	0.2000
39	深圳喔赢	67.0553	0.1863
40	杭州十维	60.3519	0.1676
41	尹国凤	43.1996	0.1200
42	天津融元	36.3780	0.1011
43	横琴齐创	19.4011	0.0539
44	海口国盈	8.7695	0.0244
合计		36,000.0000	100.0000

1、2024 年 12 月，港股上市

2024 年 12 月 23 日，越疆科技发行 H 股并于香港联交所上市，具体参见本节之“二、发行人设立及报告期内股本、股东变化、重大资产重组及在其他证券市场的上市/挂牌情况”之“（四）发行人在其他证券市场的上市/挂牌情况”的相关内容。

H 股上市后，公司股权结构如下：

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
1	刘培超	9,584.7016	23.9618
2	深圳松禾	2,169.8003	5.4245
3	前海基金	1,957.2616	4.8932
4	上海中金	1,616.8502	4.0421
5	鲁墨合伙	1,489.7259	3.7243
6	宁波同伴	1,387.3955	3.4685
7	中网投	1,325.4573	3.3136
8	齐墨合伙	1,296.1193	3.2403
9	越疆合伙	1,259.9991	3.1500
10	楚墨合伙	1,163.3873	2.9085
11	深创投	1,035.2962	2.5882
12	珠海温润	991.1298	2.4778
13	青岛中车	974.1529	2.4354
14	南山红土	825.8657	2.0647
15	吴志文	796.8213	1.9921
16	郎需林	796.8213	1.9921
17	深圳群达	672.2502	1.6806
18	无锡产发	606.3193	1.5158
19	无锡云晖	606.3193	1.5158
20	深圳千帆	509.7899	1.2745
21	杭州君溢	502.9289	1.2573
22	杭州道昇	475.7645	1.1894
23	刘丹	357.2450	0.8931
24	秦墨合伙	344.1999	0.8605
25	中原前海	344.1104	0.8603
26	西藏鑫星	344.1104	0.8603
27	宁波卓袁	323.3700	0.8084
28	红土创客	315.4420	0.7886
29	珠海玖菲特	254.8932	0.6372
30	同道齐创	231.5459	0.5789
31	淄博米拓	224.9392	0.5623
32	深圳为嘉	181.8972	0.4547
33	山东华融	161.6868	0.4042

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
34	深圳言蹊	161.6868	0.4042
35	青岛海联	161.6868	0.4042
36	宁波镭厉	140.8211	0.3521
37	上海势能	101.0520	0.2526
38	刘思萌	72.0005	0.1800
39	深圳喔赢	67.0553	0.1676
40	杭州十维	60.3519	0.1509
41	尹国风	43.1996	0.1080
42	天津融元	36.3780	0.0909
43	横琴齐创	19.4011	0.0485
44	海口国盈	8.7695	0.0219
45	H 股公众股东	4,000.0000	10.0000
总计		40,000.0000	100.0000

注：上述“H 股公众股东”外的其他股东持股数量为 H 股上市前持股数量，如相关股东存在认购 H 股上市时新发行股份或在 H 股上市后通过二级市场交易增持发行人股份的情况，则该等新取得的 H 股数量反映在“H 股公众股东”持股数量中，下同。

2、2025 年 1 月，行使超额配股权

2025 年 1 月 17 日，发行人部分行使超额配股权，共涉及 419.54 万股 H 股，行使超额配股权后，公司的股权结构如下所示：

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
1	刘培超	9,584.7016	23.7130
2	深圳松禾	2,169.8003	5.3682
3	前海基金	1,957.2616	4.8424
4	上海中金	1,616.8502	4.0002
5	鲁墨合伙	1,489.7259	3.6857
6	宁波同伴	1,387.3955	3.4325
7	中网投	1,325.4573	3.2792
8	齐墨合伙	1,296.1193	3.2067
9	越疆合伙	1,259.9991	3.1173
10	楚墨合伙	1,163.3873	2.8783
11	深创投	1,035.2962	2.5614
12	珠海温润	991.1298	2.4521

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
13	青岛中车	974.1529	2.4101
14	南山红土	825.8657	2.0432
15	吴志文	796.8213	1.9714
16	郎需林	796.8213	1.9714
17	深圳群达	672.2502	1.6632
18	无锡产发	606.3193	1.5001
19	无锡云晖	606.3193	1.5001
20	深圳千帆	509.7899	1.2612
21	杭州君溢	502.9289	1.2443
22	杭州道昇	475.7645	1.1771
23	刘丹	357.2450	0.8838
24	秦墨合伙	344.1999	0.8516
25	中原前海	344.1104	0.8513
26	西藏鑫星	344.1104	0.8513
27	宁波卓袁	323.3700	0.8000
28	红土创客	315.4420	0.7804
29	珠海玖菲特	254.8932	0.6306
30	同道齐创	231.5459	0.5729
31	淄博米拓	224.9392	0.5565
32	深圳为嘉	181.8972	0.4500
33	山东华融	161.6868	0.4000
34	深圳言蹊	161.6868	0.4000
35	青岛海联	161.6868	0.4000
36	宁波镭厉	140.8211	0.3484
37	上海势能	101.0520	0.2500
38	刘思萌	72.0005	0.1781
39	深圳喔赢	67.0553	0.1659
40	杭州十维	60.3519	0.1493
41	尹国凤	43.1996	0.1069
42	天津融元	36.3780	0.0900
43	横琴齐创	19.4011	0.0480
44	海口国盈	8.7695	0.0217
45	本次超额配售的承配人	419.5400	1.0380

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
46	H 股公众股东	4,000.0000	9.8962
总计		40,419.5400	100.0000

2026 年 4 月 24 日，安永华明对本次港股发行出具《验资报告》（安永华明（2026）验字第 80009244_H01 号），经审验确认，截至 2025 年 1 月 21 日，公司已收到本次公开发行的包括超额配售股票募集资金净额为人民币 732,185,585.16 元，变更后累计实收资本为人民币 404,195,400.00 元。

3、2025 年 7 月，港股第一次配售

2025 年 7 月 14 日，公司董事会作出决议，同意根据 2024 年年度股东会向董事会授予的一般授权发行不超过 7,160.77 万股 H 股股份。2025 年 7 月 15 日，公司与配售代理 UBS AG Hong Kong Branch、国泰君安证券（香港）有限公司订立配售协议（以下简称“配售协议”）。

2025 年 7 月 15 日，公司就本次发行上市所发行的 1,910.00 万股 H 股股份递交上市申请，并于 2025 年 7 月 18 日取得香港联交所就本次发行上市所发行的 1,910.00 万股股份的上市批准。

2025 年 7 月 22 日，根据上述配售协议的条款及条件，公司经由配售代理向不少于 6 名承配人发行共计 1,910.00 万股股份。本次增发后，公司已发行股份总数由 40,419.54 万股普通股增加至 42,329.54 万股普通股。

本次发行完成后，公司股本情况如下：

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
1	刘培超	9,584.7016	22.6431
2	深圳松禾	2,169.8003	5.1260
3	前海基金	1,957.2616	4.6239
4	上海中金	1,616.8502	3.8197
5	鲁墨合伙	1,489.7259	3.5194
6	宁波同伴	1,387.3955	3.2776
7	中网投	1,325.4573	3.1313
8	齐墨合伙	1,296.1193	3.0620
9	越疆合伙	1,259.9991	2.9766

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
10	楚墨合伙	1,163.3873	2.7484
11	深创投	1,035.2962	2.4458
12	珠海温润	991.1298	2.3415
13	青岛中车	974.1529	2.3014
14	南山红土	825.8657	1.9510
15	吴志文	796.8213	1.8824
16	郎需林	796.8213	1.8824
17	深圳群达	672.2502	1.5881
18	无锡产发	606.3193	1.4324
19	无锡云晖	606.3193	1.4324
20	深圳千帆	509.7899	1.2043
21	杭州君溢	502.9289	1.1881
22	杭州道昇	475.7645	1.1240
23	刘丹	357.2450	0.8440
24	秦墨合伙	344.1999	0.8131
25	中原前海	344.1104	0.8129
26	西藏鑫星	344.1104	0.8129
27	宁波卓袁	323.3700	0.7639
28	红土创客	315.4420	0.7452
29	珠海玖菲特	254.8932	0.6022
30	同道齐创	231.5459	0.5470
31	淄博米拓	224.9392	0.5314
32	深圳为嘉	181.8972	0.4297
33	山东华融	161.6868	0.3820
34	深圳言蹊	161.6868	0.3820
35	青岛海联	161.6868	0.3820
36	宁波镭厉	140.8211	0.3327
37	上海势能	101.0520	0.2387
38	刘思萌	72.0005	0.1701
39	深圳喔赢	67.0553	0.1584
40	杭州十维	60.3519	0.1426
41	尹国凤	43.1996	0.1021
42	天津融元	36.3780	0.0859

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
43	横琴齐创	19.4011	0.0458
44	海口国盈	8.7695	0.0207
45	本次配售新 H 股的承配人	1,910.0000	4.5122
46	H 股公众股东	4,419.5400	10.4408
总计		42,329.5400	100.0000

2026 年 4 月 24 日，安永华明对本次港股配售出具《验资报告》（安永华明（2026）验字第 80009244_H01 号），经审验确认，截至 2025 年 7 月 22 日，公司已收到本次港股配售的募集资金净额为人民币 932,673,820.78 元，变更后累计实收资本为人民币 423,295,400.00 元。

4、2025 年 11 月，港股第二次配售

2025 年 11 月 5 日，公司董事会作出决议，同意根据 2024 年年度股东会向董事会授予的一般授权发行不超过 5,250.77 万股 H 股股份。2025 年 11 月 6 日，公司与配售代理 UBS AG Hong Kong Branch 订立配售协议。

2025 年 11 月 6 日，公司就本次发行上市所发行的 1,666.00 万股 H 股股份递交上市申请，并于 2025 年 11 月 11 日取得香港联交所就本次发行上市所发行的 1,666.00 万股股份的上市批准。

2025 年 11 月 13 日，根据上述配售协议的条款及条件，公司经由配售代理向不少于 6 名承配人发行共计 1,666.00 万股股份。本次增发后，公司已发行股份总数由 42,329.54 万股普通股增加至 43,995.54 万股普通股。

本次发行完成后，公司股本情况如下：

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
1	刘培超	9,584.7016	21.7856
2	深圳松禾	2,169.8003	4.9319
3	前海基金	1,957.2616	4.4488
4	上海中金	1,616.8502	3.6750
5	鲁墨合伙	1,489.7259	3.3861
6	宁波同伴	1,387.3955	3.1535
7	中网投	1,325.4573	3.0127

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
8	齐墨合伙	1,296.1193	2.9460
9	越疆合伙	1,259.9991	2.8639
10	楚墨合伙	1,163.3873	2.6443
11	深创投	1,035.2962	2.3532
12	珠海温润	991.1298	2.2528
13	青岛中车	974.1529	2.2142
14	南山红土	825.8657	1.8772
15	吴志文	796.8213	1.8111
16	郎需林	796.8213	1.8111
17	深圳群达	672.2502	1.5280
18	无锡产发	606.3193	1.3781
19	无锡云晖	606.3193	1.3781
20	深圳千帆	509.7899	1.1587
21	杭州君溢	502.9289	1.1431
22	杭州道昇	475.7645	1.0814
23	刘丹	357.2450	0.8120
24	秦墨合伙	344.1999	0.7824
25	中原前海	344.1104	0.7821
26	西藏鑫星	344.1104	0.7821
27	宁波卓袁	323.3700	0.7350
28	红土创客	315.4420	0.7170
29	珠海玖菲特	254.8932	0.5794
30	同道齐创	231.5459	0.5263
31	淄博米拓	224.9392	0.5113
32	深圳为嘉	181.8972	0.4134
33	山东华融	161.6868	0.3675
34	深圳言蹊	161.6868	0.3675
35	青岛海联	161.6868	0.3675
36	宁波镭厉	140.8211	0.3201
37	上海势能	101.0520	0.2297
38	刘思萌	72.0005	0.1637
39	深圳喔赢	67.0553	0.1524
40	杭州十维	60.3519	0.1372

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
41	尹国凤	43.1996	0.0982
42	天津融元	36.3780	0.0827
43	横琴齐创	19.4011	0.0441
44	海口国盈	8.7695	0.0199
45	本次配售新 H 股的承配人	1,666.0000	3.7867
46	H 股公众股东	6,329.5400	14.3868
总计		43,995.5400	100.0000

安永华明对本次港股配售出具《验资报告》（安永华明（2026）验字第 80009244_H01 号），经审验确认，截至 2025 年 11 月 13 日，公司已收到本次港股配售的募集资金净额为人民币 703,845,465.62 元，变更后累计实收资本为人民币 439,955,400.00 元。

5、全流通股份锁定期届满后，股东持股变动情况

2025 年 12 月 23 日，公司首次申请全流通的股份锁定期届满。

截至本招股说明书签署日，发行人不掌握除刘培超、郎需林、四家员工持股平台（越疆合伙、齐墨合伙、鲁墨合伙、楚墨合伙）以及尚未全流通的内资股东以外其他股东的持股情况，公司股东构成如下：

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
1	刘培超	9,391.3016	21.35
2	越疆合伙	1,259.9991	2.86
3	鲁墨合伙	1,489.7259	3.39
4	齐墨合伙	1,296.1193	2.95
5	楚墨合伙	1,163.3873	2.64
6	郎需林	756.8213	1.72
7	其他尚未全流通的内资股东	1,749.5340	3.98
8	其他股东	26,888.6515	61.12
合计		43,995.5400	100.0000

注 1：刘培超、郎需林、四家员工持股平台所持股份包括境内未上市股份、H 股上市股份，具体持股情况参见本节之“二、发行人设立及报告期内股本、股东变化、重大资产重组及在其他证券市场的上市/挂牌情况”之“（四）发行人在其他证券市场的上市/挂牌情况”的相关内容。

注 2：其他尚未全流通的内资股东持有的股份包括前海基金、中原前海、深圳群达、无锡产发、深圳千帆、海口国盈、刘丹以及吴志文的内资股股份。

（三）发行人报告期内重大资产重组情况

报告期内，发行人不存在重大资产重组情况。

（四）发行人在其他证券市场的上市/挂牌情况

1、发行人 H 股上市及全流通概况

2024 年 11 月 21 日，中国证监会核准发行人 41 名股东将合计 31,384.3147 万股境内未上市股份转为境外上市股份，相关股份转换完成后可在香港联交所主板上市流通。

2024 年 12 月 13 日，发行人向境外投资者首次发行 4,000 万股境外上市外资股（H 股）股票，每股发行价格为 18.80 港元。2024 年 12 月 23 日，公司正式挂牌上市，H 股证券简称为“越疆”，证券代码为“2432.HK”。2025 年 1 月 17 日，公司部分行使超额配售选择权，增发 419.54 万股 H 股股票。公司在 H 股发行并行行使超额配售选择权后，公司的注册资本变更为 40,419.54 万元。

2、发行人 H 股上市及全流通具体程序

（1）发行人 H 股上市及首次全流通备案具体程序

发行人于 2024 年 5 月 16 日召开第一届董事会第五次会议，审议通过了《关于公司发行境外上市外资股（H 股）并在香港联合交易所有限公司主板上市的议案》《关于公司发行境外上市外资股（H 股）并在香港联合交易所有限公司主板上市方案的议案》《关于公司发行 H 股股票并上市决议有效期的议案》《关于公司申请股份全流通的议案》《关于提请股东大会授权董事会及其授权人士全权处理与本次 H 股股票发行并上市及申请股份全流通有关事项的议案》等与该次发行上市相关的议案。

2024 年 5 月 31 日，发行人召开 2024 年第一次临时股东大会，审议通过了《关于公司发行境外上市外资股（H 股）并在香港联合交易所有限公司主板上市的议案》《关于公司发行境外上市外资股（H 股）并在香港联合交易所有限公司主板上市方案的议案》《关于公司发行 H 股股票并上市决议有效期的议案》《关于公司申请股份全流通的议案》等与该次发行上市及 H 股“全流通”相关议案。

2024 年 6 月 26 日，发行人向香港联交所递交上市申请；2024 年 6 月 28

日，发行人提交中国证监会备案。2024年11月21日，中国证监会国际合作司向发行人出具了《关于深圳市越疆科技股份有限公司境外发行上市备案通知书》（国合函〔2024〕2140号），对关于：（1）发行人拟发行不超过13,800.00万股境外上市普通股并在香港联交所上市，以及（2）发行人41名股东拟将所持合计31,384.3147万股境内未上市股份转为境外上市股份，并在香港联交所上市流通等事项予以备案。

截至2024年11月21日，发行人申请全流通的股东及其申请股份流通的具体情况如下：

序号	股东名称	持股数量（万股）	申请转换股份数量（万股）	申请转换的股份数量占该股东所持股份数量的比例
1	刘培超	9,584.7016	7,667.7613	80.00%
2	秦墨合伙	344.1999	344.1999	100.00%
3	越疆合伙	1,259.9991	1,259.9991	100.00%
4	深圳松禾	2,169.8003	2,169.8003	100.00%
5	前海基金	1,957.2616	1,663.6724	85.00%
6	上海中金	1,616.8502	1,616.8502	100.00%
7	鲁墨合伙	1,489.7259	1,191.7807	80.00%
8	齐墨合伙	1,296.1193	1,036.8954	80.00%
9	楚墨合伙	1,163.3873	930.7098	80.00%
10	宁波同伴	1,387.3955	1,387.3955	100.00%
11	中网投	1,325.4573	1,325.4573	100.00%
12	深创投	1,035.2962	1,035.2962	100.00%
13	珠海温润	991.1298	991.1298	100.00%
14	青岛中车	974.1529	974.1529	100.00%
15	南山红土	825.8657	825.8657	100.00%
16	郎需林	796.8213	637.4570	80.00%
17	吴志文	796.8213	637.4570	80.00%
18	深圳群达	672.2502	606.2502	90.18%
19	无锡产发	606.3193	303.1597	50.00%
20	无锡云晖	606.3193	606.3193	100.00%
21	杭州君溢	502.9289	502.9289	100.00%
22	杭州道昇	475.7645	475.7645	100.00%

序号	股东名称	持股数量（万股）	申请转换股份数量（万股）	申请转换的股份数量占该股东所持股份数量的比例
23	中原前海	344.1104	292.4938	85.00%
24	西藏鑫星	344.1104	344.1104	100.00%
25	宁波卓袁	323.3700	323.3700	100.00%
26	红土创客	315.4420	315.4420	100.00%
27	珠海玖菲特	254.8932	254.8932	100.00%
28	同道齐创	231.5459	231.5459	100.00%
29	淄博米拓	224.9392	224.9392	100.00%
30	深圳为嘉	181.8972	181.8972	100.00%
31	青岛海联	161.6868	161.6868	100.00%
32	山东华融	161.6868	161.6868	100.00%
33	深圳言蹊	161.6868	161.6868	100.00%
34	宁波镭厉	140.8211	140.8211	100.00%
35	上海势能	101.0520	101.0520	100.00%
36	刘思萌	72.0005	72.0005	100.00%
37	深圳喔赢	67.0553	67.0553	100.00%
38	杭州十维	60.3519	60.3519	100.00%
39	尹国凤	43.1996	43.1996	100.00%
40	天津融元	36.3780	36.3780	100.00%
41	横琴齐创	19.4011	19.4011	100.00%
合计		35,124.1956	31,384.3147	-

2024年12月13日，发行人向境外投资者首次发行4,000万股境外上市外资股（H股）股票，本次H股发行后（超额配售权行使前），公司总股本变更为40,000.00万股。

2024年12月23日，发行人首次公开发行H股股份并在香港联交所主板上市。2025年1月17日，发行人部分行使超额配售选择权，共涉及419.54万股H股股票，行使超额配售选择权后，公司总股本变更为40,419.54万股。

2025年2月8日，深圳市市场监督管理局向发行人核发新的《营业执照》。

（2）发行人第二次申请全流通备案具体程序

2025年8月4日，发行人董事会审议通过实施H股全流通的议案；2025

年8月8日，发行人提交中国证监会备案。截至本招股说明书签署日，发行人第二次全流通申请尚未取得中国证监会备案，第二次申请全流通的股东及其申请股份流通的具体情况如下：

序号	股东名称	尚未申请全流通的持股数量（万股）	申请转换股份数量（万股）	申请转换的股份数量占该股东尚未申请全流通的股份数量比例
1	鲁墨合伙	297.9452	297.9452	100%
2	齐墨合伙	259.2239	259.2239	100%
3	楚墨合伙	232.6775	232.6775	100%
4	无锡产发	303.1596	303.1596	100%
5	深圳千帆	509.7899	509.7899	100%
6	海口国盈	8.7695	8.7695	100%
7	刘丹	357.2450	357.2450	100%

（3）发行人内外资股份构成情况

截至本招股说明书签署日，发行人股份类别构成情况如下：

股份类别	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
H 股股份	刘培超	7,667.7613	17.4285
	越疆合伙	1,259.9991	2.8639
	鲁墨合伙	1,191.7807	2.7089
	齐墨合伙	1,036.8954	2.3568
	楚墨合伙	930.7098	2.1155
	郎需林	637.4570	1.4489
	全流通股东及 H 股公众股东	26,655.2514	60.5863
	小计	39,379.8547	89.5087
境内未上市股份	刘培超	1,916.9403	4.3571
	前海基金	293.5892	0.6673
	郎需林	159.3643	0.3622
	吴志文	159.3643	0.3622
	深圳群达	66.0000	0.1500
	中原前海	51.6166	0.1173
	境内未上市股份	2,646.8747	6.0162
	正在办理全流通备案的股份	1,968.8106	4.4750

股份类别	股东名称	持股数量（万股）	持股比例（%）
合计		43,995.5400	100.0000

3、H 股上市及全流通期间受到处罚的情况、退市情况等

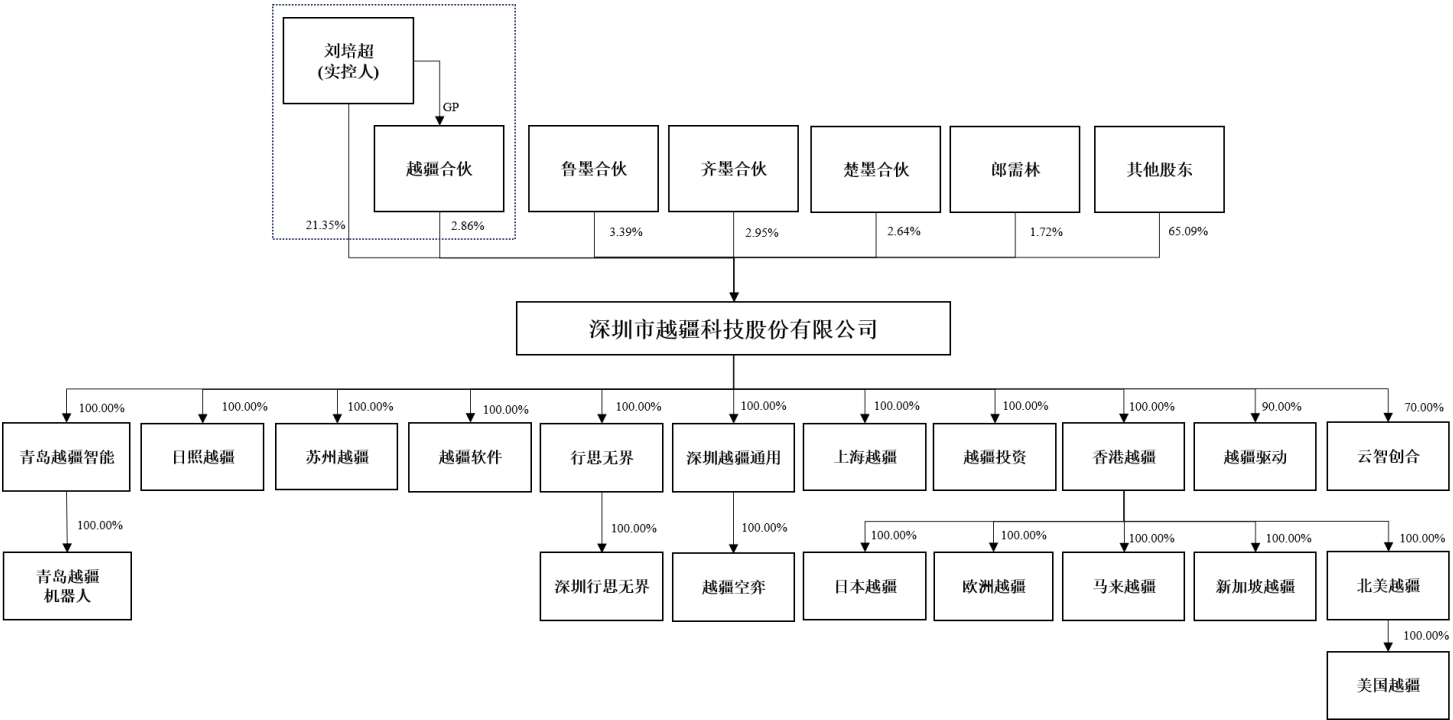
发行人自 2024 年 H 股上市及全流通以来，不存在因信息披露、公司治理等原因受到香港联交所作出的公开批评等监管措施，或香港证券及期货事务监察委员会作出的任何民事或刑事处罚，也不存在退市情况。

（五）发行人设立以来历次股权变动过程中存在的瑕疵情况

发行人设立以来历次股权变动过程中不存在瑕疵情况。

三、发行人股权结构

截至本招股说明书签署日，发行人股权结构图如下：



四、发行人控股子公司、参股公司及分公司情况

截至本招股说明书签署日，发行人拥有 13 家境内控股子公司、7 家境外控股子公司、2 家分公司和 1 家参股公司。

（一）重要子公司

发行人将最近一期经审计的营业收入、总资产、净资产、净利润中任一指标

占最近一期经审计合并报表相应财务指标 10%以上，或经营业务、未来发展战略对公司具有重要影响的子公司视为重要子公司。依据上述标准，发行人认定日照越疆、青岛越疆智能、香港越疆以及欧洲越疆 4 家子公司为重要子公司。

1、日照越疆

截至本招股说明书签署日，日照越疆的基本情况如下：

公司名称	日照市越疆智能科技有限公司
统一社会信用代码	91371100MA3U7FDM1N
成立日期	2020 年 10 月 21 日
注册资本	500 万元人民币
实收资本	500 万元人民币
法定代表人	刘培超
注册地址/主要生产经营地	山东省日照市经济开发区汕头路以北，杭州路以西，泸州路以东
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	协作机器人核心零部件及其整机产品的生产，具身智能机器人的生产
股权结构	发行人持股 100.00%
经营范围	一般项目：工业机器人制造；服务消费机器人制造；服务消费机器人销售；智能机器人的研发；工业机器人销售；智能机器人销售；人工智能硬件销售；人工智能基础软件开发；人工智能应用软件开发；软件开发；货物进出口；信息系统集成服务；技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广；信息技术咨询服务；智能控制系统集成；人工智能通用应用系统。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）

日照越疆最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	30,751.15
归属于母公司所有者权益	5,911.86
营业收入	26,506.81
净利润	4,015.64

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

2、青岛越疆智能

截至本招股说明书签署日，青岛越疆智能的基本情况如下：

公司名称	青岛越疆智能科技有限公司
统一社会信用代码	91370211MA3RFP6567
成立日期	2020 年 2 月 27 日
注册资本	2,000 万元人民币
实收资本	2,000 万元人民币
法定代表人	刘洋
注册地址/主要生产经营地	中国（山东）自由贸易试验区青岛片区山王河路 553 号
主营业务情况及其在发行人业务板块中定位	协作机器人生产
股权结构	发行人持股 100.00%
经营范围	一般项目：工业机器人制造；智能机器人的研发；智能机器人销售；服务消费机器人制造；人工智能硬件销售；技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广；3D 打印服务；3D 打印基础材料销售；软件开发；工业自动控制系统装置制造；智能仪器仪表制造；教学用模型及教具制造；教学专用仪器制造；实验分析仪器制造；信息系统集成服务；信息系统运行维护服务；集成电路设计；工程和技术研究和试验发展；教育咨询服务（不含涉许可审批的教育培训活动）；货物进出口；技术进出口。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）

青岛越疆智能最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	15,838.00
归属于母公司所有者权益	1,059.96
营业收入	5,086.19
净利润	453.02

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

3、香港越疆

截至本招股说明书签署日，香港越疆的基本情况如下：

公司名称	越疆机器人香港有限公司
英文名称	Dobot HK Limited
公司编号	3076591
注册资本	10,000 港币
实收资本	10,000 港币
成立日期	2021 年 8 月 16 日

公司名称	越疆机器人香港有限公司
注册地址/主要生产经营地	19H, Maxgrand Plaza, No.3 Tai Yau Street, San Po Kong, Kowloon, Hong Kong
股权结构	发行人持股 100.00%
主营业务及其在发行人业务板块中定位	设立于中国香港的境外投资平台，同时开展对境外子公司的销售

香港越疆最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	10,673.23
归属于母公司所有者权益	-2,883.81
营业收入	10,321.04
净利润	-2,450.98

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

4、欧洲越疆

截至本招股说明书签署日，欧洲越疆的基本情况如下：

公司名称	DOBOT Europe GmbH
公司编号	HRB 130864
注册资本	50 万欧元
实收资本	50 万欧元
注册日期	2023 年 5 月 4 日
注册地址/主要生产经营地	Werner-Heisenberg-Straße 263263 Neu-Isenburg.
股权架构	发行人通过香港越疆持有欧洲越疆 100%的股权
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	境外市场开拓、售后服务等

欧洲越疆最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	4,695.68
归属于母公司所有者权益	-2,796.18
营业收入	5,443.88
净利润	-1,503.69

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

（二）其他子公司及参股公司、分公司情况

截至本招股说明书签署日，发行人其他 16 家控股子公司、1 家参股公司、2 家分公司的基本情况如下：

序号	公司名称	注册资本	股权结构	入股时间或成立时间	主营业务/业务定位
1	青岛越疆机器人	7,196.53 万元人民币	青岛越疆智能持股 100.00%	2020/04/26	持有土地及房产
2	苏州越疆	600 万元人民币	发行人持股 100%	2021/07/22	市场开拓、售后服务等
3	越疆驱动	1,000 万元人民币	发行人持股 90%	2025/11/13	负责电机等部件的研发
4	云智创合	1,500 万元人民币	发行人持股 70%	2025/10/20	负责仿生机器人的研发、生产与销售
5	上海越疆	5,000 万元人民币	发行人持股 100%	2025/12/12	负责具身智能的研发
6	越疆软件	500 万元人民币	发行人持股 100.00%	2018/07/26	软件研发与销售
7	行思无界	5,000 万元人民币	发行人持股 100.00%	2024/04/28	多足机器人的研发、生产与销售
8	深圳越疆通用	5,000 万元人民币	发行人持股 100.00%	2026/5/20	具身智能的生产与销售
9	深圳行思无界	2,000 万元人民币	行思无界持股 100.00%	2026/5/26	多足机器人的生产与销售
10	越疆投资	5,000 万元人民币	发行人持股 100.00%	2026/5/27	投资平台
11	越疆空奔	1,000 万元人民币	深圳越疆通用 100.00%	2026/6/26	具身智能的研发
12	北美越疆	100 万美元	香港越疆持股 100%	2022/10/25	境外投资平台
13	美国越疆	100 万美元	北美越疆持股 100%	2022/10/26	境外市场开拓、售后服务等
14	日本越疆	2,000 万日元	香港越疆持股 100%	2023/02/17	境外市场开拓、售后服务等
15	新加坡越疆	100 万美元	香港越疆持股 100%	2025/10/17	境外市场开拓、售后服务等
16	马来越疆	10 马来西亚林吉特	香港越疆持股 100%	2025/03/21	境外市场开拓、售后服务等
17	杭州卓源星杭二号创业投资合伙企业（有限合伙）	4,001 万元人民币	发行人持有 24.9938%	2025/09/23	股权投资
18	上海分公司	/	/	2020/10/26	/
19	北京分公司	/	/	2020/10/13	/

（三）报告期内及期后转让或注销参股公司的基本情况

报告期内，发行人曾参股 2 家境内公司，分别为浙江铁犀智能科技有限公司、中科第五纪（杭州）智能技术有限公司（以下简称“中科第五纪”），具体情况如下：

1、浙江铁犀智能科技有限公司

公司名称	浙江铁犀智能科技有限公司
统一社会信用代码	91441900MA4UNR2Y1P
成立日期	2016-04-20
注册资本	547.3687 万元
法定代表人	罗小青
注册地址/主要生产经营地	浙江省衢州市玉龙路 28 号 22 幢 501-1 室
股权结构	发行人持股 1.8642%
经营范围	研发、销售、安装、维修、生产：智能设备、机器人、机械手、自动化设备及其配件、通用机械设备及配件、电子产品；智能装备系统、控制系统软件集成技术开发及应用服务；租赁：机器人、自动化设备；货物进出口、技术进出口。（生产外包）（依法须经批准的项目，经相关部门批准后方可开展经营活动）

浙江铁犀智能科技有限公司已于 2025 年 12 月 3 日注销。

2、中科第五纪（杭州）智能技术有限公司

公司名称	中科第五纪（杭州）智能技术有限公司
统一社会信用代码	91330106MAE04RUQ1J
成立日期	2024-09-12
注册资本	232. 7243 万元
法定代表人	刘年丰
注册地址/主要生产经营地	浙江省杭州市西湖区三墩镇荆大路 181 号数治福地首座（云谷福地中心）北楼 2 层 N202 室
股权结构	发行人持股 0.4919%
经营范围	一般项目：智能机器人的研发；人工智能理论与算法软件开发；人工智能应用软件开发；技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广；软件开发；信息系统集成服务；专业设计服务；企业管理；智能机器人销售；计算机软硬件及辅助设备零售；机械设 备销售；通讯设备销售；电子产品销售（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）。

2026 年 3 月 6 日，发行人向青岛熙正泓景一号创业投资基金合伙企业（有

有限合伙）转让所持有中科第五纪 0.4919%的股权（对应实缴注册资本 9,167 元，对应增资后 0.3939%的股权）。2026 年 6 月 30 日，杭州市西湖区市场监督管理局核准中科第五纪的工商变更登记。

除上述情形外，报告期内发行人曾投资深圳市海越机器人科技有限责任公司（以下简称“海越机器人”）。2024 年 12 月，越疆科技认缴出资海越机器人 3,200 万元注册资本，持股比例 40%；后期受市场环境变化影响，各方未能就海越机器人的后续发展战略达成一致；2025 年 12 月，发行人向深圳市海际创元数字科技有限公司转让海越机器人 40%股权（未实缴），2025 年 12 月 31 日，深圳市市场监督管理局核准海越机器人的工商变更登记。

五、持有发行人 5%以上股份或表决权的主要股东及实际控制人情况

（一）控股股东、实际控制人

1、控股股东、实际控制人基本情况

截至本招股说明书签署日，公司创始人、董事长、执行董事、总经理兼核心技术人员刘培超先生直接持有公司 9,391.3016 万股股份，占比 21.35%；刘培超作为越疆合伙的执行事务合伙人，通过越疆合伙支配发行人 2.86%的股份表决权，刘培超实际控制发行人 24.21%股份对应的表决权，为公司控股股东及实际控制人。

刘培超先生，1986 年出生，身份证号码 230227198608****，中国国籍，无境外永久居留权，硕士研究生学历，自 2015 年 7 月起至今一直担任公司董事长、执行董事兼总经理。

2、控股股东、实际控制人控制的其他企业基本情况

截至本招股说明书签署日，除发行人以外，控股股东、实际控制人刘培超先生控制其他企业的情况如下：

（1）越疆合伙

越疆合伙系公司为实施员工激励计划而设立的员工持股平台，由刘培超先生担任执行事务合伙人。截至招股说明书签署日，越疆合伙持有发行人 1,259.9991 万股股份，持股比例为 2.86%，具体情况如下：

公司名称	深圳市越疆咨询合伙企业（有限合伙）
统一社会信用代码	91440300359471466R
公司类型	有限合伙企业
成立日期	2015 年 12 月 11 日
出资额	1 万元
注册地/主要生产经 营地	深圳市南山区粤海街道海珠社区后海滨路 3368 号鹏润达商业广场 3211
执行事务合伙人	刘培超
合伙期限	2015-12-11 至无固定期限
经营范围	一般经营项目是：企业管理；企业管理咨询；信息咨询服务（不含许可类信息咨询服务）；社会经济咨询服务。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动），许可经营项目是：无

越疆合伙的合伙人及出资情况如下：

序号	姓名	合伙人类别	出资额（万元）	出资比例（%）
1	刘培超	普通合伙人	0.5307	53.0670
2	宋涛	有限合伙人	0.2246	22.4550
3	匡得军	有限合伙人	0.2057	20.5734
4	韩明珠	有限合伙人	0.0335	3.3466
5	刘主福	有限合伙人	0.0028	0.2790
6	解俊杰	有限合伙人	0.0028	0.2790
合计			1.0000	100.0000

注：激励对象宋涛、匡得军、韩明珠已离职，其中宋涛于 2021 年 3 月离职后，未依约退回其持有的越疆合伙 22.46% 财产份额。发行人于 2023 年 11 月提起诉讼，请求判令宋涛向刘培超转让上述份额。2025 年 12 月，广东省高级人民法院裁定该纠纷不属于人民法院主管范围；截至本招股说明书签署日，公司及实际控制人与宋涛之间无未决诉讼或仲裁。

越疆合伙的合伙人被授予股权时均为发行人或其子公司员工。

（2）秦墨合伙

秦墨合伙系历史期间股权代持还原所设立的持股平台，由刘培超先生担任执行事务合伙人，秦墨合伙的基本情况如下：

项目	基本信息
企业名称	深圳市秦墨创业投资合伙企业（有限合伙）
统一社会信用代码	91440300MA5ERUY39J
注册地址	深圳市南山区粤海街道高新区社区高新南四道 025 号高新工业村 W2-B 栋 224

项目	基本信息
执行事务合伙人	刘培超
出资额	0.560789 万元
企业类型	有限合伙企业
营业期限	2017 年 10 月 17 日至无固定期限
经营范围	一般经营项目是：投资兴办实业（具体项目另行申报）；投资咨询（不含限制项目）；创业投资业务（以上法律、行政法规、国务院决定禁止的项目除外，限制的项目须取得许可后方可经营）

秦墨合伙的合伙人及其出资情况如下：

序号	合伙人名称/姓名	合伙人类别	出资额（万元）	出资比例（%）
1	刘培超	普通合伙人	0.0038	0.6717
2	张涛	有限合伙人	0.1884	33.5909
3	樊琳	有限合伙人	0.0942	16.7954
4	陈启云	有限合伙人	0.0942	16.7954
5	林勇毅	有限合伙人	0.0897	15.9935
6	浙江米拓投资有限公司	有限合伙人	0.0578	10.3082
7	曹佳俊	有限合伙人	0.0328	5.8448
合计			0.5608	100.0000

截至报告期末，秦墨合伙不再持有发行人股份。

（二）其他持有发行人 5%以上股份或表决权的主要股东

截至本招股说明书签署日，员工持股平台齐墨合伙、楚墨合伙与鲁墨合伙分别持有发行人 2.95%、2.64%及 3.39%股份，刘洋系前述员工持股平台的执行事务合伙人，合计支配发行人 8.98%的股份表决权。刘洋及相关员工持股平台的基本情况如下：

刘洋先生，1988 年出生，中国国籍，无境外永久居留权，学士学历。2011 年 7 月至 2015 年 8 月，就职于盛瑞传动股份有限公司，担任机械设计部科长；2016 年 6 月至今，就职于越疆科技，历任计划物控部部长，现任营销中心战略客户总监；2021 年 2 月至 2022 年 12 月担任公司董事。

1、齐墨合伙

齐墨合伙为发行人的员工持股平台，截至招股说明书签署日，齐墨合伙持有

发行人 1,296.1193 万股股份，持股比例为 2.95%，具体情况如下：

公司名称	新余市齐墨咨询合伙企业（有限合伙）
统一社会信用代码	91440300MA5FE6Q24M
公司类型	有限合伙企业
成立日期	2018 年 12 月 11 日
出资额	316.5 万元
实缴资本	316.5 万元
注册地/主要生产经营地	江西省新余市仙女湖区仰天岗国际生态城 Z-129
主营业务及其与发行人主营业务的关系	为发行人员工持股平台，无实际经营业务
执行事务合伙人	刘洋
合伙期限	2018-12-11 至无固定期限
经营范围	一般项目：企业管理咨询，信息咨询服务（不含许可类信息咨询服务），企业管理（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）

齐墨合伙的合伙人及出资情况如下：

单位：万元

序号	合伙人名称	合伙人类别	认缴出资额	出资比例
1	刘洋	普通合伙人	3.7980	1.2000%
2	刘培超	有限合伙人	203.2716	64.2248%
3	39 名员工	有限合伙人	109.4304	34.5752%
合计			316.5000	100.000%

注：齐墨合伙 39 名员工含 2 名离职员工、2 名法定继承人。

2、楚墨合伙

楚墨合伙为发行人的员工持股平台，截至招股说明书签署日，楚墨合伙持有发行人 1,163.3873 万股股份，持股比例为 2.64%，具体情况如下：

公司名称	新余市楚墨项目投资合伙企业（有限合伙）
统一社会信用代码	91440300MA5HLF5K2R
公司类型	有限合伙企业
成立日期	2022 年 12 月 08 日
出资额	32.489 万元
实缴资本	32.489 万元
注册地/主要生产经营地	江西省新余市仙女湖区仙来西大道科技馆 2 楼 217

主营业务及其与发行人主营业务的关系	为发行人员工持股平台，无实际经营业务
执行事务合伙人	刘洋
合伙期限	2022-12-08 至无固定期限
经营范围	一般项目：创业投资（限投资未上市企业），以自有资金从事投资活动（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）

楚墨合伙的合伙人及出资情况如下：

单位：万元

序号	合伙人名称	合伙人类别	认缴出资额	出资比例
1	刘洋	普通合伙人	0.2941	0.9053%
2	刘培超	有限合伙人	2.0867	6.4229%
3	39 名员工	有限合伙人	30.1081	92.6718%
合计			32.4890	100.000%

注：楚墨合伙 39 名员工含 1 名离职员工。

3、鲁墨合伙

鲁墨合伙为发行人的员工持股平台，截至招股说明书签署日，鲁墨合伙持有发行人 1,489.7259 万股股份，持股比例为 3.39%，具体情况如下：

公司名称	新余市鲁墨项目投资合伙企业（有限合伙）
统一社会信用代码	91440300MA5HLFUAX1
公司类型	有限合伙企业
成立日期	2022 年 12 月 08 日
出资额	41.6024 万元
实缴资本	41.6024 万元
注册地/主要生产经营地	江西省新余市仙女湖区仙来西大道科技馆 2 楼 218
主营业务及其与发行人主营业务的关系	为发行人员工持股平台，无实际经营业务
执行事务合伙人	刘洋
合伙期限	2022-12-08 至无固定期限
经营范围	一般项目：创业投资（限投资未上市企业），以自有资金从事投资活动（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）

鲁墨合伙的合伙人及出资情况如下：

单位：万元

序号	合伙人名称	合伙人类别	认缴出资额	出资比例
1	刘洋	普通合伙人	3.7423	8.9954%
2	刘培超	有限合伙人	1.7718	4.2588%
3	37 名员工	有限合伙人	36.0884	86.7458%
合计			41.6024	100.0000%

注：鲁墨合伙 37 名员工含 2 名离职员工。

（三）控股股东、实际控制人所持股份质押、冻结或发生诉讼纠纷等情况

截至本招股说明书签署日，发行人控股股东、实际控制人直接或间接持有发行人的股份均不存在质押、冻结或发生诉讼纠纷等情况。

（四）控股股东、实际控制人报告期内合法合规行为情况

报告期内，发行人控股股东、实际控制人不存在贪污、贿赂、侵占财产、挪用财产或者破坏社会主义市场经济秩序的刑事犯罪，亦不存在欺诈发行、重大信息披露违法或者其他涉及国家安全、公共安全、生态安全、生产安全、公众健康安全等领域的重大违法行为。

六、发行人股本情况

（一）本次发行前后的股本情况

本次发行前发行人总股本为 43,995.5400 万股，本次公开发行股份不低于 2,315.5548 万股且不超过 4,888.3933 万股，不低于本次发行后公司股份总数的 5%且不超过本次发行后公司股份总数的 10%，本次公开发行前后，公司股本结构情况如下：

序号	股东名称	发行前股本结构		发行后股本结构	
		持股数（万股）	持股比例（%）	持股数（万股）	持股比例（%）
1	刘培超	9,391.3016	21.3460	9,391.3016	19.2114
2	越疆合伙	1,259.9991	2.8639	1,259.9991	2.5775
3	鲁墨合伙	1,489.7259	3.3861	1,489.7259	3.0475
4	齐墨合伙	1,296.1193	2.9460	1,296.1193	2.6514
5	楚墨合伙	1,163.3873	2.6443	1,163.3873	2.3799
6	郎需林	756.8213	1.7202	756.8213	1.5482

序号	股东名称	发行前股本结构		发行后股本结构	
		持股数（万股）	持股比例（%）	持股数（万股）	持股比例（%）
7	深圳千帆	509.7899	1.1587	509.7899	1.0429
8	刘丹	357.2450	0.8120	357.2450	0.7308
9	海口国盈	8.7695	0.0199	8.7695	0.0179
10	全流通股东及H股公众股东	27,762.3811	63.1027	27,762.3811	56.7924
公开发行股份		-	-	4,888.3933	10.0000
合计		43,995.5400	100.0000	48,883.9333	100.0000

注1：上表系以本次公开发行股份数量占发行后公司股份总数的10%为假设进行测算；

注2：2025年12月23日起，全流通股东所申请全流通的股份锁定期届满，发行人不掌握全流通股份的减持情况。股份锁定期届满前，全流通股东持有发行人股份的情况，参见本节之“二、发行人设立及报告期内股本、股东变化、重大资产重组及在其他证券市场的上市/挂牌情况”之“2、发行人H股上市及全流通具体程序”之“（1）发行人H股上市及首次全流通备案具体程序”的相关内容。

（二）本次发行前的前十名股东持股情况

本次发行前，除全流通股东及H股公众股东外，发行人主要股东持股情况如下：

序号	股东名称	股份数（万股）	持股比例（%）
1	刘培超	9,391.3016	21.3460
2	越疆合伙	1,259.9991	2.8639
3	鲁墨合伙	1,489.7259	3.3861
4	齐墨合伙	1,296.1193	2.9460
5	楚墨合伙	1,163.3873	2.6443
6	郎需林	756.8213	1.7202
合计		15,357.3545	34.9066

（三）前十名自然人股东及其在发行人处的任职

截至本招股说明书签署日，除H股公众股东外，发行人共有4名自然人股东，其在发行人的持股及任职情况如下：

序号	股东	股份数（万股）	持股比例（%）	在发行人的任职
1	刘培超	9,391.3016	21.3460	董事长、执行董事、总经理
2	郎需林	756.8213	1.7202	非执行董事
3	吴志文	159.36	0.3622	未任职

序号	股东	股份数（万股）	持股比例（%）	在发行人的任职
4	刘丹	357.25	0.8120	未任职

注：上表中吴志文与刘丹的股份为境内未上市股份。

（四）发行人股本中的国有股份及外资股份情况

1、发行人股本中的国有股份情况

截至本招股说明书签署日，发行人境内未上市股份不存在国有股份。

2、发行人股本中的外资股份情况

截至本招股说明书签署日，除刘培超、四家员工持股平台、郎需林已完成 H 股全流通的股份、发行人全流通股东及 H 股公众股东持有的 H 股股份以外，发行人不存在其他外资股份。

（五）申报前一年发行人新增股东情况

截至本招股说明书签署日，除因港股配售新增的 H 股股东及公司在香港联交所上市交易期间因二级市场交易而新增的 H 股公众股东以外，公司最近一年无新增股东。

（六）本次发行前各股东的关联关系及关联股东的各自持股比例情况

除已全部完成 H 股全流通的全流通股东及 H 股公众股东外，本次发行前各股东间的关联关系及关联股东的各自持股比例情况如下：

序号	股东名称	持股数量（万股）	持股比例	关联关系
1	刘培超	9,391.3016	21.3460%	越疆合伙为发行人员工持股平台，由刘培超担任执行事务合伙人
	越疆合伙	1,259.9991	2.8639%	
2	齐墨合伙	1,296.1193	2.9460%	鲁墨合伙、楚墨合伙、齐墨合伙均为发行人员工持股平台，由刘洋担任执行事务合伙人
	鲁墨合伙	1,489.7259	3.3861%	
	楚墨合伙	1,163.3873	2.6443%	
3	前海基金	293.5892	0.6673%	前海基金的普通合伙人为前海方舟资产管理有限公司，中原前海的普通合伙人为前海方舟（郑州）创业投资管理企业（有限合伙），前海方舟（郑州）创业投资管理企业（有限合伙）的普通合伙人为前海方舟资产管理有限公司
	中原前海	51.6166	0.1173%	
4	深圳千帆	509.7899	1.1587%	深圳千帆与海口国盈的普通合伙人均为

序号	股东名称	持股数量 (万股)	持股比例	关联关系
	海口国盈	8.7695	0.0199%	深圳市投控资本有限公司

注 1：员工持股平台的持股数量包括全流通股份与境内未上市股份；

注 2：上表中前海基金与中原前海仅包含境内未上市股份，未包含已全流通的股份；

注 3：截至本招股说明书签署日，深圳千帆与海口国盈的股份全流通申请尚未取得中国证监会备案。

除上述股东间的关联关系外，发行人直接股东之间不存在其他关联关系、一致行动关系。

（七）发行人股东公开发售股份情况

本次发行全部为新股发行，原股东不公开发售股份。

（八）发行人签订的特殊股东权利条款及解除情况

发行人以及控股股东、实际控制人刘培超等曾存在与股东签订特殊股东权利条款（含对赌协议）的情况，截至发行人于香港联交所上市之日，发行人及实际控制人曾存在的特殊股东权利的条款均已终止。具体情况如下：

1、发行人曾存在的特殊股东权利安排条款

发行人历史沿革中存在如下涉及特殊股东权利安排或者涉及股份的特殊约定情况：

序号	特殊权益人	主要特殊权益内容	回购义务承担方	签署时间
1	深圳希格斯	优先购买权、共同出售权、优先认购权、清算优先权、优先投资权、信息权	无	2015.08.08
2	杭州道昇、同道齐创、杭州君溢、上海镭厉、深创投	优先购买权、优先认购权、反稀释权、优先清算权、知情权	无	2015.12.31
3	宁波同伴、前海基金、红土创客、深创投	优先购买权、优先认购权、反稀释权、优先清算权、知情权	无	2017.04.11
4	前海基金	2017 年、2018 年业绩承诺及补偿、股权回购	刘培超	2017.04.11
5	深创投、红土创客		刘培超	
6	前海基金	2018 年、2019 年业绩对赌及现金补偿、股权回购	刘培超	2018.06.20
7	深创投、红土创客		刘培超	
8	前海基金	2020 年、2021 年业绩承诺及补偿、股权回购、优先清算权、股权转让限制、优先认购权、最惠国待遇、优先购买权、共同	刘培超	2020.03.16
	中原前海			
	西藏鑫星			

序号	特殊权益人	主要特殊权益内容	回购义务承担方	签署时间
	深创投、南山红土	出售权		
9	前海基金、中原前海	2020 年、2021 年业绩对赌及现金/股份补偿、股权回购、股权转让限制、反稀释权、优先认购权、最惠国待遇、优先购买权、共同出售权、竞业限制、优先清算权	刘培超	2020.03.18
	西藏鑫星			
	深创投、南山红土、红土创客			
10	无锡产发、上海势能、深圳为嘉、无锡云晖、温润振信、横琴齐创、上海中金、青岛中车、天津融元、共青城山般	投资优先权、优先购买权、共同售股权、优先认购权、反稀释权、回购权、最惠国待遇、优先清算权、知情权	发行人、刘培超、越疆合伙、齐墨合伙	2021.01.12
11	宁波卓袁、青岛海联、山东华融、深圳言蹊	优先购买权、优先认购权、反稀释权、回购权、优先清算权、知情权		2021.03.31
12	中网投	优先购买权、共同出售权、优先认购权、反稀释权、回购权、优先清算权、最惠国待遇、知情权		2022.06.13
13	深圳千帆、海口国盈			2022.08.25
14	珠海玖菲特、淄博米拓			2022.10.12
15	淄博米拓、刘丹、刘思萌、尹国凤	优先购买权、共同出售权、优先认购权、反稀释权、优先清算权、最惠国待遇、知情权		2022.12.14
16	深圳松禾	优先购买权、共同出售权、优先认购权、反稀释权、回购权、优先清算权、最惠国待遇、知情权	刘培超、越疆合伙、齐墨合伙	2022.12.15

2、发行人曾存在的特殊股东权利条款的解除情况

发行人已对历史特殊股东权利分步清理、全面终止，具体情况如下：

（1）发行人回购义务终止执行并自始无效

2022 年 10 月 19 日，上海中金、上海势能、无锡产发、青岛中车、天津融元、深圳为嘉、共青城山般、无锡云晖、珠海温润、横琴齐创、宁波卓袁、青岛海联、山东华融、深圳言蹊、中网投、深圳千帆、海口国盈、珠海玖菲特、淄博米拓与刘培超、越疆合伙、齐墨合伙、越疆有限签署《深圳市越疆科技有限公司投资协议之补充协议》（以下简称“《补充协议（一）》”），约定自补充协议生效之日起，发行人作为连带责任人承担回购义务的安排终止执行并自始无效，对各方均不具有法律约束力。

（2）实际控制人业绩对赌与补偿事项均已豁免或执行完毕

2022年12月13日，刘培超分别与前海基金、中原前海、深创投、红土创客、南山红土签署了《关于投资深圳市越疆科技有限公司相关事项之协议书之补充协议》；2023年2月13日，刘培超与西藏鑫星签署了《关于投资深圳市越疆科技有限公司相关事项之协议书之补充协议》，前述协议约定，就历史上刘培超与相关投资人之间约定的业绩对赌、现金补偿及/或股份补偿事宜均已豁免或执行完毕，各方不存在任何纠纷或潜在纠纷。

（3）其他特殊股东权利条款终止

2023年5月6日，该时点全体股东签署《深圳市越疆科技股份有限公司投资协议之补充协议（二）》（以下简称“《补充协议（二）》”），同意自发行人向证券交易所递交首次公开发行上市申报材料并获受理之日起终止公司历次融资或股权转让时签署的公司章程、投资协议、股权转让协议及补充协议等文件中约定的全部股东特殊权利（包括但不限于优先认购权、优先购买权、共同出售权、转让限制、赎回/回购权、信息权、反稀释、清算中的特殊权利等内容）。但若因：1）公司主动撤回发行上市申请；2）公司发行上市申请被有权机关终止、否决、不予注册或不予核准或核准/注册批文到期后未完成发行的导致未能实现在中国境内首次公开发行股份并上市的，则自否决之日、撤回之日、终止之日、放弃之日、不予注册之日或批文到期未发行之日（以孰先到之日为准）起，前述需终止的股东特殊权利条款效力自动恢复。

2024年5月31日，发行人召开2023年年度股东大会，除深圳千帆、海口国盈未出席股东大会、未参与表决外，其他全部股东全票通过了《关于确认公司历次投资与股东协议中相关股东特殊权利终止的议案》，议案就股东特殊权利的终止进一步明确，除《补充协议（一）》已有约定外，自紧接发行人向证券交易所提交上市申请材料前一日起终止投资与股东协议中约定的其他全部股东特殊权利条款且自始无效，并约定若发行人未能实现中国境内外证券交易所首次公开发行上市的，则前述约定的股东特殊权利条款效力自动恢复。

2024年8月19日，刘培超、越疆合伙、吴志文、郎需林、齐墨合伙、楚墨合伙、鲁墨合伙、越疆科技与深圳千帆、海口国盈签署《深圳市越疆科技股份有限公司投资协议之补充协议（三）》约定，除《补充协议（一）》已有约定外，自紧接发行人向证券交易所提交上市申请材料前一日起终止投资与股东协议中

约定的其他全部股东特殊权利条款且自始无效，并约定若发行人未能实现中国境内外证券交易所首次公开发行上市的，则前述约定的其他全部股东特殊权利条款效力自动恢复。

2024年12月23日，发行人首次公开发行境外上市股份（H股）并在香港联交所主板上市，前述股东特殊权利条款自动恢复的条件实质上已无法触发，股东特殊权利条款彻底终止。

综上，截至发行人于香港联交所上市之日，发行人及实际控制人曾存在的特殊股东权利的条款均已终止，其中特殊权利条款涉及发行人承担回购义务的安排已终止并自始无效，不存在严重影响发行人持续经营能力或者其他严重影响投资者权益的情形，不会导致公司控制权发生变化，符合《监管规则适用指引——发行类第4号》关于对赌协议的要求。

（九）发行人机构股东涉及的私募投资基金备案情况

截至本招股说明书签署日，除H股公众股东外，发行人共有9名内资非自然人股东，其中有4名股东属于《私募投资基金监督管理暂行办法》和《私募投资基金登记备案办法》规定的私募投资基金，其备案情况如下：

序号	股东	基金备案号	基金管理人	管理人登记号
1	无锡产发	SJN273	深圳市招商金葵资本管理有限责任公司	P1018093
2	深圳千帆	STL412	深圳市投控资本有限公司	P1064093
3	前海基金	SE8205	前海方舟资产管理有限公司	P1030546
4	中原前海	SGE037	前海方舟资产管理有限公司	P1030546

发行人其余非自然人股东不属于《私募投资基金监督管理暂行办法》和《私募投资基金登记备案办法》规定的私募投资基金，无需办理私募投资基金备案手续。

（十）发行人历史上的代持及解除情况

发行人历史上曾存在部分股东委托他人代持股份的情形，相关代持关系均已在报告期前解除，具体情况如下：

委托方	受托方	代持解除时间	解除方式
蔡文娟（深圳群达实际	陈庆良	2018年12月11日	（1）0.9054%的股权通过向深圳松

委托方	受托方	代持解除时间	解除方式
控制人)			禾转让的方式退出；（2）2.7298%的股权向深圳群达还原
深圳中科、林勇毅、曹佳俊、张涛、陈启云、樊琳	刘培超	2018 年 1 月 2 日	刘培超将其持有的公司 2.6543%股权转让给秦墨合伙实现份额还原
上海晖翌、宁波镭厉、深圳喔赢、杭州十维	上海镭厉	2022 年 12 月 14 日	（1）上海晖翌退出投资；（2）宁波镭厉、深圳喔赢、杭州十维进行股权还原

1、陈庆良将代持股份还原至深圳群达

（1）代持的形成

2015 年 7 月 30 日，刘培超、郎需林、吴志文、赵晓东、徐宝腾、陈庆良共同出资设立越疆有限，陈庆良所持股权系代蔡文娟持有。蔡文娟与陈庆良于 2015 年 7 月 31 日签订了《股权代持协议》，委托陈庆良为其代持越疆有限 5% 的股权，对应越疆有限 25 万元出资额。

（2）代持还原过程

2017 年 9 月 1 日，蔡文娟与陈庆良签署了《股份代持还原协议书》，双方确认越疆有限经过几轮融资后，陈庆良为蔡文娟代持的股权比例已由 5% 稀释至 3.8715%，并约定由陈庆良将前述代持股权还原至蔡文娟名下，以解除双方的代持关系。

2018 年 6 月，蔡文娟拟将其实际持有的部分股权转让予深圳松禾，根据蔡文娟的安排，陈庆良与深圳松禾于 2018 年 6 月 28 日签署了《股权转让协议》，陈庆良将其代蔡文娟持有的公司 0.9054% 的股权以 543.24 万元的价格转让给深圳松禾。

2018 年 12 月 11 日，陈庆良按照蔡文娟的安排与深圳群达签署《股权转让协议书》，陈庆良将其代蔡文娟持有的公司 2.7298% 股权以 18.7734 万元的价格转让给深圳群达。深圳群达系蔡文娟实际控制的企业，由蔡文娟持股 99% 并担任执行事务合伙人，蔡文娟配偶沈振虎持股 1%，陈庆良与蔡文娟就此解除了股权代持关系。

2、刘培超将代持股份还原至深圳中科、林勇毅、曹佳俊、张涛、陈启云、樊琳共同出资成立的合伙企业秦墨合伙

（1）代持形成事项

2016年1月，刘培超与林勇毅、曹佳俊签署《股权转让合同》，林勇毅以135万元的价格受让刘培超持有的公司0.9%股权，曹佳俊以15万元的价格受让刘培超持有的公司0.1%股权。

2016年3月23日，深圳中科与公司签署《备忘录》约定，由于深圳中科在公司设立初期为公司免费提供办公场地等相关支持，作为对价，刘培超将其持有的公司1%股权无偿转让给深圳中科。

2017年6月3日，刘培超与张涛签署《股权转让合同》，张涛以200万元的价格受让刘培超持有的公司0.5%股权。

2017年7月6日，刘培超与陈启云、樊琳签署《股权转让合同》，陈启云以100万元的价格受让刘培超持有的公司0.25%股权，樊琳以100万元的价格受让刘培超持有的公司0.25%股权。

由于深圳中科、林勇毅、曹佳俊、张涛、陈启云、樊琳持有的股权比例较少，为避免股东人数过多，经各方协商后，暂时由刘培超为深圳中科、林勇毅、曹佳俊、张涛、陈启云、樊琳代持该部分股权。

（2）代持还原过程

根据刘培超（作为代持人）与深圳中科、林勇毅、曹佳俊、张涛、陈启云、樊琳（作为被代持人）于2017年10月10日共同签署的《说明确认函》，为体现真实的股权关系以及合理减少股权还原后的直接股东数量，经代持人与被代持人协商，决定由代持人作为普通合伙人以及由被代持人作为有限合伙人，共同发起设立秦墨合伙，各被代持人通过持有秦墨合伙财产份额的形式间接持有公司的股权，最终实现股权代持还原。同时，各方确认前述代持股权经公司前次融资后的稀释情况如下：

转让方 (代持人)	受让方 (被代持人)	原受让股权比例 (%)	股权对价 (万元)	融资后股权比例 (%)
刘培超	深圳中科	1.00	0.00	0.7743

转让方 (代持人)	受让方 (被代持人)	原受让股权比例 (%)	股权对价 (万元)	融资后股权比例 (%)
	林勇毅	0.90	135.00	0.783
	曹佳俊	0.10	15.00	0.087
	张涛	0.50	200.00	0.50
	陈启云	0.25	100.00	0.25
	樊琳	0.25	100.00	0.25
合计		3.00	550.00	2.6443

2017年10月17日，刘培超作为普通合伙人与深圳中科、林勇毅、曹佳俊、张涛、陈启云、樊琳（作为有限合伙人）共同注册成立秦墨合伙。

2018年1月2日，刘培超与秦墨合伙签订《股权转让协议书》，刘培超将其持有的公司2.6543%股权以550万元的价格转让给秦墨合伙，刘培超与深圳中科、林勇毅、曹佳俊、张涛、陈启云、樊琳解除了股权代持关系。

3、上海镭厉将代持股份还原至上海晖翌、宁波镭厉、深圳喔赢、杭州十维

（1）代持形成事项

2015年12月，上海镭厉作为投资方之一与其他投资方、公司原股东、公司签署了《投资协议书》，上海镭厉以412.5万元的价格认购公司15.4494万元新增注册资本，持有公司2.75%的股权。

根据上海镭厉分别与上海晖翌、宁波镭厉、深圳喔赢、杭州十维签署的《股权代持协议书》，上海晖翌、宁波镭厉、深圳喔赢、杭州十维合计委托上海镭厉向公司投资300万元，鉴于本次投资总额较少、持股比例较低，为方便管理，基于各方的信任关系，上海晖翌、宁波镭厉、深圳喔赢、杭州十维统一委托上海镭厉作为名义股东向公司进行出资。各方的实际出资情况如下：

序号	投资方名称	投资金额（万元）	认购新增注册资本（万元）	持股比例（%）
1	上海镭厉	112.50	4.2135	0.75
2	上海晖翌	100.00	3.7453	0.67
3	宁波镭厉	105.00	3.9326	0.70
4	深圳喔赢	50.00	1.8726	0.33
5	杭州十维	45.00	1.6854	0.30
合计		412.50	15.4494	2.75

（2）代持还原过程

①上海镭厉、上海晖翌所持的公司股权

由于上海镭厉、上海晖翌无法办理私募投资基金备案，拟退出投资，受让方刘丹看好行业和公司未来的发展，经各方协商一致，刘丹同意受让上海镭厉、上海晖翌持有的公司股权。

2022年12月14日，上海镭厉与刘丹签订《股权转让协议》，刘丹以1,979万元价格受让上海镭厉持有的公司0.7916%股权（包含上海镭厉代上海晖翌持有的公司股权），上海镭厉、上海晖翌退出了对公司的投资。

②宁波镭厉、深圳喔赢、杭州十维所持的公司股权

鉴于宁波镭厉、深圳喔赢、杭州十维已办理私募投资基金备案，满足股东适格性的要求，经各方协商后，2022年12月14日，上海镭厉与宁波镭厉、深圳喔赢、杭州十维签订《股权转让协议》，约定上海镭厉将其代宁波镭厉持有的公司0.3912%股权转让给宁波镭厉，将其代深圳喔赢持有的公司0.1863%股权转让给深圳喔赢，将其代杭州十维持有的公司0.1676%股权转让给杭州十维，至此上海镭厉与宁波镭厉、深圳喔赢、杭州十维解除了股权代持关系。

上述委托持股/代持关系的形成、变动以及最终的解除，均系委托方、代持方真实意思表示，不存在侵害第三人合法权益的情形，不存在潜在权属争议或纠纷。截至本招股说明书签署日，发行人股份权属清晰，不存在委托持股或信托持股等未披露的股权安排，不存在权属纠纷，不存在影响和潜在影响发行人股权结构的事项或特殊安排。

七、发行人董事、监事、高级管理人员及其他核心人员情况

（一）董事、高级管理人员及其他核心人员的简要情况

1、董事会成员

公司董事会由7名董事组成，其中独立董事3名。本届董事任期为三年，基本情况如下：

序号	姓名	职务	提名人	任职期限
1	刘培超	董事长、执行董事兼总经理	刘培超	2025 年 12 月 29 日至 2028 年 12 月 28 日
2	姜宇	执行董事、副总经理	刘培超	
		职工代表董事	职工代表大会	
3	郎需林	非执行董事（非独立董事）	刘培超	
4	李贻斌	独立董事	刘培超	
5	吴浩云	独立董事	刘培超	
6	侯玲玲	独立董事	刘培超	2026 年 7 月 2 日至 2028 年 12 月 28 日
7	刘主福	执行董事、副总经理	刘培超	

公司董事主要简历如下：

刘培超先生，简历请见第四节“五、持有发行人 5%以上股份或表决权的主要股东及实际控制人情况”之“（一）控股股东、实际控制人”之“1、控股股东、实际控制人基本情况”。

姜宇先生，1984 年出生，中国国籍，无境外永久居留权，硕士学历。2012 年 7 月至 2017 年 8 月，就职于上海新时达电气股份有限公司，历任硬件工程师、项目经理、产品经理、高级工程师；2017 年 8 月至今任职于公司，历任公司研发副总监、供应链总监、研发总监；2022 年 12 月至 2025 年 12 月，担任公司副总经理；2025 年 12 月至今，担任公司执行董事、副总经理。

郎需林先生，1988 年出生，中国国籍，无境外永久居留权，硕士学历。2014 年 7 月至 2015 年 7 月，就职于深圳市汇川技术股份有限公司，担任工程师；2015 年 8 月至今任职于公司，现任公司首席科学家；2016 年 9 月至 2025 年 12 月，担任公司执行董事；2025 年 12 月至今，担任公司非执行董事。

李贻斌先生，1960 年出生，中国国籍，无境外永久居留权，博士学历。1982 年 8 月至 2003 年 7 月，就职于山东科技大学，历任讲师、副教授、教授；2003 年 9 月至今，任山东大学教授；2018 年 7 月至今，担任山东省自动化学会理事长；2019 年 9 月至 2023 年 2 月，担任佳禾智慧科技股份有限公司独立董事；2020 年 11 月至今，担任中信重工机械股份有限公司独立董事；2022 年 1 月至今，担任沈阳新松机器人自动化股份有限公司独立董事；2022 年 12 月至今，担任公司独立董事。

吴浩云先生，1976 年出生，中国国籍，中国香港永久居留权，本科学历。1997 年 9 月至 2001 年 2 月，就职于加拿大普华永道会计师事务所，担任高级审计员；2001 年 3 月至 2012 年 10 月，就职于香港毕马威会计师事务所，担任合伙人；2013 年 6 月至今，任吴浩云会计师行有限公司董事总经理；2016 年 12 月至今，担任 HM International Holdings Limited 的独立非执行董事；2018 年 6 月至 2021 年 7 月，担任浙江苍南仪表集团股份有限公司的独立非执行董事；2020 年 12 月起，担任车市科技有限公司的独立非执行董事；2024 年 5 月至今，任公司独立董事。

侯玲玲女士，1975 年出生，中国国籍，无境外永久居留权，博士学历。1997 年 7 月至 2006 年 12 月，担任中南财经政法大学讲师；2006 年 12 月至 2008 年 5 月，担任华南理工大学讲师；2008 年 5 月至今，担任深圳大学教授；2019 年 2 月至今，担任深圳国际仲裁院仲裁员；2024 年 6 月至今，担任立讯精密工业股份有限公司独立董事。2022 年 12 月至今，任公司独立董事。

刘主福先生，1988 年出生，中国国籍，无境外永久居留权，本科学历。2011 年 7 月至 2014 年 12 月，就职于广州致远电子股份有限公司，担任嵌入式系统工程师；2014 年 12 月至 2015 年 12 月，就职于广州七喜医疗设备有限公司，担任嵌入式算法经理；2015 年 12 月至今，任职于公司，现任公司执行董事、副总经理及全球业务支持中心负责人。

2、审计委员会

2025 年 12 月 29 日，公司召开 2025 年第三次临时股东会，审议通过了《废止监事会议事规则》，根据《公司法》的相关规定，结合公司实际情况，公司将不再设置监事会，监事会的职权由董事会审计委员会行使。

审计委员会成员为 3 名，为吴浩云、李贻斌、郎需林，由吴浩云担任审计委员会主席。前述董事的简历详见本节之“七、发行人董事、监事、高级管理人员及其他核心人员情况”之“（一）董事、高级管理人员及其他核心人员的简要情况”之“1、董事会成员”。

3、高级管理人员

公司现有高级管理人员 5 名，基本情况如下：

序号	姓名	职务	任职期限
1	刘培超	董事长、执行董事兼总经理、核心技术人员	2025 年 12 月 29 日至 2028 年 12 月 28 日
2	姜宇	执行董事、副总经理、核心技术人员	
3	刘主福	执行董事、副总经理、全球业务支持中心负责人、核心技术人员	
4	尼尧擎	董事会秘书	2026 年 3 月 13 日至 2028 年 12 月 28 日
5	欧阳小娟	财务总监	2026 年 6 月 10 日至 2028 年 12 月 28 日

公司高级管理人员简历如下：

刘培超、姜宇、刘主福先生，简历请见本节“七、发行人董事、监事、高级管理人员及其他核心人员情况”之“（一）董事、高级管理人员及其他核心人员的简要情况”之“1、董事会成员”。

尼尧擎先生，1993 年出生，中国国籍，无境外永久居留权，硕士学历。2019 年 9 月至 2020 年 6 月，任职于中信证券股份有限公司，担任投资银行管理委员会高级经理；2020 年 6 月至 2026 年 1 月，任职于中国国际金融股份有限公司，担任投资银行部副总经理、保荐代表人。2026 年 1 月至今，任职于公司，现任公司董事会秘书。

欧阳小娟女士，1990 年出生，中国国籍，无境外永久居留权，本科学历。2013 年 5 月至 2016 年 7 月，就职于深圳市北极王丰泰科技有限公司，担任成本会计；2016 年 8 月至 2017 年 10 月，就职于深圳亿天航科技有限公司，担任财务经理；2017 年 10 月至 2018 年 7 月，就职于深圳投之家金融信息服务有限公司，担任财务经理；2018 年 9 月至 2026 年 6 月，担任公司财务经理；2026 年 6 月至今，担任公司财务总监。

4、其他核心人员

截至本招股说明书签署日，公司其他核心人员主要为 5 名核心技术人员，基本情况如下：

序号	姓名	任职情况
1	刘培超	董事长、执行董事兼总经理、核心技术人员
2	郎需林	非执行董事、首席科学家、核心技术人员

序号	姓名	任职情况
3	姜宇	执行董事、副总经理、核心技术人员
4	刘主福	执行董事 、副总经理、全球业务支持中心负责人、核心技术人员
5	解俊杰	产品总监、核心技术人员

公司其他核心人员简历如下：

刘培超先生、郎需林先生、姜宇先生以及刘主福先生的简历请见本节“七、发行人董事、监事、高级管理人员及其他核心人员情况”之“（一）董事、高级管理人员及其他核心人员的简要情况”之“1、董事会成员”。

解俊杰先生，1989年出生，中国国籍，无境外永久居留权，硕士学历。2016年9月至今，任职于公司，现任公司产品总监。

报告期内，公司董事、监事会取消前监事、高级管理人员及其他核心人员不存在涉及行政处罚、监督管理措施、纪律处分或自律监管措施、被司法机关立案侦查、被中国证监会立案调查的情况。

（二）董事、高级管理人员及其他核心人员及其近亲属持有公司股份情况

1、直接持有公司股份情况

截至本招股说明书签署日，公司董事、高级管理人员、核心技术人员直接持有公司股份的情况如下：

序号	姓名	公司职务	持股数量 (万股)	持股比例 (%)
1	刘培超	董事长、执行董事兼总经理、核心技术人员	9,391.3016	21.3460
2	郎需林	非执行董事、首席科学家、核心技术人员	756.8213	1.7202

除上述情形外，公司不存在其他董事、高级管理人员、核心技术人员直接持有公司股份的情况，不存在董事、高级管理人员、核心技术人员近亲属直接持有公司股份的情况。

2、间接持有公司股份情况

截至本招股说明书签署日，公司董事、高级管理人员、其他核心人员通过员工激励平台间接持股情况如下：

姓名	公司职务	间接持股主体	间接持股比例
刘培超	董事长、执行董事兼总经理、核心技术人员	越疆合伙	1.52%
		齐墨合伙	1.89%
		楚墨合伙	0.17%
		鲁墨合伙	0.14%
姜宇	执行董事、副总经理、核心技术人员	鲁墨合伙	0.36%
刘主福	执行董事、副总经理、全球业务支持中心负责人、核心技术人员	楚墨合伙	0.78%
		越疆合伙	0.01%
解俊杰	产品总监、核心技术人员	鲁墨合伙	0.78%
		越疆合伙	0.01%
欧阳小娟	财务总监	楚墨合伙	0.04%

注：上表间接持股比例为四舍五入结果。

除上述情形外，公司不存在其他董事、高级管理人员、其他核心人员间接持有公司股份的情况，不存在董事、高级管理人员、其他核心人员近亲属间接持有公司股份的情况。公司董事、高级管理人员、其他核心人员所持股份不存在被质押、冻结或发生诉讼纠纷等情形。

（三）董事、高级管理人员及其他核心人员的其他对外投资情况

截至 2025 年 12 月 31 日，除发行人及股权激励平台越疆合伙、楚墨合伙、齐墨合伙与鲁墨合伙以外，发行人董事、高级管理人员及其他核心人员不存在与发行人业务相关的对外投资情况。

（四）董事、监事、高级管理人员及其他核心人员薪酬情况

1、薪酬组成、确定依据及所履行的程序

担任具体生产经营职务的董事、监事会取消前的监事、高级管理人员及其他核心人员在公司领取薪酬，薪酬由基本工资、奖金等组成。未在公司担任生产经营职务的独立董事在公司领取津贴；未在公司担任生产经营职务的外部董事、监事未在公司领取薪酬。

公司董事会下设薪酬与考核委员会，负责制定公司董事及高级管理人员的考核标准并进行考核，负责制定、审查公司董事、监事及高级管理人员的薪酬政策与方案。公司制定了《董事会薪酬与考核委员会议事规则》。公司董事、监事会取消前的监事、高级管理人员的薪酬方案按照《公司章程》《董事会薪酬与考核

委员会议事规则》等公司治理制度履行了相应的审议程序。

2、薪酬总额占发行人利润总额的比例

报告期内，公司董事、监事会取消前的监事、高级管理人员及其他核心人员的薪酬总额及其占公司同期利润总额的比例如下：

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
薪酬总额（万元）	669.01	612.38	569.11
利润总额（万元）	-8,418.76	-9,402.07	-8,979.99
薪酬总额/利润总额	-	-	-

注：薪酬总额不含股权激励费用。

3、董事、监事、高级管理人员及其他核心人员最近一年从发行人及其关联企业领取收入的情况

2025 年度，发行人董事、监事会取消前的监事、高级管理人员及其他核心人员领取薪酬的情况如下：

姓名	职务	薪酬金额 （万元）	是否在关联企业领薪
刘培超	董事长、执行董事兼总经理、核心技术人员	106.23	-
王勇	执行董事、副总经理、财务总监 （已离任）	141.09	-
姜宇	执行董事、副总经理、核心技术人员	94.02	-
郎需林	非执行董事、首席科学家、核心技术人员	79.59	-
刘主福	执行董事、副总经理、全球业务支持中心负责人、核心技术人员	77.00	-
尼尧擎	董事会秘书	-	-
李刘伟	监事（已离任）	49.05	-
万颖	监事（已离任）	36.48	-
马静娴	监事（已离任）	-	-
景亮	非执行董事（已离任）	-	-
李贻斌	独立董事	7.20	-
侯玲玲	独立董事	7.20	-
吴浩云	独立董事	7.20	-
解俊杰	产品总监、核心技术人员	63.96	-
合计		669.01	-

注 1：李刘伟、万颖、马静娴于 2025 年 12 月辞任监事，李刘伟、万颖仍在公司任职，上表所列薪酬数据为全年薪酬；

注 2：尼尧擎于 2026 年 1 月加入公司，2025 年未在公司及关联企业领薪；

注 3：上述领薪金额不含董事、监事、高级管理人员作为激励对象的股权激励费用，具体情况参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之“八、发行人正在执行的股权激励及其他制度安排和执行情况”。

4、上述人员所享受的其他待遇和退休金计划

在公司任职领薪的董事、监事会取消前的监事、高级管理人员及其他核心人员按国家有关规定享受社会保险保障，除此之外，上述人员未在公司享受其他待遇和退休金计划。

（五）董事、高级管理人员及核心技术人员的兼职情况

截至本招股说明书签署日，发行人董事、高级管理人员及核心技术人员兼职情况（不包括发行人及其子公司、分公司）如下：

姓名	职务	兼职单位	兼职职务	与公司的关联关系
刘培超	董事长、执行董事兼总经理	越疆合伙	执行事务合伙人	发行人的员工持股平台
李贻斌	独立董事	山东大学控制科学与工程学院	教授	无关联关系
		山东省工程师协会	副会长	无关联关系
		山东德晟机器人股份有限公司	监事	无关联关系
		中信重工机械股份有限公司	独立董事	无关联关系
		沈阳新松机器人自动化股份有限公司	独立董事	无关联关系
		中国自动化学会建筑机器人专业委员会	副主任	无关联关系
		山东省自动化学会	理事长	无关联关系
侯玲玲	独立董事	泰和泰（深圳）律师事务所	律师	无关联关系
		深圳国际仲裁院	仲裁员	无关联关系
		东莞仲裁委员会	仲裁员	无关联关系
		汕尾仲裁委员会	仲裁员	无关联关系
		中国社会法学会研究会	常务理事	无关联关系
		深圳市法学会	常务理事	无关联关系
		深圳市劳动人事争议仲裁院	仲裁员	无关联关系
		立讯精密工业股份有限公司	独立董事	无关联关系
		深圳大学	教授	无关联关系
吴浩云	独立董事	吴浩云会计师行有限公司	董事总经理	无关联关系

姓名	职务	兼职单位	兼职职务	与公司的关联关系
		HM International Holdings Limited	独立董事	无关联关系
		车市科技有限公司	独立董事	无关联关系
		浙江新瑞立汽配股份有限公司	独立董事	无关联关系

除上述情形外，发行人董事、高级管理人员及其他核心人员不存在其他兼职情况。

（六）董事、高级管理人员及核心技术人员相互之间的亲属关系

截至本招股说明书签署日，公司董事、高级管理人员及其他核心人员之间不存在亲属关系。

（七）董事、监事、高级管理人员及核心技术人员签订的协议、作出的重要承诺，以及有关协议及承诺的履行情况

1、签订的协议及其履行情况

发行人与在公司全职工作的董事、监事会取消前的监事、高级管理人员及其他核心人员均签署了劳动合同（或聘用协议），并签署了保密协议、竞业禁止协议。截至本招股说明书签署日，上述合同均履行正常，不存在违约情况。除上述合同外，公司未与董事、监事会取消前的监事、高级管理人员及其他核心人员签订其他对投资者作出价值判断和投资决策有重大影响的协议。

自上述合同签订以来，相关董事、监事会取消前的监事、高级管理人员、其他核心人员均严格履行合同约定的义务和职责，遵守相关承诺，迄今未发生违反合同义务、责任或承诺的情形。

2、重要承诺及其履行情况

重要承诺的具体内容参见本招股说明书“第十二节 附件”之“5、与投资者保护相关的承诺”。截至本招股说明书签署日，发行人不存在董事、高级管理人员和其他核心人员违反该等承诺的情况。

（八）董事、高级管理人员的任职资格

截至本招股说明书签署日，发行人董事、高级管理人员的任职资格均符合相关法律法规、规范性文件及《公司章程》的规定。

（九）董事、监事、高级管理人员及核心技术人员最近两年变动情况

1、公司董事的变动情况及原因

变动时间	变动情况	变动前	变动后
2024.05.31	周润书因个人原因辞去独立董事职务，公司股东会补选吴浩云担任独立董事。	刘培超、王勇、郎需林、景亮、李贻斌、周润书、侯玲玲	刘培超、王勇、郎需林、景亮、李贻斌、吴浩云、侯玲玲
2025.12.29	董事任期届满后，因公司已于香港联交所上市，前海基金放弃董事提名，2025年第三次临时股东会选举姜宇为公司执行董事，职工代表大会选举姜宇任职工代表董事。	刘培超、王勇、郎需林、景亮、李贻斌、吴浩云、侯玲玲	刘培超、王勇、郎需林、姜宇、李贻斌、吴浩云、侯玲玲
2026.06.10	王勇因个人原因辞去董事职务，公司补选刘主福担任董事。	刘培超、王勇、郎需林、姜宇、李贻斌、吴浩云、侯玲玲	刘培超、郎需林、姜宇、刘主福、李贻斌、吴浩云、侯玲玲

2024年5月，公司董事变动系周润书因个人原因辞去独立董事职务，公司股东会补选吴浩云担任独立董事。

2025年12月，董事任期届满后，因公司已于香港联交所上市，前海基金放弃董事提名，2025年第三次临时股东会选举姜宇为公司执行董事，职工代表大会选举姜宇任职工代表董事。

2026年6月，王勇因个人原因辞去董事职务。2026年7月2日，公司股东会决议聘任副总经理刘主福兼任执行董事。

最近两年内，公司董事未发生重大不利变化。

2、公司监事变动情况及原因

变动时间	变动情况	变动前	变动后
2025.12.29	取消监事会	万颖、李刘伟、马静娴	-

2025年12月，根据《公司法》《关于新<公司法>配套制度规则实施相关过渡期安排》《上市公司章程指引》等相关法律法规的规定，结合公司的实际情况及需求，公司取消监事会。公司于2025年12月29日经2025年第三次临时股东会审议通过了取消监事会及监事、废除《监事会议事规则》的相关事项，公司不再设监事会和监事，《公司法》规定的监事会的职权由董事会审计委员会行使。

最近两年内，公司监事未发生重大不利变化。

3、公司高级管理人员变动情况及原因

变动时间	变动情况	变动前	变动后
2025.12.29	王勇增选副总经理	王勇（执行董事、财务总监、董事会秘书）	王勇（执行董事、副总经理、财务总监、董事会秘书）
2026.03.13	公司董事会秘书人员变动	刘培超、王勇（执行董事、副总经理、财务总监、董事会秘书）、姜宇、刘主福	刘培超、王勇（执行董事、副总经理、财务总监）、姜宇、刘主福、尼尧擎（董事会秘书）
2026.06.10	王勇辞任副总经理、财务总监，聘任欧阳小娟为财务总监	刘培超、王勇、姜宇、刘主福、尼尧擎	刘培超、姜宇、刘主福、尼尧擎、欧阳小娟

最近两年内，王勇在 2025 年 12 月 29 日第二届董事会第一次会议被增选副总经理职位，在 2026 年 3 月 13 日第二届董事会第二次会议卸任董事会秘书；尼尧擎在第二届董事会第二次会议被聘任为董事会秘书；因王勇辞任公司副总经理、财务总监，2026 年 6 月 10 日发行人聘任欧阳小娟为财务总监。发行人的高级管理人员不存在其他变动情况。

最近两年内，公司高级管理人员未发生重大不利变化。

4、核心技术人员变动情况

最近两年内，公司核心技术人员一直为刘培超、刘主福、郎需林、姜宇、解俊杰，未发生变动。

综上所述，公司最近两年内董事、高级管理人员及核心技术人员的变动系因个人原因、提名股东安排或公司优化治理结构所致，取消监事会系根据相关法律法规的规定、结合公司的实际情况进行的必要调整。公司董事、监事会取消前的监事、高级管理人员及核心技术人员最近两年未发生重大不利变化。

八、发行人正在执行的股权激励及其他制度安排和执行情况

为建立健全公司长效激励机制，充分调动员工的积极性和创造性，吸引和激励实现公司战略目标所需要的人才；同时，为回报员工对公司做出的贡献，树立员工与公司共同持续发展的理念和公司文化，发行人自设立以来至申报前共实施了 5 次股权激励计划，具体情况如下：

（一）股权激励基本情况

1、发行人通过员工持股平台实施的股权激励计划

发行人自设立以来通过越疆合伙、齐墨合伙、鲁墨合伙、楚墨合伙四家员工持股平台实施的股权激励情况如下：

项目	实施平台	实施方式	目前状态
2018年第一次股权激励	越疆合伙、齐墨合伙	限制性股票、股票期权	实施完毕（注1）
2022年第二次股权激励	鲁墨合伙、楚墨合伙	限制性股票、股票期权	已完成授予，处于解锁期（注2）
2023年第三次股权激励	齐墨合伙、楚墨合伙、鲁墨合伙	限制性股票	已完成授予，处于解锁期（注3）
2024年第四次股权激励	齐墨合伙、楚墨合伙、鲁墨合伙	限制性股票	已完成授予，处于解锁期（注4）

注1：第一次股权激励中限制性股票、股票期权授予的财产份额分别对应公司768,672元注册资本、114,378元注册资本，目前已实施完毕。

注2：第二次股权激励中限制性股票授予的财产份额对应公司144,937元注册资本，解除限售的安排为：自公司H股上市之日（即2024年12月23日）起12个月、24个月、36个月分别为20%、30%、50%。该次股权激励中股票期权因激励对象未完成绩效目标均未行权。

注3：第三次股权激励第一批次、第二批次限制性股票授予股份数量分别为12,345,000股，1,650,000股，解除限售的安排为：自公司H股上市之日（即2024年12月23日）起12个月、24个月、36个月分别为20%、30%、50%。

注4：第四次股权激励第一批次限制性股票授予股份数量为1,876,400股，解除限售的安排为：自公司H股上市之日（即2024年12月23日）起24个月、36个月、48个月分别为20%、30%、50%；第二批次限制性股份授予股份数量为500,000股，解除限售的安排为：自授予之日起12个月、24个月、36个月、48个月、60个月分别为20%。

截至本招股说明书签署日，越疆合伙、齐墨合伙、鲁墨合伙、楚墨合伙四家员工持股平台持股情况如下所示：

持股平台	认缴出资额 （万元）	实际控制人持有的 份额比例	持股平台持有发行 人股权比例	全流通比例 （注）
越疆合伙	1.00	53.0670%	2.8639%	100%
齐墨合伙	316.50	64.2248%	2.9460%	80%
鲁墨合伙	41.6024	4.2588%	3.3861%	80%
楚墨合伙	32.4890	6.4229%	2.6443%	80%

注：2025年8月8日，齐墨合伙、鲁墨合伙、楚墨合伙已向中国证监会提交备案申请，就所持有的剩余境内股份申请全流通。

发行人历次股权激励计划均通过了股东（大）会审议，并由董事会或其授权人士确定激励对象名单及其相应的授予额度。截至本招股说明书签署日，越疆合伙的基本情况 & 人员构成请参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之

“五、持有发行人 5%以上股份或表决权的主要股东及实际控制人情况”之“（一）控股股东、实际控制人”之“2、控股股东、实际控制人控制的其他企业基本情况”之“（1）越疆合伙”；齐墨合伙、鲁墨合伙、楚墨合伙的基本情况及其人员构成请参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之“五、持有发行人 5%以上股份或表决权的主要股东及实际控制人情况”之（二）其他持有发行人 5%以上股份或表决权的主要股东”。

发行人聘请第三方评估机构对前三次股权激励以及第四次股权激励第一次授予日的公允价值进行了评估，依据评估机构出具的报告确认相应股份支付金额。由于发行人实施第四次股权激励第二批次授予时已完成 H 股上市，因此公允价值参照授予日当天收盘价确定，依据授权日当天的收盘价确认股份支付金额。发行人历次股权激励公允价值的具体情况如下所示：

项目	股权激励类型及批次	公允价值依据	公允价值（元/注册资本）或（元/股）（注）
2018 年第一次股权激励	限制性股票	第三方机构的评估结果	107.05
	股票期权	第三方机构的评估结果	98.77
2022 年第二次股权激励	限制性股票	第三方机构的评估结果	212.25
2023 年第三次股权激励	限制性股票第一批次授予	第三方机构的评估结果	7.01
	限制性股票第二批次授予		7.55
2024 年第四次股权激励	限制性股票第一批次授予	第三方机构的评估结果	17.03
	限制性股票第二批次授予	授予日收盘价	49.34

注：公司于 2022 年 12 月完成股改，2018 年第一次股权激励限制性股票及股票期权、2022 年第二次股权激励限制性股票以股改折股后的股本总额测算的公允价值分别为 2.99 元/股、2.76 元/股、5.93 元/股。2022 年第二次股权激励中股票期权因激励对象未完成绩效目标均未行权。

发行人第一次股权激励计划中的股票期权涉及的股票来源为发行人向持股平台定向发行的股票，其余股权激励计划涉及的股票来源均为实际控制人刘培超向持股平台转让的股票。发行人上述四次股权激励均已完成授予，不存在预留权益。

2、发行人 H 股上市后实施的股权激励计划

2025 年 9 月，发行人董事会审议通过《建议采纳 H 股购股权计划》《建议

采纳 H 股股份激励计划》等议案。2025 年 10 月，发行人召开 2025 年第二次临时股东大会审议通过上述议案。根据上述议案，发行人 H 股购股权计划、H 股股份激励计划及任何其他计划可能发行的股份总数不得超过 42,329,540 股，不超过股东会审议通过日已发行股份总数的 10%，即发行人第五次股权激励计划。

主要内容如下：

股权激励计划名称	H 股购股权计划	H 股股份激励计划
股份来源	发行新股	发行新股或回购股份
期限	自股东会审议通过之日起 10 年	自股东会审议通过之日起 10 年
被激励对象范围	公司及其附属公司的董事、雇员，以及关联实体的董事、雇员	公司及其附属公司现任董事、高级管理人员、雇员，以及关联实体的董事、雇员
行权价格或购买价	以下价格的较高者：1) 授予日收盘价；2) 授予日前五个交易日的平均收盘价；3) 股份面值。	董事会或董事会正式授权的任何委员会或人士确定
计划限额	不超过股东会审议通过日已发行总股本的 10%（即 42,329,540 股 H 股）	
内部决策	2025 年 9 月、2025 年 10 月分别经董事会、股东会审批通过	

截至本招股说明书签署日，上述股权激励计划实施情况如下：

项目	审议通过时间	股权激励类别	授出并生效的份数（份）或涉及的 H 股数量（股）
第一批次授予	2025 年 10 月	购股权计划	612,825
第二批次授予	2026 年 2 月	购股权计划	6,338,475
		股份激励计划	1,521,300
第三批次授予	2026 年 4 月	购股权计划	1,500,000
	2026 年 5 月	购股权计划	1,000,000

注：截至本招股说明书签署日，因一名激励员工离职，发行人该次股份激励计划授出并生效的激励股份数量从 1,531,300 股降至 1,521,300 股。

第一批次授予的购股权归属期间为：2026 年 10 月 20 日、2027 年 10 月 20 日、2028 年 10 月 20 日、2029 年 10 月 20 日，每个归属期授予的购股权占比为 25%。购股权的行使期自归属日期起 5 年内。

第二批授予的购股权归属期间为：2027 年 4 月 1 日、2028 年 4 月 1 日、2029 年 4 月 1 日、2030 年 4 月 1 日，每个归属期授予的购股权占比为 25%，购股权的行使期自归属日期起 3 年内；授予的股份激励归属期间为 2027 年 2 月 3 日、2028 年 2 月 3 日、2029 年 2 月 3 日、2030 年 2 月 3 日，每个归属期授

予的激励股份占比为 25%。

第三批授予的购股权归属期间为：2027 年 4 月 3 日、2028 年 4 月 3 日、2029 年 4 月 3 日、2030 年 4 月 3 日，每个归属期授予的购股权占比为 25%，购股权的行使期自归属日期起 3 年内。

截至本招股说明书签署日，第五次股权激励中第一批次、第二批次、**第三批**次的购股权或激励股份均已完成授予，处于等待期。

（二）股权激励计划锁定期及登记备案情况

截至本招股说明书签署日，越疆合伙、齐墨合伙、鲁墨合伙、楚墨合伙所持发行人股份的全流通比例分别为 100%、80%、80%、80%。齐墨合伙、鲁墨合伙、楚墨合伙已出具关于股份锁定及减持的承诺，承诺具体内容参见本招股说明书“第十二节 附件”之“附件 5、与投资者保护相关的承诺”。根据股权激励计划，激励对象处分其持有的员工激励股权应当遵守适用上市公司股份转让的相关规定、制度和规则（包括但不限于锁定期要求），并应当以不损害公司的利益为原则。

发行人实施上述股权激励，已按照法律、法规、规章及规范性文件要求履行了相关决策程序，并遵循公司自主决定、员工自愿参加的原则，不存在摊派、强行分配等方式强制实施员工持股计划的情形。发行人股权激励平台越疆合伙、齐墨合伙、鲁墨合伙、楚墨合伙为持有发行人股份而设立，成立及存续目的并非是委托第三方管理其资产或接受第三方的委托管理资产，亦不存在以非公开方式向合格投资者募集资金从事股权投资活动的情形，无需按照《私募投资基金监督管理暂行办法》和《私募投资基金登记备案办法》的规定办理相关备案手续。

（三）员工持股计划中出现员工离职等情形后股份处理情况

1、H 股上市前员工持股计划出现员工离职等情形后股份处理情况

（1）因激励对象过错离职的情形

如果激励对象属于有过错离职，在情况发生之日，激励对象已获授的限制性股权（无论是否解除限售）由股东刘培超或其指定第三人按授予价格（扣减持股期间已取得的分红）回购。对于激励对象已进行处分的激励股权，公司股东刘培

超保留在激励对象处分激励股权后的 12 个月内向激励对象追溯返还其因本次股权激励获得的收益的权利。

（2）非因激励对象过错退出的情形

如发生激励对象与公司劳动关系届满后不再续签，或者激励对象主动提出辞职（属于无过错离职的情形）的情形，自情况发生之日起，激励对象已获授但尚未解除限售的限制性股权不得解除限售，由股东刘培超或其指定第三人按授予价格加算利息（单利）的价格（扣减持股期间已取得的分红）回购。

如发生激励对象被动离职（即公司主动辞退的情形）的情形，且激励对象不存在本激励计划规定的或授予协议约定的过错事由，自情况发生之日起，激励对象已获授但尚未解除限售的限制性股权不得解除限售，由股东刘培超或其指定第三人按授予价格加算利息（单利）的价格（扣减持股期间已取得的分红）回购。

如激励对象离职时无过错，但离职后严重损害公司利益的，公司或股东刘培超仍有权依据“激励对象过错离职的情形”，要求回购激励对象届时持有的激励股权或返还处分激励股权收益，激励对象承诺予以配合。同时，公司或股东刘培超有权就激励对象违约行为或侵权行为要求激励对象承担损害赔偿责任。

2、H 股上市后员工持股计划出现员工离职等情形后股份处理情况

除非经董事会或董事会授权人士特殊批准通过，针对激励对象持有的尚未归属的购股权将于以下事项发生时（孰早为准）自动失效：

（1）激励对象因离职、去世、因个人原因解除劳动合同或根据劳动合同退休而不再成为员工之日；

（2）激励对象因存在一个或以上第（4）或第（5）所指的雇用或聘用原因之外的任何原因而不再成为员工之日；

（3）激励对象转让或让与，以任何方式出售、转让、抵押或以其他方式处置或产生任何有利于员工的利益或与员工签订任何与此购股权相关的协议之日；

（4）激励对象因犯有严重不当行为，或被视为无力偿债或可合理地预见其无力偿债，或破产，或与其债权人笼统地订立任何安排或达成和解，或被认定任何涉及其正直或诚信品格的刑事罪行，或公司有权按简易程序终止其雇佣的任何

其他理由被终止雇佣或聘用而不再为员工之日；

（5）激励对象加入董事会或董事会授权人士全权合理认为属于本公司竞争对手的公司之日；

（6）激励对象于债务到期时被视为无力偿债或可合理地预见其无力偿债，或破产，或与其债权人笼统地订立任何安排或达成和解之日；

（7）激励对象根据董事会或董事会授权人士决定，由于其他原因不再满足参与者条件之日。

（四）股权激励对公司经营状况、财务状况、控制权变化等方面的影响及上市后的行权安排

1、股权激励对公司经营状况的影响

通过实施股权激励，公司建立健全了长效激励机制，充分调动了中、高级管理人员与骨干员工的工作积极性，提高了公司的凝聚力，增强了公司竞争力。公司树立了共同的企业经营发展目标，实现公司员工的个人收益、工作及绩效目标和未来股东、公司经营发展目标的统一，将有效推动公司落实中长期经营战略和业务发展策略，提升公司持续经营能力。

2、股权激励对公司财务状况的影响

发行人激励计划的股份支付费用在经常性损益中列支，报告期内，发行人股份支付费用分别为 2,146.51 万元、2,635.55 万元及 3,444.70 万元，对股权激励计划有效期内各年度净利润会产生一定影响。发行人股份支付费用的会计处理请参见本招股说明书“第六节 财务会计信息与管理层分析”之“三、主要会计政策和会计估计”之“（十一）股份支付”。

3、股权激励对公司控制权的影响

发行人历次股权激励实施前后，控股股东及实际控制人均未发生变化，不影响公司控制权。

4、上市后的行权安排及对发行人的影响

（1）A 股股权激励计划的行权安排

截至本招股说明书签署日，发行人第一次股权激励计划已实施完毕；第二次、第三次、第四次限制性股票已完成授予，目前处于解锁期。发行人前四次股权激励计划不存在上市后的行权安排，具体情况参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之“八、发行人正在执行的股权激励及其他制度安排和执行情况”之“（一）股权激励基本情况”之“1、发行人通过员工持股平台实施的股权激励计划”。

发行人在 A 股市场不存在上市后的行权安排，不存在 A 股首发申报前制定、上市后实施的期权激励计划。

（2）H 股股权激励计划的行权安排及对发行人的影响

发行人第五次股权激励计划针对 H 股实施购股权计划、股份激励计划，股权激励计划的基本内容、决策程序、行权价格/购买价格、行权安排以及执行情况等内容参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之“八、发行人正在执行的股权激励及其他制度安排和执行情况”之“（一）股权激励基本情况”之“2、发行人 H 股上市后实施的股权激励计划”。

发行人第五次股权激励计划中“H 股购股权计划”授予的股票期权的公允价值依据第三方机构的评估结果来确定，“H 股股份激励计划”授予的限制性股票的公允价值将依据授予日当日的股票收盘价来确定。股份支付费用的会计处理参见本招股说明书“第六节 财务会计信息与管理层分析”之“三、主要会计政策和会计估计”之“（十一）股份支付”。本次 H 股股权激励成本在公司经常性损益中列支，股权激励成本的摊销对激励计划有效期内公司各年度净利润有所影响，但是不会影响公司现金流和直接减少公司净资产。

根据第五次激励计划授予股份的上限、实施期限，以及实际控制人亦可以成为激励对象而获得公司股份等因素，发行人不会因上市后期权行权而导致公司实际控制人发生变化，不会影响实际控制人稳定。

九、员工及其社会保障情况

（一）报告期员工人数变化情况

报告期各期末，公司正式员工人数情况如下：

单位：人

时间	2025 年末	2024 年末	2023 年末
正式员工数量	768	523	516

注：上述正式员工数量不含劳务人员、顾问与实习生。

（二）员工构成情况

1、员工专业构成

截至 2025 年 12 月 31 日，公司正式员工专业构成情况如下：

单位：人

类别	人数	占比
行政及管理人员	91	11.85%
生产人员	167	21.74%
销售人员	269	35.03%
研发人员	241	31.38%
合计	768	100.00%

2、员工学历构成

截至 2025 年 12 月 31 日，公司正式员工学历构成情况如下：

单位：人

类别	人数	占比
硕士及以上	154	20.05%
本科及专科	564	73.44%
专科以下	50	6.51%
合计	768	100.00%

3、员工年龄构成

截至 2025 年 12 月 31 日，公司正式员工年龄构成情况如下：

单位：人

类别	人数	占比
30 岁以下	370	48.18%
31-40 岁	348	45.31%
41-50 岁	48	6.25%
50 岁以上	2	0.26%

类别	人数	占比
合计	768	100.00%

4、劳务派遣情况

报告期内，公司劳务派遣员工主要负责装配作业、仓储搬运作业等基础性工作，相关工作对操作人员要求不高、替代性强，为辅助性岗位。报告期各期末，劳务派遣员工数量及占发行人用工总人数比例情况如下：

单位：人

项目	2025 年末	2024 年末	2023 年末
派遣员工总数	19	13	21
正式员工总数	768	523	516
用工总数	787	536	537
派遣员工占用工总数比例	2.41%	2.43%	3.91%

（三）社会保障制度、住房公积金制度执行情况

报告期内，发行人及子公司为员工缴纳社会保险、住房公积金及未缴纳社会保险、住房公积金的情况如下：

单位：人

社保缴纳情况	2025 年末	2024 年末	2023 年末
在册员工人数	768	523	516
减：社保迁移流程尚在办理中的新入职员工	60	7	8
境外子公司员工	31	18	12
应缴纳人数（A）	677	498	496
公司为在册员工缴纳人数（B）	677	498	496
缴纳比例=B/A	100.00%	100.00%	100.00%
未缴人数=A-B	-	-	-
公积金缴纳情况	2025 年末	2024 年末	2023 年末
在册员工人数	768	523	516
减：公积金迁移流程尚在办理中的新入职员工	58	6	8
境外子公司员工	31	18	12
应缴纳人数（A）	679	499	496
公司为在册员工缴纳人数（B）	676	497	496
缴纳比例=B/A	99.56%	99.60%	100.00%

未缴人数=A-B	3	2	-

注 1：根据境外法律意见书，境外子公司员工的劳动用工及社会保障等情况符合所在地法律规定；

注 2：部分新入职员工，由于尚未办理完成迁移手续或离职前任职公司已缴纳而客观上暂时无法缴纳，上述人员于次月进行缴纳。

1、发行人未缴纳公积金的情况

2024 年末发行人存在未为 2 名员工缴纳公积金的情况，系员工自愿放弃，未提供相关申请资料所致；截至 2025 年 12 月末，其中 1 名员工已离职。2025 年末发行人存在未为 3 名员工缴纳公积金的情况，2 名员工系工作人员疏忽漏缴，已于 2026 年 1 月完成补缴，另有 1 名员工自愿放弃缴纳，该员工已于 2026 年 1 月离职。

上述发行人报告期各期末未缴公积金员工均存在合理原因，且公司实际已为该等员工承担了社保、公积金缴纳费用。报告期内，发行人及其子公司不存在因违反社会保险相关法律、法规而受到行政处罚的情况。

2、控股股东、实际控制人关于住房公积金、社会保险事项的承诺函

发行人控股股东、实际控制人刘培超已就社会保险、住房公积金的缴纳事项出具承诺如下：“如发生政府主管部门或其他有权机构因公司或其分公司、子公司在报告期内未为全体员工缴纳、未足额缴纳或未及时缴纳五险一金对其处以追缴、补缴、收取滞纳金或罚款等行政监管措施或行政处罚；或发生公司或其子公司因报告期内未为其员工缴纳、未足额缴纳或未及时缴纳五险一金、被提起诉讼、仲裁或其他权利主张等情形的，本人将对公司或其分公司、子公司因此遭受的全部经济损失以及产生的全部费用给予全额赔偿或补偿，并在赔偿或补偿后保证不会向公司及其子公司追偿，保证公司及其子公司不会因此遭受任何经济损失。”

第五节 业务与技术

一、发行人主营业务、主要产品及其变化情况

（一）主营业务概况

越疆科技是行业领先的智能机器人公司，主营业务为协作机器人和具身智能机器人的研发、生产和销售。公司 2025 年协作机器人销量位居全球第一，为全球协作机器人领域的领导者。依托机器人本体、核心零部件、运动控制、安全交互等**自主核心技术**，结合十余年行业深耕与超十万台机器人的规模化部署及持续迭代，打造出行业领先的机械臂能力，并沉淀了丰富的场景经验与工程化实力，叠加自研具身模型技术，公司构建起“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”的全形态具身智能产品矩阵，成为全球具身智能领域的行业先行者。在“协作机器人智能化升级+具身智能机器人创新”双轮驱动战略下，公司持续推动机器人从程序化执行工具向具备“感知-决策-执行”一体化自主能力的工业智能体演进。目前，公司产品已广泛应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等众多领域，致力于为全球客户提供高性能、高可靠、易使用的全形态智能机器人产品，助力各行业加快自动化与智能化升级。

在协作机器人领域，截至报告期末，公司拥有 10 个系列 30 余款型号的协作机器人产品矩阵，负载范围自 0.25kg 至 30kg，可全面适配工业制造、商业服务、科研教育及医疗手术等多类场景，并配套推出以算法和软件为内核、硬件设备和多功能套件为载体的跨场景通用化应用方案，为客户提供快速部署、极简操作、高效作业的智能化产品与服务。以高安全性、高精度、高稳定性的协作机器人整机为核心，公司深度挖掘下游行业应用痛点，构建了涵盖移动复合机器人、协作机器人工作站等在内的一体化行业解决方案，能高效响应多元产业的自动化与智能化升级需求，并逐步构筑起完整的产业生态。公司坚持**自主研发**构筑核心技术壁垒，以标准化增强产品通用性，以模块化增强灵活性，实现产品的快速迭代升级，持续巩固行业领先优势。根据灼识咨询报告，按 2025 年销量统计，公司在协作机器人行业中排名全球第一，全球市场份额达 13.2%；按 2025 年**销售额统计**，公司协作机器人业务规模位列全球第三，为全球协作机器人领域的领导者。

在具身智能领域，公司已打造出 Atom 双足人形机器人、Atom W 轮式人形机器人、Hexplorer 六足机器人、Rover X1 四足机器人、X-Trainer 双臂机器人等全形态具身智能产品，依托自研具身模型技术实现深度智能赋能，相关产品均已实现商业化落地，成为国内首批进入人形机器人量产阶段的企业之一。凭借技术前瞻性、全形态产品布局及多场景落地能力，公司已成为全球具身智能领域中少数可在工业制造、商业服务及科研教育等场景实现规模化部署的行业先行者。

依托自主核心技术和丰富的产品矩阵，公司构建起覆盖全球 100 多个国家和地区的客户服务网络，服务 80 余家世界 500 强企业，成为中国智能机器人走向全球的代表力量。公司始终以自主创新为核心驱动力，技术链条全面覆盖关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策、系统级应用等全环节。截至 2025 年 12 月 31 日，公司拥有已授权境内专利 625 项（其中发明专利 233 项）、已授权境外专利 26 项（其中发明专利 20 项），软件著作权 135 项。公司被认定为国家级专精特新“重点小巨人”企业、国家知识产权优势企业、高新技术企业、广东省制造业单项冠军企业；牵头承担以国家重点研发计划“智能机器人”重点专项为代表的国家、省、市各级重大科研专项计划 10 余项，荣获中国专利优秀奖、山东省技术发明奖一等奖、广东省卓越人工智能与机器人奖（XAIR 奖）科技进步一等奖等国家级、省部级、行业重要奖项 10 余项，技术实力与创新成果获国家主管部门及行业权威机构的高度认可。

作为智能机器人领域的先行者，公司深度契合国家制造强国与人工智能发展战略，其深耕的协作机器人和具身智能赛道，既是培育新质生产力的核心引擎，也是突破全球技术壁垒、夯实制造业基础、重塑生产格局的战略支撑，在应对劳动力变革与提升生产效率中发挥重要作用，为我国在全球人工智能与机器人融合发展竞争中争取有利位置、从制造大国迈向制造强国提供坚实产业支撑。

（二）主要产品及服务情况

报告期内，公司主要产品为协作机器人、复合机器人及具身智能产品。

1、协作机器人

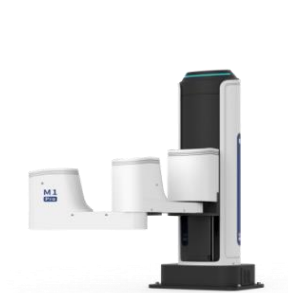
协作机器人是工业机器人领域的创新分支，其特点是能够与人类在共同工作空间中进行近距离互动。相较传统工业机器人，协作机器人具备高安全性、轻量

化、使用便捷、部署灵活等核心优势，目前其应用模式持续创新升级，落地场景也向多行业多领域不断拓展，市场发展潜力与成长空间广阔。

公司协作机器人由机械臂本体与控制系统构成。机械臂本体通过关节内高度集成的伺服驱动、减速传动及传感组件，实现了多自由度的精密运动执行；控制系统作为作业调度中枢，通过内嵌的机器人控制器与安全防护模块，协同完成复杂逻辑处理、动力精准配给及全场景自主安全，从底层保障了整机系统的稳健运行。

公司协作机器人产品按轴数主要可分为四轴协作机器人和六轴协作机器人，截至 2025 年 12 月 31 日，公司共有 10 个系列 30 余款协作机器人产品，其中，六轴协作机器人共有 7 个系列约 30 款产品，四轴协作机器人共有 3 个系列 5 款产品，负载能力覆盖 0.25kg 至 30kg，广泛应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等领域。公司协作机器人产品具体情况如下表所示：

项目	产品系列	典型产品图示	产品介绍	产品主要特点
六轴	CRA 系列		公司核心产品系列，搭载自研高功率密度一体化关节模组与高性能运动控制算法，适配 3C 精密装配、高精度点胶及金属加工上下料等高精度、快节拍工业场景。	高精度与高可靠性： 具备高精度重复定位能力，可通过 MTBF120,000 小时认证，满足精密制造对高节拍与长期连续作业的严苛需求。
	CRA-S 系列		在 CRA 系列基础上集成非接触安全皮肤技术，专为新零售、人机共融工作站等无物理围栏环境设计，可在碰撞前主动避障，兼顾人员安全与协作效率。	碰前主动避障： 搭载非接触安全皮肤技术，实现 15cm 内实时感应，大幅提升人机协作安全性； 高效人机共融： 无需提前预警降速，可将人机协同速度由 0.25m/s 提至 1m/s。
	CRA-F 系列		在 CRA 系列基础上内置高精度六维力传感器，面向精密装配、复杂打磨、恒力抛光及医疗自动化等力控精度要求高的场景。	高灵敏度力觉感知： 集成高精度六维力传感器，具备 0.05N 级力反馈精度，实现类人触觉交互； 恒力跟踪补偿： 柔顺力控精准稳力，自动补偿尺寸与轨迹偏差，适配复杂曲面打磨。
	CRA-P 系列		采用高防护等级密封与抗腐蚀涂层，可有效隔绝粉尘、液体及油雾，适配机械加工、焊接、高粉尘打磨及食品重油	严苛环境适配： 整机防护等级可达 IP68； 工业级长效稳定： 专为极端工况设计，具备 MTBF30,000 小时以上的稳定性，显著降低特殊场景

项目	产品系列	典型产品图示	产品介绍	产品主要特点
			烟等恶劣工况设计，确保长效稳定运行。	的运维成本。
	CRH 系列		面向大负载与长臂展需求定制，负载能力达30kg，配备高功率密度电机，解决重载启停末端抖动难题，适用于汽车零部件搬运、大负载码垛及超大范围分拣等场景，实现重载高效作业突破。	大负载搬运能力： 最高 30kg 负载，配合超长臂展，满足汽车部件搬运及大尺寸物料码垛需求； 重载动态平稳： 结合动力学前馈控制，消除重载启停瞬间末端余振，确保高速作业轨迹平滑。 高灵敏理解感知： 全关节集成高精度力矩传感器，力反馈灵敏，避险精准，大幅提升人机协作安全性与作业精度。
	Nova 系列		Nova 系列主要面向轻工业和消费场景，提供2kg、5kg 负载选择，同负载下较 CR 系列协作机器人减重 33%-44%、体积缩小 20%，专为紧凑商业环境设计，适配3C 电子、医疗实验室、咖啡制作、理疗辅助等场景。	轻量化： 重量轻，空间占用少，无需改变现有店面布局； 易用性： 提供图形化交互界面与拖动示教功能，能快速上手； 高阶感知与安全性： 内置高精度碰撞检测模块，确保在人员密集环境下的交互安全性
	Magician-E6		Magician-E6 系专为教育与研究设计的桌面六轴协作机器人，其具有工业机器人的性能，支持多样化的工业拓展配件，可真实还原自动化应用场景，创造沉浸式教研体验。	高集成度安全架构： 本体一体化设计消除外露线缆，实现桌面级即插即用，提升教学安全性； 全栈式科教生态闭环： 可配套标准化实验教材及二次开发接口； 低门槛智能化交互： 图形化编程系统降低技术门槛，可快速上手。
四轴	MG 系列		该产品系专为多样化、小批量的轻工业自动化生产设计，具有灵活安装、简单易用、安全协作的特点，具备拖动示教、碰撞检测等功能，能够满足产线的快速部署需求。	极致空间利用率： 控制器与本体一体化集成，空间占用小，显著降低安装复杂度； 工业级可靠性保障： 重复定位精度达±0.05mm，可通过 20,000 小时认证，确保作业稳定性； 高效柔性切换： 支持多任务的极速部署，通过自研算法缩短示教时间，适配产线快速迭代需求。
	M1Pro		M1Pro 是公司第二代协作 SCARA 机器人，专为轻工业自动化生产设计，在延续上一代产品的高精度、大工作范围等优势的同时，进一步提升产品灵活性、安全性和智能化水平，适合小型零部件的装备、分拣等应用场景。	高效集成与快速部署： 内嵌式电控柜设计实现免布线安装，系统设置时间缩短至 15 分钟以内； 安全协作能力： 配备 5 级可调碰撞检测系统，无护栏约束的人机协同作业模式； 智能执行与节拍优化： 集成编码器动态跟踪与并行处理技术，显著提升作业节拍与系统效率。

项目	产品系列	典型产品图示	产品介绍	产品主要特点
	Magician 系列		Magician 系列是高精度桌面级四轴协作机器人，面向科研教育和轻工业领域，用于编程教育、二次开发研究等。	高集成度安全架构： 本体一体化设计消除外露线缆，实现桌面级即插即用，提升教学安全性； 多功能拓展性： 支持 3D 打印、激光雕刻、写字画画等功能，预留 13 个拓展接口支持二次开发； 全栈式科教生态闭环： 可配套标准化实验教材及二次开发接口。

2、复合机器人

以协作机器人整机为核心，公司依托产品高安全性、高精度、高稳定性等特点，深度挖掘下游行业痛点，打造了涵盖移动复合机器人、协作机器人工作站等在内的一体化行业解决方案。其中，移动复合机器人整合自主移动平台、协作机械臂及视觉感知系统等，实现“移动+操作”一体化柔性作业；协作机器人工作站由协作机器人整机、末端执行装置、感知模组、作业设备等集成，通过内嵌定制化工作逻辑，可独立完成特定任务。

根据不同应用场景，协作机器人工作站分为焊接、码垛等工业工作站，咖啡、艾灸理疗等商业工作站，机器人及人工智能等教育实训平台。公司持续完善复合机器人产品矩阵，快速响应多行业复杂需求，助力产业自动化、智能化升级，逐步构建完整产业生态，相关产品情况如下：

产品	典型产品图示	产品介绍	产品主要特点
移动复合机器人	 移动复合机器人	产品整合了协作机械臂、移动底盘及视觉感知系统，系具备自主移动、感知与作业能力的智能单元。产品突破了固定工位限制，支持多工位连续作业与精准抓取，适配非标场景下的柔性制造需求，其高效的调度能力与作业一致性显著提升了生产系统的柔性效率。	高精度导航： 采用激光 SLAM 算法，实现重复定位精度 $\pm 5\text{mm}$ 与对接精度 $\leq \pm 1\text{mm}$ ，确保人机物高效流转； 全方位安全防护： 双激光雷达设计实现全向感知，支持自定义安全区域设定，保障移动作业过程中的交互安全； 可视化任务调度： 配套一站式部署工具包，支持地图编辑与任务序列快速标定，实现了作业逻辑的敏捷调整。

产品	典型产品图示	产品介绍	产品主要特点
协作机器人工作站	 机器人咖啡工作站	产品整合了集成安全皮肤的协作机械臂、全自动咖啡模块及智能点单系统，系具备无人化操作与安全交互能力的智慧零售单元。产品突破了传统零售对人工依赖度高的限制，支持全天候不间断作业，适配商场、办公楼及交通枢纽等多种商业场景。	高安全性交互： 搭载非接触安全皮肤技术，支持在开放空间内实现碰前避障，保障顾客与机器人的接触安全； 标准化出品控制： 精准执行咖啡萃取、拉花及自动清洗流程，确保产品的工艺参数与出品质量保持高度一致； 数字化运营管理： 集成远程监控与物料预警系统，支持实时数据分析与无人化运维，显著降低了门店管理成本。
	 智能码垛工作站	产品系具备自主路径规划与重载码垛作业能力的智能单元，并突破了传统码垛编程复杂的局限，支持零编程快速配置多种堆叠阵列，适配包装、物流及仓储等柔性生产场景，良好的节拍控制与作业稳定性显著提升了末端包装线的效率与空间利用率。	高负载与稳定性： 具备 20-30kg 大负载能力，配合谐振抑制技术，确保重载下高速启停平稳性； 多样化堆叠模式： 支持多种预设阵列及单/双吸放逻辑，可根据物料尺寸与空间要求灵活调整堆叠方案； 快速部署： 通过图形化码垛向导完成路径规划，无需编写复杂代码，显著缩短了产线切换与调试周期。
	 智能焊接工作站	产品整合了高性能协作机械臂、专业焊接软件包及多种主流焊机接口，系具备智能化控制与高稳健作业能力的弧焊及激光焊接单元，其突破了传统焊接机器人集成门槛高的限制，支持立体三角形、螺旋形等多种电弧摆动模式，可适配复杂工况下的高精度焊接需求。	高兼容和集成性： 通过即插即用的模块化连接，实现焊接应用的快速搭建与产线切换； 高精度作业： 支持螺旋、正弦等多种摆弧轨迹，焊缝成形美观且质量稳定； 操作简易： 采用图形化交互界面进行路径编排，降低对技术人员的依赖。
	 教育实训平台	产品系面向教育领域打造的桌面级解决方案，集成了高精度协作机械臂、科教资源拓展软件及标准化二次开发接口。同时，该产品支持在教育、实验室环境下安全、快速部署，适配人工智能编程、运动控制算法研究等教学需求，有效提升了科研实训的互动性与工程化落地效率。	多维功能拓展性： 预留丰富拓展接口，支持 3D 打印、激光雕刻等多样化附件集成及底层算法二次开发，满足进阶科教研究需求； 全栈式科教生态闭环： 配套标准化实验教材、图形化编程系统及多样化工业应用模拟案例，实现了从基础编程认知到复杂工程实践的完整教学覆盖。

3、具身智能

具身智能是指机器人通过物理实体与环境进行实时交互，融合多模态感知、自主决策与精准执行能力，能够自适应复杂场景变化并独立完成任务的智能形态，

核心特征是“感知-决策-执行”一体化闭环，打破了传统机器人仅依赖预设程序的局限，实现从“被动执行”向“主动适应”的升级，是通用人工智能与物理世界深度交互的核心载体。目前，具身智能领域的产品形态主要包括人形机器人、多足机器人等。

公司自 2024 年起前瞻性布局具身智能领域，已推出人形机器人、多足机器人、双臂机器人等各形态具身智能产品，并成为国内首批进入人形机器人量产阶段的企业之一。公司现有主要产品情况如下：

产品	典型产品图示	产品介绍	产品主要特点
人形机器人	 Atom 双足人形机器人	Atom 是公司自主研发的双足人形机器人，作为具身智能矩阵的核心产品，承担复杂场景下的拟人化作业任务。产品通过模拟人类的运动逻辑与操作方式，确立了多工位协同与精细化操作能力。	拟人化运动控制： 双足人形构型模拟人体运动逻辑，实现高度复杂场景下的作业灵活性； 精细化与灵巧作业： 专注于跨工序精细操作，解决了传统机械臂作业死角，提升了泛化应用范围；融合五指灵巧手与重定向技术，可精准执行人类的复杂精细动作； 具身智能核心单元： 继承了多模态感知与端到端决策能力，支撑复杂任务的柔性落地。
	 Atom W 轮式人形机器人	Atom W 是公司推出的轮式人形机器人产品，兼顾人形机器人上身的高柔性以及轮式下身的高效率。	高效轮式移动： 凭借轮式下肢实现超高移动速度与长距离搬运能力，显著提升跨工位作业的流转效率； 狭窄空间高通过性： 紧凑型构型支撑在 500mm 级极窄通道内稳定运行，解决了特定工业布景下的空间约束难题。
	 Atom D 双臂人形机器人	Atom D 是专为大规模数据采集设计的人形机器人，支持多种末端执行器件，如灵巧手、夹爪和腕部相机。	高精度感知与数采： 专为大规模数据采集设计，集成高清双目及深度相机； 仿生高自由度运动： 结合中空走线与抖动抑制技术，确保数采等作业高效稳定执行。
多足机器人	 RoverX1 四足机器人	Rover X1 是公司面向家庭及消费级场景推出的具身智能产品，实现了由室内起居向户外运动空间的全场景覆盖。产品通过集成高性能伺服动力系统与算法，确保了机器人在户外、家庭等非结构化环境中的稳定行走能力。	全维度感知建模： 集成深度相机与传感器阵列，构建高精度室内地图，实现精准定位与避障； 智能化决策闭环： 内置 AI 边缘计算模块，确立了从数据采集到巡检、递送等任务执行的实时闭环。

产品	典型产品图示	产品介绍	产品主要特点
	 Hexplorer 六足机器人	Hexplorer 专注于极端复杂环境下的工业作业与应急任务。产品采用六足仿生结构，凭借动力冗余设计，在动态非结构化地形中展现出卓越的通过能力，解决了常规轮式或四足机器人在极端工况下的通行瓶颈。	卓越地形避障能力： 六足仿生结构确立了在极端地形下的高平稳性，较四足机器人具备更高的鲁棒性、稳定性； 高稳定性冗余设计： 凭借步态冗余技术，确保在复杂作业或单腿受损任务中的持续平稳运行。
双臂机器人	 X-Trainer 双臂机器人	X-Trainer 是公司于 2024 年发布的 AI 赋能平台，旨在通过结合高性能协作机器人与模仿学习策略，实现 AI 与机器人在多领域的深度融合。其核心技术基于视觉大语言模型和模仿学习神经网络，使机器人能够快速学习复杂的操作任务，显著提升自主学习与运行的能力。	高效端到端训练： 通过高质量数据采集，数据训练时长大幅缩短，常规家居及生产任务可快速完成模型闭环； 强抗干扰与自主纠偏： 在执行非结构化任务时可对实时干扰进行快速识别与路径纠偏，保障作业连续性； 工业级高性能接口： 集成 24Hz 高性能运动接口，响应速度快，可适用高精度场景。

公司的人形机器人、多足机器人及双臂机器人等各形态具身智能产品，深度共享底层核心技术，通过“硬件通用化、平台共享化”实现高效协同，形成了现有协作机器人业务支撑前沿技术研发、前沿技术反哺既有业务的良性循环。同时，公司凭借在工业制造、商业服务、科研教育等领域积累的广泛客户基础、多样化应用场景落地经验，有效推动了具身智能产品的商业化进程，为公司在具身智能领域的发展奠定了坚实基础。

（三）主营业务收入构成

报告期内，按产品类型划分，公司主营业务收入的构成如下：

单位：万元

项目		2025 年度		2024 年度		2023 年度	
		金额	占比	金额	占比	金额	占比
协作机器人	六轴协作机器人	30,216.80	61.69%	20,888.77	56.14%	13,429.90	47.01%
	四轴协作机器人	9,295.12	18.98%	9,583.73	25.76%	9,952.29	34.84%
	小计	39,511.92	80.66%	30,472.50	81.90%	23,382.19	81.85%
复合机器人		6,760.98	13.80%	6,004.78	16.14%	4,869.75	17.05%
具身智能		2,004.17	4.09%	386.28	1.04%	-	-
其他		706.16	1.44%	343.90	0.92%	315.12	1.10%

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
合计	48,983.23	100.00%	37,207.47	100.00%	28,567.05	100.00%

（四）主要经营模式

1、研发模式

公司坚持自主研发，在协作机器人及具身智能领域的关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策、系统级应用等核心技术层面均实现自研自控。公司采用职能管理与项目管理并行的运作模式，同时整合深圳总部与上海、杭州研发团队，开展跨地区、跨学科的协作，既保障底层通用技术的扎实积累，也提升项目执行效率，为全品类机器人产品线的快速迭代筑牢技术基础。

为平衡技术领先性与商业化效率，公司构建了前瞻性基础研究与行业需求驱动深度融合的模式。一方面，前瞻性研究聚焦于机器人仿生感知、电子皮肤、AI、具身大模型及前沿算法的研究，通过持续性技术攻关与专利布局形成技术储备；另一方面，深度挖掘工业、商业、医疗及教育等下游场景痛点，通过底层技术体系的模块化复用与针对性性能优化，快速响应客户的差异化需求，实现技术成果的产业化。

公司建立研发项目全生命周期管理制度，涵盖概念定义、计划制定、开发验证、发布结项等阶段，在立项、重大变更、结项等节点设置审批环节，对研发活动实施全过程管控，确保研发过程合规、成果可靠。依托体系化研发架构下，公司强化底层核心技术积累，支撑多品类产品快速迭代；同时，公司凭借高效的工程化能力，缩短从原型开发到工业级交付周期，以保障产品生产质量与规模化交付提供有力保障。

2、销售模式

报告期内，公司采用直销、非直销相结合的销售模式。

（1）直销模式

公司直销模式主要面向终端用户、系统集成商开展业务。终端用户涵盖汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等领域，公司通过自

建销售与技术服务团队，实现对终端客户需求的直接触达、快速响应与深度服务，并对核心及重点客户进行重点开发与持续覆盖。系统集成商作为连接公司产品与终端应用场景的重要纽带，凭借其丰富的行业应用经验，将公司机器人产品搭配其他材料、设备等集成于特定生产线或自动化解决方案等，进一步拓展公司产品应用场景，并拓宽市场覆盖范围。

（2）非直销模式

公司非直销模式按照是否签署经销协议分为经销商和贸易商两类，均系采购公司产品后直接对外销售，均属于买断式销售。经销商模式下，客户覆盖地域广泛，经销商具备本地化快速服务优势，公司遴选经销商时，重点考量其区域行业资源、资金实力及技术服务能力，优选当地优质企业合作。借助经销商成熟的本地化销售网络与服务体系，公司降低了销售管理成本与市场拓展难度，由经销商负责终端市场拓展、产品交付及客户维护，并根据下游客户需求向公司下达订单，公司根据订单组织发货。

此外，公司存在少量贸易商客户，其基于自身备货或下游随机需求向公司采购产品并赚取买卖价差，不签署经销协议，不享有特定区域或行业的特许经营权，系公司销售渠道的有效补充。

报告期内，公司全球销售渠道和服务能力不断增强，公司直接触达客户的比例逐步提高，直销业务占比稳步提升。

3、采购模式

公司实行“以产定购+安全库存”的采购模式，结合客户订单、生产计划及库存情况制定采购计划，在合格供应商范围内比价采购，通过严格的进料检验与规范的对账流程，构建高效、透明、可追溯的采购管理体系。公司计划物控部结合生产排单情况、研发需求及原材料库存水平提出采购需求，采购部门制定和执行采购策略进行监控和管理，质量管理部负责采购材料的检验，财务部负责结算。

公司高度重视供应商管理，建立了合格供应商管理制度，形成导入、评价及淘汰的闭环机制。针对核心零部件定制化程度较高的特点，公司通过定向寻源与多维度评估筛选优质供应商，并围绕履约能力、产品质量、价格及服务指标实施动态考核及分类管理，持续优化供应商结构。

4、生产模式

公司采用“以销定产+主动备货”的生产模式。商务部汇总销售订单及预测需求，定期召开产销协调会制定生产与物料需求计划。排产时，公司针对不同产品属性实施差异化策略：标准化产品主要依据市场趋势预测进行前置排产，以平滑生产波动并确保旺季供货；定制化及集成应用类产品则严格按订单柔性排期，兼顾订单响应速度与生产效能。

公司的 PCBA 贴片、线束加工等部分非核心工序，主要采用委外加工方式以优化资源配置，而核心部件和整机组装、测试、老化及高精度全参标定等核心工序由公司自主完成。通过自主把控核心工序，公司有效保障了产品交付的灵活性，实现了核心生产工艺的自主可控及产品品质的深度管理。

生产执行与品质管控方面，制造中心依据 PMC (Production Material Control) 部门下达的生产工单组织作业，确保原材料领用、在产品流转及产成品入库全流程均在 ERP 系统内实现数字化管理。公司严格执行 ISO9001 等质量管理体系，通过强化来料检验、过程管理及出货检测等闭环控制，实时监控记录关键指标，确保产品符合技术标准与国际认证，实现了全链路闭环管理。

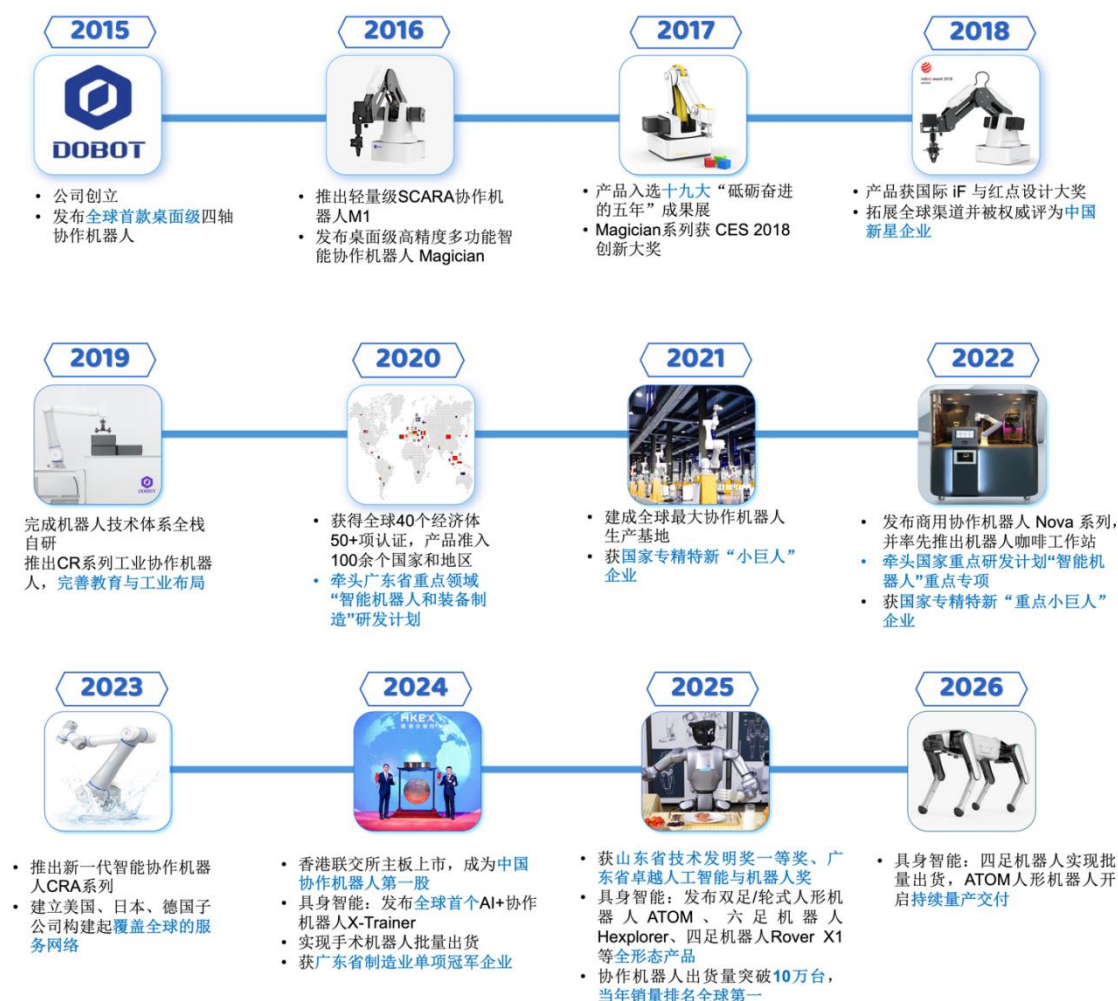
5、采用目前经营模式的原因、影响经营模式的关键因素

公司结合自身发展阶段、产业链上下游态势、国家产业政策、市场供需情况、主营业务特点、研发技术水平及资金规模等因素，确立了现有经营模式。报告期内，公司经营模式及前述影响公司经营模式的关键因素未发生重大变化，且预计未来公司的经营模式亦不会发生重大变化。

（五）发行人成立以来主营业务、主要产品、主要经营模式的演变情况

自成立以来，公司专注于各类智能机器人产品的研发、生产和销售，报告期内，公司主营业务、主要产品及主要经营模式均未发生重大变化。

公司主要产品和业务的演变情况如下：



（六）主要业务经营情况和核心技术产业化情况

1、公司主要业务经营情况

公司主营业务为协作机器人和具身智能机器人的研发、生产和销售。报告期内，公司主营业务收入分别为 28,567.05 万元、37,207.47 万元、48,983.23 万元，主营业务收入复合增长率为 30.95%，主要业务经营情况良好。

2、核心技术产业化情况

历经多年技术探索与积累，公司在精准把握客户需求的基础上，构建起具备竞争力的核心技术体系。公司的核心技术是实现业绩增长的源动力，所掌握的核心技术在协作机器人和具身智能相关产品中得到了不同程度的应用，相关技术的产业化应用成效显著。

（七）主要产品的工艺流程图

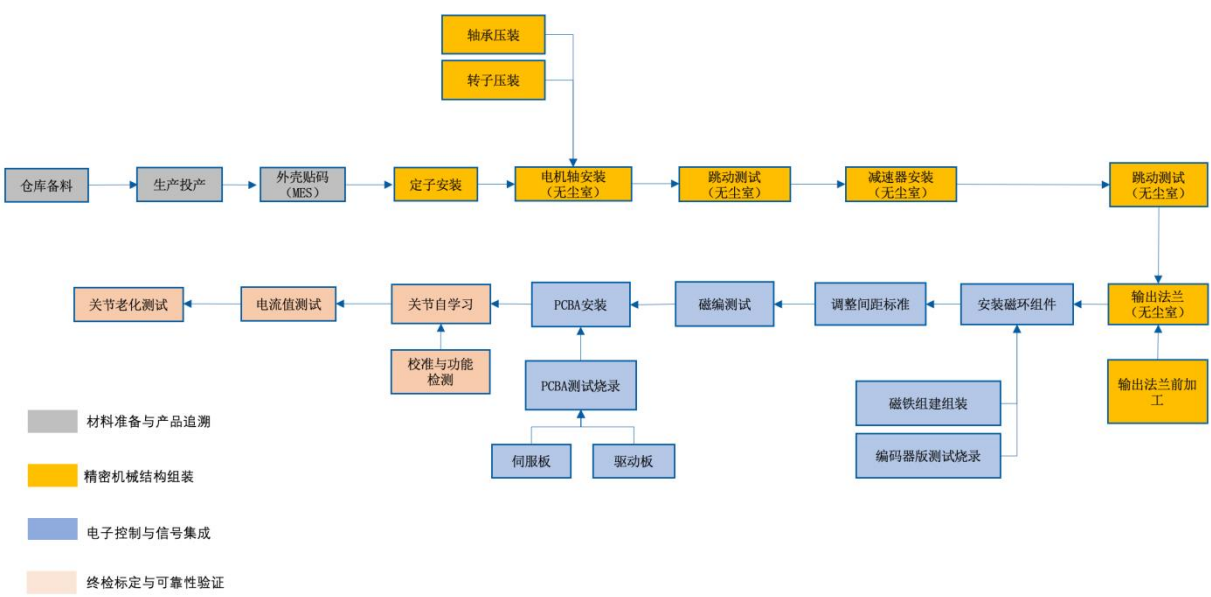
公司主要产品涵盖协作机器人、复合机器人及具身智能，其中，协作机器人

与复合机器人产品虽然产品形态不同，但在工艺流程方面具备较高的相似性，主要工艺流程如下：

1、协作机器人

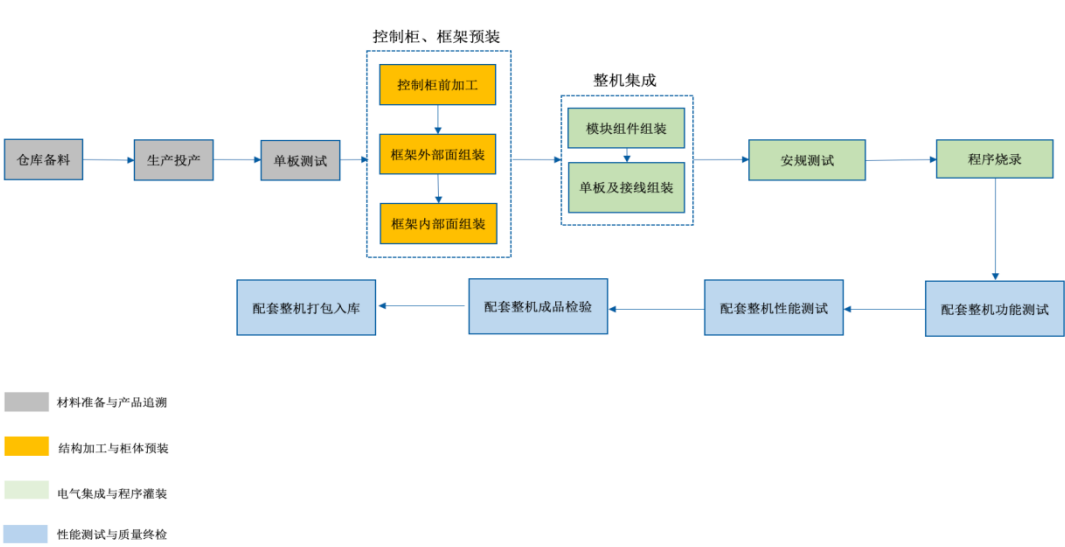
（1）单关节模组

单关节模组相关工艺流程如下：



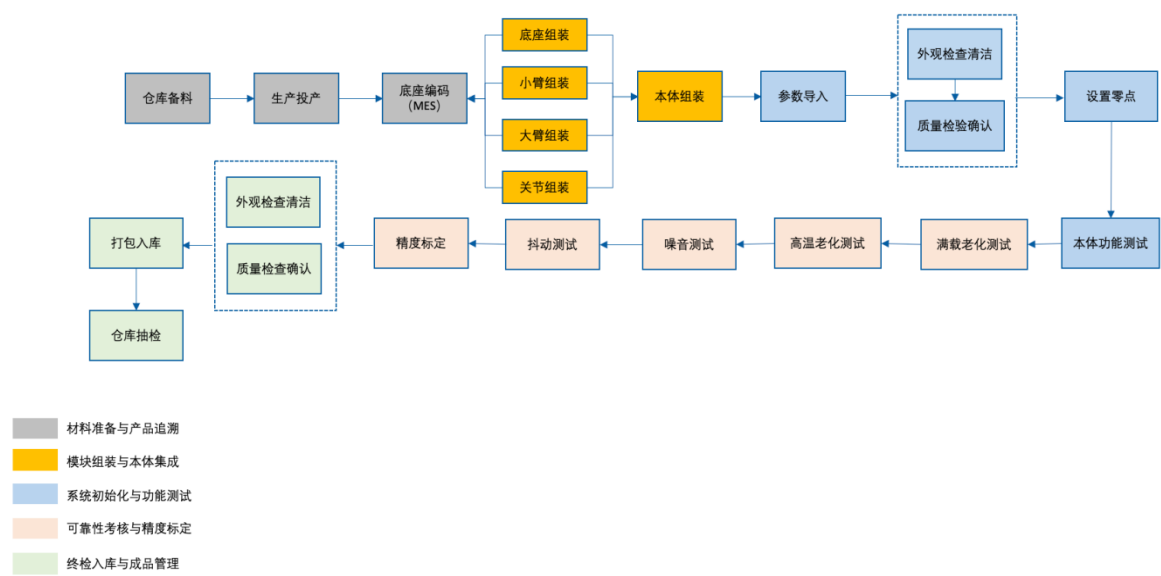
（2）控制柜

控制柜相关工艺流程如下：



（3）机器人整机组装

机器人整机组装相关工艺流程如下：

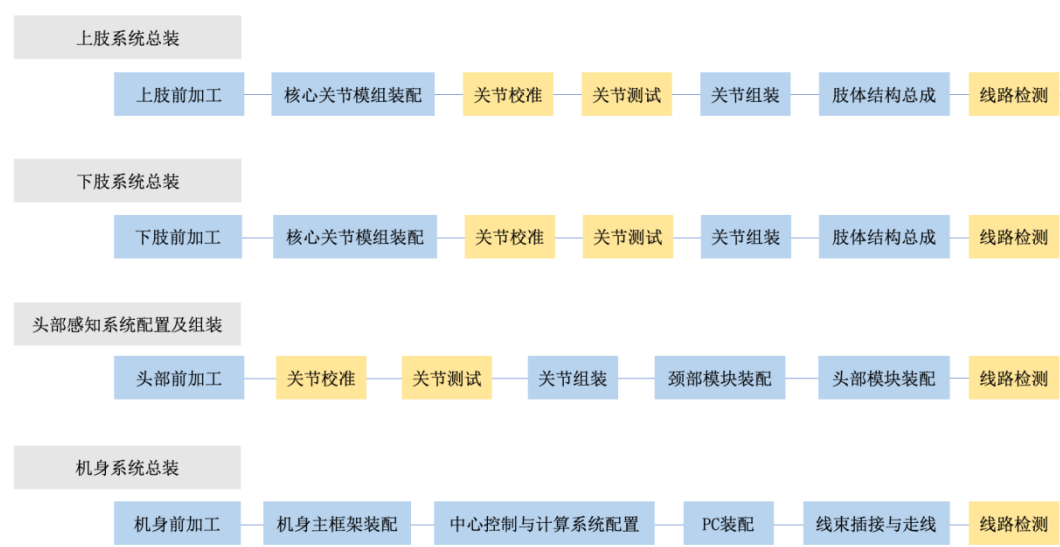


2、具身智能产品

人形机器人作为具身智能领域工艺流程最为复杂的形态，具备较强代表性。生产工艺以本体装配为界，可分为核心组件的模块化预制以及整机总装集成，相关工艺流程具体如下图所示：

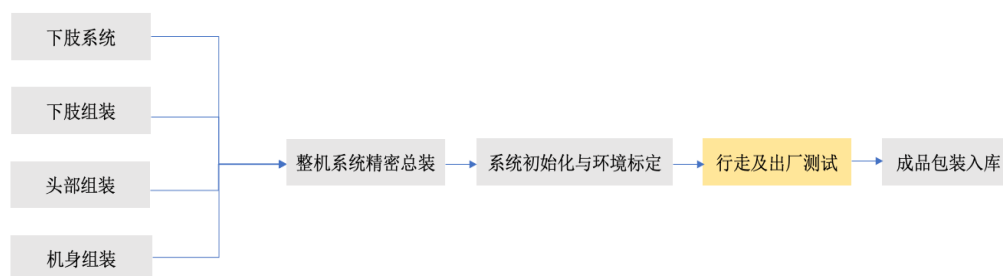
（1）核心组件模块化预制

核心组件模块化预制相关工艺流程如下：



（2）整机总装集成

整机总装集成相关工艺流程如下：



（八）发行人报告期各期具有代表性的业务指标情况

根据公司所处行业状况及自身业务特点，主营业务收入、毛利率、研发费用等为对公司具有核心意义的业务指标，其变动对业绩变动具有较强预示作用，具体分析参见本招股说明书“第六节 财务会计信息与管理层分析”之“八、经营成果分析”之“（二）营业收入分析”、“（四）毛利及毛利率分析”和“（五）期间费用”。

（九）发行人符合产业政策和国家经济发展战略的情况

1、公司主营业务和产品符合产业政策

报告期内，公司主营业务为协作机器人和具身智能机器人的研发、生产和销售。根据《工业战略性新兴产业分类目录》，公司主营业务属于“2 高端装备制造产业”之“2.1 智能制造装备产业”之“2.1.1 机器人与增材设备制造”。根据国家发改委发布的《产业结构调整指导目录》，公司主要产品类型属于鼓励类产业目录之“柔性协作机器人、复合机器人等工业机器人及集成系统”。根据国家统计局发布的《新产业新业态新商业模式统计分类》的通知内容，公司主要产品所属新产业、新业态、新商业模式统计分类为“020213 机器人与增材设备制造”。

综上，公司主营业务布局及核心产品研发生产方向，均符合国家产业规划与产业政策导向，属于重点扶持和鼓励发展的战略性新兴产业领域。

2、公司与国家的发展规划相契合，符合国家经济发展战略

公司主要产品聚焦于协作机器人及具身智能领域，其产业发展方向符合《中华人民共和国国民经济和社会发展第十五个五年规划纲要》中关于“前瞻布局未来产业、探索多元技术路线”的宏观部署。公司产品体系涵盖了面向工业精密制造的 CR 系列、面向商业服务场景的 Nova 系列以及科研教育领域的 Magician 系列。上述业务领域属于国家重点支持的高端装备制造范畴，是推动我国制造业

数字化转型与智能化升级的组成部分。

此外，公司在前瞻性领域的业务规划与国家关于培育未来产业的导向相统一。公司推出的 Atom 双足人形机器人、Atom W 轮式人形机器人、Hexplorer 六足机器人、Rover X1 四足机器人、X-Trainer 双臂机器人等具身智能产品，契合了工信部等七部门发布的《关于推动未来产业创新发展的实施意见》及相关政策文件。国家政策明确将人形机器人与具身智能定义为未来制造赛道的核心标志性产品。公司通过人工智能与机器人技术的集成应用，实现了在动态非结构化环境下的自主决策与任务泛化能力，相关技术路径符合国家关于新质生产力及未来产业基础再造工程的战略要求。

综上，公司的主营业务、核心技术及应用场景契合国家产业指导政策。公司业务聚焦于提升智能机器人的本质安全与作业精度等，产品方向符合国家经济发展战略中关于“自主可控”、“精密制造”以及“人工智能赋能实体经济”的总体导向，在提升我国机器人产业的全球竞争力与实现制造强国目标中具有明确的产业配套作用。

二、发行人所处行业的基本情况

（一）所属行业及确定所属行业的依据

公司主营业务为协作机器人和具身智能机器人的研发、生产和销售。根据《国民经济行业分类》（GB/T4754-2017），公司协作机器人业务属于“C34 通用设备制造业”之“C349 其他通用设备制造业”之“C3491 工业机器人制造”，具身智能业务属于“C34 通用设备制造业”之“C349 其他通用设备制造业”之“C3499 其他未列明通用设备制造业”。

根据《工业战略性新兴产业分类目录》，公司主营业务属于“2 高端装备制造产业”之“2.1 智能制造装备产业”之“2.1.1 机器人与增材设备制造”。根据国家发改委发布的《产业结构调整指导目录》，公司主要产品类型属于鼓励类产业目录之“柔性协作机器人、复合机器人等工业机器人及集成系统”。

根据国家统计局发布的《新产业新业态新商业模式统计分类》的通知内容，公司主要产品所属新产业、新业态、新商业模式统计分类为“020213 机器人与增材设备制造”。

（二）行业的主管部门、监管体制、主要法律法规及政策

1、行业主管部门及监管体制

公司所处行业主管部门及主要协会组织如下表所示：

类型	部门/协会	职能
主管部门	国家发改委	主要负责组织制定产业发展、产业技术进步的战略、规划和重大政策，推进行业发展战略，实施经济体制改革，审批固定资产投资项目等。
	工信部	主要负责拟订并实施工业行业规划和产业政策，指导制订工业行业技术法规和行业标准，监测和引导产业运行，管理技术改造投资等。
	科技部	主要负责研究提出科技发展的宏观战略和科技促进经济社会发展、科技改革的方针、政策；推动国家科技创新体系建设，提高国家科技创新能力。
行业协会	中国机器人产业联盟	主要职能为贯彻国家的产业政策和要求，促进成员在技术、市场、知识产权等领域的合作交流，推进产学研用合作，开展行业自律，搭建机器人产业信息交流、应用推广等。
	中国机械工业联合会机器人分会	中国机械工业联合会机器人分会（前身为“中国机器人产业联盟”）主要工作职能为承担机器人行业国家及区域发展战略、规划、课题的研究和制订工作，研究机器人行业和产业的运行态势，并为政府、企业等提供行业信息服务，为行业、区域、企业发展等提供咨询服务，致力于促进机器人产业的健康发展，推进机器人在各领域的广泛渗透及产业生态的健康演进。
	人工智能产业发展联盟	制定行业安全标准、发布自律承诺（如《人工智能安全承诺》），推动建立高效协同的治理机制

2、行业主要法律法规及政策

机器人行业作为国家重点支持和鼓励的新质生产力和战略新兴产业的典型代表，对于我国工业转型升级，实现由制造业大国向制造业强国转变，构建国际竞争新优势具有重大战略意义。为支持机器人行业发展，规范行业秩序，我国颁布了一系列法律法规和产业支持政策，主要如下：

（1）行业主要法律法规

序号	名称	发布时间	发文单位	相关内容概要
1	工业机器人行业规范条件	2024 年	工信部	确立了工业机器人（含协作机器人）在研发创新、人才结构及质量保障等维度的准入基准，并明确了产品需符合协作机器人专项国家安全标准。
2	工业机器人行业规范条件管理实施办法	2024 年	工信部	明确了行业规范条件的申请、审核及动态公告流程，建立了引导工业机器人行业规范化发展的长效管理机制。

（2）国家产业政策及发展规划

序号	名称	发布时间	发文单位	相关内容概要
1	关于联合开展 2026 年度人形机器人与具身智能实景实训专项行动的通知	2026 年	工信部、国资委	推动人形机器人与具身智能产品在真实生产生活中常态化部署应用，加速实现规模化发展。到 2026 年底，凝练形成百个以上高价值应用场景，进一步丰富具身智能应用谱系，带动形成万台级规模落地能力。
2	2026 年国务院政府工作报告	2026 年	国务院	培育壮大新兴产业和未来产业。建立未来产业投入增长和风险分担机制，培育发展未来能源、量子科技、具身智能、脑机接口、6G 等未来产业。
3	“十五五”规划纲要	2026 年	国务院	“十五五”规划首次将“具身智能”纳入国家重点培育的未来产业体系，同时明确将机器人产业升级为战略性新兴产业集群的核心组成部分，并确立了“智能+机械”的技术演进路径，将有力推动具身智能技术在智能制造、商用服务及复杂高危作业等场景的规模化落地应用，为机器人产业的智能化转型与商业化拓展创造长期政策红利。
4	人形机器人与具身智能标准体系	2026 年	工信部、标委会	我国首个为人形机器人与具身智能产业设立的国家级标准顶层设计，该政策通过统一技术规范和安全伦理底线，推动产业从研发试点迈向规范化、规模化发展。
5	“人工智能+制造”专项行动实施意见	2025 年	工信部等八部门	围绕推动人工智能与制造业深度融合，加快制造业智能化升级和高质量发展提出系统性部署。该意见以人工智能技术赋能新型工业化为主线，重点推动智能工厂建设、工业领域人工智能应用创新、制造业数据资源开发利用、智能制造装备升级以及产业生态完善，支持企业开展工业大模型、智能机器人、智能装备等创新应用，推动人工智能在研发设计、生产制造、质量控制、供应链管理、运营服务等环节规模化应用。
6	2025 年国务院政府工作报告	2025 年	国务院	报告首次明确将“具身智能”列为国家重点培育的未来产业。这一顶层设计为机器人从“自动化”向“智能化”转型提供了最高级别的政策背书，支持人工智能与机器人本体深度融合，推动在智能制造、商用服务等领域的规模化应用。
7	“人工智能+制造”专项行动实施意见	2025 年	工信部	聚焦“人工智能+制造”深度融合，重点突破人工智能在工业机器人、协作

序号	名称	发布时间	发文单位	相关内容概要
				机器人领域的应用，推动工业大模型在复杂工艺建模、动态环境自适应控制等方向的技术突破。支持龙头企业建设智能工厂，推广“机器人+AI”的柔性生产模式。
8	关于推进能源装备高质量发展的指导意见	2025 年	国家能源局、工信部	研制具备边缘计算能力的智能终端，推进终端场景协作机器人、人形机器人研发，结合具身智能等技术，提升装备复杂环境下的自主作业能力。重点在核电运维、油气开采、电网巡检等领域推广机器人应用。
9	关于推动未来产业创新发展的实施意见	2024 年	工信部等七部门	该意见将“人形机器人”与“具身智能”作为未来制造赛道的核心标志性产品。重点支持高转矩伺服电机、仿生感知、灵巧手等关键执行部件的研发，旨在解决核心零部件“卡脖子”问题，提升产业链自主可控能力。
10	工业机器人行业规范条件（2024 版）	2024 年	工信部	明确要求企业研发经费投入不低于营业收入的 3%至 5%，并特别强调产品需符合协作机器人专项国家标准（如 GB/T36008 等安全要求），引导行业从价格竞争向技术与质量竞争转变，保障协作机器人的安全可靠。
11	推动工业领域设备更新实施方案	2024 年	工信部、国家发改委等七部门	通过财政补贴和税收优惠，鼓励制造业企业采购工业机器人替代传统、落后生产线。该政策直接刺激了协作机器人在电子、汽车、精密机械等行业设备更新中的采购需求，为公司产品提供了广阔的增量空间。
12	“机器人+”应用行动实施方案	2023 年	工信部等十七部门	明确了制造、农业、商用、医疗等十大应用领域。支持多形态机器人落地应用，鼓励机器人企业与用户单位组建联合体，开展场景验证与技术迭代，降低了协作机器人进入新细分行业的壁垒。
13	人形机器人创新发展指导意见	2023 年	工信部	将人形机器人定位为继手机、汽车后的新一类颠覆性产品。系统部署了“大脑、小脑、本体”的技术框架，重点研发环境感知、行为控制算法以及一体化关节技术，为具身智能产品的迭代指明了技术路线。
14	新产业标准化领航工程实施方案（2023—2035 年）	2023 年	工信部、科技部等四部门	提出研制机器人核心算法、人机交互安全、环境适应性及可靠性等关键标准。通过标准化建设，提升了我国协作机器人在国际市场的互认度与技术壁垒对抗能力。

（3）地方性政策

在国家级产业政策与行业发展规划的指引下，各地方政府积极落实国家战略部署，深化产业扶持政策的区域化布局，紧扣协作机器人、具身智能及关键零部件的产业集群建设，通过政策引导推动技术创新、应用场景开放及产业链生态完善，形成了因地制宜、协同发展的产业支持环境。以广东省、上海市、浙江省、江苏省等产业聚集区为例，相关地方性政策具体如下：

地区	名称	发布时间	发文单位	相关内容概要
广东省	广东省人工智能赋能制造业高质量发展行动方案	2025 年	广东省人民政府	支持广州、深圳等地建设具身智能机器人训练场，提供高质量数据集和模拟训练环境。对省级机器人领域创新中心给予最高 1,000 万元资助，强化大模型与制造业的集成应用。
	深圳市具身智能机器人技术创新与产业发展行动计划	2025 年	深圳市工信局	重点扶持核心芯片、一体化驱动器、仿生灵巧手等关键链条。设立专项资金支持企业开展全球化布局，目标是构建千亿级具身智能产业集群，提升深圳在全球机器人产业中的核心位势。
	广东省培育智能机器人战略性新兴产业集群行动计划（2023-2025 年）》	2023 年	广东省工信厅等	明确提出“工业机器人”作为优势领域，重点突破高精度减速器、高性能伺服驱动、高速高性能控制器等关键技术。推动协作机器人在 3C 电子、汽车零部件、金属加工等领域的规模化应用。
	《深圳市培育发展智能机器人产业集群行动计划（2022-2025 年）》	2022 年	深圳市发改委	明确将“工业机器人”作为五大重点领域之首。重点发展高精度工业机器人、协作机器人、移动机器人。支持企业突破一体化关节、高性能伺服驱动、智能控制算法等核心技术。到 2025 年，产业增加值达到 160 亿元。
上海市	上海市具身智能产业发展实施方案	2025 年	上海市人民政府	搭建具身智能模型与工具链开源平台，对优秀开源项目给予最高 500 万元奖励。支持在家庭护理、商用配送等场景进行试点，构建“具身大模型+机器人”的研发与验证闭环。
	促进智能机器人产业高质量创新发展行动方案	2023 年	上海市经信委	聚焦“工业、服务、通用”三条赛道。工业机器人重点解决复杂工艺自动化；服务机器人引入大模型赋予强交互能力；通用机器人（含人形）聚焦具身智能技术攻坚，打造世界级产业集群。
浙江省	浙江省推进人工智能终端产业发展行动计划	2026 年	浙江省经信厅	明确提出布局人形机器人作为未来终端，加强大脑、小脑、机身协同，加快发展电子皮肤、智能末端执行器等关键部件。
	《浙江省“415X”先进制造业集群建设行动方案	2023 年	浙江省人民政府	将机器人数控机床列入全省 15 个千亿级特色产业集群。重点发展高精度工业机器人、协作机器人及核心零部件。支持杭州、

地区	名称	发布时间	发文单位	相关内容概要
	《（2023-2027 年）》			宁波等地建设机器人产业基地，培育一批“专精特新”机器人企业。
江苏省	江苏省“人工智能+”行动方案	2025 年	江苏省人民政府	一方面推动工业机器人对传统工厂的数字化改造，另一方面通过人工智能技术赋能人形机器人及具身智能，力争到 2030 年人工智能及相关产业规模突破万亿元。
	苏州市支持具身智能机器人产业创新发展的若干措施	2025 年	苏州市人民政府	对重大落户项目提供综合资助，支持具身智能大模型开发并按需发放“算力券”。通过发布“机器人+”应用目录，撮合机器人企业与当地庞大的工业用户对接场景需求。

3、行业主要法律法规和政策对发行人经营发展的影响

行业相关法律法规及政策的出台，为协作机器人与具身智能产业构建了清晰的发展路径、提供了制度保障。政策持续支持技术自主攻关与应用场景拓展，引导资源向具备底层技术能力的企业集中，为发行人深耕自研技术体系提供了有利的外部环境。

上述相关行业政策和法规进一步明晰了行业的技术标准、安全规范与发展路径，为企业的合规化运营和前瞻性布局提供了清晰指引。同时，政策对智能制造升级、新兴消费业态培育以及高端装备国产化替代的持续推动，与发行人产品矩阵和应用布局高度契合，为业务规模持续扩张打开了市场空间。发行人将紧跟政策导向，依托全形态产品体系与规模化交付能力，持续深化在重点应用场景的渗透，提升全球竞争力。

（三）协作机器人行业

1、行业定义及概览

协作机器人（Collaborative Robots）是一种设计用于与人类在共同工作空间中安全地进行直接交互或合作的机器人，相较于完全替代人力、在物理隔离环境中独立作业的传统工业机器人，协作机器人注重人机协作与交互，为人类能力的延伸和辅助，因此需具备更高的安全性、易用性和灵活性，属于工业机器人领域新的分支。

对比维度	协作机器人	传统工业机器人
典型使用	消费电子、精密组装等轻工业、医疗、	通常应用于汽车整车焊接、重型机械加

对比维度	协作机器人	传统工业机器人
场景	商业零售、科研教育等场景，具备较高的人机交互需求	工、大规模物流搬运等高强度、大批量、标准化产线场景，特点包括固定装配线、高速、大负载、人机交互需求低
结构及功能	多采用铝合金等轻质材料，外观圆润无尖锐棱角；核心关节为高度集成的“电机+减速器+驱动器+传感器”一体化模组，体积小且自重载荷比较高	多采用大型铸铁或钢材构件，物理惯量大；驱动系统与传动机构多为分体布置，外部附带复杂的电缆束与气路管线，强调极端工况下的机构强度
交互性与适应性	具备较高的人机交互性，支持拖拽示教及多模态数据采集；具备强适应性、灵活性，可实现与人在同一空间的近距离协同作业	严格遵循编程轨迹，缺乏交互能力；换产涉及复杂的物理工装调整与重新示教，灵活性较低、环境适应性相对协作机器人较弱
负载及精度	负载范围通常在 0.25kg 至 30kg 之间；高精度型号可实现毫米级操作精度	负载能力覆盖数公斤至吨级以上；在极高速运行下仍能保持极高的重复定位精度
安全性	通过碰撞检测、扭矩传感器及控制算法实现功率与力的限制，无需安装物理安全围栏	须依赖隔离围栏、安全锁及物理光幕等外部安防体系等实体屏障将人机隔离以确保人员安全
核心技术指标	重点关注关节扭矩密度、自研核心部件率、碰撞感应灵敏度及实时轨迹纠偏频率	大型机构的振动抑制技术、高速运行下的热平衡控制以及极端负载下的轨迹补偿精度
平均配置成本	部署和集成成本较低	初始采购成本及现场环境改造、系统集成、后期专业维护的综合投入较高

对比传统工业机器人，协作机器人进一步促进了人机之间的交互与合作，能在诸多应用场景中替代或辅助人类执行高重复性、高精度要求或对人体有害的工作。

协作机器人产品类型随着技术的不断突破以及应用领域的不断拓宽，在产品形态上呈多元化发展态势。目前，根据负载和轴数不同，协作机器人可进一步划分为以下类型：

1）根据负载划分

根据负载不同，协作机器人通常进行以下划分：

项目	负载	应用领域
轻负载	L<7kg	轻负载协作机器人凭借较高的灵活性和性价比，在消费电子、科研教育、商业零售等行业中占据主要市场地位
中负载	7kg≤L<12kg	中大负载协作机器人则多用于装配件、螺丝锁付、包装、搬运、物流、消防救援等场景中
大负载	12kg≤L<20kg	
超大负载	L≥20kg	超大负载主要应用于物料搬运、码垛、机器看护、大扭矩螺丝拧紧、机床上下料、包装、焊接等场景

协作机器人行业已建立起基于负载能力的阶梯式应用生态，各负载等级对应

的技术路径与市场演进逻辑呈现差异化特征。轻负载产品凭借高灵活性、占地面积小及兼顾高精度的特点，已在消费电子精密装配、科研教育和商业服务等领域广泛应用，以满足柔性化生产与服务需求；中大负载产品则主要聚焦于工业制造核心工序，在汽车零部件、金属加工等产线上执行拧紧、锁付、包装及轻量码垛等任务，并随着关键关节模组性能的持续提升，逐步被投入至工况更严苛的作业环境；随着新能源、光伏及智慧物流行业的快速发展，市场对超大负载协作机器人的需求持续释放，该类产品在具备高负载执行能力的同时，仍保持了协作机器人固有的安全性、易用性与易部署优势。随着关节扭矩密度等关键技术的提升，超大负载协作机器人已被引入此前由传统工业机器人主导的大型工件搬运、重型码垛等高载重场景，逐步实现对传统工业机器人的部分替代与应用边界拓展。

2）根据轴数划分

协作机器人的轴数决定了机械臂的运动自由度，亦是衡量其运动灵活及作业执行复杂度的核心指标之一。轴的数量直接决定了末端执行器在三维空间内的运动轨迹和范围。通常而言，轴数越多，机器人在非结构化环境下的避障能力越强，能够执行的任务精细度、复杂度也随之提升。

根据轴数划分，协作机器人可分为四轴协作机器人、六轴协作机器人和七轴协作机器人，如下图所示：

协作机器人种类	相关图示	
四轴协作机器人	 四轴协作 SCARA 机器人	 四轴桌面协作机器人
	 六轴协作机器人	 七轴协作机器人

注：上表中四轴与六轴相关产品图示为发行人产品实物图，七轴协作机器人为技术概念示意图，用于展示产品结构。

四轴协作机器人主要涵盖四轴 SCARA 机器人（水平多关节机器人）以及四

轴桌面协作机器人。其中，SCARA 机器人侧重于高速平面作业效率，适合小型零部件的装配、精度，运动自由度主要集中于水平位移与垂直旋转。受限于轴数，其作业轨迹相对固定，但具备轻便、成本低和操作简便等优点，被广泛应用于轻量级工业制造的生产环节以及科研教育、医学检测、化学分析等场景。

六轴及以上协作机器人通过模拟人臂运动学原理，具备更高的自由度与灵巧性，在有效工作半径内可实现任意位置和角度的精准控制，具备较好的通用性，被广泛应用于打磨、装配、螺丝锁付、检测、分拣、手术等多种场景，为应用最为广泛的协作机器人类型。七轴协作机器人则在六轴的基础上进一步增加了冗余自由度，允许机器人能够实现精准避障的同时，使末端执行器更稳定到达特定位置，进一步提升了协作机器人的整体灵活性。

2、所处行业的产业链情况

协作机器人行业的上下游关系图如下：



公司所处的协作机器人整机制造与配套服务行业处于协作机器人产业链的中游核心环节。产业链上游主要包括伺服驱动系统、控制系统、交互与感知系统以及末端执行系统，四大系统分别对应协作机器人的动力执行、决策控制、环境感知与任务执行等核心功能模块，系统间的深度耦合与协同优化是确保机器人整体性能稳定、智能响应及安全可靠运行的技术基础。

中游涵盖协作机器人整机制造以及相关配套设备的集成与生产。除硬件组装外，中游承担了多系统融合、性能调优以及功能实现的关键任务，行业内企业需自主研发运动控制算法、相关软件以及可靠的人机交互系统以实现机器人运行的稳定性、响应速度与智能水平的整体呈现，系技术集成与创新的核心环节，直接决定了协作机器人最终的性能表现、多应用场景适应能力，具备较高的技术壁垒。

下游应用覆盖喷涂、焊接、装配、螺丝锁付、搬运、码垛、无序分拣等多种

场景，并广泛服务于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等行业。协作机器人作为实现柔性自动化与智能化升级的关键装备，其性能直接决定了生产系统的灵活性、效率与人机协作水平。随着制造业转型升级、服务领域自动化需求提升以及人工智能技术的融合应用，协作机器人行业正持续向高精度、高安全、易部署与智能化方向发展。上游核心部件技术的突破与中游整机集成能力的增强，共同推动了下游应用的拓展与深化，进一步促进了协作机器人产业链的协同发展与整体竞争力的提升。

3、所处行业情况

（1）从规模扩张转向结构升级，协作机器人成为主要驱动因素

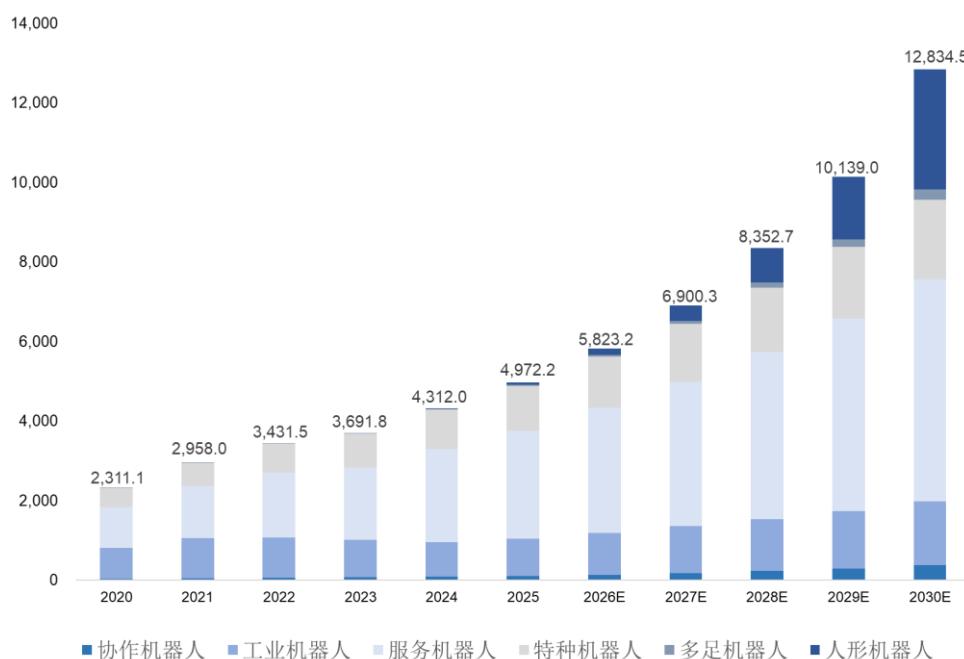
机器人行业发展初期，以汽车、电子制造领域为代表的大规模标准化生产场景，长期由传统工业机器人主导。该类产品凭借高负载、高重复精度及成熟的应用生态，奠定了自动化生产的基础，并推动全球机器人市场完成初步规模积累。近年来，随着制造业向小批量、多品种的柔性化生产模式加速转型，以及商业服务、医疗康复等新兴领域对自动化需求的兴起，能够安全与人协同作业、支持快速部署与重新编程的协作机器人，正逐步转变为驱动行业增长的核心引擎。

全球机器人产业的结构性升级，其根本动力源于下游产业对生产柔性、人机协同及跨场景适应能力的迫切需求。在工业领域，协作机器人已在精密电子装配、柔性物料分拣、产线工序衔接等环节实现深度应用，有效提升混线生产条件下的设备利用率与重组效率；在商业服务领域，其逐步应用于新零售、智慧餐饮及康复辅助等场景，通过模块化设计与易交互特性降低使用门槛。这一转变标志着机器人产业正从围绕“规模化标准生产”构建价值链，转向为“柔性化、个性化、服务化”提供解决方案的新阶段。

根据灼识咨询报告，2020年至2025年，全球机器人市场规模由2,311.1亿元增长至4,972.2亿元。其中，协作机器人的市场规模由34.1亿元增长至106.6亿元，年复合增长率为25.6%。由此可见，协作机器人在全球机器人市场中的占比持续提升，其增速亦超过部分其他类型机器人，标志着全球机器人市场正经历着以协作化、柔性化为主要特征的结构升级阶段。在技术进步、场景拓展及产业链协同的作用下，协作机器人不仅正逐步成为智能制造体系的关键组成部分，也

有望在更广泛的商业与社会服务领域开辟可持续增长空间并保持较高的增速。
2025 年至 2030 年，全球机器人市场年复合增长率预计约为 20.9%，协作机器人年复合增长率约为 28.8%。

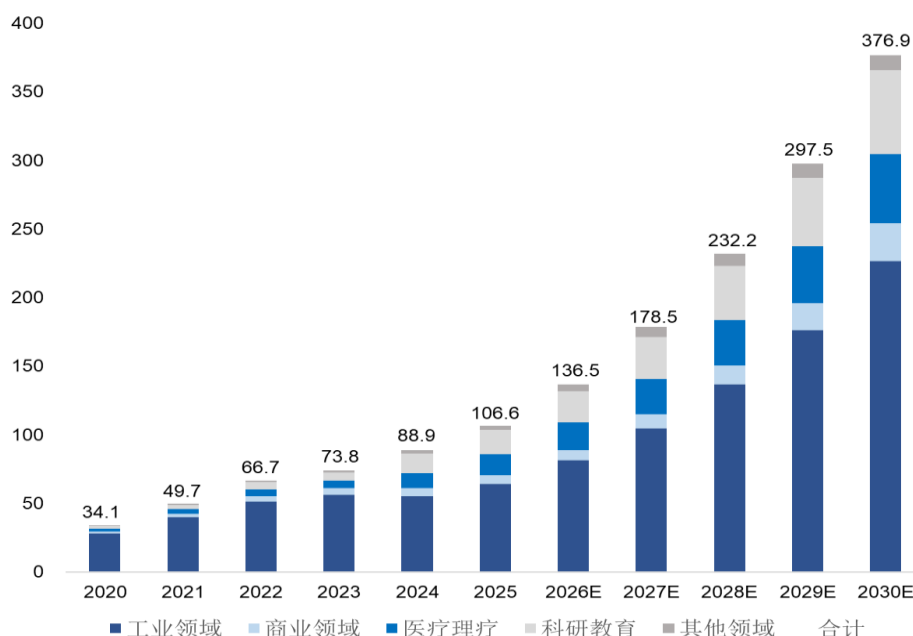
2020 年至 2030 年全球机器人市场规模（亿元）



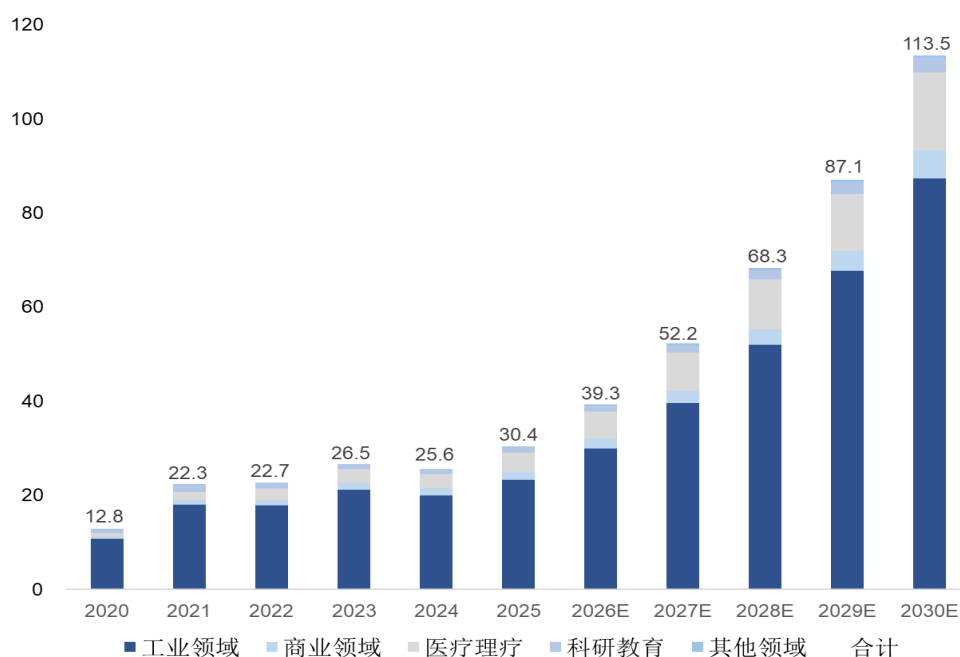
资料来源：灼识咨询

（2）协作机器人下游应用持续泛化，为行业增长提供新助力

与传统工业机器人以效率最大化为核心设计目标、需依赖物理围栏隔离运行的使用方式不同，协作机器人的技术演进始终围绕人机交互安全性、部署灵活性与操作易用性展开。随着传感器集成度提升、控制算法智能化以及本体轻量化设计的持续推进，实时碰撞检测、力觉感知与柔顺控制等关键技术逐步走向成熟，使协作机器人得以突破物理围栏的约束，进入商业服务、医疗康复、科研教育等原本难以实现自动化的开放场景。核心技术能力与新兴场景需求之间的持续耦合驱动了协作机器人从适用于工业环境的专用自动化部件，演进为具备跨场景迁移能力的通用智能生产力平台，其潜在市场边界亦随之从制造业车间扩展至商业空间、医疗机构及社会服务设施。

2020 年至 2030 年全球协作机器人市场规模（按应用领域，亿元）

资料来源：灼识咨询

2020 年至 2030 年中国协作机器人市场规模（按应用领域，亿元）

资料来源：灼识咨询

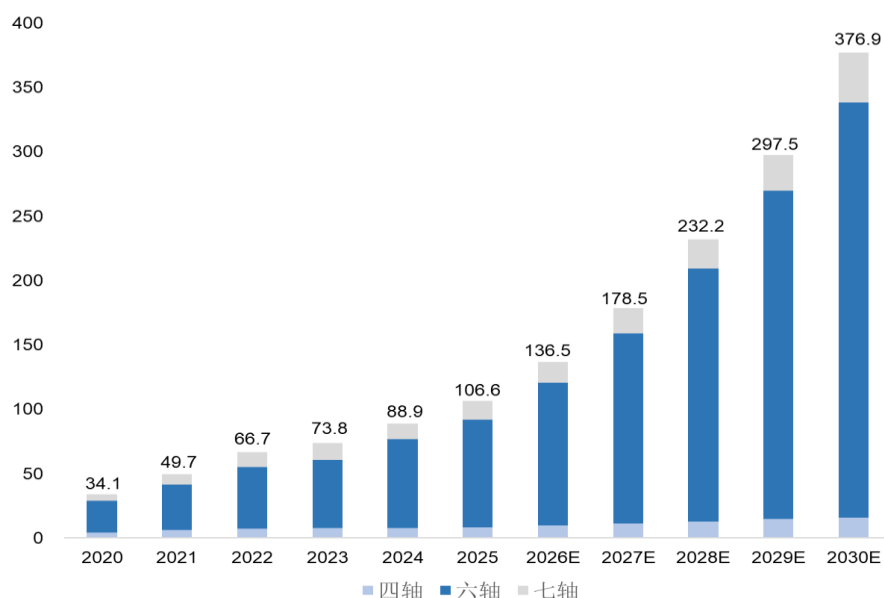
从存量结构看，工业领域始终是协作机器人最大的应用基本盘。根据灼识咨询报告，2025 年，工业领域占全球协作机器人市场规模的 60.3%，占中国市场的 76.7%，协作机器人在汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等场景已完成规模化渗透，成为柔性生产线的标配组件为行业提供了

稳定的收入来源和持续迭代的工程验证场景；在增量方面，行业的增长重心在逐渐转移。2020 年至 2025 年，全球工业领域协作机器人市场规模复合增长率为 18.1%，而商业领域和科研领域分别高达 32.6%和 54.9%；普遍高于工业领域，且其规模基数也由早期探索阶段进入了规模化发展阶段

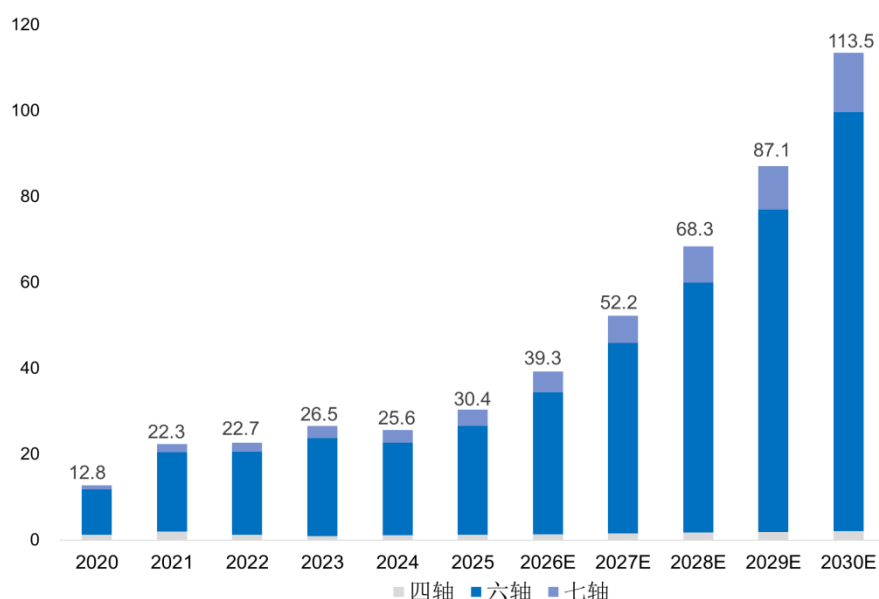
（3）技术进步和需求精细化推动协作机器人向多轴发展

随着下游应用场景从简单搬运、码垛向精密装配、复杂轨迹跟踪及多维力控作业持续升级，协作机器人产品向高轴数方向演进的趋势日益显著。高轴数协作机器人凭借更高的运动自由度与空间可达性，能够适应非结构化环境下的灵巧操作需求，成为下游用户提升作业能力上限的关键选择。根据灼识咨询报告，2020 年至 2025 年，全球和中国协作机器人市场规模分别由 34.1 亿元和 12.8 亿元增长至 106.6 亿元和 30.4 亿元。六轴协作机器人凭借运动灵活性与成本控制的良好平衡，持续占据市场主导地位并保持较高增速，七轴协作机器人虽基数较小，但在医疗手术辅助等超精密场景中展现出不可替代的冗余自由度优势，其市场渗透率和需求量持续提升。下游需求从完成动作向高质量完成复杂动作的精细化升级，正持续推动协作机器人向更高自由度方向迭代。

2020 年至 2030 年全球协作机器人市场规模（按轴数，亿元）



资料来源：灼识咨询

2020 年至 2030 年中国协作机器人市场规模（按轴数，亿元）

资料来源：灼识咨询

（4）中国已成为全球机器人创新与增长的核心区域

受政策红利、产业链本土化及下游需求爆发的多重驱动，中国协作机器人市场在规模与增速维度均展现出领先优势。在技术进步、成本控制能力提升及政策支持等多重因素推动下，中国协作机器人产业竞争力持续增强，国产替代进程不断加快，已逐步成为全球协作机器人市场的核心增量贡献者与最大单体市场。

在需求侧，作为全球最大的制造业主产区，中国制造业正加速从传统大规模量产向柔性化、多品种、小批量的生产模式转型，由此催生了海量且高度多样化的非结构化应用场景。在存量市场自动化升级与增量市场柔性化渗透的协同作用下，巨大的市场容量持续释放。在供给侧，本土供应链已在伺服电机、精密减速器、一体化关节等核心零部件环节形成了完整的产业配套能力。核心部件的国产化替代不仅赋予了国产机器人极高的性价比与快速迭代能力，也为大规模商业化部署提供了成熟的落地路径。

未来，随着协作机器人与具身智能技术的深度融合进入规模化验证阶段，中国凭借丰富的应用场景与海量的真实交互数据，为视觉语言动作模型（VLA）、强化学习算法及世界模型（World Model）提供了高质量的训练基础。依托感知决策端的智能化演进与运动控制端的性能突破，国产协作机器人在处理动态、复杂任务时的稳健性与泛化能力不断增强。通过智能化带来的应用门槛下降不仅将

巩固中国作为全球协作机器人最大单体市场的支柱地位，更助力中国成为全球协作机器人产业创新和增长的核心区域。

4、行业的未来技术趋势

（1）人机交互能力持续迭代，加速终端规模化应用

人机协作的智能化与易用性提升，是协作机器人向非工业场景渗透的关键。在自然交互方面，通过融合语音指令、手势控制及增强现实示教，操作人员能以日常习惯与机器人实时沟通，降低现场部署时间。在编程易用性方面，采用图形化拖拽编程，用户无需编写代码即可设定轨迹与流程，非专业人员也能快速上手。结合力觉与触觉反馈的示教技术，机器人通过人工牵引一次完成标准操作并自动生成工艺包，缩短新场景导入周期。在安全性方面，安全技术正从“碰撞后停机”向“碰撞前主动规避”演进，通过非接触式感知、力矩监测及动态速度调控，使机器人在高速协作中主动识别风险并调整运动，实现安全与效率的平衡。上述趋势降低了使用门槛，推动协作机器人在商业服务、医疗康复、科研教育等场景规模化应用。

（2）运动与控制端的性能突破

运动与控制端的性能突破是实现机器人高动态执行能力的基础，主要体现为控制算法进化与物理仿真转化技术的深度耦合。在算法进化方面，深度强化学习（Deep RL）的应用使机器人具备了在复杂地形下的自适应动态平衡能力，显著提升了运动轨迹的平滑度与执行精度。在仿真转化技术方面，通过在超大规模物理仿真环境中进行并行训练，并利用领域随机化算法克服物理参数鸿沟，实现了技术成果由虚拟环境向现实场景的高效迁移。上述突破有效增强了机器人在电力巡检、应急救援等极端作业环境下的稳定性，为实现高强度、高频次的连续作业奠定了技术保障。

（3）硬件端的高度集成化

硬件端的高度集成化与轻量化是机器人性能提升的关键物理支撑，核心路径包括一体化关节模组设计与底层关键零部件的自主化研发。在一体化关节方面，通过将无框力矩电机、微型驱动控制器、精密减速器及高精度编码器在极端空间内进行机电耦合设计，大幅提升了关节单位体积内的功率密度，使整机结构更趋

紧凑。在零部件自主化方面，本土产业链在核心部件领域的研发突破，使企业能够根据具体应用形态进行非标优化，打破了传统标准件对机器人物理尺寸与运动范畴的限制。通过硬件集成度的提升，能够显著降低系统性 BOM 成本，并增强机器人在多工位、窄空间及高柔性场景中的部署灵活性。

（4）数据和生态积累加速协作机器人智能化进程

数据资产的深度积淀与产业生态的协同演进是驱动算法持续迭代的底层动力，主要依赖于真实场景数据驱动与开发框架标准化两方面。在场景数据积累方面，行业领先企业通过大规模终端装机量，构建起涵盖视觉图像、动作序列及力觉反馈的工业数据集，通过持续的闭环迭代优化模型的泛化性能。在生态体系构建方面，通过底层开发框架的标准化与软硬件接口的开源化，正推动行业加速形成通用任务技能库，有效降低了针对新垂直领域的二次开发成本。数据与生态的协同发展，将显著缩短具身智能技术从理论验证到规模化商业落地的工程化周期，提升整体产业的智能化迭代速度。

5、行业的周期性、区域性、季节性特征

（1）周期性

作为智能制造与自动化升级的核心装备，协作机器人与具身智能机器人产品的市场需求与下游制造业、商业服务等领域的投资周期和技术迭代节奏密切相关。当前，全球机器人行业仍处于快速发展阶段，在产业政策支持、劳动力结构变化及技术持续突破的驱动下，市场需求呈现持续增长态势，未呈现明显周期性波动特征。

（2）区域性

公司的协作机器人与具身智能机器人产品具备较强的通用性和可贸易性，物理体积适中、运输成本可控，本身不具有明显的区域限制，但由于下游制造业分布、自动化水平以及产业政策存在区域差异，市场需求呈现出一定的集聚特征，例如在汽车、3C、医疗器械等产业集中地区，机器人的应用渗透率较高。此外，全球主要市场如中国、北美、欧洲、日韩等地的技术标准、行业法规和贸易政策差异，也对行业的区域竞争格局与供应链布局构成一定影响。

（3）季节性

报告期内，发行人各季度主营业务收入分布如下表所示：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
第一季度	5,286.12	10.79%	5,214.81	14.02%	4,945.77	17.31%
第二季度	9,966.67	20.35%	6,797.73	18.27%	5,978.17	20.93%
第三季度	10,031.19	20.48%	10,092.26	27.12%	5,995.17	20.99%
第四季度	23,699.25	48.38%	15,102.67	40.59%	11,647.94	40.77%
合计	48,983.23	100.00%	37,207.47	100.00%	28,567.05	100.00%

报告期内，公司主要产品应用于工业、商业、科研教育等场景，受部分客户实行集中采购、预算管理等因素影响，采购落地通常集中在第四季度，使得公司各年第四季度收入通常占比较高。

6、行业进入壁垒

（1）技术壁垒

协作机器人与具身智能行业为高度跨学科、技术密集型产业，技术壁垒核心体现在多领域知识的系统整合与工程化落地能力。企业需长期投入以构建贯穿底层伺服驱动、智能感知、实时操作系统至上层任务规划的完整技术栈，通过软硬件协同优化，满足高精度、高可靠性及人机协作安全性的严苛要求。同时，行业技术迭代迅速，算法与硬件耦合程度深，领先企业已形成覆盖核心零部件、算法及平台化软件的立体知识产权体系，积累了大量技术诀窍与调试数据，技术复用与场景迁移效率显著。新进入者短期内难以完成跨领域技术团队搭建与磨合，缺乏足够技术积淀与工程数据支撑，面临“重复研发”与“验证滞后”的双重困境，与头部企业在技术深度、产品成熟度上存在难以逾越的差距。

（2）人才壁垒

协作机器人与具身智能行业需融合机械工程、电子电气、控制工程、计算机科学、人工智能、材料科学等多学科知识，且要求人才兼具软硬件算法、场景数据、核心零部件研发及生产工艺优化等多领域能力，核心竞争力高度依赖跨学科、多层次复合型人才团队。此类人才需深度整合多专业知识，且具备将前沿理论转化为稳定产品的工程实践能力，其全球供给有限、培养周期长，尤其具备系统架

构与跨技术整合能力的领军人才更为稀缺。行业领先企业通过长期投入形成协同创新团队，依托先发优势与成熟研发平台持续吸引高端人才，新进入者面临激烈人才竞争，且缺乏系统化技术积累与团队协作积淀，短期内难以在人才储备与团队效能上形成抗衡，人才壁垒显著。

（3）数据与应用场景壁垒

智能机器人产品的演进高度依赖于海量、多模态且高质量的真实场景数据，由此形成的“数据驱动-模型优化”闭环构成了行业的核心竞争壁垒。具体而言，在精密组装、商用服务、医疗护理等非结构化场景中实现可靠的任务泛化，必须依靠涵盖视觉、触觉、力觉及动作序列的多元化数据进行持续训练与调优。行业先行者凭借在垂直领域的长期装机与运营，已积累了大量包含复杂边界条件的场景数据，此类数据不仅获取周期长、清洗与标注成本高昂，更需要深入的工程实践与场景理解，从而形成了新进入者短期内难以跨越的无形资产门槛。

此外，已实现规模化落地的企业能够通过真实场景中持续产生的交互数据，驱动算法模型不断迭代与自我进化，显著提升系统在动态环境中的适应性与任务成功率。这种基于数据闭环的持续优化能力，使得先行者在模型泛化性能与实际作业精度上建立起动态增强的竞争护城河，而新进入者因缺乏足量、高质量的场景数据支撑，难以在短期内实现有效追赶，行业壁垒随之不断巩固。

（4）客户与品牌壁垒

协作机器人与具身智能行业应用领域广泛，下游工业制造、医疗等领域的企业，在引入协作机器人或具身智能解决方案时，普遍将供应商的长期运行稳定性、行业口碑作为核心决策依据之一。经过长期验证的品牌和企业，保障了产品性能与安全性，也意味着其具备持续提供技术支持和响应服务的能力。这使客户形成了较强的使用惯性与信任依赖，转换成本较为明显。与此同时，行业头部企业通过多年积累的标杆案例和解决方案经验，能够持续深化与重点客户的战略合作，形成示范效应，进一步巩固其市场地位。对于新进入者而言，即使技术指标相近，也往往需要经历漫长的验证周期与更高的试错成本才能突破客户固有的采购惯性，因此品牌与客户资源构成了稳固的双重壁垒。

（5）资质壁垒

机器人产品作为人机协作的核心设备，面临严格的国内外合规准入体系，形成显著资质壁垒。企业需同时满足国内《工业机器人行业规范条件（2024 版）》的研发、人才与质量体系要求，并通过 GB/T36008 等国家安全标准强制认证；海外市场则须依次取得欧盟 CE、美国 UL 等多项认证及 ISO 功能安全评估。该等认证体系流程复杂、周期长、成本高，新进入者难以在短期内构建全球合规能力，从而导致竞争力有所降低；而已完成相关资质申请和布局的企业，则可依托于此建立起持续的市场准入与客户信任优势。

7、面临的机遇与风险

（1）面临的机遇

1）国家战略与产业政策持续赋能

智能机器人行业是高端装备制造的核心领域，受到国家层面持续且系统的战略支持。《中华人民共和国国民经济和社会发展第十五个五年规划纲要》将“具身智能”纳入国家重点培育的未来产业体系，同时明确将机器人产业升级为战略性新兴产业集群的核心组成部分，并确立了“智能+机械”的技术演进路径，将有力推动具身智能技术在智能制造、商用服务及复杂高危作业等场景的规模化落地应用。与此同时，制造业“智改数转”与关键领域装备自主可控的宏观导向，为国产机器人品牌在汽车、新能源等战略性行业的渗透创造了明确的替代窗口与采购倾斜。国家及地方层面均配套了有利的政策和补偿措施，有效降低了企业的创新成本与市场推广风险，为行业从技术研发到规模化应用提供了全方位的政策护航。

2）核心技术持续迭代，为产业升级注入新动能

以具身智能、多模态大模型为代表的新一代人工智能技术，正在重塑机器人技术与发展路径。通过融合视觉、语言、环境交互等多维度信息与先验知识，机器人正从预先编程的自动化设备，向能理解意图、适应动态环境、自主完成复杂任务的智能体演进。例如，基于大模型的规划与推理能力，显著提升了机器人在小样本、零样本场景下的任务泛化能力。底层核心部件如高转矩密度伺服电机、柔性力控传感器的技术进步，则为上述智能算法的落地提供了物理基础。这一系列技术突破，不仅打开了如精密柔性装配、个性化人机交互等以往难以自动化的

高价值场景，也通过开发工具的模块化与开源生态的完善，加速了整个行业的技术扩散与创新应用落地。

3）应用场景持续拓宽，驱动市场需求结构升级

机器人的应用边界和场景正随着行业技术的进步正在不断拓宽。在工业领域，其应用正从汽车、3C、食品饮料等标准化产线，深入至光伏、锂电、生物医药等新兴行业的复杂工序。在商用与消费领域，随着人口结构变化与服务升级，清洁、配送、导览、陪伴、康复训练等场景的需求正快速释放。该种趋势正向能够深度理解细分行业工艺、提供定制化解决方案的“专业服务”模式转变。对于具备核心技术平台化能力、能够快速响应不同场景需求的企业而言，应用场景的不断拓宽代表了远大于传统工业机器人市场的增量空间与更高附加值。

4）本土产业链协同优势凸显，夯实规模化发展基础

经过多年发展，我国已形成从上游核心零部件、中游本体制造到下游系统集成的完整机器人产业链。本土供应商在控制器、伺服系统、减速器等关键环节的技术与工艺日益成熟，产品性能和可靠性已能对标国际主流，且在成本、交付周期与定制化服务响应上具备显著优势。完整的产业链集群不仅提升了国内企业抵御全球供应链波动的能力。此外，产业链的本土化促进了上下游企业间的协同研发与快速迭代，从而能够更快地将市场需求转化为产品创新，支撑行业实现高质量、低成本的规模化扩张。

（2）面临的挑战

1）商业化落地与规模化交付的稳定性仍需提升

协作机器人与具身智能技术已在部分细分领域进入应用探索阶段，但目前行业整体仍处于从“技术可行性验证”向“规模化工程应用”跨越的关键阶段。由于下游应用场景呈现高度多样化与非结构化特征，机器人在面对复杂动态环境中的长尾问题时，其感知、决策与执行系统的稳健性及任务泛化能力，仍有待通过更长期、更广泛的实际场景数据进行验证与迭代。同时，伴随产品交付规模的快速扩张，行业需系统解决在保持高一致性产品质量与工业级可靠性的前提下，降低跨行业部署复杂度，并构建覆盖全球的高效运维支持体系等一系列工程与运营挑战，从而实现从“单机交付”向“系统化解决方案交付”的全面转型。

2）实现“工业级可靠性”需长期技术积淀与数据闭环

在真实的工业生产与服务环境中，机器人需在振动、温变、电磁干扰及物料不一致等多种变量影响下，持续保持极高的任务成功率与安全水平。为达到严格的工业级标准，企业无法仅通过实验室仿真或有限场景验证完成，而需依赖在广泛、复杂工况中积累的海量全生命周期运行数据，对机械结构、控制算法及故障诊断系统进行闭环迭代与持续优化。该过程具有投入大、周期长、试错成本高等特点，构成了行业所需面临的挑战之一。

3）国际技术竞争白热化与供应链稳定性

全球机器人市场竞争格局高度集中，少数国际领先企业在品牌认知、高端市场渠道、核心专利布局及基础软件生态方面仍占据主导地位。国内企业在向产业价值链高端攀升的过程中，面临持续的技术追赶压力与市场竞争挑战。同时，产业链中部分高端专用芯片、精密传感器等核心环节仍存在一定对外依存，国际经贸环境的复杂变化可能对供应链的稳定性构成潜在影响。因此，行业内企业需在推进自主技术攻关的同时，积极构建多元化的供应链体系，以提升整体发展的韧性与可持续性。

8、产品进口国有关进口政策、贸易摩擦对产品进口的影响

（1）产品进口国的有关进口政策

报告期内，公司产品的进口地主要包括欧洲、亚洲、美洲等。公司的协作和具身智能机器人相关产品出口到上述地区和国家，需要遵守当地的关于安全规范和环境保护等的认证要求。各项认证的程序复杂，标准严格，对技术水平要求较高，若产品未通过相应的认证，则无法进入当地市场。公司产品已通过欧盟 CE 认证、美国 UL 认证等在内的多项认证，满足进口国的准入要求，具备在国际市场销售各类机器人产品的资格和能力。

（2）贸易摩擦对产品进口的影响

自 2018 年以来，美国政府宣布了多轮对自中国进口商品的加征关税措施，公司向美国出口的产品主要包括协作和具身智能机器人相关产品，该等产品在美国政府针对中国产品加征关税清单之列。由于美国对于向中国进口的商品关税税率变动较为频繁，并对所有自中国进口的商品进一步加征附加关税和对等关税，

公司产品适用的关税税率整体有所上升。美国加征关税增加了公司客户的采购成本，可能对公司产品向美国出口造成一定影响。但公司在报告期内出口美国产品的收入占比整体较低，极端情况下，中美贸易摩擦对公司整体业务经营及业绩预计不会产生重大不利影响。

除上述情形外，截至本招股说明书签署日，其他主要产品进口国未对公司主要产品采取贸易保护程序、未发生重大贸易摩擦，对公司业绩无重大影响。

（四）具身智能行业

1、具身智能行业定义

具身智能（Embodied AI）是指将人工智能算法与物理本体深度结合，使机器具备在真实物理环境中感知、学习、决策及执行复杂任务能力的智能系统。区别于传统非具身人工智能（如大型语言模型、图像识别系统等仅存在于数字空间、缺乏物理反馈能力的“离身智能”），具身智能强调智能体与物理世界的实时交互及闭环反馈。其核心特征在于通过物理本体感知环境信息，并利用计算资源进行逻辑拆解与动作规划，最终通过执行机构产生物理位移或操作，实现对现实世界的实质性影响。

从系统架构层面分析，具身智能由决策层、控制层与执行层共同构成，业内通常将其形象化表述为“大脑”、“小脑”与“本体”的协同闭环，具体如下：

项目	主要功能
决策层（大脑）	负责语义理解、环境建模、任务拆解及路径规划。随着大规模预训练模型（如视觉语言动作模型 VLA）的应用，具身智能实现了从预设程序驱动向自然语言驱动的质变，具备了处理长尾、动态及非结构化场景任务的底层逻辑基础。
控制层（小脑）	负责运动学与动力学控制，确保物理本体在作业过程中的动作平滑性、动态平衡及抗干扰能力。控制层通过集成深度强化学习（DeepRL）等算法，解决了复杂地形通过、全身动作协同等高维度控制难题。
执行层（本体）	是具身智能实现物理交互的硬件载体，包括机械臂、仿生关节、灵巧手、足端执行器等核心执行模块。高性能执行器模组决定了机器人作业的精度、负载能力及运动边界。

在技术架构层面，具身智能实现了机器学习、计算机视觉、机器人学习与语言技术的深度集成。与侧重于逻辑推理、棋类对弈等抽象计算的离身智能（Disembodied AI）存在本质差异，具身智能强调智能产生于身体与环境的连续、动态相互作用过程之中。物理实体的存在使得智能体能够获取真实世界的多模态

信息，并在物理操作过程中不断迭代学习，从而展现出卓越的自主性、泛化能力与环境适应性。

具身智能代表了人工智能从数字世界走向物理世界的落地化标志，该领域的深度发展不仅依赖于基础算法的迭代，更要求机器人本体具备模拟人类动作的高自由度肢体结构，从而在零售、餐饮、工厂、医疗等复杂动态场景中完成跨场景、自主学习的任务。通过物理反馈机制，具身智能系统得以持续优化感知与运动控制算法，最终形成能够感知、行动并与人类协作的智能化终端。

2、具身智能行业的产业链情况

产业链上游主要由软硬件基础构成。硬件部分包括执行器关节、高精度传感器、高性能电池及机身结构件等关键组件。具体而言，执行器关节由减速器、电机、轴承、螺丝、编码器等精密零件组成，其中减速器与电机的性能直接决定了机器人的运动精度与负载能力。传感系统则通过激光雷达、摄像头、力矩传感器等设备，为机器人提供多模态环境感知能力。灵巧手作为具身智能实现精细操作的核心部件，其成本结构占整机比重较高，主要包含空心杯电机、行星减速器及触觉传感器等精密部件。

产业链的中游聚焦于“大脑”与“小脑”的开发。大脑层依托于大语言模型、多模态大模型（VLM）及世界模型，负责高层的逻辑推理与任务规划。计算芯片、存储芯片及模拟半导体作为算力基础，支撑着复杂算法的实时运行。小脑层则侧重于灵巧操作与运动控制算法，将大脑生成的任务分解为具体的动作指令序列。

产业链下游为整机集成商与场景应用端。集成商将软硬件进行深度融合，开发出人形机器人、多足机器人等多种形态的机器人产品。应用端则覆盖了工业制造、仓储物流、餐饮零售、医疗康养及科研教育等多元化领域。随着全球工业体系的不断完善，中国企业在产业链环节的覆盖度上已占据显著优势，尤其在执行器制造、整机集成及下游应用场景的开拓上展现出巨大的增长潜力。

3、具身智能行业概况及发展趋势

（1）行业进入高速成长期，全球市场规模呈现指数级增长态势

全球具身智能行业正处于从技术验证迈向大规模商业化的关键拐点，未来十年的市场规模预计将经历指数级扩张，成为驱动机器人行业增长的重要推动因素。这

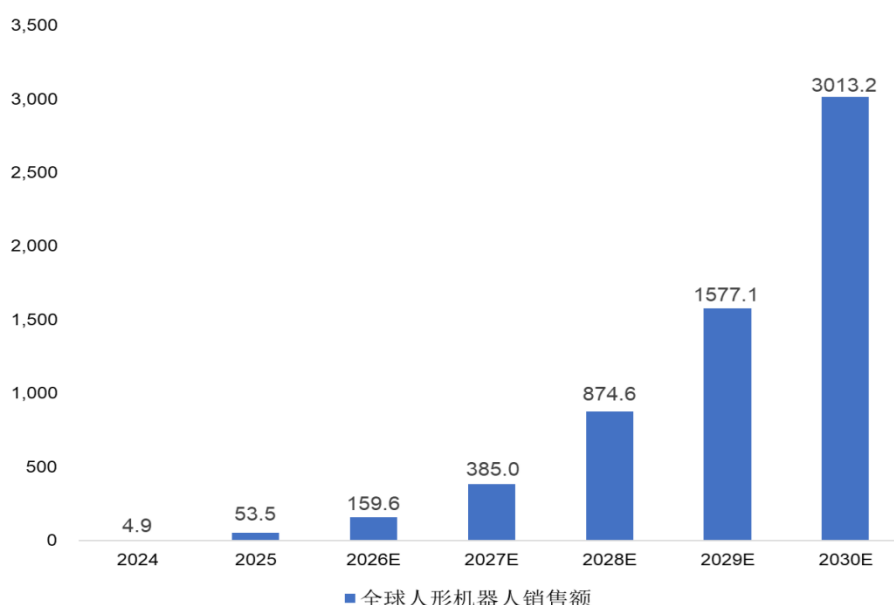
种强劲的增长驱动力源于技术成熟度提升带来的成本下降效应。目前单台人形机器人的售价仍然较高，随着规模化量产与供应链优化，十年内平均售价有望大幅度降低。在应用落地维度，行业遵循从“确定性场景”向“通用化服务”渗透的路径。工业制造、仓储物流等高投资回报率、低复杂度的结构化环境正率先实现商业化应用。中国本土市场需求已初步显现，汽车产业链、仓储物流、商业服务等领域均已开始尝试引入人形机器人进行上下料、搬运等重复性任务。凭借全球最完善的工业体系，中国具身智能行业预计未来五年将进入快速降本通道，率先触及经济性拐点。

（2）物理形态持续演进，人形和多足机器人成为关键载体

具身智能的发展依赖于算法层面的决策迭代和物理本体形态的深度耦合。早期机器人结构较为单一，导致应用场景主要局限于地面平整的结构化工厂空间。随着具身智能向复杂、动态并且非结构化的应用场景渗透，物理本体形态已呈现出显著的多元化特征，人形机器人和多足机器人已成为具身智能相关前沿技术布局的核心方向。

人形机器人作为具身智能的理想形态，通过模拟人类生理结构，具备了在人类社会现有基础设施中实现无障碍作业的天然潜力。相较于特定功能的专用设备，人形机器人无需对现有工作环境进行大规模改造，即可灵活使用人类工具、操作各类开关或通过狭窄通道。大脑层大模型赋予的语义理解能力，与人形本体具备的二十至三十个高自由度肢体深度结合，使得机器人能够执行搬运、洗涤、精细装配等复杂动作序列。目前，主流研发逻辑倾向于利用人形本体实现任务的高度通用化，从而解决商业服务与家庭环境中碎片化、长尾化的任务需求，该形态已成为具身智能迈向通用人工智能的关键物理入口。尽管目前行业尚处于商业化早期阶段，但市场规模已呈现高速增长态势。

根据灼识咨询报告，2025 年全球人形机器人销售额约为 53.5 亿元，2026 年至 2030 年，全球人形机器人市场规模预计将从 159.6 亿元增长至 3,013.2 亿元，期间复合增长率超过 100%。随着龙头企业相继进入小批量量产与场景验证阶段，核心零部件供应链逐步成熟，以及具身智能技术向产品端的深度赋能，人形机器人产业正从技术验证期向商业化导入期加速过渡，其市场空间正在快速打开，已成为全球机器人领域最具增长潜力的细分方向之一。

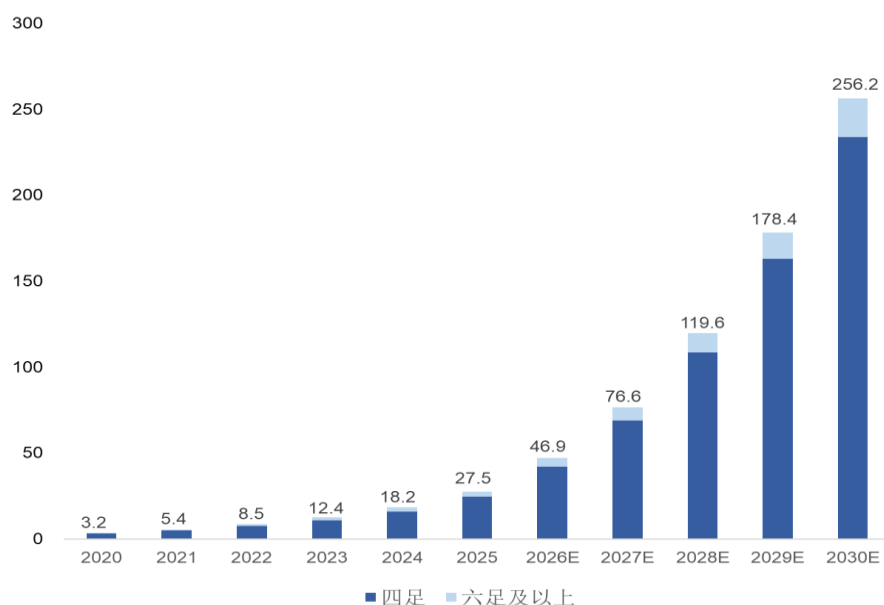
2024 年至 2030 年全球人形机器人市场规模（亿元）

资料来源：灼识咨询

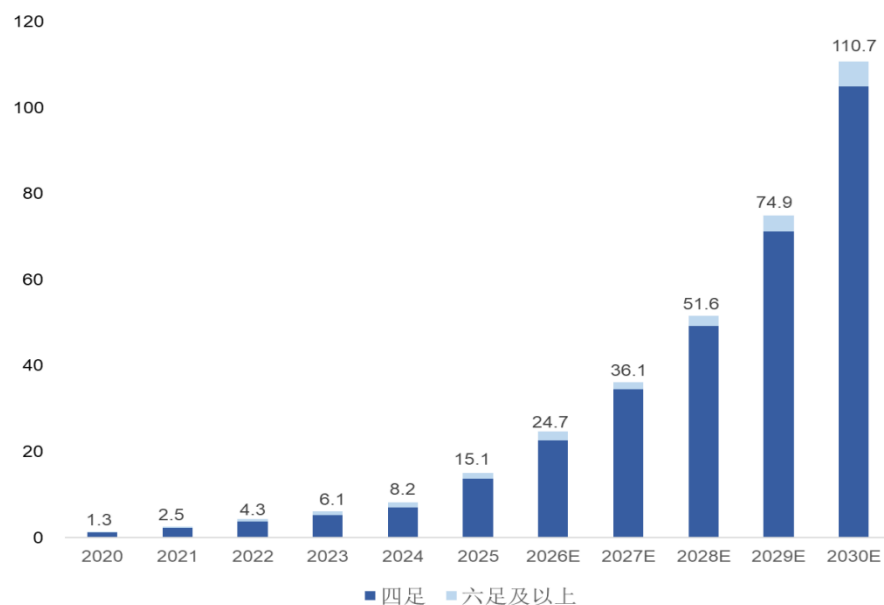
多足机器人凭借非连续支撑的运动逻辑，在复杂、极端的地形适应性方面展现出独特的竞争优势。在面对楼梯、乱石、窄巷等轮式形态难以逾越的非结构化场景时，多足形态通过控制层算法实现了良好的动态平衡与避障能力。得益于小脑层算法的演进，多足机器人能够根据感知信息实时调整足端路径规划，满足电力巡检、野外勘探及抗震救灾等高风险作业环境的机动需求。多足形态不仅是具身智能在特定工业及特种领域的重要分支，更通过与灵巧手等执行模块的模块化集成，实现了移动能力与精细操作能力的有机结合，显著拓宽了具身智能的作业边界。

在消费端，多足机器人正逐步突破传统的极客玩具与科研实验范畴，向家庭陪伴、教育娱乐、智能巡检及养老助残等场景加速渗透。凭借仿生行走、环境感知与人机交互能力的持续提升，多足机器人能够适应楼梯、不平地面等非结构化家庭环境，填补传统轮式机器人难以覆盖的市场空白。随着核心部件成本下降及 AI 交互技术成熟，消费级多足机器人有望成为新一代智能消费终端，市场空间广阔。

根据灼识咨询报告，2025 年全球多足机器人市场规模为 27.5 亿元，其中主要为四足机器人。中国市场多足机器人产业与全球基本同步，2025 年规模约 15.1 亿元，预计 2026 年至 2030 年将保持近 50% 的年复合增长率。

2020 年至 2030 年全球多足机器人市场规模（亿元）

资料来源：灼识咨询

2020 年至 2030 年中国多足机器人市场规模（亿元）

资料来源：灼识咨询

整体而言，物理形态的不断突破直接决定了具身智能的技术上限与商业化空间。人形本体侧重于对人类社会环境的深度嵌入与通用任务处理，多足本体则侧重于极端复杂环境下的高频机动与稳定作业。两者的并行发展，标志着机器人产业正脱离单一场景的束缚，向具备类人环境适应能力的综合智能终端演进。

（3）感知与决策端智能化

感知与决策端的智能化是提升机器人非结构化环境适应性的核心，主要通过基座模型架构升级、多模态特征融合及通用泛化能力三方面协同驱动。在模型架构方面，技术路径正加速由传统判别式模型向以 Transformer、Diffusion 为代表的大规模生成式神经架构转型，通过构建视觉-语言-动作（VLA）策略网络，显著提升机器人对自然语言指令的语义理解与复杂任务的逻辑拆解精度。在多模态融合方面，通过实时处理视觉、触觉及力觉等高维感知数据，机器人能够实现对作业环境的深度语义建模与亚毫米级的位姿估计。在此基础上，世界模型（World Model）的引入为机器人构建了环境演化的内在表征，使其能够在行动前对不同操作策略的后果进行“心理模拟”与推演，从而在动态、非结构化场景中实现更高效的试错学习与零样本适应。世界模型与 VLA 架构的深度融合，进一步强化了机器人对物理规律、物体属性及时空演变的隐式理解能力。通过上述演进，能够有效降低机器人对预设程序的依赖，使其具备处理精密制造及商业服务中长尾、动态任务的自主决策能力。

（4）国家战略高度重视，政策激励驱动产业链协同创新

中国政府已将具身智能纳入国家核心发展战略，出台了多项政策文件以保障产业的自主可控与领先地位。自 2023 年以来，工信部等部门陆续发布《“机器人+”应用行动实施方案》及《人形机器人创新发展指导意见》，明确将具身智能定位为战略性新兴产业与未来增长引擎。2025 年，具身智能更被写入政府工作报告，国家标准立项工作亦随之展开，标志着行业进入规范化发展的新阶段。

地方政府层面积极响应国家战略，北京、上海、杭州等城市纷纷出台专项规划，设立千亿级规模的引导基金支持产业落地。例如，上海市印发的《具身智能产业发展实施方案》明确提出了阶段性发展目标，通过建立创新中心与协作联盟，推动产业链上下游的深度耦合。政策的密集出台不仅为技术攻关提供了资金保障，更通过开放应用场景、建立试点示范等方式，有效降低了企业在早期探索阶段的风险。在中美科技竞争的背景下，发展具备自主核心技术的具身智能全产业链，已成为中国实现科技自立自强、提升国家核心竞争力的关键战略举措。

（5）产业链加速标准化及成本控制持续优化

产业链的标准化与成本控制是推动人形机器人从实验室走向量产的核心驱动力。当前阶段，各形态具身智能产品单台制造成本仍然较高，成为规模化应用的主要瓶颈。推动核心部件（如一体化关节、传感单元、控制接口）的标准化设计与模块化封装，有助于构建更加协同、高效的供应链体系。标准化不仅能够提升零部件在不同整机平台间的通用性，降低定制化开发带来的重复投入，也有利于上游供应商形成规模生产能力，从而实现单位成本的持续下降。模块化架构的建立，还将简化产品维护与升级流程，显著降低用户在全生命周期内的使用成本，为具身智能在工业制造、商业服务等场景中的普及奠定经济基础。

新材料与先进制造工艺的融合为人形机器人实现轻量、高强度、高刚度的综合性能提供了新的可能。未来，高性能碳纤维复合材料、钛铝合金等轻质高强度材料，以及增材制造、拓扑优化等先进工艺，将在结构件和关节部件中得到更广泛应用。通过优化材料分布与结构形态，可在保证整机强度和负载能力的前提下，显著降低运动部件的惯量与整体能耗。轻量化带来的正向循环，将进一步降低对驱动系统的功率需求，从而缩小电池容量、减轻整机重量，形成性能提升与成本下降的良性互动。

（6）中国在具身智能领域展现出显著的先发优势与全球领先的产业竞争力

中国在具身智能领域已展现出显著的先发优势与全球领先的产业竞争力。在产业层面，国家将具身智能、人形机器人列为培育新质生产力的核心方向，为产业发展提供了明确的顶层设计与制度保障。在产业层面，中国拥有全球最完整的机器人产业链，从核心零部件到整机集成，从基础材料到应用软件，形成了高效协同。现阶段，中国在具身智能领域的全产业链协同优势、规模化应用潜力及本土市场容量，正共同构筑起全球领先的产业竞争力，为未来在全球机器人产业格局中占据核心地位奠定了坚实基础。

（五）公司创新、创造、创意特征及科技创新、模式创新和业态创新情况

公司聚焦协作机器人与具身智能领域，是国内较早实现核心技术自主研发、推出“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”全形态具身机器人平台的创新型企业。作为全球协作机器人领域的领导者与具身智能领域的先行者，公司顺应国

家经济发展战略和产业政策导向，深度契合“创新、创造、创意”发展趋势，并与新技术、新产业、新业态、新模式高度融合，具体内容参见本招股说明书“第二节 概览”之“五、发行人符合创业板定位情况”之“（三）公司符合创业板定位的具体说明”。

三、行业竞争格局及发行人行业地位

（一）行业竞争格局

全球协作机器人行业已形成由传统工业巨头与新兴专业厂商共存的集中化格局。一方面，以日本发那科为代表的传统工业机器人制造商，依托多年的技术积累与客户基础，延伸进入协作机器人领域；另一方面，以丹麦 UR、越疆科技为代表的专业厂商，自成立以来即聚焦于协作机器人领域，通过持续高强度研发构建起覆盖四轴至六轴、轻负载至大负载的完整产品矩阵，并凭借灵活的场景定制能力、自研技术体系及开放生态，不断拓展全球应用边界，成为引领行业市场规模增长及发展变革的核心力量。

从市场份额看，行业集中度较高。2025 年全球协作机器人销量前五名企业合计占比约 41.3%，其中 4 家为中国专业制造商；中国市场上，前五名市场参与者均为本土品牌，合计市占率超过半数。

总体来看，全球协作机器人行业正处于“中国厂商引领创新突破，传统国际巨头稳固存量市场并调整跟进”的竞争新阶段。以越疆科技为代表的中国企业已成为行业增长的主要驱动力，持续推动产业向更高技术水平与更广泛的应用场景演进。

具身智能行业仍处于技术快速迭代与商业化探索的初期，竞争格局尚未定型，呈现“全球玩家共同探索、本土企业快速突破”的特征。国际上，部分科技巨头与机器人领军企业凭借先发技术积累布局相关产品；国内以发行人为代表的企业，纷纷加速人形机器人、多足机器人等具身智能产品落地与场景验证，行业竞争聚焦于核心技术突破、工程化落地能力及场景适配效率。

（二）行业内主要企业情况

公司属于智能机器人行业，主营业务为协作机器人和具身智能机器人的研发、生产与销售。

1、协作机器人领域

协作机器人作为从工业机器人领域中创新发展的新品类，可与人类在共同工作空间中进行近距离互动。近年来，全球范围内涌现出一批产品技术成熟的协作机器人企业，销量位居前列的企业主要为丹麦 UR、日本发那科等国际巨头，以及发行人、遨博、节卡、达明、华沿等国内厂商，此外，韩国上市企业斗山为境外协作机器人市场主要供应商之一，上述企业概况如下：

（1）丹麦 UR

Universal Robots（以下简称“丹麦 UR”）成立于 2005 年，专注于协作机器人的研发、生产和销售，2015 年被美国纳斯达克上市公司泰瑞达收购。丹麦 UR 专注于开发适用于广泛工业生产环境的协作机器人，2008 年推出世界首款协作机器人，核心产品为六轴协作机器人，主要工作负载范围为 3kg-30kg，可广泛应用于 3C、包装、汽车、纺织等行业。

（2）日本发那科（6954.T）

日本发那科株式会社（以下简称“日本发那科”）成立于 1956 年，为工业机器人领域的专业制造商，近年来积极拓展协作机器人业务。其协作机器人产品主要包括 CR 系列、CRX 系列，主要工作负载范围为 4kg-35kg，可应用于汽车及零部件、3C、食品、药品、家用日化等多个领域。

（3）韩国斗山（454910.KS）

Doosan Robotics（以下简称“韩国斗山”）成立于 2015 年，是韩国证券交易所上市企业，主要从事协作机器人研发、生产、销售，并提供机器人配套解决方案。其产品主要包括 M 系列/A 系列/H 系列/E 系列/P 系列协作机器人、协作机器人咖啡机集成模块等，主要工作负载范围为 5kg 至 30kg，应用领域涵盖汽车、工业设备、电子、化工等制造行业，以及物流、食品饮料等商业服务行业。

（4）达明（4585.TW）

达明机器人股份有限公司（以下简称“达明”）成立于 2015 年，位于中国台湾，是一家致力于研发和应用自动化科技，以创新协作模式改进生产环境的企业。其产品主要包括 TM Robot 系列和 TM S 系列，主要工作负载范围为 4kg 至

30kg，可应用于汽车、3C、服务业、食品业等行业。

（5）华沿（1021.HK）

广东华沿机器人股份有限公司（以下简称“华沿”）成立于 2017 年，主要从事面向工业自动化应用的协作机器人及核心运动部件的研发、生产和销售。公司协作机器人应用于精密加工、智能焊接、物流码垛、医疗检测、螺丝锁付等应用场景，并拓展至康复治疗、餐饮服务等新兴的消费和教育场景。

（6）遨博

遨博（北京）智能科技股份有限公司（以下简称“遨博”）成立于 2015 年，是专注于协作机器人研发、生产和销售并提供整体解决方案的企业。其产品主要包括 i 系列、C 系列、E 系列协作机器人及海纳系列移动式协作机器人，主要工作负载范围为 3kg-35kg，应用领域包括 3C、汽车、五金家电、厨卫洁具、医疗健康、科研教育、餐饮、新零售、日化、物流等，销售和技术支持网络覆盖中国、欧洲、北美、东南亚等多个国家和地区。

（7）节卡

节卡机器人股份有限公司（以下简称“节卡”）成立于 2014 年，主要从事协作机器人整机产品的研发、生产、销售，并从事包括集成设备及自动化产线在内的机器人系统集成业务。其产品主要包括 Zu 系列、Pro 系列、C 系列、Mini 系列、Zus 系列、All-in-one 共融系列、S 系列、A 系列、K 系列等多个系列，主要负载范围为 1kg-40kg，可应用于汽车零部件、3C、精密制造、新能源等智能制造领域，并覆盖零售、物流、教育、医疗等消费服务领域。

2、具身智能领域

（1）优必选（9880.HK）

深圳市优必选科技股份有限公司（以下简称“优必选”）成立于 2012 年，主要从事智能服务机器人及智能服务机器人解决方案的设计、生产、商业化、销售、营销及研发。核心产品包括人形机器人、智能商用服务机器人及教育机器人等。

（2）宇树科技

宇树科技股份有限公司（以下简称“宇树科技”）成立于 2016 年，专注于

高性能通用人形机器人、四足机器人、机器人组件及具身智能模型的研发、生产和销售业务。

（3）云深处

云深处科技股份有限公司（以下简称“云深处”）成立于 2017 年，专注于四足机器人、轮足机器人等具身智能机器人的研发、制造与产业化，其核心产品为四足机器人、轮足机器人与人形机器人。

（4）乐聚智能

乐聚智能（深圳）股份有限公司（以下简称“乐聚智能”）成立于 2016 年，专注于人形机器人“大脑—小脑—本体”的全栈式技术研发、整机生产与销售以及应用方案提供，其主要产品为人形机器人。

（5）智元机器人

智元创新（上海）科技股份有限公司（以下简称“智元机器人”）成立于 2023 年，是专注于通用具身智能机器人研发的企业，其核心产品包括远征系列及开源人形机器人灵犀 X1。其产品主要面向工业制造及家庭服务场景。

（6）特斯拉

特斯拉（Tesla, Inc.）成立于 2003 年，是美国电动汽车企业，在人形机器人领域亦有布局，核心产品为通用人形机器人 Optimus（擎天柱）。产品深度复用其自动驾驶（FSD）感知算法与算力底座，主要面向汽车制造及通用服务场景。

（7）Figure

Figure AI, Inc. 成立于 2022 年，是一家专注于开发人形机器人的科技企业，其核心产品为 Figure 系列人形机器人。通过与 OpenAI 合作实现大模型赋能，使其产品具备卓越的语义理解与端到端任务执行能力，主要面向工业制造及商业物流场景。

（三）发行人市场地位

越疆科技是全球协作机器人领域的领导者与具身智能领域的行业先行者。

1、协作机器人领域的领导者

作为中国“协作机器人第一股”，越疆凭借十余年技术积淀与市场开拓，打造出覆盖四轴至六轴、负载 0.25kg 至 30kg 的全品类产品矩阵，成为全球协作机器人领域产品线最丰富的厂商之一，并在行业内率先实现柔性电子皮肤 SafeSkin 的量产应用，将智能化技术深度融入协作机器人，引领人机协作安全标准构建与智能化功能升级。

公司依托全球化网络与“标准化产品+行业解决方案”模式，业务覆盖 100 多个国家和地区，服务 80 余家世界 500 强企业，广泛应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等众多领域。根据灼识咨询报告，按 2025 年销量统计，公司在协作机器人行业中排名全球第一，全球市场份额达 13.2%。

2、具身智能领域的行业先行者

当前，具身智能作为人工智能与机器人技术深度融合的前沿方向，仍处于技术快速迭代与商业化加速探索期。公司依托机器人本体、核心零部件、运动控制、安全交互等**自主核心技术**，结合十余年行业深耕与超十万台机器人的规模化部署及持续迭代，打造出行业领先的机械臂能力，并沉淀了丰富的场景经验与工程化实力，叠加自研具身模型技术，公司构建起“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”的全形态具身智能产品矩阵，相关产品均已实现商业化落地，为国内首批进入人形机器人量产阶段的企业之一。凭借技术前瞻性、全形态产品布局及多场景落地能力，公司已成为全球具身智能领域中少数可在工业制造、商业服务及科研教育等场景实现规模化部署的行业先行者。

（四）发行人竞争优势

1、领先的研发与技术优势

（1）自主可控的核心技术体系

发行人自成立以来，始终以构建自主可控的全栈技术链为核心战略，坚持系统性自主研发，已形成涵盖关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策、系统级应用六大核心集群，构建起“底层根基—中层核心—上层创新”的三级技术架构，实现技术体系**跨产品形态复用**。

在关键部件端，依托自研的高可靠模块化关键部件平台，具备伺服驱动器、编码器及一体化关节模块的自主设计与制造能力，大幅提升整机性能与产品可靠性、降低硬件成本，并参与起草机器人一体化关节相关国家标准；在软硬件架构层，基于统一模块化软硬件架构可有效缩短新产品开发周期，并通过覆盖多形态具身机器人的中央域控系统，实现全产品矩阵软件平台、高实时操作系统、总线技术等共享；在感知与交互方面，拥有获中国专利优秀奖的碰撞检测技术及国际领先的非接触碰撞预防技术，可实现 15cm 范围内瞬时感知与规避，将安全作业速度提升至 1m/s，远超国家标准；在运动控制方面，通过全参标定与绝对精度控制等技术，实现绝对定位精度 0.229mm，满足精密制造需求；在 AI 与智能决策平台方面，布局了多模态大模型、强化学习全身控制及 VLA 操作模型等核心技术，支撑人形机器人、多足机器人、双臂机器人等产品在非结构化环境中自适应操作，推动机器人从预编程自动化向自主智能演进。

上述核心技术集群基于统一架构深度协同、相互增强，关键部件性能为算法优化提供空间，运动控制与安全技术为 AI 落地提供稳定安全载体，AI 技术进步反哺驱动部件与控制策略。公司自主技术体系覆盖核心部件、软件算法、整机系统至智能应用完整链路，既保障产品性能持续领先，也成为发行人应对多样场景需求、实现快速技术融合与产品创新的核心基石。

（2）机械臂核心平台积淀与成熟技术能力复用机制

公司依托长期在核心零部件、运动控制、安全交互等**自主核心技术**，结合十余年行业深耕与超十万台机器人规模化部署积累，持续迭代优化并沉淀海量工业场景经验与工程化验证能力，形成了行业领先、成熟可靠的机械臂核心平台，为公司向具身智能方向演进筑牢核心技术根基。

在产品化落地过程中，公司实现成熟机械臂技术跨平台、跨品类迁移复用。例如 Atom 人形机器人上肢系统复用公司成熟机械臂核心能力，保障了产品高精度运行与高动态响应性能，显著提升研发效率与可靠性水平。该技术复用模式有效降低重复研发投入，摊薄单品开发成本，大幅缩短从原型验证到批量交付的周期。同时，公司将在具身智能领域形成的多模态感知、智能决策等前沿算法能力反向赋能协作机器人产品线，持续提升全线产品智能化水平，形成“成熟平台支撑创新产品、前沿技术反哺存量业务”的双向赋能格局，进一步强化公司整体技

术壁垒与市场竞争力。

（3）强大的研发团队和丰富的研发技术成果

公司拥有多学科融合、全链条覆盖的研发团队，团队成员覆盖机械工程、电子电气、控制工程、计算机科学、人工智能、材料科学等多领域专业背景，为协作机器人与具身智能核心技术突破提供坚实支撑。创始人刘培超先生深耕机器人领域十余年，作为公司技术路线的核心规划者，主导定义了全球首款桌面协作机器人，带领团队在机器人安全、控制、感知等领域形成先进技术成果，并前瞻性布局具身智能全形态产品矩阵，牵头核心技术攻关并参与行业标准制定，持续引领行业技术迭代与智能化升级方向；首席科学家郎需林先生在人工智能与精密控制领域持有 80 余项发明专利，主导了 AI 赋能平台 X-Trainer、柔性电子皮肤、人形机器人等关键技术的突破。此外，由姜宇先生、刘主福先生及解俊杰先生等资深专家组成的骨干团队持续主持国家级与省部级重点研发项目，实现了从关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策、系统级应用等全链条技术闭环。

截至 2025 年 12 月 31 日，公司拥有境内已授权专利 625 项（其中发明专利 233 项）、境外已授权专利 26 项（其中发明专利 20 项），软件著作权 135 项。牵头承担了以国家重点研发计划“智能机器人”重点专项为代表的国家、省、市级重大科研专项计划 10 余项，参与制定了国家标准及团体标准 10 余项，技术实力获得国家主管部门及行业权威机构的高度认可。

2、突出的产品优势

（1）覆盖广泛且深度协同的多元化产品谱系

发行人已建立起覆盖形态广泛、功能层次清晰的产品谱系，各产品线基于统一的底层技术平台实现深度协同，并持续在核心部件、控制算法、智能感知等关键环节取得创新突破，形成了“多品类、高性能、强协同”的差异化产品优势。

在协作机器人领域，公司拥有 10 个系列 30 余款型号的协作机器人产品矩阵，负载范围自 0.25kg 至 30kg，可全面适配工业制造、商业服务、科研教育及医疗手术等多类场景。同时，以协作机器人整机为核心，公司依托产品高安全性、高精度、高稳定性等优势，深度挖掘下游行业应用痛点，构建涵盖移动复合机器

人、协作机器人工作站等在内的一体化行业解决方案，高效满足多元产业自动化、智能化升级需求，逐步形成完整的产业生态。公司坚持**自主研发**构筑核心技术壁垒，以标准化增强产品通用性，以模块化增强灵活性，实现产品的快速迭代升级，持续巩固行业领先优势。

在具身智能领域，公司已打造出 **Atom** 双足人形机器人、**Atom W** 轮式人形机器人、**Hexplorer** 六足机器人、**Rover X1** 四足机器人、**X-Trainer** 双臂机器人等全形态具身智能产品。凭借前瞻性的技术布局、全形态产品矩阵及跨场景落地能力，公司已成为全球具身智能领域中少数可在工业制造、商业服务及科研教育等场景实现规模化部署的行业先行者。在“协作机器人智能化升级+具身智能机器人创新”双轮驱动战略下，公司持续推动机器人从程序化执行工具向具备“感知-决策-执行”一体化自主能力的工业智能体演进。

公司构建了从单机到系统、从协同到智能的产品布局，依托核心软硬件平台的通用化与机械臂精密操作技术的跨场景复用，实现了产品性能的快速迭代与成本的有效优化，并构建起坚实的技术与生态壁垒，为机器人技术的规模化落地与应用提供了有力保障。

（2）可靠的产品质量

公司的协作机器人及具身智能产品广泛应用于汽车、**3C**、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等领域，该等使用场景作业环境复杂、对产品的稳定性要求极高，产品质量关乎客户生产效率与人员安全。为此，公司严格控制生产工艺，精细化管理与核心元器件的选型验证，通过严格的供应商筛选、来料检测及工艺过程控制，确保产品在长期连续运行中的稳定性与可靠性。

公司以实际应用需求为研发导向，在产品架构设计阶段深度整合运行稳定性、精密作业及协作安全等性能指标，实现了从实验技术向高性能、高可靠性智能装备的直接转化。公司构建了涵盖核心部件至整机的多维验证体系，相关产品先后通过 **ISO13849**、**CE**、**CR**、**KCs** 及 **SEMI S2** 等国内外多项主流标准认证，并取得 **MTBF120,000** 小时可靠性认证。目前，公司机器人产品全球部署已超十万台，积累了丰富的场景与工程化经验。以此为基础，公司持续优化产品性能与场景适配能力，提升产品在非结构化环境下的适应性与耐久性，为全球化推广与应

用奠定坚实支撑。

3、客户与市场优势

（1）覆盖全球的优质客户群体及场景

公司坚持以客户需求为导向，凭借优异的产品性能、可靠的产品质量和完善的技术服务，已构建覆盖广泛的优质客户网络，业务遍及全球 100 多个国家和地区，覆盖汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等众多行业，服务 80 余家世界 500 强企业，并与丰田、奔驰、零跑、宁德时代、立讯精密、领益智造、蓝思科技、富士康、三星、霍尼韦尔等各行业头部企业建立了长期稳定的合作关系。广泛且优质的客户资源巩固了公司在全球智能机器人领域的市场地位，也充分印证了公司产品可靠性、场景适用性与品牌认可度。

依托十余年行业深耕与超十万台机器人的规模化部署及持续迭代，公司沉淀了丰富的场景洞察与实践经验，形成“市场应用—场景反馈—技术迭代”的正向循环，为技术研发、产品优化与工艺创新提供核心支撑，持续构建技术壁垒与差异化竞争力，精准响应高端制造需求，巩固在智能机器人领域的领先地位。

（2）全球化的营销网络与技术支持体系

公司立足深圳、辐射全球，已在德国、美国、日本、新加坡、马来西亚等多地设立子公司，构建起覆盖中国内地、欧美、亚太等核心市场的全球化营销与服务网络。依托“跨区域协同+本地化运营”的渠道布局，公司在重点市场设立物流仓储中心，并配备专业技术与售后服务团队高效响应客户需求，为客户提供方案设计、系统集成、现场调试、运维培训、备件保障等全周期服务，同时根据不同区域产业政策与技术标准，提供适配的产品组合与行业解决方案。

公司通过全球化营销服务网络与全周期技术支持体系，实现对境内外客户需求的快速响应与高效落地，有力保障客户生产经营持续稳定推进。同时，公司依托全球化布局精准捕捉行业趋势与市场需求变化，反向驱动产品迭代与技术升级，持续提升全球市场竞争力与品牌影响力。

4、生产与供应链优势

发行人在智能机器人领域积累了逾十年的规模化量产经验，构建了覆盖原材

料、组装、质量管控及工艺优化的全链条生产优势。在原材料环节，公司对伺服电机、减速器、编码器等核心元器件实施严格的供应商筛选与来料检测，确保入厂物料性能的一致性与可靠性。在组装环节，公司采用基于实测数据的耦合选配技术，对核心模组进行精细化匹配，从物理层面有效抑制传动链的公差累积，保障整机的定位精度与运动平滑度。在质量管控方面，公司对关键工序实施全流程监控，并建立可追溯的生产档案，确保每台产品符合设计规范。在工艺维度，公司持续优化装配流程，核心模组的关键工序均在配套完善的生产环境下自主完成，形成稳定可控的制造能力。该种生产体系的系统化构建，使公司能够满足复杂作业环境对设备一致性与可靠性的严苛要求。

公司深耕智能机器人行业多年，已与行业内主要供应商建立长期稳定的合作关系，具备成熟高效的供应链整合与全流程管理能力。在供应商遴选与合作布局上，公司坚持本土优先、主流合作原则，优先选择国内头部厂商开展深度协同。依托本土供应链在交付周期、定制化响应、物流成本、售后服务等方面的突出优势，有效保障公司在规模化量产阶段的交付弹性、产能稳定性与成本竞争力，为产品高质量交付与全球化市场拓展提供坚实供应链支撑。

同时，公司成熟的精密制造能力与供应链体系，为人形机器人、多足机器人等具身智能产品产业化奠定了坚实基础。新产品核心模组可复用公司已验证的成熟制造工艺、质量标准与供应链管理流程，通过跨品类生产能力迁移，大幅提升新产品从研发到规模化量产的转化效率、产品质量与可靠性。

（五）发行人竞争劣势

1、国际竞争力待进一步提升

全球范围内，以丹麦 UR 为代表的协作机器人企业起步较早，在技术研发、经营规模、品牌积淀及高端制造场景服务能力上具备先发优势；全球传统工业机器人巨头如日本发那科等，也依托成熟的全球化服务网络与深厚的工业应用底蕴，加速布局协作机器人赛道。上述企业凭借长期全球化经营与广泛存量市场覆盖，在资源调配、品牌溢价及全球化服务能力方面仍处于优势地位。尽管发行人已具备较为领先的市场地位，但受成长阶段与资本规模限制，国际市场整体竞争力仍有提升空间，需持续强化技术创新与全球化渠道建设，进一步缩小与全球头部企

业在规模化经营上的差距。

2、具身智能行业应用尚待推进

具身智能行业整体仍处于发展初期，当前以场景探索与技术验证为主，人形机器人等相关产品在真实复杂场景下的泛化能力有限、运行稳定性仍有待提升，尚未实现大规模商业化落地，需一定周期验证才能支撑规模化部署。同时，行业在数据互通、评测体系、安全规范等方面的标准化建设滞后，制约了整体场景适配效率和规模化推广进度。

公司协作机器人产品已在汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等场景实现规模化应用。受行业整体发展阶段所限，公司具身智能相关产品在下游领域的规模化应用目前仍处于早期验证阶段。

（六）发行人与同行业可比公司比较情况

1、同行业可比公司的选择

报告期内，公司主营业务为协作机器人和具身智能机器人的研发、生产和销售。目前，A 股上市公司中尚无主营业务为协作机器人或具身智能产品的企业。协作机器人领域，公司分别选取中国台湾上市公司达明、中国香港上市公司华沿、韩国上市公司韩国斗山，以及曾经申报 A 股的节卡为可比公司；具身智能领域，公司选取港股人形机器人上市公司优必选及 A 股在审企业宇树科技、云深处、乐聚智能作为可比公司，具体情况如下：

公司名称	主营业务介绍
达明 (4585.TW)	主要从事协作机器人整机、内置视觉系统及自动化整合方案的研发、生产与销售业务。主要产品包括具备内置视觉识别功能的协作机器人系列，其业务涵盖机器人手臂、核心零组件及相关自动化软硬件集成服务。
华沿 (1021.HK)	主要从事协作机器人本体、核心模组及其精密传动部件的研发、生产与销售业务。主要产品包括协作机器人关节模组、高性能整机及智能制造系统集成方案，致力于为工业及商业领域提供模块化机器人技术支撑。
韩国斗山 (454910.KS)	主要从事高性能协作机器人及其配套软件系统的研发、生产与销售业务。主要产品涵盖具备高精度力感应能力的协作机器人矩阵、机器人咖啡机集成模块及相关行业应用方案。
节卡 (A 股撤回)	主要从事协作机器人整机及其集成应用的研发、生产与销售业务。主要产品包括覆盖全负载范围的协作机器人系列及机器人系统集成方案，致力于为工业制造、商用服务等细分领域提供柔性自动化技术支持。
优必选 (9880.HK)	主要从事智能服务机器人及智能服务机器人解决方案的设计、生产、商业化、销售、营销及研发。主要产品包括全尺寸具身智能人形机器人产品及解决方案、非具身智能人形机器人产品及解决方案、其他智能机器人产品

公司名称	主营业务介绍
	及解决方案、其他智能硬件设备。
宇树科技 (注册生效)	主要从事高性能通用人形机器人、四足机器人、机器人组件及具身智能模型的研发、生产和销售业务。
云深处 (A股在审)	主要从事四足机器人、轮足机器人等具身智能机器人的研发、制造与产业化，产品分为四足机器人、轮足机器人与人形机器人。
乐聚智能 (A股在审)	主要从事人形机器人“大脑—小脑—本体”的全栈式技术研发、整机生产与销售以及应用方案提供，主要产品为人形机器人。

2、经营情况对比

发行人与同行业可比公司的主要经营情况对比如下：

单位：万元

项目	公司名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度
营业收入	达明	40,650.94	33,012.31	29,156.70
	华沿	38,686.70	31,044.10	17,538.00
	韩国斗山	16,027.47	23,124.63	29,245.36
	节卡	未披露	40,043.16	34,955.62
	优必选	200,099.90	130,536.10	105,569.80
	宇树科技	169,926.93	39,277.07	15,913.44
	云深处	33,749.06	10,320.10	5,011.26
	乐聚智能	25,818.79	5,550.03	5,398.83
	发行人	49,348.30	37,483.06	28,699.17
归属于母公司股东的净利润	达明	3,042.41	2,090.24	258.75
	华沿	-2,991.70	1,786.90	345.10
	韩国斗山	-26,970.74	-18,053.75	-8,752.67
	节卡	未披露	622.80	-2,854.73
	优必选	-70,319.10	-112,359.00	-123,404.80
	宇树科技	27,821.05	9,547.47	-1,114.51
	云深处	2,868.40	-1,328.99	-2,585.01
	乐聚智能	-6,977.94	-5,922.98	-4,111.61
	发行人	-8,353.62	-9,536.46	-10,328.10
综合毛利率	达明	50.99%	51.40%	46.33%
	华沿	37.60%	34.28%	28.64%
	韩国斗山	13.40%	20.35%	27.64%
	节卡	未披露	53.52%	45.28%

项目	公司名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度
	优必选	37.67%	28.65%	31.53%
	宇树科技	60.44%	57.22%	44.75%
	云深处	52.83%	38.76%	33.48%
	乐聚智能	40.78%	44.30%	50.45%
	发行人	46.49%	47.95%	48.47%

注：数据来源为 Wind、各上市公司定期报告及公开披露文件。其中，达明、韩国斗山数据以中国银行各期末时点对应币种折算价计算。

发行人与同行业可比公司关键财务数据比较分析情况参见本招股说明书“第六节 财务会计信息与管理层分析”之“八、经营成果分析”、“九、资产质量分析”和“十、偿债能力、流动性与持续经营能力分析”。

3、研发技术实力对比

相较同行业可比公司，公司已在主要产品领域积累了差异化的核心技术、丰富的研发经验及高水平的研发团队，为未来持续快速发展提供了有力支撑。发行人与同行业可比公司在知识产权及研发相关指标方面的比较情况如下：

单位：万元、人

公司名称	知识产权情况	2025 年度		2025 年 12 月 31 日	
		研发费用	研发费用率	研发人员	研发人员占比
达明	未披露	8,578.20	21.10%	未披露	未披露
华沿	截至 2025 年 12 月 31 日，公司已取得 231 项专利，其中境内发明专利 90 项	7,393.10	19.11%	未披露	未披露
韩国斗山	截至 2025 年 12 月 31 日，公司拥有专利权 52 项	4,087.78	25.50%	68	26.67%
节卡	截至 2024 年 12 月 31 日，公司拥有已授权发明专利 53 项，实用新型专利 132 项，软件著作权 67 项	8,623.16	21.53%	157	31.91%
优必选	截至 2025 年 12 月 31 日，公司拥有专利 2,985 项	50,748.30	25.36%	未披露	未披露
宇树科技	截至 2026 年 1 月 31 日，公司拥有境内专利 169 项，其中境内发明专利 20 项，境内实用新型 76 项；境外专利 93 项；软件著作权 8 项	14,496.56	8.53%	184	35.66%
云深处	截至 2025 年 12 月 31 日，公司共拥有授权发明专利 25 项、实用新型专利 59 项、软件著作权 8 项	8,430.06	24.98%	172	40.28%

公司名称	知识产权情况	2025 年度		2025 年 12 月 31 日	
		研发费用	研发费用率	研发人员	研发人员占比
乐聚智能	截至 2025 年 12 月 31 日，公司共拥有授权专利 175 项，其中发明专利达 85 项；软件著作权 40 项	6,509.14	25.21%	149	31.84%
发行人	公司拥有已授权境内专利 625 项（其中发明专利 233 项）、已授权境外专利 26 项（其中发明专利 20 项）；软件著作权 135 项	11,465.24	23.23%	241	31.38%

注：节卡未披露 2025 年经营信息，上表中相关数据为 2024 年度已公开信息。

四、发行人主要业务经营情况

（一）主要产品的产能、产量和销量情况

1、主要产品的产能、产量和产能利用率

报告期内，公司主要产品为协作机器人、复合机器人、具身智能产品，相关产品的产能、产量和销量情况如下：

（1）协作机器人（含协作机器人、复合机器人）的产能利用率

报告期内，公司协作机器人产品产能、产量和产能利用率如下：

单位：万台

产品	项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
协作机器人-六轴	产能 A	1.00	0.70	0.48
	产量 B	0.93	0.55	0.30
	产能利用率 C=B/A	92.55%	78.50%	61.32%
协作机器人-四轴	产能 D	1.30	1.30（注）	2.49
	产量 E	0.77	0.84	0.94
	产能利用率 F=E/D	59.37%	64.57%	37.85%

注：2023 年底，公司结合四轴、六轴协作机器人市场需求变化，以及四轴协作机器人产能相对富余、六轴协作机器人产能较为紧张的现状，依托产线柔性调整能力，将部分四轴协作机器人产线及配套设施调整用于六轴协作机器人生产。受上述产能结构优化影响，2024 年四轴协作机器人产能有所下降，六轴协作机器人产能相应提升。

（2）具身智能产品的产能利用率

报告期内，公司具身智能产品尚处于市场导入与小批量量产阶段，前期产量规模较小。该类产品自 2024 年起实现收入突破，2025 年逐步形成小批量量产

能力，相关产能利用率指标不适用。

2、主要产品的产量、销量和产销率

报告期内，发行人主要产品的产量、销量和产销率具体情况如下：

单位：万台

产品	项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
协作机器人-六轴	产量 A	0.93	0.55	0.30
	销量 B	0.83	0.46	0.25
	产销率 C=B/A	89.47%	83.57%	82.79%
协作机器人-四轴	产量 D	0.87	1.10	1.13
	销量 E	0.98	1.06	1.22
	产销率 F=E/D	112.25%	95.88%	107.71%

注 1：上表中的协作机器人销量，涵盖协作机器人整机销量以及以复合机器人产品形态对外销售的协作机器人数量；

注 2：公司四轴协作机器人产量包含少量委外的产量。

公司根据客户订单和销售计划，并结合根据市场需求安排一定的储备量。报告期内，公司各类产品的产销率一般介于 80%-115%，整体较高且具有一定的储备存量，与公司生产管理模式相匹配。

（二）主要产品的销售收入情况

报告期内，公司主营业务收入的构成如下：

单位：万元

项目		2025 年度		2024 年度		2023 年度	
		金额	占比	金额	占比	金额	占比
协作机器人	六轴协作机器人	30,216.80	61.69%	20,888.77	56.14%	13,429.90	47.01%
	四轴协作机器人	9,295.12	18.98%	9,583.73	25.76%	9,952.29	34.84%
	小计	39,511.92	80.66%	30,472.50	81.90%	23,382.19	81.85%
复合机器人		6,760.98	13.80%	6,004.78	16.14%	4,869.75	17.05%
具身智能		2,004.17	4.09%	386.28	1.04%	-	-
其他		706.16	1.44%	343.90	0.92%	315.12	1.10%
合计		48,983.23	100.00%	37,207.47	100.00%	28,567.05	100.00%

（三）主要产品销售价格的变动情况

报告期内，公司主要产品平均销售价格情况如下：

单位：万元/台、万元/个

项目		2025 年度	2024 年度	2023 年度
协作机器人	六轴协作机器人	3.82	4.72	5.66
	四轴协作机器人	0.95	0.91	0.84
具身智能		8.91	7.57	-

注：销售单价系以整机数量作为分母计算，未包含套件数量，后同。

公司主要产品销售价格变动分析参见本招股说明书“第六节 财务会计信息与管理层分析”之“八、经营成果分析”之“（二）营业收入分析”之“2、主营业务收入变动分析”。

（四）按销售模式分类收入情况

报告期内，公司按销售模式划分的主营业务收入情况如下表所示：

单位：万元

项目		2025 年度		2024 年度		2023 年度	
		金额	占比	金额	占比	金额	占比
直销		28,350.72	57.88%	15,820.75	42.52%	11,449.51	40.08%
非直销	经销	15,905.45	32.47%	17,204.66	46.24%	13,542.34	47.41%
	贸易	4,727.07	9.65%	4,182.06	11.24%	3,575.20	12.52%
	小计	20,632.51	42.12%	21,386.72	57.48%	17,117.54	59.92%
合计		48,983.23	100.00%	37,207.47	100.00%	28,567.05	100.00%

（五）报告期内公司前五大客户销售情况

1、报告期内前五大客户销售情况

报告期内，公司向主要客户销售情况如下：

单位：万元

序号	客户	主要销售内容	金额	收入占比
2025 年度				
1	深圳市灵犀咖啡有限公司	复合机器人	1,597.77	3.24%
2	上海元琳智能科技有限公司	协作机器人、复合机器人	1,231.73	2.50%
3	BCN-Sistemas de Escritório e Imagem SA	协作机器人、复合机器人	891.53	1.81%

4	Surtidora De Alta Tecnologia, S.A. DE C.V.	协作机器人、复合机器人、具身智能	864.46	1.75%
5	TechShare Inc.	协作机器人、复合机器人、具身智能	792.90	1.61%
合计			5,378.38	10.90%
2024 年度				
序号	客户	主要销售内容	金额	收入占比
1	境外客户 A（欧洲）	协作机器人、复合机器人	1,900.68	5.07%
2	Themis Automation Pvt. Ltd.	协作机器人	1,401.21	3.74%
3	领益集团	协作机器人	1,030.63	2.75%
4	TechShare Inc.	协作机器人、复合机器人、具身智能	940.55	2.51%
5	上海遇立实业有限公司	协作机器人、复合机器人、具身智能	920.80	2.46%
合计			6,193.87	16.52%
2023 年度				
序号	客户	主要销售内容	金额	收入占比
1	境外客户 A（欧洲）	协作机器人、复合机器人	1,017.14	3.54%
2	TechShare Inc.	协作机器人、复合机器人	907.31	3.16%
3	ASKA	协作机器人、复合机器人	653.43	2.28%
4	Afrel Co., Ltd.	协作机器人、复合机器人	563.09	1.96%
5	西安科技大学	协作机器人、复合机器人	529.12	1.84%
合计			3,670.09	12.79%

注 1：领益集团包括东莞领杰金属精密制造科技有限公司、东莞盛翔精密金属有限公司、深圳市华之益自动化技术有限公司；

注 2：境外客户 A（欧洲）包括两家关联企业；

注 3：ASKA 包括 ASKA Co. Ltd.、阿司科机电（上海）有限公司。

报告期各期，公司向前五大客户销售金额分别为 3,670.09 万元、6,193.87 万元和 5,378.38 万元，占当期营业收入的比例分别为 12.79%、16.52%及 10.90%，客户集中度较低，不存在严重依赖少数客户的情况。公司董事、原监事、高级管理人员、核心技术人员、主要关联方或持有公司 5%以上股份的股东均未在主要客户中占有权益。公司前五大客户变动较大，主要系因：

（1）报告期内，公司尚处于业务快速扩张阶段，通过持续加大市场推广，业务领域不断拓展并新增部分规模化客户，使得客户结构动态变化。

（2）受益于协作机器人与具身智能行业的高速发展，公司于 2024 年新增具身智能相关产品线，同时，协作机器人产品线应用场景由原有的教育、工业领

域加速延伸至商业、消费、医疗等新兴领域。随着下游应用场景的持续拓展，不同应用领域的代表性客户逐步进入前五大客户名单。

（3）公司本身客户较分散、集中度不高的特点，使得报告期各期前五大客户易发生变化，此外，公司前五大客户中部分客户的下游终端以教育类机构为主，该类客户往往呈现单次采购规模相对较大且采购周期较长的特点，一定程度使得公司前五大客户波动较大，综上，公司主要客户结构变化具备合理性。

2、报告期内新增前五大客户情况

报告期内新增的前五大客户及合作背景具体如下：

序号	客户名称	客户基本信息	开始合作时间	订单和业务的获取方式
1	Themis Automation Pvt. Ltd.	成立于 2015 年，位于印度，主营业务为医疗设备的销售	2021 年	通过展会
2	领益集团	主要与东莞领杰金属精密制造科技有限公司进行合作，其成立于 2016 年，系 A 股上市公司领益智造（002600.SZ）全资子公司	2020 年	基于行业知名度，客户根据公开信息进行接洽
3	上海遇立实业有限公司	成立于 2022 年，位于中国，主营业务为机器人产品的生产和销售	2023 年	经合作伙伴介绍
4	深圳市灵犀咖啡有限公司	成立于 2024 年，位于中国，主营业务为机器人咖啡机的销售与运营	2024 年	基于行业知名度，客户根据公开信息进行接洽
5	上海元琳智能科技有限公司	成立于 2021 年，位于中国，主营业务为智能制造设备的设计、开发和安装	2023 年	基于行业知名度，客户根据公开信息进行接洽
6	BCN-Sistemas de Escritório e Imagem SA	成立于 2001 年，位于葡萄牙，主营业务为办公与教育设备的销售	2019 年	通过展会
7	Surtidora De Alta Tecnologia, S.A. De C.V.	成立于 1991 年，位于墨西哥，主营业务为教育设备的销售	2017 年	通过展会

（六）主要产品的原材料和能源及其供应情况

报告期内，公司与生产经营相关的采购主要包含原材料、委托加工服务和能源采购，具体分析如下：

1、主要原材料采购情况

（1）主要原材料采购金额

报告期内，公司生产用原材料主要包括金属机械加工件、电气类、谐波减速器、电子类、外购标准零部件和电机等，采购金额及占比如下表所示：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
金属机械加工件	6,474.56	21.89%	3,925.46	23.03%	3,092.05	20.02%
电气类	5,511.66	18.63%	3,592.85	21.08%	2,444.54	15.83%
谐波减速器	5,343.95	18.06%	3,333.77	19.56%	2,684.29	17.38%
电子类	4,655.17	15.74%	2,297.48	13.48%	2,420.71	15.67%
外购标准零部件	2,799.99	9.47%	1,126.69	6.61%	2,399.99	15.54%
电机	2,242.28	7.58%	1,414.60	8.30%	981.76	6.36%
其他	2,554.59	8.64%	1,357.03	7.96%	1,421.03	9.20%
合计	29,582.19	100.00%	17,047.88	100.00%	15,444.36	100.00%

注 1：上表中采购金额为不含税金额；

注 2：其他主要包含辅材、耗材等原材料。

报告期内，公司主要原材料的采购金额整体呈逐年上涨趋势，与公司业务规模、产销量规模的增长趋势相匹配，具备合理性。

报告期内，除外购标准零部件外，公司采购各类主要原材料的占比基本保持稳定。外购标准零部件包括实训台、机器人移动底盘、无人咖啡亭组件等成品/半成品部件，主要用于项目模式较多的复合机器人业务，采购金额通常受项目周期影响而波动较大。

（2）主要原材料采购价格情况

报告期内，公司主要原材料采购价格及变动情况如下：

原材料名称	2025 年度		2024 年度		2023 年度
	单价	变动率	单价	变动率	单价
金属机械加工件（元/个）	30.94	45.66%	21.24	-10.47%	23.73
电气类（元/个）	26.55	9.20%	24.31	7.59%	22.60
谐波减速器（元/台）	773.59	-26.69%	1,055.19	-14.74%	1,237.68
电子类（元/个）	0.36	-25.89%	0.49	-11.84%	0.55
外购标准零部件（元/个）	58.59	101.06%	29.14	15.40%	25.25

原材料名称	2025 年度		2024 年度		2023 年度
	单价	变动率	单价	变动率	单价
电机（元/台）	142.76	23.72%	115.39	-10.93%	129.54

报告期内，发行人不断完善产品矩阵，CR 系列高负载产品、Nova 系列和具身智能产品逐步实现量产并获得规模化订单，公司生产用主要原材料细分品类众多，前述大类原材料采购单价受细分品类原材料单价及构成变动的影响较大，公司注重供应链管理，持续加强对新供应商和原供应商新品类的开拓，供应商和原材料细分品类的结构性变化是导致原材料价格波动的主要原因。

2、委外加工服务采购情况

公司出于满足生产加工要求和经济效益等因素考虑，会将少量辅助工序进行外协。报告期内，公司委外加工情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
委外加工费	590.91	525.11	421.30
主营业务成本	26,217.41	19,274.52	14,709.72
占比	2.25%	2.72%	2.86%

报告期内，公司委外加工费金额分别为 421.30 万元、525.11 万元和 590.91 万元，公司委外加工费金额占主营业务成本比例较小，委外加工规模与发行人业务经营增长相匹配。

3、主要能源供应情况

公司消耗的主要能源为电力。报告期内，公司生产所采购的电力的金额、数量及单价情况如下：

能源种类	项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
电力	采购金额（万元）	103.37	102.23	93.12
	采购数量（万度）	153.33	141.49	122.43
	平均单价（元/度）	0.67	0.72	0.76

报告期内，公司电力采购金额、采购数量逐年增长，与产品生产、销售规模的变动趋势基本一致。报告期内，电力采购单价小幅波动，主要系公司生产经营所在地的供电局价格调整以及清洁能源使用占比变动所致。

由上可知，公司消耗的能源总额较小，在营业总成本中占比较低。同时，公司生产经营所处地能源供应充足，故能源价格变动不会对发行人经营业绩产生重大不利影响。

4、报告期内公司主要供应商情况

（1）报告期内前五大供应商采购情况

报告期内，公司向前五大供应商采购情况如下：

单位：万元

序号	供应商	主要采购内容	金额	占比
2025 年度				
1	苏州绿的谐波传动科技股份有限公司	谐波减速器	3,994.01	13.50%
2	深圳市奥为东科技有限公司	金属机械加工件	1,869.14	6.32%
3	常州宝龙电机股份有限公司	电机	1,632.54	5.52%
4	深圳市同川科技有限公司	谐波减速器	1,342.56	4.54%
5	东莞市海维精密五金制品有限公司	金属机械加工件	1,314.92	4.44%
合计			10,153.17	34.32%
2024 年度				
1	苏州绿的谐波传动科技股份有限公司	谐波减速器	2,600.11	15.25%
2	东莞市海维精密五金制品有限公司	金属机械加工件	1,316.20	7.72%
3	深圳市奥为东科技有限公司	金属机械加工件	1,193.68	7.00%
4	常州宝龙电机股份有限公司	电机	801.00	4.70%
5	深圳市同川科技有限公司	谐波减速器	678.92	3.98%
合计			6,589.91	38.66%
2023 年度				
1	苏州绿的谐波传动科技股份有限公司	谐波减速器	2,216.97	14.35%
2	东莞市海维精密五金制品有限公司	金属机械加工件	1,496.15	9.69%
3	肯拓智能装备（天津）集团有限公司	机器人集成平台、标准零部件	995.58	6.45%
4	深圳市奥为东科技有限公司	金属机械加工件	656.23	4.25%
5	常州宝龙电机股份有限公司	电机	629.16	4.07%
合计			5,994.07	38.81%

报告期内，公司向前五大供应商采购的金额分别是 5,994.07 万元、6,589.91 万元和 10,153.17 万元，占原材料采购总额的比例分别为 38.81%、38.66%和

34.32%。报告期内，不存在向单个供应商的采购比例超过总额 50%或严重依赖于少数供应商的情形。截至本招股说明书签署日，公司董事、原监事、高级管理人员、核心技术人员、主要关联方或持有 5%以上股份的股东与上述主要供应商不存在关联关系。

（2）报告期内新增前五大供应商情况

报告期内，公司主要供应商较为稳定，仅新增 1 家前五大供应商，具体情况如下：

序号	供应商名称	供应商基本信息	合作背景及新增原因
1	深圳市同川科技有限公司	成立于 2012 年，主营业务为机器人及智能装备核心部件的研发与制造	发行人与深圳市同川科技有限公司（以下简称“同川科技”）的合作开始于 2021 年，主要向同川科技采购谐波减速器。报告期内，公司对同川科技的采购金额分别为 431.22 万元、678.92 万元和 1,342.56 万元，其在业内享有较高声誉，在成为发行人的合格供应商后，能够稳定地为公司提供高品质谐波减速器，有利于提升公司供应链的稳定性

五、发行人主要固定资产和无形资产情况

（一）主要固定资产情况

截至 2025 年 12 月 31 日，公司固定资产原值为 23,484.18 万元，累计折旧为 7,491.23 万元，固定资产账面价值为 15,874.19 万元，固定资产综合成新率为 67.60%，主要包括房屋及建筑物、机器设备等，具体情况如下：

单位：万元

项目	原值	累计折旧	减值准备	账面价值	成新率
房屋及建筑物	14,316.68	1,820.56	-	12,496.12	87.28%
运输工具	143.77	136.04	-	7.73	5.38%
办公设备	1,837.51	1,239.41	-	598.11	32.55%
电子及其他设备	7,186.21	4,295.22	118.76	2,772.24	38.58%
合计	23,484.18	7,491.23	118.76	15,874.19	67.60%

1、房屋建筑物

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及其子公司拥有的房屋所有权情况如下：

序号	所有权人名称	坐落	不动产证号	建筑面积(m ²)	房屋用途	是否抵押
1	日照越疆	日照市汕头路以北、杭州路以西 002 幢 (01) 101	鲁[2024]日照市不动产权第 0075151 号	34,104.62	工业用房	否
2	青岛越疆机器人	黄岛区山王河路 553 号 1#厂房	鲁[2023]青岛自贸片区不动产权第 0008632 号	5,221.53	厂房	否
3		黄岛区山王河路 553 号 1#车间、门卫	鲁[2023]青岛自贸片区不动产权第 0008633 号	7,418.57	厂房及门卫	否
4		黄岛区山王河路 553 号 2#厂房	鲁[2023]青岛自贸片区不动产权第 0008631 号	5,221.53	厂房	否
5		黄岛区山王河路 553 号 2#车间	鲁[2023]青岛自贸片区不动产权第 0008630 号	3,802.40	车间	否

截至本招股说明书签署日，发行人及其子公司不存在持有未取得产权证书的房屋建筑物的情形。

2、租赁房产

截至 2025 年 12 月 31 日，公司及子公司租赁的主要房产情况如下：

序号	承租方	出租方	地址	用途	租赁面积(m ²)	租赁期限	权属证书	是否办理租赁备案
1	发行人	深圳市大沙河建设投资集团有限公司	深圳市南山区桃源街道留仙大道 3370 号南山智园崇文园区 2 号楼第 9-10 层	办公	4,063.32	2024.05.16-2027.05.15	未取得	否
2			深圳市南山区留仙大道 3370 号南山智园（三期）崇文园区 2 号楼 14 层 1401-1402 房	综合（研发）	1,049.69	2025.12.02-2028.12.01	未取得	否
3			深圳市南山区留仙大道 3370 号南山智园崇文园区 2 号楼 24 层	办公	2,069.03	2021.11.05-2026.11.04	未取得	否
4		杭州亿锦商业管理有限公司	杭州市拱墅区新天地商务中心 15 幢 611、612 室	办公	163.55	2025.03.16-2027.03.15	浙（2021）杭州市不动产权第 0077242 号、浙（2021）杭州市不动产权第 0077246 号	否
5		上海漕河泾康桥科技绿洲建设发展有限公司	上海市浦东新区秀浦路 2555 号 C5 幢 2 层	厂房	1,246.95	2025.11.01-2026.10.31	沪（2018）浦字不动产权第 058996	是
6	上海分公司	上海南翔智地企业投资管理有限公司	上海市嘉定区沪宜公路 1188 号 5 号楼一层	商务办公	800.00	2025.11.16-2027.11.15	沪（2023）嘉字不动产权第 014164 号	否

序号	承租方	出租方	地址	用途	租赁面积 (m ²)	租赁期限	权属证书	是否办 理租赁 备案
7	越疆软件	深圳市长和装饰有限公司	深圳市南山区桃源街道平山社区留仙大道 4093 号南山云谷创新产业园南风楼 1 层 A103 室	办公研发	864.00	2025.03.16-2027.03.15	未取得	否
8	苏州越疆	苏州工业园区科技发展有限公司	苏州市苏州工业园区金鸡湖大道 88 号人工智能产业园 G2-902 单元	办公、研发	707.34	2025.11.01-2027.10.31	苏（2016）苏州工业园区不动产权第 0000100 号	否
9	行思无界	浙江杭州湾信息港高新建设开发有限公司	杭州市萧山区北干街道启迪路 198 号 B1 座 1201 室	办公	487.55	2025.04.01-2026.03.31	浙（2022）萧山区不动产权第 0008012 号	否
10			杭州市萧山区北干街道启迪路 198 号 B1 座 11 层	办公	1,301.63	2025.12.01-2026.11.30	浙（2022）萧山区不动产权第 0008012 号	是
11			杭州市萧山区明星路 371 号 E 座 102 室	办公、实验室	188.61	2025.07.09-2026.07.08	浙（2022）萧山区不动产权第 0008003 号	是
12	云智创合	深圳市卓迪商业管理有限公司	南山区桃源街道平山一路云谷二期八栋 106	办公研发	1,300.00	2025.11.12-2026.05.11	未取得	否
13	欧洲越疆	Marba Merseburg B.V.	Werner-Heisenberg-Straße 2, 63263 Neu-Isenburg	办公	667.18	2023.02.01-2028.01.31	-	-
14	美国越疆	B9 Sequoia Valwood Owner LP;	Valwood Business Center 3-5, 2081 Hutton Drive, Carrollton, TX 75006	办公	262.08	2023.05.16-2026.06.30	-	-
15	日本越疆	株式会社ボルテックス	東京都港区浜松町二丁目 1 番 12 号（住居表示）	办公	114.51	2024.12.26-2026.12.25	-	-
16		株式会社リオ・コンサルティング	爱知县名古屋市东区德川一丁目 901 番地所在的房产（サンエース德川）302 号室	办公	152.49	2024.04.01-2028.03.31	-	-
17	马来越疆	MG LAND SDN.BHD.	A-7-10, Empire Office, Empire Subang, Jalan SS16/1, 47500 Subang Jaya, Selangor	办公	119.1	2025.05.01-2028.04.30	-	-

注 1：序号第 1、2、3 项租赁房屋（位于深圳市南山区）已由深圳市南山区集体资产发展服务中心出具产权证明文件，确认该等房屋的土地权利人为南山区人民政府，由相关单位代表政府进行产权管理，目前正在推进办理不动产权证书；序号第 7 项租赁房屋属于深圳市农村城市化历史遗留建筑，暂无法办理不动产权证，但截至本招股说明书签署日，该物业未被列入城市更新单元或土地整备范围，亦未收到拆迁通知；序号第 7 项及第 12 项租赁房屋亦存在权属瑕疵。上述未取得权属证书的租赁房产主要用作发行人及其子公司的办公及研发场所。

注 2：除上表第 5 项、第 10 项及第 11 项租赁合同已办理登记备案手续外，其余租赁合同均未办理租赁备案程序。根据《商品房屋租赁管理办法》第十四条和《中华人民共和国民法典》第七百零六条规定，相关承租主体存在因房屋租赁合同未办理租赁备案的瑕疵而受到房地产管理部门罚款的法律风险，但该等法律瑕疵不影响该等租赁房产的使用，也不影响租赁合同的效力，不会构成本次发行上市的法律障碍。

截至本招股说明书签署日，部分租赁房产尚未取得产权证书或尚未办理租赁备案程序，该等租赁房产仅作为发行人于各地设立员工宿舍、办公、仓库使用。鉴于上述租赁房产不属于发行人主要生产经营场所，发行人在相同地段寻找替代性场所不存在实质性障碍，上述事项不会对发行人生产经营构成重大不利影响。

3、机器设备

截至 2025 年 12 月 31 日，公司生产经营设备主要包括产线、组装设备及检测设备，相关资产权属清晰，不存在纠纷或潜在纠纷。

（二）主要无形资产情况

公司主要无形资产为土地使用权、专利、商标、软件著作权等，具体情况如下：

1、土地使用权

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及其子公司拥有的土地使用权情况如下：

序号	权证编号	权利人	坐落	面积（m ² ）	用途	终止日期	权利性质	他项权利
1	鲁[2024]日照市不动产权第 0075151 号	日照越疆	日照市汕头路以北、杭州路以西 002 幢（01）101	53,333.20	工业用地	2051.01.07	出让	无
2	鲁[2023]青岛自贸片区不动产权第 0008629 号	青岛越疆机器人	西海岸新区红石崖街道办事处珠宋路东、中德生态园 17 号线北户	16,226.00	工业用地	2070.09.13	出让	无

截至本招股说明书签署日，发行人及其子公司不存在使用未取得产权证书的土地或租赁土地使用权的情形。

2、专利权

截至 2025 年 12 月 31 日，公司拥有已授权境内专利 625 项（包括发明专利 233 项、实用新型专利 258 项、外观设计专利 134 项）、已授权境外专利 26 项（包括发明专利 20 项、外观设计专利 6 项），参见本招股说明书“第十二节 附

件”之“附件 1 发行人已授权专利情况”。

3、商标

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及其子公司拥有且使用的注册商标 256 项，其中境内注册商标 161 项，境外注册商标 95 项。参见本招股说明书“第十二节 附件”之“附件 2 发行人已取得的商标情况”。

4、著作权

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及其子公司共拥有 138 项著作权，其中计算机软件著作权 135 项、作品著作权 3 项。参见本招股说明书“第十二节 附件”之“附件 3 发行人拥有的著作权情况”。

5、域名

截至 2025 年 12 月 31 日，公司及下属子公司拥有 3 项经工业和信息化部备案且正在使用的域名，具体情况如下：

序号	权利人	域名	网站备案号	注册日
1	越疆科技	粤 ICP 备 16048417 号-4	dobotoa.cn	2021.09.10
2	越疆科技	粤 ICP 备 16048417 号-3	dobot.cn	2020.10.29
3	越疆科技	粤 ICP 备 16048417 号-1	dobot.cc	2015.03.20

（三）经营资质情况

截至本招股说明书签署日，发行人及其子公司就其业务经营取得的主要经营资质及相关认证情况如下：

1、高新技术企业证书

序号	权利人	编号	发证单位	有效期
1	发行人	GR202344207879	深圳市科技创新委员会、深圳市财政局、国家税务总局深圳市税务局	2023.12.12-2026.12.11

2、海关及进出口业务相关登记证书

序号	权利人	资质证书	编号	发证单位	有效期
1	发行人	报关单位备案证明	4403160NBZ	福中海关	长期
2	越疆软件	报关单位备案证明	4403169A4B	福强海关	长期

序号	权利人	资质证书	编号	发证单位	有效期
3	日照越疆	报关单位备案证明	3711960A27	日照海关	长期
4	青岛越疆智能	报关单位备案证明	370226025F	黄岛海关	长期

3、管理体系与环保相关认证证书

序号	权利人	资质名称	编号	发证单位	核发/备案日期	有效期
1	发行人	知识产权合规管理体系认证证书	18123IP0693R1M	中规（北京）认证有限公司	2020.12.17	2026.12.17
2		职业健康安全管理体系认证	18626S00093R101	北京坤标检验认证有限公司	2026.04.01	2029.03.31
3		质量管理体系认证	18626Q00182R101	北京坤标检验认证有限公司	2026.04.01	2029.03.31
4		商品售后服务评价认证证书	1862026FW0008R1M	北京坤标检验认证有限公司	2026.04.01	2029.03.31
5		环境管理体系认证	18626E00105R101	北京坤标检验认证有限公司	2026.04.01	2029.03.31
6		机器人洁净度等级认证证书	CRAT2026CRAT001000001	中汽检测技术有限公司、国家机器人检测与评定中心（广州）	2026.01.30	2029.01.29
7		国家机器人产品认证证书	CRAT2026CR10500001	国家机器人检测与评定中心（广州）	-	-
8		可靠性测试证书	CRRI-IR-26001	国家机器人检测与评定中心（重庆）、重庆凯瑞机器人技术有限公司检测中心	2026.01.29	2031.01.28
9		电信管制射频器材型式认证证明	CCAM20LP0700T7	中国台湾检验科技股份有限公司	-	-
10	日照越疆	固定污染源排污登记回执	91371100MA3U7FDM1N001W	全国排污许可证管理信息平台	2022.04.21	2027.04.20
11		质量管理体系认证证书	CN24/00003750	通标标准技术服务有限公司	2024.06.19	2027.06.18
12		环境管理体系认证证书	CN24/00003751	通标标准技术服务有限公司	2024.06.19	2027.06.18
13		职业健康安全管理体系认证证书	CN24/00003752	通标标准技术服务有限公司	2024.06.19	2027.06.18
14	青岛越疆智能	固定污染源排污登记回执	91370211MA3RFP6567001Y	全国排污许可证管理信息平台	2024.04.29	2029.04.28

4、食品经营许可证

序号	权利人	资质名称	编号	发证单位	核发/备案日期	有效期
1	发行人	食品经营许可证	JY24403052508456	深圳市市场监督管理局南山监管局	2023.01.30	2028.01.29

（四）发行人拥有的特许经营权

截至本招股说明书签署日，公司产品及其应用领域无特许经营制度，公司不存在拥有特许经营权的情况。

（五）各要素与所提供产品或服务的内在联系

报告期内，公司主要固定资产、无形资产为公司重要的生产要素，为公司正常生产经营提供保障；各类知识产权运用于公司日常生产经营，并形成公司的核心技术及品牌等，为公司的市场竞争力提供保障；各项业务资质和许可资格保证了公司合法合规经营。

截至本招股说明书签署日，公司固定资产、无形资产等要素不存在重大瑕疵、亦不存在重大纠纷，对公司持续经营不存在重大不利影响。

六、发行人核心技术及研发情况

（一）发行人拥有的主要核心技术

1、公司核心技术情况

自成立以来，公司始终以构建自主可控的全栈技术链为核心战略，坚持系统性地自主研发。目前，公司已形成覆盖关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策、系统级应用等在内的六大协同发展的技术集群体系，具体情况如下：

序号	技术体系	核心技术名称	技术所处阶段	技术保护措施
1	自研高可靠模块化关键部件平台	一体化关节技术	大批量生产	30 项发明专利，38 项实用新型专利
2		电机与编码器技术	大批量生产	22 项发明专利，18 项实用新型专利
3		驱控一体技术	大批量生产	11 项实用新型专利
4	统一模块化软硬件架构	模块化机器人本体平台	大批量生产	3 项发明专利，7 项实用新型专利
5		高实时控制与安全协同总线技术	大批量生产	6 项发明专利
6		中央域控系统	小批量生产	7 项发明专利，19 项实用新型专利
7	高精度实时控制与运动算法	全参标定与绝对精度控制技术	大批量生产	14 项发明专利，2 项实用新型专利
8		高性能运动控制技术	大批量生产	13 项发明专利，2 项实用新型专利

序号	技术体系	核心技术名称	技术所处阶段	技术保护措施
9		谐振抑制技术	大批量生产	非专利技术
10		柔顺力控技术	大批量生产	1项实用新型专利
11	智能感知与人机交互技术	非接触碰撞预防技术	大批量生产	34项发明专利，27项实用新型专利
12		碰撞检测技术	大批量生产	7项发明专利
13		安全控制器技术	大批量生产	4项发明专利，2项实用新型专利
14		遥操作技术	大批量生产	8项发明专利，9项实用新型专利
15		智能示教与图形化交互技术	大批量生产	19项发明专利，2项实用新型专利
16	AI与智能决策平台	多模态大模型技术	小批量生产	9项发明专利
17		强化学习全身控制技术	小批量生产	非专利技术
18		VLA操作模型技术	小批量生产	2项发明专利
19	创新应用平台	多形态群体协同平台	小批量生产	3项发明专利
20		核心工艺库技术	大批量生产	5项发明专利，7项实用新型专利

公司的核心技术均来源于自主研发，六大核心技术集群构建起“底层根基—中层核心—上层创新”的三级技术架构，实现技术体系**跨产品形态复用**。底层以自研关键部件和统一架构为基础，提升机器人本体性能、控制成本并提升研发效率，支撑产品矩阵多元化发展；中层依托通用控制平台保障运动精度与稳定性，通过智能交互与安全平台实现安全易用的人机交互，构成商业化落地的核心能力；上层借助人工智能与前沿创新技术，推动机器人从固定流程自动化向自适应智能化升级，为人形机器人、多足机器人等具身智能产品提供关键支撑，引领未来技术方向与市场边界。

整体架构以平台化基础技术稳固现有主营业务与市场竞争优势，以前瞻性技术布局具身智能等未来方向，形成成熟业务与前沿探索协同发展的格局。公司围绕该架构已构建起覆盖机器人全链条、具备自主知识产权的核心技术生态，为业务持续迭代与长期发展提供坚实保障。

2、公司核心技术与技术先进性

序号	技术体系	核心技术名称	核心技术的先进性及表征
1	自研高可靠模块化关键部件平台	一体化关节技术	1、采用双轴承支撑转子结构，大幅减少径向跳动，提升运行平稳性；关节内高度集成驱动、传动、制动及反馈组件，实现高功率密度与紧凑结构。 2、支持关节互换与快速拆装，电机与减速机采用解耦设计，极大简化维护流程，降低生命周期成本。 3、公司作为起草单位，参与制定《机器人一体化关节性能及试验方法》国家标准，相关研发工作获得广东省重点研发计划智能机器人专项支持。
2		电机与编码器技术	1、公司自主开发融合一体式缓振设计双编码器架构的高转矩无框电机，通过一体化结构从源头抑制振动，实现高功率密度与平滑转矩输出，相关专利获 2022 年广东省专利优秀奖。 2、公司经深度优化电机磁路与信号处理算法，实现转矩输出更平滑、抗干扰能力更强；并依托全链路正向开发体系，可根据不同负载、运动特性等应用场景灵活调整关键参数，精准适配各类使用需求。 3、公司建立了贯穿设计到制造的全流程闭环质量管控体系，全方位保障动力系统兼具高性能、高可靠性和高度定制化能力。
3		驱控一体技术	1、突破传统“一拖一”伺服架构，自主开发多轴一体伺服技术及协同控制算法，实现单模块独立驱动多台电机，显著提升功率密度，简化系统布线。 2、将驱控系统集成于机器人底座的紧凑型无柜设计，大幅提高整机集成度与部署便利性，相关产品已实现规模化应用并入选深圳市智能机器人应用示范典型案例。
4	统一模块化软硬件架构	模块化机器人本体平台	1、公司搭建模块化机器人本体平台，可有效缩短新产品开发周期，高效适配不同负载、臂展、形态的定制化需求，显著提升市场响应速度和迭代效率。 2、模块化设计支持部件独立测试与快速更换，大幅降低生产复杂度、维护难度及全生命周期成本。
5		高实时控制与安全协同总线技术	1、基于硬实时操作系统与自主安全协议，通过分布式时钟同步机制，实现多关节间微秒级精确同步，为高动态精度控制奠定基础。 2、该通信架构已通过 ISO13849 认证，集成功能安全功能，在保障高速数据交互效率的同时，全面满足人机协作的高安全标准。
6		中央域控系统	1、公司成功构建可覆盖双足人形机器人、轮式人形机器人、多足机器人、双臂机器人的多形态具身机器人统一平台，全形态产品共享软件平台、开发工具和通信协议。 2、将协作机器人领域经大规模验证的高精度力控、运动控制、智能感知等算法进行平台化封装，可无缝迁移至新形态具身智能产品，保障全产品矩阵的工业级可靠性。

序号	技术体系	核心技术名称	核心技术的先进性及表征
7	高精度实时控制与运动算法	全参标定与绝对精度控制技术	针对机器人绝对定位精度瓶颈，研发了全运动学参数标定与补偿体系。通过引入关节扭转角等全参数 DH 模型进行补偿，并结合控制器的实时迭代解算，绝对定位精度达到 0.229mm，为高精度作业提供核心保障。
8		高性能运动控制技术	1、开发融合动力学约束与时间最优轨迹规划的智能算法，基于关节扭矩限制实时调整运动参数，充分挖掘电机动态性能，相比常规方法平均节拍提升超 10%。通过轨迹平滑与自适应加减速规划，确保高速运动下的平稳性，显著降低冲击与振动，相关专利获第十届广东省专利银奖。 2、结合轨迹振动抑制技术，进一步增强大负载协作机器人的系统稳定性，该技术对深圳市技术攻关重点项目“高性能大负载六自由度协作机器人关键技术研发”的成功起到重要作用。
9		谐振抑制技术	1、针对串联机器人谐振抖动问题，公司创新地提出谐振相位调控方法，通过融合多个关节的实时速度反馈数据精准合成前馈谐振抑制信号，使其与振动波形成叠加，巧妙错开振动的波峰与波谷，实现谐振能量的相互抵消，从源头抑制结构谐振的产生与传递，削弱末端抖动位移，提升机器人运行过程中的动态精度与稳定性。 2、公司作为主导单位制定《工业机器人动态稳定性试验方法》国家标准。
10		柔顺力控技术	1、实现任意位姿解耦的主动力位混合控制，可根据作用力要求快速响应调整动作。在复杂曲面作业中，力控波动可稳定在±1N 以内，使机器人能够精准完成轴孔装配、恒力打磨等高难度接触式作业。 2、面向手机平板等 3C 产品柔性部件装配自动化改造难题，公司开发高精度力控协作机器人，获深圳市技术攻关重大项目支持。
11	智能感知与人机交互技术	非接触碰撞预防技术	1、基于自电容检测原理的柔性电子皮肤，实现 15cm 距离内的碰前检测，不受光照和遮挡影响，提前预防碰撞。 2、将人机安全交互速度从国家标准的 0.25m/s 大幅提升至 1m/s，经中国机械工业联合会鉴定，相关“基于电子皮肤导纳控制的人机交互技术”技术达到“国际领先水平”。
12		碰撞检测技术	1、基于机器人动态模型，开发关节扭矩输出约束控制及碰撞检测方法，从根源上控制机器人对外作用力，具备碰撞瞬间精准识别与即时停机能力。 2、搭载该技术的产品已广泛应用于电子及精密制造等高精度领域，大幅提升人机共融场景下的反应灵敏度与运行可靠性，相关专利荣获“第二十四届中国专利优秀奖”。 3、结合关节力矩传感器的闭环力控方法，可以实现直接在减速器输出端的碰撞力检测与限制（减速器力传递损耗影响），显著降低碰撞检测的灵敏度阈值，对大负载机型的安全性有重要提升。
13		安全控制器技术	1、搭载双 CPU 冗余架构，对关节速度、笛卡尔空间速度、扭矩、电流及安全信号等多维度状态进行实时同步监控，确保机器人时刻处于一个安全、可控的状态。 2、公司产品已获得德国 TÜV Saar Function Safety 认证，系统安全等级达到 PL=d Cat.3，为实现人机协同作

序号	技术体系	核心技术名称	核心技术的先进性及表征
			业提供了符合功能安全要求的硬件保障。
14		遥操作技术	1、打造基于主-从架构与双边力反馈的高精度遥操作系统，提供真实的力觉反馈与状态感知，适用于高危或复杂环境作业，该技术方向获深圳市承接国家重大科技项目支持。 2、该系统不仅是远程作业工具，更能为机器人 AI 训练提供高质量的真实示范数据，助力智能算法迭代优化。
15		智能示教与图形化交互技术	1、开发基于动力学模型的拖动示教技术，实时补偿重力与摩擦，实现“手把手”安全示教。 2、针对传统工业机器人编程繁琐、学习成本高的痛点，创新推出积木式图形编程技术。该技术以自然语言定义功能积木，采用拖拽拼接的可视化操作，无需编写代码，零基础人员即可快速上手，大幅降低机器人应用与操作门槛。 3、研发 Dobot+插件技术，支持第三方模块即插即用，将复杂二次开发转化为标准化配置，显著提升集成效率，支撑深圳市技术攻关面上项目。
16	AI 与智能决策平台	多模态大模型技术	1、构建统一的视觉-语言-动作大模型及具身智能引擎，实现多模态指令到机器人动作的直接映射，形成“感知-理解-决策-执行”全链路闭环。 2、自研端侧实时计算架构，将“语音+动作”的首 Token 延迟压缩至 1 秒内，支持智能打断与复杂任务解析，确保在动态场景下的即时响应。
17		强化学习全身控制技术	1、建立基于强化学习的全栈式策略学习与部署体系，采用 Teacher-Student 蒸馏框架，通过行为克隆等关键技术，显著提升策略从仿真到实机环境迁移的适应性、抗干扰能力与落地可行性。 2、引入对抗性运动先验模型，无需设计复杂奖励函数即可生成符合物理约束的全身动作，实现全尺寸人形机器人高动态动作的稳定复现。
18		VLA 操作模型技术	1、采用“冻结视觉语言模型+轻量化动作专家”架构，实现视觉感知与语言理解能力的高效对齐，并将多模态信息精准映射为机器人精细化动作。 2、数据策略层面，采用少量高质量多本体轨迹数据，提升任务学习效率与场景适应能力。该技术方案已在爆米花系统等真实商业场景中完成验证，在复杂光照、狭窄空间与人为干扰等挑战下，具备长时间自主运行可靠性及优异的跨机器泛化能力，实现了从算法研究到产品落地的完整闭环。
19	创新应用平台	多形态群体协同平台	1、通过中央域控系统，实现机械臂、人形、轮式及多足机器人的软件与通信协议统一，支撑跨形态机器人的全局协同调度与高效作业联动。 2、从单机智能体交付升级为动态编排的“系统级智能生产力”解决方案，满足柔性制造与复杂场景的多元化需求。

序号	技术体系	核心技术名称	核心技术的先进性及表征
20		核心工艺库技术	1、面向码垛、焊接、搬运等高频场景，构建智能化工艺库，实现多品类、小批量柔性生产工艺的快速部署与精准适配。 2、针对传统焊接换产编程繁琐、调试周期长的行业痛点，开发免示教智能焊接工艺库，通过视觉系统自动生成焊接轨迹与参数，依托动态补偿技术适配复杂工况，显著提升焊接质量与换产效率。

（二）科研实力和成果情况

1、发行人已取得和已申请的专利情况

截至 2025 年 12 月 31 日，公司拥有已授权境内专利 625 项（包括发明专利 233 项、实用新型专利 258 项、外观设计专利 134 项）、已授权境外专利 26 项（包括发明专利 20 项、外观设计专利 6 项），具体情况参见本招股说明书“第十二节 附件”之“附件 1 发行人已授权专利情况”。

2、发行人所获重要奖项

截至 2025 年 12 月 31 日，公司获得的部分重要奖项和荣誉如下：

序号	奖项	颁布单位	颁布时间
1	智能无人系统教育部工程研究中心	教育部	2019 年
2	广东省工业设计中心	广东省工信厅	2019 年
3	广东省机器人智能交互与控制工程技术研究中心	广东省科技厅	2020 年
4	国家级专精特新“小巨人”企业	工信部	2021 年 2024 年
5	国家知识产权优势企业	国家知识产权局	2022 年
6	深圳市协作机器人安全与智能控制工程研究中心	深圳市发改委	2022 年
7	国家级专精特新“重点小巨人”企业	工信部、财政部	2022 年
8	广东专利优秀奖	广东省人民政府	2022 年
9	中国专利优秀奖	国家知识产权局	2023 年
10	广东专利银奖	广东省人民政府	2023 年
11	广东省制造业单项冠军企业	广东省工信厅	2024 年
12	深圳市制造业单项冠军企业	深圳市工信局	2025 年
13	山东省科学技术奖-山东省技术发明奖一等奖	山东省科技厅	2025 年
14	广东省卓越人工智能与机器人奖（XAIR 奖）科技进步一等奖	广东省人工智能产业协会、广东省人工智能与机器人学会	2025 年

3、重大科技专项

公司深度践行产学研融合发展理念，积极投身各级政府组织的重大科研项目攻关，凭借在机器人、智能装备等领域的技术积累与研发实力，曾牵头主持或重点参与多项国家级、省级及市级科研项目，具体情况如下：

序号	年度	项目名称	项目类别	主管部门	具体角色
1	2022	动力电池组多机器人柔性集成制造系统及应用示范	国家重点研发计划“智能机器人”重点专项	国家工信部	牵头单位
2	2025	新能源汽车电池机器人化拆解关键技术及应用示范	国家重点研发计划“智能机器人”重点专项	国家工信部	参与单位
3	2020	人机协作机器人研发及产业化	广东省重点领域研发计划“智能机器人与装备制造”专项	广东省科技厅	牵头单位
4	2021	多自由度智能体复杂技能自主学习、关键部件与3C制造业示范应用	广东省重点领域研发计划新一代人工智能专项	广东省科技厅	牵头单位
5	2025	自主作业协作机器人关键技术与应用	广东省重点领域研发计划智能机器人专项	广东省科技厅	牵头单位
6	2025	基于多模态大模型的智能精准控制与优化系统研发及应用	广东省重点领域研发计划新一代人工智能专项	广东省科技厅	牵头单位
7	2020	基于3D视觉的六轴工业机器人控制器关键技术研发	深圳市技术攻关面上项目	深圳市科创局	牵头单位
8	2021	高性能大负载六自由度协作机器人关键技术研发	深圳市技术攻关重点项目	深圳市科创局	牵头单位
9	2022	深圳市协作机器人安全与智能控制工程研究中心组建项目	深圳市2022年战略性新兴产业发展扶持计划项目	深圳市发改委	牵头组建人
10	2022	高精度力控协作机器人关键技术研发及应用	深圳市技术攻关重大项目	深圳市科创局	牵头单位
11	2022	图像融合识别与导向过程的数学理论和方法的产业化应用研究	深圳市承接国家重大科技项目	深圳市科创局	牵头单位
12	2024	类人标准行为库数据采集及具身智能机器人应用技术研发	深圳市科技重大专项	深圳市科创局	参与单位
13	2025	高能量密度轻量化具身机器人动力电池研发	深圳市2025年度重点产业研发计划	深圳市科创局	参与单位
14	2020	面向工业应用的人工智能应用服务平台	佛山市重点领域科技攻关项目	佛山市科技局	参与单位

4、行业标准起草

公司是深圳市机器人协会副理事长单位、深圳市人工智能行业协会理事单位，是多项国家或团体行业标准的起草单位，具体情况如下：

序号	标准类型	标准名称	标准编号	发布时间
1	国家标准	《机械安全防止意外启动》	GB/T19670-2023	2023年
2	国家标准	《机器人一体化关节性能及试验方法》	GB/T43200-2023	2023年

序号	标准类型	标准名称	标准编号	发布时间
3	国家标准	《工业机器人性能试验应用规范》	GB/T20868-2024	2024 年
4	国家标准	《机器人 安全要求应用规范 第一部分：工业机器人》	GB/T20867.1-2024	2024 年
5	国家标准	《机器人用谐波齿轮减速器》	GB/T30819-2024	2024 年
6	国家标准	《工业机器人动态稳定性试验方法》	GB/T45509-2025	2025 年
7	国家标准	《精密电驱动谐波齿轮模组通用技术规范》	GB/T 45865-2025	2025 年
8	团体标准	《协作机器人末端接口技术条件》	T/CAMETA40004-2021	2021 年
9	团体标准	《工业应用移动机器人复合机器人技术规范》	T/SSITS503-2022	2022 年
10	团体标准	《工业机器人控制器技术规范》	T/CEEIA651-2022	2022 年
11	团体标准	《机器人 CR 认证可靠性等级认证实施细则》	CR-4-01:2022	2022 年

（三）在研项目情况

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人正在从事的主要研发项目如下：

序号	项目名称	具体研发内容	所处阶段	拟达到主要目标
1	协作机器人软件项目	基于 V4 架构进行软固件版本迭代，全面适配 CR 系列、Nova 系列、E6 等协作六轴机型	持续迭代	构建协作六轴机器人软固件平台并持续迭代，涵盖控制器固件、上位机软件等，持续提升产品竞争力
2	Atom 人形机器人项目	开发一款双足机器人，具备精准模拟人类动作的能力，适应多样化操作需求	已实现小批量生产，并处于持续研发迭代中	身高 1.65 米，体重约 58 公斤，采用 1:1 仿人手臂构型设计，全身 41 个自由度，双臂运行负载达 7kg，实现人类动作的精准模拟与多样化场景适应
3	CR30 开发项目	开发大负载机械臂，填补产品矩阵，拓展大负载码垛应用场景	持续迭代	最大负载 30kg，臂展 1,800mm；码垛节拍能够达到 10 箱/分钟；300°/s；实现行业领先的关节运动性能
4	Rover X1 四足机器人项目	面向消费端和教育端市场，开发一款四足机器人，解决当前产品成本高、硬件一致性差、智能化水平不足等问题，打造面向极客开发者、科研教育与家庭陪伴的智能机器人本体	试产阶段	整机重量 15.5kg，最大行走速度 1.8m/s，最大越障高度 160mm，最大斜坡适应角度 30°，支持轮腿模式自由切换，兼容遥控、自动跟随及绳控等多种操作方式
5	焊接工艺包项目	开发焊接工艺包，满足重工、汽车零部件等细分市场需求，完善现有功能，提升焊接方案整体稳定	持续迭代	形成完整、专业的焊接解决方案；在焊接业务尚未起量阶段，实现焊接产品销量年均 15%—20%的增长；培养具备

序号	项目名称	具体研发内容	所处阶段	拟达到主要目标
		性，增强在焊接领域的技术差异性与领先地位；推出 3D 免示教功能，结合协作机器人提升现场焊接效率		专业焊接能力的研发团队，支撑焊接业务持续发展
6	码垛工艺包项目	迭代标准码垛工艺包，深度兼容 3D 相机实现高精度免示教抓取与摆放；优化在线仿真网站功能与交互，提升复杂产线布局仿真与方案验证效率；升级示教器人机界面与操作逻辑，提升现场调试效率，打造集自动识别、快速编程与沉浸式仿真于一体的智能码垛解决方案	持续迭代	构建高度集成、柔性部署的智能码垛解决方案，实现方案验证与现场调试效率提升 50% 以上，形成显著市场差异化的智能码垛能力，推动从自动化向智能化的升级
7	工业协作开发项目	开发工业协作机器人 IR12L 和 IR7L 及其配套控制柜，后续拟拓展 25kg 级平台产品，打造对标国内同规格产品的中档工业协作六轴机械臂	样机阶段	保留协作机器人安全模式的同时，实现工业级节拍与精度，满足高性能工业场景需求并实现低成本
8	生态插件软件项目	基于 Studio Pro 接口规范与开发框架，构建统一插件开发框架并优化接入机制，保障插件与系统的兼容稳定性；重点开发工艺包、视觉、传感器、末端工具等主要生态产品的适配插件，实现生态产品在 Studio Pro 上的一键安装、面板控制及指令编程等功能	持续迭代	完成主要品类合作商产品插件适配，覆盖主流型号；实现插件核心功能，满足工业协同作业需求；保障插件运行稳定与性能达标；完善生态插件体系，降低合作商接入门槛，提升用户体验及后续维护升级能力
9	六足仿生机器人项目	面向 B 端场景，基于原有六足样机进行元器件优化与替代开发，导入工厂并实现批量生产	试产阶段	整机 20kg，最大行走速度 1.8m/s，负载 8-12kg，续航 2.5 小时，最大越障高度 160mm，最大斜坡适应角度 30°
10	CRH 系列化开发项目	基于 CR30H 产品，开发面向欧美、日韩市场的高端六轴协作机器人，对标丹麦 UR 等一线品牌，提升安全性、合规性与稳定性	样机阶段	实现行业领先的关节速度；改善抖动、冷机启动、温升等关键稳定性问题；适配市场主流通讯协议，实现一线通联兼顾布线简洁与实时性；取得多项安全功能认证，达到行业领先的安全性水平
11	具身智能人形机器人项目	开发一款身高约 1.2m 的双足机器人，具备高爆发运动性能，适应多样化操作需求	样机阶段	身高 1.2 米，体重约 38 公斤，采用仿人手臂构型，全身 30 个自由度，实现人类动作的精准模拟与多样化场景适应

序号	项目名称	具体研发内容	所处阶段	拟达到主要目标
12	轮式人形机器人项目	开发一款轮式人形机器人，双臂运行负载达 7kg，丰富产品矩阵，适应更多场景需求	已实现小批量生产，并处于持续研发迭代中	复用 Atom 上半身结构，将双足替换为升降结构与 AGV 底盘组合；升降结构复用 CRV 电机、减速机、编码器及抱闸方案，采用关节两端固定的双支撑结构；底盘采用外购定制方案，满足复杂场景应用需求

（四）公司研发投入

报告期内，公司的研发费用投入情况如下表所示：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
研发费用	11,465.24	7,179.21	7,052.68
营业收入	49,348.30	37,483.06	28,699.17
研发投入占营业收入的比例	23.23%	19.15%	24.57%

（五）合作研发情况

报告期内，公司与高校主要合作研发情况如下表所示：

序号	合作单位	合作项目	知识产权归属	保密情况	合作状态
1	山东大学	高性能大负载六自由度协作机器人关键技术研发	各方独立完成研究工作所形成的知识产权归各方独立所有；双方共同完成研究工作所形成的知识产权归各参与方共同所有	保密	已履行
2	中山大学	图像融合识别与导向过程的数学理论和方法	产生的知识产权所有者应当包含公司	保密	已履行

（六）发行人技术人员情况

1、研发人员情况

公司组建了一支专业高效、经验丰富、具备创新意识和创造力的研发团队，截至 2025 年 12 月 31 日，公司共有研发人员 241 人，占公司员工总数的 31.38%。公司与研发人员签订了劳动合同，并为其提供优厚的待遇及良好的工作环境，公司研发团队规模随着公司整体规模扩张而稳定增长，报告期内，公司主要研发人员未发生重大变动。

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
研发人员数量	241	133	148
研发人员占比	31.38%	25.43%	28.68%

2、核心技术人员情况

公司核心技术人员的简历参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之“七、发行人董事、监事、高级管理人员及其他核心人员情况”之“（一）董事、高级管理人员及其他核心人员的简要情况”之“4、其他核心人员”。

公司核心技术人员在研发、技术等岗位上担任重要职务，曾负责或参与了公司多项专利及非专利技术的研发、试验等工作，拥有扎实的专业基础和丰富的研发技术经验，为公司不断提升自主研发能力奠定了坚实的基础，具体如下：

序号	姓名	学历及 资质	对公司研发的具体贡献、重要科研成果及获得奖项情况
1	刘培超	山东大学硕士	董事长、执行董事兼总经理、高级工程师，曾获教育部首批全国优秀创新创业导师、中国青年创业奖、全国向上向善好青年、深圳市地方级领军人才。深耕机器人领域 10 余年，2015 年创立公司并担任董事长和总经理，牵头定义并研发首款桌面协作机器人，带领团队攻克核心技术，搭建完整协作机器人产品体系；统筹研发与技术管理，推动具身智能人形机器人等新一代产品落地。主导/参与国家级、省部级重点研发计划多项，其中“高性能智能协作机器人”项目通过中国机械工业联合会组织专家的鉴定，整体技术达到国际先进水平，其中基于电子皮肤自主导纳控制的人机交互技术达到国际领先水平。作为主要起草人完成国家标准 5 项、团体标准 1 项，作为主要发明人获中国专利优秀奖、广东专利银奖、深圳市专利奖等。
2	郎需林	山东大学硕士	联合创始人、非执行董事、首席科学家，高级工程师，深耕机器人控制算法领域 10 余年。作为公司核心技术带头人，郎需林先生主导并定义了历代产品核心算法架构，涵盖高性能运动控制、柔性电子皮肤、模仿学习及端到端控制等关键技术，推动公司产品由协作机器人向具身智能人形机器人 Atom 及 X-Trainer 训练平台跨代演进。其带领团队构建了 0.25kg 至 30kg 全负载产品矩阵，牵头承担国家重点研发计划“智能机器人”专项及多项省部级研发课题，主导的“高性能智能协作机器人”项目经鉴定整体技术达国际先进水平，其中基于柔性电子皮肤导纳控制的人机交互技术达到国际领先水平。作为主要起草人完成 2 项国家标准及 8 项团体/企业标准，作为主要发明人获发明专利 80 余项，并荣获中国专利优秀奖、广东专利银奖及深圳市科学技术奖等荣誉。
3	姜宇	山东大学硕士	执行董事、副总经理、高级工程师，深耕协作机器人关键部件研发及技术管理 10 余年。作为公司研发部门负责人，姜宇先生主导了驱动器、控制器、多轴伺服驱动器、编码器及安全控制器等机器人核心零部件的自主研发，并统筹了机器人稳定性、易用性及安全性等关键技术指标的持续迭代，推动了协作机器

序号	姓名	学历及 资质	对公司研发的具体贡献、重要科研成果及获得奖项情况
			人产品的全系列化开发与技术演进。凭借在伺服系统及关键部组件领域的创新贡献，作为主要发明人曾荣获广东省专利奖。
4	刘主福	山东大学本科	执行董事 、副总经理、全球业务支持中心负责人，拥有 10 余年机器人产品开发与商业化经验。作为公司产品研发的核心带头人，其带领团队完成了桌面四轴 MG 系列及六轴 CR 系列的产品定义、深度研发及产业化落地。协助公司成功构建了协作机器人软件系统、智能感知及安全交互技术体系，并打造了平台化的软件框架，有效推动了机器人核心零部件的本土化与自主化进程。作为主要发明人，相关专利曾荣获中国专利奖优秀奖。
5	解俊杰	德国不来梅大学硕士	产品总监，拥有十余年机器人行业研发与产品管理经验。其早年参与海外脑机接口、机器人、机器学习等前沿技术研究，长期深耕机器人、3D 视觉及 SLAM 导航等核心技术领域；求学期间，多次斩获国家级机器人竞赛奖项。作为核心骨干加入越疆科技，其主导完成全球首款桌面级轻量级机械臂的研发与产业化落地，业内首创将图形化编程应用于机器人操控。全面负责 CR、MG 等核心产品线的全生命周期管理，牵头打造 DobotStudio Pro 等行业标杆软件平台，有效提升产品易用性，助力公司产品覆盖全球多个国家和地区。

3、发行人对核心技术人员实施的约束激励措施

公司与上述核心技术人员均签署了保密协议和竞业禁止协议，对其任职期间和离职后的保密、竞业和侵权事项进行了严格约定。同时，公司制定了项目绩效、知识产权管理相关制度，提供有效的激励约束政策，鼓励研发人员开展新技术研发，保证核心技术人员的稳定性。

4、报告期内核心技术人员的变动情况

报告期内，公司核心技术人员未发生重大变化。

（七）保持技术持续创新的机制、技术储备和创新安排

1、技术创新机制与技术创新安排

（1）完善的组织机构设置

公司建立了职能管理与项目协作并行的矩阵式研发组织架构，设立覆盖结构设计、硬件开发、软件算法、嵌入式系统、产品规划及关键技术预研等专业职能团队，并在深圳总部与上海、杭州研发中心形成跨地域协同布局。该架构通过专业化分工与跨学科协作的有机结合，既保障了底层技术能力的纵向积淀，又提升了面向多品类机器人产品线的横向响应效率，为公司持续输出高性能、高可靠性的技术成果提供了稳定的组织保障。

（2）前瞻性技术布局与储备机制

公司设立关键技术部门，专注于机器人仿生感知、具身大模型、人机自然交互等前沿领域的预研攻关。通过开展持续专利布局与技术攻关，公司在柔性电子皮肤、高精度力控、实时环境理解等方向形成体系化的技术储备。该机制确保公司能够在前沿技术尚未成熟商业化阶段即完成核心技术卡位，为后续产品迭代与新形态机器人开发预留充足的技术冗余与创新空间。

（3）完善的研发内控机制

公司已建立完善的研发内控制度，包括研发计划、研发立项及预算、研发项目过程管理、研发项目结项管理、研发成果保护、研发物料核算、研发人员工时核算、日常研发费用会计处理等。

（4）需求驱动的定制化开发与技术迁移机制

公司产品规划部门深度下沉工业制造、商业服务、科研教育等下游应用场景，针对汽车、3C、新能源、医疗健康等特定行业开展工艺解构与需求提炼。在此基础上，公司依托底层技术体系的模块化封装能力，以标准化组件结合行业定制化调优的方式，快速响应客户对负载能力、作业精度、外观形态等差异化需求。该机制实现了技术成果在多元场景中的高效迁移与价值转化，显著提升了研发投入的产业化回报效率。

（5）合理的激励与考核机制

公司注重对于技术创新人才的培养与引进，为研发人员提供具有市场竞争力的薪酬，并通过员工持股计划向主要研发人员实施激励。公司通过该等持股安排，将核心技术人员利益与公司中长期发展目标绑定，保证公司核心技术团队的稳定。此外，公司以构筑核心竞争力为导向，建立了市场化的项目激励与考核机制，通过项目奖金、技术创新评优等方式进行及时激励，并在考核层面以成果导向为原则，将核心技术指标攻关进度、研发项目达成率、知识产权数量质量等纳入量化评价体系。通过上述措施，充分激发研发人员的积极性、创造性，为公司持续技术创新提供充分支持。

2、技术储备

公司主要的技术储备参见本招股说明书之“第五节 业务与技术”之“六、发行人核心技术及研发情况”之“（三）在研项目情况”。

七、发行人环境保护和安全生产情况

公司所处行业不属于重污染行业，报告期内未曾发生环保事故或因环保问题受到处罚。公司生产过程产生的污染物极少，具体措施如下：

类别	涉及的主要生产经营环节	处理措施
固废	钢材边角料、废容器、废包装材料等	生活垃圾和工业废物分类收集；交由环卫部门、有资质的第三方机构处置
废气	生产设备使用过程	采取收集、处理措施，达到《大气污染物综合排放标准》等法规要求的标准后通过管道排放
废水	生活污水	无生产废水；生活污水经化粪池处理后，由市政污水管网运输至水质净化厂处理达标后排放
噪音	生产设备使用过程	对噪声源采取适当隔音、消音、吸声等降噪措施，厂界噪声控制在《工业企业厂界环境噪声排放标准》以内

公司高度重视安全生产，建立安全生产体系，制定了《生产管理控制制度》，定期对员工进行安全生产教育，制定并实施安全生产奖惩办法，组织安全生产事故的调查和处理工作。报告期内，公司生产活动有序安全开展，不存在重大安全事故和纠纷。

八、发行人境外经营情况

截至本招股说明书签署日，公司设立了 7 家境外控股子公司，境外子公司的基本情况请参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之“四、发行人控股子公司、参股公司及分公司情况”之“（一）重要子公司”及“（二）其他子公司及参股公司、分公司情况”相关内容。

根据境外律师出具的法律意见书，该等子公司依法设立、合法存续，不存在因重大违法违规而受到所在地政府主管部门行政处罚的情形。

第六节 财务会计信息与管理层分析

本节引用的财务数据，非经特别说明，均引自经安永华明出具的标准无保留意见的《审计报告》（安永华明（2026）审字第 80009244_H01 号），或根据其相关数据计算得出。公司提醒投资者关注公司披露的财务报告和审计报告全文，以获取全部的财务资料。非经特别说明，本节所列财务数据均为合并口径。

一、报告期内经审计的财务报表

（一）合并资产负债表

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
流动资产：			
货币资金	221,718.87	88,607.92	11,317.19
交易性金融资产	6,060.04	9,551.66	17,438.30
应收票据	439.32	448.02	23.52
应收账款	9,975.28	7,253.46	4,056.70
应收款项融资	803.61	247.53	80.59
预付款项	1,635.83	1,529.10	1,233.92
其他应收款	654.70	2,367.61	255.65
存货	19,636.59	13,752.01	14,152.05
合同资产	177.20	51.16	32.49
一年内到期的非流动资产	98.67	12.38	-
其他流动资产	23,553.90	1,383.08	1,594.96
流动资产合计	284,754.02	125,203.94	50,185.36
非流动资产：			
长期应收款	-	57.78	-
长期股权投资	293.30	-	-
其他非流动金融资产	196.77	-	-
固定资产	15,874.19	16,729.03	18,258.66
在建工程	16.10	0.42	237.45
使用权资产	802.08	875.13	881.70
无形资产	4,489.54	2,755.52	2,726.85

项目	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
商誉	884.51	-	-
长期待摊费用	977.74	990.31	480.86
递延所得税资产	1,013.31	429.93	190.20
其他非流动资产	976.61	2,478.59	527.82
非流动资产合计	25,524.15	24,316.72	23,303.55
资产总计	310,278.17	149,520.66	73,488.91
流动负债：			
短期借款	5,567.16	19,974.60	5,779.05
交易性金融负债	-	-	7.97
应付账款	10,677.57	4,068.71	3,090.68
合同负债	1,075.89	684.13	1,166.34
应付职工薪酬	4,965.23	3,254.14	2,531.42
应交税费	951.19	638.39	1,565.06
其他应付款	3,850.63	3,551.22	1,264.10
一年内到期的非流动负债	2,165.88	690.10	487.35
其他流动负债	1,777.90	1,073.36	800.41
流动负债合计	31,031.45	33,934.66	16,692.38
非流动负债：			
长期借款	-	1,615.00	-
租赁负债	236.95	367.14	453.30
递延收益	16,284.19	16,800.16	18,956.96
递延所得税负债	465.75	74.95	55.92
非流动负债合计	16,986.88	18,857.24	19,466.18
负债合计	48,018.33	52,791.91	36,158.56
所有者权益：			
股本	43,995.54	40,000.00	36,000.00
资本公积	252,890.98	82,850.97	17,935.79
其他综合收益	-71.65	27.98	8.31
未分配利润	-34,503.82	-26,150.20	-16,613.74
归属于母公司所有者权益合计	262,311.06	96,728.75	37,330.36
少数股东权益	-51.22	-	-
所有者权益合计	262,259.84	96,728.75	37,330.36

项目	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
负债和所有者权益合计	310,278.17	149,520.66	73,488.91

（二）合并利润表

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
一、营业总收入	49,348.30	37,483.06	28,699.17
其中：营业收入	49,348.30	37,483.06	28,699.17
二、营业总成本	60,611.21	48,867.71	39,456.90
其中：营业成本	26,406.55	19,511.25	14,789.78
税金及附加	433.35	330.25	364.17
销售费用	17,305.82	13,340.86	12,459.14
管理费用	6,860.68	8,522.03	4,916.46
研发费用	11,465.24	7,179.21	7,052.68
财务费用	-1,860.43	-15.88	-125.34
其中：利息费用	300.52	182.15	195.73
利息收入	5,020.72	208.20	231.26
加：其他收益	2,754.06	3,338.02	3,291.45
投资收益	303.31	18.90	265.68
公允价值变动收益	1,564.80	410.42	336.16
资产减值损失（损失以负数填列）	-2,050.86	-1,089.87	-1,707.07
信用减值损失（损失以负数填列）	-334.72	-261.16	-396.64
资产处置损益（损失以负数填列）	10.40	-277.99	3.68
三、营业利润	-9,015.93	-9,246.33	-8,964.49
加：营业外收入	879.03	18.95	37.67
减：营业外支出	281.86	174.69	53.17
四、利润总额	-8,418.76	-9,402.07	-8,979.99
减：所得税费用	-13.92	134.39	1,348.10
五、净利润	-8,404.84	-9,536.46	-10,328.10
归属于母公司股东的净利润	-8,353.62	-9,536.46	-10,328.10
少数股东损益	-51.22	-	-
六、其他综合收益的税后净额	-99.63	19.67	8.31
七、综合收益总额	-8,504.47	-9,516.78	-10,319.79
归属于母公司股东的综合收益总额	-8,453.25	-9,516.78	-10,319.79

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
归属于少数股东的综合收益总额	-51.22	-	-
八、每股收益			
（一）基本每股收益	-0.20	-0.26	-0.29
（二）稀释每股收益	-0.20	-0.26	-0.29

（三）合并现金流量表

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
一、经营活动产生的现金流量			
销售商品、提供劳务收到的现金	52,423.58	34,333.12	27,008.33
收到的税费返还	2,386.51	2,269.09	890.17
收到的其他与经营活动有关的现金	5,130.63	1,273.23	2,662.38
经营活动现金流入小计	59,940.72	37,875.45	30,560.87
购买商品、接受劳务支付的现金	31,910.87	20,486.93	19,905.30
支付给职工以及为职工支付的现金	18,474.32	14,897.32	12,976.10
支付的各项税费	1,798.45	2,323.04	4,913.05
支付的其他与经营活动有关的现金	12,016.50	9,335.99	8,536.43
经营活动现金流出小计	64,200.14	47,043.28	46,330.88
经营活动产生的现金流量净额	-4,259.42	-9,167.84	-15,770.01
二、投资活动产生的现金流量			
收回投资收到的现金	71,492.78	8,000.00	39,040.04
取得投资收益收到的现金	1,601.28	533.30	445.87
处置固定资产、无形资产和其他长期资产收回的现金净额	165.26	442.58	42.48
处置联营企业收到的现金净额	81.59	-	-
投资活动现金流入小计	73,340.91	8,975.88	39,528.40
购建固定资产、无形资产和其他长期资产支付的现金	1,524.53	1,464.53	1,135.81
投资支付的现金	250,671.85	1,600.00	37,025.06
取得子公司及其他营业单位支付的现金净额	1,141.91	-	7,154.05
支付其他与投资活动有关的现金	1,403.00	-	-
投资活动现金流出小计	254,741.29	3,064.53	45,314.92
投资活动产生的现金流量净额	-181,400.38	5,911.35	-5,786.52
三、筹资活动产生的现金流量			

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
吸收投资收到的现金	172,762.42	65,493.20	-
取得借款收到的现金	9,514.12	25,896.78	5,753.11
收到其他与筹资活动有关的现金	12.38	-	-
筹资活动现金流入小计	182,288.93	91,389.98	5,753.11
偿还债务支付的现金	24,190.00	9,895.00	2,200.00
分配股利、利润或偿付利息支付的现金	179.21	166.41	85.85
支付其他与筹资活动有关的现金	1,843.70	804.34	653.63
筹资活动现金流出小计	26,212.91	10,865.74	2,939.48
筹资活动产生的现金流量净额	156,076.03	80,524.24	2,813.63
四、汇率变动对现金及现金等价物的影响	-762.72	11.90	62.76
五、现金及现金等价物净增加额	-30,346.50	77,279.65	-18,680.14
加：期初现金及现金等价物余额	88,375.82	11,096.17	29,776.31
六、期末现金及现金等价物余额	58,029.32	88,375.82	11,096.17

（四）审计意见及关键审计事项

1、审计意见

根据安永华明出具的标准无保留意见的《审计报告》（安永华明（2026）审字第 80009244_H01 号），其审计意见如下：

“我们认为，后附的深圳市越疆科技股份有限公司的财务报表在所有重大方面按照企业会计准则的规定编制，公允反映了深圳市越疆科技股份有限公司 2023 年 12 月 31 日、2024 年 12 月 31 日及 2025 年 12 月 31 日的合并及公司财务状况以及 2023 年度、2024 年度及 2025 年度的合并及公司经营成果和现金流量。”

2、关键审计事项

安永华明在审计中识别出的关键审计事项如下：

关键审计事项	审计程序
收入确认	
2023 年度、2024 年度与 2025 年度，深圳市越疆科技股份有限公司确认的营业收入分别为人民币 28,699.17 万元、人民币 37,483.06 万元和人民币 49,348.30 万元，	安永华明在审计过程中对收入确认执行的审计程序主要包括： （1）了解、评价和测试与营业收入相关的内部控制的设计及执行有效性；

关键审计事项	审计程序
2024 年和 2025 年增长率分别为 31% 和 32%。公司主要从事协作机器人和具身智能机器人的研发、生产与销售业务。公司通过直销、经销和贸易模式销售协作机器人产品，商品销售收入在商品控制权转移至客户时确认。 由于年度收入显著增长且经销商和海外销售占比较高，不恰当的收入确认可能对财务报表产生重大影响。因此，安永华明将收入确认识别为关键审计事项。	（2）获取主要的销售合同，检查和识别与控制权转移及收入确认相关的合同条款与条件，评价收入确认的会计政策是否恰当； （3）就资产负债表日前后的销售商品交易选取样本，检查送货单、物流单、签收单、验收单、出口报关单等支持性文件，评价相关收入是否被记录于恰当的会计期间； （4）结合应收账款函证，以抽样方式向主要客户函证报告期的销售额，对未回函的样本执行替代测试； （5）执行收入确认的细节测试，检查销售订单、送货单、物流单、客户签收单、验收单、银行回单、出口报关单及销售发票等支持性文件，抽样检查收入确认时点和金额是否适当； （6）对主要客户进行实地走访和背景调查； （7）执行分析性复核程序，对比各类别产品销售收入及毛利率的变动情况，分析收入与毛利率变动的合理性； （8）检查报告期后是否存在重大收入冲回或大额退货的情况； （9）复核财务报表附注中有关营业收入的列报和披露。
存货跌价准备的计提	
截至 2023 年 12 月 31 日、2024 年 12 月 31 日和 2025 年 12 月 31 日，合并财务报表中存货的账面价值分别为人民币 14,152.05 万元、人民币 13,752.01 万元和人民币 19,636.59 万元，其中总额分别为人民币 16,323.28 万元、人民币 16,420.24 万元、人民币 22,506.42 万元，减值准备分别为人民币 2,171.23 万元、人民币 2,668.23 万元、人民币 2,869.84 万元。 管理层于每个资产负债表日将存货项目的成本与其可变现净值进行比较，按孰低者计量存货，并按照成本高于可变现净值的差额计提跌价准备。确定存货的可变现净值涉及包括对估计售价、至完工时估计将要发生的成本、估计的销售费用以及相关税费作出的重大会计估计。由于存货金额重大且跌价准备计提涉及管理层重大估计，因此安永华明将存货跌价准备的计提作为关键审计事项。	安永华明在审计过程中对存货跌价准备的计提执行的审计程序包括但不限于： （1）测试和评估与存货跌价准备相关的内部控制设计和运行的有效性； （2）了解公司存货跌价准备的计提政策和方法，评价相关会计政策的适当性； （3）对存货执行监盘程序，检查存货的数量、存在状况及残次冷背等情况，结合存货的库龄以及历史周转数据，对库龄较长的存货进行复核，分析存货跌价准备的计提是否充分； （4）检查报告期内存货跌价准备的变动情况，获取存货明细清单，通过重新计算验证存货跌价准备计提的准确性； （5）抽取样本，评估公司在存货跌价准备测试中使用的相关参数的合理性，包括将估计售价与市场近期交易价格进行比较，将估计的销售费用及相关税费与实际发生的销售费用和税费进行比较，将期后销售情况与预测数据进行比较等； （6）将关键存货指标，如存货周转率、存货跌价率等与同行业公司进行比较，分析其整体合理性； （7）复核财务报表附注中有关存货减值准备的列报和披露。

（五）重要性标准

发行人编制和披露财务报表遵循重要性原则。发行人财务报表披露事项涉及重要性标准判断的事项及其重要性标准如下：

项目	重要性标准
重要的单项计提坏账准备的应收款项	单项计提金额占各类应收款项坏账准备总额的 10%以上且金额大于 100 万元
重要的应收款项坏账准备收回或转回款项	单项收回或转回金额占各类应收款项总额的 10%以上且金额大于 100 万元
重要的应收款项实际核销	单项核销金额占各类应收款项坏账准备总额的 10%以上且金额大于 100 万元
合同资产账面价值发生重大变动	合同资产账面价值变动金额占年初合同资产余额的 10%以上且金额大于 100 万元
超过 1 年的重要预付款项/应付款项/其他应付款	单项金额占公司预付款项总额/应付账款/其他应付款的 10%以上且金额超过 100 万元
重要的联营企业	单个被投资单位长期股权投资账面价值占公司合并净资产金额 5%以上

二、财务报表的编制基础、合并财务报表范围及变化情况

（一）财务报表的编制基础

公司财务报表按照财政部颁布的《企业会计准则——基本准则》以及其后颁布及修订的具体会计准则、应用指南、解释以及其他相关规定（统称“企业会计准则”）编制。此外，公司财务报表还按照《公开发行证券的公司信息披露编报规则第 15 号——财务报告的一般规定》披露有关财务信息。

公司财务报表以持续经营为基础列报。

（二）合并财务报表范围及变化情况

1、合并财务报表范围

截至 2025 年 12 月 31 日，公司纳入合并范围的子公司如下：

公司名称	设立方式	持股比例（%）
日照市越疆智能科技有限公司	新设	100
青岛越疆智能科技有限公司	新设	100
青岛越疆机器人有限公司	收购	100
越疆机器人香港有限公司	新设	100
深圳市越疆科技软件有限公司	新设	100

公司名称	设立方式	持股比例（%）
越疆智能机器人（苏州）有限公司	新设	100
DOBOT NORTH AMERICA LLC	新设	100
DOBOT USA LLC	新设	100
DOBOT JAPAN 株式会社	新设	100
DOBOT Europe GmbH	新设	100
DOBOT MALAYSIA SDN. BHD.	新设	100
DOBOT SINGAPORE PTE. LTD.	新设	100
杭州行思无界科技有限公司	收购	100
云智创合文化科技（深圳）有限公司	新设	70
深圳市越疆驱动科技有限公司	新设	90
上海越疆具身智能技术有限责任公司	新设	100

2、报告期内合并报表变化情况

（1）收购

2023 年，发行人收购青岛越疆机器人有限公司 100%股权。

2025 年，发行人收购杭州行思无界科技有限公司 100%股权。

（2）新设子公司

2023 年 2 月设立子公司 DOBOT JAPAN 株式会社。

2023 年 5 月设立子公司 DOBOT Europe GmbH。

2025 年 3 月设立子公司 DOBOT MALAYSIA SDN. BHD。

2025 年 10 月设立子公司云智创合文化科技（深圳）有限公司。

2025 年 10 月设立子公司 DOBOT SINGAPORE PTE. LTD.。

2025 年 11 月设立子公司深圳市越疆驱动科技有限公司。

2025 年 12 月设立子公司上海越疆具身智能技术有限责任公司。

三、主要会计政策和会计估计

本节仅披露报告期内对公司财务状况和经营成果有重大影响的重要会计政策和会计估计，其他会计政策和会计估计参见申报会计师出具的审计报告后附的

财务报表附注之“三、重要会计政策及会计估计”。

（一）企业合并

企业合并分为同一控制下企业合并和非同一控制下企业合并。

参与合并的企业在合并前后均受同一方或相同的多方最终控制，且该控制并非暂时性的，为同一控制下企业合并。合并方在同一控制下企业合并中取得的资产和负债（包括最终控制方收购被合并方而形成的商誉），按合并日在最终控制方财务报表中的账面价值为基础进行相关会计处理。合并方取得的净资产账面价值与支付的合并对价的账面价值（或发行股份面值总额）的差额，调整资本公积中的股本溢价，不足冲减的则调整留存收益。

参与合并的企业在合并前后不受同一方或相同的多方最终控制的，为非同一控制下企业合并。非同一控制下企业合并中所取得的被购买方可辨认资产、负债及或有负债在收购日以公允价值计量。合并成本大于合并中取得的被购买方可辨认净资产公允价值份额的差额，确认为商誉，并以成本减去累计减值损失进行后续计量。合并成本小于合并中取得的被购买方可辨认净资产公允价值份额的，对取得的被购买方各项可辨认资产、负债及或有负债的公允价值以及合并成本的计量进行复核，复核后合并成本仍小于合并中取得的被购买方可辨认净资产公允价值份额的，其差额计入当期损益。

（二）合并财务报表

合并财务报表的合并范围以控制为基础确定，包括公司及全部子公司的财务报表。子公司，是指被公司控制的主体（含企业、被投资单位中可分割的部分，以及公司所控制的结构化主体等）。当且仅当投资方具备下列三要素时，投资方能够控制被投资方：投资方拥有对被投资方的权力；因参与被投资方的相关活动而享有可变回报；有能力运用对被投资方的权力影响其回报金额。

子公司与公司采用的会计政策或会计期间不一致的，在编制合并财务报表时，按照公司的会计政策和会计期间对子公司财务报表进行必要的调整。公司内部各公司之间的所有交易产生的资产、负债、权益、收入、费用和现金流量于合并时全额抵销。

子公司少数股东分担的当期亏损超过了少数股东在该子公司期初股东权益

中所享有的份额的，其余额仍冲减少数股东权益。

对于通过非同一控制下企业合并取得的子公司，被购买方的经营成果和现金流量自公司取得控制权之日起纳入合并财务报表，直至公司对其控制权终止。在编制合并财务报表时，以购买日确定的各项可辨认资产、负债及或有负债的公允价值为基础对子公司的财务报表进行调整。

对于通过同一控制下企业合并取得的子公司，被合并方的经营成果和现金流量自合并当期期初纳入合并财务报表。编制比较合并财务报表时，对前期财务报表的相关项目进行调整，视同合并后形成的报告主体自最终控制方开始实施控制时一直存在。

如果相关事实和情况的变化导致控制要素中的一项或多项发生变化的，公司重新评估是否控制被投资方。

不丧失控制权情况下，少数股东权益发生变化作为权益性交易。

（三）现金及现金等价物

现金，是指公司的库存现金以及可以随时用于支付的存款；现金等价物，是指公司持有的期限短、流动性强、易于转换为已知金额的现金、价值变动风险很小的投资。

（四）外币业务和外币报表折算

公司对于发生的外币交易，将外币金额折算为记账本位币金额。

外币交易在初始确认时，采用交易发生日的即期汇率将外币金额折算为记账本位币金额，但投资者以外币投入的资本以交易发生日的即期汇率折算。于资产负债表日，对于外币货币性项目采用资产负债表日即期汇率折算。由此产生的结算和货币性项目折算差额，除属于与购建符合资本化条件的资产相关的外币专门借款产生的差额按照借款费用资本化的原则处理之外，均计入当期损益。以历史成本计量的外币非货币性项目，仍采用初始确认时所采用的汇率折算，不改变其记账本位币金额。以公允价值计量的外币非货币性项目，采用公允价值确定日的即期汇率折算，由此产生的差额根据非货币性项目的性质计入当期损益或其他综合收益。

对于境外经营，公司在编制财务报表时将其记账本位币折算为人民币：对资产负债表中的资产和负债项目，采用资产负债表日的即期汇率折算，股东权益项目除“未分配利润”项目外，其他项目采用发生时的即期汇率折算；利润表中的收入和费用项目，采用交易发生当期平均汇率（除非汇率波动使得采用该汇率折算不适当，则采用交易发生日的即期汇率折算）折算。按照上述折算产生的外币财务报表折算差额，确认为其他综合收益。处置境外经营时，将与该境外经营相关的其他综合收益转入处置当期损益，部分处置的按处置比例计算。

外币现金流量以及境外子公司的现金流量，采用现金流量发生当期平均汇率（除非汇率波动使得采用该汇率不适当，则采用现金流量发生日的即期汇率）折算。汇率变动对现金的影响额作为调节项目，在现金流量表中单独列报。

（五）金融工具

金融工具，是指形成一个企业的金融资产，并形成其他单位的金融负债或权益工具的合同。

公司于成为金融工具合同的一方时确认一项金融资产或金融负债。

满足下列条件的，终止确认金融资产（或金融资产的一部分，或一组类似金融资产的一部分），即从其账户和资产负债表内予以转出：

1、收取金融资产现金流量的权利届满；

2、转移了收取金融资产现金流量的权利，或在“过手协议”下承担了及时将收取的现金流量全额支付给第三方的义务；并且实质上转让了金融资产所有权上几乎所有的风险和报酬，或者，虽然实质上既没有转移也没有保留金融资产所有权上几乎所有的风险和报酬，但放弃了对该金融资产的控制。

如果金融负债的责任已履行、撤销或届满，则对金融负债进行终止确认。如果现有金融负债被同一债权人以实质上几乎完全不同条款的另一金融负债所取代，或现有负债的条款几乎全部被实质性修改，则此类替换或修改作为终止确认原负债和确认新负债处理，差额计入当期损益。

以常规方式买卖金融资产，按交易日会计进行确认和终止确认。以常规方式买卖金融资产，是指按照合同规定购买或出售金融资产，并且该合同条款规定，

根据通常由法规或市场惯例所确定的时间安排来交付金融资产。交易日，是指公司承诺买入或卖出金融资产的日期。

公司的金融资产于初始确认时根据公司管理金融资产的业务模式和金融资产的合同现金流量特征分类为：以摊余成本计量的金融资产、以公允价值计量且其变动计入其他综合收益的金融资产、以公允价值计量且其变动计入当期损益的金融资产。当且仅当公司改变管理金融资产的业务模式时，才对所有受影响的相关金融资产进行重分类。

金融资产在初始确认时以公允价值计量，但是因销售商品或提供服务等产生的应收账款或应收票据未包含重大融资成分或不考虑不超过一年的融资成分的，按照交易价格进行初始计量。

对于以公允价值计量且其变动计入当期损益的金融资产，相关交易费用直接计入当期损益，其他类别的金融资产相关交易费用计入其初始确认金额。

金融资产同时符合下列条件的，分类为以摊余成本计量的金融资产：管理该金融资产的业务模式是以收取合同现金流量为目标；该金融资产的合同条款规定，在特定日期产生的现金流量仅为对本金和以未偿付本金金额为基础的利息的支付。此类金融资产采用实际利率法确认利息收入，其终止确认、修改或减值产生的利得或损失，均计入当期损益。

金融资产同时符合下列条件的，分类为以公允价值计量且其变动计入其他综合收益的金融资产：公司管理该金融资产的业务模式是既以收取合同现金流量为目标又以出售金融资产为目标；该金融资产的合同条款规定，在特定日期产生的现金流量仅为对本金和以未偿付本金金额为基础的利息的支付。此类金融资产采用实际利率法确认利息收入。除利息收入、减值损失及汇兑差额确认为当期损益外，其余公允价值变动计入其他综合收益。当金融资产终止确认时，之前计入其他综合收益的累计利得或损失从其他综合收益转出，计入当期损益。

上述以摊余成本计量的金融资产和以公允价值计量且其变动计入其他综合收益的金融资产之外的金融资产，分类为以公允价值计量且其变动计入当期损益的金融资产。对于此类金融资产，采用公允价值进行后续计量，所有公允价值变动计入当期损益。

除了由于金融资产转移不符合终止确认条件或继续涉入被转移金融资产所形成的金融负债以外，公司的金融负债于初始确认时分类为以摊余成本计量的金融负债。以摊余成本计量的金融负债的相关交易费用计入其初始确认金额。

以公允价值计量且其变动计入当期损益的金融负债，包括交易性金融负债（含属于金融负债的衍生工具）和初始确认时指定为以公允价值计量且其变动计入当期损益的金融负债。交易性金融负债（含属于金融负债的衍生工具），按照公允价值进行后续计量，所有公允价值变动均计入当期损益。对于指定为以公允价值计量且其变动计入当期损益的金融负债，按照公允价值进行后续计量，除由公司自身信用风险变动引起的公允价值变动计入其他综合收益之外，其他公允价值变动计入当期损益；如果由公司自身信用风险变动引起的公允价值变动计入其他综合收益会造成或扩大损益中的会计错配，公司将所有公允价值变动（包括自身信用风险变动的影响金额）计入当期损益。

对于以摊余成本计量的金融负债，采用实际利率法，按照摊余成本进行后续计量。

公司以预期信用损失为基础，对以摊余成本计量的金融资产、以公允价值计量且其变动计入其他综合收益的债务工具投资进行减值处理并确认损失准备。

对于不含重大融资成分的应收款项，公司运用简化计量方法，按照相当于整个存续期内的预期信用损失金额计量损失准备。

除上述采用简化计量方法以外的金融资产，公司在每个资产负债表日评估其信用风险自初始确认后是否已经显著增加，如果信用风险自初始确认后未显著增加，处于第一阶段，公司按照相当于未来 12 个月内预期信用损失的金额计量损失准备，并按照账面余额和实际利率计算利息收入；如果信用风险自初始确认后已显著增加但尚未发生信用减值的，处于第二阶段，公司按照相当于整个存续期内预期信用损失的金额计量损失准备，并按照账面余额和实际利率计算利息收入；如果初始确认后发生信用减值的，处于第三阶段，公司按照相当于整个存续期内预期信用损失的金额计量损失准备，并按照摊余成本和实际利率计算利息收入。对于资产负债表日只具有较低信用风险的金融工具，公司假设其信用风险自初始确认后未显著增加。

公司基于单项和组合评估金融工具的预期信用损失。公司考虑了不同客户的信用风险特征，以共同风险特征为依据，以账龄组合为基础评估应收账款的预期信用损失。除前述组合评估预期信用损失的金融工具外，公司单项评估其预期信用损失。对于存在客观证据表明该单项应收账款的信用风险与其他的应收账款的信用风险有显著不同的，按照该单项合同下应收的所有合同现金流现值与预期收取的所有现金流量现值之间的差额计提信用减值损失。

公司计量金融工具预期信用损失的方法反映的因素包括：通过评价一系列可能的结果而确定的无偏概率加权平均金额、货币时间价值，以及在资产负债表日无须付出不必要的额外成本或努力即可获得的有关过去事项、当前状况以及未来经济状况预测的合理且有依据的信息。

公司考虑了不同客户的信用风险特征，以共同风险特征为依据，以账龄组合为基础评估应收账款的预期信用损失。

公司根据入账日期计算账龄。

若某一对手方信用风险特征与组合中其他对手方显著不同，对应收该对手方款项按照单项计提损失准备。

当公司不再合理预期能够全部或部分收回金融资产合同现金流量时，公司直接减记该金融资产的账面余额。

公司使用衍生金融工具。衍生金融工具初始以衍生交易合同签订当日的公允价值进行计量，并以其公允价值进行后续计量。公允价值为正数的衍生金融工具确认为一项资产，公允价值为负数的确认为一项负债。

衍生工具公允价值变动产生的利得或损失直接计入当期损益。

同时满足下列条件的，金融资产和金融负债以相互抵销后的净额在资产负债表内列示：具有抵销已确认金额的法定权利，且该种法定权利是当前可执行的；计划以净额结算，或同时变现该金融资产和清偿该金融负债。

公司已将金融资产所有权上几乎所有的风险和报酬转移给转入方的，终止确认该金融资产；保留了金融资产所有权上几乎所有的风险和报酬的，不终止确认该金融资产。

公司既没有转移也没有保留金融资产所有权上几乎所有的风险和报酬的，分别下列情况处理：放弃了对该金融资产控制的，终止确认该金融资产并确认产生的资产和负债；未放弃对该金融资产控制的，按照其继续涉入所转移金融资产的程度确认有关金融资产，并相应确认有关负债。

通过对所转移金融资产提供财务担保方式继续涉入的，按照金融资产的账面价值和财务担保金额两者之中的较低者，确认继续涉入形成的资产。财务担保金额，是指所收到的对价中，将被要求偿还的最高金额。

（六）存货

存货包括原材料、委托加工物资、在产品、库存商品、发出商品、合同履约成本。

存货按照成本进行初始计量。存货成本包括采购成本、加工成本和其他成本。发出存货，采用加权平均法确定其实际成本。周转材料包括低值易耗品和包装物等，低值易耗品和包装物采用一次转销法进行摊销。

存货的盘存制度采用永续盘存制。

于资产负债表日，存货按照成本与可变现净值孰低计量，对成本高于可变现净值的，计提存货跌价准备，计入当期损益。可变现净值，是指在日常活动中，存货的估计售价减去至完工时估计将要发生的成本、估计的销售费用以及相关税费后的金额。计提存货跌价准备时，按单个存货项目计提，与在同一地区生产和销售的产品系列相关、具有相同或类似最终用途或目的，且难以与其他项目分开计量的存货，合并计提存货跌价准备。

（七）固定资产

固定资产仅在与有关的经济利益很可能流入公司，且其成本能够可靠地计量时才予以确认。与固定资产有关的后续支出，符合该确认条件的，计入固定资产成本，并终止确认被替换部分的账面价值；否则，在发生时计入当期损益。

固定资产按照成本进行初始计量。购置固定资产的成本包括购买价款、相关税费、使固定资产达到预定可使用状态前所发生的可直接归属于该项资产的其他支出。

固定资产的折旧采用年限平均法计提，各类固定资产的使用寿命、预计净残值率及年折旧率如下：

项目	使用寿命	预计净残值率	年折旧率
房屋及建筑物	20-30 年	5%	3.17%-4.75%
运输工具	3-5 年	5%	19%-32%
电子及其他设备	3-10 年	5%	9.5%-32%
办公设备	3-5 年	5%	19%-32%

固定资产的各组成部分具有不同使用寿命或以不同方式为企业id提供经济利益的，适用不同折旧率和折旧方法。

公司至少于每年年度终了，对固定资产的使用寿命、预计净残值和折旧方法进行复核，必要时进行调整。

（八）无形资产

各项无形资产在使用寿命内采用直线法摊销，其使用寿命如下：

项目	使用寿命	确定依据
土地使用权	30-50 年	土地使用权期限
软件	3-5 年	软件使用年限/预计使用年限孰短
专利权及技术	5 年	专利权期限/预计使用期限孰短

公司将内部研究开发项目的支出，区分为研究阶段支出和开发阶段支出。研究阶段的支出，于发生时计入当期损益。开发阶段的支出，只有在同时满足下列条件时，才能予以资本化，即：完成该无形资产以使其能够使用或出售在技术上具有可行性；具有完成该无形资产并使用或出售的意图；无形资产产生经济利益的方式，包括能够证明运用该无形资产生产的产品存在市场或无形资产自身存在市场，无形资产将在内部使用的，能够证明其有用性；有足够的技术、财务资源和其他资源支持，以完成该无形资产的开发，并有能力使用或出售该无形资产；归属于该无形资产开发阶段的支出能够可靠地计量。不满足上述条件的开发支出，于发生时计入当期损益。

（九）资产减值

对除存货、合同资产及与合同成本有关的资产、递延所得税及金融资产外的

资产减值，按以下方法确定：于资产负债表日判断资产是否存在可能发生减值的迹象，存在减值迹象的，公司将估计其可收回金额，进行减值测试；对因企业合并所形成的商誉、使用寿命不确定的无形资产和尚未达到可使用状态的无形资产，无论是否存在减值迹象，至少于每年末进行减值测试。

可收回金额根据资产的公允价值减去处置费用后的净额与资产预计未来现金流量的现值两者之间较高者确定。公司以单项资产为基础估计其可收回金额；难以对单项资产的可收回金额进行估计的，以该资产所属的资产组为基础确定资产组的可收回金额。资产组的认定，以资产组产生的主要现金流入是否独立于其他资产或者资产组的现金流入为依据。

当资产或者资产组的可收回金额低于其账面价值时，公司将其账面价值减记至可收回金额，减记的金额计入当期损益，同时计提相应的资产减值准备。

就商誉的减值测试而言，对于商誉的账面价值，自购买日起按照合理的方法分摊至相关的资产组或者资产组组合。相关的资产组或者资产组组合，是能够从企业合并的协同效应中受益的资产组或者资产组组合，且不大于公司确定的经营分部。

比较包含商誉的资产组或者资产组组合的账面价值与可收回金额，如可收回金额低于账面价值的，减值损失金额首先抵减分摊至资产组或者资产组组合中商誉的账面价值，再根据资产组或者资产组组合中除商誉之外的其他各项资产的账面价值所占比重，按比例抵减其他各项资产的账面价值。

上述资产减值损失一经确认，在以后会计期间不再转回。

（十）职工薪酬

职工薪酬，是指公司为获得职工提供的服务或解除劳动关系而给予的除股份支付以外各种形式的报酬或补偿。职工薪酬包括短期薪酬、离职后福利、辞退福利和其他长期职工福利。

在职工提供服务的会计期间，将实际发生的短期薪酬确认为负债，并计入当期损益或相关资产成本。

公司的职工参加由当地政府管理的养老保险和失业保险，相应支出在发生时

计入相关资产成本或当期损益。

公司向职工提供辞退福利的，在下列两者孰早日确认辞退福利产生的职工薪酬负债，并计入当期损益：企业不能单方面撤回因解除劳动关系计划或裁减建议所提供的辞退福利时；企业确认与涉及支付辞退福利的重组相关的成本或费用时。

（十一）股份支付

以权益结算的股份支付，是指公司为获取服务以股份或其他权益工具作为对价进行结算的交易。

以权益结算的股份支付换取职工提供服务的，以授予职工权益工具的公允价值计量。授予后立即可行权的，在授予日按照公允价值计入相关成本或费用，相应增加资本公积；完成等待期内的服务或达到规定业绩条件才可行权的，在等待期内每个资产负债表日，以对可行权权益工具数量的最佳估计为基础，按照授予日的公允价值，将当期取得的服务计入相关成本或费用，相应增加资本公积。

如果修改了以权益结算的股份支付的条款，至少按照未修改条款的情况确认取得的服务。此外，增加所授予权益工具公允价值的修改，或在修改日对职工有利的变更，均确认取得服务的增加。

如果取消了以权益结算的股份支付，则于取消日作为加速行权处理，立即确认尚未确认的金额。职工或其他方能够选择满足非可行权条件但在等待期内未满足的，作为取消以权益结算的股份支付处理。但是，如果授予新的权益工具，并在新权益工具授予日认定所授予的新权益工具是用于替代被取消的权益工具的，则以与处理原权益工具条款和条件修改相同的方式，对所授予的替代权益工具进行处理。

（十二）与客户之间的合同产生的收入

公司在履行了合同中的履约义务，即在客户取得相关商品或服务控制权时确认收入。取得相关商品或服务的控制权，是指能够主导该商品的使用或该服务的提供并从中获得几乎全部的经济利益。

公司不同类别收入的具体会计政策如下：

1、销售商品合同

公司销售商品的收入主要包括协作机器人和具身智能机器人产品等，属于在某一时点履行的履约义务。

（1）境内销售

公司与客户之间的销售商品合同通常仅包含转让商品的履约义务，对于客户签收后控制权发生转移的产品，在产品送达并经客户签收后确认收入；对于需要调试的产品，在产品完成调试后经客户验收，相关经济利益很可能流入企业且收入能够可靠计量时确认收入。

（2）境外销售

公司根据合同约定，通常情况下在商品完成装船并取得提单时确认收入；部分合同对交货方式有特殊约定的，根据合同约定，在产品于指定地点交付给客户完成履约义务后确认收入，属于在某一时点履行履约义务。

公司将因向客户转让商品而预期有权收取的对价金额作为交易价格，并根据合同条款，结合以往的商业惯例予以确定。公司部分合同约定当客户购买商品超过一定数量时可享受一定折扣，该折扣通过抵减未来货款的方式兑付，如在规定期限内实际未使用则自动过期。公司按照最有可能发生金额对折扣做出最佳估计，以估计折扣后的交易价格不超过在相关不确定性消除时累计已确认收入极可能不会发生重大转回的金额为限计入交易价格，并在每一个资产负债表日进行重新估计。

对于合同中存在重大融资成分的，公司按照假定客户在取得商品控制权时即以现金支付的应付金额确定交易价格，使用将合同对价的名义金额折现为商品现销价格的折现率，将确定的交易价格与合同承诺的对价金额之间的差额在合同期间内采用实际利率法摊销。

2、提供服务合同

公司与客户之间的提供服务合同通常包含技术服务和维修服务等履约义务，在服务已完成并取得经客户确认的终验凭据时确认收入。

3、质保义务

根据合同约定、法律规定等，公司为所销售的商品提供质量保证。对于为向客户保证所销售的商品符合既定标准的保证类质量保证，公司按照履行相关现时义务所需支出的最佳估计数进行初始计量，并综合考虑与或有事项有关的风险、不确定性和货币时间价值等因素，于资产负债表日对预计负债的账面价值进行复核并进行适当调整以反映当前最佳估计数。对于为向客户保证所销售的商品符合既定标准之外提供了一项单独服务的服务类质量保证，公司将其作为一项单项履约义务，按照提供商品和服务类质量保证的单独售价的相对比例，将部分交易价格分摊至服务类质量保证，并在客户取得服务控制权时确认收入。在评估质量保证是否在向客户保证所销售商品符合既定标准之外提供了一项单独服务时，公司考虑该质量保证是否为法定要求、质量保证期限以及公司承诺履行任务的性质等因素。

4、销售退回

在客户取得相关商品控制权时，按照因向客户转让商品而预期有权收取的对价金额（即，不包含预期因销售退回将退还的金额）确认收入，按照预期因销售退回将退还的金额确认负债。报告期内公司发生的销售退回金额不重大。

（十三）政府补助

政府补助在能够满足其所附的条件并且能够收到时，予以确认。政府补助为货币性资产的，按照收到或应收的金额计量。政府补助为非货币性资产的，按照公允价值计量；公允价值不能可靠取得的，按照名义金额计量。

政府文件规定用于购建或以其他方式形成长期资产的，作为与资产相关的政府补助；政府文件不明确的，以取得该补助必须具备的基本条件为基础进行判断，以购建或以其他方式形成长期资产为基本条件的作为与资产相关的政府补助，除此之外的作为与收益相关的政府补助。

与收益相关的政府补助，用于补偿以后期间的相关成本费用或损失的，确认为递延收益，并在确认相关成本费用或损失的期间计入当期损益；用于补偿已发生的相关成本费用或损失的，直接计入当期损益。

与资产相关的政府补助，确认为递延收益，在相关资产使用寿命内按照合理、

系统的方法分期计入损益（但按照名义金额计量的政府补助，直接计入当期损益），相关资产在使用寿命结束前被出售、转让、报废或发生毁损的，尚未分配的相关递延收益余额转入资产处置当期的损益。

（十四）递延所得税

公司根据资产与负债于资产负债表日的账面价值与计税基础之间的暂时性差异，以及未作为资产和负债确认但按照税法规定可以确定其计税基础的项目的账面价值与计税基础之间的差额产生的暂时性差异，采用资产负债表债务法计提递延所得税。

各种应纳税暂时性差异均据以确认递延所得税负债，除非：

1、应纳税暂时性差异是在以下交易中产生的：商誉的初始确认，或者具有以下特征的单项交易中产生的资产或负债的初始确认：该交易不是企业合并、交易发生时既不影响会计利润也不影响应纳税所得额或可抵扣亏损、且初始确认的资产和负债未导致产生等额应纳税暂时性差异和可抵扣暂时性差异；

2、对于与子公司、合营企业及联营企业投资相关的应纳税暂时性差异，该暂时性差异转回的时间能够控制并且该暂时性差异在可预见的未来很可能不会转回。

对于可抵扣暂时性差异、能够结转以后年度的可抵扣亏损和税款抵减，公司以很可能取得用来抵扣可抵扣暂时性差异、可抵扣亏损和税款抵减的未来应纳税所得额为限，确认由此产生的递延所得税资产，除非：

1、可抵扣暂时性差异是在以下单项交易中产生的：该交易不是企业合并、交易发生时既不影响会计利润也不影响应纳税所得额或可抵扣亏损、且初始确认的资产和负债未导致产生等额应纳税暂时性差异和可抵扣暂时性差异；

2、对于与子公司、合营企业及联营企业投资相关的可抵扣暂时性差异，该暂时性差异在可预见的未来很可能转回并且未来很可能获得用来抵扣该暂时性差异的应纳税所得额。

公司于资产负债表日，对于递延所得税资产和递延所得税负债，依据税法规定，按照预期收回该资产或清偿该负债期间的适用税率计量，并反映资产负债表

日预期收回资产或清偿负债方式的所得税影响。

于资产负债表日，公司对递延所得税资产的账面价值进行复核，如果未来期间很可能无法获得足够的应纳税所得额用以抵扣递延所得税资产的利益，减记递延所得税资产的账面价值。于资产负债表日，公司重新评估未确认的递延所得税资产，在很可能获得足够的应纳税所得额可供所有或部分递延所得税资产转回的限度内，确认递延所得税资产。

同时满足下列条件时，递延所得税资产和递延所得税负债以抵销后的净额列示：拥有以净额结算当期所得税资产及当期所得税负债的法定权利；递延所得税资产和递延所得税负债是与同一税收征管部门对同一应纳税主体征收的所得税相关或者对不同的纳税主体相关，但在未来每一具有重要性的递延所得税资产和递延所得税负债转回的期间内，涉及的纳税主体意图以净额结算当期所得税资产及当期所得税负债或是同时取得资产、清偿债务。

（十五）公允价值计量

在财务报表中以公允价值计量或披露的资产和负债，根据对公允价值计量整体而言具有重要意义的最低层次输入值，确定所属的公允价值层次：第一层次输入值，在计量日能够取得的相同资产或负债在活跃市场上未经调整的报价；第二层次输入值，除第一层次输入值外相关资产或负债直接或间接可观察的输入值；第三层次输入值，相关资产或负债的不可观察输入值。

每个资产负债表日，公司对在财务报表中确认的持续以公允价值计量的资产和负债进行重新评估，以确定是否在公允价值计量层次之间发生转换。

（十六）重要会计政策和会计估计的变更

1、执行企业会计准则解释第 16 号对公司的影响

2022 年 12 月 13 日，财政部发布了《企业会计准则解释第 16 号》（财会〔2022〕31 号，以下简称“解释 16 号”），解释 16 号中：“关于单项交易产生的资产和负债相关的递延所得税不适用初始确认豁免的会计处理”自 2023 年 1 月 1 日起施行，允许企业自发布年度提前执行，公司在报告期内均已按照解释 16 号的要求进行会计核算。

“关于发行方分类为权益工具的金融工具相关股利的所得税影响的会计处理”及“关于企业将以现金结算的股份支付修改为以权益结算的股份支付的会计处理”，对公司报告期内的财务报表无重大影响。

2、执行企业会计准则解释第 17 号对公司的影响

2023 年 10 月 25 日，财政部颁布了《关于印发<企业会计准则解释第 17 号>的通知》（财会〔2023〕21 号）（以下简称“解释 17 号”），对“关于流动负债与非流动负债的划分”、“关于供应商融资安排的披露”、“关于售后租回交易的会计处理”三方面内容进行进一步规范及明确。该解释自 2024 年 1 月 1 日起施行。

解释 17 号规范了供应商融资安排的界定，就供应商融资安排下与现金流量表相关的披露以及与金融负债相关的风险信息披露提出了明确的要求。

解释 17 号完善了对于售后租回交易相关会计处理的规定，对于资产转让属于销售的售后租回交易中产生的使用权资产和租赁负债，后续计量应分别遵循有关使用权资产和租赁负债后续计量的一般要求。对售后租回所形成的租赁负债进行后续计量时，确定租赁付款额或变更后租赁付款额的方式不得导致其确认与租回所获得的使用权有关的利得或损失；租赁变更导致租赁范围缩小或租赁期缩短的，对使用权资产和租赁负债应按照现行租赁准则的一般要求将部分终止或完全终止租赁的相关利得或损失计入当期损益。

公司自施行之日起执行解释 17 号，执行解释 17 号对公司报告期内财务报表无重大影响。

3、执行企业会计准则解释第 18 号对公司的影响

2024 年 12 月 31 日，财政部发布了《企业会计准则解释第 18 号》（财会〔2024〕24 号，以下简称“解释 18 号”），对“关于浮动收费法下作为基础项目持有的投资性房地产的后续计量”、“关于不属于单项履约义务的保证类质量保证的会计处理”两方面内容进行进一步规范及明确。该解释自 2024 年 12 月 31 日起施行。

解释 18 号规范了关于不属于单项履约义务的保证类质量保证的会计处理，在对因上述保证类质量保证产生的预计负债进行会计核算时，企业应当根据《企

业会计准则第 13 号——或有事项》有关规定，按确定的预计负债金额，借记“主营业务成本”、“其他业务成本”等科目，贷记“预计负债”科目，并相应在利润表中的“营业成本”和资产负债表中的“其他流动负债”、“一年内到期的非流动负债”、“预计负债”等项目列示。企业在首次执行本解释内容时，如原计提保证类质量保证时计入“销售费用”等的，应当按照《企业会计准则第 28 号——会计政策、会计估计变更和差错更正》等有关规定，将上述保证类质量保证会计处理涉及的会计科目和报表列报项目的变更作为会计政策变更进行追溯调整。公司在报告期内均已按照解释 18 号的要求对保证类质量保证进行会计核算。

“关于浮动收费法下作为基础项目持有的投资性房地产的后续计量”，对公司报告期内的财务报表无重大影响。

四、主要税种税率、享受的主要税收优惠政策

（一）主要税种及税率

报告期内，公司及子公司的主要税种及税率情况如下：

税种	计税依据	税率
增值税	销售额和适用税率计算的销项税额，抵扣准予抵扣的进项税额后的差额	3%、6%、9%及 13%
城市维护建设税	实际缴纳的流转税税额	7%
教育费附加	实际缴纳的流转税税额	3%
地方教育费附加	实际缴纳的流转税税额	2%
企业所得税	除公司享有所得税税收优惠政策外，企业所得税按法定税率和应纳税所得额计缴；于中国香港、境外设立的子公司需按所在国家或地区的税法规定计缴	15%、16.5%、17%、21%、23.2%、24%、25%
房产税	按照房产原值一次减除 20%或 25%或 30%后余值的 1.2%计缴，或按租金收入的 12%计缴	1.2%或 12%
土地使用税	按照实际占用的土地面积及该土地所在地段的适用税额计缴	适用税额
印花税	按应税凭证上所记载的计税金额及适用税率计缴	适用税率计缴
海外税项	根据境外各国家和地区的税法法规计算	适用税率计缴

（二）税收优惠政策

1、企业所得税税率优惠

于 2023 年 12 月 12 日，公司取得证书编号为 GR202344207879 高新技术

企业证书，有效期三年。根据国家对高新技术企业的相关优惠政策，认定合格的高新技术企业自认定当年起三年内，减按 15% 的所得税税率征收企业所得税，公司 2023 年度至 2025 年度享受该优惠政策，报告期内享受 15% 的企业所得税优惠税率。

根据香港特别行政区政府税务局于 2018 年 3 月 29 日颁布的《2018 年税务（修订）第 3 号条例》，自 2018 年 4 月 1 日起开始实行利得税两级制，2023 年度至 2025 年度公司之全资子公司越疆机器人香港有限公司，对于不超过 2,000,000 港元的应评税利润适用利得税税率为 8.25%；应评税利润中超过 2,000,000 港元的部分适用利得税税率为 16.5%。

2、增值税税率优惠

根据《财政部 国家税务总局关于软件产品增值税政策的通知》（财税〔2011〕100 号）的规定，销售自行开发生产的软件产品的增值税一般纳税人，按 13% 的税率征收增值税后，对其增值税实际税负超过 3% 的部分实行即征即退政策，该政策自 2011 年 1 月 1 日起执行。2025 年公司之全资子公司深圳市越疆科技软件有限公司适用该税收优惠政策。

3、研发费用加计扣除

根据《财政部税务总局关于进一步完善研发费用税前加计扣除政策的公告》（财政部税务总局公告 2023 年第 7 号），企业开展研发活动中实际发生的研发费用，未形成无形资产计入当期损益的，在按规定据实扣除的基础上，自 2023 年 1 月 1 日起，再按照实际发生额的 100% 在税前加计扣除；形成无形资产的，自 2023 年 1 月 1 日起，按照无形资产成本的 200% 在税前摊销。报告期内，公司及子公司深圳市越疆科技软件有限公司、杭州行思无界科技有限公司、云智创合文化科技（深圳）有限公司适用该研发加计扣除税收优惠政策。

4、先进制造业加计抵减

根据财政部、税务总局公告 2023 年第 43 号《关于先进制造业企业增值税加计抵减政策的公告》，自 2023 年 1 月 1 日至 2027 年 12 月 31 日，允许先进制造业企业按照当期可抵扣进项税额加计 5% 抵减应纳增值税税额（以下简称“加计抵减政策”）。报告期内，公司适用该加计抵减政策。

五、经注册会计师核验的非经常性损益表

根据中国证监会《公开发行证券的公司信息披露解释性公告第 1 号——非经常性损益》（证监会公告〔2023〕65 号）的相关规定及安永华明出具的《非经常性损益的专项说明》（安永华明（2026）专字第 80009244_H04 号），公司报告期内的非经常性损益具体情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
非流动性资产处置损益,包括已计提资产减值准备的冲销部分	91.99	-277.99	3.68
计入当期损益的政府补助（与正常经营业务密切相关,符合国家政策规定、按照确定的标准享有、对损益产生持续影响的政府补助除外）	1,163.84	1,228.43	1,050.43
除同正常经营业务相关的有效套期保值业务外,非金融企业持有金融资产和金融负债产生的公允价值变动损益以及处置金融资产和金融负债产生的损益	1,564.80	410.42	336.16
委托他人投资或管理资产的损益	594.32	18.90	265.68
除上述各项之外的其他营业外收入和支出	597.17	-155.74	-15.51
小计	4,012.12	1,224.02	1,640.43
减：所得税影响数	5.56	-69.14	-2.21
少数股东权益影响数（税后）	-	-	-
合计	4,006.56	1,293.16	1,642.64

六、主要财务指标

（一）基本财务指标

项目	2025 年 12 月 31 日 /2025 年度	2024 年 12 月 31 日 /2024 年度	2023 年 12 月 31 日 /2023 年度
流动比率（倍）	9.18	3.69	3.01
速动比率（倍）	8.54	3.28	2.16
资产负债率（母公司）	9.67%	27.05%	27.23%
资产负债率（合并）	15.48%	35.31%	49.20%
应收账款周转率（次/年）	5.09	5.80	5.90
存货周转率（次/年）	1.36	1.19	0.96
息税折旧摊销前利润（万元）	-4,693.15	-5,877.05	-5,447.17
利息保障倍数（倍）	不适用	不适用	不适用
研发投入占营业收入的比例	23.23%	19.15%	24.57%

项目	2025年12月31日 /2025年度	2024年12月31日 /2024年度	2023年12月31日 /2023年度
每股经营活动的现金流量（元）	-0.10	-0.23	-0.44
每股净现金流量（元）	-0.69	1.93	-0.52
归属于发行人股东的每股净资产（元）	5.96	2.42	1.04
归属于母公司所有者的净利润（万元）	-8,353.62	-9,536.46	-10,328.10
扣除非经常性损益后归属于母公司所有者的净利润（万元）	-12,360.18	-10,829.62	-11,970.74

上述财务指标的计算公式如下：

- 1、流动比率=流动资产/流动负债；
- 2、速动比率=（流动资产-存货）/流动负债；
- 3、资产负债率=总负债/总资产；
- 4、应收账款周转率=营业收入/应收账款平均余额；
- 5、存货周转率=营业成本/存货平均余额；
- 6、息税折旧摊销前利润=利润总额+利息支出+折旧+摊销；
- 7、利息保障倍数=（利润总额+费用化利息支出）/（费用化利息支出+资本化利息支出）；
- 8、研发投入占营业收入的比例=研发费用/营业收入；
- 9、每股经营活动的现金流量=经营活动产生的现金流量净额/期末股本总额；
- 10、每股净现金流量=现金及现金等价物净增加额/期末股本总额；
- 11、归属于发行人股东的每股净资产=归属于母公司股东的期末净资产/期末股本总额；
- 12、归属于发行人股东扣除非经常性损益的净利润=归属于母公司股东的净利润-归属于母公司股东的税后非经常性损益。

（二）净资产收益率和每股收益

根据中国证券监督管理委员会《公开发行证券的公司信息披露编报规则第9号—净资产收益率和每股收益的计算及披露》所载之计算公式计算，报告期内公司净资产收益率和每股收益如下：

报告期利润		加权平均净资产收益率（%）	每股收益（元/股）	
			基本每股 收益	稀释每股 收益
归属于母公司股东的净利润	2025年度	-5.50	-0.20	-0.20
	2024年度	-26.85	-0.26	-0.26
	2023年度	-23.15	-0.29	-0.29
扣除非经常性损益后归属于母公司股东的净利润	2025年度	-8.14	-0.30	-0.30
	2024年度	-30.49	-0.30	-0.30
	2023年度	-26.83	-0.33	-0.33

注：净资产收益和每股收益计算方法如下：

- 1、加权平均净资产收益率
加权平均净资产收益率=P0/S

$$S=E0+NP\div 2+Ei\times Mi\div M0-Ej\times Mj\div M0\pm Ek\times Mk\div M0$$

其中：P0 分别对应于归属于公司普通股股东的净利润、扣除非经常性损益后归属于公司普通股股东的净利润；NP 为归属于公司普通股股东的净利润；E0 为归属于公司普通股股东的期初净资产；Ei 为报告期发行新股或债转股等新增的、归属于公司普通股股东的净资产；Ej 为报告期回购或现金分红等减少的、归属于公司普通股股东的净资产；M0 为报告期月份数；Mi 为新增净资产次月起至报告期期末的累计月数；Mj 为减少净资产次月起至报告期期末的累计月数；Ek 为因其他交易或事项引起的、归属于公司普通股股东的净资产增减变动；Mk 为发生其他净资产增减变动次月起至报告期期末的累计月数。

2、基本每股收益

基本每股收益=P0/S

$$S=S0+S1+Si\times Mi\div M0-Sj\times Mj\div M0-Sk$$

其中：P0 为归属于公司普通股股东的净利润或扣除非经常性损益后归属于普通股股东的净利润；S 为发行在外的普通股加权平均数；S0 为期初股份总数；S1 为报告期因公积金转增股本或股票股利分配等增加股份数；Si 为报告期因发行新股或债转股等增加股份数；Sj 为报告期因回购等减少股份数；Sk 为报告期缩股数；M0 报告期月份数；Mi 为增加股份次月起至报告期期末的累计月数；Mj 为减少股份次月起至报告期期末的累计月数。

3、稀释每股收益

稀释每股收益=P1/（S0+S1+Si×Mi÷M0 - Sj×Mj÷M0 - Sk+认股权证、股份期权、可转换债券等增加的普通股加权平均数）

其中，P1 为归属于公司普通股股东的净利润或扣除非经常性损益后归属于公司普通股股东的净利润，并考虑稀释性潜在普通股对其影响，按《企业会计准则》及有关规定进行调整。公司在计算稀释每股收益时，应考虑所有稀释性潜在普通股对归属于公司普通股股东的净利润或扣除非经常性损益后归属于公司普通股股东的净利润和加权平均股数的影响，按照其稀释程度从大到小的顺序计入稀释每股收益，直至稀释每股收益达到最小值。

七、分部信息

公司不存在不同经济特征的多个经营分部，也没有依据内部组织结构、管理要求、内部报告制度等确定经营分部。因此，公司不存在需要披露的以经营分部为基础的报告分部信息。

八、经营成果分析

（一）报告期内的经营情况

报告期内，公司营业收入、营业成本、期间费用和盈利情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
营业收入	49,348.30	37,483.06	28,699.17
营业成本	26,406.55	19,511.25	14,789.78
期间费用	33,771.31	29,026.22	24,302.95
营业利润	-9,015.93	-9,246.33	-8,964.49
利润总额	-8,418.76	-9,402.07	-8,979.99
净利润	-8,404.84	-9,536.46	-10,328.10

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
归属于母公司所有者的净利润	-8,353.62	-9,536.46	-10,328.10
扣除非经常性损益后归属于母公司所有者的净利润	-12,360.18	-10,829.62	-11,970.74

报告期内，公司营业收入分别为 28,699.17 万元、37,483.06 万元和 49,348.30 万元，扣除非经常性损益后归属于母公司所有者的净利润分别为 -11,970.74 万元、-10,829.62 万元和-12,360.18 万元，公司营收规模呈快速上涨趋势，扣除非经常性损益后归属于母公司所有者的净亏损有所波动，主要系公司处于快速发展阶段且持续加大产品研发与市场推广投入所致。

（二）营业收入分析

1、营业收入的构成情况

（1）营业收入构成情况

报告期内，公司营业收入构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
主营业务收入	48,983.23	99.26%	37,207.47	99.26%	28,567.05	99.54%
其他业务收入	365.07	0.74%	275.59	0.74%	132.12	0.46%
合计	49,348.30	100.00%	37,483.06	100.00%	28,699.17	100.00%

报告期内，公司营业收入逐年增加，分别为 28,699.17 万元、37,483.06 万元和 49,348.30 万元。公司主营业务收入占比在 99%以上，主营业务突出。

（2）主营业务收入构成分析

报告期内，公司主营业务收入按产品分类情况如下：

单位：万元

项目		2025 年度		2024 年度		2023 年度	
		金额	占比	金额	占比	金额	占比
协作机器人	六轴协作机器人	30,216.80	61.69%	20,888.77	56.14%	13,429.90	47.01%
	四轴协作机器人	9,295.12	18.98%	9,583.73	25.76%	9,952.29	34.84%
	小计	39,511.92	80.66%	30,472.50	81.90%	23,382.19	81.85%

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
复合机器人	6,760.98	13.80%	6,004.78	16.14%	4,869.75	17.05%
具身智能	2,004.17	4.09%	386.28	1.04%	-	-
其他	706.16	1.44%	343.90	0.92%	315.12	1.10%
合计	48,983.23	100.00%	37,207.47	100.00%	28,567.05	100.00%

报告期内，发行人收入主要来自于协作机器人业务和以协作机器人整机为核心的复合机器人业务，合计金额分别为 28,251.93 万元、36,477.28 万元和 46,272.90 万元，占主营业务收入的比例分别为 98.90%、98.04%和 94.47%，增速较快，主要得益于工业、商业、消费和医疗等应用领域快速拓展以及产品矩阵的不断丰富。

此外，凭借在机器人行业的多年沉淀以及对市场发展的敏锐洞察，公司于 2024 年前瞻性布局具身智能赛道，并在 2025 年持续推动应用场景落地，使具身智能业务的销售额实现了同比 418.84%的高速增长，具身智能业务预计将成为支撑公司业绩持续提升的第二增长曲线。

2、主营业务收入变动分析

报告期内，公司主营业务收入变动情况如下：

单位：万元

项目		2025 年度		2024 年度		2023 年度
		金额	增长率	金额	增长率	金额
协作机器人	六轴协作机器人	30,216.80	44.66%	20,888.77	55.54%	13,429.90
	四轴协作机器人	9,295.12	-3.01%	9,583.73	-3.70%	9,952.29
	小计	39,511.92	29.66%	30,472.50	30.32%	23,382.19
复合机器人		6,760.98	12.59%	6,004.78	23.31%	4,869.75
具身智能		2,004.17	418.84%	386.28	-	-
其他		706.16	105.34%	343.90	9.13%	315.12
合计		48,983.23	31.65%	37,207.47	30.25%	28,567.05

报告期内，公司主营业务收入各板块均呈现增长态势，主要原因如下：

（1）协作机器人

报告期内，公司协作机器人销售收入分别为 23,382.19 万元、30,472.50 万元和 39,511.92 万元，销售收入保持快速增长。协作机器人可分为六轴协作机器人和四轴协作机器人，各类产品的收入情况具体分析如下：

1）六轴协作机器人

报告期内，公司六轴协作机器人的销售收入、销量和销售单价情况如下：

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度
	金额	变动率	金额	变动率	金额
销售收入（万元）	30,216.80	44.66%	20,888.77	55.54%	13,429.90
销售数量（台）	7,905.00	78.72%	4,423.00	86.31%	2,374.00
销售单价（万元/台）	3.82	-19.06%	4.72	-16.52%	5.66

报告期内，公司六轴协作机器人销售收入分别为 13,429.90 万元、20,888.77 万元和 30,216.80 万元，呈逐年增长态势，其中销量增长系主要驱动因素，具体原因为：①近年来，随着协作机器人在工业场景应用深度持续拓展，规模化落地进程加快，以及商业服务场景的新应用不断涌现，协作机器人市场随下游需求呈高速增长态势。根据灼识咨询报告，全球协作机器人市场由 2020 年的 34.1 亿元人民币增加至 2025 年的 106.6 亿元人民币，年复合增长率为 25.6%。②公司作为国内协作机器人行业龙头企业之一，市场地位较高，产品矩阵丰富且产品性能行业领先，能满足不同领域客户的多样化柔性需求，经过持续有效的市场培育及产品推广，下游客户对公司产品的认可度不断提升。因此，受益于行业规模的快速增长以及客户订单的持续增加，公司得以实现收入的快速增长。

报告期内，公司六轴协作机器人的单价呈现下降趋势，主要原因系公司面向轻工业、商业消费场景的 Nova 系列以及面向科研教育场景的 E6 销量占比大幅提升，结构性变动导致整体单价下降。

2）四轴协作机器人

报告期内，公司四轴协作机器人的销售收入、销量和销售单价情况如下：

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度
	金额	变动率	金额	变动率	金额
销售收入（万元）	9,295.12	-3.01%	9,583.73	-3.70%	9,952.29
销售数量（台）	9,768.00	-7.03%	10,507.00	-10.82%	11,782.00
销售单价（万元/台）	0.95	4.33%	0.91	7.98%	0.84

报告期内，公司四轴协作机器人销售收入分别为 9,952.29 万元、9,583.73 万元和 9,295.12 万元，整体保持平稳。2024 年和 2025 年同比小幅下降主要系部分客户的产品需求由四轴协作机器人逐步向产品类别更加丰富、适用场景更为广泛的六轴协作机器人进行转换。

（2）复合机器人

报告期内，复合机器人业务包括协作机器人工作站、智能化产线、移动复合机器人和复合机器人套件，报告期各期分别实现收入 4,869.75 万元、6,004.78 万元和 6,760.98 万元，其中，协作机器人工作站系复合机器人主要构成部分，其收入变动情况分析如下：

协作机器人工作站由协作机器人整机、末端执行装置、感知模组、作业设备等集成而成，通过内嵌定制化工作逻辑，通常可独立完成特定作业任务。根据不同应用场景，协作机器人工作站可分为焊接、码垛等工业工作站，咖啡、艾灸理疗等商业工作站，机器人及人工智能等教育实训平台。报告期内，公司协作机器人工作站实现收入分别为 3,064.45 万元、4,980.63 万元和 4,309.53 万元，较期初呈上升趋势，主要系随着下游行业应用场景不断拓展与规模化落地，产品市场需求持续释放，推动该业务收入整体上行。

（3）具身智能

具身智能是指机器人通过物理实体与环境进行实时交互，融合多模态感知、自主决策与精准执行能力，能够自适应复杂场景变化并独立完成任务的智能形态，核心特征是“感知-决策-执行”一体化闭环，打破了传统机器人仅依赖预设程序的局限，实现从“被动执行”向“主动适应”的升级。

2024 年和 2025 年，公司具身智能业务实现收入 386.28 万元和 2,004.17 万元，2025 年同比增长率为 418.84%，主要得益于公司顺应具身智能产业高速

发展趋势，前瞻性布局具身智能领域并持续加大相关技术研发与市场投入，不断丰富具身智能产品线矩阵，推动相关应用场景快速落地。

3、主要产品产销量与财务数据的一致性

报告期内，发行人主要产品为六轴协作机器人及四轴协作机器人，其产量、销量和收入具体情况如下：

产品		项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
协作机器人	六轴协作机器人	产量（万台）	0.93	0.55	0.30
		销量（万台）	0.79	0.44	0.24
		销售收入（万元）	30,216.80	20,888.77	13,429.90
	四轴协作机器人	产量（万台）	0.87	1.10	1.13
		销量（万台）	0.98	1.05	1.18
		销售收入（万元）	9,295.12	9,583.73	9,952.29

注 1：上表中的协作机器人销量为协作机器人整机销量；

注 2：公司四轴协作机器人产量包含少量委外的产量。

报告期内，发行人六轴协作机器人的产量、销量呈持续上涨趋势，与销售收入的上涨趋势相匹配；四轴协作机器人产量、销量略有波动，主要受客户需求变化影响，与其收入变动趋势整体具备一致性。

4、主营业务收入按区域分析

报告期内，公司主营业务收入按照客户区域划分的具体情况如下：

单位：万元

区域	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
境内	24,775.88	50.58%	17,128.76	46.04%	11,619.60	40.67%
境外	24,207.35	49.42%	20,078.71	53.96%	16,947.45	59.33%
合计	48,983.23	100.00%	37,207.47	100.00%	28,567.05	100.00%

公司坚持全球化经营策略，通过持续的技术研发和市场开拓，公司产品出口至全球多个国家和地区，使得公司境外收入占比较高。

报告期内，公司境内收入分别为 11,619.60 万元、17,128.76 万元和 24,775.88 万元，占比分别为 40.67%、46.04%和 50.58%，境内收入增长较快，主要系国内制造业智能化转型进程加速，协作机器人在汽车、3C、新能源等领

域的应用场景持续拓展，下游客户对柔性自动化生产设备的需求显著提升。公司凭借丰富的产品矩阵、领先的产品性能及完善的售前售后服务网络，在国内市场建立了良好的品牌声誉与客户黏性，有效承接了快速增长的市场需求，推动境内销售收入实现较快增长。

报告期内，公司境外收入分别为 16,947.45 万元、20,078.71 万元和 24,207.35 万元，占比分别为 59.33%、53.96%和 49.42%，销售额快速增加的主要原因系公司持续加大境外销售渠道的建设，经过多年的经营与积累，公司产品质量和服务能力逐步得到海外客户认可，境外市场逐步打开，进而推动境外收入稳步增长。

5、主营业务收入按销售模式分析

报告期内，公司按销售模式划分的主营业务收入情况如下：

单位：万元

项目		2025 年度		2024 年度		2023 年度	
		金额	占比	金额	占比	金额	占比
直销		28,350.72	57.88%	15,820.75	42.52%	11,449.51	40.08%
非直销	经销	15,905.45	32.47%	17,204.66	46.24%	13,542.34	47.41%
	贸易	4,727.07	9.65%	4,182.06	11.24%	3,575.20	12.52%
	小计	20,632.51	42.12%	21,386.72	57.48%	17,117.54	59.92%
合计		48,983.23	100.00%	37,207.47	100.00%	28,567.05	100.00%

报告期内，公司采用直销、非直销相结合的销售模式。报告期内直销模式收入分别为 11,449.51 万元、15,820.75 万元和 28,350.72 万元，呈逐年稳步上升的趋势，与行业整体增长趋势相匹配。

报告期内，公司非直销收入分别为 17,117.54 万元、21,386.72 万元和 20,632.51 万元，占主营业务收入的比例分别为 59.92%、57.48%和 42.12%，占比逐渐下降，主要原因为公司前期依托经销商、贸易商等渠道拓展市场，借助其本地化资源拓宽销售覆盖、提升客户触达效率，以缓解业务拓展与客户维护成本较高、自有本地化销售服务资源相对不足的问题；随着公司持续完善自有销售网络体系，叠加产品品牌影响力与市场认可度不断提升，公司直接服务客户的能力持续增强，进而推动非直销收入占比逐步回落。

6、主营业务收入按季度分析

报告期内，公司按季度划分的主营业务收入情况如下表所示：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
第一季度	5,286.12	10.79%	5,214.81	14.02%	4,945.77	17.31%
第二季度	9,966.67	20.35%	6,797.73	18.27%	5,978.17	20.93%
第三季度	10,031.19	20.48%	10,092.26	27.12%	5,995.17	20.99%
第四季度	23,699.25	48.38%	15,102.67	40.59%	11,647.94	40.77%
合计	48,983.23	100.00%	37,207.47	100.00%	28,567.05	100.00%

报告期内，公司主要产品应用于工业、商业、科研教育等场景，受部分客户实行集中采购、预算管理等因素影响，采购落地通常集中在第四季度，使得公司各年第四季度收入通常占比较高。

（三）营业成本分析

1、营业成本构成分析

报告期内，公司营业成本的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
主营业务成本	26,217.41	99.28%	19,274.52	98.79%	14,709.72	99.46%
其他业务成本	189.14	0.72%	236.72	1.21%	80.06	0.54%
合计	26,406.55	100.00%	19,511.25	100.00%	14,789.78	100.00%

报告期内，公司的主营业务成本占营业成本的比重在 99%左右，主营业务成本与主营业务收入结构基本保持一致。

2、主营业务成本按产品构成分析

报告期内，公司主营业务成本按产品分类情况如下：

单位：万元

项目		2025 年度		2024 年度		2023 年度	
		金额	占比	金额	占比	金额	占比
协作机器人	六轴协作机器人	16,508.32	62.97%	11,495.76	59.64%	7,307.21	49.68%
	四轴协作机器人	4,396.83	16.77%	4,257.96	22.09%	4,559.94	31.00%
	小计	20,905.15	79.74%	15,753.72	81.73%	11,867.15	80.68%
复合机器人		3,896.82	14.86%	3,169.00	16.44%	2,730.06	18.56%
具身智能		1,134.41	4.33%	193.70	1.00%	-	-
其他		281.03	1.07%	158.10	0.82%	112.52	0.76%
合计		26,217.41	100.00%	19,274.52	100.00%	14,709.72	100.00%

报告期内，公司主营业务成本分别为 14,709.72 万元、19,274.52 万元和 26,217.41 万元，其中协作机器人和复合机器人合计成本占比超过了 90%。报告期内，主营业务成本呈现逐年上升的趋势，与公司主营业务收入变动趋势一致。

3、主营业务成本按成本性质分析

报告期内，公司主营业务成本按照成本性质构成情况如下：

单位：万元

类型	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
直接材料	20,466.43	78.06%	15,533.17	80.59%	12,054.69	81.95%
直接人工	882.80	3.37%	693.82	3.60%	371.99	2.53%
制造费用及其他	4,868.19	18.57%	3,047.52	15.81%	2,283.05	15.52%
合计	26,217.41	100.00%	19,274.52	100.00%	14,709.72	100.00%

报告期内，公司主营业务成本由直接材料、直接人工、制造费用及其他构成。其中，直接材料主要包括金属机械加工作件、谐波减速器、电子电气类材料等；直接人工是指直接参加生产工人的薪酬；制造费用及其他主要包括车间管理人员薪酬、设备折旧成本、水电费、运费、售后服务费等。其中，直接材料为最主要的成本项目。

报告期内，直接材料、直接人工、制造费用及其他占比不存在重大变化。

（四）毛利及毛利率分析

1、毛利构成情况分析

（1）毛利构成

报告期内，公司毛利构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
主营业务	22,765.82	99.23%	17,932.95	99.78%	13,857.33	99.63%
其他业务	175.92	0.77%	38.87	0.22%	52.06	0.37%
总计	22,941.74	100.00%	17,971.81	100.00%	13,909.39	100.00%

报告期内，公司的毛利主要由主营业务毛利组成，占比达 99%以上。

（2）主营业务毛利构成

报告期内，公司主营业务毛利构成情况如下：

单位：万元

项目		2025 年度		2024 年度		2023 年度	
		金额	占比	金额	占比	金额	占比
协作机器人	六轴协作机器人	13,708.48	60.22%	9,393.01	52.38%	6,122.68	44.18%
	四轴协作机器人	4,898.29	21.52%	5,325.77	29.70%	5,392.35	38.91%
	小计	18,606.77	81.73%	14,718.78	82.08%	11,515.04	83.10%
复合机器人		2,864.16	12.58%	2,835.78	15.81%	2,139.69	15.44%
具身智能		869.76	3.82%	192.58	1.07%	-	-
其他		425.13	1.87%	185.80	1.04%	202.60	1.46%
合计		22,765.82	100.00%	17,932.95	100.00%	13,857.33	100.00%

公司毛利的主要来源为协作机器人和复合机器人，报告期内，上述两项产品实现毛利占公司主营业务毛利的比例在 90%以上，与收入占比不存在显著差异，毛利与收入具备匹配性。

2、毛利率变动情况分析

报告期内，公司综合毛利率分别为 48.47%、47.95%和 46.49%，整体保持

稳定。

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度
	毛利率	变动百分点	毛利率	变动百分点	毛利率
主营业务毛利率	46.48%	-1.72%	48.20%	-0.31%	48.51%
其他业务毛利率	48.19%	34.09%	14.10%	-25.30%	39.40%
合计	46.49%	-1.46%	47.95%	-0.52%	48.47%

其中，主营业务毛利率情况如下：

项目		2025 年度		2024 年度		2023 年度	
		毛利率	收入占比	毛利率	收入占比	毛利率	收入占比
协作机器人	六轴协作机器人	45.37%	61.69%	44.97%	56.14%	45.59%	47.01%
	四轴协作机器人	52.70%	18.98%	55.57%	25.76%	54.18%	34.84%
	小计	47.09%	80.66%	48.30%	81.90%	49.25%	81.85%
复合机器人		42.36%	13.80%	47.23%	16.14%	43.94%	17.05%
具身智能		43.40%	4.09%	49.86%	1.04%	-	-
其他		60.20%	1.44%	54.03%	0.92%	64.29%	1.10%
合计		46.48%	100.00%	48.20%	100.00%	48.51%	100.00%

报告期内，公司主营业务毛利率分别为 48.51%、48.20%和 46.48%，毛利率整体保持稳定。公司各类产品的毛利率分析如下：

（1）协作机器人

报告期内，公司协作机器人业务毛利率分别为 49.25%、48.30%和 47.09%，整体变动较小，其细分产品的毛利率分析如下：

1) 六轴协作机器人

报告期内，公司六轴协作机器人销售单价、单位成本和毛利率变动情况如下：

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度
	金额	变动	金额	变动	金额
销售收入（万元）	30,216.80	44.66%	20,888.77	55.54%	13,429.90
销售成本（万元）	16,508.32	43.60%	11,495.76	57.32%	7,307.21
销售数量（万台）	0.79	78.72%	0.44	86.31%	0.24

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度
	金额	变动	金额	变动	金额
销售单价（万元/台）	3.82	-19.06%	4.72	-16.52%	5.66
单位成本（万元/台）	2.09	-19.65%	2.60	-15.56%	3.08
毛利率	45.37%	0.40%	44.97%	-0.62%	45.59%

注：毛利率变动指当年毛利率与前一年度毛利率变动的百分点，其余项目变动均为变动率，下同。

报告期内，公司六轴协作机器人毛利率分别为 45.59%、44.97%和 45.37%，各期保持稳定，盈利能力较强。

2）四轴协作机器人

报告期内，公司四轴协作机器人销售单价、单位成本和毛利率变动情况如下：

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度
	金额	变动	金额	变动	金额
销售收入（万元）	9,295.12	-3.01%	9,583.73	-3.70%	9,952.29
销售成本（万元）	4,396.83	3.26%	4,257.96	-6.62%	4,559.94
销售数量（万台）	0.98	-7.03%	1.05	-10.82%	1.18
销售单价（万元/台）	0.95	4.33%	0.91	7.98%	0.84
单位成本（万元/台）	0.45	11.07%	0.41	4.71%	0.39
毛利率	52.70%	-2.87%	55.57%	1.39%	54.18%

报告期内，公司四轴协作机器人毛利率分别为 54.18%、55.57%和 52.70%，各期间略有波动，主要是销售细分产品型号的结构性变动所致。

（2）复合机器人

报告期内，公司复合机器人业务毛利率分别为 43.94%、47.23%和 42.36%，2024 年度相对较高，主要原因包括：

1）2023 年，公司智能化产线业务尚处于市场拓展与验证初期，为快速实现项目落地、积累行业口碑，承接了部分毛利相对较低的项目，进而拉低复合机器人整体毛利率；2024 年，公司在项目实施管理、成本管控方面积累了更为成熟的经验，智能化产线业务毛利率有所回升，带动复合机器人整体毛利率上行。

2）2025 年，受下游客户结构变动影响，工业和商业客户收入占比提升，协

作机器人工作站毛利率同比有所下降，叠加公司智能化产线业务拓展大型工业领域客户，业务毛利率有所回落且收入占比提升，综合导致当期复合机器人业务毛利率有所下降。

3、毛利率对比分析

报告期内，公司主营业务为协作机器人和具身智能机器人的研发、生产和销售。目前，A 股上市公司中尚无主营业务为协作机器人或具身智能产品的企业。协作机器人领域，公司分别选取中国台湾上市公司达明、中国香港上市公司华沿、韩国上市公司韩国斗山以及曾经申报 A 股的节卡为可比公司；具身智能领域，公司选取港股上市公司优必选及 A 股在审企业宇树科技、云深处和乐聚智能作为可比公司，上述公司的主要产品及业务情况如下：

序号	公司名称	主营业务构成
1	达明	1、机器手臂及相关零组件、自动化整合方案； 2、2025 年度，机器手臂及相关零组件销售收入占其营业收入比重为 83.87%。
2	华沿	1、协作机器人、核心运动部件和协作机器人服务； 2、2025 年度，协作机器人产品占其营业收入的 74.10%。
3	韩国斗山	1、协作机器人、协作机器人咖啡机集成模块及技术支持服务； 2、2025 年度，协作机器人占其营业收入比重为 60.32%。
4	节卡	1、机器人整机和机器人系统集成； 2、2024 年度，机器人整机和机器人系统集成占主营业务收入比例为 93.63%和 3.42%，合计为 97.05%。
5	优必选	1、全尺寸具身智能人形机器人产品及解决方案、非具身智能人形机器人产品及解决方案、其他智能机器人产品及解决方案、其他智能硬件设备； 2、2025 年度，前述业务占营业收入的比重为 97.40%。
6	宇树科技	1、四足机器人、人形机器人和机器人组件； 2、2025 年度，四足机器人和人形机器人占主营业务收入的比例为 93.40%。
7	云深处	1、四足机器人、轮足机器人等具身智能机器人产品； 2、2025 年度，公司具身智能机器人业务销售收入占主营业务收入的比重为 95.69%。
8	乐聚智能	1、涵盖全尺寸和中、小型全系列的人形机器人； 2、2025 年度，各主要系列的人形机器人销售收入占主营业务收入的比重为 84.92%。

发行人与同行业可比公司毛利率对比情况如下：

公司名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度
达明	50.99%	51.40%	46.33%
华沿	37.60%	34.28%	28.64%

公司名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度
韩国斗山	13.40%	20.35%	27.64%
节卡	未披露	53.52%	45.28%
优必选	37.67%	28.65%	31.53%
宇树科技	60.44%	57.22%	44.75%
云深处	52.83%	38.76%	33.48%
乐聚智能	40.78%	44.30%	50.45%
算术平均值	41.96%	41.06%	38.51%
发行人	46.49%	47.95%	48.47%

注 1：同行业可比公司数据来源于各公司年报等公开披露资料。

注 2：同行业可比公司节卡未公开披露 2025 年度数据。

报告期内，公司毛利率水平与达明、节卡相近，整体高于可比公司平均水平，主要原因如下：

（1）协作机器人方面，从盈利水平来看，公司毛利率水平与达明、节卡不存在显著差异；公司毛利率与韩国斗山及华沿存在一定差异，主要系各企业定价策略、供应链布局及核心部件自研自给程度等存在区别所致。发行人自主掌握编码器、伺服驱动、控制器等核心部件底层技术，核心环节均实现自主研发设计，并构建了以国内本土供应链为主的采购体系，具备显著的成本管控优势，能够有效优化整体材料采购成本。

（2）具身智能机器人方面，各家公司在产品结构、核心业务构成及下游应用领域等方面存在一定差异。优必选、宇树科技、云深处和乐聚智能主要产品涵盖人形机器人及相关解决方案、四足机器人、轮足机器人等，应用领域包括教育教学、智慧物流、家用消费服务、能源化工、智能消防救援、电力巡检、数据采集等。由于发行人与前述可比公司在产品定位、应用场景及业务布局上存在明显结构性差异，使得目前各自产品的盈利水平与利润空间有所不同。

（五）期间费用

报告期内，公司期间费用金额以及占营业收入比例情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
销售费用	17,305.82	35.07%	13,340.86	35.59%	12,459.14	43.41%
管理费用	6,860.68	13.90%	8,522.03	22.74%	4,916.46	17.13%
研发费用	11,465.24	23.23%	7,179.21	19.15%	7,052.68	24.57%
财务费用	-1,860.43	-3.77%	-15.88	-0.04%	-125.34	-0.44%
合计	33,771.31	68.43%	29,026.22	77.44%	24,302.95	84.68%

报告期内，公司期间费用金额分别为 24,302.95 万元、29,026.22 万元和 33,771.31 万元，占当年营业收入的比重分别为 84.68%、77.44%和 68.43%，公司期间费用随着公司经营规模的扩大呈现逐年增加的趋势。

1、销售费用

（1）销售费用明细

报告期内，公司销售费用的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
职工薪酬	8,349.91	48.25%	6,892.06	51.66%	5,393.78	43.29%
差旅及业务招待费	2,046.06	11.82%	1,383.49	10.37%	1,711.51	13.74%
业务宣传费	2,005.51	11.59%	1,002.48	7.51%	1,386.57	11.13%
劳务费	1,579.94	9.13%	886.01	6.64%	796.08	6.39%
折旧及摊销	1,148.89	6.64%	1,435.17	10.76%	1,396.94	11.21%
股份支付	1,078.67	6.23%	964.89	7.23%	712.03	5.71%
运输费	251.24	1.45%	132.07	0.99%	148.32	1.19%
租赁及物业费	216.31	1.25%	146.24	1.10%	161.74	1.30%
其他	629.29	3.64%	498.47	3.74%	752.18	6.04%
合计	17,305.82	100.00%	13,340.86	100.00%	12,459.14	100.00%
销售费用率	-	35.07%	-	35.59%	-	43.41%

报告期内，公司销售费用分别为 12,459.14 万元、13,340.86 万元和 17,305.82 万元，占营业收入的比例分别为 43.41%、35.59%和 35.07%，销售费用率呈逐年下降趋势。报告期内，公司销售费用主要由职工薪酬、差旅及业务

招待费、业务宣传费、劳务费、折旧及摊销和股份支付等构成，其中占比较高的费用具体分析如下：

1) 职工薪酬

报告期内，销售费用中的职工薪酬分别为 5,393.78 万元、6,892.06 万元和 8,349.91 万元，呈逐年上涨趋势，主要系报告期内公司为满足业务快速增长需求，持续扩充销售团队，销售人员规模和整体薪酬同步增长所致。

2) 差旅及业务招待费

报告期内，公司销售费用中的差旅及业务招待费分别为 1,711.51 万元、1,383.49 万元和 2,046.06 万元。2023 年差旅及业务招待费较高，主要系为积极维护客户关系、加速开拓下游增量市场，当期销售人员差旅频次同比显著增加所致；2025 年较 2024 年同比有所增加，主要系随着公司业务不断发展，销售团队规模快速扩张，且上市后持续加强渠道建设与业务推广，使得差旅费有所增加。

3) 业务宣传费

报告期内，公司销售费用中的业务宣传费分别为 1,386.57 万元、1,002.48 万元和 2,005.51 万元。2024 年较 2023 年同比有所减少，主要系当年公司承办或参与的大型赛事、展会减少，赛事及赞助费、展会费有所下降；2025 年，随着公司业务规模稳步扩张，且为把握上市后提升产品和公司品牌知名度机会，公司在推广、展会和广告等方面加大投入所致。

4) 劳务费

报告期内，公司销售费用中的劳务费分别为 796.08 万元、886.01 万元和 1,579.94 万元。劳务费系公司为进一步完善海外销售服务体系，推动海外本土化运营，主要通过全球第三方人力资源平台在欧洲、美洲和东南亚等区域补充聘请部分销售及技术支持人员的相关费用。2025 年，公司劳务费有所增加主要系公司全球化步伐加快，为快速实现海外销售队伍搭建和海外市场开拓，公司扩充海外销售团队规模，相应人员费用支出增加所致。

(2) 销售费用率与同行业公司比较

报告期内，公司与可比公司的销售费用率对比情况如下：

公司名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度
达明	18.24%	20.61%	20.66%
华沿	15.14%	13.51%	34.47%
韩国斗山	未披露	未披露	未披露
节卡	未披露	24.16%	27.96%
优必选	23.54%	40.14%	47.94%
宇树科技	8.31%	15.06%	23.70%
云深处	13.00%	17.28%	26.97%
乐聚智能	23.92%	57.22%	53.88%
算术平均值	17.03%	26.85%	33.65%
发行人	35.07%	35.59%	43.41%

注 1：同行业可比公司数据来源于各公司年报等公开披露资料，后同；

注 2：同行业可比公司节卡未公开披露 2025 年度数据，后同；

注 3：报告期内，韩国斗山未单独披露其销售费用、管理费用金额，后同。

报告期内，公司的销售费用率分别为 43.41%、35.59%和 35.07%，整体呈逐年下降的趋势，公司销售费用率高于同行业可比公司平均值，主要系公司尚处于快速扩张阶段且业务覆盖全球 100 多个不同国家和地区，海外收入占比较高、客户集中度整体较低，为进一步深化全球化战略布局、快速拓展下游市场，公司积极扩充销售团队规模并持续完善全球销售服务体系，销售人员占比较高且海外服务团队投入较大所致。

综上，发行人销售费用率高于同行业可比公司平均值符合公司实际经营情况和行业惯例，具备合理性。

2、管理费用

（1）管理费用明细

报告期内，公司管理费用的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
职工薪酬	2,737.57	39.90%	2,210.50	25.94%	2,254.61	45.86%
股份支付	1,355.06	19.75%	952.08	11.17%	601.93	12.24%
中介服务费	1,063.84	15.51%	3,681.22	43.20%	554.08	11.27%

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
折旧及摊销	482.15	7.03%	479.54	5.63%	512.04	10.41%
离职补偿金	314.92	4.59%	366.78	4.30%	256.05	5.21%
差旅费及业务招待费	282.02	4.11%	279.70	3.28%	214.49	4.36%
办公费	280.96	4.10%	218.00	2.56%	246.13	5.01%
招聘费	160.96	2.35%	180.23	2.11%	48.92	1.00%
其他	183.18	2.67%	153.97	1.81%	228.20	4.64%
合计	6,860.68	100.00%	8,522.03	100.00%	4,916.46	100.00%
管理费用率	-	13.90%	-	22.74%	-	17.13%

报告期内，公司管理费用分别为 4,916.46 万元、8,522.03 万元和 6,860.68 万元，占营业收入的比例分别为 17.13%、22.74%和 13.90%。公司管理费用主要由职工薪酬、股份支付、中介服务费和折旧及摊销等构成，其中占比较高的费用具体分析如下：

1) 职工薪酬

报告期内，公司管理费用中职工薪酬金额分别为 2,254.61 万元、2,210.50 万元和 2,737.57 万元，占管理费用的比例分别为 45.86%、25.94%和 39.90%。2025 年，管理费用中职工薪酬同比有所增长主要系公司业务规模扩大，为更好地支持各项业务开展，公司相应增加了管理部门职能人员数量，使得职工薪酬有所增加。

2) 股份支付

报告期内，公司管理费用中股份支付金额分别为 601.93 万元、952.08 万元和 1,355.06 万元，占管理费用的比例分别为 12.24%、11.17%和 19.75%，报告期内股份支付费用整体呈上升趋势，主要系为进一步激励公司核心骨干，充分调动员工的积极性和创造性，公司报告期内新增实施了 2023 年第三次股权激励、2024 年第四次股权激励和 2025 年 H 股上市后的股权激励计划，导致确认的股份支付费用有所增加。股权激励相关情况参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之“八、发行人正在执行的股权激励及其他制度安排和执行情况”。

3) 中介服务费

报告期内，公司中介服务费分别为 554.08 万元、3,681.22 万元和 1,063.84 万元，占管理费用的比例分别为 11.27%、43.20%和 15.51%。2024 年，公司中介服务费大幅增加，主要系公司当年完成香港联交所 IPO，向中介机构支付上市相关费用所致。

4）折旧及摊销

折旧及摊销主要为管理人员相关的办公设备、办公软件和使用权资产等的折旧及摊销。报告期内，公司管理费用中折旧及摊销金额分别为 512.04 万元、479.54 万元和 482.15 万元，整体保持相对稳定。

（2）管理费用率与同行业公司比较

报告期内，公司与可比公司的管理费用率对比情况如下：

公司名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度
达明	5.54%	5.93%	6.21%
华沿	15.19%	4.04%	26.23%
韩国斗山	未披露	未披露	未披露
节卡	未披露	13.99%	14.07%
优必选	16.77%	28.35%	37.86%
宇树科技	23.52%	6.37%	8.38%
云深处	9.03%	12.22%	14.65%
乐聚智能	21.00%	52.40%	51.30%
算术平均值	15.17%	17.61%	22.67%
发行人	13.90%	22.74%	17.13%
发行人（剔除港股上市及配售相关中介费费用化部分）	13.55%	14.05%	17.13%

报告期内，公司管理费用率分别为 17.13%、22.74%和 13.90%，剔除 2024 年港股上市及 2025 年配售相关中介费费用化部分后，报告期内公司管理费用率分别为 17.13%、14.05%和 13.55%，2025 年与同行业可比公司平均值较为接近，2023 年和 2024 年低于同行业可比公司平均值，主要系同行业可比公司中乐聚智能业务规模尚较小，一定程度上拉高了其管理费用占比，剔除乐聚智能影响后与同行业可比公司平均值接近。报告期内，随着公司经营规模持续增长，管理体系日益完善，剔除港股上市及 2025 年配售相关中介费费用化部分后的管理费用

率整体呈下降趋势。

综上，发行人管理费用率与同行业可比公司接近，符合公司实际经营情况和行业惯例，具备合理性。

3、研发费用

（1）研发费用明细

报告期内，公司研发费用的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
职工薪酬	6,607.32	57.63%	4,634.12	64.55%	4,319.32	61.24%
物料消耗	1,989.68	17.35%	671.19	9.35%	861.38	12.21%
股份支付	1,004.89	8.76%	718.59	10.01%	832.55	11.80%
折旧及摊销	760.75	6.64%	432.22	6.02%	296.28	4.20%
认证测试费	259.24	2.26%	69.37	0.97%	113.50	1.61%
服务费	238.37	2.08%	268.25	3.74%	119.34	1.69%
租赁及物业费	145.20	1.27%	129.52	1.80%	71.51	1.01%
商标专利费	92.35	0.81%	54.66	0.76%	166.32	2.36%
其他	367.44	3.20%	201.31	2.80%	272.48	3.86%
合计	11,465.24	100.00%	7,179.21	100.00%	7,052.68	100.00%
研发费用率	-	23.23%	-	19.15%	-	24.57%

报告期内，公司研发费用分别为 7,052.68 万元、7,179.21 万元和 11,465.24 万元，占营业收入的比例分别为 24.57%、19.15%和 23.23%。公司高度重视研发与技术创新，报告期内持续加大投入规模，研发费用呈逐年增长趋势。2025 年公司研发费用增长较快，主要系全面切入具身智能赛道后，公司不断加大在相关领域的产品及技术研发力度，当期研发项目及新产品开发数量增加所致。公司的研发费用主要由职工薪酬、物料消耗和股份支付等构成，其中占比较高的费用具体分析如下：

1) 职工薪酬

报告期内，公司研发人员职工薪酬金额分别为 4,319.32 万元、4,634.12 万元和 6,607.32 万元，占研发费用的比例分别为 61.24%、64.55%和 57.63%，是研发

费用的主要构成部分。报告期内，随着整体业务不断发展，公司持续加大研发投入并强化技术人才储备，职工薪酬随研发团队建设及薪酬水平提升而有所增加。

2）物料消耗

报告期内，公司研发费用中物料消耗金额分别为 861.38 万元、671.19 万元和 1,989.68 万元，占研发费用比例分别为 12.21%、9.35%和 17.35%。2025 年公司研发物料消耗同比增加较多，主要系公司为积极布局具身智能相关领域，并持续提升整体技术水平，加大了对人形机器人、多足机器人等具身智能产品和高性能高负载协作机器人产品等多款产品的研发力度，当年研发项目数量增多且开发阶段物料消耗较大所致。

3）股份支付

报告期内，公司研发费用中股份支付费用分别为 832.55 万元、718.59 万元和 1,004.89 万元，占研发费用比例分别为 11.80%、10.01%和 8.76%。2024 年，公司研发费用中的股份支付费用同比有所下降，主要系当期部分激励对象离职，公司冲回此前已确认的股份支付费用所致。

报告期内，发行人主要研发项目的投入情况与研发活动匹配情况如下：

单位：万元

序号	项目名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度	合计	项目进度
1	协作机器人软件项目	1,617.55	2,370.93	1,417.27	5,405.76	进行中
2	足式人形机器人开发项目	2,453.19	983.92	-	3,437.11	进行中
3	工业产品量产维护项目	712.06	834.68	1,123.23	2,669.96	进行中
4	四足机器人开发项目	1,623.41	-	-	1,623.41	进行中
5	CR30 开发项目	1,430.10	177.16	-	1,607.26	进行中
6	智能机器人工业应用方案开发	545.96	504.01	296.27	1,346.24	进行中
7	智能教研平台项目开发	116.46	127.41	621.33	865.20	进行中
8	焊接工艺包项目	527.62	-	138.69	666.30	进行中
9	教育产品量产维护项目	243.76	194.42	89.59	527.77	进行中
10	CR20 开发项目	-	17.28	494.95	512.23	已完成
11	2024 年基础技术研究项目	9.52	470.61	-	480.12	已完成
12	ED6 开发项目	-	49.09	386.90	435.99	已完成
13	Nova Lite 开发项目	105.77	298.01	-	403.78	已完成

序号	项目名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度	合计	项目进度
14	第二代 CR 系列开发项目	-	-	403.19	403.19	已完成

（2）研发费用与同行业公司比较

报告期内，公司与同行业可比公司的研发费用率对比情况如下：

公司名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度
达明	21.10%	23.40%	22.67%
华沿	19.11%	15.23%	48.84%
韩国斗山	25.50%	15.23%	18.60%
节卡	未披露	21.53%	20.92%
优必选	25.36%	36.63%	46.46%
宇树科技	8.53%	17.83%	31.39%
云深处	24.98%	37.03%	64.22%
乐聚智能	25.21%	41.20%	35.44%
算术平均值	21.40%	26.01%	36.07%
发行人	23.23%	19.15%	24.57%

报告期内，公司的研发费用率分别为 24.57%、19.15%和 23.23%，2023 年、2024 年低于可比公司平均值主要原因系：（1）具身智能行业具有多学科融合、技术迭代快、研发强度大等特点，研发投入需求较高，但其作为前沿技术产业尚处于商业化初期，可比公司云深处、乐聚智能等经营业绩尚未释放，且优必选持续保持较高研发投入，使得研发费用率普遍较高；（2）2023 年，华沿收入规模较小且当年股份支付金额较大，使得研发费用整体较高。

为保障技术领先性与产品商业化落地的效率，报告期内，公司基于前瞻性技术发展和行业需求持续加大研发投入，并依托在协作机器人领域的经验积累与技术沉淀积极布局具身智能相关产品，不断丰富产品矩阵，研发投入规模整体较大。

综上，发行人的研发费用率水平符合公司实际经营情况及行业惯例，具有合理性。

4、财务费用

（1）财务费用明细

报告期内，公司财务费用的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
利息支出	300.52	182.15	195.73
减：利息收入	5,020.72	208.20	231.26
汇兑损益	2,821.50	-19.86	-115.69
其他	38.27	30.02	25.88
合计	-1,860.43	-15.88	-125.34
财务费用率	-3.77%	-0.04%	-0.44%

注：汇兑损益正数表示汇兑损失，负数为汇兑收益。

报告期内，公司财务费用金额分别为-125.34 万元、-15.88 万元和-1,860.43 万元，占营业收入的比例分别为-0.44%、-0.04%和-3.77%，占比较低。公司财务费用主要由利息支出、利息收入和汇兑损益等构成。2023 年和 2024 年整体金额较小且相对稳定，2025 年利息收入大幅增加，主要系公司于 2024 年底完成港股 IPO、2025 年完成两次港股配售获得募集资金，使得账面货币资金余额较大，当期产生的利息收入较多。此外，2025 年汇兑损益大幅增加，主要系公司账面募集资金余额较大且受汇率波动影响，产生了较大的汇兑损失。

（2）财务费用率与同行业公司比较

报告期内，公司与同行业可比公司的财务费用率对比情况如下：

公司名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度
达明	-0.55%	-3.52%	-3.55%
华沿	-1.34%	-0.57%	-3.91%
韩国斗山	-23.20%	-31.47%	-4.68%
节卡	未披露	-6.84%	-8.28%
优必选	0.03%	-0.46%	0.85%
宇树科技	0.06%	-4.38%	-4.60%
云深处	0.25%	-0.03%	0.33%
乐聚智能	0.13%	2.25%	0.02%
算术平均值	-3.52%	-5.63%	-2.98%
发行人	-3.77%	-0.04%	-0.44%

注 1：达明财务费用为其披露的利息成本、利息收入与汇兑收益净额之差；

注 2：韩国斗山财务费用为其披露的财务费用与财务收入之差；

注 3：华沿财务费用为其披露的融资成本、利息收入与汇兑收益净额之差。

报告期内，公司财务费用率分别为-0.44%、-0.04%和-3.77%，与同行业可比公司平均值不存在重大差异，处于可比公司变动范围内，符合公司实际经营情况及行业惯例，具有合理性。

（六）利润表其他项目分析

1、其他收益

报告期内，公司其他收益分别为 3,291.45 万元、3,338.02 万元和 2,754.06 万元。公司其他收益主要为政府补助，具体情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
政府补助	2,557.15	3,241.50	3,264.19
税收优惠	182.28	95.95	26.80
个税手续费返还	14.64	0.58	0.46
合计	2,754.06	3,338.02	3,291.45

报告期内，计入其他收益的政府补助明细如下：

单位：万元

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	与收益相关	与资产相关	与收益相关	与资产相关	与收益相关	与资产相关
越疆人工智能机器人生产基地项目	139.80	1,068.16	1,000.19	919.06	1,487.21	696.03
高精度力控协作机器人关键技术研发及应用	538.75	1.59	411.51	2.23	65.47	1.33
高性能大负载六自由度协作机器人关键技术研发	0.27	76.92	7.02	34.30	200.20	9.02
“人工智能+机器人”创新应用示范基地项目	-	191.35	-	83.55	-	29.36
第一批、第二批国家级专精特新重点“小巨人”企业第二年奖补资金	-	-	-	-	200.20	-
承接“图像融合识别与导向过程的数据理论和方法”的产业化应用研究	0.02	11.91	148.40	1.67	35.08	-
动力电池组多机器人柔性集成制造系统及应用示范项目	49.60	-	105.71	-	38.29	-
人机协作机器人研发及产业化（智能机器人与装备制造）	110.03	9.02	26.00	12.24	12.53	18.26

项目	2025 年度		2024 年度		2023 年度	
	与收益 相关	与资产 相关	与收益 相关	与资产 相关	与收益 相关	与资产 相关
深圳市协作机器人安全与智能控制工程研究中心组建	-	56.44	-	59.58	-	34.13
2024 年工业设计发展扶持计划项目补贴	-	-	119.00	-	-	-
其他	300.09	3.18	292.09	18.95	406.67	30.43
合计	1,138.56	1,418.58	2,109.91	1,131.58	2,445.65	818.54

注：政府补助金额不超过 100 万元的汇总列示为“其他”。

2、投资收益

报告期内，公司投资收益的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
处置交易性金融资产取得的投资收益	178.42	18.90	265.68
处置长期股权投资产生的投资收益	81.59	-	-
权益法下长期股权投资取得的投资收益	43.30	-	-
合计	303.31	18.90	265.68

报告期内，公司投资收益分别为 265.68 万元、18.90 万元和 303.31 万元，主要为理财产品的投资收益。2024 年，公司投资收益较 2023 年减少较多，主要系当期处置的理财产品减少所致。

3、公允价值变动收益

报告期内，公司的公允价值变动收益的构成情况如下：

单位：万元

产生公允价值变动收益的来源	2025 年度	2024 年度	2023 年度
交易性金融资产	1,477.04	410.42	413.24
其中：外汇远期	1,476.48	-	-
结构性存款	0.56	-	-
大额存单	-	410.42	413.24
交易性金融负债	-	-	-77.09
其他非流动金融资产	96.77	-	-
收购或有对价	-9.02	-	-

产生公允价值变动收益的来源	2025 年度	2024 年度	2023 年度
合计	1,564.80	410.42	336.16

报告期内，公司的公允价值变动收益分别为 336.16 万元、410.42 万元和 1,564.80 万元，主要来自银行理财产品和外汇远期公允价值变动形成的收益。2025 年，公司公允价值变动收益大幅增加，主要系当期新增远期外汇产品且收益实现良好所致。

4、资产减值损失

报告期内，公司的资产减值损失的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
存货跌价损失	1,166.02	1,083.16	1,703.59
预付账款减值损失	748.00	-	-
固定资产减值损失	118.76	-	-
合同资产减值损失	18.09	6.72	3.49
合计	2,050.86	1,089.87	1,707.07

报告期内，资产减值损失分别为 1,707.07 万元、1,089.87 万元和 2,050.86 万元，主要为存货跌价损失及预付账款减值损失。其中，存货跌价损失具体分析参见本节之“九、资产质量分析”之“（一）资产状况分析”之“1、流动资产构成及变动分析”之“（7）存货”。2025 年公司预付账款减值损失 748.00 万元，系公司向肯拓智能装备（天津）集团有限公司预付的采购款预计无法收回，于 2025 年全额计提减值准备所致。公司与肯拓智能装备（天津）集团有限公司合作具体情况参见本招股说明书之“第十节 其他重要事项”之“三、重大诉讼或仲裁事项”之“（一）公司作为一方当事人的重大诉讼或仲裁事项”。

5、信用减值损失

报告期内，公司的信用减值损失的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
应收账款坏账损失	319.55	262.84	390.88
其他应收款坏账损失	11.92	-1.75	5.76

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
其他非流动资产坏账损失	3.25	0.07	-
合计	334.72	261.16	396.64

报告期内，公司信用减值损失分别为 396.64 万元、261.16 万元和 334.72 万元，主要为应收账款坏账损失，整体金额较小，具体分析参见本节之“九、资产质量分析”之“（一）资产状况分析”之“1、流动资产构成及变动分析”之“（4）应收账款”。

6、资产处置损益

公司资产处置损益分别为 3.68 万元、-277.99 万元和 10.40 万元，其中，2024 年存在资产处置损失主要系公司产品迭代升级，部分老旧产线处置亏损所致，报告期内公司资产处置损益整体金额较小。

7、营业外收入

报告期内，公司营业外收入的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
核销的应收款项收回	798.29	-	-
赔偿及罚款收入	79.70	16.76	2.22
无需支付的应付款	0.32	0.32	29.75
其他	0.72	1.86	5.70
合计	879.03	18.95	37.67

报告期内，公司营业外收入金额分别为 37.67 万元、18.95 万元和 879.03 万元，其中，2025 年营业外收入同比变动金额较大，主要系少数客户已核销的应收款项收回和供应商的违约赔偿款收入。

8、营业外支出

报告期内，公司营业外支出的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
捐赠支出	144.08	-	-

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
报废支出	88.61	152.23	18.06
赔偿及罚款支出	28.33	10.94	35.11
无法收回的款项	2.65	0.20	-
其他	18.18	11.31	-
合计	281.86	174.69	53.17

报告期内，发行人营业外支出金额分别为 53.17 万元、174.69 万元和 281.86 万元，主要为捐赠、报废支出和赔偿及罚款支出等，2024 年同比有所增加，主要系当期报废部分老旧设备使得报废损失增加；2025 年同比有所增加，主要系公司主动践行社会责任，向中国香港大埔火灾救援、山东大学教育基金会等捐赠所致。报告期内，公司营业外支出占营业收入的比重较低，对公司的整体盈利能力影响较小。

9、主要缴纳税项分析

（1）公司主要缴纳税项情况

公司主要缴纳税种为增值税和企业所得税，安永华明对公司报告期主要税种的纳税情况进行了审核，并出具了《主要税种纳税情况的专项说明》（安永华明（2026）专字第 80009244_H03 号），将纳税说明所载信息与安永华明审计申报财务报表时所审核的会计资料及已审计的申报财务报表中披露的相关内容进行了核对，未发现上述主要税种的期初未交数、已交税额、期末未交数统计表以及有关税收优惠的说明与申报财务报表存在重大不一致。

（2）所得税费用

报告期内，公司所得税费用受当期所得税费用和递延所得税费用的共同影响，所得税费用构成如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
当期所得税费用	696.17	355.09	1,472.77
递延所得税费用	-710.08	-220.70	-124.67
合计	-13.92	134.39	1,348.10

报告期内，公司会计利润与所得税费用的调整过程如下表：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
利润总额	-8,418.76	-9,402.07	-8,979.99
按适用税率计算的所得税费用	-2,104.69	-2,350.52	-2,245.00
子公司适用不同税率的影响	1,697.92	1,066.04	797.64
不可抵扣的成本、费用和损失的影响	570.35	843.50	475.45
使用前期未确认递延所得税资产的可抵扣亏损的影响	-80.30	-	-
本期未确认递延所得税资产的可抵扣暂时性差异的影响或可抵扣亏损的影响	1,575.18	1,438.27	3,195.57
研发费用加计扣除的影响	-1,672.37	-862.90	-875.56
合计	-13.92	134.39	1,348.10

（七）报告期尚未盈利、最近一期期末存在未弥补亏损的分析

报告期各期，公司归属于母公司股东的净利润分别为-10,328.10 万元、-9,536.46 万元和-8,353.62 万元，截至 2025 年 12 月 31 日，公司累计未分配利润-34,503.82 万元，公司报告期尚未盈利且最近一期期末存在未弥补亏损。

1、原因分析

协作机器人与具身智能行业均属于典型的技术密集型产业，融合机械、运动控制、硬件、软件算法和电子电气等多个学科，对不同领域技术人才需求较大。协作机器人行业受下游应用场景持续泛化，且复杂场景、精细化需求日益提升，行业内企业为提高下游场景适配能力、产品市场竞争力和核心技术壁垒等持续进行技术与产品迭代，普遍维持较高的研发投入，部分经营规模较小的同行业公司仍处于亏损状态。具身智能行业正处于从技术验证迈向大规模商业化的关键拐点，关键软硬件技术迭代及下游应用场景探索仍处于快速发展期，行业竞争与技术突破要求企业必须保持较高强度的研发投入，但当前阶段多数企业收入规模偏小、规模效应尚未充分释放，经营亏损仍为行业普遍现象。

报告期内，公司尚处于“高增长、高投入”的快速发展阶段，为保持公司产品市场竞争优势，公司在技术及产品研发、市场推广等方面持续进行大量投入，不断提升核心技术水平、丰富产品体系并持续进行市场培育与客户导入。公司从产品研发、产能配建、市场培育到规模化销售，进而实现盈利需要一定时间，因此使得公司报告期内尚未盈利且最近一期期末存在未弥补亏损。具体如下：

（1）自成立以来，公司始终将自主研发置于战略核心，持续加大研发投入，聚焦关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策、系统级应用等核心技术，通过长期实践，实现了“硬件平台+软件系统+核心算法+智能操作”全技术链自主研发。此外，为持续巩固公司在行业中的领先地位，并积极布局新产品、新技术，公司凭借已积累的核心技术、规模化场景落地经验与成熟可靠的工程化体系，积极实施“协作机器人智能化升级+具身智能机器人创新”双轮驱动战略，在持续巩固协作机器人优势的基础上，于 2024 年前瞻性布局具身智能赛道并加速落地，推出了人形机器人、多足机器人及双臂机器人等全形态具身智能机器人产品，在具身智能领域深度布局。**为把握具身智能产业重大发展机遇，在前沿领域构筑卡位领先优势，公司持续加大在具身智能等领域的研发投入，研发团队快速扩充。**

持续的技术创新、新品开发和产品迭代升级客观上要求公司维持较高强度的研发投入。报告期内，公司研发费用分别为 7,052.68 万元、7,179.21 万元和 11,465.24 万元，占营业收入的比例分别为 24.57%、19.15%和 23.23%，研发费用率持续保持高位且研发投入规模持续提升，对报告期净利润和最近一期末未弥补亏损产生一定影响。

（2）为构建全球化销售服务体系，深化全球化战略规划实施，公司在境内外市场开拓及全球业务布局方面持续进行了较多的投入，**境内外重点区域销售团队人员数量大幅增加**。鉴于公司业务规模尚处于快速扩张阶段，且报告期内持续进行产品迭代和新品发布，公司在销售体系建设、品牌产品推广、业务开拓等方面的投入不断增加，而收入的增长通常滞后于销售布局。报告期内，公司销售费用分别为 12,459.14 万元、13,340.86 万元和 17,305.82 万元，占营业收入的比例分别为 43.41%、35.59%和 35.07%，销售投入较高一定程度影响了公司报告期净利润和最近一期末未弥补亏损。

（3）协作机器人行业近年来发展态势良好，行业参与者数量持续增多，市场竞争日趋激烈。一方面，境外头部厂商凭借技术积累和品牌影响力，占据中高端市场主要份额；另一方面，境内同行业企业依托成本优势、本土化服务能力加速发展。同时，部分传统工业机器人厂商、核心零部件企业及科技类公司亦逐步布局协作机器人领域，叠加资本的助推迅速扩张，导致行业竞争有所加剧。

具身智能作为人工智能与机器人技术深度融合的前沿领域，正处于从技术验证向商业化落地的关键发展阶段。近年来，随着大模型、多模态感知及运动控制等底层技术的持续突破，具身智能展现出广阔的应用前景，吸引了大量企业加速布局。除传统机器人厂商外，互联网科技巨头、AI 算法公司及新兴创业公司纷纷切入该赛道，凭借各自在算法、数据或硬件方面的积累，迅速推出相关产品或解决方案。全球科技巨头与创业企业抢抓市场发展机遇加速入局，且发展初期整体投入较大，短期内一定程度上压缩了行业内企业的盈利空间。

（4）公司高度重视人才激励与长期发展，为吸引优秀的技术和管理人才，公司先后对员工进行了多轮股权激励。报告期内各期，发行人发生的股份支付费用分别为 2,146.51 万元、2,635.55 万元和 3,444.70 万元。发行人股份支付费用在经常性损益中列支，股份支付费用的摊销对股权激励计划有效期内公司各年度净利润和最近一期末未弥补亏损会产生一定影响。

2、影响分析

（1）对公司现金流的影响

报告期内，公司经营活动产生的现金流量净额分别为-15,770.01 万元、-9,167.84 万元和-4,259.42 万元，公司经营活动产生的现金流量净额为净流出，主要系公司业务正处于快速发展期，前期新品研发、销售渠道搭建和日常经营管理等需要资金投入，经营活动现金流出规模较大所致。

报告期内，公司通过港股 IPO 及配售、向银行借款等方式进行融资，筹资活动产生的现金流量净额分别为 2,813.63 万元、80,524.24 万元和 156,076.03 万元。截至报告期末，公司货币资金余额为 221,718.87 万元，交易性金融资产为 6,060.04 万元，资产负债率为 15.48%，偿债能力较强，账面货币资金可以有效覆盖经营活动现金流量造成的短期缺口及扩大投资的需求。综上，公司报告期尚未盈利且最近一期末存在未弥补亏损不会对公司现金流产生重大不利影响。

（2）对公司业务拓展的影响

自成立以来，公司高度重视市场拓展及客户积累，凭借积极的市场拓展战略和产品技术等方面核心竞争优势，公司获得了市场的高度认可与良好的行业口碑，公司智能机器人产品已广泛应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、

商业零售及科研教育等领域，服务 80 余家世界 500 强企业，为业务开拓奠定了坚实的基础。随着公司香港联交所主板成功 IPO，公司的品牌知名度进一步提升，获得了市场及客户更广泛的认可，并开拓了更丰富的市场资源，业务拓展具备可持续性。报告期内，公司业务规模保持快速增长，营业收入分别为 28,699.17 万元、37,483.06 万元和 49,348.30 万元，营业收入复合增长率达 31.13%，业务开拓状况良好。综上，公司报告期尚未盈利且最近一期末存在未弥补亏损不会对公司业务拓展产生重大不利影响。

（3）对公司人才吸引和团队稳定性的影响

公司历来注重人才储备和梯队建设，报告期内公司通过构建具有市场竞争力的薪酬激励体系，包括综合应用股票期权、限制性股票等长期激励措施及人才培养体系，有效吸引了技术、管理和销售等核心骨干，确保人才队伍与公司长期利益的一致性和团队稳定性。报告期内，公司核心管理层和业务骨干保持相对稳定，且人才队伍不断壮大。截至 2025 年 12 月 31 日，公司员工人数达 768 人，本科及以上学历人员占比达 66.02%。综上，公司报告期尚未盈利且最近一期末存在未弥补亏损不会对公司人才吸引和团队稳定性产生重大不利影响。

（4）对公司研发投入的影响

报告期内，公司研发费用分别为 7,052.68 万元、7,179.21 万元和 11,465.24 万元，占营业收入的比例分别为 24.57%、19.15%和 23.23%。公司通过持续研发投入积累了丰富的技术优势，截至 2025 年 12 月 31 日，公司拥有已授权境内专利 625 项（其中发明专利 233 项）、已授权境外专利 26 项（其中发明专利 20 项），已登记软件著作权 135 项，知识产权体系布局完善。公司亦凭借扎实的技术实力与创新成果，被认定为国家级专精特新“重点小巨人”企业、国家知识产权优势企业、广东省制造业单项冠军企业，并牵头承担以国家重点研发计划“智能机器人”重点专项为代表的国家、省、市各级重大科研专项计划 10 余项，荣获中国专利优秀奖、山东省技术发明奖一等奖、广东省卓越人工智能与机器人奖（XAIR 奖）科技进步一等奖等国家级、省部级、行业重要奖项 10 余项，技术实力与创新成果获行业权威机构及国家主管部门的高度认可。未来，公司将持续保持研发投入并聚焦具身智能、新一代控制系统等前沿领域，不断提高研发效率，持续进行技术提升、产品迭代升级和产品矩阵扩充，保障公司核心技术的先

进性和整体竞争优势。综上，公司尚未盈利且最近一期末存在未弥补亏损不会对公司研发投入产生重大不利影响。

（5）对公司战略性投入的影响

公司深度把握机器人行业发展趋势，不断拓宽业务版图，丰富产品矩阵。截至报告期末，公司已在协作机器人业务的基础上构建起覆盖“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”的全形态具身智能产品矩阵。在“协作机器人智能化升级+具身智能机器人创新”双轮驱动战略下，公司持续推动机器人从程序化执行工具向具备“感知-决策-执行”一体化自主能力的工业智能体演进。未来，公司在持续深化协作机器人智能化布局、持续提升产品核心竞争力的基础上，战略性推进具身智能机器人创新研发与产业化落地，全力跻身全球具身智能领域第一梯队。综上，公司报告期尚未盈利且最近一期末存在未弥补亏损不会对公司战略性投入产生重大不利影响。

（6）对生产经营可持续性的影响

发行人是行业领先的智能机器人公司，依托协作机器人本体、核心零部件及运动控制等底层技术基础，叠加全球超十万台机器人部署积淀的丰富场景经验、工程化能力及自研 AI 能力，已构建起“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”的全形态具身智能产品矩阵，成为全球具身智能领域的行业先行者。报告期内，公司通过积极的市场开拓及良好的产品口碑积累了一大批优质客户资源，业务规模和品牌知名度大幅提升，各项业务整体发展良好。受益于公司所处行业增长空间广阔且处于快速发展阶段，并依托公司明确的战略发展方向及持续打造形成的核心竞争优势，预计公司业务规模将继续保持快速增长，能够为未来经营业绩持续改善提供重要保障，随着公司的行业地位不断巩固，公司持续经营能力将得到进一步提升。综上，公司报告期尚未盈利且最近一期末存在未弥补亏损不会对生产经营可持续性产生重大不利影响。

3、趋势分析

报告期内，公司实现营业收入分别为 28,699.17 万元、37,483.06 万元和 49,348.30 万元，营业收入复合增长率达 31.13%。作为国内协作机器人行业龙头企业之一，公司市场地位较高，产品矩阵丰富且产品性能处于行业领先水平，

能够满足不同领域客户的多样化柔性需求。经过持续有效的市场培育及产品推广，公司品牌知名度不断提升，下游客户逐步了解并认可公司的产品，在行业规模快速发展的背景下公司获取的订单持续增加，发行人收入实现快速增长。

作为高端装备制造的核心领域，机器人行业受到国家层面持续且系统的战略支持，国家为行业技术研发到规模化应用提供了全方位的政策护航。随着机器人市场规模持续增长，协作机器人在全球机器人市场中占比持续提升，全球具身智能行业从技术验证进入大规模商业化拐点等多重利好因素共同推动，预计协作机器人和具身智能下游终端需求将持续放量，行业增长潜力巨大。未来，公司将坚持以技术驱动为核心，结合行业技术发展和客户需求持续丰富产品矩阵，随着公司的行业地位不断巩固，品牌知名度进一步提升，公司市场份额及经营规模预计将持续提升，盈利情况将有所改善。

发行人预计将于 2028 年度整体实现扭亏为盈，具有客观性和可行性，具体如下：

（1）产品市场需求

发行人主营产品市场需求空间广阔，未来收入增长态势明确，具备充足且可持续的中长期营收增长潜力。一方面，协作机器人行业维持高景气发展，持续稳固业绩基本盘；另一方面，具身智能机器人领域产业化进程持续提速，进一步拓宽公司长期增长赛道。同时，发行人产品结构优化、全球化布局、产能释放及优质客户储备进一步夯实收入增长确定性。

（2）募投项目折旧

本次募投项目实施将增加发行人对房屋及建筑物、机器设备等固定资产的投入，未来折旧成本有所增加，但预测期内募投项目均未完工，项目折旧不会对发行人预测期内的经营成果产生影响。2029 年及以后，随着募投项目固定资产陆续投入完成，预计最高每年对发行人新增产生的折旧金额合计约 3,053.40 万元，占公司整体收入的比例较小，且募投项目产生的收入能够完全覆盖项目新增折旧，因此，募投项目新增折旧不会对发行人未来经营业绩产生重大不利影响。

（3）毛利率变动趋势

报告期内，发行人的综合毛利率分别为 48.47%、47.95%和 46.49%，整体保持相对稳定。基于对行业发展趋势及自身综合竞争实力等方面判断，发行人预计 2026 年至 2028 年综合毛利率维持在 40%-45%之间，保持较高水平且相对稳定，具体原因如下：

1) 核心技术自主研发，产品性能持续领先，可以保障合理定价体系

公司是全球协作机器人领域的领导者与具身智能领域的行业先行者，通过长期自主研发形成了覆盖关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策、系统级应用等在内的完整技术体系，构筑起了坚实的技术壁垒，实现技术体系跨产品形态复用，可以充分保障公司产品性能持续领先，确保公司在市场竞争中能够维持合理的产品定价体系。

2) 产品谱系丰富且技术延展性强，能够持续支撑盈利能力优化

公司依托核心软硬件平台的通用化与机械臂精密操作技术的跨场景复用，已建立起覆盖形态广泛、功能层次清晰的产品谱系，产品类别丰富，并且基于底层技术体系的模块化复用与针对性性能优化可以实现产品快速迭代升级，在技术迭代速度、新产品落地效率和研发成本管控等方面形成系统性优势，技术延展性与长期成长潜力较强，可持续优化公司盈利水平。

3) 全球化布局稳步推进，境外业务维持较高毛利贡献

公司自成立以来积极布局全球化业务，海外收入占比较大且整体毛利率较高。根据公司经营规划，未来将继续加大海外市场资源投入，复用成熟区域运营经验持续完善全球营销网络布局，进一步开拓境外重点区域市场，境外业务的发展在一定程度上将有助于维持公司毛利率水平。

4) 关键零部件自主可控，成本管控能力较强

依托长期自主研发，公司在伺服系统、减速器及控制器等关键零部件领域形成了覆盖底层硬件、中间件到上层算法的全技术链自主能力，除芯片以外，关键零部件主要通过“自研设计+委托加工”或定制化外采方式实现，关键零部件自主可控且成本管控能力较强。公司在长期经营中与各类核心供应商建立了长期、稳定的合作关系，并坚持以“本土优先、主流合作”为原则，在供应链

管理方面具备较为成熟且高效的整合能力及全流程管理能力，可以有效应对供应链波动风险，合理控制采购成本。

5) 经营规模持续扩大，规模效应不断强化

随着公司经营规模快速扩大，核心产品的产销规模、市场占有率和品牌知名度将有所提升，由此带来的固定成本分摊、采购议价能力增强等优势将进一步凸显，规模效应不断强化。

综上，综合考虑公司的市场地位与技术实力、产品矩阵、业务布局、供应链管理、经营发展带来的规模效应及可能出现的市场竞争等因素，随着公司持续加强技术研发实力、市场地位进一步提升，充分发挥“多品类、高性能、强协同”的差异化竞争优势，不断丰富产品矩阵并加速具身智能产业化落地、持续优化供应链管理，预测期综合毛利率整体维持较高水平具有可实现性。

(4) 销售费用率变动趋势

公司业务处于快速扩张阶段，为抢抓市场发展机遇，进一步提升全球市场份额和品牌知名度，公司将加大在欧洲、美洲和亚太等全球各大核心区域的营销队伍建设，增强业务触达和客户服务能力。预测期内，公司将持续加大境外营销网络建设投入，预计到 2028 年底境外销售团队规模进一步扩充。

发行人预计 2025 年至 2028 年销售费用年均复合增长率接近 20%，其中 2026 年因销售人员数量同比有较大增加，销售费用投入增长较快，随着全球化营销网络体系日益完善、品牌效应逐步形成、客户合作深入，预计 2027 年和 2028 年的销售费用投入增速均将有所降低。

整体上看，预测期内发行人销售费用投入将随经营规模扩张和营销网络布局而有所增加，但销售费用率将随收入增长呈逐年下降趋势。

(5) 新项目研发投入计划及量产预期

发行人系基于长期发展战略、技术规划和未来产品布局等整体安排开展研发活动，为巩固公司在全球智能机器人领域的技术领先地位和市场竞争优势，公司将持续进行研发投入，不断进行技术创新和产品迭代，预测期内研发费用投入将保持增长趋势。

在具身智能领域，发行人将进一步强化具身智能前沿技术探索，重点突破数据采集质量与规模、工程化训练部署、具身模型跨本体跨数据泛化能力、全身运动控制与高精度力控系统融合、核心零部件及本体综合性能提升等关键方向，持续开发迭代人形机器人、多足机器人等具身智能产品；在协作机器人领域，发行人将持续优化视觉传感、力反馈控制及安全机制，提升部署与使用效率，改进机械结构适配多元场景，优化核心零部件性能并融入人工智能技术，拓展产品负载与节拍边界，巩固行业领先优势。

根据公司技术规划与研发安排，2026 年公司将增加在人形机器人、多足机器人等具身智能领域和高性能、高负载等协作机器人领域的研发投入，快速扩充具身智能领域相关研发团队规模，整体研发投入将增加较多，研发投入速度较报告期内显著提升。发行人预计 2025 年至 2028 年研发费用年均复合增长率将超过 40%，研发投入维持在较高水平，2027 年和 2028 年公司将继续围绕具身智能机器人创新和协作机器人智能化进行创新投入，但随着研发体系日趋完善、主要在研项目陆续完成并转向量产，产品效益逐步释放，研发投入速度亦将有所放缓，预测期内发行人研发费用率预计呈现先升后降趋势。

综上，发行人主营产品市场需求空间广阔，收入增长态势明确；预测期内募投项目均未完工，项目折旧不会对预测期内的经营成果产生影响；综合考虑公司的市场地位、技术实力、产品矩阵、业务布局及供应链管理等，预测期内综合毛利率保持较高水平且相对稳定具有可实现性；预测期内发行人销售费用率将随收入增长逐年下降；随着研发体系日趋完善、主要在研项目陆续完成并转向量产，产品效益逐步释放，研发投入速度将有所放缓。整体来看，发行人盈利预测系基于合理假设，具有客观性和可行性。

4、风险因素

发行人已在本招股说明书“第二节 概览”之“一、重大事项提示”之“（一）特别风险提示”之“3、尚未盈利且存在累计未弥补亏损的风险”“4、业绩不及预期的风险”“5、收入增速及毛利率下滑的风险”“7、具身智能业务运营期较短，未来增长不及预期的风险”“8、产品研发及投入成效不及预期的风险”中披露了相关风险。

5、投资者保护措施及承诺

发行人已在本招股说明书“第九节 投资者保护”之“一、本次发行完成前滚存利润的分配安排和已履行的决策程序”披露了发行人首次公开发行人民币普通股（A股）股票并在创业板上市前累计未弥补亏损由公司新老股东按发行后的持股比例承担。

发行人已在本招股说明书“第九节 投资者保护”之“三、存在特别表决权股份等特殊架构安排、未盈利企业或存在累计未弥补亏损的投资者保护措施”和“四、与投资者保护相关的承诺”披露了发行人相关主体就减持股票做出的相关承诺。

九、资产质量分析

（一）资产状况分析

报告期内，公司资产构成情况如下：

单位：万元

项目	2025年12月31日		2024年12月31日		2023年12月31日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
流动资产	284,754.02	91.77%	125,203.94	83.74%	50,185.36	68.29%
非流动资产	25,524.15	8.23%	24,316.72	16.26%	23,303.55	31.71%
资产总计	310,278.17	100.00%	149,520.66	100.00%	73,488.91	100.00%

报告期各期末，公司资产总额分别为 73,488.91 万元、149,520.66 万元和 310,278.17 万元，随着公司经营规模持续扩大，公司资产总额呈上升趋势，公司资产以流动资产为主，流动资产占比分别为 68.29%、83.74%和 91.77%。

1、流动资产构成及变动分析

报告期各期末，公司流动资产构成情况如下：

单位：万元

项目	2025年12月31日		2024年12月31日		2023年12月31日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
货币资金	221,718.87	77.86%	88,607.92	70.77%	11,317.19	22.55%
交易性金融资产	6,060.04	2.13%	9,551.66	7.63%	17,438.30	34.75%

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
应收票据	439.32	0.15%	448.02	0.36%	23.52	0.05%
应收账款	9,975.28	3.50%	7,253.46	5.79%	4,056.70	8.08%
应收款项融资	803.61	0.28%	247.53	0.20%	80.59	0.16%
预付款项	1,635.83	0.57%	1,529.10	1.22%	1,233.92	2.46%
其他应收款	654.70	0.23%	2,367.61	1.89%	255.65	0.51%
存货	19,636.59	6.90%	13,752.01	10.98%	14,152.05	28.20%
合同资产	177.20	0.06%	51.16	0.04%	32.49	0.06%
一年内到期的非流动资产	98.67	0.03%	12.38	0.01%	-	-
其他流动资产	23,553.90	8.27%	1,383.08	1.10%	1,594.96	3.18%
合计	284,754.02	100.00%	125,203.94	100.00%	50,185.36	100.00%

报告期各期末，公司流动资产分别为 50,185.36 万元、125,203.94 万元和 284,754.02 万元。公司流动资产主要由货币资金、交易性金融资产、应收账款和存货等组成，报告期各期末，其合计占流动资产的比例分别为 93.58%、95.18% 和 90.39%，具体分析如下：

（1）货币资金

报告期各期末，公司货币资金构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
库存现金	2.04	2.47	6.65
银行存款	220,429.76	88,168.78	10,908.94
其他货币资金	1,287.07	436.67	401.60
合计	221,718.87	88,607.92	11,317.19

报告期各期末，公司货币资金余额分别为 11,317.19 万元、88,607.92 万元和 221,718.87 万元，占流动资产的比例分别为 22.55%、70.77%和 77.86%。公司货币资金主要系银行存款和其他货币资金。报告期各期末，公司银行存款余额逐年增加，主要系公司于 2024 年 12 月完成香港联交所 IPO 募集资金，并分别于 2025 年 7 月、2025 年 11 月先后完成港股配售募集资金所致。

报告期各期末，公司其他货币资金余额分别为 401.60 万元、436.67 万元和

1,287.07 万元，主要系公司存放于银行各类保证金，整体金额较小且解除受限不存在实质性障碍。

（2）交易性金融资产

报告期各期末，公司交易性金融资产构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
大额存单	-	9,551.66	17,438.30
结构性存款	5,000.56	-	-
远期外汇合约	1,059.48	-	-
合计	6,060.04	9,551.66	17,438.30

报告期各期末，公司交易性金融资产账面余额分别为 17,438.30 万元、9,551.66 万元和 6,060.04 万元，占流动资产的比例分别为 34.75%、7.63%和 2.13%，主要系公司在保证经营需求和资金安全的前提下，使用暂时闲置资金购买的以出售为目的的可转让大额存单及结构性存款等理财产品。

（3）应收票据及应收款项融资

1）应收票据及应收款项融资基本情况

报告期各期末，公司应收票据及应收账款融资具体情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
应收票据：			
银行承兑汇票	439.32	448.02	23.52
商业承兑汇票	-	-	-
应收票据小计	439.32	448.02	23.52
应收款项融资：			
银行承兑汇票	803.61	247.53	80.59
应收款项融资小计	803.61	247.53	80.59
合计	1,242.94	695.56	104.10

报告期内，公司收到的应收票据均为银行承兑汇票。根据新金融工具准则要求，同时基于谨慎性原则，公司将由信用等级较高的 6 家大型商业银行及 9 家全国性上市股份制商业银行承兑的汇票于应收款项融资列示，由非前述银行承兑的

汇票于应收票据列示。

2）已背书或已贴现且尚未到期的应收票据及应收款项融资情况

报告期各期末，公司已背书或贴现且在资产负债表日尚未到期的应收票据及应收款项融资情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	终止确认 金额	未终止确认 金额	终止确认 金额	未终止确认 金额	终止确认 金额	未终止确认 金额
银行承兑 汇票	-	-	219.00	-	-	-

报告期各期末，公司已背书或贴现且未到期的承兑汇票均为由信用等级较高银行承兑的银行承兑汇票，票据到期无法承兑的可能性较低，故公司予以终止确认，符合相应会计准则要求。

（4）应收账款

1）基本情况

报告期内，公司应收账款情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日 /2025 年度	2024 年 12 月 31 日 /2024 年度	2023 年 12 月 31 日 /2023 年度
应收账款余额	11,219.87	8,180.27	4,744.33
减：坏账准备	1,244.59	926.81	687.62
应收账款账面价值	9,975.28	7,253.46	4,056.70
营业收入	49,348.30	37,483.06	28,699.17
应收账款余额占营业收入 比例	22.74%	21.82%	16.53%

报告期各期末，公司应收账款账面价值分别为 4,056.70 万元、7,253.46 万元和 9,975.28 万元，占流动资产的比例分别为 8.08%、5.79%和 3.50%。报告期各期末，公司应收账款余额占当期营业收入的比例分别为 16.53%、21.82%和 22.74%。公司应收账款与营业收入规模以及对客户的信用政策相匹配。

2）应收账款坏账准备计提

报告期各期末，公司应收账款坏账计提情况如下：

单位：万元

类别	2025 年 12 月 31 日			
	账面余额		坏账准备	
	金额	比例	金额	计提比例
按单项计提坏账准备	281.22	2.51%	281.22	100.00%
按信用风险特征组合计提坏账准备	10,938.65	97.49%	963.37	8.81%
合计	11,219.87	100.00%	1,244.59	11.09%
类别	2024 年 12 月 31 日			
	账面余额		坏账准备	
	金额	比例	金额	计提比例
按单项计提坏账准备	110.12	1.35%	110.12	100.00%
按信用风险特征组合计提坏账准备	8,070.15	98.65%	816.69	10.12%
合计	8,180.27	100.00%	926.81	11.33%
类别	2023 年 12 月 31 日			
	账面余额		坏账准备	
	金额	比例	金额	计提比例
按单项计提坏账准备	110.12	2.32%	110.12	100.00%
按信用风险特征组合计提坏账准备	4,634.20	97.68%	577.50	12.46%
合计	4,744.33	100.00%	687.62	14.49%

3) 应收账款账龄分析

报告期各期末，公司应收账款账龄具体情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
1 年以内	9,585.09	85.43%	7,128.90	87.15%	3,683.10	77.63%
1 至 2 年	1,055.86	9.41%	427.69	5.23%	825.87	17.41%
2 至 3 年	145.20	1.29%	432.38	5.29%	143.04	3.01%
3 年以上	433.72	3.87%	191.30	2.34%	92.31	1.95%
合计	11,219.87	100.00%	8,180.27	100.00%	4,744.33	100.00%
减：应收账款坏账准备	1,244.59	-	926.81	-	687.62	-
账面价值	9,975.28	-	7,253.46	-	4,056.70	-

报告期内，公司账龄在 1 年以内的应收账款余额占比分别为 77.63%、87.15%

和 85.43%，应收账款账龄较短，发生坏账的风险较低。公司制定了较为严格的信用政策和收款管理制度，有效控制了应收账款的总体风险。

4）主要应收账款/合同资产客户情况

报告期各期末，公司应收账款/合同资产前五名客户情况如下：

单位：万元

2025 年 12 月 31 日						
序号	单位名称	应收账款期末余额	合同资产期末余额	应收账款和合同资产期末余额	占应收账款和合同资产期末余额合计数的比例	应收账款坏账准备和合同资产减值准备期末余额
1	上海元琳智能科技有限公司	711.40	111.11	822.51	7.20%	34.71
2	深圳市灵犀咖啡有限公司	529.40	-	529.40	4.63%	48.27
3	蓝思智能机器人（长沙）有限公司	427.94	-	427.94	3.74%	17.54
4	SURTIDORA DE ALTA TECNOLOGIA S.A. DE C.V.	403.00	-	403.00	3.53%	16.51
5	境外客户 B（亚洲）	383.28	-	383.28	3.35%	15.71
合计		2,455.01	111.11	2,566.12	22.45%	132.73
2024 年 12 月 31 日						
序号	单位名称	应收账款期末余额	合同资产期末余额	应收账款和合同资产期末余额	占应收账款和合同资产期末余额合计数的比例	应收账款坏账准备和合同资产减值准备期末余额
1	Themis Automation Pvt. Ltd.	509.56	-	509.56	6.18%	21.68
2	境外客户 A（欧洲）	482.28	-	482.28	5.85%	20.52
3	Tech Share Inc.	366.75	-	366.75	4.45%	15.61
4	厦门市庚泽霖教育科技有限公司	240.00	-	240.00	2.91%	10.21
5	广东共创智能科技有限公司	220.69	-	220.69	2.68%	9.39
合计		1,819.27	-	1,819.27	22.07%	77.41
2023 年 12 月 31 日						
序号	单位名称	应收账款期末余额	合同资产期末余额	应收账款和合同资产期末余额	占应收账款和合同资产期末余额合计数的比例	应收账款坏账准备和合同资产减值准备期末余额
1	ASKA Co. Ltd.	327.80	-	327.80	6.86%	17.13

2	境外客户 A（欧洲）	244.91	-	244.91	5.12%	12.80
3	Hamasho Corporation	210.17	-	210.17	4.40%	10.98
4	江西立讯智造有限公司	193.38	-	193.38	4.04%	45.97
5	RMK MEKATRONİK A.Ş.	165.03	-	165.03	3.45%	8.62
合计		1,141.29	-	1,141.29	23.87%	95.50

（5）预付款项

报告期内，公司预付款项主要为向供应商预付的货款。报告期各期末，公司预付款项金额分别为 1,233.92 万元、1,529.10 万元及 1,635.83 万元，占流动资产的比例分别为 2.46%、1.22%及 0.57%，占比较低。

（6）其他应收款

报告期各期末，公司其他应收款账面价值分别为 255.65 万元、2,367.61 万元和 654.70 万元，占流动资产的比例分别为 0.51%、1.89%和 0.23%，占比较低，主要为上市融资款、保证金等。2024 年末，公司其他应收款账面价值同比增加，主要原因系公司于 2024 年 12 月 23 日于香港联交所上市，截至当年末，承销商收到的部分募集资金尚未划转给公司，该部分款项后于 2025 年 1 月划转至公司账户。

（7）存货

报告期各期末，公司存货账面价值分别为 14,152.05 万元、13,752.01 万元和 19,636.59 万元，占流动资产的比例分别为 28.20%、10.98%和 6.90%。

1）存货构成及变动情况分析

报告期各期末，公司存货构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
原材料	7,557.48	38.49%	5,230.61	38.04%	5,067.95	35.81%
委托加工物资	51.56	0.26%	14.64	0.11%	53.34	0.38%
在产品	3,946.16	20.10%	1,441.44	10.48%	2,702.27	19.09%

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
库存商品	7,556.28	38.48%	6,702.69	48.74%	5,389.47	38.08%
发出商品	482.83	2.46%	316.72	2.30%	891.89	6.30%
合同履约成本	42.27	0.22%	45.92	0.33%	47.13	0.33%
合计	19,636.59	100.00%	13,752.01	100.00%	14,152.05	100.00%

报告期各期末，公司存货主要为原材料、在产品及库存商品，合计占存货账面价值的比例分别为 92.99%、97.26%和 97.06%，具体分析如下：

①原材料

公司原材料主要包括金属机械加工件、电气类、谐波减速器、电子类、外购标准零部件和电机等。报告期各期末，公司原材料金额分别为 5,067.95 万元、5,230.61 万元和 7,557.48 万元，占存货的比例分别为 35.81%、38.04%和 38.49%。2025 年末，原材料金额同比增加 2,326.87 万元，主要系随着公司产品销量增长以及具身智能等新产品推出，公司增加相关原材料备货量所致。

②在产品

报告期各期末，公司在产品金额分别为 2,702.27 万元、1,441.44 万元和 3,946.16 万元，占存货的比例分别为 19.09%、10.48%和 20.10%。2024 年末，在产品金额同比下降，主要系公司加强在产品的管理和考核，紧抓生产效率提升，导致当期末在产品金额下降；2025 年末，随着 CR、Nova 等六轴协作机器人产品销售规模扩大，以及多款具身智能产品的推出，当期末在手订单金额同比增加，公司增加了相关产品的备货，在产品金额同比增加。

③库存商品

报告期各期末，公司库存商品金额分别为 5,389.47 万元、6,702.69 万元和 7,556.28 万元，占存货的比例分别为 38.08%、48.74%和 38.48%，金额逐年上涨，主要系公司采取“以销定产+主动备货”的生产模式，随着收入规模的增长，销售订单量不断增加，公司加大了产成品的备货，使得库存商品金额有所增加。

2) 存货跌价准备情况

报告期各期末，公司对存货进行减值测试，并计提了存货跌价准备，具体情

况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		
	账面余额	跌价准备	账面价值
原材料	7,819.43	261.94	7,557.48
委托加工物资	51.56	-	51.56
在产品	3,968.40	22.23	3,946.16
库存商品	9,972.16	2,415.88	7,556.28
发出商品	651.94	169.11	482.83
合同履约成本	42.94	0.68	42.27
合计	22,506.42	2,869.84	19,636.59
项目	2024 年 12 月 31 日		
	账面余额	跌价准备	账面价值
原材料	5,523.95	293.34	5,230.61
委托加工物资	14.64	-	14.64
在产品	1,498.42	56.99	1,441.44
库存商品	8,776.68	2,073.99	6,702.69
发出商品	560.63	243.91	316.72
合同履约成本	45.92	0.00	45.92
合计	16,420.24	2,668.23	13,752.01
项目	2023 年 12 月 31 日		
	账面余额	跌价准备	账面价值
原材料	5,538.88	470.94	5,067.95
委托加工物资	53.34	-	53.34
在产品	2,766.58	64.31	2,702.27
库存商品	6,812.93	1,423.46	5,389.47
发出商品	1,104.42	212.53	891.89
合同履约成本	47.13	-	47.13
合计	16,323.28	2,171.23	14,152.05

报告期各期末，公司对存货按照成本与可变现净值孰低计提存货跌价准备，各期末存货跌价准备金额分别为 2,171.23 万元、2,668.23 万元和 2,869.84 万元，占存货余额的比重分别为 13.30%、16.25%和 12.75%，存货跌价准备计提充分。

（8）其他流动资产

报告期各期末，公司其他流动资产具体情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
大额存单	22,073.44	93.71%	-	-	-	-
待抵扣/待认证进项税额	1,371.51	5.82%	1,064.94	77.00%	1,392.56	87.31%
预缴增值税额	108.95	0.46%	318.15	23.00%	202.40	12.69%
合计	23,553.90	100.00%	1,383.08	100.00%	1,594.96	100.00%

报告期各期末，公司其他流动资产账面价值分别为 1,594.96 万元、1,383.08 万元和 23,553.90 万元，占流动资产的比例分别为 3.18%、1.10%和 8.27%，主要系以持有为目的的可转让大额存单、待抵扣及待认证进项税额。

2、非流动资产构成及变动分析

报告期各期末，公司非流动资产构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
长期应收款	-	-	57.78	0.24%	-	-
长期股权投资	293.30	1.15%	-	-	-	-
其他非流动金融资产	196.77	0.77%	-	-	-	-
固定资产	15,874.19	62.19%	16,729.03	68.80%	18,258.66	78.35%
在建工程	16.10	0.06%	0.42	0.00%	237.45	1.02%
使用权资产	802.08	3.14%	875.13	3.60%	881.70	3.78%
无形资产	4,489.54	17.59%	2,755.52	11.33%	2,726.85	11.70%
商誉	884.51	3.47%	-	-	-	-
长期待摊费用	977.74	3.83%	990.31	4.07%	480.86	2.06%
递延所得税资产	1,013.31	3.97%	429.93	1.77%	190.20	0.82%
其他非流动资产	976.61	3.83%	2,478.59	10.19%	527.82	2.26%
合计	25,524.15	100.00%	24,316.72	100.00%	23,303.55	100.00%

报告期各期末，公司非流动资产分别为 23,303.55 万元、24,316.72 万元和 25,524.15 万元，主要由固定资产、无形资产和其他非流动资产等组成，上述三

项合计占非流动资产的比例分别为 92.32%、90.32%和 83.61%，具体分析如下：

（1）固定资产

1) 固定资产构成情况

报告期各期末，公司固定资产构成情况如下：

单位：万元

2025 年 12 月 31 日				
项目	原值	累计折旧	减值准备	账面价值
房屋及建筑物	14,316.68	1,820.56	-	12,496.12
运输工具	143.77	136.04	-	7.73
办公设备	1,837.51	1,239.41	-	598.11
电子及其他设备	7,186.21	4,295.22	118.76	2,772.24
合计	23,484.18	7,491.23	118.76	15,874.19
2024 年 12 月 31 日				
项目	原值	累计折旧	减值准备	账面价值
房屋及建筑物	14,316.68	1,329.86	-	12,986.83
运输工具	143.77	126.10	-	17.68
办公设备	1,515.61	1,083.46	-	432.15
电子及其他设备	6,862.86	3,570.48	-	3,292.38
合计	22,838.93	6,109.90	-	16,729.03
2023 年 12 月 31 日				
项目	原值	累计折旧	减值准备	账面价值
房屋及建筑物	14,316.68	852.99	-	13,463.69
运输工具	143.77	104.47	-	39.30
办公设备	1,338.62	751.81	-	586.81
电子及其他设备	6,976.97	2,808.11	-	4,168.86
合计	22,776.05	4,517.39	-	18,258.66

报告期各期末，公司固定资产账面价值分别为 18,258.66 万元、16,729.03 万元和 15,874.19 万元，占非流动资产的比例分别为 78.35%、68.80%和 62.19%。公司固定资产主要包括房屋及建筑物、电子及其他设备等。报告期各期末，公司固定资产账面价值逐年小幅下降，主要系房屋及建筑物、设备等累计折旧逐年增加所致。

报告期各期末，公司固定资产减值准备金额分别为 0.00 万元、0.00 万元及 118.76 万元。2025 年末，公司部分电子及其他设备可收回金额低于账面价值，公司针对该等设备计提减值准备 118.76 万元。

2) 固定资产折旧年限情况

报告期内，公司采用年限平均法计提固定资产折旧，折旧年限与同行业可比公司对比情况如下：

项目	发行人	达明	华沿	韩国斗山	节卡	优必选	宇树科技	云深处	乐聚智能
房屋及建筑物	20-30 年	未披露	未披露	未披露	20 年	50 年	未披露	未披露	20 年
运输工具	3-5 年	5 年	未披露	5 年	4 年	3-10 年	未披露	未披露	4-5 年
电子及其他设备	3-10 年	2-5 年	未披露	4-10 年	3-10 年	2-10 年	10 年	3-10 年	3-5 年
办公设备	3-5 年	2-5 年	未披露	3-10 年	未披露	3-5 年	3-5 年	未披露	未披露

注：同行业可比公司数据来源于各公司年报等公开披露资料。

如上表所示，公司固定资产折旧年限与同行业可比公司不存在重大差异。

（2）在建工程

报告期各期末，公司在建工程金额分别为 237.45 万元、0.42 万元和 16.10 万元，占非流动资产的比例分别为 1.02%、0.00%和 0.06%，主要系青岛越疆智能装修项目，整体金额较小。

报告期各期末，公司在建工程不存在减值迹象，公司未对其计提减值准备。

（3）使用权资产

报告期各期末，公司使用权资产分别为 881.70 万元、875.13 万元和 802.08 万元，占非流动资产的比例分别为 3.78%、3.60%和 3.14%。公司使用权资产主要为租赁的办公及研发场所等。

（4）无形资产

报告期各期末，公司无形资产具体情况如下：

单位：万元

2025 年 12 月 31 日				
项目	原值	累计摊销	减值准备	账面价值
土地使用权	2,707.77	361.05	-	2,346.72

软件	681.86	402.05	-	279.81
专利权及技术	2,070.00	207.00	-	1,863.00
合计	5,459.63	970.10	-	4,489.54
2024 年 12 月 31 日				
项目	原值	累计摊销	减值准备	账面价值
土地使用权	2,707.77	283.71	-	2,424.06
软件	614.20	282.74	-	331.46
专利权及技术	-	-	-	-
合计	3,321.98	566.45	-	2,755.52
2023 年 12 月 31 日				
项目	原值	累计摊销	减值准备	账面价值
土地使用权	2,707.77	206.37	-	2,501.40
软件	394.88	169.43	-	225.45
专利权及技术	-	-	-	-
合计	3,102.66	375.80	-	2,726.85

报告期各期末，公司无形资产分别为 2,726.85 万元、2,755.52 万元和 4,489.54 万元，占非流动资产的比例分别为 11.70%、11.33%和 17.59%，主要系土地使用权和专利权及技术。

2025 年末，公司无形资产账面价值增加，主要系公司当年度收购行思无界，新增无形资产原值 2,070.00 万元。

（5）商誉

报告期各期末，公司商誉情况如下：

单位：万元

被收购单位名称	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
行思无界	884.51	-	-
合计	884.51	-	-

如上表所示，2025 年末，公司商誉金额为 884.51 万元，系当年通过非同一控制下企业合并方式收购行思无界 100%股权形成的商誉。

行思无界主营业务系多足机器人等具身智能产品的研发、生产与销售。报告期内，行思无界运营情况良好。公司聘请评估机构对商誉涉及的资产组进行了评

估，根据评估结果，2025 年末，相关商誉未出现减值，无需计提减值准备。

（6）长期待摊费用

报告期各期末，公司长期待摊费用分别为 480.86 万元、990.31 万元和 977.74 万元，占非流动资产的比例分别为 2.06%、4.07%和 3.83%，主要为租赁房屋装修改造费用。2024 年末，公司长期待摊费用同比增加 509.46 万元，主要系新增青岛越疆智能宿舍楼装修改造费用所致。

（7）递延所得税资产和递延所得税负债

报告期各期末，公司递延所得税资产和递延所得税负债具体情况如下：

1）未经抵销的递延所得税资产

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	可抵扣暂时性差异	递延所得税资产	可抵扣暂时性差异	递延所得税资产	可抵扣暂时性差异	递延所得税资产
递延收益	3,850.22	934.22	2,309.26	428.94	-	-
资产减值	1,585.54	286.18	-	-	-	-
租赁负债	651.46	110.67	544.64	86.19	683.97	102.60
预计负债	645.99	96.90	-	-	-	-
股份支付	46.49	6.97	-	-	-	-
内部交易未实现利润	-	-	-	-	1,252.46	187.87
合计	6,779.69	1,434.94	2,853.90	515.13	1,936.43	290.46

2）未经抵销的递延所得税负债

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	应纳税暂时性差异	递延所得税负债	应纳税暂时性差异	递延所得税负债	应纳税暂时性差异	递延所得税负债
使用权资产	638.40	108.42	534.81	81.16	635.97	95.39
非同一控制下企业合并评估增值	1,863.00	465.75	-	-	-	-
公允价值变动损益	2,088.06	313.21	526.60	78.99	405.28	60.79
合计	4,589.46	887.38	1,061.41	160.15	1,041.24	156.19

3）以抵销后净额列示的递延所得税资产或负债

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	抵销金额	抵销后 余额	抵销金额	抵销后 余额	抵销金额	抵销后 余额
递延所得 税资产	421.63	1,013.31	85.21	429.93	100.26	190.20
递延所得 税负债	421.63	465.75	85.21	74.95	100.26	55.92
合计	843.27	1,479.06	170.41	504.88	200.53	246.12

报告期各期末，发行人递延所得税资产主要由递延收益、资产减值及内部交易未实现利润等引起的可抵扣暂时性差异形成，递延所得税负债由非同一控制下企业合并评估增值、公允价值变动损益及使用权资产所引起的应纳税暂时性差异形成。

（8）其他非流动资产

报告期各期末，公司其他非流动资产分别为 527.82 万元、2,478.59 万元和 976.61 万元，占非流动资产的比例分别为 2.26%、10.19%和 3.83%，主要为预付股权投资款、工程及设备预付款、待抵扣及待认证进项税额。

2024 年末，公司其他非流动资产同比增加 1,950.76 万元，主要原因系公司当年度新增预付深圳市海越机器人科技有限责任公司部分投资款，由于合作意向发生变化，经与各方协商，该笔投资款已于 2025 年退回。

（二）资产周转能力分析

报告期内，公司与同行业可比公司的资产周转能力比较情况如下：

项目	公司名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度
应收账款周转率 （次/年）	达明	7.59	7.22	6.57
	华沿	2.95	3.43	2.90
	韩国斗山	1.16	1.73	3.15
	节卡	未披露	3.01	4.36
	优必选	1.27	1.10	1.17
	宇树科技	40.50	23.75	16.83
	云深处	9.30	4.60	5.16

项目	公司名称	2025 年度	2024 年度	2023 年度
	乐聚智能	30.76	10.38	12.52
	算术平均值	13.36	6.90	6.58
	算术平均值（剔除宇树科技及乐聚智能）	4.45	3.52	3.88
	发行人	5.09	5.80	5.90
存货周转率 （次/年）	达明	未披露	1.47	1.52
	华沿	1.82	1.47	1.04
	韩国斗山	0.99	1.57	2.57
	节卡	未披露	2.05	1.45
	优必选	2.32	2.08	1.75
	宇树科技	2.44	1.36	1.02
	云深处	1.79	1.62	1.23
	乐聚智能	2.90	1.53	1.41
	算术平均值	2.04	1.64	1.50
	发行人	1.36	1.19	0.96

注：同行业可比公司数据来源于各公司年报等公开披露资料。

1、应收账款周转率分析

报告期内，公司应收账款周转率分别为 5.90 次/年、5.80 次/年及 5.09 次/年，维持在较高水平。

同行业可比公司中，宇树科技及乐聚智能应收账款周转率远高于其他可比公司。其中，宇树科技与客户协商的付款政策一般以客户全额或部分预付为主；乐聚智能对于非直销客户主要采取先款后货的信用政策，对于部分直销客户采取分阶段收款或给予一定信用期的信用政策，因此其应收账款余额整体维持在较低水平。剔除宇树科技及乐聚智能后，报告期内，公司的应收账款周转率高于同行业可比公司平均值，主要系公司对客户执行较为严格的信用政策，与主要客户保持着良好的合作关系，客户回款情况总体良好，应收账款周转较快。

2、存货周转率分析

报告期内，公司存货周转率分别为 0.96 次/年、1.19 次/年及 1.36 次/年，逐年提高。

报告期内，公司存货周转率低于同行业可比公司平均水平，主要原因系：（1）

公司采用“以销定产+主动备货”的生产模式，考虑客户的意向需求、采购周期等因素，保留一定量的原材料及产品备货，以满足下游客户的柔性化交付要求；

（2）公司建立了丰富的产品矩阵并不断推出新产品系列，产品迭代较快，一定程度上影响了存货周转率。

综上所述，公司应收账款周转率及存货周转率与公司经营情况匹配，具有合理性。

十、偿债能力、流动性与持续经营能力分析

（一）负债状况分析

报告期各期末，公司负债规模及构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
流动负债	31,031.45	64.62%	33,934.66	64.28%	16,692.38	46.16%
非流动负债	16,986.88	35.38%	18,857.24	35.72%	19,466.18	53.84%
合计	48,018.33	100.00%	52,791.91	100.00%	36,158.56	100.00%

报告期各期末，公司负债总额分别为 36,158.56 万元、52,791.91 万元和 48,018.33 万元。报告期各期末，公司流动负债占负债总额比例分别为 46.16%、64.28%和 64.62%。

1、流动负债分析

报告期各期末，公司流动负债构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
短期借款	5,567.16	17.94%	19,974.60	58.86%	5,779.05	34.62%
交易性金融负债	-	-	-	-	7.97	0.05%
应付账款	10,677.57	34.41%	4,068.71	11.99%	3,090.68	18.52%
合同负债	1,075.89	3.47%	684.13	2.02%	1,166.34	6.99%
应付职工薪酬	4,965.23	16.00%	3,254.14	9.59%	2,531.42	15.17%
应交税费	951.19	3.07%	638.39	1.88%	1,565.06	9.38%

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
其他应付款	3,850.63	12.41%	3,551.22	10.46%	1,264.10	7.57%
一年内到期的非流动负债	2,165.88	6.98%	690.10	2.03%	487.35	2.92%
其他流动负债	1,777.90	5.73%	1,073.36	3.16%	800.41	4.80%
合计	31,031.45	100.00%	33,934.66	100.00%	16,692.38	100.00%

报告期各期末，公司流动负债分别为 16,692.38 万元、33,934.66 万元和 31,031.45 万元，主要为短期借款、应付账款、应付职工薪酬和其他应付款等，上述四项合计占流动负债的比例分别为 75.87%、90.91%和 80.76%，具体分析如下：

（1）短期借款

报告期各期末，公司短期借款情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
信用借款	5,567.16	15,988.57	798.68
质押借款	-	3,986.03	4,980.37
合计	5,567.16	19,974.60	5,779.05

报告期各期末，公司短期借款系银行信用借款及质押借款。2024 年末，公司短期借款余额同比增加，主要系当年度为满足日常经营及新产品开发等资金需求，新增短期借款 13,000 万元。

（2）应付账款

报告期各期末，公司应付账款情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
材料款	10,122.20	94.80%	3,825.19	94.01%	2,801.27	90.64%
运输费	269.12	2.52%	127.77	3.14%	71.94	2.33%
委外加工费	245.35	2.30%	115.75	2.84%	157.85	5.11%
其他	40.90	0.38%	-	-	59.62	1.93%

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
合计	10,677.57	100.00%	4,068.71	100.00%	3,090.68	100.00%

报告期各期末，公司应付账款主要系应付供应商货款，各期末金额分别为 3,090.68 万元、4,068.71 万元和 10,677.57 万元，占流动负债的比例分别为 18.52%、11.99%和 34.41%。

2025 年末，公司应付账款余额同比增加 6,608.86 万元，主要系随着公司业务经营规模的持续发展，原材料采购需求增加，同时，公司具身智能业务订单持续落地且对交付时效要求较高，公司针对部分核心原材料加大了备货力度。

（3）合同负债

报告期各期末，公司合同负债分别为 1,166.34 万元、684.13 万元和 1,075.89 万元，占流动负债的比例分别为 6.99%、2.02%和 3.47%，主要系预收货款。由于不同客户合作条款及执行进度存在差异，导致各期末合同负债金额存在一定波动。

（4）应付职工薪酬

报告期各期末，公司应付职工薪酬的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
短期薪酬	4,805.71	3,189.65	2,423.92
离职后福利（设定提存计划）	10.73	5.45	8.30
辞退福利	148.79	59.04	99.20
合计	4,965.23	3,254.14	2,531.42

报告期各期末，公司应付职工薪酬分别为 2,531.42 万元、3,254.14 万元和 4,965.23 万元，占流动负债的比例分别为 15.17%、9.59%和 16.00%。报告期各期末，发行人应付职工薪酬逐年增长，主要系公司经营规模持续增长，员工人数增加所致。

（5）应交税费

报告期各期末，公司应交税费构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
企业所得税	457.12	48.06%	230.45	36.10%	1,441.46	92.10%
增值税	256.58	26.97%	242.18	37.94%	-	-
个人所得税	106.40	11.19%	81.19	12.72%	73.10	4.67%
印花税	68.92	7.25%	32.95	5.16%	14.76	0.94%
房产税	25.08	2.64%	25.08	3.93%	15.69	1.00%
土地使用税	14.75	1.55%	14.75	2.31%	13.77	0.88%
城市维护建设税	13.03	1.37%	6.88	1.08%	3.66	0.23%
教育费附加	9.31	0.98%	4.92	0.77%	2.61	0.17%
合计	951.19	100.00%	638.39	100.00%	1,565.06	100.00%

报告期各期末，公司应交税费主要为应交所得税和应交增值税，各期末金额分别为 1,565.06 万元、638.39 万元和 951.19 万元，占流动负债的比例分别为 9.38%、1.88%和 3.07%。

2023 年末，公司应交税费金额相对较高，主要系日照越疆收到的政府补助对应的应交所得税金额较大所致。

（6）其他应付款

报告期各期末，公司其他应付款余额分别为 1,264.10 万元、3,551.22 万元和 3,850.63 万元，占流动负债的比例分别为 7.57%、10.46%和 12.41%。

公司其他应付款主要由股权收购款、预提费用等构成，其中股权收购款系公司收购行思无界应支付的剩余款项，预提费用系预提的办公费等日常运营支出。2024 年末，公司其他应付款同比增加，主要系公司 2024 年 12 月于香港联交所上市，当年末存在尚未支付中介机构上市相关费用所致。

（7）一年内到期的非流动负债

报告期各期末，公司一年内到期的非流动负债账面金额分别为 487.35 万元、690.10 万元和 2,165.88 万元，主要系一年内到期的长期借款及租赁负债。2025 年末，公司一年内到期的非流动负债同比增加 1,475.78 万元，主要系公司 2024 年新增的长期借款将于 2026 年到期，导致 2025 年末一年内到期的长期借款同比增加。

（8）其他流动负债

报告期各期末，公司其他流动负债分别为 800.41 万元、1,073.36 万元和 1,777.90 万元，主要系计提的产品售后费用及待转销项税。报告期各期末，公司其他流动负债金额逐年增加，主要系公司销售规模扩大，计提的产品售后费用及待转销项税同比增加。

2、非流动负债分析

报告期各期末，公司非流动负债的构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日		2024 年 12 月 31 日		2023 年 12 月 31 日	
	金额	占比	金额	占比	金额	占比
长期借款	-	-	1,615.00	8.56%	-	-
租赁负债	236.95	1.39%	367.14	1.95%	453.30	2.33%
递延收益	16,284.19	95.86%	16,800.16	89.09%	18,956.96	97.38%
递延所得税负债	465.75	2.74%	74.95	0.40%	55.92	0.29%
合计	16,986.88	100.00%	18,857.24	100.00%	19,466.18	100.00%

报告期各期末，公司非流动负债分别为 19,466.18 万元、18,857.24 万元和 16,986.88 万元，主要为递延收益，具体分析如下：

（1）长期借款

报告期各期末，公司长期借款余额分别为 0.00 万元、1,615.00 万元及 0.00 万元。公司于 2024 年新增一笔长期借款 1,900 万元，该借款于 2026 年到期，导致各期末长期借款余额存在波动。

（2）租赁负债

报告期各期末，公司租赁负债分别为 453.30 万元、367.14 万元和 236.95 万元，占非流动负债的比例分别为 2.33%、1.95%及 1.39%，主要为租赁的办公及研发场所、车辆等所形成的应付租金。

（3）递延收益

报告期各期末，公司递延收益主要系与资产相关的政府补助，具体构成情况如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
与资产相关	15,056.44	16,132.24	17,242.53
与收益相关	1,227.75	667.92	1,714.43
合计	16,284.19	16,800.16	18,956.96

报告期各期末，公司递延收益分别为 18,956.96 万元、16,800.16 万元及 16,284.19 万元，主要系子公司日照越疆人工智能机器人生产基地项目及青岛越疆智能“人工智能+机器人”创新应用示范基地项目收到的政府补助。

（二）偿债能力分析

1、公司偿债能力指标及变动趋势分析

报告期内，公司主要偿债能力指标如下表所示：

项目	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
流动比率（倍）	9.18	3.69	3.01
速动比率（倍）	8.54	3.28	2.16
资产负债率（合并）	15.48%	35.31%	49.20%
项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
息税折旧摊销前利润（万元）	-4,693.15	-5,877.05	-5,447.17
利息保障倍数（倍）	不适用	不适用	不适用

注：上述财务指标按照以下公式计算：

- 1、资产负债率（合并）=负债总额/总资产；
- 2、流动比率=流动资产/流动负债；
- 3、速动比率=（流动资产-存货）/流动负债；
- 4、息税折旧摊销前利润=利润总额+利息支出+当年折旧及摊销额；
- 5、利息保障倍数（利润总额+费用化利息支出）/（费用化利息支出+资本化利息支出）。

报告期各期末，公司流动比率分别为 3.01 倍、3.69 倍及 9.18 倍，速动比率分别为 2.16 倍、3.28 倍及 8.54 倍，合并资产负债率分别为 49.20%、35.31% 和 15.48%。报告期内，公司尚未盈利，息税折旧摊销前利润为负。

报告期内，随着公司经营规模的快速增长，以及公司完成香港联交所 IPO 及两次配售获得募集资金，使得公司流动比率和速动比率不断优化，资产负债率持续下降并保持较低水平，整体偿债能力良好。

2、与可比公司的偿债能力对比分析

报告期内，公司与同行业可比公司的偿债能力指标情况如下：

项目	公司名称	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
流动比率 （倍）	达明	6.97	2.72	3.94
	华沿	3.55	4.13	5.14
	韩国斗山	9.60	22.14	31.91
	节卡	未披露	4.94	8.01
	优必选	3.04	1.39	1.49
	宇树科技	3.99	5.34	3.85
	云深处	6.85	3.32	1.89
	乐聚智能	6.19	1.22	2.57
	算术平均值	5.74	5.65	7.35
	算术平均值（剔除韩国斗山）	5.10	3.30	3.84
	发行人	9.18	3.69	3.01
速动比率 （倍）	达明	6.42	1.97	3.19
	华沿	2.76	3.04	4.04
	韩国斗山	8.91	20.25	30.85
	节卡	未披露	4.54	7.38
	优必选	2.80	1.17	1.28
	宇树科技	3.33	4.75	2.92
	云深处	6.26	2.64	1.08
	乐聚智能	5.70	0.96	2.00
	算术平均值	5.17	4.91	6.59
	算术平均值（剔除韩国斗山）	4.55	2.72	3.13
	发行人	8.54	3.28	2.16
资产负债率 （合并）	达明	11.33%	28.31%	22.14%
	华沿	21.57%	19.51%	18.17%
	韩国斗山	12.71%	4.55%	3.86%
	节卡	未披露	20.06%	13.18%
	优必选	28.47%	56.22%	56.17%
	宇树科技	18.82%	16.19%	23.57%
	云深处	14.37%	26.28%	37.31%

项目	公司名称	2025 年 12 月 31 日	2024 年 12 月 31 日	2023 年 12 月 31 日
	乐聚智能	16.42%	75.66%	26.07%
	算术平均值	17.67%	30.85%	25.06%
	算术平均值（剔除韩国斗山）	18.50%	34.60%	28.09%
	发行人	15.48%	35.31%	49.20%

注：同行业可比公司数据来源于各公司年报等公开披露资料。

报告期各期末，同行业可比公司中，韩国斗山的流动比率、速动比率较高，资产负债率较低，主要原因系韩国斗山于 2023 年在韩国证券交易所上市，募资金额折合人民币约 23 亿元，资金充足，各期末货币资金等流动资产金额较大，负债金额较小。

剔除韩国斗山后，2023 年末，由于公司尚未在香港联交所上市，未通过资本市场融资，流动比率、速动比率略低于同行业可比公司平均水平，资产负债率高于同行业可比公司平均水平；2024 年末，随着公司完成港股 IPO 获得募集资金，公司流动比率、速动比率及资产负债率均得到优化，与同行业可比公司平均水平不存在重大差异；2025 年末，由于公司当年度完成两次 H 股配售募集资金，流动比率、速动比率大幅提升，高于同行业可比公司平均水平，资产负债率大幅下降，低于同行业可比公司平均水平。

综上所述，报告期内，公司流动比率、速动比率较高，资产负债率较低，经营状况良好，具有较强的偿债能力。

（三）股利分配情况

报告期内，公司未进行股利分配。

（四）现金流量分析

报告期内，公司现金流量情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
经营活动产生的现金流量净额	-4,259.42	-9,167.84	-15,770.01
投资活动产生的现金流量净额	-181,400.38	5,911.35	-5,786.52
筹资活动产生的现金流量净额	156,076.03	80,524.24	2,813.63
汇率变动对现金及现金等价物的影响	-762.72	11.90	62.76

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
现金及现金等价物净增加额	-30,346.50	77,279.65	-18,680.14

1、经营活动现金流量分析

报告期内，公司经营活动现金流量如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
销售商品、提供劳务收到的现金	52,423.58	34,333.12	27,008.33
收到的税费返还	2,386.51	2,269.09	890.17
收到的其他与经营活动有关的现金	5,130.63	1,273.23	2,662.38
经营活动现金流入小计	59,940.72	37,875.45	30,560.87
购买商品、接受劳务支付的现金	31,910.87	20,486.93	19,905.30
支付给职工以及为职工支付的现金	18,474.32	14,897.32	12,976.10
支付的各项税费	1,798.45	2,323.04	4,913.05
支付的其他与经营活动有关的现金	12,016.50	9,335.99	8,536.43
经营活动现金流出小计	64,200.14	47,043.28	46,330.88
经营活动产生的现金流量净额	-4,259.42	-9,167.84	-15,770.01

报告期内，公司经营活动产生的现金流量净额分别为-15,770.01 万元、-9,167.84 万元和-4,259.42 万元。公司经营活动现金流入主要来源为销售商品、提供劳务收到的现金，经营活动现金流出主要为购买商品、接受劳务支付的现金和支付给职工以及为职工支付的现金。报告期内，公司经营活动产生的现金流量净额为净流出，主要系公司业务正处于快速发展期，技术及产品研发、销售渠道拓展和日常经营管理等需要持续的资金投入，使得各期经营活动现金流出规模较大所致。

报告期内，公司经营活动产生的现金流量净额和净利润之间差异情况如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
净利润	-8,404.84	-9,536.46	-10,328.10
加：信用减值损失	334.72	261.16	396.64
资产减值损失	2,050.86	1,089.87	1,707.07
固定资产折旧	2,128.61	2,446.22	2,353.31

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
无形资产摊销	409.93	190.65	157.45
使用权资产折旧	586.20	496.82	624.23
长期待摊费用摊销	300.34	209.18	202.10
递延收益摊销	-2,316.25	-2,758.80	-2,659.61
处置固定资产、无形资产和其他长期资产的损失（收益以“-”号填列）	-10.40	277.99	-3.68
固定资产报废损失（收益以“-”号填列）	88.61	152.23	18.06
公允价值变动损失（收益以“-”号填列）	-1,564.80	-410.42	-336.16
财务费用（收益以“-”号填列）	93.48	182.15	195.73
投资损失（收益以“-”号填列）	-303.31	-18.90	-265.68
递延所得税资产减少（增加以“-”号填列）	-583.38	-239.73	-179.61
递延所得税负债增加（减少以“-”号填列）	-126.70	19.03	54.94
存货的减少（增加以“-”号填列）	-7,457.62	-1,388.80	-2,932.01
经营性应收项目的减少（增加以“-”号填列）	-4,405.67	-4,781.43	-1,227.53
经营性应付项目的增加（减少以“-”号填列）	11,476.08	2,005.84	-5,693.70
股权激励费用	3,444.70	2,635.55	2,146.51
经营活动产生的现金流量净额	-4,259.42	-9,167.84	-15,770.01
经营活动产生的现金流量净额和净利润差异	4,145.42	368.62	-5,441.91

报告期内，公司经营活动产生的现金流量净额与净利润存在一定差异，主要系由经营性应收/应付项目、存货、递延收益摊销和股份支付等变动导致。2023 年，公司经营活动产生的现金流量净额小于当期净利润，主要系为满足海外业务扩张和产品销售需要存货备货增加，以及当期缴纳越疆人工智能机器人生产基地项目政府补助相关所得税等原因，使得经营性应付项目有所减少；2025 年，公司经营活动产生的现金流量净额大于当期净利润，主要系当年末公司原材料采购及新产品备货增加，对应的应付款项以及非付现费用增加所致。报告期各期，公司净利润与经营活动产生的现金流量净额勾稽关系合理，与公司的实际经营情况相匹配。

2、投资活动现金流量分析

报告期内，公司投资活动现金流量如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
收回投资收到的现金	71,492.78	8,000.00	39,040.04
取得投资收益收到的现金	1,601.28	533.30	445.87
处置固定资产、无形资产和其他长期资产收回的现金净额	165.26	442.58	42.48
处置联营企业收到的现金净额	81.59	-	-
投资活动现金流入小计	73,340.91	8,975.88	39,528.40
购建固定资产、无形资产和其他长期资产支付的现金	1,524.53	1,464.53	1,135.81
投资支付的现金	250,671.85	1,600.00	37,025.06
取得子公司及其他营业单位支付的现金净额	1,141.91	-	7,154.05
支付其他与投资活动有关的现金	1,403.00	-	-
投资活动现金流出小计	254,741.29	3,064.53	45,314.92
投资活动产生的现金流量净额	-181,400.38	5,911.35	-5,786.52

报告期内，公司投资活动产生的现金流量净额分别为-5,786.52 万元、5,911.35 万元和-181,400.38 万元。2025 年，公司投资活动产生的现金流出金额较大，主要系公司先后于 2024 年底完成港股 IPO 及于 2025 年完成两次港股配售后账面货币资金余额较多，将暂时闲置的资金用于购买定期存款所致。

3、筹资活动现金流量分析

报告期内，公司筹资活动现金流量如下：

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
吸收投资收到的现金	172,762.42	65,493.20	-
取得借款收到的现金	9,514.12	25,896.78	5,753.11
收到其他与筹资活动有关的现金	12.38	-	-
筹资活动现金流入小计	182,288.93	91,389.98	5,753.11
偿还债务支付的现金	24,190.00	9,895.00	2,200.00
分配股利、利润或偿付利息支付的现金	179.21	166.41	85.85
支付其他与筹资活动有关的现金	1,843.70	804.34	653.63
筹资活动现金流出小计	26,212.91	10,865.74	2,939.48
筹资活动产生的现金流量净额	156,076.03	80,524.24	2,813.63

报告期内，公司筹资活动产生的现金流量净额分别为 2,813.63 万元、

80,524.24 万元和 156,076.03 万元。公司筹资活动现金流入主要为公司进行股权融资和借款获得的现金，筹资活动现金流出主要为偿还借款支付的现金。2025 年，公司筹资活动现金流入金额较大，主要系公司于 2024 年港股 IPO 上市后，分别于 2025 年 7 月、2025 年 11 月完成两次港股配售募集资金所致。

（五）流动性变化、风险趋势及具体应对措施

报告期各期末，公司流动比率及速动比率逐年提高，资产负债率逐年下降，偿债能力较强，整体呈良好的变动态势，预计未来不存在负债无法偿还的流动性风险。

本次 A 股公开发行股票并上市后，公司融资能力将进一步提高，流动比率和速动比率将进一步提升，资产负债率进一步下降，资本结构得以持续优化，流动性风险较低。

（六）持续经营能力分析

1、持续经营能力方面存在的重大不利变化或风险因素

对公司持续盈利能力产生重大不利影响的因素参见本招股说明书“第三节 风险因素”中披露的相关内容。

2、管理层自我评判的依据

报告期内，公司经营规模不断扩大，公司资产质量、财务状况良好，公司的经营模式、主营产品或服务未发生重大变化；公司的行业地位及所处行业的经营环境未发生重大不利变化；公司在用的商标、专利、专有技术等重要资产或者技术的取得或者使用不存在重大不利变化；公司最近一年的营业收入或净利润对关联方或者有重大不确定性的客户不存在重大依赖；公司最近一年的净利润不来自合并财务报表范围以外的投资收益。随着本次 IPO 顺利完成，充足的募集资金及募投项目的顺利实施，将为公司未来持续经营奠定坚实的基础。

综上，公司具有持续经营能力，不存在影响持续经营能力方面的重大不利变化。

十一、重大资本性支出与资产业务重组分析

（一）重大投资或资本性支出

1、报告期内重大资本性支出情况

报告期内，公司购建固定资产、无形资产和其他长期资产支付的现金分别为 1,135.81 万元、1,464.53 万元和 1,524.53 万元。

2、未来可预见的重大资本性支出计划及资金需要量

公司未来可预见的三年内重大资本性支出项目主要为募集资金投资项目，具体内容参见本招股说明书“第七节 募集资金运用与未来发展规划”。

（二）重大资产业务重组或股权收购合并

报告期内，公司不存在重大资产业务重组及股权收购合并事项。

十二、资产负债表日后事项、或有事项及其他重要事项

（一）资产负债表日后事项

2026 年 2 月 3 日，公司根据 H 股购股权计划向 37 名授予人共计授予 8,638,475 份期权，该等期权的行权价格为每股 H 股 37.78 港元。由于部分授予人未根据 H 股购股权计划的条款接纳相关购股权，2,300,000 份购股权已相应失效。

2026 年 2 月 3 日，公司根据 H 股股份激励计划向 80 名员工参与者共计授予 1,531,300 份股份激励，该股份激励的购买价为每股 H 股 1.00 港元。

2026 年 3 月，公司向广东省具身智能科技有限公司增资人民币 3,000 万元，增资完成后，公司对广东省具身智能科技有限公司的持股比例将为 10%。截至财务报表批准日期，公司已支付增资款项，股权变更登记手续尚未完成。

截至审计报告签署日，除上述事项外，公司不存在其他应披露而未披露的重大资产负债表日后事项。

（二）或有事项

截至本招股说明书签署日，公司不存在应披露而未披露的重要或有事项。

（三）其他重要事项

其他重要事项参见本招股说明书“第十节 其他重要事项”。

十三、盈利预测

公司未编制盈利预测报告。

十四、公司未来经营状况和盈利能力发展趋势

（一）未来可实现盈利的总体分析

越疆科技是行业领先的智能机器人公司，经过十余年的技术沉淀与市场积累，已构建起智能机器人硬件、软件、算法等**自主核心技术**体系，为协作机器人智能化升级和具身智能机器人创新奠定了坚实的技术基础。公司产品矩阵丰富且产品性能行业领先，能够满足不同领域客户的多样化柔性需求，经过持续有效的市场培育及产品推广，下游客户逐步了解并认可公司的产品，在行业规模快速发展背景下，公司获取的订单数量持续增加，报告期内收入实现快速增长。目前，公司产品已广泛应用于汽车、3C、新能源、食品饮料、医疗健康、商业零售及科研教育等领域，服务 80 余家世界 500 强企业，已成为中国智能机器人技术走向全球的代表力量。

未来，公司将坚持以技术驱动为核心，结合行业技术发展和客户需求持续丰富产品矩阵，随着机器人市场规模持续增长且协作机器人在全球机器人市场中的占比持续提升、全球具身智能行业从技术验证进入大规模商业化拐点，预计下游终端需求将持续放量，伴随公司品牌知名度及行业地位的进一步提升，公司的市场份额及营业收入预计会进一步增加。此外，公司将持续保持研发创新、提升管理能力并优化成本管控，努力推动收入规模快速增长并提升公司盈利水平，最终实现整体盈利。

（二）未来可实现盈利的假设条件

- 1、公司经营所涉及的国家和地区的政治、经济和社会环境无重大不利变化；
- 2、公司所遵循的相关法律法规、行业监管体系无重大不利变化；
- 3、国家战略规划、产业鼓励政策和区域发展政策无重大不利变化；

- 4、公司所处行业与市场环境不会发生重大不利变化；
- 5、公司核心团队保持稳定，无重大经营决策失误和足以严重影响公司正常运转的重大人事变动；
- 6、公司技术创新以及研发成果转化表现持续保持较高水平，公司新产品研发符合行业发展趋势、商业化进展顺利，未发生重大不利影响；
- 7、公司现存客户的合作关系稳定，且基于报告期的客户基础继续市场开发，客户认可度和品牌知名度持续提高，公司行业地位进一步提升；
- 8、公司产品技术持续提升，协作机器人、复合机器人等业务能够保持市场竞争力，具身智能机器人产品逐步获得市场认可，各产品毛利率水平在成熟期基本稳定，产品价格具有一定的竞争力，原材料价格预判符合市场预测；
- 9、公司收入规模增长符合公司预期，产能建设达到规划产能，产能与销量、客户具有高度匹配性；
- 10、公司整体收入增长速度预期将高于期间费用增长速度，规模效应进一步提升；
- 11、本次公司股票发行上市成功，募集资金顺利到位，募集资金投资项目能够顺利实施，并取得预期收益。

（三）前瞻性信息及其依据

1、公司未来是否盈利的前瞻性信息

报告期内，公司营业收入分别为 28,699.17 万元、37,483.06 万元和 49,348.30 万元，营业收入复合增长率达 31.13%，营业收入规模呈现持续增长态势，归属于母公司股东的净利润分别为-10,328.10 万元、-9,536.46 万元和 -8,353.62 万元，公司经营亏损持续收窄。

未来，在行业政策支持以及管理团队的努力下，随着协作机器人及具身智能下游应用领域逐渐丰富、市场规模持续扩大，加之公司不断完善产品布局、主要产品商业化持续推进、公司客户及市场影响力进一步增强，公司营业收入保持增长趋势的确定性较高，未来成长具有可持续性。随着公司市场地位的提升、业务规模的扩大，公司盈利情况将有所改善，预计将于 2028 年度整体实现扭亏为盈。

（1）发行人 2028 年扭亏为盈需达到的条件

在协作机器人下游应用场景不断拓宽、全球协作机器人市场渗透率加速提升以及具身智能产业从技术验证向规模化商用跨越的双重驱动下，智能机器人行业整体需求进入高速扩张通道，公司依托“协作机器人智能化升级+具身智能机器人创新”双轮驱动战略，持续完善全品类产品矩阵、夯实全球化渠道布局并深化各行业头部客户合作，品牌影响力及市场份额稳步提升，营业收入保持持续增长具备较强的确定性。伴随业务规模持续扩张，规模效应逐步释放，公司盈利水平将持续改善，预计 2028 年实现整体扭亏为盈。需达成以下关键条件：

1) 营业收入

发行人坚持以协作机器人作为基本盘、具身智能作为全新增长引擎的协同发展战略，推动公司业务进一步发展。在协作机器人领域，公司已拥有 10 个系列 30 余款型号的产品矩阵，负载范围自 0.25kg 至 30kg，可全面适配工业制造、商业服务、科研教育及医疗手术等多类场景，2025 年协作机器人销量位居全球第一，系全球协作机器人领域的领导者；在具身智能领域，公司已打造出双足人形机器人、轮式人形机器人、多足机器人及双臂机器人等全形态产品，依托自研具身模型实现深度智能赋能，相关产品均已实现商业化落地，成为国内首批进入人形机器人量产阶段的企业之一，系具身智能领域的行业先行者。

预测期内，协作机器人业务作为公司经营基本盘，以 CR 系列、Nova 系列等为核心，凭借行业领先优势及丰富的产品矩阵，业务规模稳步扩张，预计到 2028 年销售规模超过 10 亿元；具身智能业务作为全新增长引擎，以人形机器人、多足机器人为主，依托公司十余年积累的工业基础、核心技术及全球化营销网络，实现从商业化落地到规模放量的跨越式发展，预计到 2028 年收入占比将超过 30%。协作机器人持续夯实公司业务基本盘，具身智能业务作为全新增长引擎，共同推动公司整体营收规模保持持续增长。

2) 毛利率

综合毛利率主要受收入结构、产品定价、原材料及制造成本等多重因素共同影响。预测期内，发行人协作机器人作为核心基本盘，毛利率整体继续维持在较高水平，具身智能机器人营收占比逐年提升，毛利率水平伴随规模放量持

续改善。依托核心技术自研、产品矩阵丰富、全球化布局 and 关键零部件自主可控等综合优势，叠加规模效应释放，预测期内公司综合毛利率略低于报告期水平且维持在 40%-45% 之间，整体保持较高水平且相对稳定。

3) 期间费用

发行人基于前瞻性布局，自 2025 年起围绕具身智能前沿技术储备、全球销售网络布局及精细化管理体系搭建进行阶段性战略性投入，各条线人员引进加速，整体员工规模大幅增加，2026 年为投入集中落地之年，期间费用增速阶段性高于收入增速，上述投入具备明确的阶段性特征，公司计划于预测期初基本完成相关基础体系搭建，2027 年起人员引进节奏放缓，期间费用增速显著回落。2025 年，公司期间费用为 3.38 亿元，期间费用率为 68.43%，随着公司收入规模快速增长，2027 年和 2028 年公司期间费用率将有所下降，预计到 2028 年期间费用率将下降至 35%-40%。

综上，发行人关于营业收入、毛利率和期间费用的预测均系基于行业发展趋势、自身经营状况及公司战略规划作出，具有客观性、合理性及充分的可实现性。

(2) 发行人盈利时点的敏感性分析

营业收入、毛利率和期间费用系影响公司盈利水平的关键因素，公司基于该等主要经营指标的变化情况对未来盈利的可实现性进行审慎测算，预计于 2028 年度实现盈利。前述关键指标受多重内外部因素影响，存在发生不利变化的可能性，进而可能导致公司盈利时点晚于预期。

考虑到公司两大核心业务线所处发展阶段、市场成熟度及竞争格局存在显著差异，其对盈利实现的影响亦不相同，需分别予以分析：（1）协作机器人业务作为公司经营基本盘，行业经过多年发展已进入相对成熟阶段，市场增长预期较为明确，竞争格局趋于稳定，公司依托十余年技术积累与全球化市场深耕，协作机器人销量位居全球第一，已建立较为稳固的行业领导地位；（2）具身智能业务作为公司前瞻性布局的全新增长引擎，行业尚处于实验室向规模化商用过渡的阶段，行业处于产业化初期发展阶段，商业化落地时间较短。公司结合协作机器人与具身智能不同产品线收入情况，对相关指标分别进行敏感性分析，

预测最早盈利年度结果如下：

变动指标		变动幅度及敏感性分析结果						
营业收入	协作机器人	-10%	-7%	-5%	预期水平	+5%	+7%	+10%
		2029 年	2028 年	2028 年	2028 年	2028 年	2028 年	2028 年
	具身智能机器人	-20%	-10%	-5%	预期水平	+5%	+10%	+20%
		2029 年	2028 年	2028 年	2028 年	2028 年	2028 年	2028 年
毛利率		-5 个百分点	-4 个百分点	-3 个百分点	预期水平	+3 个百分点	+4 个百分点	+5 个百分点
		2029 年	2029 年	2029 年	2028 年	2028 年	2028 年	2028 年
期间费用		-10%	-7%	-5%	预期水平	+5%	+7%	+10%
		2028 年	2028 年	2028 年	2028 年	2028 年	2029 年	2029 年

注：前述时间系相关变动指标在对应变动幅度下最早实现盈利的年份；鉴于具身智能机器人业务尚处于发展初期，经营业绩不确定性较大，因此营业收入选择更大的变动幅度进行测算。

由上表可知，若协作机器人向既有市场纵深渗透、向新应用领域泛化延伸、对传统工业机器人市场结构性替代等因素带来的需求增长不及预期，或者具身智能机器人商业化落地与放量节奏放缓、下游重点领域大客户开拓进展延缓等因素出现，导致公司无法实现预期营业收入；或者因市场环境变化导致公司无法实现预期毛利率、期间费用支出超出规划目标，且公司不能有效应对，则公司整体扭亏为盈时间存在延后的风险。

上述预测性信息为发行人管理层基于发行人的经营状况及市场情况做出预测，受到上述多重因素的影响，该等预测性信息与未来的实际情况可能存在一定的偏差。发行人提醒投资者注意，相关假设的数据基础及相关预测具有重大不确定性，投资者在进行投资决策时应谨慎使用。

2、前瞻性信息的依据

（1）协作机器人行业处于快速发展阶段，市场空间较大

在工业自动化技术日趋成熟的当下，制造业对生产自动化升级与人机协同作业的诉求持续增强，与此同时，对机器人在安全性能、部署便捷性、结构轻量化及运行稳定性等维度的标准也不断提高，协作机器人凭借其特有优势，市场份额有望持续提升。根据灼识咨询报告，2020 年至 2025 年，全球机器人市场规模从 2,311.1 亿元增长至 4,972.2 亿元。其中，协作机器人的市场规模由 34.1 亿元

增长至 106.6 亿元，年复合增长率达 25.6%，成为产业增长核心动力。在技术进步、场景拓展及产业链协同的作用下，协作机器人不仅正逐步成为智能制造体系的关键组成部分，也有望在更广泛的商业与社会服务领域开辟可持续增长空间并保持较高的增速。

（2）具身智能机器人行业正处技术验证向规模化商业应用关键转折期，行业增长潜力巨大

具身智能行业正处在从技术验证向规模化商业应用加速跨越的关键转折期。随着大模型、多模态感知、运动控制等底层技术持续成熟，具身智能机器人在工业制造、商业服务、医疗康养、特种作业等场景中的应用价值逐步得到验证，商业化落地条件日趋完备，而具身智能作为其核心支撑技术，将同步迎来爆发式增长窗口期。与此同时，政策端持续加码，国家及地方层面密集出台支持智能机器人产业发展的专项规划，为行业创造了良好的政策环境。产业链协同效应初步显现，核心零部件国产化率提升，制造成本逐步下降，进一步降低了规模化部署的门槛。随着技术、成本、政策与需求的多重驱动，具身智能行业即将进入高速增长通道，市场空间极为广阔，具备先发优势的企业有望在这一轮产业变革中占据有利身位。

公司报告期内积极布局具身智能相关赛道，已推出人形机器人、多足机器人及双臂机器人等产品，构建了完善的具身智能产品矩阵。报告期内，公司具身智能机器人产品已实现商业化，后续预计相关收入将随产能释放和客户验证通过而快速放量。

（3）国家政策利好行业发展

《中华人民共和国国民经济和社会发展第十五个五年规划纲要》明确提出，要前瞻布局未来产业，推动具身智能等领域成为新的经济增长点，与公司核心发展方向高度一致。公司已构建“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”的全形态具身智能产品矩阵，并推出多形态具身智能群体协同方案，实现多智能体协同作业与真实场景规模化落地，形成从技术研发、产品创新到场景应用、生态协同的完整布局。公司通过持续技术创新与场景落地，推动具身智能产业化进程，助力未来产业发展壮大，符合国家中长期产业战略规划方向。国家及地方层面均配

套了有利的政策和补偿措施，有效降低了企业的创新成本与市场推广风险，为行业从技术研发到规模化应用提供了全方位的政策护航。

（4）公司具备完善的产品布局，新产品商业化逐步推进

公司已构建起覆盖 10 个系列 30 余款型号的协作机器人产品矩阵，可全面适配工业制造、商业服务及科研教育等多类场景，成为全球协作机器人领域产品线最丰富的厂商之一。以协作机器人整机为核心，公司延伸布局复合机器人、具身智能机器人及相关解决方案，逐步形成完整的产业生态。该生态通过强化产品线之间的协同与系统适配，以软硬一体、模块集成的设计理念，持续提升公司整体解决方案的竞争力与客户覆盖能力，从而系统化巩固公司在协作机器人及具身智能领域的综合优势，完善的产品布局将为公司未来业务规模的增长提供充足的动力。

十五、发行人财务报告审计截止日后主要财务信息及经营状况

财务报告审计截止日至本招股说明书签署日，公司经营状况正常，公司所处行业的产业政策未发生重大调整，公司业务模式及竞争趋势未发生重大不利变化，公司主要原材料采购与重要供应商情况、主要产品的销售与重要客户情况、公司适用税收政策未发生重大不利变化，公司亦未出现其他可能影响公司正常经营或可能影响投资者判断的重大不利事项。

十六、境内外信息披露差异

公司是一家在香港联交所上市的 H 股上市公司，已按照国际财务报告准则编制合并财务报表并经安永华明审计。本节中使用的财务报表在净亏损和净资产方面与公司按照国际财务报告准则编制的合并财务报表之间不存在差异。

第七节 募集资金运用与未来发展规划

一、募集资金运用概况

（一）募集资金运用方案

公司本次发行募集资金围绕主营业务进行投资安排，扣除发行费用后，全部用于公司主营业务相关的项目。本次募集资金投向经公司 2026 年 3 月 13 日召开的第二届董事会第二次会议及 2026 年 4 月 2 日召开的 2026 年第一次临时股东大会会议审议通过，由董事会根据项目的轻重缓急情况安排实施，本次公开发行募集资金扣除发行费用后拟投资于以下项目：

单位：万元

序号	项目名称	实施主体	项目总投资	拟投入募集资金金额	备案情况	环评批复
1	多足机器人研发及产业化项目	越疆科技	55,000.00	55,000.00	项目代码：2604-441500-04-05-606520	不适用（注）
2	人形机器人技术提升项目	越疆科技、上海越疆	25,000.00	25,000.00	深南山发改备案（2026）298 号、国家代码 2603-310115-04-05-450876	不适用
3	营销能力提升建设项目	越疆科技	10,000.00	10,000.00	深南山发改备案（2026）297 号	不适用
4	补充流动资金项目	越疆科技	30,000.00	30,000.00	不适用	不适用
合计		—	120,000.00	120,000.00	—	—

注：2026 年 3 月，深圳市生态环境局深汕管理局出具《关于反馈多足机器人研发及产业化项目环评手续意见的复函》（深环深汕函〔2026〕102 号），确认多足机器人研发及产业化项目无需进行环境影响评价。

（二）实际募集资金超出募集资金投资项目需求或不足时的安排

若本次发行实际募集资金净额少于上述项目计划利用募集资金金额，公司将通过自筹解决资金缺口或由董事会按公司经营发展需要的迫切性，在上述投资的项目中决定优先实施的项目；如果实际募集资金净额超过上述项目计划利用募集资金金额，公司将严格按照相关规定管理和使用超募资金。本次发行募集资金到位之前，公司可根据项目进度的实际情况暂以自筹资金先行投入，待募集资金到位后，按募集资金使用管理的相关规定置换已投入使用的自筹资金。

（三）募集资金使用管理制度

经公司 2026 年第一次临时股东会审议通过《募集资金使用管理办法》，对募集资金的专户存储、使用、用途变更、管理与监督等进行了规定。公司将严格依照中国证监会、深圳证券交易所及公司关于募集资金管理的规定，将募集资金存放于董事会决定的专项账户集中管理。

公司上市后将在深圳证券交易所规定时间内与保荐人及募集资金存管银行签订《募集资金三方监管协议》，对募集资金专户存储、使用和监管等方面的三方权利、责任和义务进行约定。使用募集资金时，公司将严格按照《募集资金使用管理办法》的要求使用。

（四）募集资金投资项目符合国家产业政策、投资管理、环境保护、土地管理以及其他法律、法规和规章的规定

公司所处的机器人行业是国家鼓励和支持发展的行业。公司本次募集资金投资项目是现有主营业务基础上的产能扩张、研发升级、营销网络建设，募集资金将全部用于公司主营业务，没有将募集资金用于持有交易性金融资产和可供出售的金融资产、借予他人、委托理财等财务性投资的计划，以及直接或间接投资于以买卖有价证券为主要业务的公司的计划。

公司本次募集资金投资项目已完成发改备案手续，均无需办理环评手续。除多足机器人研发及产业化项目拟购置房产外，其余项目不涉及新增用地。

本次募集资金投资项目中“多足机器人研发及产业化项目”的实施场地位于广东省深汕特别合作区，公司已于 2026 年 3 月与广东深汕投资控股集团有限公司签订《购置意向协议》，拟认购位于广东省深汕特别合作区鹅埠街道深汕大道西段北侧深汕工业互联网制造业创新基地项目约 30,000 m² 物业的所有权，该物业的取得不存在法律障碍。

公司本次募集资金投资项目实施后，不会新增同业竞争，不会对发行人的独立性产生不利影响。公司募集资金投资项目整体符合国家产业政策、投资管理、环境保护、土地管理等相关法律法规要求。

（五）募集资金拟投资项目的用地计划、进展情况

本次募投项目不涉及新增用地，其中人形机器人技术提升项目、营销能力提升建设项目的所需场地通过租赁方式解决，多足机器人研发及产业化项目所需场地拟通过新购置房产方式解决。

发行人已于 2026 年 3 月与广东深汕投资控股集团有限公司签订《购置意向协议》（有效期为签署后 12 个月），拟以不超过 32,000.00 万元的价格，购买位于广东省深汕特别合作区鹅埠街道深汕大道西段北侧深汕工业互联网制造业创新基地项目、建筑面积约为 30,000 m² 的物业，该物业规划用途为厂房，用于满足多足机器人研发及产业化项目的生产、研发等需求，该物业的取得不存在法律障碍。

鉴于本次募投项目生产环节无特殊场地要求，无需配备大型生产设备，且不产生污染，普通标准厂房及办公场地即可满足运营需要，场地可替代性较强，因此即使公司未能如期取得上述物业，或在物业完全投入使用后仍存在场地不足的情况，公司亦将根据实际经营需要持续推动房产购置或积极接洽其他符合要求的替代物业，预计不会对募投项目实施构成重大不利影响。综上，发行人募投项目场地的落实不存在重大不确定性。

二、募集资金投资项目的确定依据

本次募集资金投资项目系综合考虑公司主营业务、经营规模、技术水平，并审慎结合公司管理能力和发展目标后确定，具有合理性与必要性。

公司深耕机器人领域，主营业务为协作机器人和具身智能机器人的研发、生产和销售。截至报告期末，公司总资产规模达 310,278.17 万元，2025 年营业收入为 49,348.30 万元，整体经营稳健，具备持续发展的基础。

近年来，随着机器人技术在工业、商业及服务等应用场景不断拓展，市场对高性能、高可靠性机器人的需求持续上升，行业进入快速发展阶段。在此背景下，公司现有产能与智能化制造水平较难完全匹配市场的增量需求；同时，人形机器人等新兴业务的研发推进，也对公司的技术储备和生产能力提出了更高要求。为此，本次募集资金投资项目紧密围绕公司核心主营业务，具体涵盖多足机器人研发及产业化、人形机器人技术提升、营销能力提升建设及补充流动资金四大方向，

旨在扩大核心产品产能、升级研发体系、完善智能制造与全球营销网络布局。项目规划与公司现有生产经营规模、财务状况、技术水平、管理能力高度适配，契合公司长期发展目标，是公司顺应行业趋势、把握市场机遇、巩固行业地位、落实战略发展规划的关键举措。

三、募集资金具体用途、可行性分析及与现有业务和技术的关系

（一）募集资金具体用途

1、多足机器人研发及产业化项目

本项目投资总额为 55,000.00 万元，建设期为 2 年。公司计划新建生产车间及仓库、办公及研发场所，总建筑面积约为 30,000.00 m²。项目围绕多足机器人技术研发与专业化产线建设，本项目通过加大核心技术研发投入、建设规模化智能制造产线，实现多足机器人产品的技术升级与产能自主可控，突破现有发展瓶颈，提升生产制造的智能化、标准化水平与规模化效应，进一步巩固公司在机器人领域的竞争优势，提升行业地位与整体盈利能力。

2、人形机器人技术提升项目

本项目投资总额为 25,000.00 万元，建设期为 4 年。项目通过购置专业研发设备、软件等并组织更多高素质的研发人才，围绕数据工具链开发、多模态数据采集与标注、仿真与算法基准平台搭建、训练与部署工程化等核心课题开展研发，打造专业数据支撑、核心算法研发、工程化训练部署等体系，进一步突破并完善公司人形机器人在运动控制精度、复杂环境适应性等方面的技术瓶颈，实现产品性能全方位迭代优化，完善工业场景机器人整体解决方案，巩固公司在机器人领域的技术领先地位，适配市场升级需求，助力公司抢占人形机器人蓝海市场发展机遇。

3、营销能力提升建设项目

本项目投资总额为 10,000.00 万元，建设期为 2 年，拟在国内主要城市租赁场地设立办事处、建设区域旗舰店。项目总建筑面积 3,500.00 m²，项目通过购置配套软硬件设备及软件系统等。本项目将通过完善国内线下营销网络、加大品牌推广与市场投入力度，打造沉浸式产品体验阵地，完善并适配 B+C 双端的全域营销体系，有效提升品牌专业认知度与市场影响力，拓宽客户触达渠道与市场

覆盖广度，衔接公司多足机器人等产品新增产能的市场消化需求，保障产销协同推进，同时进一步增强公司市场服务能力与综合运营效率，为公司深耕工业 B 端市场、开拓消费 C 端市场奠定坚实基础，支撑公司在协作机器人及具身智能机器人领域实现业务全域拓展。

4、补充流动资金项目

随着公司业务快速发展和经营规模迅速扩大，为满足公司持续增加的日常运营资金需求，公司综合考虑了行业发展趋势、自身未来发展规划及实际财务状况等具体情况，拟将募集资金中的 30,000.00 万元用于补充流动资金。

本次补充流动资金到位后将被用于公司日常生产经营活动，对于保障公司持续稳定发展和实现中长期战略目标具有重要意义，因此具备必要性，融资规模具备合理性。

本次补充流动资金到位后，公司的资产流动性将得以提升，有助于公司优化财务结构、降低财务风险、缓解流动资金压力和增强抗风险能力。

（二）项目实施的可行性

1、多足机器人研发及产业化项目

（1）国家相关政策为项目实施奠定基础

本项目聚焦多足机器人的研发及产业化，所属机器人行业为国家重点鼓励和支持的战略性新兴产业，国家层面出台多项政策为行业发展提供明确导向与有力支持。《2026 年国务院政府工作报告》提出，要培育壮大新兴产业和未来产业。建立未来产业投入增长和风险分担机制，培育发展未来能源、量子科技、具身智能、脑机接口、6G 等未来产业；《中华人民共和国国民经济和社会发展第十五个五年规划纲要》提出前瞻布局未来产业、探索多元技术路线，将机器人产业列为重点发展领域；2024 年 1 月工业和信息化部等七部门发布的《关于推动未来产业创新发展的实施意见》，提出做强未来高端装备、突破人形机器人等产品，以整机带动新技术产业化落地，夯实机器人产业发展根基。此外，《关于推动未来产业创新发展的实施意见》《人形机器人创新发展指导意见》等多项政策，均明确推动机器人产业创新发展，支持人形机器人、具身智能等多种机器人的研发与产业化应用。因此，本项目建设内容与国家产业政策导向高度契合，政策红利

为项目顺利实施奠定了坚实的政策基础。

（2）技术与研发基础扎实，为研发升级奠定坚实基础

公司已有多足机器人领域形成良好的技术积累与产品矩阵，成功推出 Hexplorer 六足机器人、Rover X1 四足机器人等多款产品，并组建了专业的研发团队。随着具身智能行业商业化进程加速及市场需求快速增长，公司亟需进一步丰富产品矩阵、提升产品性能，推动现有产品的迭代升级。在技术迁移与复用方面，公司现有多足机器人产品所积累的硬件模组、控制算法及感知系统等核心技术具有良好的平台化特征，可高效迁移至新一代多足机器人产品中。此外，公司在协作机器人领域积累的关节驱动、力控感知及模块化设计经验，亦可在多足机器人产品的结构优化与性能提升中发挥关键作用。

本项目将充分复用上述现有技术成果，基于已量产产品的成熟平台开展持续研发与升级。针对具身智能的工业化应用和其“大脑”在感知、决策、认知等多方面的核心课题，公司已形成相应的技术储备与攻关基础，具备成熟的技术突破能力。现有技术沉淀与本次新增研发资源可实现有效协同，通过软硬件系统的模块化复用与算法迭代，显著降低重复开发成本、缩短研发周期，为项目各项研发任务的顺利推进提供可靠保障。

（3）生产管理经验丰富，为产业化落地提供可靠保障

公司长期从事协作机器人产品的规模化生产，在产线建设、质量管控、生产调度等关键环节积累了成熟的规模化生产管理经验，从产能规划到工艺优化，从供应链协同到质量追溯，公司已形成一套完整的生产运营体系，能够支撑多品种、小批量及规模化量产并存的柔性制造需求。目前公司多足机器人产品虽部分由代工厂生产，但公司在技术标准制定、生产工艺设计、物料质量管控等核心环节占据主导地位，对生产流程、关键控制点有着深刻理解与实操经验。

通过实施本次募投项目，公司将充分利用既有的生产管理经验，将协作机器人成熟的生产体系向多足机器人领域进行系统性迁移与适配。本项目是公司将规模化生产经验针对性应用于多足机器人产品生产的关键举措，有助于突破代工模式的产能瓶颈，实现多足机器人产品的自主、高效、稳定量产，为产业化落地提供坚实保障。

（4）供应链与客户资源优质稳定，为产能释放提供双重保障

本项目所需高性能电子元器件及零部件较多，对原材料品质与供应稳定性要求较高。公司长期经营中已与各类核心供应商建立稳定合作关系，形成完善的供应商库与管理制度，可保障原材料稳定供应、控制采购成本，并有效应对供应链波动风险。

在客户资源方面，公司深耕机器人行业多年，凭借优异的产品性能、可靠的技术服务及灵活的定制化能力，积累了覆盖工业制造、商业服务、科研教育等领域的优质客户资源，与多家国内外知名企业及科研院所建立了长期稳定的合作关系，市场认可度较高。良好的客户基础与品牌声誉，为本次募投项目新增产能的顺利消化提供了坚实的市场保障，有助于实现产业化后的快速放量与规模效益提升。

2、人形机器人技术提升项目

（1）技术研发基础扎实，为项目实施提供核心支撑

公司已自主研发并推出 Atom 系列人形机器人产品，在长期研发与实践中共组建了覆盖机械工程、电子电气、控制算法、人工智能等多学科的专业研发团队，对人形机器人核心原理、产品架构及工程化路径具备深刻理解与丰富经验。在技术迁移与复用方面，Atom 系列产品已积累的运动控制算法、多模态感知融合技术、高精度力控策略及模块化关节设计等核心成果，可为本项目提供可直接复用的底层技术模块。其中，人形机器人的步态规划、动态平衡控制等技术，与公司现有产品中的自适应运动控制算法等存在一定相关性；而协作机器人领域积累的柔顺力控、碰撞检测及安全控制技术，亦可有效迁移至人形机器人的全身协同控制与复杂环境交互中。此外，公司在多足机器人领域已突破的复杂地形自适应能力与环境建模技术，同样可为人形机器人在非结构化场景下的自主移动提供技术补充。针对人形机器人领域的重点研发课题，公司已形成相应的技术储备与攻关基础。过往积累的丰富研发经验与专业稳定的研发团队，可为各项研发任务提供坚实支撑，现有技术沉淀与新增研发资源可形成高效协同，确保项目顺利推进并达成预期目标。

（2）研发管理体系成熟、人才储备充足，保障项目高效推进

公司自成立以来持续加大研发投入，已建立起覆盖课题立项、预算管控、过

程监督、成果验收及知识产权保护等全流程的成熟研发管理体系，为项目规范有序推进提供坚实的制度保障。

在人才储备方面，公司拥有一支多学科融合、全链条覆盖的高素质研发团队。团队成员专业背景涵盖机械工程、电子电气、控制工程、计算机科学、人工智能、材料科学等多个关键领域，为协作机器人与具身智能核心技术突破提供了坚实的人才支撑。公司已实现从关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策到系统级应用的全链条技术闭环。完善的研发管理体系与充足的高层次人才储备互为支撑、协同发力，共同保障本项目高效推进，确保各项研发目标顺利达成。

（3）区位与产业配套优势显著，夯实项目实施外部条件

本项目选址于深圳与上海，依托大湾区与长三角优质产业生态，形成了显著区位优势。人才方面，大湾区及长三角集聚了国内领先的人形机器人领域研发资源，拥有覆盖机械、电子、算法、AI 等多学科的高素质人才库，为项目研发团队扩充优化提供充足人才储备，可有效降低人才引进的时间与沟通成本；产业协同方面，大湾区及长三角已形成从核心零部件到整机集成、系统软件及检测验证的完整机器人产业链。公司可依托区域内密集的供应商网络，实现关键零部件的就近采购与协同开发，缩短研发迭代周期。同时，区域内聚集了多家专业的技术服务机构、测试验证平台及高校科研院所，可为项目提供快速响应的技术支持与联合攻关能力。此外，各地政府针对机器人产业出台了多项专项扶持政策，涵盖研发资助、人才引进、税收优惠等方面，进一步降低了项目的综合实施成本。上述配套优势有助于显著降低研发成本、提升项目实施效率，为项目建设及后续产业化落地提供强有力的外部环境保障。

3、营销能力提升建设项目

（1）成熟的营销团队与管理体系，保障项目高效落地

伴随公司营业收入的持续快速增长，公司在 B 端市场培育了一支专业高效、具备敏锐市场洞察力与丰富实战经验的营销团队。该团队在渠道拓展、客户维护及品牌推广等核心能力方面表现突出，熟练掌握线上线下活动策划与高效执行，能够针对不同行业客户制定精准的营销策略，并快速响应区域市场需求变化。同

时，团队在客户关系管理方面积累了丰富的实战经验，建立了从商机挖掘、方案演示到合同签署、售后跟踪的全流程客户服务机制，有效提升了客户转化率与复购率。

在管理体系层面，公司已建立完善的营销管理与考核激励机制，涵盖销售目标分解、过程管控、绩效评估、激励兑现等环节，能够有效统筹资源配置、推动项目规范实施。通过数字化营销管理平台，公司实现对销售漏斗、客户跟进记录、合同执行进度的实时监控与分析，为管理层决策提供数据支撑。此外，公司定期组织营销技能培训与行业趋势分享，不断提升团队的专业素养与市场应变能力。上述成熟的营销团队与管理体系，为营销能力提升建设项目的顺利落地提供了坚实的组织保障与执行支撑，有助于公司进一步拓展市场覆盖广度与深度，提升品牌影响力与市场份额。

（2）扎实的产品技术与完备的解决方案，提升营销转化效率

公司深耕机器人领域，在协作机器人、多足机器人、人形机器人等领域持续加大研发投入，积累了深厚的技术优势。相关产品在性能指标、运行稳定性及场景适配能力等方面具备较强市场竞争力，获得了工业制造、商业服务、科研教育等多领域客户的广泛认可。在此基础上，公司构建了覆盖协作机器人、人形机器人、多足机器人等在内的多元化产品矩阵，各产品既可独立满足不同场景的应用需求，亦可协同为客户提供一体化系统解决方案。

丰富的产品矩阵可为营销网点的场景化展示、沉浸式体验打造提供充足内容支撑。通过多产品组合陈列与动态演示，公司能够向客户直观呈现多层次、多维度的综合应用效果，有效吸引并留存目标客户。系统化解决方案的直观呈现，一方面助力 B 端客户直观感知公司在技术集成、方案落地等方面的综合服务能力，另一方面亦有助于 C 端客户深入理解产品在多元场景下的应用价值，降低认知门槛，激发购买意愿。产品技术与解决方案能力的双重优势，能够显著提升营销互动效率与转化效能，为本次营销网络建设与品牌推广工作的顺利推进奠定扎实的产品基础。

（三）募集资金投资项目与现有业务和核心技术的关系

越疆科技是行业领先的智能机器人公司，主营业务为协作机器人和具身智能

机器人的研发、生产和销售。本次募集资金拟投向的多足机器人研发及产业化项目、人形机器人技术提升项目、营销能力提升建设项目、补充流动资金项目均围绕公司现有主营业务开展。

多足机器人研发及产业化项目可提升公司多足机器人的研发能力、扩大产品生产能力，并有助于公司提高生产自动化水平，提升产品质量；人形机器人技术提升项目将提升公司人形机器人等具身智能领域研发能力，提升公司核心竞争力；营销能力提升建设项目将搭建完善线下营销网络，打造沉浸式产品体验阵地，完善并适配 B+C 双端的全域营销体系，有效提升品牌专业认知度与市场影响力，拓宽客户触达渠道和市场覆盖广度，支撑公司在协作机器人及具身智能领域实现业务全域拓展。补充流动资金项目将有效补充公司日常经营所需资金，优化公司财务结构，降低财务风险，提升公司资金周转效率与抗风险能力，为各项主营业务的稳步推进、研发投入的持续落地及市场布局的加速拓展提供充足的资金支撑。

四、募集资金对公司主营业务发展的贡献、对公司未来经营战略的影响、对公司业务创新创造创意性的支持

（一）募集资金投资项目实施后对同业竞争及公司独立性的影响

1、对同业竞争的影响

截至本招股说明书签署日，公司与控股股东、实际控制人及其控制的其他企业间不存在同业竞争的情形。本次募集资金投资项目均围绕公司主营业务开展，募集资金实施主体为越疆科技及全资子公司。根据公司控股股东、实际控制人出具的《关于避免同业竞争的承诺》及本次募集资金投资项目的具体内容，本次募集资金投资项目实施后不会新增同业竞争。

2、对独立性的影响

公司在资产、人员、财务、机构、业务等方面与股东之间相互独立，具有完整的业务体系及直接面向市场独立经营的能力。本次募集资金投资项目建成后，也将由公司及其全资子公司独立运营，公司目前已进行了必要的人员、技术及市场方面的储备。因此，本次募集资金投资项目的建设及实施，不会对公司的独立性产生不利影响。

（二）募集资金对公司主营业务发展的贡献及未来经营战略的影响

1、募集资金对发行人主营业务发展的贡献

本次募集资金投资项目是公司在结合国家产业政策和行业发展特点，并充分考虑市场需求的基础上，围绕公司的主营业务展开。本次募集资金投资项目符合国家产业政策和公司长期发展战略，赋予公司在原有主营业务基础上进一步拓展的能力和空间，为公司主营业务收入增长、提高核心产品市场占有率奠定基础。

2、募集资金对发行人未来经营战略的影响

本次募集资金投资项目是公司未来发展战略规划的重要一环。公司将通过本次募集资金投资项目的顺利实施，推动生产基地的地理空间布局、产能的扩张和产品结构的优化，应对市场需求的快速增长，提高公司现有产品的品质和市场竞争力，从而实现公司业务的可持续发展，全面提升公司的综合竞争实力，符合公司发展战略目标。

（三）募集资金对发行人业务创新创造创意性的支持作用

公司坚持以科技创新驱动发展，着力构建以技术创新、产品创新、工艺创新和管理创新为核心的竞争优势，持续提升总体设计及研发能力、自动化智能化制造水平与高品质产品供给能力。

本次募集资金投资项目中，多足机器人研发及产业化项目将进一步提升公司多足机器人相关产品的研发和生产能力，顺应行业发展趋势，实现应用于工业、商业、消费等多领域多足机器人创新产品的规模化生产。人形机器人技术提升项目将购置先进研发试验设备与软件系统，扩充高素质研发人才团队，聚焦人形机器人核心技术开展前瞻性研发布局，全面优化研发环境、提升研发效率，推动人形机器人现有产品迭代升级，加快技术成果转化，为人形机器人创新产品的快速量产提供有力支撑，进一步增强公司在人形机器人领域的技术研发实力与综合竞争力。营销能力提升建设项目将搭建完善的线下营销网络，打造沉浸式产品体验阵地，完善并适配 B+C 双端的全域营销体系，有效提升品牌专业认知度与市场影响力，拓宽客户触达渠道和市场覆盖广度，满足公司核心产品新增产能的市场消化需求，保障产销协同推进，同时进一步增强公司市场服务能力与综合运营效率，为公司深耕工业 B 端市场、开拓消费 C 端市场奠定坚实基础，支撑公司在

协作机器人及具身智能领域实现业务全域拓展。补充流动资金项目将有效补充公司日常经营所需资金，优化公司财务结构，降低财务风险，提升公司资金周转效率与抗风险能力，为各项主营业务的稳步推进、研发投入的持续落地及市场布局的加速拓展提供充足的资金支撑。

综上，本次募集资金投资项目对公司业务创新、创造、创意属性具有较强支持作用。

五、募集资金运用对公司生产经营和财务状况的影响

（一）对公司经营情况的影响

本次募集资金投资项目主要用于多足机器人研发及产业化项目、人形机器人技术提升项目、营销能力提升建设项目和补充流动资金项目。其中，“多足机器人研发及产业化项目”是在现有主营业务的基础上，结合未来市场发展趋势和公司的战略规划对现有业务进行的产能扩产项目，旨在以充足的产能抢占市场份额，充分发挥公司在客户资源与品牌方面的既有优势，迅速扩大产品市场占有率，巩固并提升行业地位；“人形机器人技术提升项目”建设完成后，将显著提升公司在人形机器人领域的技术研发水平，通过关键技术突破与产品性能优化，推动人形机器人产品体系升级，进一步增强公司在人形机器人赛道的核心竞争力；“营销能力提升建设项目”实施后，将增强公司的营销网络能力，完善全域营销体系，提升品牌影响力与市场服务能力，衔接核心产品新增产能的市场消化需求，保障产销协同，全面提高公司综合运营效率，助力公司快速发展。

预计募集资金的投入将带动公司营业收入持续增长及盈利能力的稳步增强。本次募集资金投资项目的顺利实施，将进一步提高公司的综合竞争力，对公司的长远发展产生积极影响。

（二）对公司财务状况的影响

本次募集资金投资项目实施后，公司的资产规模将大幅增加，资产负债率和财务风险将大幅降低，偿债能力将显著提升。

本次募投项目的总投资金额合计 120,000.00 万元，预计募投项目最高每年将产生折旧摊销费用合计 3,589.30 万元。本次募投项目将导致公司未来折旧摊销费用增加，随着募投项目的陆续达产，未来公司的营业收入和利润水平将大幅

增长，净资产收益率也将随之提高。

六、未来发展战略规划

（一）公司战略规划

越疆科技是行业领先的智能机器人公司，主营业务为协作机器人和具身智能机器人的研发、生产和销售。目前，公司已构建起覆盖“人形机器人+多足机器人+双臂机器人”全形态具身智能产品体系，同时在高端制造、3C、新能源、智慧门店、出行服务、家庭服务等领域实现标杆客户突破，与多家行业龙头企业达成战略合作并斩获采购订单，推动技术成果转化为规模化商业价值，形成“全形态产品闭环+多场景落地验证”的具身智能完整布局。

公司战略规划明确，坚定实施“协作机器人智能化升级+具身智能机器人创新”双轮驱动战略：一方面持续深化协作机器人智能化布局，迭代优化产品性能，巩固并提升核心竞争力；另一方面战略级推进具身智能机器人创新研发与产业化落地，全力跻身全球具身智能领域第一梯队。未来，公司将紧抓国家支持具身智能和智能机器人发展的战略机遇，持续引进行业顶尖人才，布局前沿技术研发，完善全球化营销网络，推动工业制造、物流运输、医疗健康、商业服务、家庭生活等下游领域的智能化升级与高质量发展，坚守“以创新机器人技术，重塑人类生产与生活方式”的使命，践行“成为全球领先的具身智能平台”的发展愿景。

（二）为实现战略目标已采取的措施及实施效果

1、坚持自主研发，持续人才梯队建设

公司自成立以来，始终将自主研发置于战略核心，持续加大研发投入，聚焦协作机器人、人形机器人、多足机器人等领域的技术攻关，成功掌握并落地 20 项具有自主知识产权的核心技术，覆盖关键部件、软硬件架构、控制与运动算法、智能感知与人机交互、AI 与智能决策、系统级应用等全环节，并通过专利申请对自研技术进行全方位保护，为协作机器人智能化升级和具身智能机器人创新奠定了坚实技术基础。

同时，公司高度重视研发人才梯队建设，建立了系统化的人才培养、引进与激励机制。目前，公司已组建一支覆盖机械工程、电子电气、控制工程、计算机科学、人工智能、材料科学等多领域的专业研发团队，核心研发人员兼具技术攻

关能力与行业前瞻性，为公司技术创新提供了稳定且强劲的人才支撑，保障了公司在机器人领域的技术领先性。

2、坚持产品与场景深度融合，打造多元化产品矩阵

公司坚持市场导向的产品开发策略，以客户需求和场景适配为核心，推动技术研发与实际应用深度融合，动态捕捉工业制造、物流运输、医疗健康等多领域需求变化，持续迭代升级产品。在协作机器人领域，围绕“安全、易用、灵活、生态共融”优化产品性能，通过模块化设计、操作界面简化等方式提升产品易用性，强化视觉传感器、力反馈控制等技术保障人机交互安全，改进机械结构增强产品场景适配能力。在具身智能领域，打造具备“感知-规划-控制-执行”一体化能力的具身智能平台，旗下 Atom 双足人形机器人、Atom W 轮式人形机器人、Hexplorer 六足机器人、Rover X1 四足机器人、X-Trainer 双臂机器人等多款产品已实现商业化落地，同步推出以“工厂智能枢纽”为中央决策核心的多形态具身智能群体协同方案，可灵活调度多形态机器人集群实现高效协同作业。

报告期内，公司聚焦协作机器人与具身智能两大业务板块，形成覆盖协作机器人、复合机器人及各类具身智能产品的完整布局，持续拓展多场景应用，产品获得市场广泛认可，客户黏性持续增强，为公司双轮驱动战略落地积累了丰富场景应用经验。

3、布局全球化市场，建立海外业务体系

公司自发展之初便着眼全球市场，加速推进全球化战略落地，通过线上线下结合的方式拓展海外市场，凭借优异的产品性能、可靠的产品质量和完善的技术服务，将产品推广至全球多个国家和地区，积累了海外客户资源与品牌认知度。同时，公司积极与海外优质渠道商建立合作关系，搭建了海外销售网络，组建具备国际视野的市场运营团队，为海外市场渗透提供组织和执行支撑。此外，公司通过参与国际行业展会、开展数字化品牌推广等方式，持续提升在全球机器人行业的品牌影响力，为深耕海外市场奠定基础。

（三）未来规划采取的措施

1、持续加强技术研发实力，双赛道突破核心技术

公司坚持创新驱动发展战略，持续加大研发投入力度，围绕协作机器人智能

化和具身智能机器人创新两大核心赛道攻坚突破。在协作机器人领域，公司紧扣“安全、易用、灵活、生态共融”核心特征，优化视觉传感、力反馈控制及安全机制，通过模块化设计、操作简化提升部署与使用效率，改进机械结构适配多元场景，优化核心零部件性能并融入人工智能技术，拓展产品负载与节拍边界，巩固行业领先优势。

在具身智能领域，公司聚焦感知、决策、执行全链路能力提升，持续强化环境感知与自主决策水平，优化运动控制与协同性能，夯实硬件本体基础，推动高动态移动能力与精密化操作能力的融合发展。依托本次募集资金拟投入的多足机器人研发与产业化、人形机器人技术提升等项目，公司将进一步强化前沿技术探索，重点突破数据采集精度与效率、工程化训练部署、自主推理与环境自适应、核心零部件及本体性能等关键方向，持续开发迭代具身智能产品。同时，公司将优化研发管理体系，加速新技术、新工艺、新材料研发与应用，筑牢知识产权保护屏障，以自主创新形成坚实技术壁垒，全方位提升公司整体技术实力。

2、丰富产品矩阵，加速具身智能产业化落地

公司坚持以产品创新和技术迭代驱动具身智能产业化进程。在产品层面，公司将持续优化协作机器人产品性能、巩固市场领先地位，同时进一步完善人形机器人、多足机器人、双臂机器人等全形态具身智能产品矩阵。依托本次募集资金投向的多足机器人研发及产业化、人形机器人技术提升等项目，建设多足机器人规模化智能制造产线，实现技术升级与产能自主可控，推出适配工业巡检、应急救援、商业服务、家庭等场景的创新产品；同时加快人形机器人技术研发及成果转化，完善工业场景整体解决方案，推动产品市场化与量产化进程。

在技术层面，公司将聚焦具身智能核心共性技术攻关，重点突破高动态运动控制、多模态环境感知、自主决策与任务规划等关键环节，构建可跨产品形态复用的底层技术平台。通过统一硬件架构、模块化算法接口及数据闭环体系，实现机械臂、人形机器人、多足机器人等技术成果的高效迁移与协同进化，为产品矩阵的快速丰富和产业化落地提供坚实的基础。

通过产品与技术的双轮驱动，公司将持续强化多场景适配能力，加速具身智能在多元场景中的产业化落地，持续巩固市场竞争优势。

3、持续强化人才梯队建设

机器人行业作为多学科交叉融合的科技密集领域，高端人才是公司战略落地的核心驱动力。公司将实施人才战略升级，聚焦技术研发、市场运营、国际化管理三大方向，在现有人才储备基础上，重点引进具备机器人核心技术攻关能力的研发人才、精通具身智能模型的人工智能人才、兼具国际视野和市场开拓能力的营销人才，以及熟悉海外市场运营的复合型管理人才，优化人才结构，满足协作机器人智能化升级和具身智能机器人创新的人才需求。

在人才发展机制方面，公司将进一步完善科学化的人才培养体系与多元化激励机制。针对研发人员，强化成果转化激励；针对营销人员，优化业绩考核与激励方案；针对管理人员，完善战略目标导向的考核机制。同时，搭建清晰的职业发展晋升通道，构建支撑公司双轮驱动战略与全球化布局的高效能人才体系，持续激发团队创新活力与执行能力。

4、优化市场布局，完善全域营销与服务网络

公司将聚焦市场深耕与网络拓展，持续完善覆盖境内外的营销与服务体系。境内市场方面，公司依托中国作为全球最活跃的智能制造应用市场的区位优势，深化与产业链头部客户的战略合作，拓展多元应用场景，加速推动具身智能规模化落地。同时，公司将强化核心市场渠道建设，与优质合作伙伴建立长期战略协作，在重点区域搭建本地化仓储、物流及售后服务枢纽，快速响应客户需求，提升服务体验与客户黏性。

境外市场方面，公司将复用成熟区域运营经验同步拓展全球市场，组建专业团队以精准适配不同区域需求与行业标准，实现产品高效推广。此外，公司将积极参与行业展会、技术交流等活动，借助数字化传播手段传递技术优势与品牌价值，紧抓全球具身智能发展机遇，推动协作机器人与具身智能机器人规模化落地，实现高质量业务增长。

5、境内外资本市场协同发展格局，统筹募投项目实施与产业链协同发展

公司已在香港联交所上市，本次回归 A 股将进一步构建境内外资本市场协同发展格局，拓宽融资渠道，为技术研发、产能建设、全球市场拓展及具身智能机器人产业化提供长期稳定的资本支撑。

同时，公司将以 **A+H** 双资本平台为支撑，围绕协作机器人与具身智能机器人产业链，适时开展产业投资、并购整合与战略合作，重点布局核心零部件、高端算法、场景应用解决方案等关键环节，强化技术协同、市场协同与生态协同，完善全球化供应链与产业布局，持续提升公司核心竞争力与行业地位，实现技术、产业、资本三位一体的高质量发展。

第八节 公司治理与独立性

一、发行人特别表决权股份情况

截至本招股说明书签署日，公司不存在特别表决权股份或类似安排的情况。

二、发行人协议控制架构情况

截至本招股说明书签署日，公司不存在协议控制架构情况。

三、公司内部控制制度情况

（一）公司完善公司治理的具体措施

公司董事会与管理层十分重视内部控制体系的建立健全工作，通过不断完善公司治理，健全内部组织结构，制定内部控制制度，已经建立了科学、合理、适合公司管理需要的内部控制体系。

1、公司治理结构

发行人整体变更为股份公司后，按照《公司法》《证券法》等相关法律法规的要求，完善了股东会、董事会、监事会（已取消）与高级管理人员组成的治理架构，并实现了规范运行；根据相关法律法规的规定，结合公司实际情况及需求，公司于 2025 年 12 月 29 日经 2025 年第三次临时股东会审议通过了取消监事会及监事，《公司法》规定的监事会的职责由董事会审计委员会履行。

公司制定了《股东会议事规则》《董事会议事规则》等公司治理和规范运作制度；建立了《独立非执行董事工作制度》，并成立了董事会专门委员会，聘任了董事会秘书、财务总监；设立了内部审计部并制定了《内部审计制度》；制定了《关联交易管理制度》《对外担保管理制度》《对外投资管理制度》等一系列内部控制制度，逐步加强和规范公司的内部控制，提高公司的经营管理水平和风险控制能力。

2、公司职能部门与规章

公司建立了健全的内部组织机构，制定了较为完善的企业制度。公司明确各职能部门的职责，完善了各项规章制度，确定了公司的机构和岗位设置、聘任、

薪酬管理、业务培训、奖励与考核等，规范岗位职责与规范操作流程。公司拥有优秀的管理团队，各部门高效合作，有助于保证公司的高效运营。

3、内部控制制度

公司结合行业特点和公司实际运营管理经验，针对主要生产产品的生产经营活动建立了较为健全的内部控制制度。

4、报告期内内部控制不规范的情形

报告期内，发行人未发生内控不规范行为，相关内控制度执行情况良好。

（二）公司管理层对内部控制制度的评估意见

公司董事会认为：公司针对所有重大事项建立了健全、合理的内部控制制度，并按照《企业内部控制基本规范》及相关规定于 2025 年 12 月 31 日在所有重大方面保持了与财务报表相关的有效的内部控制。

（三）注册会计师对内部控制制度的评价意见

根据安永华明出具的“安永华明（2026）专字第 80009244_H01 号”《内部控制审计报告》：越疆科技按照《企业内部控制基本规范》和相关规定在所有重大方面保持了有效的财务报告内部控制。

四、报告期内违法违规行情况

截至报告期期末，发行人及子公司不存在重大违法违规行为，也未受到有关行政主管部门的重大行政处罚。

报告期内，发行人及子公司受到行政处罚情况如下：

序号	被处罚人	处罚机关	处罚内容	处罚金额	处罚时间
1	越疆科技	深圳市财政局	2024 年 1 月 6 日，深圳市财政局依据《深圳经济特区政府采购条例》《深圳经济特区政府采购条例实施细则》的规定对发行人处以 3.92 万元的罚款，并将发行人记入供应商诚信档案。	39,231.20 元	2024 年 1 月 6 日
2	越疆科技	深圳邮局海关	2023 年 8 月 24 日，深圳邮局海关依据《中华人民共和国国境卫生检疫法实施细则》第一百零九条第（十）项、第一百一十条第三款的规定，决定对发行人科处罚款 0.5 万元。	5,000 元	2023 年 8 月 24 日

（一）深圳市财政局处罚事项

2024年1月6日，深圳市财政局向越疆科技出具《深圳市财政局行政处罚决定书》（深财书[2024]6号、深财书[2024]10号），因发行人参加的“人工智能机器人实训装置项目”（项目编号SZCG2021200670）与“嵌入式微控制器应用实践项目”（项目编号0722-216FE4296SZF-2）中存在“与其他采购参加人串通投标”的行为，违反《深圳经济特区政府采购条例》《深圳经济特区政府采购条例实施细则》的规定，深圳市财政局作出按项目采购金额处19%的罚款，合计39,231.20元的行政处罚（其中，“人工智能机器人实训装置项目”处罚款34,177.20元；“嵌入式微控制器应用实践项目”处罚款5,054元）。

就前述行政处罚，根据《中华人民共和国政府采购法实施条例》第十九条规定，政府采购法第二十二条第一款第五项所称重大违法记录，是指供应商因违法经营受到刑事处罚或者责令停产停业、吊销许可证或者执照、较大数额罚款等行政处罚。根据《财政部关于<中华人民共和国政府采购法实施条例>第十九条第一款“较大数额罚款”具体适用问题的意见》的规定，《中华人民共和国政府采购法实施条例》第十九条第一款规定的“较大数额罚款”认定为200万元以上的罚款，法律、行政法规以及国务院有关部门明确规定相关领域“较大数额罚款”标准高于200万元的，从其规定。发行人因违法行为合计被处以39,231.20元罚款，不属于较大数额的罚款，不构成重大违法行为。

截至2024年1月末，越疆科技已按《行政处罚决定书》要求足额缴纳了罚款。上述越疆科技受到财政局处罚的事项不属于重大违法行为。

（二）深圳邮局海关处罚事项

2023年8月24日，深圳邮局海关向越疆科技出具《行政处罚决定书》（深邮关处检决字[2023]0025号），因发行人进口旧工业机械臂未向海关报检，未实施卫生处理，违反海关监管规定，违反《中华人民共和国国境卫生检疫法实施细则》第一百零九条第（十）项、第一百一十条第三款的规定，深圳邮局海关作出对发行人科处罚款5,000元的行政处罚。

就前述行政处罚，《中华人民共和国国境卫生检疫法实施细则》第一百一十条第三款的规定，对公司处以人民币5,000元罚款，该金额属于《中华人民共和

《国境卫生检疫法实施细则》第一百一十条第三款规定的 5,000 元至 30,000 元的底限金额，罚款金额较小。根据《中华人民共和国海关行政处罚裁量基准（二）》（2024 年 1 月 1 日生效）基准附件《海关检验检疫行政处罚常见案件裁量基准》规定，针对“废旧物品、废旧交通工具，未向卫生检疫机关申报，未经卫生检疫机关实施卫生处理和签发卫生检疫证书而擅自入境、出境或者使用、拆卸”的违法行为，“符合裁量基准中有关从轻情节规定的，属于具有从轻情节，处 5,000 元以上不满 1.25 万元罚款”。针对公司前述违法行为，深圳邮局海关处 5,000 元罚款，属于《海关检验检疫行政处罚常见案件裁量基准》规定的“从轻处罚”的范畴，相关行政处罚属于《中华人民共和国海关行政处罚裁量基准（二）》规定的“从轻行政处罚裁量阶次”。

截至 2023 年 8 月末，越疆科技已按《行政处罚决定书》要求足额缴纳了罚款。越疆科技上述因进口旧工业机械臂未向海关报检受到深圳邮局海关的处罚事项不属于重大违法行为。

自报告期期初至招股说明书签署日，除上述行政处罚外，发行人及子公司未受到其他行政处罚。

五、报告期资金占用和对外担保情况

报告期内，公司与控股股东、实际控制人及其控制的其他企业之间存在资金往来的情况，参见本招股说明书“第八节 公司治理与独立性”之“九、关联交易情况”之“（二）重大关联交易”之“2、重大偶发性关联交易”。

截至本招股说明书签署日，公司不存在资金被控股股东、实际控制人及其控制的其他企业占用的情况，亦不存在为控股股东、实际控制人及其控制的其他企业担保的情况。

六、发行人具有直接面向市场独立持续经营的能力

公司成立以来，严格按照《公司法》《证券法》等法律法规和《公司章程》的要求规范运作，建立了健全的法人治理结构，在资产、人员、机构、财务、业务等方面保持独立，具有独立完整的业务体系及面向市场自主经营的能力。本公司在资产、人员、机构、财务、业务等方面的独立运行情况如下：

（一）资产完整情况

公司具备与经营有关的业务体系及主要相关资产，合法拥有与生产经营相关机器设备以及商标、专利、非专利技术的所有权或者使用权，相关资产不存在权属纠纷，具有独立的原料采购和产品的研发、生产及销售体系。公司目前拥有所有权的资产均在公司的控制和支配之下，与股东之间的资产产权关系清晰，不存在被控股股东或其他关联方控制和占用的情况。

（二）人员独立情况

公司设有独立的人事管理部门，负责人力资源、技能培训、薪酬管理，建立了独立的人事管理制度和规范的薪酬考核体系。公司总经理、副总经理、财务总监、董事会秘书等高级管理人员均系公司专职工作人员，未在控股股东、实际控制人及其控制的其他企业担任除董事、监事以外的其他职务。

截至本招股说明书签署日，公司的财务人员未在控股股东、实际控制人及其控制的其他企业中兼职。公司总经理、财务总监、董事会秘书等高级管理人员及财务人员未在控股股东、实际控制人及其控制的其他企业处领薪。

（三）机构独立情况

公司依法设置了股东会、董事会等决策及监督机构，建立了规范的法人治理结构。公司董事会下设战略委员会、审计委员会、提名委员会、薪酬与考核委员会。公司设置了独立完整的内部经营管理机构，独立行使经营管理职权，不存在与控股股东、实际控制人及其控制的其他企业混同、合署办公的情形。

（四）财务独立情况

公司独立核算、自负盈亏，设有独立财务部门，配备有专职财务人员。公司建立了独立的财务核算体系，能够独立作出财务决策，具有规范的财务会计制度和对子公司、分公司的财务管理制度。公司拥有独立的银行账户，不存在与控股股东、实际控制人及其控制的其他企业共用银行账户的情形。公司作为独立的纳税人进行纳税申报及履行纳税义务。公司的财务活动、资金运用由经营管理层、董事会、股东会在各自职权范围内独立作出决策。截至本招股说明书签署日，公司不存在资金或其他资产被股东单位或其他关联方占用的情况。

（五）业务独立情况

公司拥有独立、完整的采购、生产、销售和研发系统。公司直接面向市场独立经营，独立对外签署合同，不存在依赖控股股东、实际控制人及其控制的其他企业进行原材料采购或产品销售等情形。公司业务独立，与控股股东、实际控制人及其控制的其他企业间不存在同业竞争，以及严重影响独立性或者显失公平的关联交易。

（六）关于发行人主营业务、控制权和管理团队的变动情况

发行人主营业务、控制权和管理团队稳定，最近两年内主营业务、董事和高级管理人员均没有发生重大不利变化，最近两年实际控制人未发生变更；控股股东和实际控制人所持发行人的股份不存在导致控制权可能变更的重大权属纠纷。

（七）影响持续经营的重大事项

发行人不存在主要资产、核心技术、商标的重大权属纠纷，不存在重大偿债风险、重大担保、重大诉讼、仲裁等或有事项，经营环境已经或将要发生重大变化等对持续经营有重大影响的事项。

七、同业竞争情况

（一）发行人与控股股东、实际控制人及其控制的其他企业之间不构成同业竞争

发行人的控股股东与实际控制人均为刘培超。除越疆科技外，刘培超控制的其他企业为越疆合伙，系公司员工持股平台。

截至本招股说明书签署日，发行人控股股东及其控制的其他企业不存在与发行人从事相同、相似业务的情况，不存在同业竞争的情形。

（二）公司及公司控股股东、实际控制人作出的避免同业竞争的承诺

为避免同业竞争，发行人及其控股股东、实际控制人刘培超出具了《关于避免同业竞争的承诺函》，具体内容请见本招股说明书之“第十二节 附件”之“附件 5 与投资者保护相关的承诺”之“（九）关于避免同业竞争的承诺”。

八、关联方和关联关系

根据《公司法》《企业会计准则》及《深圳证券交易所创业板股票上市规则》等法律法规的规定，截至报告期末，公司存在的主要关联方及关联关系如下：

（一）发行人控股股东、实际控制人

发行人的控股股东、实际控制人为刘培超。具体参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之“五、持有发行人 5%以上股份或表决权的主要股东及实际控制人情况”之“（一）控股股东、实际控制人”。

（二）发行人控股股东、实际控制人控制的其他企业

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人控股股东和实际控制人刘培超直接或者间接控制的除发行人及其控股子公司以外的法人或其他组织共计 2 家，基本情况如下：

序号	公司名称	关联关系
1	越疆合伙	公司控股股东、实际控制人刘培超控制并担任执行事务合伙人的企业，系发行人员工持股平台
2	秦墨合伙	公司控股股东、实际控制人刘培超控制并担任执行事务合伙人的企业

注：截至报告期末，秦墨合伙不再持有发行人股份。

（三）发行人控股子公司、合营企业及联营企业

公司控股子公司、合营企业及联营企业的基本情况参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之“四、发行人控股子公司、参股公司及分公司情况”。

（四）直接或者间接持有发行人 5%以上股份的自然人

截至 2025 年 12 月 31 日，除控股股东及实际控制人刘培超以外，直接或间接持有发行人 5%以上股份的自然人具体情况如下：

序号	关联方名称	关联关系
1	刘洋	刘洋系齐墨合伙、楚墨合伙、鲁墨合伙的执行事务合伙人，通过齐墨合伙、楚墨合伙与鲁墨合伙合计支配发行人 8.9764%的股份表决权

（五）直接或者间接持有发行人 5%以上股份的法人或者其他组织及其一致行动人

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人不存在直接或者间接持有发行人 5%以上

股份的法人或者其他组织及其一致行动人。

（六）发行人董事、高级管理人员

发行人董事、高级管理人员的具体情况参见本招股说明书“第四节 发行人基本情况”之“七、发行人董事、监事、高级管理人员及其他核心人员情况”。

（七）其他关联自然人

发行人董事、高级管理人员、直接或者间接持有发行人 5%以上股份的自然人之关系密切的家庭成员，包括配偶、父母、配偶的父母、兄弟姐妹及其配偶、年满十八周岁的子女及其配偶、配偶的兄弟姐妹和子女配偶的父母，亦为发行人的关联方。

（八）关联自然人直接或者间接控制的，或者担任董事（独立董事除外）、高级管理人员的其他法人或组织

1、持有发行人 5%以上股份的自然人直接或者间接控制的法人或者其他组织

报告期内，间接持有发行人 5%以上股份的自然人刘洋直接或者间接控制的法人或者其他组织具体如下：

序号	关联方名称	关联关系
1	齐墨合伙	刘洋持有该企业 1.2000% 合伙份额并担任普通合伙人、执行事务合伙人
2	楚墨合伙	刘洋持有该企业 0.9053% 合伙份额并担任该企业普通合伙人、执行事务合伙人
3	鲁墨合伙	刘洋持有该企业 8.9954% 合伙份额并担任该企业普通合伙人、执行事务合伙人
4	亿少梦（深圳）机器人科技有限公司	刘洋控制的齐墨合伙持股 50% 的公司
5	深圳锐深特科技有限公司	刘洋控制的楚墨合伙持股 50% 的公司
6	深圳市颖思科技有限公司	刘洋控制的鲁墨合伙持股 50% 的公司

注：亿少梦（深圳）机器人科技有限公司与深圳市颖思科技有限公司均未实际开展经营活动；报告期内，深圳锐深特科技有限公司的经营业务与发行人无关，楚墨合伙已于 2026 年 3 月 30 日不再持有其股权。

2、发行人董事、高级管理人员直接或者间接控制的，或者担任董事（独立董事除外）、高级管理人员的其他法人或组织

报告期内，发行人董事、高级管理人员直接或者间接控制的，或者担任董事

（独立董事除外）、高级管理人员的其他法人或组织具体如下：

序号	关联方名称	关联关系
1	吴浩云会计师行有限公司	公司现任独立董事吴浩云担任董事总经理、并持股 100% 的香港公司
2	Alke Branco Harbour Management Limited	公司现任独立董事吴浩云持股 100% 的香港公司
3	Can Consulting Limited	公司现任独立董事吴浩云持股 100% 的香港公司
4	Fund Services Limited	公司现任独立董事吴浩云持股 60% 的香港公司
5	FSL Fund Services Limited	公司现任独立董事吴浩云持股 50% 的香港公司
6	N & F Associates CPA Limited	公司现任独立董事吴浩云持股 67% 的香港公司
7	Triton Market Management Limited	公司现任独立董事吴浩云持股 68% 的香港公司
8	Freeway Group Services Limited	公司现任独立董事吴浩云持股 100% 的香港公司

发行人董事、高级管理人员、直接或间接持有发行人 5% 以上股份的自然人股东的关系密切的家庭成员直接或间接控制的，或者前述人员（与独立董事关系密切的家庭成员除外）担任董事、高级管理人员的除发行人及其子公司以外的法人或其他组织亦为发行人的关联方。

（九）报告期内曾经的关联方

公司报告期内曾经的关联方具体如下：

1、发行人在报告期内及期后对外转让或注销的企业

报告期内及期后，发行人对外转让或注销的企业具体如下：

序号	关联方名称	关联关系
1	浙江铁犀智能科技有限公司	发行人曾持有其 1.8642% 份额、发行人之董事郎需林曾担任董事的企业。（该合伙企业已于 2025 年 12 月注销）
2	深圳市海越机器人科技有限责任公司	发行人曾持有其 40% 份额，公司于 2025 年 12 月转让所持全部股权。

注：深圳市海越机器人科技有限责任公司未实际开展业务，发行人于 2025 年 12 月转让认缴权。

2、发行人控股股东在报告期内对外转让或注销的企业

报告期内，发行人控股股东对外转让或注销的下属企业具体如下：

序号	关联方名称	关联关系
1	ALLPRINTER.INC	公司控股股东、实际控制人刘培超曾担任发起人的公司。（该公司已于 2025 年 6 月 16 日终止）

3、发行人持股 5%以上的股东曾经控制或担任董事、高级管理人员的其他法人或组织

报告期内，发行人持股 5%以上的股东曾经控制或曾经担任董事、高级管理人员的其他法人或组织为发行人曾经的关联方，具体如下：

序号	关联方名称	关联关系
1	国泰民安保险代理（深圳）有限公司	支配发行人 8.9764%股份表决权股东刘洋持有 100%股权并担任法定代表人、执行董事兼总经理，该企业已于 2025 年 2 月 19 日注销。

4、曾经持有公司 5%以上股份的法人或者其他组织

报告期内，曾经持有公司 5%以上股份的法人或者其他组织为发行人曾经的关联方，具体如下：

序号	关联方名称	关联关系
1	前海股权投资基金（有限合伙）	报告期曾持股 5%以上的股东，截至 2025 年 12 月 22 日，持股 4.45%
2	深圳市松禾成长股权投资合伙企业（有限合伙）	报告期曾持股 5%以上的股东，截至 2025 年 12 月 22 日，持股 4.93%
3	深圳市创新投资集团有限公司	红土创客、南山红土的普通合伙人及深创投同受深圳市国资委控制，报告期内曾合计持股 5%以上，截至 2025 年 12 月 22 日，合计持股 4.95%
4	深圳市红土创客创业投资合伙企业（有限合伙）	
5	深圳市南山红土股权投资基金合伙企业（有限合伙）	

注：2025 年 12 月 23 日起，上述股东申请全流通的股份锁定期届满，发行人不掌握全流通股东的减持情况。

前述曾经持有公司 5%以上股份的法人或者其他组织直接或间接控制的其他法人或者组织亦为发行人的历史关联方。

5、报告期内曾担任发行人董事、监事、高级管理人员及其控制或担任董事、高级管理人员的其他法人或组织

报告期内曾担任发行人董事、监事、高级管理人员，为发行人曾经的关联方，具体如下：

序号	关联方姓名	关联关系
1	景亮	曾任发行人董事，卸任时间为 2025 年 12 月。
2	周润书	曾任发行人董事，卸任时间为 2024 年 5 月。
3	万颖	曾任发行人监事，卸任时间为 2025 年 12 月。

序号	关联方姓名	关联关系
4	李刘伟	曾任发行人监事，卸任时间为 2025 年 12 月。
5	马静娴	曾任发行人监事，卸任时间为 2025 年 12 月。
6	赵坤	曾任发行人监事，卸任时间为 2023 年 5 月。

报告期内曾担任发行人董事、监事、高级管理人员控制或担任董事、高级管理人员的其他法人或组织为公司报告期内曾经的关联方，具体如下：

序号	关联方姓名	关联关系
1	智慧种子（深圳）科技有限公司	报告期内曾任发行人董事景亮担任董事的企业。
2	北京瑞普康健康管理 有限公司	报告期内曾任发行人董事景亮担任董事并持有 27.75% 股权的公司，该企业已于 2024 年 5 月 16 日被吊销。
3	深圳市锦程福投资有 限公司	报告期内曾任发行人董事景亮持股 33% 的企业。
4	深圳宜富股权投资合 伙企业（有限合伙）	报告期内曾任发行人董事景亮担任执行事务合伙人的企 业，该企业已于 2022 年 5 月 5 日被吊销。
5	朗坤智慧科技股份有 限公司	报告期内曾任发行人监事马静娴担任董事的企业。
6	云知声智能科技股份 有限公司	报告期内曾任发行人监事马静娴担任董事的企业。
7	赛美特信息集团股份 有限公司	报告期内曾任发行人监事马静娴、公司报告期内曾任职监 事赵坤曾分别担任监事的企业。
8	知学云（北京）科技股 份有限公司	报告期内曾任发行人监事赵坤担任董事的企业。
9	东莞实业投资控股集 团有限公司	报告期内曾任发行人董事的周润书担任董事的企业。
10	东莞市城市工程建设 集团有限公司	报告期内曾任发行人董事的周润书担任董事的企业。

发行人上述历史关联方关系密切的家庭成员及其在报告期内曾经控制或担任董事、高级管理人员的其他法人或组织亦为发行人曾经的关联方。

6、过去十二个月内，曾担任发行人董事、监事、高级管理人员及其控制或担任董事、高级管理人员的其他法人或组织

报告期初前 12 个月，曾担任发行人董事、监事、高级管理人员，为发行人曾经的关联方，关联关系自其卸任职务之日起 12 个月止，具体如下：

序号	关联方名称	关联关系说明
1	郑成媛	曾任发行人董事，卸任时间为 2022 年 10 月 10 日。
2	杨国威	曾任发行人董事，卸任时间为 2022 年 10 月 10 日。

序号	关联方名称	关联关系说明
3	解俊杰	曾任发行人监事，卸任时间为 2022 年 10 月 10 日。
4	项光隆	曾任发行人董事，卸任时间为 2022 年 12 月 28 日。
5	蔡文娟	曾任发行人董事，卸任时间为 2022 年 12 月 28 日。
6	李兴	曾任发行人董事，卸任时间为 2022 年 12 月 28 日。

报告期前 12 个月，曾担任发行人董事、监事、高级管理人员控制或担任董事、高级管理人员的其他法人或组织为公司曾经的关联方，具体如下：

序号	关联方姓名	关联关系
1	青岛牡丹石投资管理有限公司	报告期前 12 个月曾任发行人董事项光隆持股 100%并担任执行董事、法定代表人的企业，该公司已于 2022 年 10 月 19 日注销。
2	宁波梅山保税港区创伴投资管理合伙企业（有限合伙）	报告期前 12 个月曾任发行人董事项光隆持有 48.7805%财产份额，并为普通合伙人、担任执行事务合伙人的企业。
3	宁波梅山保税港区同伴投资管理合伙企业（有限合伙）	报告期前 12 个月曾任发行人董事项光隆持有 33.3333%财产份额并为普通合伙人、担任执行事务合伙人的企业。
4	宁波梅山保税港区相伴投资管理合伙企业（有限合伙）	报告期前 12 个月曾任发行人董事项光隆持有 95%财产份额的企业。
5	上海一之春餐饮有限公司	报告期前 12 个月曾任发行人董事项光隆持有 90%股权，并担任执行董事的企业。
6	上海冠勇信息科技有限公司	报告期前 12 个月曾任发行人董事项光隆担任董事并持有 4.7909%股权的企业。
7	烟台伺维特智能科技有限公司	报告期前 12 个月曾任发行人董事项光隆担任董事并持有 5.00%股权的企业。
8	深圳市风发科技发展有限公司	报告期前 12 个月内曾任发行人董事杨国威曾担任董事的企业，已于 2023 年 1 月卸任。
9	合肥国为电子有限公司	报告期前 12 个月内曾任发行人董事杨国威曾担任董事的企业，已于 2022 年 9 月卸任。
10	深圳群达科技有限合伙企业（有限合伙）	报告期前 12 个月内曾任发行人董事蔡文娟持有 99%财产份额并担任普通合伙人、执行事务合伙人的企业。
11	深圳信佶科技有限公司	报告期前 12 个月内曾任发行人董事蔡文娟担任总经理并持有 100%股权的企业。
12	杭州秘盒网络科技有限公司	报告期前 12 个月内曾任发行人董事蔡文娟担任董事的企业。
13	深圳市博音科技有限公司	报告期前 12 个月内曾任发行人董事蔡文娟担任董事的企业。
14	君和智能（深圳）科技有限公司	报告期前 12 个月内曾任发行人董事蔡文娟实际控制的企业
15	君和国际有限公司	报告期前 12 个月内曾任发行人董事蔡文娟实际控制的企业

发行人上述历史关联方关系密切的家庭成员及其在报告期内或报告期前 12 个月曾经控制或担任董事、监事、高级管理人员的其他法人或组织亦为发行人曾经的关联方。

上述报告期内关联方变动情况不存在关联交易非关联化的情形。

九、关联交易情况

（一）重大关联交易选取标准

参照《深圳证券交易所创业板股票上市规则》，本公司认定的重大关联交易主要包括：（1）与关联自然人发生的成交金额超过 30.00 万元的交易；（2）与关联法人发生的成交金额超过 300.00 万元，且占公司最近一期经审计净资产绝对值超过 0.5% 的交易。此外，关键管理人员薪酬系公司正常经营活动的必要支出，视作一般关联交易。

（二）重大关联交易

1、重大经常性关联交易

报告期内，公司不存在重大经常性关联交易。

2、重大偶发性关联交易

报告期内，公司存在曾向实际控制人刘培超及董事郎需林提供借款的情形，具体情况如下：

单位：万元

关联方名称	发行人拆入/ 拆出性质	拆借金额	起息日	还款日	资金拆借利息
刘培超	拆出	1,863.41	2025/6/30	2025/12/24	25.57
郎需林	拆出	154.91	2025/6/30	2025/12/26	2.15

2025 年 6 月，公司与实际控制人刘培超及董事郎需林签订借款协议，分别向刘培超和郎需林提供借款 1,863.41 万元和 154.91 万元，用于缴纳公司股改时产生的个人所得税，借款期限为 1 年，按照全国银行间同业拆借中心公布的一年期贷款市场报价利率计息。2025 年 12 月，刘培超和郎需林均已归还上述拆借的本金及利息，上述资金拆借行为未对发行人当期经营成果和主营业务造成重大不利影响。

（三）一般关联交易

1、经常性关联交易

报告期内，公司不存在经常性关联交易。

2、偶发性关联交易

报告期内，公司不存在偶发性关联交易。

3、关键管理人员报酬

单位：万元

项目	2025 年度	2024 年度	2023 年度
关键管理人员报酬	605.05	551.60	506.41

注：关键管理人员包含报告期内任职的发行人董事、监事、高级管理人员；上述该等人员薪酬不包含股份支付。

（四）关联方应收应付款项

报告期各期末，公司不存在关联方应收应付款项。

（五）报告期内关联交易对公司财务状况和经营成果的影响

报告期内，公司关联交易不存在损害发行人及其他股东利益的情况，不存在利用关联交易进行利益输送的情形，对发行人的财务状况和经营成果未产生重大不利影响。

（六）报告期内关联交易履行的程序情况及独立董事关于关联交易的意见

报告期内，公司对发生的关联交易按照《公司章程》等制度履行了审议程序。发行人独立董事已就发行人报告期内的关联交易发表了独立意见，具体意见如下：“本次关联交易事项对公司的日常经营和财务状况不构成重大不利影响、不影响公司独立性，亦不存在损害公司及全体股东尤其是中小股东利益的情形。”

第九节 投资者保护

一、本次发行完成前滚存利润的分配安排和已履行的决策程序

2026年4月2日，发行人召开2026年第一次临时股东会，审议通过《关于公司首次公开发行人民币普通股（A股）股票并在创业板上市前累计未弥补亏损的承担方案的议案》，就本次发行前累计未弥补亏损规定如下：

公司首次公开发行人民币普通股（A股）股票并在创业板上市前累计未弥补亏损由公司新老股东按发行后的持股比例承担。

二、股利分配政策

（一）报告期内的股利分配政策

根据公司现行有效的《公司章程》的规定，公司于本次发行完成前实行的利润分配政策如下：

1、公司分配当年税后利润时，应当提取利润的10%列入公司法定公积金。公司法定公积金累计额为公司注册资本的50%以上的，可以不再提取。

公司的法定公积金不足以弥补以前年度亏损的，在依照前款规定提取法定公积金之前，应当先用当年利润弥补亏损。

公司从税后利润中提取法定公积金后，经股东会决议，还可以从税后利润中提取任意公积金。

公司弥补亏损和提取公积金后所余税后利润，按照股东持有的股份比例分配，但本章程规定不按持股比例分配的除外。

股东会违反前款规定，在公司弥补亏损和提取法定公积金之前向股东分配利润的，股东必须将违反规定分配的利润退还公司。

公司持有的本公司股份不参与分配利润。

2、公司的公积金用于弥补公司的亏损、扩大公司生产经营或者转为增加公司资本。但是，资本公积金将不用于弥补公司的亏损。

法定公积金转为资本时，所留存的该项公积金将不少于转增前公司注册资本

的 25%。

3、公司股东会对利润分配方案作出决议后，公司董事会须在股东会召开后 2 个月内完成股利（或股份）的派发事项。

4、公司应制定利润分配制度，公司可以采取现金、股票、现金与股票相结合或者法律、法规允许的其他方式分配股利，具体如下：

（1）公司的利润分配原则：公司实行同股同利的股利分配政策，股东依照其所持有的股份份额获得股利和其他形式的利益分配。公司实施积极的利润分配政策，重视对投资者的合理投资回报，并保持连续性和稳定性。公司可以采取现金或者股票等方式分配利润，利润分配不得超过累计可分配利润的范围，不得损害公司持续经营能力。公司董事会、审计委员会和股东会对利润分配政策的决策和论证过程中应当充分考虑独立董事和公众投资者的意见。

（2）公司的利润分配总体形式：采取现金、股票或二者相结合的方式分配股利，并且在公司具备现金分红条件的情况下，公司应优先采用现金分红进行利润分配。

（3）公司现金方式分红的具体条件和比例：公司主要采取现金分红的利润分配政策，即公司当年度实现盈利，在依法弥补亏损、提取法定公积金、盈余公积金后有可分配利润的，则公司可以进行现金分红；公司利润分配不得超过累计可分配利润的范围。

（二）本次发行完成后的股利分配政策

根据公司 2026 年第一次临时股东会审议通过的《公司章程（草案）》，公司本次发行上市后利润分配政策的主要内容如下：

1、公司分配当年税后利润时，应当提取利润的 10%列入公司法定公积金。公司法定公积金累计额为公司注册资本的 50%以上的，可以不再提取。

公司的法定公积金不足以弥补以前年度亏损的，在依照前款规定提取法定公积金之前，应当先用当年利润弥补亏损。

公司从税后利润中提取法定公积金后，经股东会决议，还可以从税后利润中提取任意公积金。

公司弥补亏损和提取公积金后所余税后利润，按照股东持有的股份比例分配，但本章程规定不按持股比例分配的除外。

股东会违反前款规定，在公司弥补亏损和提取法定公积金之前向股东分配利润的，股东必须将违反规定分配的利润退还公司。给公司造成损失的，股东及负有责任的董事、高级管理人员应当承担赔偿责任。

公司持有的本公司股份不参与分配利润。

2、公司的公积金用于弥补公司的亏损、扩大公司生产经营或者转为增加公司资本。

公积金弥补公司亏损，先使用任意公积金和法定公积金；仍不能弥补的，可以按照规定使用资本公积金。

法定公积金转为增加注册资本时，所留存的该项公积金将不少于转增前公司注册资本的 25%。

3、公司股东会对利润分配方案作出决议后，或者公司董事会根据年度股东会审议通过的下一年中期分红条件和上限制定具体方案后，须在 2 个月内完成股利（或股份）的派发事项。

4、公司应制定利润分配制度，公司可以采取现金、股票、现金与股票相结合或者法律、法规允许的其他方式分配股利，具体如下：

（1）利润分配的方式及优先顺序

公司可采取现金、股票、现金与股票相结合或者法律许可的其他方式进行利润分配。在公司盈利且现金能够满足公司持续经营和长期发展的前提条件下，公司应当优先采取现金方式分配股利。

（2）利润分配的时间间隔

公司应保持利润分配政策的连续性和稳定性，在满足利润分配条件下，原则上公司每年度进行一次利润分配。在有条件的情况下，经公司股东会审议通过，公司可以进行中期利润分配。公司股东会对利润分配方案作出决议后，公司董事会须在股东会召开后 2 个月内完成股利（或股份）的派发事项。

（3）现金分配的比例及条件

上市后三年，在公司当年盈利且累计可分配利润为正值并且保证公司正常经营和持续发展的前提下，足额提取法定公积金、任意公积金以后，如果公司没有重大投资计划或重大资金支出安排（募集资金投资项目除外），公司每年以现金方式分配的利润不少于当年实现的可分配利润的 10%，上市后三年以现金方式累计分配的利润不少于上市后三年实现的年均可分配利润的 30%。

公司董事会应当综合考虑公司所处行业特点、发展阶段、自身经营模式、盈利水平以及是否有重大资金支出安排等因素，提出差异化现金分红政策，但需保证现金分红在本次利润分配中的比例符合如下要求：

1）公司发展阶段属成熟期且无重大资金支出安排的，进行利润分配时，现金分红在本次利润分配中所占比例最低应达到 80%；

2）公司发展阶段属成熟期且有重大资金支出安排的，进行利润分配时，现金分红在本次利润分配中所占比例最低应达到 40%；

3）公司发展阶段属成长期且有重大资金支出安排的，进行利润分配时，现金分红在本次利润分配中所占比例最低应达到 20%；

4）公司发展阶段不易区分但有重大资金支出安排的，可以按照前项规定处理。

具体以现金方式分配的利润比例由董事会根据公司盈利水平和经营发展计划提出，报股东会审议。

在上述条件不满足的情况下，公司董事会可以决定不进行现金分红，但是应在定期报告中说明未进行现金分红的原因、未用于现金分红的资金（如有）留存公司的用途，独立董事认为损害公司及中小投资者合法权益的，应当对此发表独立意见并公开披露。

（4）股票股利分配的条件

上市后三年，公司在经营情况良好，并且董事会认为公司股票价格与公司股本规模不匹配、发放股票股利有利于公司全体股东整体利益时，在保证最新现金分红比例和公司股本规模及股权结构合理的前提下，基于回报投资者和分享企业价值的考虑，当公司股票估值处于合理范围内，公司可以股票股利方式进行利润

分配。股票股利分配由董事会拟定，并提交股东会审议。

（5）未分配利润的使用原则

1）当年未分配的可分配利润可留待下一年度进行分配；

2）公司留存的未分配利润除提取盈余公积金和补充公司营运资金外，主要用于新产品研发、技术改造、扩大产能等方面，提升公司的核心竞争力；

3）在满足公司正常生产经营的资金需求情况下，公司留存的未分配利润投入能够为股东带来稳定回报的业务，围绕主业不断延伸发展，使股东资产保值增值，最终实现股东利益最大化。

（6）公司利润分配政策决策机制与程序

公司利润分配政策的制订和修改由董事会向股东会提出，独立董事认为可能损害公司及中小投资者合法权益的，应当发表独立意见。独立董事可以征集中小股东的意见，提出分红提案，并直接提交董事会审议。

股东会对现金分红具体方案进行审议前，公司应当通过多种渠道主动与股东特别是中小股东进行沟通和交流，充分听取中小股东的意见和诉求，及时答复中小股东关心的问题。

公司利润分配政策制订和修改需提交公司股东会审议，应当由出席股东会的股东（包括股东代理人）所代表的表决权三分之二以上表决通过，并应当安排通过证券交易所交易系统、互联网投票系统等方式为中小投资者参加股东会提供便利。

（三）本次发行前后股利分配政策的差异情况

公司根据中国证监会《上市公司监管指引第3号——上市公司现金分红》等有关利润分配的规范和政策制定，明确了公司本次发行后利润分配原则、利润分配形式、现金分红的具体条件、发放股票股利的具体条件、利润分配决策程序、利润分配政策的调整机制、利润分配的监督约束机制等具体事项，维护公司股东特别是中小股东的利益。

（四）公司上市后三年股东分红回报规划

根据公司2026年第一次临时股东会审议通过的《深圳市越疆科技股份有限

公司首次公开发行人民币普通股（A 股）股票并在创业板上市后（含上市当年）内三年股东分红回报规划》，公司本次发行上市后三年股东分红回报规划的主要内容如下：

1、制定本规划考虑的因素

本规划的制定着眼于公司战略目标、现阶段经营和可持续发展的需要。在综合考虑公司实际经营情况、所处的阶段、股东要求和意愿、社会资金成本和外部融资环境、现金流量状况等情况的基础上，对利润分配作出制度性安排，以保证利润分配政策的持续性和稳定性，维护投资者依法享有的资产收益权利，重视对投资者的合理投资回报并兼顾公司的可持续发展。

2、制定本规划的原则

（1）本规划充分考虑和听取公司股东（特别是中小投资者）、独立董事意见。

（2）本规划严格执行《公司法》《上市公司监管指引第 3 号——上市公司现金分红》等法律法规和《深圳市越疆科技股份有限公司章程》关于利润分配的规定。

（3）本规划重视对股东的合理投资回报，优先考虑现金分红，同时兼顾公司的可持续发展，公司利润分配不得超过累计可供分配利润的范围，不得损害公司持续经营能力。

3、上市后三年股东分红回报规划具体内容

（1）利润分配的方式及优先顺序

公司可采取现金、股票、现金与股票相结合或者法律许可的其他方式进行利润分配。在公司盈利且现金能够满足公司持续经营和长期发展的前提条件下，公司应当优先采取现金方式分配股利。

（2）利润分配的时间间隔

公司应保持利润分配政策的连续性和稳定性，在满足利润分配条件下，原则上公司每年度进行一次利润分配。在有条件的情况下，经公司股东会审议通过，公司可以进行中期利润分配。公司股东会对利润分配方案作出决议后，公司董事

会须在股东会召开后 2 个月内完成股利（或股份）的派发事项。

（3）现金分配的比例及条件

上市后三年，在公司当年盈利且累计可分配利润为正值并且保证公司正常经营和持续发展的前提下，足额提取法定公积金、任意公积金以后，如果公司没有重大投资计划或重大资金支出安排（募集资金投资项目除外），公司每年以现金方式分配的利润不少于当年实现的可分配利润的 10%，上市后三年以现金方式累计分配的利润不少于上市后三年实现的年均可分配利润的 30%。

公司董事会应当综合考虑公司所处行业特点、发展阶段、自身经营模式、盈利水平以及是否有重大资金支出安排等因素，提出差异化现金分红政策，但需保证现金分红在本次利润分配中的比例符合如下要求：

1、公司发展阶段属成熟期且无重大资金支出安排的，进行利润分配时，现金分红在本次利润分配中所占比例最低应达到 80%；

2、公司发展阶段属成熟期且有重大资金支出安排的，进行利润分配时，现金分红在本次利润分配中所占比例最低应达到 40%；

3、公司发展阶段属成长期且有重大资金支出安排的，进行利润分配时，现金分红在本次利润分配中所占比例最低应达到 20%；

4、公司发展阶段不易区分但有重大资金支出安排的，可以按照前项规定处理。

具体以现金方式分配的利润比例由董事会根据公司盈利水平和经营发展计划提出，报股东会审议。

在上述条件不满足的情况下，公司董事会可以决定不进行现金分红，但是应在定期报告中说明未进行现金分红的原因、未用于现金分红的资金（如有）留存公司的用途，独立董事认为损害公司及中小投资者合法权益的，应当对此发表独立意见并公开披露。

（4）股票股利分配的条件

上市后三年，公司在经营情况良好，并且董事会认为公司股票价格与公司股本规模不匹配、发放股票股利有利于公司全体股东整体利益时，在保证最新现金

分红比例和公司股本规模及股权结构合理的前提下，基于回报投资者和分享企业价值的考虑，当公司股票估值处于合理范围内，公司可以股票股利方式进行利润分配。股票股利分配由董事会拟定，并提交股东会审议。

4、未分配利润的使用原则

（1）当年未分配的可分配利润可留待下一年度进行分配；

（2）公司留存的未分配利润除提取盈余公积金和补充公司营运资金外，主要用于新产品研发、技术改造、扩大产能等方面，提升公司的核心竞争力；

（3）在满足公司正常生产经营的资金需求情况下，公司留存的未分配利润投入能够为股东带来稳定回报的业务，围绕主业不断延伸发展，使股东资产保值增值，最终实现股东利益最大化。

5、公司利润分配政策决策机制与程序

公司利润分配政策的制订和修改由董事会向股东会提出，独立董事认为可能损害公司及中小投资者合法权益的，应当发表独立意见。独立董事可以征集中小股东的意见，提出分红提案，并直接提交董事会审议。

股东会对现金分红具体方案进行审议前，公司应当通过多种渠道主动与股东特别是中小股东进行沟通和交流，充分听取中小股东的意见和诉求，及时答复中小股东关心的问题。

公司利润分配政策制订和修改需提交公司股东会审议，应当由出席股东会的股东（包括股东代理人）所代表的表决权三分之二以上表决通过，并应当安排通过证券交易所交易系统、互联网投票系统等方式为中小投资者参加股东会提供便利。

6、上市后三年股东分红回报规划制定周期及调整决策程序

公司应以三年为一个周期，重新审阅公司上市后三年的股东回报规划，根据股东（特别是中小股东）、独立董事的意见，对公司正在实施的利润分配政策作出适当且必要的修改，以确定该时段的股东回报计划，并确保其内容不违反相关法律法规和《公司章程》确定的利润分配政策。

当发生外部经营环境重大变化，并且对公司生产经营产生重大影响，或公司

自身经营状况发生重大变化，现有利润分配政策影响公司可持续经营，或国家有关主管部门对上市公司的利润分配政策颁布新的法律法规或规范性文件等情形时，公司可以对股东分红回报规划作出适当且必要的修改和调整，调整之后的利润分配政策不得违反中国证券监督管理委员会和证券交易所等有关管理部门的相关规定。由公司董事会结合具体经营数据，充分考虑公司目前外部经济环境、盈利规模、现金流量状况、发展所处阶段、预计重大投资及资金需求等因素综合考量，提出未来股东分红回报规划调整方案并提交股东会审议。股东分红回报规划的调整应以股东权益保护为出发点，在股东会提案中详细论证和说明原因，并严格履行相关决策程序。

（五）长期回报规划及规划制定时的主要考虑因素

1、股东分红回报规划制定周期

公司至少每三年重新审阅一次股东分红回报规划，在符合《公司章程》的前提下，根据独立董事和中小股东的意见，由公司董事会结合具体经营数据，充分考虑公司经营规模、现金流量状况、发展所处阶段及资金需求对公司正在实施的利润分配政策作出适当且必要的修改，确定该时段的股东分红回报规划。

2、规划制定时的主要考虑因素

公司制定长期规划时的主要考虑因素为：公司的长远和可持续发展；公司盈利规模、现金流量状况、发展阶段和当期资金需求；股东的合理投资回报；外部融资成本和融资环境等。公司综合分析上述因素，对股利分配做出制度性安排。

（六）董事会关于股东回报事宜的专项研究论证情况以及相应的规划安排理由

1、股东回报事宜的专项研究论证情况

为完善和健全公司科学、持续、稳定的分红决策和监督机制，积极回报股东，引导投资者树立长期投资和理性投资理念，根据中国证监会颁布的《上市公司监管指引第3号——上市公司现金分红》和《公司章程（草案）》的规定，董事会就股东回报事宜进行专项研究论证，制订了公司上市后未来三年股东分红回报规划。

2、股东回报事宜的规划安排理由

公司着眼于长期可持续发展，综合考虑公司发展战略、行业发展趋势、所处竞争环境、公司经营状况、现金流量、股东回报、社会资金成本以及外部融资环境等各项因素的基础上，建立对投资者持续、稳定、科学的回报规划与机制，从而对利润分配做出制度性安排，以保证利润分配政策的连续性和稳定性。

三、存在特别表决权股份等特殊架构安排、未盈利企业或存在累计未弥补亏损的投资者保护措施

截至本招股说明书签署日，公司不存在特别表决权股份等特殊架构安排。公司尚未盈利且存在累计未弥补亏损。为充分保护投资者的合法权益，公司将积极开拓市场、扩大业务规模、不断提高竞争力与资源利用效率，以尽快达到分红条件。此外，公司控股股东、实际控制人、董事、高级管理人员已根据相关法规要求就股份减持事项的特殊安排作出了相应承诺，具体参见本招股说明书“第十二节 附件”之“附件 5 与投资者保护相关的承诺”。

四、与投资者保护相关的承诺

发行人、控股股东、实际控制人，发行人的董事、高级管理人员以及本次发行的保荐人及证券服务机构均已经按照法律、法规、中国证监会、深交所的规范性文件的要求作出了相应的符合该等要求的承诺，承诺内容参见本招股说明书之“第十二节 附件”之“附件 5 与投资者保护相关的承诺”、“附件 6 发行人及其他责任主体作出的与发行人本次发行上市相关的其他承诺事项”。

第十节 其他重要事项

一、重大合同

对公司报告期经营情况、财务状况或未来发展具有重要影响的已履行和正在履行的合同情况如下：

（一）销售合同

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及其子公司与报告期各期前五大客户签署的已履行或正在履行的重大框架协议或单笔订单超过 200 万元（或等额外币）的销售订单情况如下：

单位：万元

序号	客户名称	合同名称	销售标的	合同金额	签署日期/ 合同期限	实际履行 情况
1	CITE LLC	DOBOT EXCLUSIVE DISTRIBUTION AGREEMENT	协作机器人、 复合机器人	以订单金额 为准	2020/10/01- 2023/09/30	已履行
		Contract No RU 643/030423		800.00	2023/04/03- 2028/12/31	正在履行
2	TechShare Inc.	DOBOT DISTRIBUTION AGREEMENT	协作机器人、 复合机器人	以订单金额 为准	2023/04/14	正在履行
3	ASKA Co. Ltd.	报价单	协作机器人、 复合机器人	6,797.09 万 日元	2023/11/29	已履行
4	Afrel Co., Ltd.	DOBOT 販売契約書	协作机器人、 复合机器人	以订单金额 为准	2023/01/01- 2023/12/31	已履行
		代理店契約書		以订单金额 为准	2025/01/01- 2025/12/31	已履行
5	西安科技大学	西安科技大学货物采 购合同	协作机器人、 复合机器人	598.70	2022/12/21- 2023/11/20	已履行
6	Themis Automation Pvt. Ltd.	DOBOT INDUSTRIAL DISTRIBUTION AGREEMENT	协作机器人	以订单金额 为准	2023/4/20- 2024/3/31	已履行
7	深圳市灵犀咖啡 有限公司	深圳市越疆科技股份 有限公司销售订单	复合机器人	1,700.00	2025/09/02	正在履行
8	上海元琳智能科 技有限公司	设备采购合同	协作机器人	529.20	2025/11/10	正在履行
9	BCN - Sistemas de Escritório e Imagem SA	DOBOT DISTRIBUTION AGREEMENT	协作机器人、 复合机器人	以订单金额 为准	2022/01/01- 2023/09/31	已履行
		DOBOT DISTRIBUTION AGREEMENT		以订单金额 为准	2023/01/01- 2023/09/31	已履行

序号	客户名称	合同名称	销售标的	合同金额	签署日期/ 合同期限	实际履行 情况
		DOBOT DISTRIBUTION AGREEMENT		以订单金额 为准	2024/01/01- 2024/12/31	已履行
		DOBOT DISTRIBUTION AGREEMENT		以订单金额 为准	2025/01/01- 2025/12.31	已履行
10	Surtidora De Alta Tecnologia, S.A. DE C.V.	DOBOT EXCLUSIVE DISTRIBUTION AGREEMENT	协作机器人、 复合机器人	以订单金额 为准	2022/07/11	正在履行
11	上海遇立实业有 限公司	销售合同	协作机器人 等	690.00	2024/6/28	已履行
		销售合同	协作机器人、 复合机器人、 具身智能	266.90	2024/6/6	已履行
12	东莞领杰金属精 密制造科技有限 公司	采购订单	协作机器人	453.00	2024/9/27	已履行

(二) 采购合同

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及其子公司与报告期各期前五大供应商签署的已履行或正在履行的重大框架协议或单笔订单超过 1,000 万元（或等额外币）的采购订单情况如下：

序号	供应商 名称	合同 名称	采购 标的	合同金额 （万元）	签订日期	合同期限	履行 情况
1	苏州绿的 谐波传动 科技股份 有限公司	供货合作 协议书	谐波减 速器	以订单金 额为准	2023/12/22	双方协商同意 终止合作之 前，持续有效	正在 履行
		供货合作 协议书		以订单金 额为准	2021/12/21	双方协商同意 终止合作之 前，持续有效	履行 完毕
2	东莞市海 维精密五 金制品有 限公司	供货合作 协议书	金属机 械加工 件	以订单金 额为准	2023/03/23	双方协商同意 终止合作之 前，持续有效	正在 履行
		供货合作 协议书		以订单金 额为准	2022/04/20	双方协商同意 终止合作之 前，持续有效	履行 完毕
3	肯拓（天 津）工业自 动化技术 有限公司	供货合作 协议书	标准零 部件	以订单金 额为准	2023/08/18	双方协商同意 终止合作之 前，持续有效	正在 履行
		《销售合 同》及《销 售合同补 充协议》	机器人 系统集 成竞赛 平台	2,300.00	2023/08/18	双方协商同意 终止合作之 前，持续有效	正在 履行
4	深圳市奥	供货合作	金属机	以订单金	2023/05/01	双方协商同意	正在

序号	供应商名称	合同名称	采购标的	合同金额（万元）	签订日期	合同期限	履行情况
	为东科技有限公司	协议书	机械加工件	额为准	2019/12/01	终止合作之前，持续有效	履行
		供货合作协议书		以订单金额为准		双方协商同意终止合作之前，持续有效	履行完毕
5	常州宝龙电机股份有限公司	供货合作协议书	电机	以订单金额为准	2023/04/20	双方协商同意终止合作之前，持续有效	正在履行
		供货合作协议书		以订单金额为准	2019/03/08	双方协商同意终止合作之前，持续有效	履行完毕
6	深圳市同川科技有限公司江门分公司	供货合作协议书	谐波减速器	以订单金额为准	2023/03/29	双方协商同意终止合作之前，持续有效	正在履行

（三）借款合同及对应的担保合同

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及子公司签署的已履行完毕及正在履行的金额在 1,000 万元及以上的借款合同及其对应的担保合同情况如下：

单位：万元

序号	出借人	借款人	合同名称及编号	借款金额	签署日期	借款期限	担保人及担保合同	实际履行情况
1	中信银行深圳分行	越疆科技	人民币流动资金借款合同（2024 深银平台贷字第 0005 号）	13,000.00	2024/12/12	至 2025/12/12	无	已履行
2	中国银行罗湖支行	越疆科技	流动资金借款合同（2024 年圳中银罗司借字第 00119 号）	1,900.00	2024/09/09	至 2026/03/09	无	正在履行
3	中国银行罗湖支行	越疆科技	流动资金借款合同（2025 年圳中银罗司借字第 00009 号）	1,500.00	2025/01/16	至 2026/01/16	无	正在履行

（四）授信合同

截至 2025 年 12 月 31 日，公司签署的已履行完毕及正在履行的重大授信合同情况如下：

单位：万元

序号	公司名称	授信人	协议名称	期限	授信金额	截至报告期末履行情况
1	越疆科技	中国银行罗湖支行	授信额度协议（2025 圳中银罗额协字第 0000205 号）	2025/10/20-2026/7/23	1,100.00	正在履行
2	越疆科技	中国银行罗湖支行	授信额度协议（2025 圳中银罗额协字第 0000005 号）	2025/1/16-2025/9/8	4,000.00	正在履行
3	越疆科技	招商银行深圳分行	授信协议（755XY241218T000234）	2024/12/18-2025/12/17	7,000.00	正在履行
4	越疆科技	招商银行深圳分行	授信协议（755XY2024009173）	2024/3/28-2025/3/19	7,000.00	履行完毕
5	越疆科技	招商银行深圳分行	授信协议（755XY2022026251）	2022/8/10-2023/8/3	10,000.00	履行完毕
6	越疆科技	农业银行华侨城支行	最高额综合授信合同（农银综授字/第 81209202400116117 号）	2024/8/30-2025/3/15	8,000.00	履行完毕

注：截至 2025 年末，公司在中国银行《授信额度协议》（2025 圳中银罗额协字第 0000005 号）与招商银行《授信协议》（755XY241218T000234）项下开具的信用证处于有效期内，未履行完毕。

（五）质押/抵押合同

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及子公司签署的已履行完毕及正在履行的金额在 1,000 万元及以上的借款合同及其对应的担保合同情况如下：

单位：万元

序号	合同名称	抵押人/出质人	抵押/质押权人	担保额度	签署日期	债权期限	抵押物/质押物	截至招股说明书签署日实际履行情况
1	权利质押合同（81100420250000191）	越疆科技	农业银行华侨城支行	2,000.00	2025/6/10	6 个月	大额存单	履行完毕
2	权利质押合同（81100420240000475）	越疆科技	农业银行华侨城支行	1,000.00	2024/12/11	6 个月	大额存单	履行完毕
3	权利质押合同（81100420240000329）	越疆科技	农业银行华侨城支行	1,000.00	2024/11/4	6 个月	大额存单	履行完毕
4	权利质押合同（81100420240000305）	越疆科技	农业银行华侨城支行	2,000.00	2024/10/16	6 个月	大额存单	履行完毕
5	权利质押合同（81100420250000065）	越疆科技	农业银行华侨城支行	1,000.00	2024/6/12	6 个月	大额存单	履行完毕
6	权利质押合同（81100420250000095）	越疆科技	农业银行华侨城支行	3,000.00	2024/3/15	6 个月	大额存单	履行完毕
7	质押合同（2023 年圳中银罗质字第 029 号）	越疆科技	中国银行罗湖支行	3,000.00	2023/9/18	6 个月	大额存单	履行完毕
8	质押合同（2023 年圳中银罗质字第 047 号）	越疆科技	中国银行罗湖支行	2,000.00	2023/11/30	6 个月	大额存单	履行完毕

（六）其他重大合同

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及子公司签署的已履行完毕及正在履行的对发行人生产经营有重大影响的其他合同情况如下：

单位：万元

序号	转让方	受让方	交易标的	产权交易方式	交易价格	协议时间	履行情况
1	青岛海控创新投资促进有限公司	青岛越疆智能	青岛海控越疆机器人有限公司 100%股权	公开挂牌	7,736.96	2023/6/20	履行完毕

注：2023 年 7 月 17 日，青岛海控越疆机器人有限公司更名为青岛越疆机器人有限公司。

二、公司对外担保情况

报告期内，发行人不存在对外担保之情况。

三、重大诉讼或仲裁事项

（一）公司作为一方当事人的重大诉讼或仲裁事项

截至本招股说明书签署日，发行人及其境内控股子公司存在尚未了结的重大诉讼情况如下：

序号	原告（申请人）	被告（被申请人）	涉诉事宜	涉诉金额（万元）	案件进展
1	越疆科技	肯拓智能装备（天津）集团有限公司	要求解除《销售合同》及《销售合同补充协议》并判令天津肯拓向发行人退还相关款项及设备	748.00	尚未开庭审理

2023 年 8 月 18 日，发行人与天津肯拓签订了《销售合同》，其约定：发行人分批向天津肯拓提供生产所需的协作机器人，天津肯拓完成设备集成后，由发行人独家销售给参与某赛项最终用户，合同总金额为 2,300 万元。

2023 年 9 月 19 日，该赛项闭幕，发行人与天津肯拓签订《销售合同补充协议》，约定继续就另一职业技能大赛开展合作，原《销售合同》所有条款适用于该补充协议。前述职业技能大赛闭幕后，前述合同已无继续履行的基础，发行人为此多次就变更合同、中止生产及进行对账结算与天津肯拓协商，均未达成一致。

2025 年 12 月 17 日，发行人向深圳市南山区人民法院提起诉讼，请求解除

《销售合同》及《销售合同补充协议》，判令天津肯拓退还剩余预付款及多付提货款合计 748 万元，赔偿资金占用损失，并退还发行人提供的 9 套协作机器人。

截至本招股说明书签署日，该合同纠纷尚未开庭审理。

（二）公司控股股东、实际控制人作为一方当事人的重大诉讼或仲裁及违法行为

截至本招股说明书签署日，公司控股股东、实际控制人不存在作为一方当事人可能对发行人产生影响的刑事诉讼、重大诉讼或仲裁事项。

公司控股股东、实际控制人报告期内不存在重大违法行为。

（三）公司控股子公司作为一方当事人的重大诉讼或仲裁

截至本招股说明书签署日，公司控股子公司不存在尚未了结的或可预见的重大诉讼、仲裁案件。

（四）公司董事、监事、高级管理人员及核心技术人员作为一方当事人的重大诉讼或仲裁

截至本招股说明书签署日，公司董事、监事、高级管理人员及核心技术人员不存在尚未了结的或可预见的重大诉讼、仲裁及行政处罚案件，不存在被司法机关立案侦查、被中国证监会立案调查的情况。

第十一节 声明

一、发行人全体董事、审计委员会委员、高级管理人员声明

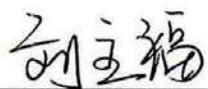
本公司及全体董事、审计委员会委员、高级管理人员承诺本招股说明书的内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，按照诚信原则履行承诺，并承担相应的法律责任。

全体董事（签字）：


刘培超

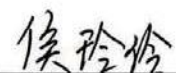
姜 宇


郎需林


刘主福

李贻斌

吴浩云


侯玲玲

深圳市越疆科技股份有限公司

2016年7月13日



第十一节 声明

一、发行人全体董事、审计委员会委员、高级管理人员声明

本公司及全体董事、审计委员会委员、高级管理人员承诺本招股说明书的内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，按照诚信原则履行承诺，并承担相应的法律责任。

全体董事（签字）：

_____		_____
刘培超	姜宇	郎需林
_____	_____	_____
刘主福	李贻斌	吴浩云

侯玲玲		

深圳市越疆科技股份有限公司



第十一节 声明

一、发行人全体董事、审计委员会委员、高级管理人员声明

本公司及全体董事、审计委员会委员、高级管理人员承诺本招股说明书的内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，按照诚信原则履行承诺，并承担相应的法律责任。

全体董事（签字）：

刘培超

姜 宇

郎需林

刘主福

李贻斌

吴浩云

侯玲玲

深圳市越疆科技股份有限公司

2016年7月13日

第十一节 声明

一、发行人全体董事、审计委员会委员、高级管理人员声明

本公司及全体董事、审计委员会委员、高级管理人员承诺本招股说明书的内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，按照诚信原则履行承诺，并承担相应的法律责任。

全体董事（签字）：

刘培超

姜 宇

郎需林

刘主福

李贻斌

吴浩云

吴浩云

侯玲玲

深圳市越疆科技股份有限公司

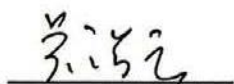
2026年7月13日

第十一节 声明

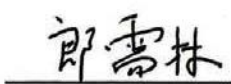
一、发行人全体董事、审计委员会委员、高级管理人员声明

本公司及全体董事、审计委员会委员、高级管理人员承诺本招股说明书的内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，按照诚信原则履行承诺，并承担相应的法律责任。

全体审计委员会委员（签字）：



吴浩云



郎需林



李贻斌

深圳市越疆科技股份有限公司

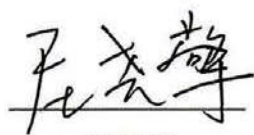


第十一节 声明

一、发行人全体董事、审计委员会委员、高级管理人员声明

本公司及全体董事、审计委员会委员、高级管理人员承诺本招股说明书的内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，按照诚信原则履行承诺，并承担相应的法律责任。

非董事的高级管理人员（签字）：


尼尧擎


欧阳小娟

深圳市越疆科技股份有限公司

2026年7月13日



二、控股股东、实际控制人声明

本人承诺本招股说明书的内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，按照诚信原则履行承诺，并承担相应的法律责任。

控股股东、实际控制人：


刘培超

深圳市越疆科技股份有限公司



三、保荐人（主承销商）声明

本公司已对招股说明书进行核查，确认招股说明书的内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，并承担相应的法律责任。

项目协办人：

唐剑秋
唐剑秋

保荐代表人：

银波
银 波

陈浪
陈 浪

法定代表人（董事长）：

朱健
朱 健

国泰君安证券股份有限公司
2016 年 7 月 13 日

保荐人（主承销商）董事长、总经理声明

本人已认真阅读深圳市越疆科技股份有限公司招股说明书的全部内容，确认招股说明书不存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，并对招股说明书真实性、准确性、完整性、及时性承担相应法律责任。

总经理（总裁）：



朱 健（代）

法定代表人（董事长）：



朱 健



国泰海通证券股份有限公司

2026 年 7 月 13 日

五、律师声明

本所及经办律师已阅读招股说明书，确认招股说明书与本所出具的法律意见书无矛盾之处。本所及经办律师对发行人在招股说明书中引用的法律意见书的内容无异议，确认招股说明书不致因上述内容而出现虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，并承担相应的法律责任。



上海市锦天城律师事务所

经办律师：楼永辉

楼永辉

负责人：沈国权

沈国权

经办律师：张健

张健

经办律师：强雪锋

强雪锋

2026 年 7 月 13 日

会计师事务所声明

本所及签字注册会计师已阅读深圳市越疆科技股份有限公司首次公开发行股票并在深圳证券交易所创业板上市招股说明书（上会稿）（“招股说明书”），确认招股说明书中引用的经审计的财务报表、经审阅的财务报表、内部控制审计报告、经审核的非经常性损益明细表的内容，与本所出具的审计报告（报告编号：安永华明（2026）审字第80009244_H01号）、审阅报告（报告编号：安永华明（2026）专字第80009244_H06号）、内部控制审计报告（报告编号：安永华明（2026）专字第80009244_H01号）及非经常性损益明细表的专项说明（专项说明编号：安永华明（2026）专字第80009244_H04号）的内容无矛盾之处。

本所及签字注册会计师对深圳市越疆科技股份有限公司在招股说明书中引用的上述报告和专项说明的内容无异议，确认招股说明书不致因上述报告和专项说明而出现虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，并对上述报告和专项说明承担相应的法律责任。

本声明仅供深圳市越疆科技股份有限公司本次申请首次公开发行A股股票使用，不适用于其他用途。



签字注册会计师

李剑光



签字注册会计师

胡蝶



首席合伙人

毛鞍宁

安永华明会计师事务所（特殊普通合伙）



2026年7月13日

七、资产评估机构声明

本机构及签字资产评估师已阅读招股说明书，确认招股说明书与本机构出具的《深圳市越疆科技有限公司拟进行股份制改造涉及其净资产价值项目资产评估报告》（字威评报字[2022]第 079 号）无矛盾之处。本机构及签字资产评估师对发行人在招股说明书中引用本机构出具的《深圳市越疆科技有限公司拟进行股份制改造涉及其净资产价值项目资产评估报告》（字威评报字[2022]第 079 号）的内容无异议，确认招股说明书不致因上述内容而出现虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，并承担相应的法律责任。

签字资产评估师：



夏薇



郑利勇

资产评估机构负责人：

夏薇

同致诚字威国际资产评估（深圳）有限公司



2026年7月13日

同致诚宇威国际资产评估（深圳）有限公司

关于公司更名情况的说明

本机构原名称为“宇威国际资产评估（深圳）有限公司”，并于2022年12月19日为深圳市越疆科技股份有限公司前身深圳市越疆科技有限公司出具了《深圳市越疆科技有限公司拟进行股份制改造涉及其净资产价值项目资产评估报告》（宇威评报字[2022]第079号）。

本机构目前变更名称为同致诚宇威国际资产评估（深圳）有限公司，并办理了工商登记，取得了深圳市市场监督管理局颁发的注册号为“91440300MA5EMT2944”的营业执照。

本机构的更名不影响公司业务开展和业务资质。本说明仅供深圳市越疆科技股份有限公司首次公开发行股票并在创业板上市申报材料之用。

特此说明。

资产评估机构负责人：


夏 薇



同致诚宇威国际资产评估（深圳）有限公司



2026年7月13日

验资会计师事务所声明

本所及签字注册会计师已阅读深圳市越疆科技股份有限公司首次公开发行股票并在深圳证券交易所创业板上市招股说明书（上会稿）（“招股说明书”），确认招股说明书中引用的验资报告与本所出具的验资报告（报告编号：安永华明（2026）验字第80009244_H01号）的内容无矛盾之处。

本所及签字注册会计师对深圳市越疆科技股份有限公司在招股说明书中引用的上述验资报告的内容无异议，确认招股说明书不致因上述验资报告而出现虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，并对上述验资报告承担相应的法律责任。

本声明仅供深圳市越疆科技股份有限公司本次申请首次公开发行A股股票使用，不适用于其他用途。



签字注册会计师

李剑光



签字注册会计师

胡蝶



首席合伙人

毛鞍宁

安永华明会计师事务所（特殊普通合伙）



2026年7月13日

验资复核会计师事务所声明

本所及签字注册会计师已阅读深圳市越疆科技股份有限公司首次公开发行股票并在深圳证券交易所创业板上市招股说明书（上会稿）（“招股说明书”），确认招股说明书中引用的验资复核报告，与本所出具的验资复核报告（报告编号：安永华明（2026）专字第80009244_H05号）的内容无矛盾之处。

本所及签字注册会计师对深圳市越疆科技股份有限公司在招股说明书中引用的上述验资复核报告的内容无异议，确认招股说明书不致因上述验资复核报告而出现虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，并对上述验资复核报告承担相应的法律责任。

本声明仅供深圳市越疆科技股份有限公司本次申请首次公开发行A股股票使用，不适用于其他用途。



签字注册会计师

李剑光



签字注册会计师

胡蝶



首席合伙人

毛鞍宁

安永华明会计师事务所（特殊普通合伙）



2026年7月12日

第十二节 附件

一、本招股说明书附件

- （一）发行保荐书；
- （二）上市保荐书；
- （三）法律意见书；
- （四）财务报告及审计报告；
- （五）公司章程（草案）；
- （六）落实投资者关系管理相关规定的安排、股利分配决策程序、股东投票机制建立情况；
- （七）与投资者保护相关的承诺；
- （八）发行人及其他责任主体作出的与发行人本次发行上市相关的其他承诺事项；
- （九）内部控制审计报告；
- （十）经注册会计师审核的非经常性损益明细表；
- （十一）股东会、董事会、独立董事、董事会秘书制度的建立健全及运行情况说明；
- （十二）审计委员会及其他专门委员会的设置情况说明；
- （十三）募集资金具体运用情况；
- （十四）其他与本次发行有关的重要文件。

二、查阅时间、地点

查阅时间：工作日的上午 9:00-11:30，下午 14:30-16:30，于下列地点查阅上述备查文件：

（一）发行人：深圳市越疆科技股份有限公司

办公地址：深圳市南山区桃源街道平山社区留仙大道 4099 号红花岭智造产业园 4 栋 101

电话：0755-26914102

传真：0755-26914102

联系人：尼尧擎

（二）保荐人（主承销商）：国泰海通证券股份有限公司

办公地址：上海市静安区石门二路街道新闻路 669 号博华广场 36 楼

电话：021-3867 6666

传真：021-3867 6666

联系人：银波、陈浪

除以上查阅地点外，投资者可以登录中国证监会和深圳证券交易所指定网站，查阅《招股说明书》正文及相关附件。

附件 1 发行人已授权专利情况

（一）已授权的境内专利

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及其子公司拥有已授权的境内专利 625 项，其中发明专利 233 项，实用新型 258 项，外观设计 134 项，具体情况如下：

1、发明专利

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
1	2021107594104	越疆科技	机械臂关节的拖动示教限速方法、装置、电子设备及介质	2021.07.06	维持	原始取得	无
2	2021107274820	越疆科技	一种自动手眼标定方法、装置及存储介质	2021.06.29	维持	原始取得	无
3	2021105818505	越疆科技	机械臂控制方法、装置、设备、系统、存储介质及机械臂	2021.05.27	维持	原始取得	无
4	2020112598420	越疆科技	桌面机械臂的驱动结构、桌面机械臂和机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
5	2020100166021	越疆科技	一种目标位置检测方法	2020.01.08	维持	原始取得	无
6	2019114054419	越疆科技	基于视觉识别的机器人文字书写方法、装置和书写系统	2019.12.30	维持	原始取得	无
7	2019113797382	越疆科技	一种电机运行角度测量方法和系统、关节角度测量系统	2019.12.27	维持	原始取得	无
8	201911379740X	越疆科技	一种步进电机控制系统、方法以及步进电机	2019.12.27	维持	原始取得	无
9	2019113800489	越疆科技	一种加加速度连续的速度规划方法、装置、控制器及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
10	2019113806818	越疆科技	串口数据发送方法、接收方法、相应装置及终端设备	2019.12.27	维持	原始取得	无
11	2019113807609	越疆科技	机器人轨迹复现方法、控制装置、设备及可读存储介质	2019.12.27	维持	原始取得	无
12	2019113807933	越疆科技	一种电机增量编码器零位校准方法、装置、产品及介质	2019.12.27	维持	原始取得	无
13	2019113808118	越疆科技	一种功率控制方法及系统	2019.12.27	维持	原始取得	无
14	2019113832511	越疆科技	一种机器的绝对位置测量方法、装置、存储介质及机器	2019.12.27	维持	原始取得	无
15	2019113832668	越疆科技	一种码垛装置的控制方法及装置	2019.12.27	维持	原始取得	无
16	2019113834714	越疆科技	机械臂校准方法、装置、设备及计算机可读存储介质	2019.12.27	维持	原始取得	无
17	2019113834729	越疆科技	偏移补偿方法、装置、电子设备及计算机可读存储介质	2019.12.27	维持	原始取得	无
18	2019105988072	越疆科技	寻线方法、装置、设备及可读存储介质	2019.07.04	维持	原始取得	无
19	2018116507601	越疆科技	一种机器人编程方法、装置及	2018.12.31	维持	原始	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
			控制器			取得	
20	201811650764X	越疆科技	一种机器人的图形编程方法、装置及智能终端	2018.12.31	维持	原始取得	无
21	201811648453X	越疆科技	一种移动轨迹规划方法、装置、设备和存储介质	2018.12.30	维持	原始取得	无
22	2018116335997	越疆科技	一种机械臂调平方法和装置	2018.12.29	维持	原始取得	无
23	2018116336129	越疆科技	一种舵机的校准方法、装置及控制器	2018.12.29	维持	原始取得	无
24	2018116336345	越疆科技	一种撞针式抱闸的检测方法、装置及控制器	2018.12.29	维持	原始取得	无
25	2018116340088	越疆科技	一种工业机器人的控制系统、方法及装置	2018.12.29	维持	原始取得	无
26	2018116362049	越疆科技	一种电阻匹配电路	2018.12.29	维持	原始取得	无
27	2018116369353	越疆科技	一种机器人碰撞检测方法、装置、存储介质及机器人	2018.12.29	维持	原始取得	无
28	2018116369813	越疆科技	一种机械手的视觉标定方法、装置及智能终端	2018.12.29	维持	原始取得	无
29	2018116431265	越疆科技	一种机械臂的校准方法、装置及机械臂	2018.12.29	维持	原始取得	无
30	2018116228618	越疆科技	一种机器人的伺服控制方法、装置及机器人	2018.12.28	维持	原始取得	无
31	2018116247394	越疆科技	一种机器人的远端控制方法、装置及终端设备	2018.12.28	维持	原始取得	无
32	2018116278208	越疆科技	工业机器人的空间轨迹过渡方法、系统及机器人	2018.12.28	维持	原始取得	无
33	2018116278301	越疆科技	一种机器人控制方法、系统及机器人	2018.12.28	维持	原始取得	无
34	2018116006434	越疆科技	机器人动力学参数辨识方法、装置、终端设备及存储介质	2018.12.26	维持	原始取得	无
35	2018116052269	越疆科技	机器人驱控一体系统的自适应建模方法	2018.12.26	维持	原始取得	无
36	2018114666800	越疆科技	基于目标姿态深度学习视觉采集方法、学习系统及存储介质	2018.12.03	维持	原始取得	无
37	2018114678121	越疆科技	基于目标姿态深度学习追踪采集方法、学习系统及存储介质	2018.12.03	维持	原始取得	无
38	2018114678403	越疆科技	半智能示教学习方法、智能机器人和存储介质	2018.12.03	维持	原始取得	无
39	201711480934X	越疆科技	基于机械臂的弹性零件测试方法、装置及机械臂	2017.12.29	维持	原始取得	无
40	2017114811871	越疆科技	一种机械臂的柔性避障方法、系统及终端设备	2017.12.29	维持	原始取得	无
41	2017114809373	越疆科技	机械结构安全运行的控制方法、装置及终端设备	2017.12.29	维持	原始取得	无
42	2017114811886	越疆科技	抓取位置的检测方法、装置及机械臂	2017.12.29	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
43	2017114812319	越疆科技	一种机器人分拣物品的方法、装置及机器人	2017.12.29	维持	原始取得	无
44	2017114851807	越疆科技	机器人自适应取放物体的方法、装置、机械臂及存储介质	2017.12.29	维持	原始取得	无
45	2017114897641	越疆科技	一种自动抓取方法、装置、机械手及存储介质	2017.12.29	维持	原始取得	无
46	2017114899469	越疆科技	一种机械臂的抓取方法、系统及机械臂	2017.12.29	维持	原始取得	无
47	2017114899505	越疆科技	一种机器人分拣物品的方法、装置及机器人	2017.12.29	维持	原始取得	无
48	2017114900589	越疆科技	一种机械臂的抓取控制方法、系统及机械臂	2017.12.29	维持	原始取得	无
49	2017114900606	越疆科技	基于机械臂的弹性零件测试方法、装置及机械臂	2017.12.29	维持	原始取得	无
50	201710920090X	越疆科技	防碰撞机构及全向移动机器人	2017.09.30	维持	原始取得	无
51	2017103793672	越疆科技	机械臂的运动控制方法、微控制器和存储介质	2017.05.25	维持	原始取得	无
52	2017103797387	越疆科技	机械臂的运动控制方法及装置	2017.05.25	维持	原始取得	无
53	2017103804145	越疆科技	机械臂的运动控制方法和装置、以及存储介质、计算机	2017.05.25	维持	原始取得	无
54	201710380574X	越疆科技	机械臂姿态补偿方法、装置、存储介质和机械臂	2017.05.25	维持	原始取得	无
55	2017103889162	越疆科技	机械臂的运动控制方法、第三方处理终端和存储介质	2017.05.25	维持	原始取得	无
56	2016103387373	越疆科技	一种机器人、旋转测量装置及方法	2016.05.19	维持	原始取得	无
57	2016103387617	越疆科技	集成底座和机器人	2016.05.19	维持	原始取得	无
58	2016103401915	越疆科技	一种桌面级的机械臂装置	2016.05.19	维持	原始取得	无
59	2017114831146	越疆科技	一种机器人分拣物品的方法、装置及机械臂	2017.12.29	维持	原始取得	无
60	2019101409244	越疆科技	轨迹复现方法、系统及终端设备	2019.02.26	维持	原始取得	无
61	2019113807717	越疆科技	SCARA 机器人机械参数的标定方法、装置及 SCARA 机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
62	2019113834540	越疆科技	物体面积识别方法、装置、设备及计算机可读存储介质	2019.12.27	维持	原始取得	无
63	2019113834733	越疆科技	机器人碰撞检测方法、装置、设备及计算机可读存储介质	2019.12.27	维持	原始取得	无
64	202010590911X	越疆科技	机器人示教轨迹复现方法、装置及计算机可读存储介质	2020.06.24	维持	原始取得	无
65	2021111603676	越疆科技	关节、机械臂、机器人及其谐波减速器装置	2021.09.30	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
66	2021111794122	越疆科技	果梗定位及水果采摘方法、装置、机器人及介质	2021.10.11	维持	原始取得	无
67	2021111858020	越疆科技	遥操作机械手及其主轴、遥操作设备	2021.10.12	维持	原始取得	无
68	2021111858497	越疆科技	遥操作机械手及其摇臂结构、遥操作设备	2021.10.12	维持	原始取得	无
69	2021112632695	越疆科技	一种示教轨迹点采集方法、装置、机械臂、系统及介质	2021.10.28	维持	原始取得	无
70	2020112598435	越疆科技	桌面机械臂的底座、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
71	2020115420627	越疆科技	机械臂关节回零方法、装置及计算机可读存储介质	2020.12.22	维持	原始取得	无
72	2020114634169	越疆科技	机械臂避障方法、装置、机械臂及机器人	2020.12.11	维持	原始取得	无
73	2020114635759	越疆科技	桌面机械臂标定方法及装置	2020.12.11	维持	原始取得	无
74	2020112588467	越疆科技	桌面机械臂的底座、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
75	2020106272857	越疆科技	机械臂式机器人、机器人的避障方法及存储介质	2020.07.01	维持	原始取得	无
76	202010627297X	越疆科技	机器人的速度控制方法、机械臂式机器人及存储介质	2020.07.01	维持	原始取得	无
77	2020106273012	越疆科技	机器人避障方法、机械臂式机器人及存储介质	2020.07.01	维持	原始取得	无
78	2019114054654	越疆科技	磁编码器的位置定位方法、装置、电子设备及计算机可读存储介质	2019.12.30	维持	原始取得	无
79	2019114054705	越疆科技	皮料自动缝纫方法、装置、设备及计算机可读存储介质	2019.12.30	维持	原始取得	无
80	2019113812236	越疆科技	行星减速电机的回程间隙的测量装置及回程间隙测量方法	2019.12.28	维持	原始取得	无
81	2019113806837	越疆科技	一种运动目标位姿跟踪方法及装置	2019.12.27	维持	原始取得	无
82	2019113826154	越疆科技	轴精度测量方法及装置、工业机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
83	2019113826173	越疆科技	一种轨迹规划方法、装置及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
84	2019113833590	越疆科技	三维目标检测方法、检测装置、终端设备及计算机可读存储介质	2019.12.27	维持	原始取得	无
85	2019105975693	越疆科技	一种机械臂的控制方法、装置及服务器	2019.07.04	维持	原始取得	无
86	2021111858035	越疆科技	遥操作机械手及其传动结构、遥操作设备	2021.10.12	维持	原始取得	无
87	2021111858054	越疆科技	遥操作机械手及其手柄传动结构、遥操作设备	2021.10.12	维持	原始取得	无
88	2021111858603	越疆科技	遥操作机械手及遥操作设备	2021.10.12	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
						取得	
89	202110582502X	越疆科技	机械臂的运动路径规划方法、装置、设备、介质及机械臂	2021.05.27	维持	原始取得	无
90	2021111858181	越疆科技	遥操作机械手及其转台、遥操作设备	2021.10.12	维持	原始取得	无
91	2021111765539	越疆科技	遥操作系统、遥操作方法及芯片	2021.10.09	维持	原始取得	无
92	2020114633804	越疆科技	同步带张紧装置	2020.12.11	维持	原始取得	无
93	2020114594180	越疆科技	终端与设备的通信方法、终端、电子设备及存储介质	2020.12.11	维持	原始取得	无
94	2019105948662	越疆科技	一种外力矩的测量方法、装置、控制器及机械臂	2019.07.03	维持	原始取得	无
95	2021107904863	越疆科技	数据校验方法、安全控制器及数据校验系统	2021.07.13	维持	原始取得	无
96	2022112302399	越疆科技	协作机械臂及其关节模组	2022.10.08	维持	原始取得	无
97	2022112293296	越疆科技	机械臂及其关节模组	2022.10.08	维持	原始取得	无
98	2020112598416	越疆科技	线缆并线结构、线缆转接板、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
99	2021107219471	越疆科技	桌面机械臂的驱动组件、桌面机械臂以及机器人	2021.06.28	维持	原始取得	无
100	2017114871853	越疆科技	一种机器人分拣物品的方法、装置及机械臂	2017.12.29	维持	原始取得	无
101	2018114666783	越疆科技	基于前置姿态判断的学习方法、学习系统和存储介质	2018.12.03	维持	原始取得	无
102	2020105909124	越疆科技	基于多重感知的机器人安全控制方法及装置	2020.06.24	维持	原始取得	无
103	2023101791856	越疆科技	机械臂安全平面信息显示方法及相关产品	2023.03.01	维持	原始取得	无
104	2023101666875	越疆科技	机械臂的路点设置方法、装置、电子设备及存储介质	2023.02.27	维持	原始取得	无
105	2021110531350	越疆科技	机械臂控制方法、装置、设备、系统、存储介质及机械臂	2021.05.27	维持	原始取得	无
106	2018116339470	越疆科技	一种固件更新方法、装置及机器人关节的控制器	2018.12.29	维持	原始取得	无
107	2021105703060	越疆科技	柔性的装置外壳、机械臂和机器人	2021.05.22	维持	原始取得	无
108	2021113045265	越疆科技	小型工业用桌面机械臂及其底座、机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
109	2021107199872	越疆科技	桌面机械臂的转台、驱动组件、桌面机械臂及机器人	2021.06.28	维持	原始取得	无
110	2021107919021	越疆科技	一种安全通信方法、装置、机械臂及存储介质	2021.07.13	维持	原始取得	无
111	2020112574197	越疆科技	桌面机械臂的底座、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
112	2023102139770	越疆科技	固件更新方法、设备、工作方法、控制器、机器人和介质	2023.03.08	维持	原始取得	无
113	2018116507654	越疆科技	一种机器人模型的展示方法、装置及智能终端	2018.12.31	维持	原始取得	无
114	2019113804795	越疆科技	光栅数据采集卡、3D 打印机及 3D 打印机控制方法	2019.12.27	维持	原始取得	无
115	2022113115417	越疆科技	咖啡拉花轨迹生成方法、咖啡制作方法、相关设备及系统	2022.10.25	维持	原始取得	无
116	2021114433516	越疆科技	一种咖啡拉花示教系统	2021.11.30	维持	原始取得	无
117	2022112262014	越疆科技	机械臂及其关节模组	2022.10.08	维持	原始取得	无
118	2021113399077	越疆科技	轨迹复现方法、系统及终端设备	2019.2.26	维持	原始取得	无
119	2017103795860	越疆科技	升降驱动机构以及平面关节机器人	2017.05.25	维持	原始取得	无
120	2019800418545	越疆科技	机械设备的壳体、壳体组件、机械臂以及机器人	2019.09.17	维持	原始取得	无
121	2020114594246	越疆科技	一种基于 DMA 的步进电机脉冲输出控制方法	2020.12.11	维持	原始取得	无
122	2022110149943	越疆科技	机器人及其控制方法、装置、设备、存储介质、机械臂	2022.08.23	维持	原始取得	无
123	2017114791257	越疆科技	一种机器人分拣物品的方法、装置及机械臂	2017.12.29	维持	原始取得	无
124	2019113830925	越疆科技	3D 打印机光栅数据采集卡测试系统及测试方法	2019.12.27	维持	原始取得	无
125	201980041894X	越疆科技	传感电路、逻辑电路板、关节控制板、主控器板及机器人	2019.09.17	维持	原始取得	无
126	201910597580X	越疆科技	一种电源保护电路及机器臂	2019.07.04	维持	原始取得	无
127	2022112262029	越疆科技	机械臂及其关节模组、编码组件	2022.10.08	维持	原始取得	无
128	2021114180090	越疆科技	机械臂关节及初始位置确定方法、装置、设备和存储介质	2021.11.25	维持	原始取得	无
129	2020112574182	越疆科技	桌面机械臂关节组件、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
130	2017103801946	越疆科技	升降驱动机构以及平面关节机器人	2017.05.25	维持	原始取得	无
131	2017109111770	越疆科技	模块化自动化设备	2017.09.29	维持	原始取得	无
132	2017111737477	越疆科技	可变减速装置和平面多关节机器人	2017.11.22	维持	原始取得	无
133	2017111739398	越疆科技	偏心减速装置和平面多关节机器人	2017.11.22	维持	原始取得	无
134	2017112215582	越疆科技	模块式减速装置和平面多关节机器人	2017.11.22	维持	原始取得	无
135	2019107129707	越疆科技	一种机器人电子皮肤、机器人	2019.08.02	维持	原始	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
			及交互方法			取得	
136	2019109798965	越疆科技	一种机械人关节组件、机械臂和桌面级机械臂	2019.10.15	维持	原始取得	无
137	2019113796892	越疆科技	一体化关节及一体化关节多传感器控制系统和方法	2019.12.27	维持	原始取得	无
138	2019113804009	越疆科技	一种关节散热装置和协作机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
139	201911380670X	越疆科技	一种电源检测电路及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
140	2019113807115	越疆科技	一种电机保护电器、电机保护装置以及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
141	2019113808052	越疆科技	多组件系统及机器人设备	2019.12.27	维持	原始取得	无
142	2019113808156	越疆科技	物体识别定位方法、装置及终端设备	2019.12.27	维持	原始取得	无
143	2019113809144	越疆科技	同步带轮驱动结构、机器人驱动底座及桌面级机械臂	2019.12.27	维持	原始取得	无
144	2019113833374	越疆科技	气泵装置及其工作方法、气泵吸盒以及桌面机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
145	2019113833834	越疆科技	电容电路及电容装置	2019.12.27	维持	原始取得	无
146	2019113834536	越疆科技	物品抓取方法、系统及物品抓取机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
147	2019113964614	越疆科技	一种工艺熔融沉积制造三维打印机及其挤出装置	2019.12.30	维持	原始取得	无
148	2019114142227	越疆科技	一种基于机器学习的颜色识别方法及系统、装置	2019.12.28	维持	原始取得	无
149	2019800418530	越疆科技	机械设备的壳体组件和机器人	2019.09.17	维持	原始取得	无
150	2019800424527	越疆科技	机械设备的壳体和机器人	2019.09.17	维持	原始取得	无
151	2020105891811	越疆科技	基于接近觉感知的机器人急停控制方法、装置及存储介	2020.06.24	维持	原始取得	无
152	2020106288910	越疆科技	一种贴片式电子皮肤单元和贴片式电子皮肤	2020.07.01	维持	原始取得	无
153	2020112324045	越疆科技	适配多种末端设备的方法、设备和计算机可读存储介质	2020.11.06	维持	原始取得	无
154	2020113182696	越疆科技	一种红外循迹传感器的阈值调整方法及电子设备	2020.11.23	维持	原始取得	无
155	2020114635725	越疆科技	协作机械臂驱动控制器板的测试设备	2020.12.11	维持	原始取得	无
156	2020114642358	越疆科技	磁编码器板的测试设备	2020.12.11	维持	原始取得	无
157	2020114643666	越疆科技	基于无线局域网的通信方法、装置及计算机可读存储介质	2020.12.11	维持	原始取得	无
158	2020114643685	越疆科技	机器人静态柔顺性测试装置	2020.12.11	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
159	202011464369X	越疆科技	轻量级桌面机械臂底座及轻量级桌面机械臂	2020.12.11	维持	原始取得	无
160	2020115250378	越疆科技	电子皮肤主模块、子模块、系统、机械臂和机器人	2020.12.21	维持	原始取得	无
161	202110531916X	越疆科技	移动载具及移动机器人	2021.05.14	维持	原始取得	无
162	2021105620674	越疆科技	检测电路板与电极的连接结构、电子皮肤、外壳及机械臂	2021.05.22	维持	原始取得	无
163	2021107233553	越疆科技	可自动编号的机械臂关节、机械臂主控制器和机械臂	2021.06.28	维持	原始取得	无
164	2021107234414	越疆科技	机械臂的驱动抱闸电路及机械臂	2021.06.28	维持	原始取得	无
165	2021107919055	越疆科技	安全控制器的检测方法、装置、设备及存储介质	2021.07.13	维持	原始取得	无
166	2021110671089	越疆科技	桌面机械臂的驱动结构、桌面机械臂和机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
167	2021110671093	越疆科技	桌面机械臂的驱动结构、桌面机械臂和机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
168	202111146658X	越疆科技	气泵控制电路、气泵控制装置以及桌面机器人	2021.09.28	维持	原始取得	无
169	2021111499193	越疆科技	机器人控制方法、系统、服务器、存储介质及机械臂	2021.09.29	维持	原始取得	无
170	2021114180391	越疆科技	开闸方法、装置、设备、介质、机械臂关节和机械臂	2021.11.25	维持	原始取得	无
171	2021115677306	越疆科技	机械臂关节的拖动示教限速方法、装置、电子设备及介质	2021.07.06	维持	原始取得	无
172	2021115683839	越疆科技	机械臂关节的拖动示教限速方法、装置、电子设备及介质	2021.07.06	维持	原始取得	无
173	2021116630985	越疆科技	清洁机器人的安全行驶装置及方法、清洁机器人系统	2021.12.30	维持	原始取得	无
174	202111663099X	越疆科技	清洁机器人的控制方法、装置、清洁机器人、系统及介质	2021.12.30	维持	原始取得	无
175	2022100394169	越疆科技	机械臂及其运动路径规划方法、控制系统、介质及机器人	2022.01.13	维持	原始取得	无
176	202210098521X	越疆科技	机械臂安装角度标定方法、装置、安装控制装置和介质	2022.01.26	维持	原始取得	无
177	2022101432882	越疆科技	关节模组的密封结构、关节模组、机械臂和机器人	2022.02.16	维持	原始取得	无
178	2022101432929	越疆科技	关节模组的密封结构、关节模组、机械臂和机器人	2022.02.16	维持	原始取得	无
179	2022101876173	越疆科技	电子皮肤、接近感应方法、装置外壳、机械臂和机器人	2022.02.28	维持	原始取得	无
180	2022101877231	越疆科技	电子皮肤、接近感应方法、机械臂和机器人	2022.02.28	维持	原始取得	无
181	2022101903363	越疆科技	用于机械臂末端或末端执行器的传感装置、机械臂和设备	2022.02.28	维持	原始取得	无
182	2022101903861	越疆科技	多电极层堆叠式电子皮肤、接	2022.02.28	维持	原始	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
			近感应方法、机械臂及机器人			取得	
183	2022101904332	越疆科技	柔性电极、电子皮肤、装置的外壳、机械臂和机器人	2022.02.28	维持	原始取得	无
184	2022101905176	越疆科技	基于自电容检测的电子皮肤模块、机械臂和设备	2022.02.28	维持	原始取得	无
185	2022102371142	越疆科技	关节、机械臂、机器人及其谐波减速器装置	2021.09.30	维持	原始取得	无
186	2022102371424	越疆科技	关节、机械臂、机器人及其谐波减速器装置	2021.09.30	维持	原始取得	无
187	2022106721446	越疆科技	一种机械臂的控制方法、装置及服务器	2019.07.04	维持	原始取得	无
188	202210806386X	越疆科技	螺丝锁附方法及系统、机械臂、螺丝锁附装置及存储介质	2022.07.08	维持	原始取得	无
189	2022108063874	越疆科技	姿态调整方法及装置、机器人机构、电子设备及存储介质	2022.07.08	维持	原始取得	无
190	2022108082292	越疆科技	螺丝锁附系统、螺丝锁附方法及计算机存储介质	2022.07.08	维持	原始取得	无
191	2022108876846	越疆科技	关节、机械臂、机器人及其谐波减速器装置	2022.07.26	维持	原始取得	无
192	2022108955373	越疆科技	关节、机械臂、机器人及其安装方法	2022.07.26	维持	原始取得	无
193	2022109643044	越疆科技	转台结构、驱动组件、轻量级工业桌面机械臂及机器人	2022.08.11	维持	原始取得	无
194	202211014783X	越疆科技	避障方法、装置及智能设备	2022.08.23	维持	原始取得	无
195	2022112201311	越疆科技	协作机械臂及其运动控制方法、碰撞检测方法、控制系统	2022.09.30	维持	原始取得	无
196	2022112235322	越疆科技	工业机械臂及其一体化关节模组	2022.10.08	维持	原始取得	无
197	2022112235426	越疆科技	机械臂及其关节模组、编码组件	2022.10.08	维持	原始取得	无
198	2023102387639	越疆科技	机械臂及其关节模组	2022.10.08	维持	原始取得	无
199	2023102419095	越疆科技	机械臂及其关节模组	2022.10.08	维持	原始取得	无
200	2023103061627	越疆科技	机器人的手眼标定方法、设备、机器人及计算机存储介质	2023.03.21	维持	原始取得	无
201	2024113806363	越疆科技	一种模型训练方法、装置和机械臂系统	2024.09.30	维持	原始取得	无
202	2024113807652	越疆科技	一种模型训练方法、装置和机械臂系统	2024.09.30	维持	原始取得	无
203	2024113807686	越疆科技	一种机械臂的控制方法以及机械臂系统	2024.09.30	维持	原始取得	无
204	2024800004165	越疆科技	用于显示机器人操作环境的方法、介质、系统和机器人	2024.03.04	维持	原始取得	无
205	201811054440X	日照越疆	一种滑爪式垫片定量装配机械手	2018.09.11	维持	继受取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
206	2018103620606	日照越疆	一种非标精密螺丝拧紧机器人用拧头机械手	2018.04.20	维持	继受取得	无
207	2017114792442	日照越疆	拿取方法、拿取结构和智能机械臂	2017.12.29	维持	继受取得	无
208	2017114812145	日照越疆	一种机器人分拣物品的方法、装置及机器人	2017.12.29	维持	继受取得	无
209	2017103799077	日照越疆	机械臂的运动控制方法、第三方处理终端和存储介质	2017.05.25	维持	继受取得	无
210	2017103805773	日照越疆	机械臂的运动控制方法和装置、以及存储介质、计算机	2017.05.25	维持	继受取得	无
211	2016103529143	日照越疆	一种刚性直管装夹送料机械手	2016.05.20	维持	继受取得	无
212	2018102528640	日照越疆	集成底座	2016.05.19	维持	继受取得	无
213	2018102545097	日照越疆	集成底座和机器人	2016.05.19	维持	继受取得	无
214	201310423198X	日照越疆	一种摇臂自动焊接设备	2013.09.10	维持	继受取得	无
215	2013104231994	日照越疆	一种双环缝自动焊接设备	2013.09.10	维持	继受取得	无
216	2019113796500	日照越疆	一种机器人展示方法、装置及电子设备	2019.12.27	维持	继受取得	无
217	2018116400017	日照越疆	SCARA 机器人的治具标定方法	2018.12.29	维持	继受取得	无
218	2018116037907	日照越疆	机械手抓取物品的视觉引导方法	2018.12.26	维持	继受取得	无
219	2018114666656	日照越疆	机器人教学方法、智能机器人和存储介质	2018.12.03	维持	继受取得	无
220	2018114677985	日照越疆	加强学习方法、机器人和存储介质	2018.12.03	维持	继受取得	无
221	2017114830586	日照越疆	坐标差值检测方法和检测系统	2017.12.29	维持	继受取得	无
222	2017114873064	日照越疆	避障方法和智能机器人	2017.12.29	维持	继受取得	无
223	2017114792739	日照越疆	视觉识别自动拿取方法和机械臂	2017.12.29	维持	继受取得	无
224	2017111734591	日照越疆	消振式云台和视频偏移处理方法	2018.05.05	维持	继受取得	无
225	2022107111832	日照越疆	工业机器人关节的自动预装设备、方法及存储介质	2022.06.22	维持	原始取得	无
226	2022107112002	日照越疆	工业机器人关节的自动组装生产线、方法及存储介质	2022.06.22	维持	原始取得	无
227	2022107118831	日照越疆	工业机器人关节的自动组装设备	2022.06.22	维持	原始取得	无
228	2022107119092	日照越疆	工业机器人关节的减速机转子组装设备、方法及存储介质	2022.06.22	维持	原始取得	无
229	2022107127544	日照越疆	工业机器人关节的自动组装设	2022.06.22	维持	原始	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
			备			取得	
230	2022108140870	日照越疆	零配件安装设备及工业机器人关节生产设备	2022.07.12	维持	原始取得	无
231	2018114665719	日照越疆	用于前置姿态判断学习的机器人	2018.12.03	维持	继受取得	无
232	2021108151283	青岛越疆智能	一种夹取式工业机械手臂	2021.07.19	维持	原始取得	无
233	2021800119589	越疆科技	用于机械臂关节的制动装置、机械臂关节及机械臂	2021.12.31	维持	原始取得	无

2、实用新型

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
1	2016201082501	越疆科技	真空吸取装置及机器人	2016.02.02	维持	原始取得	无
2	2016201055152	越疆科技	机械臂及机器人	2016.02.02	维持	原始取得	无
3	2016204659101	越疆科技	机械臂和机器人	2016.05.19	维持	原始取得	无
4	2016204653459	越疆科技	一种桌面级的机械臂装置	2016.05.19	维持	原始取得	无
5	2016204674614	越疆科技	过线隔板及控制盒和机器人	2016.05.19	维持	原始取得	无
6	2016204674648	越疆科技	码盘及旋转编码器和机器人	2016.05.19	维持	原始取得	无
7	2016204674883	越疆科技	一种旋转测量装置和机器人	2016.05.19	维持	原始取得	无
8	2016204653444	越疆科技	机器人及其旋转底座	2016.05.19	维持	原始取得	无
9	2016204677650	越疆科技	集成底座和机器人	2016.05.19	维持	原始取得	无
10	201620465343X	越疆科技	机器人及其防缠线旋转底座	2016.05.19	维持	原始取得	无
11	2016210970738	越疆科技	走线隔板及一体成型的控制盒走线结构	2016.09.30	维持	原始取得	无
12	2016210795086	越疆科技	一种 Arduino 驱动扩展板及智能机械臂	2016.09.26	维持	原始取得	无
13	2017200615236	越疆科技	平面多关节型机器人	2017.01.19	维持	原始取得	无
14	2016210968865	越疆科技	消除回程偏差的机器人旋转底座	2016.09.30	维持	原始取得	无
15	2017205991550	越疆科技	平面关节机器人	2017.05.25	维持	原始取得	无
16	201720598072X	越疆科技	关节连接结构以及平面关节机器人	2017.05.25	维持	原始取得	无
17	2017205982513	越疆科技	升降驱动机构以及平面关节机	2017.05.25	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
			器人			取得	
18	201720597512X	越疆科技	升降驱动机构以及平面关节机器人	2017.05.25	维持	原始取得	无
19	2017212767831	越疆科技	模块化自动化设备	2017.09.29	维持	原始取得	无
20	2017215724202	越疆科技	可变减速装置和平面多关节机器人	2017.11.22	维持	原始取得	无
21	2017215739759	越疆科技	模块式减速装置和平面多关节机器人	2017.11.22	维持	原始取得	无
22	2017212746680	越疆科技	可组装式底座及自动化设备	2017.09.29	维持	原始取得	无
23	201721273708X	越疆科技	直线模组	2017.09.29	维持	原始取得	无
24	2017215724170	越疆科技	偏心减速装置和平面多关节机器人	2017.11.22	维持	原始取得	无
25	2018210219964	越疆科技	一种移动机械臂及其遥控系统	2018.06.29	维持	原始取得	无
26	2018222073766	越疆科技	冗余式馈能电路以及伺服驱动器	2018.12.26	维持	原始取得	无
27	2018222073770	越疆科技	电机及电机与减速器连接结构	2018.12.26	维持	原始取得	无
28	2018222112154	越疆科技	电机与减速器连接结构	2018.12.26	维持	原始取得	无
29	2018222774766	越疆科技	一种机器人控制系统	2018.12.29	维持	原始取得	无
30	2018221392035	越疆科技	机器人热床平台	2018.12.19	维持	原始取得	无
31	2018222268124	越疆科技	打印头及 3D 打印机	2018.12.26	维持	原始取得	无
32	2019200246230	越疆科技	自动化包装实训系统	2019.01.04	维持	继受取得	无
33	2019200316411	越疆科技	自动化存储仓库实训系统	2019.01.04	维持	继受取得	无
34	2019200249686	越疆科技	自动焊接实训系统	2019.01.04	维持	继受取得	无
35	2019200246226	越疆科技	自动生产线实训系统	2019.01.04	维持	继受取得	无
36	2019200316765	越疆科技	自动化制造实训系统	2019.01.04	维持	继受取得	无
37	201822212088X	越疆科技	机械臂关节及具有该机械臂关节的机械臂	2018.12.26	维持	原始取得	无
38	2019200130573	越疆科技	一种综合实训装置	2019.01.04	维持	继受取得	无
39	2018222695302	越疆科技	机械臂关节及具有该机械臂关节的机械臂	2018.12.29	维持	原始取得	无
40	2019210520710	越疆科技	一种驱动器及机器人	2019.07.05	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
41	2019224867562	越疆科技	一种接口复用电路及桌面机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
42	2019224546171	越疆科技	机械臂断电防跌落装置及机械臂	2019.12.27	维持	原始取得	无
43	2019224544975	越疆科技	电容电路及电容装置	2019.12.27	维持	原始取得	无
44	2019224265479	越疆科技	电机馈电控制电路和用电设备	2019.12.27	维持	原始取得	无
45	2019224265233	越疆科技	一种充电电路、移动电源及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
46	2019224544227	越疆科技	一种低功耗待机电路、移动电源及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
47	2019224564911	越疆科技	一种电机过流保护电路和具有过流保护功能的电机	2019.12.27	维持	原始取得	无
48	2019224537844	越疆科技	一种热拔插通信接口、装置及一种通信系统	2019.12.27	维持	原始取得	无
49	2019224078218	越疆科技	3D 打印机光栅数据采集卡测试系统	2019.12.27	维持	原始取得	无
50	2019224566885	越疆科技	一种电机保护电路、电机保护装置以及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
51	2019224927934	越疆科技	一种三维激光雕刻机及其工装夹具、雕刻平台	2019.12.30	维持	原始取得	无
52	2019224249141	越疆科技	一种双向复位电路及多设备互联系统	2019.12.27	维持	原始取得	无
53	201921727081X	越疆科技	一种机械人关节组件、机械臂和桌面级机械臂	2019.10.15	维持	原始取得	无
54	2019224488388	越疆科技	一种控制柜柜体和协作机器人控制柜	2019.12.30	维持	原始取得	无
55	2019217271193	越疆科技	执行器、机械臂末端和机械臂	2019.10.15	维持	原始取得	无
56	201922408902X	越疆科技	电容模块及伺服驱动器	2019.12.28	维持	原始取得	无
57	2019224872946	越疆科技	用于机器人的线缆固定器、机械手臂及 SCARA 机器人	2019.12.28	维持	原始取得	无
58	2019224268231	越疆科技	一种协作机器人末端 I/O 板测试系统	2019.12.28	维持	原始取得	无
59	2019224053102	越疆科技	一种机器人控制柜	2019.12.28	维持	原始取得	无
60	201922487593X	越疆科技	一种直线驱动模组及 3D 打印机	2019.12.30	维持	原始取得	无
61	2019224288625	越疆科技	机器人底座及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
62	2019224265642	越疆科技	机械臂电子皮肤、机械臂及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
63	2019224291242	越疆科技	用于 3D 打印驱动板的测试装置	2019.12.28	维持	原始取得	无
64	2019224265892	越疆科技	机械臂调平工装及机械臂调平	2019.12.27	维持	原始	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
			系统			取得	
65	201922486825X	越疆科技	具备散热功能的制动片、制动装置、机械臂及协作机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
66	2019224288790	越疆科技	输尿管镜治具及输尿管镜机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
67	2019215489023	越疆科技	机械设备的壳体和机器人	2019.09.17	维持	原始取得	无
68	2019212655498	越疆科技	电子皮肤系统的通讯布局结构	2019.08.02	维持	原始取得	无
69	2019224868052	越疆科技	机器人的复合式夹具及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
70	2019212588440	越疆科技	一种机器人电子皮肤及机器人	2019.08.02	维持	原始取得	无
71	2019212529989	越疆科技	一种非接触式电子皮肤传感电路及装置	2019.08.02	维持	原始取得	无
72	2019224594334	越疆科技	机械臂用开机电路及机械臂	2019.12.30	维持	原始取得	无
73	2019224286827	越疆科技	驱动单元、机器人关节以及机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
74	2019224870014	越疆科技	电路板检测系统及设备	2019.12.27	维持	原始取得	无
75	2019215584649	越疆科技	机械设备的壳体组件和机器人	2019.09.17	维持	原始取得	无
76	2019224287497	越疆科技	同步带轮驱动结构、机器人驱动底座及桌面级机械臂	2019.12.27	维持	原始取得	无
77	2019224043825	越疆科技	协作机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
78	2019224463639	越疆科技	充电电路的检测装置	2019.12.30	维持	原始取得	无
79	201921546740X	越疆科技	传感电路、逻辑电路板、关节控制板、主控器板及机器人	2019.09.17	维持	原始取得	无
80	2019215587878	越疆科技	装置的壳体、壳体组件、机械臂以及机器人	2019.09.17	维持	原始取得	无
81	2019224545766	越疆科技	电路板检测系统及设备	2019.12.27	维持	原始取得	无
82	2019224089049	越疆科技	一种协作机器人末端按键板测试系统	2019.12.28	维持	原始取得	无
83	2019224549076	越疆科技	一种工艺熔融沉积制造三维打印机及其挤出装置	2019.12.30	维持	原始取得	无
84	2019224287088	越疆科技	气泵装置、气泵吸盒以及桌面机器人	2019.12.27	维持	原始取得	无
85	2019224287285	越疆科技	多组件系统及机器人设备	2019.12.27	维持	原始取得	无
86	2019224211125	越疆科技	一体化关节	2019.12.27	维持	原始取得	无
87	2019224927690	越疆科技	一种 3D 打印机的打印平台的热床、打印平台及 3D 打印机	2019.12.30	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
88	2019217271121	越疆科技	执行器和机械臂	2019.10.15	维持	原始取得	无
89	2019224876148	越疆科技	一种 3D 打印机及其调平侦测头、打印头	2019.12.30	维持	原始取得	无
90	2019224253310	越疆科技	检测装置及 3D 打印机	2019.12.27	维持	原始取得	无
91	2019224043100	越疆科技	光栅数据采集卡及 3D 打印机	2019.12.27	维持	原始取得	无
92	2020212108501	越疆科技	扶镜臂、扶镜器和手术床	2020.06.24	维持	原始取得	无
93	2021210311869	越疆科技	移动机器人及其移动载具、悬架装置和车桥安装机构	2021.05.14	维持	原始取得	无
94	2020226076879	越疆科技	线缆并线结构、线缆转接板、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
95	2020227461873	越疆科技	抽拉式快换承载装置	2020.11.23	维持	原始取得	无
96	2020229860647	越疆科技	用于与航空插头连接的 PCB 板、机械臂及机器人	2020.12.11	维持	原始取得	无
97	2020227378823	越疆科技	宽度可调型输送机	2020.11.23	维持	原始取得	无
98	202022732955X	越疆科技	电动夹爪	2020.11.23	维持	原始取得	无
99	2020226076262	越疆科技	桌面机械臂的底座、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
100	2020226076883	越疆科技	桌面机械臂的底座、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
101	2020226026348	越疆科技	桌面机械臂的底座、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
102	2020226079222	越疆科技	桌面机械臂的转台、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
103	2020226079218	越疆科技	桌面机械臂关节组件、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
104	2020226078450	越疆科技	桌面机械臂的驱动结构、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
105	2020226016295	越疆科技	桌面机械臂驱动结构、桌面机械臂及机器人	2020.11.11	维持	原始取得	无
106	2020231377715	越疆科技	电机驱动电路、装置、机械臂及机器人	2020.12.22	维持	原始取得	无
107	202022812957X	越疆科技	轻量级机械臂束线结构、轻量级机械臂及机器人	2020.11.27	维持	原始取得	无
108	2020229856961	越疆科技	协作机械臂驱动功率板的测试设备	2020.12.11	维持	原始取得	无
109	2020231272944	越疆科技	抱闸器及其控制装置	2020.12.22	维持	原始取得	无
110	2020231253587	越疆科技	电机测试设备及其测试治具	2020.12.22	维持	原始取得	无
111	2020229857803	越疆科技	关节电机减速器安装结构、机	2020.12.11	维持	原始	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
			机械臂关节和机械臂			取得	
112	2020232033283	越疆科技	机械臂关节的撞针式抱闸装置、机械臂关节及机械臂	2020.12.25	维持	原始取得	无
113	2020231272959	越疆科技	模块化机械臂关节、机械臂和机器人	2020.12.22	维持	原始取得	无
114	2020231253727	越疆科技	机械臂关节的双编码器安装结构、机械臂关节和机械臂	2020.12.22	维持	原始取得	无
115	2020231276659	越疆科技	机械臂关节的双编码器安装结构、机械臂关节和机械臂	2020.12.22	维持	原始取得	无
116	2020231377749	越疆科技	具有线缆转接功能的机械臂关节、机械臂和机器人	2020.12.22	维持	原始取得	无
117	2020229850109	越疆科技	同步带张紧装置	2020.12.11	维持	原始取得	无
118	2020229851421	越疆科技	同步带张紧装置	2020.12.11	维持	原始取得	无
119	2020229445998	越疆科技	轻量级桌面机械臂底座及轻量级桌面机械臂	2020.12.11	维持	原始取得	无
120	2020229894361	越疆科技	关节电机安装结构、机械臂关节和机械臂	2020.12.11	维持	原始取得	无
121	2020228129584	越疆科技	机械臂末端连接器、电机罩及机械臂	2020.11.27	维持	原始取得	无
122	2020229443348	越疆科技	协作机械臂驱动控制器板的测试设备	2020.12.11	维持	原始取得	无
123	2020229851987	越疆科技	关节电机电磁制动器安装结构、机器人关节及机器人	2020.12.11	维持	原始取得	无
124	2020231252156	越疆科技	机械臂关节的护线结构、机械臂关节和机械臂	2020.12.22	维持	原始取得	无
125	2020229463765	越疆科技	设备静平衡调节装置及机械设备	2020.12.11	维持	原始取得	无
126	202023201328X	越疆科技	数字量输入状态自检电路	2020.12.25	维持	原始取得	无
127	2020232068367	越疆科技	轻量级机械臂的转轴安装结构、轻量级机械臂及机器人	2020.12.25	维持	原始取得	无
128	2020225720337	越疆科技	一种电感式编码器组件和电机控制器	2020.11.10	维持	原始取得	无
129	2021224502823	越疆科技	遥操作机械手及其摇臂结构、遥操作设备	2021.10.12	维持	原始取得	无
130	2021224502664	越疆科技	遥操作机械手及其底座、遥操作设备	2021.10.12	维持	原始取得	无
131	2021224503718	越疆科技	遥操作机械手及其末端走线结构、遥操作设备	2021.10.12	维持	原始取得	无
132	2021210551928	越疆科技	机械臂关节的双磁编结构、机械臂关节和机械臂	2021.05.17	维持	原始取得	无
133	2020231217025	越疆科技	机械臂的电机保护电路、装置、机械臂及机器人	2020.12.22	维持	原始取得	无
134	2021216086489	越疆科技	安全控制器及其输出检测装置	2021.07.14	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
135	2021206279860	越疆科技	机械臂的末端关节传动结构、机械臂及机器人	2021.03.26	维持	原始取得	无
136	2021215949132	越疆科技	安全控制器	2021.07.13	维持	原始取得	无
137	202121452735X	越疆科技	麦克纳姆轮及移动平台	2021.06.28	维持	原始取得	无
138	2021213978484	越疆科技	机械臂的末端相机模块、机械臂及机器人	2021.06.22	维持	原始取得	无
139	202121591227X	越疆科技	安全控制器的保护电路及安全控制器	2021.07.13	维持	原始取得	无
140	2021215948892	越疆科技	一种安全控制器与机械臂的通信系统	2021.07.13	维持	原始取得	无
141	2020231247779	越疆科技	机械臂末端执行器、机械臂和机器人	2020.12.21	维持	原始取得	无
142	2020231071714	越疆科技	电子皮肤主模块、子模块、系统、机械臂和机器人	2020.12.21	维持	原始取得	无
143	2021215668478	越疆科技	多吸盘夹具、桌面机械臂和机器人	2021.07.09	维持	原始取得	无
144	2021214525509	越疆科技	桌面机械臂驱动结构、桌面机械臂及机器人	2021.06.28	维持	原始取得	无
145	2021214498249	越疆科技	刹车系统及其检测方法、机械臂、机器人	2021.06.28	维持	原始取得	无
146	2021211098329	越疆科技	柔性的装置外壳、机械臂和机器人	2021.05.22	维持	原始取得	无
147	2021223878266	越疆科技	气泵控制电路、气泵控制装置以及桌面机器人	2021.09.28	维持	原始取得	无
148	2021223892174	越疆科技	气泵控制电路、气泵控制装置以及桌面机器人	2021.09.28	维持	原始取得	无
149	2021211143451	越疆科技	检测电路板与电极的连接结构、电子皮肤、外壳及机械臂	2021.05.22	维持	原始取得	无
150	2021223860760	越疆科技	过流检测电路、伺服驱动器以及桌面机器人	2021.09.28	维持	原始取得	无
151	2021211252088	越疆科技	柔性电极、电子皮肤、外壳及机械臂	2021.05.22	维持	原始取得	无
152	2021229937662	越疆科技	一种自助咖啡系统	2021.11.30	维持	原始取得	无
153	2021229748995	越疆科技	读头组件、编码器组件、机械臂关节及机械臂	2021.11.26	维持	原始取得	无
154	2021226765749	越疆科技	电子皮肤、机械臂及机器人	2021.11.03	维持	原始取得	无
155	2021226757174	越疆科技	带有电子皮肤的机械臂及机器人	2021.11.03	维持	原始取得	无
156	2021229580388	越疆科技	关节模组的轴承安装结构、关节模组、机械臂及机器人	2021.11.26	维持	原始取得	无
157	2021229235443	越疆科技	夹爪转接结构、夹爪和机械臂	2021.11.25	维持	原始取得	无
158	2021229602442	越疆科技	关节模组的轴承安装结构、关	2021.11.26	维持	原始	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
			节模组、机械臂及机器人			取得	
159	2021229936640	越疆科技	一种饮料杯输送机构及自助饮料系统	2021.11.30	维持	原始取得	无
160	2021229937696	越疆科技	一种机械臂末端夹杯结构	2021.11.30	维持	原始取得	无
161	2021229256971	越疆科技	编码器读头安装结构、机械臂关节和机械臂	2021.11.25	维持	原始取得	无
162	2021229769614	越疆科技	一种自动洗杯机构及自助饮料系统	2021.11.30	维持	原始取得	无
163	2021229274274	越疆科技	机械臂的末端相机安装结构、机械臂及机器人	2021.11.25	维持	原始取得	无
164	2021234355996	越疆科技	用于机械臂关节的制动装置、机械臂关节及机械臂	2021.12.30	维持	原始取得	无
165	2021234411587	越疆科技	机器人清洁系统及其加水装置	2021.12.30	维持	原始取得	无
166	2022203187946	越疆科技	机械臂和机器人	2022.02.16	维持	原始取得	无
167	2022203151910	越疆科技	机械臂和机器人	2022.02.16	维持	原始取得	无
168	2022203146240	越疆科技	关节模组的密封结构、关节模组、机械臂和机器人	2022.02.16	维持	原始取得	无
169	2021234482648	越疆科技	机器人清洁系统	2021.12.30	维持	原始取得	无
170	2021210393638	越疆科技	移动载具的动力传输机构、驱动装置及移动载具	2021.05.14	维持	原始取得	无
171	2022204205388	越疆科技	柔性电极、电子皮肤、装置的外壳、机械臂和机器人	2022.02.28	维持	原始取得	无
172	2022204187962	越疆科技	具备分体式固定结构的电子皮肤装置、机械臂和机器人	2022.02.28	维持	原始取得	无
173	2022204708989	越疆科技	电子皮肤、机械臂和机器人	2022.02.28	维持	原始取得	无
174	2021210471035	越疆科技	移动载具及移动机器人	2021.05.14	维持	原始取得	无
175	2022205241095	越疆科技	桌面机械臂的末端执行器、桌面机械臂及机器人	2022.03.09	维持	原始取得	无
176	202323365280X	越疆科技	关节模组的密封组件、关节模组及机械臂	2023.12.08	维持	原始取得	无
177	2023236666626	越疆科技	伸缩臂及补货机器人	2023.12.29	维持	原始取得	无
178	202420983728X	越疆科技	协作机器人示教装置	2024.05.08	维持	原始取得	无
179	2024209883269	越疆科技	一种用于协作机器人的示教装置	2024.05.08	维持	原始取得	无
180	2024211591926	越疆科技	一种机械臂工站和柔性生产系统	2024.05.24	维持	原始取得	无
181	2024220032610	越疆科技	机械臂系统和用于遥操作从机械臂的主机械臂	2024.8.16	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
182	2024220067107	越疆科技	机械臂系统和用于遥操作从机械臂的主机械臂	2024.8.16	维持	原始取得	无
183	2024221047558	越疆科技	撞针式抱闸装置、机械臂的关节模组和机械臂	2024.08.28	维持	原始取得	无
184	2024221112650	越疆科技	撞针式抱闸装置、机械臂的关节模组以及机械臂	2024.08.28	维持	原始取得	无
185	2024227850973	越疆科技	手持数据采集器、数据采集装置和机械臂系统	2024.11.14	维持	原始取得	无
186	2025200689465	越疆科技	机器人	2025.01.10	维持	原始取得	无
187	2025200698036	越疆科技	机械臂和机器人	2025.01.10	维持	原始取得	无
188	202023106402X	越疆科技	机械臂末端执行器、机械臂和机器人	2020.12.21	维持	原始取得	无
189	2020231061407	越疆科技	机械臂末端执行器、机械臂和机器人	2020.12.21	维持	原始取得	无
190	2021229415249	越疆科技	电机与减速器的连接结构、机械臂关节及机械臂	2021.11.25	维持	原始取得	无
191	2021234489632	越疆科技	清洁装置及清洁机器人	2021.12.30	维持	原始取得	无
192	2022201184055	越疆科技	机械臂的 IO 模组以及机械臂	2022.01.17	维持	原始取得	无
193	2022203186498	越疆科技	关节模组的密封结构、关节模组、机械臂和机器人	2022.02.16	维持	原始取得	无
194	2022204205246	越疆科技	用于机械臂末端或末端执行器的传感装置、机械臂和设备	2022.02.28	维持	原始取得	无
195	2022204210314	越疆科技	电极、电子皮肤、装置的外壳和机械臂	2022.02.28	维持	原始取得	无
196	2022204217084	越疆科技	基于自电容检测的电子皮肤模块、机械臂和设备	2022.02.28	维持	原始取得	无
197	202220432993X	越疆科技	多电极区分隔式电子皮肤、机械臂及机器人	2022.02.28	维持	原始取得	无
198	2022204210047	越疆科技	电子皮肤、装置外壳、机械臂和机器人	2022.02.28	维持	原始取得	无
199	2022204323280	越疆科技	多电极层堆叠式电子皮肤、机械臂及机器人	2022.02.28	维持	原始取得	无
200	2022207821860	越疆科技	打印机头组件及打印机	2022.04.06	维持	原始取得	无
201	2022208322925	越疆科技	全自动螺丝锁付设备	2022.04.11	维持	原始取得	无
202	2022212920476	越疆科技	柔性电子皮肤、机械臂和机器人	2022.05.26	维持	原始取得	无
203	2022213843994	越疆科技	一种咖啡拉花示教系统	2022.06.02	维持	原始取得	无
204	2022219777303	越疆科技	用于装配柔性连接器的机械臂及系统	2022.07.27	维持	原始取得	无
205	2022222798396	越疆科技	机械臂及其关节模组	2022.08.26	维持	原始	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
						取得	
206	202222286890X	越疆科技	关节模组的轴结构、关节模组及协作机械臂	2022.08.26	维持	原始取得	无
207	2022222705480	越疆科技	关节模组的双磁编结构、关节模组和协作机械臂	2022.08.26	维持	原始取得	无
208	2022227148642	越疆科技	机械臂及其关节模组	2022.10.08	维持	原始取得	无
209	2022227143865	越疆科技	机械臂及其关节模组、编码组件	2022.10.08	维持	原始取得	无
210	2022226523636	越疆科技	机械臂及其关节模组、编码组件	2022.10.08	维持	原始取得	无
211	2022227148604	越疆科技	机械臂及其关节模组	2022.10.08	维持	原始取得	无
212	202223112385X	越疆科技	脉冲信号传输电路、设备控制系统和机器人	2022.11.22	维持	原始取得	无
213	2022235094790	越疆科技	机器人控制箱及机器人系统	2022.12.27	维持	原始取得	无
214	2022235915985	越疆科技	机器人控制箱及机器人系统	2022.12.27	维持	原始取得	无
215	2022236025641	越疆科技	机器人控制箱及机器人系统	2022.12.27	维持	原始取得	无
216	2021224503313	越疆科技	遥操作机械手及其线缆转接结构、遥操作设备	2021.10.12	维持	原始取得	无
217	2025200826405	越疆科技	关节模组和机械臂	2025.01.10	维持	原始取得	无
218	2022208537611	越疆科技	遥操作机械手及其手柄、遥操作设备	2022.04.13	维持	原始取得	无
219	202121451883X	越疆科技	机械臂的驱动抱闸电路及机械臂	2022.02.17	维持	原始取得	无
220	201822013678X	青岛越疆智能	驱动模组、驱动器和伺服系统	2018.12.03	维持	继受取得	无
221	201822212440X	青岛越疆智能	RJ45 网线接口线序检测装置	2018.12.26	维持	继受取得	无
222	2017212743856	青岛越疆智能	触摸屏壳体及触摸控制模块	2017.09.29	维持	继受取得	无
223	2018220136760	青岛越疆智能	组合供电式驱动器组件和伺服驱控系统	2018.12.03	维持	继受取得	无
224	201822203536X	青岛越疆智能	一种带有隔离的模拟量输出的DAC 电路	2018.12.26	维持	继受取得	无
225	2018220136953	青岛越疆智能	模块式驱动器和伺服系统	2018.12.03	维持	继受取得	无
226	2018220261506	青岛越疆智能	模块化驱动器电气系统和伺服驱控系统	2018.12.03	维持	继受取得	无
227	2018220164506	青岛越疆智能	用于前置姿态判断学习的机器人	2018.12.03	维持	继受取得	无
228	2018220272483	青岛越疆智能	基于采集物姿态深度学习追踪采集结构	2018.12.03	维持	继受取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
229	2018220218883	青岛越疆智能	控制器保护柜	2018.12.03	维持	继受取得	无
230	2018222211535	青岛越疆智能	基于数位板的机器人测试结构	2018.12.26	维持	继受取得	无
231	2018220136864	青岛越疆智能	自适应式驱动器和伺服驱动系统	2018.12.03	维持	继受取得	无
232	2018220137104	青岛越疆智能	可变供电式驱动器组件和伺服驱控系统	2018.12.03	维持	继受取得	无
233	2018220164686	青岛越疆智能	驱动电路模组的散热结构	2018.12.03	维持	继受取得	无
234	2018220146762	青岛越疆智能	自规划式驱动器和伺服驱动系统	2018.12.03	维持	继受取得	无
235	2018222071756	青岛越疆智能	3D 打印机的控制电路板和 3D 打印设备	2018.12.26	维持	继受取得	无
236	2018222113551	青岛越疆智能	3D 打印机软关机控制电路和 3D 打印设备	2018.12.26	维持	继受取得	无
237	2018220173187	青岛越疆智能	控制柜散热结构	2018.12.03	维持	继受取得	无
238	2018221392514	青岛越疆智能	伺服驱动器安装架	2018.12.19	维持	继受取得	无
239	2018222286090	青岛越疆智能	自动分拣设备	2018.12.26	维持	继受取得	无
240	2019210648644	青岛越疆智能	一种夹具及其自动化加工系统	2019.07.09	维持	继受取得	无
241	2019210612642	青岛越疆智能	一种夹具及其自动化加工系统	2019.07.09	维持	继受取得	无
242	202121638356X	青岛越疆智能	一种搬运机械臂	2021.07.19	维持	原始取得	无
243	2021216401905	青岛越疆智能	一种具有阻尼减震结构的机械臂组件	2021.07.19	维持	原始取得	无
244	2021216383112	青岛越疆智能	一种用于工业机械臂的关节传动装置	2021.07.19	维持	原始取得	无
245	2021216383343	青岛越疆智能	一种工业用自动化上料机械臂	2021.07.19	维持	原始取得	无
246	2021216402185	青岛越疆智能	一种夹取式工业机械手臂	2021.07.19	维持	原始取得	无
247	2021223616225	日照越疆	一种电气自动化控制柜用防潮结构	2021.09.28	维持	继受取得	无
248	2021216434932	日照越疆	一种搬运机器人的前端夹持装置	2021.07.19	维持	继受取得	无
249	2021222693421	日照越疆	一种自动化上、下料用隔料器	2021.09.18	维持	继受取得	无
250	2022215777554	日照越疆	工业机器人关节的自动组装设备	2022.06.22	维持	原始取得	无
251	2022217951729	日照越疆	组装机器人关节的翻转设备	2022.07.12	维持	原始取得	无
252	2021222693737	日照越疆	一种自动化卸料机构	2021.09.18	维持	继受	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
						取得	
253	2022215776000	日照越疆	工业机器人关节的减速机对位装置和自动组装设备	2022.06.22	维持	原始取得	无
254	2022215778010	日照越疆	工业机器人关节治具	2022.06.22	维持	原始取得	无
255	2022215776138	日照越疆	拆装方便的治具结构	2022.06.22	维持	原始取得	无
256	2022215777751	日照越疆	工业机器人关节的零件自动供料装置和零件组装设备	2022.02.17	维持	原始取得	无
257	2022215775991	日照越疆	工业机器人关节安装设备及其螺丝供料装置	2022.02.17	维持	原始取得	无
258	2022215775883	日照越疆	工业机器人搬运小车	2022.06.22	维持	原始取得	无

3、外观设计

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
1	2020308180371	越疆科技	机械臂移动底盘	2020.12.30	维持	原始取得	无
2	2020308201240	越疆科技	控制柜	2020.12.30	维持	原始取得	无
3	2020308201293	越疆科技	控制柜	2020.12.30	维持	原始取得	无
4	2020307929922	越疆科技	带有编程软件图形用户界面的显示屏幕面板	2020.12.22	维持	原始取得	无
5	202030792998X	越疆科技	带机械臂操纵教学图形用户界面显示屏幕面板	2020.12.22	维持	原始取得	无
6	202030794459X	越疆科技	带有控制机器人图形用户界面的显示屏幕面板	2020.12.22	维持	原始取得	无
7	2020307944602	越疆科技	带有多用途打印图形用户界面的显示屏幕面板	2020.12.22	维持	原始取得	无
8	2020307944689	越疆科技	带有控制机械臂图形用户界面的显示屏幕面板	2020.12.22	维持	原始取得	无
9	2020307253483	越疆科技	轻量级机械臂	2020.11.27	维持	原始取得	无
10	2020307253587	越疆科技	轻量级机械臂	2020.11.27	维持	原始取得	无
11	2020307253638	越疆科技	轻量级机械臂	2020.11.27	维持	原始取得	无
12	2020307253695	越疆科技	轻量级机械臂	2020.11.27	维持	原始取得	无
13	202030725384X	越疆科技	轻量级机械臂	2020.11.27	维持	原始取得	无
14	2020307254005	越疆科技	轻量级机械臂	2020.11.27	维持	原始取得	无
15	2020307254293	越疆科技	轻量级机械臂的转台	2020.11.27	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
						取得	
16	202030725433X	越疆科技	轻量级机械臂的机械关节	2020.11.27	维持	原始取得	无
17	2020307254359	越疆科技	轻量级机械臂的机械关节	2020.11.27	维持	原始取得	无
18	2020307277168	越疆科技	轻量级机械臂	2020.11.27	维持	原始取得	无
19	2020307277276	越疆科技	轻量级机械臂	2020.11.27	维持	原始取得	无
20	2020307277365	越疆科技	轻量级机械臂的转台	2020.11.27	维持	原始取得	无
21	2020304439141	越疆科技	带示教图形用户界面的电脑	2020.08.06	维持	原始取得	无
22	2020304439315	越疆科技	带示教图形用户界面的电脑	2020.08.06	维持	原始取得	无
23	2020304445246	越疆科技	带示教图形用户界面的电脑	2020.08.06	维持	原始取得	无
24	201930746018X	越疆科技	机器人	2019.12.31	维持	原始取得	无
25	2019305591567	越疆科技	机械臂	2019.10.14	维持	原始取得	无
26	2019305083907	越疆科技	用来控制伺服电机的控制器	2019.09.16	维持	原始取得	无
27	2019305083911	越疆科技	用来控制伺服电机的控制器	2019.09.16	维持	原始取得	无
28	2019305083926	越疆科技	用来制作咖啡的机器人工作台	2019.09.16	维持	原始取得	无
29	2019305083930	越疆科技	控制柜	2019.09.16	维持	原始取得	无
30	2019301200329	越疆科技	用于电脑编程软件的图形用户界面（MoozStudio）	2019.03.21	维持	原始取得	无
31	2019301200348	越疆科技	用于机器人示教器的图形用户界面	2019.03.21	维持	原始取得	无
32	2019300697480	越疆科技	机械臂（1）	2019.02.20	维持	原始取得	无
33	2019300700074	越疆科技	机械臂（3）	2019.02.20	维持	原始取得	无
34	2019300745323	越疆科技	机械臂（2）	2019.02.20	维持	原始取得	无
35	201930004567X	越疆科技	综合实训装置	2019.01.04	维持	继受取得	无
36	2019300045699	越疆科技	人工智能基础实验台	2019.01.04	维持	继受取得	无
37	2019300045720	越疆科技	自动化存储仓库实训平台	2019.01.04	维持	继受取得	无
38	2019300048803	越疆科技	自动化生产线实训装置	2019.01.04	维持	继受取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
39	2019300048818	越疆科技	自动焊接实训平台	2019.01.04	维持	继受取得	无
40	2018307705534	越疆科技	直角坐标机器人（三 Z 轴）	2018.12.29	维持	原始取得	无
41	2018307719630	越疆科技	六轴协作机器人（2）	2018.12.29	维持	原始取得	无
42	2018307719645	越疆科技	六轴协作机器人（1）	2018.12.29	维持	原始取得	无
43	2018307720498	越疆科技	控制柜	2018.12.29	维持	原始取得	无
44	2018307720746	越疆科技	AGV 小车	2018.12.29	维持	原始取得	无
45	2018307720750	越疆科技	机械臂移动底盘（2）	2018.12.29	维持	原始取得	无
46	2018307138134	越疆科技	协作机器人	2018.12.10	维持	原始取得	无
47	2018307138149	越疆科技	协作机器人	2018.12.10	维持	原始取得	无
48	2018307138168	越疆科技	协作机器人	2018.12.10	维持	原始取得	无
49	2018307138172	越疆科技	协作机器人	2018.12.10	维持	原始取得	无
50	2018307144648	越疆科技	协作机器人	2018.12.10	维持	原始取得	无
51	2018307144667	越疆科技	协作机器人	2018.12.10	维持	原始取得	无
52	2018307032125	越疆科技	用于电脑的用户界面（智能自动称重系统）	2018.12.06	维持	原始取得	无
53	2018306947108	越疆科技	智能小车	2018.12.04	维持	原始取得	无
54	2018306942388	越疆科技	机械臂移动底盘	2018.12.03	维持	原始取得	无
55	2018306871700	越疆科技	用于电脑的用户界面	2018.11.30	维持	原始取得	无
56	2018306880061	越疆科技	伺服驱动器	2018.11.30	维持	原始取得	无
57	2018306880305	越疆科技	伺服驱动器	2018.11.30	维持	原始取得	无
58	2018306883055	越疆科技	机器人（SCARA）	2018.11.30	维持	原始取得	无
59	2018306609544	越疆科技	协作型机械臂模块化关节	2018.11.20	维持	原始取得	无
60	2018306609563	越疆科技	协作机器人	2018.11.20	维持	原始取得	无
61	2017305795616	越疆科技	云台	2017.11.22	维持	原始取得	无
62	2017305560697	越疆科技	智慧机器人（SmartBot）	2017.11.13	维持	原始	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
						取得	
63	2017305561702	越疆科技	智慧猫（smartcat）	2017.11.13	维持	原始取得	无
64	2017305409349	越疆科技	机器人（scara）	2017.11.06	维持	原始取得	无
65	2017305410172	越疆科技	六轴机器人	2017.11.06	维持	原始取得	无
66	2017303210881	越疆科技	直角坐标机器人（双Z轴）	2017.07.19	维持	原始取得	无
67	2017301867386	越疆科技	直角坐标机器人	2017.05.18	维持	原始取得	无
68	2017301867390	越疆科技	机器人末端执行器	2017.05.18	维持	原始取得	无
69	2017301755200	越疆科技	直线模组（1）	2017.05.12	维持	原始取得	无
70	2017300785586	越疆科技	机器人移动平台（3）	2017.03.17	维持	原始取得	无
71	2017300780421	越疆科技	平面多关节型机器人（1）	2017.03.16	维持	原始取得	无
72	2016306374499	越疆科技	智能移动机器人	2016.12.22	维持	原始取得	无
73	201630637454X	越疆科技	移动机器人底盘	2016.12.22	维持	原始取得	无
74	2016303865431	越疆科技	带软件界面的显示屏（导览UI主界面）	2016.08.12	维持	原始取得	无
75	2016303569207	越疆科技	机械臂	2016.07.29	维持	原始取得	无
76	2016303368848	越疆科技	机械臂	2016.07.22	维持	原始取得	无
77	2016301669709	越疆科技	机械臂	2016.05.07	维持	原始取得	无
78	2021301992039	越疆科技	手机分拣组装装置（高精度）	2021.04.09	维持	继受取得	无
79	2021302892447	越疆科技	移动机器人载具	2021.05.14	维持	原始取得	无
80	2021302891232	越疆科技	移动机器人载具	2021.05.14	维持	原始取得	无
81	2021303089658	越疆科技	机械臂的外壳	2021.05.22	维持	原始取得	无
82	2021303089592	越疆科技	机械臂的外壳	2021.05.22	维持	原始取得	无
83	2021304030952	越疆科技	机械臂的驱动组件	2021.06.28	维持	原始取得	无
84	2021306675213	越疆科技	机械手	2021.10.12	维持	原始取得	无
85	2021303089643	越疆科技	机械臂	2021.05.22	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
86	2021303089766	越疆科技	机械臂的外壳	2021.05.22	维持	原始取得	无
87	2021306675158	越疆科技	机械手	2021.10.12	维持	原始取得	无
88	2021304922447	越疆科技	带机器人控制图形用户界面的显示屏幕面板	2021.07.30	维持	原始取得	无
89	2021304916802	越疆科技	带编程实验操作图形用户界面的显示屏幕面板	2021.07.30	维持	原始取得	无
90	2021304916573	越疆科技	带机器人控制图形用户界面的显示屏幕面板	2021.07.30	维持	原始取得	无
91	2021304922790	越疆科技	带编程实验操作图形用户界面的显示屏幕面板	2021.07.30	维持	原始取得	无
92	2021304026590	越疆科技	机械臂的驱动组件	2021.06.28	维持	原始取得	无
93	2021304031279	越疆科技	机械臂的驱动组件	2021.06.28	维持	原始取得	无
94	2021307688827	越疆科技	用来制作咖啡的机器人工作台	2021.11.22	维持	原始取得	无
95	2021307685886	越疆科技	用来制作咖啡的机器人工作台	2021.11.22	维持	原始取得	无
96	2021307685265	越疆科技	用来制作咖啡的机器人工作台	2021.11.22	维持	原始取得	无
97	2021308806394	越疆科技	机械臂	2021.12.31	维持	原始取得	无
98	2021308753772	越疆科技	清洁机器人	2021.12.30	维持	原始取得	无
99	202230200614X	越疆科技	螺丝锁附设备	2022.04.11	维持	原始取得	无
100	2022302008855	越疆科技	螺丝锁附设备	2022.04.11	维持	原始取得	无
101	2022303871283	越疆科技	带脚本编程操作图形用户界面的显示屏幕面板	2022.06.22	维持	原始取得	无
102	2022303871207	越疆科技	带图形化编程图形用户界面的显示屏幕面板	2022.06.22	维持	原始取得	无
103	2022302698193	越疆科技	带设置操控图形用户界面的显示屏幕面板	2022.05.09	维持	原始取得	无
104	2022305489363	越疆科技	机械臂	2022.08.22	维持	原始取得	无
105	2022308681834	越疆科技	机器人控制柜	2022.12.28	维持	原始取得	无
106	2021308831131	越疆科技	机械臂的末端盖板	2023.11.14	维持	原始取得	无
107	2021303880273	越疆科技	机械臂的末端相机模块	2023.10.31	维持	原始取得	无
108	2023300311886	越疆科技	用于调制咖啡的机器人	2023.12.29	维持	原始取得	无
109	202130667504X	越疆科技	机械手的手柄	2021.10.21	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
						取得	
110	2021306675054	越疆科技	机械手的机械臂	2021.10.12	维持	原始取得	无
111	2021306675139	越疆科技	机械手的底座	2021.10.12	维持	原始取得	无
112	2021308805870	越疆科技	机械臂的末端	2021.12.31	维持	原始取得	无
113	2021308805885	越疆科技	机械臂的末端	2021.12.31	维持	原始取得	无
114	202130880589X	越疆科技	机械臂的末端关节	2021.12.31	维持	原始取得	无
115	2021308831108	越疆科技	机械臂的末端	2021.12.31	维持	原始取得	无
116	2021308831112	越疆科技	机械臂的底座	2021.12.31	维持	原始取得	无
117	2021308831220	越疆科技	机械臂的关节及关节臂	2021.12.31	维持	原始取得	无
118	2021308831254	越疆科技	机械臂的长臂盖板	2021.12.31	维持	原始取得	无
119	2021308831610	越疆科技	机械臂的末端	2021.12.31	维持	原始取得	无
120	2021308831625	越疆科技	机械臂的末端	2021.12.31	维持	原始取得	无
121	2023305365774	越疆科技	显示屏幕面板的机器人控制图形用户界面	2023.08.21	维持	原始取得	无
122	2023306084528	越疆科技	机械臂末端相机	2023.09.18	维持	原始取得	无
123	2023306722181	越疆科技	示教器	2023.10.17	维持	原始取得	无
124	2024300706438	越疆科技	机械臂末端吸盘	2024.02.01	维持	原始取得	无
125	2024301801228	越疆科技	机械臂（主手）	2024.04.02	维持	原始取得	无
126	2024301801232	越疆科技	主从机械臂（双臂）	2024.04.02	维持	原始取得	无
127	2024302951468	越疆科技	原始取得	2024.05.17	维持	原始取得	无
128	2024302951472	越疆科技	主从机械臂（双臂）	2024.05.17	维持	原始取得	无
129	2024302951487	越疆科技	主从机械臂（单臂）	2024.05.17	维持	原始取得	无
130	202430647650X	越疆科技	机器人	2024.10.14	维持	原始取得	无
131	2024307351338	越疆科技	机器人	2024.11.20	维持	原始取得	无
132	2025301780974	越疆科技	数字画板	2025.04.03	维持	原始取得	无

序号	申请号/专利号	权利人	专利名称	申请日期	法律状态	取得方式	他项权利
133	2025301780989	越疆科技	笔架	2025.04.03	维持	原始取得	无
134	2025303626618	越疆科技	防爆柜	2025.06.23	维持	原始取得	无

(二) 已授权的境外专利

截至 2025 年 12 月 31 日,发行人及其子公司拥有已授权的境外专利 26 项,其中发明专利 20 项,外观设计 6 项,具体情况如下:

1、发明专利

序号	权利人	专利名称	专利号	申请地	申请日期
1	越疆科技	通过物体检测显示机器人的运行环境	US12172328B1	美国	2023.12.30
2	越疆科技	机械臂及其关节模组	US11820012B1	美国	2023.01.06
3	越疆科技	工业机械臂及其一体化关节模组	US12179343B2	美国	2023.01.06
4	越疆科技	协作机械臂及其关节模组	US12138784B2	美国	2023.01.06
5	越疆科技	装置的避障方法、装置和控制器	US12130132B2	美国	2019.09.17
6	越疆科技	机械设备的壳体、壳体组件、机械臂以及机器人	US12123713B2	美国	2019.09.17
7	越疆科技	传感电路、逻辑电路板、关节控制板、主控器板及机器人	US12050101B2	美国	2019.09.17
8	越疆科技	机器人手臂及关节模块	EP4349546	欧洲专利局	2023.01.04
9	越疆科技	工业机器人手臂及集成关节模块	EP4349538	欧洲专利局	2023.01.04
10	越疆科技	协作机器人手臂及关节模块	EP4349547	欧洲专利局	2023.01.04
11	越疆科技	桌面机械臂的驱动结构、桌面机械臂和机器人	EP4049802	欧洲专利局	2020.12.29
12	越疆科技	桌面机械臂的驱动结构、桌面机械臂和机器人	EP4049804	欧洲专利局	2020.12.29
13	越疆科技	桌面机械臂的驱动结构、桌面机械臂和机器人	EP4049801	欧洲专利局	2020.12.29
14	越疆科技	桌面机械臂的驱动结构、桌面机械臂和机器人	EP4049803	欧洲专利局	2020.12.29
15	越疆科技	桌面机械臂的驱动结构、桌面机械臂和机器人	EP4026660	欧洲专利局	2020.12.29
16	越疆科技	传感电路、逻辑电路板、关节控制板、主控器板及机器人	EP3842733	欧洲专利局	2019.09.17

序号	权利人	专利名称	专利号	申请地	申请日期
17	越疆科技	机械设备的壳体、壳体模块和机械臂以及机器人	EP3842732	欧洲专利局	2019.09.17
18	越疆科技	协作机械臂及其关节模组	特許第 7518231 号	日本	2023.03.24
19	越疆科技	工业机械臂及其一体化关节模组	特許第 7518232 号	日本	2023.03.24
20	越疆科技	机械臂及其关节模块	特許第 7518233 号	日本	2023.03.24

2、外观设计

序号	权利人	国家/地区	专利名称	专利号	专利期限	申请日
1	越疆科技	美国	机械臂	USD1026059S	2024.05.07-2038.07.24	2023.07.24
2	越疆科技	美国	机器人	USD925634S	2021.07.20-2034.12.30	2019.12.30
3	越疆科技	欧洲联盟	咖啡制作设备	EU008937890	2022.06.03-2047.04.15	2022.04.15
4	越疆科技	欧洲联盟	咖啡制作设备	EU008937882	2022.06.03-2047.04.15	2022.04.15
5	越疆科技	欧洲联盟	机器人	EU008816847	2022.01.17-2046.12.31	2021.12.31
6	越疆科技	欧洲联盟	工业机器人	EU008769897	2021.11.24-2046.11.22	2021.11.22

附件 2 发行人已取得的商标情况

（一）境内注册商标

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及其子公司拥有境内注册商标 161 项，具体情况如下：

序号	商标标识	权利人	注册号	国家/地区	分类	有效期限	取得方式	他项权利
1	DOBOT	越疆科技	51895404	中国	33	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
2		越疆科技	51893442	中国	2	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
3		越疆科技	51891725	中国	26	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
4		越疆科技	51891719	中国	23	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
5		越疆科技	51886999	中国	19	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
6		越疆科技	51884470	中国	17	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
7		越疆科技	51884449	中国	13	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
8		越疆科技	51884400	中国	1	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
9		越疆科技	51880520	中国	7	2021.08.28-2031.08.27	原始取得	无
10		越疆科技	51875696	中国	22	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
11		越疆科技	51875355	中国	10	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
12		越疆科技	51872542	中国	4	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
13		越疆科技	51871373	中国	34	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
14		越疆科技	51847245	中国	45	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
15		越疆科技	51838511	中国	40	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
16		越疆科技	51838493	中国	35	2021.10.07-2031.10.06	原始取得	无
17	越疆	越疆科技	51903309	中国	31	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
18		越疆科技	51867431	中国	32	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
19		越疆科技	51864011	中国	24	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
20		越疆科技	51863932	中国	33	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
21		越疆科技	51862507	中国	3	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
22		越疆科技	51861105	中国	18	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无

序号	商标标识	权利人	注册号	国家/地区	分类	有效期限	取得方式	他项权利
23		越疆科技	51856408	中国	26	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
24		越疆科技	51855858	中国	45	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
25		越疆科技	51854505	中国	29	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
26		越疆科技	51851495	中国	19	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
27		越疆科技	51851453	中国	27	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
28		越疆科技	51851436	中国	30	2021.08.28-2031.08.27	原始取得	无
29		越疆科技	51851110	中国	13	2021.08.14-2031.08.13	原始取得	无
30		越疆科技	51851036	中国	43	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
31		越疆科技	51846530	中国	23	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
32		越疆科技	51846118	中国	36	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
33		越疆科技	51841215	中国	5	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
34		越疆科技	51839645	中国	2	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
35		越疆科技	51837828	中国	22	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
36		越疆科技	51837401	中国	34	2021.08.21-2031.08.20	原始取得	无
37	独豹	越疆科技	30699069	中国	9	2019.02.14-2029.02.13	原始取得	无
38		越疆科技	30677326	中国	7	2019.02.21-2029.02.20	原始取得	无
39	魔组	越疆科技	30699027	中国	7	2019.02.21-2029.02.20	原始取得	无
40		越疆科技	30690959	中国	9	2019.02.21-2029.02.20	原始取得	无
41	RIGIET	越疆科技	23040374	中国	9	2018.02.28-2028.02.27	原始取得	无
42		越疆科技	23039784	中国	7	2018.02.28-2028.02.27	原始取得	无
43	睿记	越疆科技	23040124	中国	9	2018.02.28-2028.02.27	原始取得	无
44		越疆科技	23039863	中国	7	2018.02.28-2028.02.27	原始取得	无
45	LITLECANE	越疆科技	22610520	中国	9	2018.02.14-2028.02.13	原始取得	无
46	嘟宝特	越疆科技	22207564	中国	28	2018.01.28-2028.01.27	原始取得	无
47		越疆科技	22207543	中国	9	2018.01.28-2028.01.27	原始取得	无
48		越疆科技	22207426	中国	7	2018.01.28-2028.01.27	原始取得	无

序号	商标标识	权利人	注册号	国家/地区	分类	有效期限	取得方式	他项权利
49		越疆科技	21206836	中国	7	2018.02.07-2028.02.06	原始取得	无
50		越疆科技	21206785	中国	9	2017.11.07-2027.11.06	原始取得	无
51	越疆	越疆科技	19923899	中国	44	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
52		越疆科技	19923853	中国	42	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
53		越疆科技	19923750	中国	41	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
54		越疆科技	19923620	中国	39	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
55		越疆科技	19923597	中国	40	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
56		越疆科技	19923550	中国	38	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
57		越疆科技	19923417	中国	37	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
58		越疆科技	19923267	中国	28	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
59		越疆科技	19923171	中国	25	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
60		越疆科技	19923145	中国	16	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
61		越疆科技	19923140	中国	21	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
62		越疆科技	19922085	中国	15	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
63		越疆科技	19921871	中国	14	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
64		越疆科技	19921841	中国	12	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
65		越疆科技	19921724	中国	11	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
66		越疆科技	19921529	中国	10	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
67		越疆科技	19921391	中国	9	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
68		越疆科技	19921015	中国	8	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
69		越疆科技	19920408	中国	7	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
70		越疆科技	19919098	中国	6	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
71	DOBOT	越疆科技	19920863	中国	7	2017.06.28-2027.06.27	原始取得	无
72		越疆科技	19817417	中国	44	2017.06.21-2027.06.20	原始取得	无
73		越疆科技	19817378	中国	42	2017.08.14-2027.08.13	原始取得	无
74		越疆科技	19817332	中国	41	2017.06.21-2027.06.20	原始取得	无
75		越疆科技	19817243	中国	40	2017.06.21-	原始取得	无

序号	商标标识	权利人	注册号	国家/地区	分类	有效期限	取得方式	他项权利
						2027.06.20		
76		越疆科技	19817120	中国	39	2017.06.21-2027.06.20	原始取得	无
77		越疆科技	19817086	中国	37	2017.06.21-2027.06.20	原始取得	无
78		越疆科技	19816855	中国	28	2017.08.14-2027.08.13	原始取得	无
79		越疆科技	19816819	中国	21	2017.06.21-2027.06.20	原始取得	无
80		越疆科技	19816667	中国	16	2017.09.07-2027.09.06	原始取得	无
81		越疆科技	19815401	中国	15	2017.06.21-2027.06.20	原始取得	无
82		越疆科技	19815282	中国	14	2017.06.21-2027.06.20	原始取得	无
83		越疆科技	19815215	中国	12	2017.06.21-2027.06.20	原始取得	无
84		越疆科技	19814996	中国	11	2017.08.14-2027.08.13	原始取得	无
85		越疆科技	19814797	中国	8	2017.06.21-2027.06.20	原始取得	无
86		越疆科技	19814626	中国	6	2017.06.21-2027.06.20	原始取得	无
87		越疆科技	18571399	中国	35	2017.01.21-2027.01.20	原始取得	无
88	越疆	越疆科技	18571343	中国	9	2017.01.21-2027.01.20	原始取得	无
89		越疆科技	18571312	中国	7	2017.01.21-2027.01.20	原始取得	无
90	DOBOT	越疆科技	18571149	中国	9	2017.01.21-2027.01.20	原始取得	无
91		越疆科技	18571066	中国	7	2017.01.21-2027.01.20	原始取得	无
92	dbot	越疆科技	14684031	中国	7	2015.08.28-2035.08.27	继受取得	无
93		越疆科技	14683443	中国	9	2015.08.21-2035.08.20	继受取得	无
94	DOBOT	越疆科技	14600894	中国	9	2015.07.21-2035.07.20	继受取得	无
95		越疆科技	14600874	中国	7	2015.07.21-2035.07.20	继受取得	无
96		越疆科技	64532285	中国	8	2022.11.07-2032.11.06	原始取得	无
97		越疆科技	64525611	中国	10	2022.11.07-2032.11.06	原始取得	无
98		越疆科技	64525635	中国	11	2022.11.07-2032.11.06	原始取得	无
99		越疆科技	64529846	中国	12	2022.11.07-2032.11.06	原始取得	无
100		越疆科技	64509904	中国	16	2022.11.07-2032.11.06	原始取得	无
101		越疆科技	64511873	中国	17	2022.11.07-2032.11.06	原始取得	无

序号	商标标识	权利人	注册号	国家/地区	分类	有效期限	取得方式	他项权利
102		越疆科技	64526415	中国	28	2022.11.07-2032.11.06	原始取得	无
103		越疆科技	64510252	中国	36	2022.10.28-2032.10.27	原始取得	无
104		越疆科技	64510630	中国	37	2022.10.28-2032.10.27	原始取得	无
105		越疆科技	64515164	中国	38	2022.11.07-2032.11.06	原始取得	无
106		越疆科技	64507689	中国	41	2022.10.28-2032.10.27	原始取得	无
107		越疆科技	64510682	中国	43	2022.11.07-2032.11.06	原始取得	无
108	DOBOT	越疆科技	65646631	中国	38	2022.12.21-2032.12.20	原始取得	无
109	DOBOT	越疆科技	60181677	中国	36	2022.04.28-2032.04.27	原始取得	无
110		越疆科技	60179675	中国	43	2022.04.21-2032.04.20	原始取得	无
111		越疆科技	59876675	中国	28	2022.06.07-2032.06.06	原始取得	无
112		越疆科技	55227390	中国	10	2021.11.21-2031.11.20	原始取得	无
113		越疆科技	55232586	中国	28	2022.01.14-2032.01.13	原始取得	无
114		越疆科技	55230166	中国	9	2022.02.14-2032.02.13	原始取得	无
115		越疆科技	55226712	中国	7	2021.12.07-2031.12.06	原始取得	无
116		越疆科技	55205001	中国	12	2021.11.21-2031.11.20	原始取得	无
117		越疆科技	51872578	中国	16	2022.05.21-2032.05.20	原始取得	无
118		越疆科技	51871342	中国	28	2022.06.07-2032.06.06	原始取得	无
119		越疆科技	51864234	中国	42	2022.12.07-2032.12.06	原始取得	无
120	Dobotverse	越疆科技	64718437	中国	9	2022.11.14-2032.11.13	原始取得	无
121		越疆科技	64696568	中国	42	2022.11.14-2032.11.13	原始取得	无
122	DobotStudio Pro	越疆科技	64704233	中国	9	2022.11.14-2032.11.13	原始取得	无
123		越疆科技	64719939	中国	42	2022.11.14-2032.11.13	原始取得	无
124	DOBOT LAB	越疆科技	64717169	中国	9	2022.11.14-2032.11.13	原始取得	无
125	越疆	越疆科技	60172168	中国	36	2022.06.14-2032.06.13	原始取得	无
126		越疆科技	60170996	中国	43	2022.06.14-2032.06.13	原始取得	无
127		越疆科技	60165484	中国	9	2022.06.07-2032.06.06	原始取得	无
128		越疆科技	60159720	中国	16	2022.06.07-	原始取得	无

序号	商标标识	权利人	注册号	国家/地区	分类	有效期限	取得方式	他项权利
						2032.06.06		
129		越疆科技	60170981	中国	41	2022.06.14-2032.06.13	原始取得	无
130		越疆科技	55235600	中国	7	2021.11.07-2031.11.06	原始取得	无
131		越疆科技	55209892	中国	28	2021.10.28-2031.10.27	原始取得	无
132		越疆科技	55224837	中国	12	2021.11.21-2031.11.20	原始取得	无
133		越疆科技	55235704	中国	9	2021.11.21-2031.11.20	原始取得	无
134		越疆科技	55216070	中国	10	2021.11.21-2031.11.20	原始取得	无
135		越疆科技	51839651	中国	1	2021.11.07-2031.11.06	原始取得	无
136	DOBOT	越疆科技	60857285	中国	28	2023.01.21-2033.01.20	原始取得	无
137		越疆科技	57514660	中国	35	2023.02.07-2033.02.06	原始取得	无
138	DOBOT LAB	越疆科技	64704270	中国	42	2023.02.21-2033.02.20	原始取得	无
139	DOBOT	越疆科技	60173724	中国	16	2023.04.28-2033.04.27	原始取得	无
140		越疆科技	60152945	中国	9	2023.05.28-2033.05.27	原始取得	无
141		越疆科技	60165440	中国	41	2023.05.28-2033.05.27	原始取得	无
142		越疆科技	64470795	中国	42	2023.08.14-2033.08.13	原始取得	无
143		越疆科技	64526428	中国	35	2023.11.28-2033.11.27	原始取得	无
144	DOBOT	越疆科技	64525972	中国	11	2023.11.14-2033.11.13	原始取得	无
145		越疆科技	64513254	中国	42	2024.08.07-2034.08.06	原始取得	-
146	DOBOT	越疆科技	67179258	中国	16	2024.02.14-2034.02.13	原始取得	-
147	DOBOT	越疆科技	76095003	中国	35	2024.10.07-2034.10.06	原始取得	-
148	DOBOT	越疆科技	76100275	中国	42	2024.12.14-2034.12.13	原始取得	-
149	DOBOT	越疆科技	76100416	中国	12	2024.10.14-2034.10.13	原始取得	-
150	DOBOT	越疆科技	82256041	中国	9	2025.05.28-2035.05.27	原始取得	-
151	DOBOT	越疆科技	82257601	中国	12	2025.06.07-2035.06.06	原始取得	-
152	越疆	越疆科技	82257619	中国	42	2025.05.28-2035.05.27	原始取得	-
153	越疆	越疆科技	82261517	中国	12	2025.05.28-2035.05.27	原始取得	-

序号	商标标识	权利人	注册号	国家/地区	分类	有效期限	取得方式	他项权利
154		越疆科技	82262687	中国	7	2025.05.28-2035.05.27	原始取得	-
155		越疆科技	82266129	中国	10	2025.05.28-2035.05.27	原始取得	-
156		越疆科技	82270250	中国	9	2025.05.28-2035.05.27	原始取得	-
157		越疆科技	82272860	中国	10	2025.06.07-2035.06.06	原始取得	-
158		越疆科技	82272883	中国	25	2025.06.07-2035.06.06	原始取得	-
159		越疆科技	82269076	中国	42	2025.07.21-2035.07.20	原始取得	-
160		行思无界	80565773	中国	9	2025.03.07-2035.03.06	原始取得	-
161		行思无界	80562393	中国	42	2025.02.21-2035.02.20	原始取得	-

（二）境外注册商标

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及其子公司拥有境外注册商标 95 项，具体情况如下：

序号	商标名称	商标图样	注册号	国家/地区	类别	权利人	权利期间	取得方式
1	DOBOT (斜)		303608352	中国香港	7、9、35、42	越疆科技	至 2035.11.24	继受取得
2	DOBOT (斜)		303661948	中国香港	28、37、38	越疆科技	至 2026.01.17	继受取得
3	DOBOT		306115572	中国香港	7、9	越疆科技	至 2032.11.23	原始取得
4	DOBOT		306576742	中国香港	12	越疆科技	至 2034.06.06	原始取得
5	越疆机器人		306576715	中国香港	7、9、12、35、42	越疆科技	至 2034.06.06	原始取得
6	图形		306576733	中国香港	7、9、12、35、42	越疆科技	至 2034.06.06	原始取得
7	越疆科技		306576751	中国香港	7、9、12、35、42	越疆科技	至 2034.06.06	原始取得
8	越疆		306576760	中国香港	7、9、12、35、42	越疆科技	至 2034.06.06	原始取得
9	DOBOT (斜)		01810742	中国台湾	7	越疆科技	至 2026.12.15	原始取得
10	DOBOT (斜)		01810981	中国台湾	9	越疆科技	至 2026.12.15	原始取得

序号	商标名称	商标图样	注册号	国家/地区	类别	权利人	权利期间	取得方式
11	DOBOT		01818414	中国台湾	7	越疆科技	至 2027.01.15	原始取得
12	DOBOT		01818560	中国台湾	9	越疆科技	至 2027.01.15	原始取得
13	越疆		01818415	中国台湾	7	越疆科技	至 2027.01.15	原始取得
14	越疆		01818561	中国台湾	9	越疆科技	至 2027.01.15	原始取得
15	DOBOT		6071910	日本	7、9	越疆科技	至 2028.08.17	继受取得
16	DOBOT		6872497	日本	12、35、42	越疆科技	至 2034.12.05	原始取得
17	图形		6628229	日本	7、9	越疆科技	至 2032.10.17	原始取得
18	图形		402094879	韩国	7	越疆科技	至 2033.10.11	原始取得
19	图形		402094880	韩国	9	越疆科技	至 2033.10.11	原始取得
20	DOBOT		221102683	泰国	7	越疆科技	至 2028.11.25	原始取得
21	DOBOT		201117163	泰国	9	越疆科技	至 2028.11.25	原始取得
22	DOBOT		251118477	泰国	35	越疆科技	至 2034.01.28	原始取得
23	DOBOT		251131375	泰国	42	越疆科技	至 2034.01.28	原始取得
24	DOBOT		374965	越南	7、9	越疆科技	至 2028.11.23	原始取得
25	DOBOT		40201701457T	新加坡	7、9	越疆科技	至 2027.01.24	继受取得
26	RIGIET		3509376	印度	9	越疆科技	至 2027.03.16	原始取得
27	DOBOT (斜)		5225912	美国	7、9、35、42	越疆科技	至 2027.06.20	继受取得
28	DOBOT (斜)		5122019	美国	28	越疆科技	至 2027.01.17	继受取得
29	DOBOT		7098775	美国	7	越疆科技	至 2033.07.04	原始取得
30	DOBOT		7100229	美国	9	越疆科技	至 2033.07.04	原始取得
31	DOBOT		7701816	美国	12	越疆科技	至 2035.02.25	原始取得
32	DOBOT		7701817	美国	35	越疆科技	至 2035.02.25	原始取得
33	DOBOT		7765540	美国	42	越疆科技	至 2035.04.22	原始取得
34	图形		7098777	美国	7	越疆	至 2033.07.04	原始

序号	商标名称	商标图样	注册号	国家/地区	类别	权利人	权利期间	取得方式
						科技		取得
35	图形		7100234	美国	9	越疆科技	至 2033.07.04	原始取得
36	DOBOT		TMA1040905	加拿大	7、9、28、35、42	越疆科技	至 2029.07.12	原始取得
37	DOBOT (斜)		017731341	欧盟	7、28	越疆科技	至 2036.01.20	继受取得
38	DOBOT (斜)		015021116	欧盟	9、35、42	越疆科技	至 2026.01.20	继受取得
39	DOBOT		018702015	欧盟	7、9	越疆科技	至 2032.05.13	原始取得
40	DOBOT		018969998	欧盟	12、35、42	越疆科技	至 2034.01.02	原始取得
41	图形		018702138	欧盟	7、9	越疆科技	至 2032.05.12	原始取得
42	RIGIET		016438442	欧盟	7、9	越疆科技	至 2027.03.06	原始取得
43	DOBOT (斜)		UK00917731341	英国	7、28	越疆科技	至 2036.01.20	继受取得
44	DOBOT (斜)		UK00915021116	英国	9、35、42	越疆科技	至 2026.01.20	继受取得
45	DOBOT		UK00003852609	英国	7、9	越疆科技	至 2032.11.24	原始取得
46	DOBOT		UK00003997275	英国	35、42	越疆科技	至 2034.01.02	原始取得
47	图形		UK00003788134	英国	7、9	越疆科技	至 2032.05.16	原始取得
48	RIGIET		UK00916438442	英国	7、9	越疆科技	至 2027.03.06	原始取得
49	DOBOT		1822168	澳大利亚	7、9	越疆科技	至 2027.01.25	原始取得
50	DOBOT		IDM000925311	印度尼西亚	7	越疆科技	至 2030.12.04	原始取得
51	DOBOT		IDM001041459	印度尼西亚	9	越疆科技	至 2032.03.25	原始取得
52	DOBOT		825739	俄罗斯	7	越疆科技	至 2030.12.03	原始取得
53	DOBOT		825638	俄罗斯	9	越疆科技	至 2031.05.06	原始取得
54	DOBOT		1100272	俄罗斯	42	越疆科技	至 2033.12.29	原始取得
55	DOBOT		2020152612	土耳其	7	越疆科技	至 2030.12.04	原始取得
56	DOBOT		2024002143	土耳其	9	越疆科技	至 2034.01.08	原始取得
57	DOBOT		TM2020029356	马来西亚	7	越疆	至 2030.12.08	原始

序号	商标名称	商标图样	注册号	国家/地区	类别	权利人	权利期间	取得方式
						科技		取得
58	DOBOT	DOBOT	TM2021011486	马来西亚	9	越疆科技	至 2031.04.21	原始取得
59	DOBOT	DOBOT	315374	挪威	7	越疆科技	至 2030.12.04	原始取得
60	DOBOT	DOBOT	317588	挪威	9	越疆科技	至 2031.04.19	原始取得
61	DOBOT	DOBOT	3307608	阿根廷	7	越疆科技	至 2032.07.21	原始取得
62	DOBOT	DOBOT	3334800	阿根廷	9	越疆科技	至 2032.10.11	原始取得
63	DOBOT	DOBOT	202112181	南非	9	越疆科技	至 2031.04.28	原始取得
64	DOBOT	DOBOT	2022-538567	巴拉圭	7	越疆科技	至 2032.02.14	原始取得
65	DOBOT	DOBOT	2022-537874	巴拉圭	9	越疆科技	至 2032.02.04	原始取得
66	DOBOT	DOBOT	201587	黎巴嫩	7	越疆科技	至 2036.04.27	原始取得
67	DOBOT	DOBOT	203788	黎巴嫩	9	越疆科技	至 2036.09.30	原始取得
68	DOBOT	DOBOT	144906	卡塔尔	7	越疆科技	至 2031.02.03	原始取得
69	DOBOT	DOBOT	146824	卡塔尔	9	越疆科技	至 2031.04.22	原始取得
70	DOBOT	DOBOT	519720	乌拉圭	7	越疆科技	至 2032.07.01	原始取得
71	DOBOT	DOBOT	523330	乌拉圭	9	越疆科技	至 2032.08.18	原始取得
72	DOBOT	DOBOT	275057	多米尼加共和国	7	越疆科技	至 2031.03.02	原始取得
73	DOBOT	DOBOT	279528	多米尼加共和国	9	越疆科技	至 2031.08.02	原始取得
74	DOBOT	DOBOT	2821175	墨西哥	7	越疆科技	至 2035.02.12	原始取得
75	DOBOT	DOBOT	2806125	墨西哥	9	越疆科技	至 2035.01.13	原始取得
76	DOBOT	DOBOT	2700343	墨西哥	35	越疆科技	至 2034.05.14	原始取得
77	DOBOT	DOBOT	2805805	墨西哥	42	越疆科技	至 2035.01.13	原始取得
78	图形		2693012	墨西哥	7	越疆科技	至 2034.04.23	原始取得
79	图形		2673857	墨西哥	9	越疆科技	至 2034.03.13	原始取得
80	DOBOT	DOBOT	1607360	哈萨克斯坦	7	越疆科技	至 2031.06.03	原始取得

序号	商标名称	商标图样	注册号	国家/地区	类别	权利人	权利期间	取得方式
81	DOBOT		1607360	菲律宾	7	越疆科技	至 2031.06.03	原始取得
82	DOBOT		1607360	新西兰	7	越疆科技	至 2031.06.03	原始取得
83	DOBOT		1607360	埃及	7	越疆科技	至 2031.06.03	原始取得
84	DOBOT		1607360	摩洛哥	7	越疆科技	至 2031.06.03	原始取得
85	DOBOT		1607360	乌克兰	7	越疆科技	至 2031.06.03	原始取得
86	DOBOT		1607360	阿塞拜疆	7	越疆科技	至 2031.06.03	原始取得
87	DOBOT		1607360	突尼斯	7	越疆科技	至 2031.06.03	原始取得
88	DOBOT		1624705	哈萨克斯坦	9	越疆科技	至 2031.09.10	原始取得
89	DOBOT		1624705	菲律宾	9	越疆科技	至 2031.09.10	原始取得
90	DOBOT		1624705	新西兰	9	越疆科技	至 2031.09.10	原始取得
91	DOBOT		1624705	埃及	9	越疆科技	至 2031.09.10	原始取得
92	DOBOT		1624705	乌克兰	9	越疆科技	至 2031.09.10	原始取得
93	DOBOT		1624705	阿塞拜疆	9	越疆科技	至 2031.09.10	原始取得
94	DOBOT		1624705	阿尔及利亚	9	越疆科技	至 2031.09.10	原始取得
95	DOBOT		1624705	突尼斯	9	越疆科技	至 2031.09.10	原始取得

附件 3 发行人拥有的著作权情况

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人及其子公司共拥有 138 项著作权，其中计算机软件著作权 135 项、作品著作权 3 项，具体情况如下：

（一）计算机软件著作权

序号	软件名称	登记号	权利人	首次发表日	取得方式	他项权利
1	多功能机械臂控制软件	2016SR028392	越疆科技	未发表	原始取得	无
2	DOBOT 3D 打印机器人控制系统	2017SR514885	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
3	DOBOT 绘画机器人智能控制系统	2017SR514875	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
4	DOBOT 机器人 WIFI 智能连接软件	2017SR517291	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
5	DOBOT 抓取机器人控制系统	2017SR521420	越疆科技	2016.02.14	原始取得	无
6	DOBOT 机器人移动端控制平台	2017SR521174	越疆科技	2016.10.11	原始取得	无
7	智能机器人移动端灰度雕刻控制系统应用软件	2017SR525964	越疆科技	2017.02.20	原始取得	无
8	智能桌面机器人移动端蓝牙配对与通信应用软件	2017SR534024	越疆科技	2017.02.19	原始取得	无
9	DOBOT 智能机器人示教再现控制系统	2017SR539347	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
10	图形化编程桌面机器人控制系统	2017SR539247	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
11	智能桌面机器人与上位机的通讯系统	2017SR539829	越疆科技	2016.02.14	原始取得	无
12	书写机器人智能控制系统	2017SR540044	越疆科技	2016.02.14	原始取得	无
13	智能桌面机器人真空吸盘拾放控制系统	2017SR540040	越疆科技	2016.02.14	原始取得	无
14	DOBOT 灰度雕刻智能机器人控制系统	2017SR545769	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
15	智能机器人移动端激光雕刻控制系统应用软件	2017SR548890	越疆科技	2016.10.12	原始取得	无
16	DOBOT 激光雕刻智能机器人控制系统	2017SR545746	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
17	DOBOT 桌面智能机械臂 PC 控制软件（DOBOTSTUDIO）	2017SR548892	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
18	蓝牙智能控制机器人系统	2017SR548882	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
19	DOBOT 书写机器人智能控制系统	2017SR552261	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无

序号	软件名称	登记号	权利人	首次发表日	取得方式	他项权利
20	DOBOT 机器人外部轴控制系统	2017SR554399	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
21	DOBOT 机械臂智能手势控制系统	2017SR554396	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
22	鼠标控制机器人智能系统	2017SR560072	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
23	DOBOT 智能机器人自动复位校准软件	2017SR559845	越疆科技	2016.09.01	原始取得	无
24	激光雕刻机器人智能控制系统	2017SR559840	越疆科技	2016.02.14	原始取得	无
25	脑电波控制智能机器人系统	2017SR559199	越疆科技	2016.02.14	原始取得	无
26	DOBOT 智能机器人书写控制移动端应用程序软件	2017SR560996	越疆科技	2016.10.11	原始取得	无
27	智能机器人手机交互通讯协议软件	2017SR561000	越疆科技	2016.08.29	原始取得	无
28	龙门模组机器人 3D 打印控制系统	2018SR032254	越疆科技	2017.04.14	原始取得	无
29	龙门模组机器人激光雕刻控制系统	2018SR032313	越疆科技	2017.04.14	原始取得	无
30	龙门模组机器人数控雕刻控制系统	2018SR031916	越疆科技	2017.04.14	原始取得	无
31	模组并联机器人 3D 打印控制系统	2018SR032351	越疆科技	2017.04.14	原始取得	无
32	模组机器人（单 Z 轴）3D 打印控制系统	2018SR038602	越疆科技	2017.04.14	原始取得	无
33	模组并联机器人激光雕刻控制系统	2018SR038672	越疆科技	2017.04.14	原始取得	无
34	模组并联机器人数控雕刻控制系统	2018SR038636	越疆科技	2017.04.14	原始取得	无
35	模组机器人（单 Z 轴）激光雕刻控制系统	2018SR043996	越疆科技	2017.04.14	原始取得	无
36	模组机器人（单 Z 轴）数控雕刻控制系统	2018SR043839	越疆科技	2017.04.14	原始取得	无
37	桌面机器人（Mooz）应用控制系统	2018SR043835	越疆科技	2017.04.14	原始取得	无
38	3D 打印 ios 系统软件[简称：MOOZ]	2019SR0322689	越疆科技	2019.01.15	原始取得	无
39	3D 打印安卓系统软件[简称：MOOZ]	2019SR0320826	越疆科技	2019.01.15	原始取得	无
40	智能机械臂客户端控制软件	2020SR0180206	越疆科技	2019.03.28	原始取得	无
41	基于机器人操作系统（ROS）的多站点循环导航系统	2020SR0180182	越疆科技	2019.04.15	原始取得	无
42	基于 OPCUA 的数据采集与监视控制（SCADA）系统	2020SR0181660	越疆科技	2019.04.29	原始取得	无
43	协作型四轴机器人控制系统软件	2020SR0180149	越疆科技	2019.09.12	原始取得	无

序号	软件名称	登记号	权利人	首次发表日	取得方式	他项权利
					取得	
44	轻量型桌面机器人的客户端控制软件	2020SR0180478	越疆科技	2019.08.13	原始取得	无
45	前后端分离创新架构的机器人通用客户端控制软件[简称：DobotStudioV2]	2020SR0180843	越疆科技	2019.11.06	原始取得	无
46	基于图形化编程技术的机器人客户端控制软件[简称：DobotScratch]	2020SR0177300	越疆科技	2019.10.09	原始取得	无
47	基于插件式的机器人后台服务软件[简称：DobotLink 多机械臂控制系统]	2020SR0177563	越疆科技	2019.09.16	原始取得	无
48	轻量型桌面机器人的测试软件[简称：MacigianLite 测试软件]	2020SR0180848	越疆科技	2019.10.16	原始取得	无
49	通用的机器人视觉平台[简称：DobotVisonPane1 软件]	2020SR0176969	越疆科技	2019.11.13	原始取得	无
50	图形化界面硬件控制系统[简称：E-Blockly]	2020SR0176892	越疆科技	2019.07.10	原始取得	无
51	工业机器人的客户端控制软件	2020SR0178308	越疆科技	2019.12.10	原始取得	无
52	基于 Android 端的协作机器人的客户端控制软件	2020SR0178011	越疆科技	2019.12.06	原始取得	无
53	基于 iOS 端的协作机器人的客户端控制软件	2020SR0178313	越疆科技	2019.12.16	原始取得	无
54	基于 PC 端的集激光雕刻及 CNC 功能的客户端控制软件[简称 MOOZStudio 软件]	2020SR0177402	越疆科技	2019.11.12	原始取得	无
55	人机协作六轴机器人控制器软件	2020SR0180857	越疆科技	2019.08.19	原始取得	无
56	MOOZ 3D 打印机控制器软件	2020SR0178379	越疆科技	2019.11.08	原始取得	无
57	机器人控制板卡自动化测试软件	2020SR0180547	越疆科技	2019.12.19	原始取得	无
58	通用输入系统软件	2020SR0181880	越疆科技	2019.05.16	原始取得	无
59	桌面轻量型机器人控制系统软件	2020SR0180353	越疆科技	2019.05.30	原始取得	无
60	机器人自动校准软件	2020SR0181666	越疆科技	2019.12.10	原始取得	无
61	智能电池盒控制系统软件	2020SR0180200	越疆科技	2019.06.27	原始取得	无
62	智能移动机器人控制系统软件	2020SR0180212	越疆科技	2019.07.10	原始取得	无
63	工业机器人控制系统软件	2020SR0177336	越疆科技	2019.07.26	原始取得	无
64	远程升级控制软件	2020SR0180657	越疆科技	2019.08.09	原始取得	无

序号	软件名称	登记号	权利人	首次发表日	取得方式	他项权利
65	低压直流伺服控制器软件	2020SR0177623	越疆科技	2019.08.29	原始取得	无
66	协作型四轴机器人的客户端控制软件[简称：M1Studio 软件]	2020SR0176939	越疆科技	2019.11.08	原始取得	无
67	功能安全控制系统软件	2020SR0180553	越疆科技	2019.10.21	原始取得	无
68	桌面机械臂硬件系统自动化测试软件	2020SR0180347	越疆科技	2019.11.12	原始取得	无
69	基于物料网的 PLC 实训台系统	2020SR0184910	越疆科技	2019.03.06	原始取得	无
70	基于 iOS 端的 3D 打印机的客户端控制软件[简称：DOBOT-MOOZ]	2020SR0280255	越疆科技	2019.12.03	原始取得	无
71	馈能保护电路控制器软件	2020SR0184906	越疆科技	2019.10.08	原始取得	无
72	基于 Android 端的 3D 打印机的客户端控制软件	2020SR0280134	越疆科技	2019.10.16	原始取得	无
73	基于 Android 端的协作机器人的客户端控制软件[jiancheng CRStudio]	2020SR1604222	越疆科技	未发表	原始取得	无
74	MOOZ Studio 软件[简称：MOOZ Studio]	2020SR1845389	越疆科技	未发表	原始取得	无
75	Dobot Lab 软件平台[简称：Dobot Lab]	2020SR1845390	越疆科技	未发表	原始取得	无
76	项目线尾二维码打刻识别系统	2021SR0596229	青岛越疆	2019.05.08	受让取得	无
77	五金门窗连接件智能组装调试系统	2021SR0596230	青岛越疆	2019.08.13	受让取得	无
78	龙泵泵体自动上料加工控制系统	2021SR0596231	青岛越疆	2019.06.10	受让取得	无
79	口腔假牙面料上料控制系统	2021SR0596232	青岛越疆	2019.09.06	受让取得	无
80	智慧机器人自动识别处理系统	2021SR0596212	青岛越疆	2019.11.12	受让取得	无
81	智慧机器人智能涂胶预警系统	2021SR0596214	青岛越疆	2019.10.16	受让取得	无
82	智慧机器人自动上下料控制系统	2021SR0596213	青岛越疆	2019.07.17	受让取得	无
83	Admin 软件平台[简称：Admin]	2022SR0750920	越疆科技	未发表	原始取得	无
84	焊接工艺软件[简称：焊接工艺]	2022SR0752116	越疆科技	未发表	原始取得	无
85	螺丝锁附工艺软件[简称：螺丝锁附工艺]	2022SR0750969	越疆科技	未发表	原始取得	无
86	DobotStudio Pro 软件[简称：DobotStudio Pro]	2022SR0749907	越疆科技	未发表	原始取得	无
87	CRStudio-Android 软件[简称：CRStudio]	2022SR0756635	越疆科技	2022.01.26	原始取得	无

序号	软件名称	登记号	权利人	首次发表日	取得方式	他项权利
88	DobotVisionStudio 软件 [DobotVisionStudio]	2022SR0719186	越疆科技	未发表	原始取得	无
89	DobotLab 软件[简称: DobotLab]	2022SR0741027	越疆科技	2022.01.12	原始取得	无
90	DobotLink-edu 软件[简称: DobotLink]	2022SR0740161	越疆科技	2022.02.23	原始取得	无
91	DobotLink-ind 软件[简称: DobotLink]	2022SR0719023	越疆科技	2022.02.17	原始取得	无
92	DobotSCStudio 软件[简称: DobotSCStudio]	2022SR0742768	越疆科技	未发表	原始取得	无
93	机械臂运行故障自动诊断告警系统	2021SR1245064	苏州越疆	2021.07.30	原始取得	无
94	基于物联网的机械臂智能控制系统	2021SR1223404	苏州越疆	2021.07.30	原始取得	无
95	机器人机械臂轨迹定位跟踪系统	2021SR1223403	苏州越疆	2021.07.30	原始取得	无
96	基于 QT5 的智能机械臂控制系统	2021SR1223454	苏州越疆	2021.07.30	原始取得	无
97	饮品自动化机器人工作站流量控 制系统软件	2021SR0364591	越疆软件	未发表	原始取得	无
98	饮品自动化机器人工作站主控制 系统软件	2020SR1242305	越疆软件	未发表	原始取得	无
99	自动出冰机程序软件系统	2020SR0986266	越疆软件	未发表	原始取得	无
100	虚拟仿真平台软件	2023SR0396224	越疆科技	未发表	原始取得	无
101	码垛工艺包软件	2023SR0396223	越疆科技	未发表	原始取得	无
102	六维力插件软件	2023SR1167755	越疆科技	未发表	原始取得	无
103	智能相机软件	2023SR1159253	越疆科技	未发表	原始取得	无
104	OnRobot 生态插件软件	2023SR1164143	越疆科技	未发表	原始取得	无
105	图形化编程软件	2023SR1160109	越疆科技	未发表	原始取得	无
106	码垛可视化仿真软件	2023SR1160250	越疆科技	未发表	原始取得	无
107	3D 可视化仿真软件	2023SR1160252	越疆科技	未发表	原始取得	无
108	机器人维护工具软件	2024SR0348861	深圳信息 职业技术学院，越 疆科技	未发表	原始取得	无
109	VR 远程视觉遥操作系统	2024SR1299324	中山大 学，越疆 科技	-	原始取得	无

序号	软件名称	登记号	权利人	首次发表日	取得方式	他项权利
110	图形化编程软件	2025SR0401597	越疆软件	-	原始取得	无
111	DobotStudio Pro 软件	2025SR0401624	越疆软件	-	原始取得	无
112	脚本指令编程软件	2025SR0406828	越疆软件	-	原始取得	无
113	DOBOT 维护工具软件	2025SR0406844	越疆软件	-	原始取得	无
114	DobotLab 教育平台	2025SR0406996	越疆软件	-	原始取得	无
115	焊接工艺包软件	2025SR0409012	越疆科技	-	原始取得	无
116	CNC 工艺包软件	2025SR0411972	越疆科技	-	原始取得	无
117	虚拟码垛仿真软件	2025SR0412100	越疆科技	-	原始取得	无
118	智能相机软件	2025SR0412252	越疆科技	-	原始取得	无
119	码垛工艺包软件	2025SR0418564	越疆科技	-	原始取得	无
120	茶猫机械臂快速示教系统	2025SR0418618	越疆科技	-	原始取得	无
121	具身智能后台管理平台	2025SR2278176	越疆软件	-	原始取得	无
122	力纳克升降柱插件软件	2025SR2278218	越疆软件	-	原始取得	无
123	自定义运行界面插件软件	2025SR2278435	越疆软件	-	原始取得	无
124	AI 代码评审助手软件	2025SR2278455	越疆软件	-	原始取得	无
125	传送带跟踪插件软件	2025SR2288911	越疆软件	-	原始取得	无
126	具身智能数据工具链软件	2025SR2288932	越疆软件	-	原始取得	无
127	程序库工具包插件软件	2025SR2289073	越疆软件	-	原始取得	无
128	越疆逐影控制软件	2025SR2303424	越疆软件	-	原始取得	无
129	AI 翻译软件	2025SR2303456	越疆软件	-	原始取得	无
130	虚拟控制器后台管理平台	2025SR2303457	越疆软件	-	原始取得	无
131	Dobot Partner Portal 平台	2025SR2303458	越疆软件	-	原始取得	无
132	具身人形软件	2025SR2303459	越疆软件	-	原始取得	无
133	AI 绘画实验室插件软件	2025SR2433358	越疆软件	-	原始	无

序号	软件名称	登记号	权利人	首次发表日	取得方式	他项权利
					取得	
134	通用机器人全身力控制软件	2024SR1110580	行思无界	2024.05.20	原始取得	无
135	通用机器人运动学标定软件	2024SR1103021	行思无界	2024.05.20	原始取得	无

（二）作品著作权

序号	作品名称	登记号	权利人	首次发表日期	取得方式	他项权利
1	智能机械臂控制与编程	国作登字-2020-L-01107202	越疆科技	2019.09.01	原始取得	无
2	智能制造与3D打印	国作登字-2020-L-01107204	越疆科技	2018.10.01	原始取得	无
3	人工智能与机械臂	国作登字-2020-L-01107203	越疆科技	2018.09.01	原始取得	无

附件 4 落实投资者关系管理相关规定的安排、股利分配决策程序、股东投票机制建立情况

（一）落实投资者关系管理相关规定的安排

1、信息披露制度和流程

公司已按照《公司法》《证券法》《深圳证券交易所创业板股票上市规则》《上市公司信息披露管理办法》等法律、法规、部门规章及其他规范性文件制定了《信息披露管理制度》。该制度明确了重大信息报告、审批及披露等相关内容，明确了公司管理人员在信息披露和投资者关系管理中的责任和义务。该制度有助于加强公司与投资者之间的信息沟通，提升规范运作和公司治理水平，切实保护投资者的合法权益。

本次公开发行股票上市后，公司将严格按照上述法律、规范性文件以及《公司章程（草案）》《信息披露管理制度》的规定，认真履行公司的信息披露义务，及时公告公司在涉及重要生产经营、重大投资、重大财务决策等方面的事项，包括公布定期报告（年度报告、中期报告、季度报告）和临时公告，确保披露信息的真实性、准确性、完整性和及时性，保证投资者能够公开、公正、公平地获取公开披露的信息。

2、投资者沟通渠道的建立情况

为进一步加强公司与投资者之间的信息沟通，促进公司与投资者之间建立长期、稳定的良性关系，切实保护投资者特别是社会公众投资者的合法权益，公司制定了上市后适用的《投资者关系管理制度》。该制度明确了投资者享有的权利及履行权利的程序，对投资者关系管理的基本原则与目的、投资者关系管理的对象与工作内容等方面进行了详细规定。

公司专设董事会办公室负责信息披露和投资者关系管理工作，主管负责人为董事会秘书。为确保与投资者沟通渠道畅通，为投资者依法参与公司决策管理提供便利条件，董事会秘书将负责接待投资者来访，回答投资者咨询，向投资者提供公司披露的资料等。董事会办公室的联系方式如下：

联系人：尼尧擎

电话：0755-26914102

传真：0755-26914102

电子信箱：ir@dobot-robots.com

3、未来开展投资者关系管理的规划

公司未来将持续重视和加强投资者关系管理工作，严格遵守有关法律、法规和《公司章程（草案）》《信息披露管理制度》《投资者关系管理制度》等相关规定。公司将充分利用电话、传真、电子邮箱、官方网站、股东会等方式和媒介与投资者之间保持畅通的信息沟通，不断提高公司投资者关系管理工作的专业性，加强投资者对公司的了解，积极听取投资者的意见与建议，促进公司与投资者之间的良性互动关系，切实维护全体股东利益，特别是中小股东的利益。

（二）股利分配决策程序

发行人的股利分配政策已经公司 2026 年第一次临时股东会会议审议通过，参见本招股说明书“第九节 投资者保护”之“二、股利分配政策”。

（三）股东投票机制建立情况

根据公司上市后生效的《公司章程（草案）》，公司已建立了较为完善的股东投票机制，主要规定如下：

1、累积投票机制

股东会就选举董事进行表决时，根据本章程的规定或者股东会的决议，可以实行累积投票制。股东会就选举两名以上独立董事或单一股东及其一致行动人拥有权益的股份比例在 30%及以上时选举两名及以上非独立董事进行表决时，应当实行累积投票制。

前款所称累积投票制是指股东会选举董事时，每一股份拥有与应选董事人数相同的表决权，股东拥有的表决权可以集中使用。每位股东拥有的表决票数等于其所持有的股份数乘以其有权选出的董事人数的乘积数，每位股东可以将其拥有的全部表决票投向某一位董事候选人，也可以任意分配给其有权选举的所有董事候选人，得票多者当选。但当选董事的得票数必须超过出席股东会有表决权的股东所持股份数量的 1/2。

2、中小投资者单独计票机制

股东会审议影响中小股东利益的重大事项时，对中小股东的表决情况应当单独计票并披露。

3、网络投票方式召开股东会

本公司召开股东会的地点为公司住所地或会议通知列明的其它地点。股东会将设置会场，以现场会议形式与网络投票相结合的方式召开。股东通过网络投票方式参加股东会的，视为出席。

同一表决权只能选择现场、网络或者其他表决方式中的一种。同一表决权出现重复表决的以第一次投票结果为准。通过网络或者其他方式投票的股东或者其代理人，有权通过相应的投票系统查验自己的投票结果。在正式公布表决结果前，股东会现场及其他表决方式中所涉及的公司、计票人、监票人、股东、网络服务方等相关各方对表决情况均负有保密义务。

股东会网络或者其他方式投票的开始时间，不得早于现场股东会召开前一日下午 3:00，并不得迟于现场股东会召开当日上午 9:30，其结束时间不得早于现场股东会结束当日下午 3:00。

4、征集股东投票权

董事会、独立董事、持有 1%以上有表决权股份的股东或者依照法律、行政法规或者中国证监会的规定设立的投资者保护机构，可以向公司股东公开请求委托其代为出席股东会并代为行使提案权、表决权等股东权利。除法律法规另有规定外，上市公司及股东会召集人不得对征集人设置条件。征集投票权应当向被征集人充分披露股东作出授权委托所必须的信息。禁止以有偿或者变相有偿的方式征集股东投票权。除法定条件外，公司不得对征集投票权提出最低持股比例限制。

附件 5 与投资者保护相关的承诺

（一）关于股份锁定与减持意向的承诺

1、控股股东、实际控制人刘培超承诺如下：

（1）自公司股票在创业板上市之日起 36 个月内，不转让或者委托他人管理本人直接及间接持有的公司首次公开发行股票前已发行的 A 股股份，也不得提议由公司回购该部分股份。若因公司进行权益分派等导致本人持有的公司 A 股股份发生变化的，本人仍将遵守上述承诺。

若发行人本次发行上市时未盈利，在发行人实现盈利前，本人自发行人股票上市之日起 3 个完整会计年度内，不减持发行人首次公开发行前已发行的 A 股股份（以下简称“首发前 A 股股份”）；自发行人股票上市之日起第 4 个会计年度和第 5 个会计年度内，每年减持的首发前 A 股股份不得超过发行人股份总数的 2%，并应当符合深圳证券交易所关于减持股份的其他相关规定。发行人实现盈利后，本人方可自当年年度报告披露后次日起减持首发前 A 股股份，但该等减持应当遵守本承诺函的其他承诺及《深圳证券交易所创业板股票上市规则》的其他规定。

（2）如本人拟在锁定期满后两年内减持的，减持价格不低于发行价格。发行人上市后 6 个月内如其股票连续 20 个交易日的收盘价均低于发行价，或者上市后 6 个月期末（如该日不是交易日，则为该日后第 1 个交易日）收盘价低于发行价，本人直接或间接持有发行人股票的锁定期限将自动延长 6 个月。如果发行人上市后，发生派息、送股、资本公积转增股本等除权除息事项的，上述发行价将为除权除息后的价格。

（3）本人持续看好公司业务前景，全力支持公司发展，拟长期持有公司股票。本人实施减持时（若本人为持股 5%以上的股东），将严格遵守中国证监会、深圳证券交易所关于股东减持的相关规定，结合发行人稳定股价、开展经营、资本运作的需要，审慎制定股票减持计划、逐步减持，并将及时、准确地履行信息披露义务。在实施减持时，将按照相关法律法规的要求进行公告，未履行相关法律法规要求的公告程序前不减持所持公司 A 股股份。

（4）如本人担任董事、高级管理人员，则在此期间以及本人就任时确定的

任期内及任期届满后 6 个月内，每年转让股份数不超过本人持有的公司股份总数的 25%，离职后半年内不转让本人持有的公司股份。本人承诺同时遵守法律、行政法规、部门规章、规范性文件以及深圳证券交易所业务规则对董事、高级管理人员股份转让的其他规定。

（5）本人在限售期满后减持首发前 A 股股份的，应当明确并披露公司未来 12 个月的控制权安排，保证公司持续稳定经营。

（6）若发行人存在重大违法情形，触及退市标准的，自相关行政处罚决定或者司法裁判作出之日起至公司股票终止上市前，本人不减持持有的发行人 A 股股份。

（7）本人减持股份时，将依照《中华人民共和国证券法》《上市公司股东减持股份管理暂行办法》《深圳证券交易所创业板股票上市规则》等相关法律、法规、规则的规定，按照规定的减持方式、减持比例、减持价格、信息披露等要求，保证减持公司股份的行为符合中国证监会、深圳证券交易所相关法律、法规的规定。

（8）在本人持股期间，若股份锁定和减持的法律、法规、规范性文件、政策及证券监管机构的要求发生变化，则本人愿意自动适用变更后法律、法规、规范性文件、政策及证券监管机构的要求。

（9）本人不会因职务变更、离职等原因而拒绝履行上述承诺。

若本人未履行上述承诺，本人将在发行人股东会及中国证监会指定报刊上或证券交易所网站公开就未履行股票锁定期及减持意向承诺向发行人股东和社会公众投资者道歉。若本人因未履行上述承诺而获得收入的，所得收入归发行人所有，并将前述收入支付给发行人指定账户。如果因本人未履行上述承诺事项给发行人或者其他投资者造成损失的，本人将向发行人或者其他投资者依法承担赔偿责任。

本承诺函为不可撤销承诺，自作出之日起即对本人具有法律约束力。

控股股东、实际控制人刘培超出具关于股份锁定及减持意向的补充承诺如下：

若公司 2028 年度仍未实现盈利（即公司股票在创业板上市当年至 2028 年（含当年）的任一完整会计年度均未实现盈利，下同）或者在创业板上市当年较在创业板上市前一年净利润（以扣除非经常性损益后归母净利润为准，下同）下滑 50%以上的，则本人届时所持公司 A 股股份锁定期限延长 12 个月；若公司 2029 年度仍未实现盈利或者创业板上市第二年较创业板上市前一年净利润下滑 50%以上的，则本人届时所持公司 A 股股份锁定期限在前项基础上延长 12 个月；若公司 2030 年度仍未实现盈利或者创业板上市第三年较创业板上市前一年净利润下滑 50%以上的，则本人届时所持公司 A 股股份锁定期限在前述两项基础上延长 12 个月。前述“届时所持公司 A 股股份”分别指本人在发行人上市前取得，上市当年及之后第二年、第三年公司年报披露时仍持有的 A 股股份。

2、公司股东新余市齐墨咨询合伙企业（有限合伙）、新余市楚墨项目投资合伙企业（有限合伙）、新余市鲁墨项目投资合伙企业（有限合伙）

（1）本企业自发行人股票在创业板上市之日起 12 个月内，不转让或者委托他人管理本企业直接和间接持有的公司首次公开发行股票前已发行的 A 股股份，也不提议由公司回购该部分股份。若因公司进行权益分派等导致本企业持有的公司 A 股股份发生变化的，本企业仍将遵守上述承诺。

若发行人本次发行上市时未盈利，在发行人实现盈利前，本企业自发行人股票上市之日起 3 个完整会计年度内，不减持发行人首次公开发行前已发行的 A 股股份（以下简称“首发前 A 股股份”）；自发行人股票上市之日起第 4 个会计年度和第 5 个会计年度内，每年减持的首发前 A 股股份不得超过发行人股份总数的 2%，并应当符合深圳证券交易所关于减持股份的其他相关规定。发行人实现盈利后，本企业方可自当年年度报告披露后次日起减持首发前 A 股股份，但该等减持应当遵守本承诺函的其他承诺及《深圳证券交易所创业板股票上市规则》的其他规定。

（2）公司股票上市后六个月内如其股票连续 20 个交易日的收盘价均低于发行价，或者上市后 6 个月期末（如该日不是交易日，则为该日后第 1 个交易日）收盘价低于发行价，本企业直接或间接持有公司股票的锁定期限自动延长 6 个月。如果公司上市后，发生派息、送股、资本公积转增股本等除权除息事项的，上述发行价将为除权除息后的价格。

（3）本企业持续看好公司业务前景，全力支持公司发展，拟长期持有公司股票。本企业实施减持时（若本企业仍为持股 5%以上的股东），将按照相关法律法规的要求进行公告，未履行相关法律法规要求的公告程序前不减持所持公司 A 股股份。

（4）本企业减持股份时，将依照《中华人民共和国证券法》《上市公司股东减持股份管理暂行办法》《深圳证券交易所创业板股票上市规则》等相关法律、法规、规则的规定，按照规定的减持方式、减持比例、减持价格、信息披露等要求，保证减持公司股份的行为符合中国证监会、深圳证券交易所相关法律、法规的规定。

（5）如本企业拟在锁定期满后两年内减持的，减持价格不低于发行价。锁定期满后，本企业每年减持股份数不超过本企业上市前持有的公司股份总数的 25%。如遇除权除息事项，上述发行价相应调整。锁定期满后两年内，本企业股东/合伙人中属于公司董事、高级管理人员的，其减持公司股份应遵守其作出的股份锁定、减持意向承诺及相关法律法规的规定。

（6）在本企业持股期间，若股份锁定和减持的法律、法规、规范性文件、政策及证券监管机构的要求发生变化，则本企业愿意自动适用变更后法律、法规、规范性文件、政策及证券监管机构的要求。

（7）若发行人存在重大违法情形，触及退市标准的，自相关行政处罚决定或者司法裁判作出之日起至公司股票终止上市前，本企业不减持持有的发行人 A 股股份。

若本企业未履行上述承诺，本企业将在发行人股东会及中国证监会指定报刊上或证券交易所网站公开就未履行股票锁定期及减持意向承诺向发行人股东和社会公众投资者道歉。若本企业因未履行上述承诺而获得收入的，所得收入归发行人所有，并将前述收入支付给发行人指定账户。如果因本企业未履行上述承诺事项给发行人或者其他投资者造成损失的，本企业将向发行人或者其他投资者依法承担赔偿责任。

本承诺函为不可撤销承诺，自作出之日起即对本企业具有法律约束力。

3、公司股东吴志文、刘丹承诺如下：

（1）本人所持公司股份自公司股票在创业板上市之日起 12 个月内，本人不转让或者委托他人管理在首次公开发行前本人持有的公司 A 股股份，也不提议由公司回购该等股份。若因公司进行权益分派等导致本人持有的公司 A 股股份发生变化的，本人仍将遵守上述承诺。

（2）本人将在遵守相关法律、法规、中国证监会和深圳证券交易所对股份减持的各项规定的前提下，减持所持有的发行人 A 股股份；在实施减持时，将按照相关法律法规的要求进行公告，未履行相关法律法规要求的公告程序前不减持所持公司股份。

（3）在本人持股期间，若股份锁定和减持的法律、法规、规范性文件、政策及证券监管机构的要求发生变化，则本人愿意自动适用变更后法律、法规、规范性文件、政策及证券监管机构的要求。

若本人未履行上述承诺，本人将在发行人股东会及中国证监会指定报刊上或证券交易所网站公开就未履行股票锁定期及减持意向承诺向发行人股东和社会公众投资者道歉。若本人因未履行上述承诺而获得收入的，所得收入归发行人所有，本人将在获得收入的五日内将前述收入支付给发行人指定账户。如果因本人未履行上述承诺事项给发行人或者其他投资者造成损失的，本人将向发行人或者其他投资者依法承担赔偿责任。

本承诺函为不可撤销承诺，自作出之日起即对本人具有法律约束力。

4、公司股东深圳群达科技有限合伙企业（有限合伙）、中原前海股权投资基金（有限合伙）、前海股权投资基金（有限合伙）、无锡产发服务贸易投资基金合伙企业（有限合伙）、深圳千帆企航壹号私募股权投资基金合伙企业（有限合伙）、海口市国盈君和企业管理合伙企业（有限合伙）承诺如下：

（1）本企业所持公司股份自公司股票在创业板上市之日起 12 个月内，本企业不转让或者委托他人管理在首次公开发行前本企业持有的公司 A 股股份，也不提议由公司回购该等股份。若因公司进行权益分派等导致本企业持有的公司 A 股股份发生变化的，本企业仍将遵守上述承诺。

（2）本企业将在遵守相关法律、法规、中国证监会和深圳证券交易所对股

份减持的各项规定的前提下，减持所持有的发行人股份；在实施减持时，将按照相关法律法规的要求进行公告，未履行相关法律法规要求的公告程序前不减持所持公司股份。

（3）在本企业持股期间，若股份锁定和减持的法律、法规、规范性文件、政策及证券监管机构的要求发生变化，则本企业愿意自动适用变更后法律、法规、规范性文件、政策及证券监管机构的要求。

若本企业未履行上述承诺，本企业将在发行人股东会及中国证监会指定报刊上或证券交易所网站公开就未履行股票锁定期及减持意向承诺向发行人股东和社会公众投资者道歉。若本企业因未履行上述承诺而获得收入的，所得收入归发行人所有，本企业将在获得收入的五日内将前述收入支付给发行人指定账户。如果因本企业未履行上述承诺事项给发行人或者其他投资者造成损失的，本企业将向发行人或者其他投资者依法承担赔偿责任。

为免歧义，本企业所持公司境内未上市股份，在公司股票在创业板上市之日前已办理完成港股全流通的，不受本承诺函的限制。

本承诺函为不可撤销承诺，自作出之日起即对本企业具有法律约束力。

5、公司股东/董事郎需林、姜宇、刘主福，股东/高级管理人员欧阳小娟承诺如下：

（1）自公司股票在创业板上市之日起 12 个月内，不转让或者委托他人管理本人持有的公司首次公开发行股票前已发行的 A 股股份，也不由公司回购该部分股份。若因公司进行权益分派等导致本人持有的公司 A 股股份发生变化的，本人仍将遵守上述承诺。

若发行人本次发行上市时未盈利，在发行人实现盈利前，本人自发行人股票上市之日起 3 个完整会计年度内，不得减持发行人首次公开发行前已发行的股份（以下简称“首发前 A 股股份”）；本人在前述期间内离职的，继续遵守前述承诺。发行人实现盈利后，本人方可自当年年度报告披露后次日起减持首发前 A 股股份，但该等减持应当遵守本承诺函的其他承诺及《深圳证券交易所创业板股票上市规则》的其他规定。

（2）如本人拟在锁定期满后两年内减持的，减持价格不低于发行价格。公

司上市后 6 个月内如公司股票连续 20 个交易日的收盘价均低于发行价，或者上市后 6 个月期末（如该日不是交易日，则为该日后第 1 个交易日）收盘价低于发行价，本人持有公司股票的锁定期限将自动延长 6 个月。如果公司上市后，发生派息、送股、资本公积转增股本等除权除息事项的，上述发行价将为除权除息后的价格。

（3）本人在担任公司董事/高级管理人员期间，则在此期间以及本人就任时确定的任期内及任期届满后 6 个月内，每年转让股份数不超过本人持有的公司股份总数的 25%，离职后半年内不转让本人持有的公司股份。本人承诺同时遵守法律、行政法规、部门规章、规范性文件以及深圳证券交易所业务规则对董事、高级管理人员股份转让的其他规定。

（4）若发行人存在重大违法情形，触及退市标准的，自相关行政处罚决定或者司法裁判作出之日起至公司股票终止上市前，本人不减持持有的发行人 A 股股份。

（5）本人减持股份时，将依照《中华人民共和国证券法》《上市公司股东减持股份管理暂行办法》《深圳证券交易所创业板股票上市规则》等相关法律、法规、规则的规定，按照规定的减持方式、减持比例、减持价格、信息披露等要求，保证减持公司股份的行为符合中国证监会、深圳证券交易所相关法律、法规的规定。

（6）在本人持股期间，若股份锁定和减持的法律、法规、规范性文件、政策及证券监管机构的要求发生变化，则本人愿意自动适用变更后法律、法规、规范性文件、政策及证券监管机构的要求。

（7）前述承诺不因本人职务变更、离职等原因而失去效力。若本人因未履行上述承诺而获得收益的，所得收益归发行人所有。如果因本人未履行上述承诺事项给发行人及其投资者造成损失的，本人将向发行人及其投资者依法承担赔偿责任。

本承诺函为不可撤销承诺，自作出之日起即对本人具有法律约束力。

（二）关于稳定股价及相应约束措施的承诺函

发行人、控股股东/实际控制人以及其他董事（不含独立董事）、高级管理

人员刘培超、郎需林、姜宇、刘主福、尼尧擎、**欧阳小娟**承诺如下：

“为维护公司股票上市股价的稳定，充分保护发行人股东特别是中小股东的权益，根据《中华人民共和国公司法》《中华人民共和国证券法》《中国证监会关于进一步推进新股发行体制改革的意见》等法律、行政法规和规范性文件有关规定，深圳市越疆科技股份有限公司（以下简称“公司”）及其控股股东、实际控制人、公司董事（不含独立董事）和高级管理人员就公司在首次公开发行人民币普通股（A股）股票并在创业板上市后三年内稳定股价的相关事宜作出如下承诺：

一、稳定股价措施的启动条件

自公司A股股票上市之日起3年内，若公司A股股票连续20个交易日的收盘价（期间如公司发生派息、送股、资本公积转增股本等除权除息事项，则上述价格相应调整，下同）均低于公司最近一期经审计的每股净资产（每股净资产=最近一期经审计的归属于母公司股东的净资产/公司股份总数，下同）时，且公司情况同时满足《中华人民共和国公司法》《中华人民共和国证券法》、中国证券监督管理委员会以及证券交易所对于回购等股本变动行为的规定，则公司将启动稳定股价措施。

二、稳定股价措施的具体措施

公司及相关主体将按照以下顺序实施稳定股价的措施：

（一）公司回购

1、公司为稳定股价之目的回购股票，应符合《上市公司股份回购规则》《深圳证券交易所上市公司自律监管指引第9号——回购股份》等相关法律、法规的规定，且同时保证回购结果不会导致公司的股权分布不符合上市条件。

2、公司董事会对回购股份作出决议，公司董事承诺就该等回购事宜在董事会上投赞成票。若根据当时适用的相关规定，回购股份需要股东会审议通过，则公司股东会对回购股份做出决议，须经出席会议的股东所持表决权的三分之二以上通过。公司控股股东、实际控制人承诺就该等回购事宜在股东会中投赞成票。

3、公司为稳定股价之目的进行股份回购，还应符合下列各项：（1）公司回

购股份的资金为自有资金，回购价格不超过公司最近一期经审计的每股净资产；

（2）公司单一会计年度累计用于回购的资金金额不超过上一会计年度经审计的归属于公司股东净利润的 50%；（3）公司用于回购股份的资金总额累计不超过公司本次发行上市所募集资金的总额。

（二）控股股东、实际控制人增持

1、公司控股股东、实际控制人应在符合《中华人民共和国公司法》《中华人民共和国证券法》《上市公司收购管理办法》等法律法规及与上市公司股东增持有关的部门规章、规范性文件所规定条件的前提下，对公司股票进行增持。

在控股股东、实际控制人增持公司股票不会致使公司将不满足法定上市条件或触发控股股东的要约收购义务的前提下，若（1）公司无法实施回购股票或回购股票议案未获得公司股东会批准；（2）公司虽实施股票回购计划但仍未满足“公司股票连续 5 个交易日的收盘价均已高于最近一期经审计的每股净资产”之条件时，控股股东、实际控制人将在符合《上市公司收购管理办法》及中国证监会相关规定的前提下增持公司股票。

2、控股股东、实际控制人在实施前述稳定公司股价的方案时，增持 A 股股份的价格不超过公司最近一期经审计的每股净资产；用于增持 A 股股份的资金不低于其上一年度于公司取得现金分红税后总额的 10%，且不超过其上一年度于公司取得税后现金分红总额的 20%。

（三）董事（不含独立董事，下同）、高级管理人员增持

1、公司董事、高级管理人员应在符合《中华人民共和国公司法》《中华人民共和国证券法》等法律法规及与上市公司董事、高级管理人员增持有关的部门规章、规范性文件所规定条件的前提下，对公司 A 股股票进行增持。

在公司控股股东、实际控制人增持公司股票方案实施完成后，如公司股票仍未满足“公司股票连续 5 个交易日的收盘价均已高于公司最近一期经审计的每股净资产”之条件，并且董事和高级管理人员增持公司股票不会致使公司将不满足法定上市条件或促使控股股东、实际控制人履行要约收购义务时，在公司领取薪酬的董事或高级管理人员应在符合相关法律、法规及规范性文件的条件和要求的前提下对公司 A 股股票进行增持。

2、在公司领取薪酬的董事或高级管理人员，在实施前述稳定公司股价的方案时，增持公司 A 股股份的价格不超过公司最近一期经审计的每股净资产；单一年度用于增持 A 股股票的资金不低于其上一年度于公司取得税后薪酬总额的 10%，且不超过其上一年度于公司取得税后薪酬总额的 20%；增持完成后，公司的股权分布应当符合上市条件，增持股份行为及信息披露应当符合《中华人民共和国公司法》《中华人民共和国证券法》及其他相关法律、行政法规的规定。

3、公司未来若有新选举或新聘任的董事、高级管理人员且其从公司领取薪酬的，均应当履行公司在首次公开发行人民币普通股（A 股）股票并上市时董事、高级管理人员已作出的相应承诺。

（四）稳定股价措施的再度触发

公司稳定股价措施实施完毕后，如公司上市后三年内股票价格再度触发启动股价稳定措施的条件，则公司、控股股东、实际控制人及董事、高级管理人员等相关责任主体将继续按照上述措施履行相关义务。在每一个自然年度，公司需强制启动股价稳定措施的义务仅限一次。

三、稳定股价方案的终止情形

自公司股价稳定方案公告之日起，若出现以下任一情形，则视为本次稳定股价措施实施完毕及承诺履行完毕，已公告的稳定股价方案终止执行：

1、公司 A 股股票连续 5 个交易日的收盘价均高于公司最近一期经审计的每股净资产（最近一期审计基准日后，因利润分配、资本公积金转增股本、增发、配股等情况导致公司净资产或股份总数出现变化的，每股净资产相应进行调整）；

2、公司继续回购股份或控股股东、实际控制人、董事、高级管理人员增持公司 A 股股份将导致公司股权分布不符合上市条件；

3、继续增持股票将导致控股股东及/或实际控制人及/或董事及/或高级管理人员需要履行要约收购义务且其未计划实施要约收购；

4、各相关主体在连续 12 个月内购买股份的数量或用于购买股份的金额已达到上限。

四、约束措施

公司将提示及督促公司的控股股东、实际控制人、董事、高级管理人员（包括公司现任董事、高级管理人员，以及未来新选举或聘任的董事、高级管理人员）严格履行在公司首次公开发行股票并上市时公司、控股股东、实际控制人、董事、高级管理人员已作出的关于股价稳定措施的相应承诺。

公司自愿接受证券监管部门、证券交易所等有关主管部门对股价稳定预案的制订、实施等进行监督，并承担法律责任。在启动股价稳定措施的前提条件满足时，如果公司、控股股东、实际控制人、董事、高级管理人员未采取上述稳定股价的具体措施的，相关责任主体承诺接受以下约束措施：

1、相关责任主体将通过公司在公司股东会及中国证监会指定报刊上公开说明未采取上述稳定股价措施的具体原因并向公司股东和社会公众投资者道歉，并提出补充承诺或替代承诺，以尽可能保护投资者的权益。

2、相关责任主体自愿接受监管机构、自律组织及社会公众的监督，若违反相关承诺将依法承担相应责任。”

（三）关于欺诈发行上市的股份回购和股份买回的承诺函

1、发行人承诺如下：

（1）包括招股说明书在内的上市申请文件所载之内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏之情形，亦不存在本公司不符合发行上市条件而以欺骗手段骗取发行注册的情形。

（2）若证券监督管理部门或其他有权部门认定包括招股说明书在内的上市申请文件所载之内容存在任何虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏之情形，且该等情形对判断本公司是否符合法律规定的发行条件构成重大且实质影响的，或存在以欺诈手段骗取发行注册的情形，则本公司承诺将按如下方式依法回购本公司首次公开发行的全部新股：

①若上述情形发生于本公司首次公开发行的新股已完成发行但未上市交易的阶段内，自上述情形发生之日起5个工作日内，本公司按照发行价并加算银行同期存款利息将募集资金返还已缴纳股票申购款的投资者；

②若上述情形发生于本公司首次公开发行的新股已完成上市交易之后，自上

述情形发生之日起 5 个工作日内，本公司将制订股份回购方案并按照有关法律法规和公司章程的规定提交董事会、股东会审议批准。回购价格不低于本公司股票发行价（指本公司首次公开发行 A 股股票的发行价格，如果本公司上市后因派发现金红利、配股、送股、缩股、股份拆分、转增股本、增发新股等原因进行除权、除息的，则按照深圳证券交易所的有关规定作除权除息处理）加算股票发行后至回购时相关期间银行同期活期存款利息。

（3）若包括招股说明书在内的上市申请文件所载之内容被证券监督管理部门或其他有权部门认定存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，或存在以欺骗手段骗取发行注册的情形，而致使投资者在证券交易中遭受损失的，则本公司将依照相关法律、法规规定承担民事赔偿责任，赔偿投资者损失。该等损失的赔偿金额以投资者因此而实际发生的直接损失为限，具体的赔偿标准、赔偿主体范围、赔偿金额等细节内容待上述情形实际发生时，依据最终确定的赔偿方案为准，或证券监督管理部门、司法机关认定的方式或金额确定。

2、发行人控股股东、实际控制人刘培超承诺如下：

（1）包括招股说明书在内的上市申请文件所载之内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏之情形，亦不存在公司不符合发行上市条件而以欺骗手段骗取发行注册的情形。

（2）若证券监督管理部门或其他有权部门认定包括招股说明书在内的上市申请文件所载之内容存在任何虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏之情形，且该等情形对判断公司是否符合法律规定的发行条件构成重大且实质影响的，或存在以欺诈手段骗取发行注册的情形，则本人将在证券监督管理部门或其他有权部门确认后 5 个工作日内启动股份购回程序，购回公司本次公开发行的全部新股。

（3）若包括招股说明书在内的上市申请文件所载之内容被证券监督管理部门或其他有权部门认定存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，或存在以欺骗手段骗取发行注册的情形，而致使投资者在证券交易中遭受损失的，则本人将依照相关法律、法规规定承担民事赔偿责任，赔偿投资者损失。该等损失的赔偿金额以投资者因此而实际发生的直接损失为限，具体的赔偿标准、赔偿主体范围、赔偿金额等细节内容待上述情形实际发生时，依据最终确定的赔偿方案为准，或

证券监督管理部门、司法机关认定的方式或金额确定。

（四）关于招股说明书不存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏的承诺

1、发行人承诺如下：

（1）公司首次公开发行人民币普通股（A 股）股票并在创业板上市招股说明书及其他信息披露资料不存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，公司对其真实性、准确性和完整性承担法律责任。

（2）公司首次公开发行人民币普通股（A 股）股票并在创业板上市招股说明书及其他信息披露资料如有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，对判断发行人是否符合法律规定的发行条件构成重大、实质影响的，发行人将以市场价回购首次公开发行的全部新股，并支付从首次公开发行完成日至股票回购公告日的同期银行存款利息作为赔偿。

（3）公司首次公开发行人民币普通股（A 股）股票并在创业板上市招股说明书及其他信息披露资料如有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，致使投资者在证券交易中遭受损失的，公司将依法赔偿投资者损失。

2、发行人控股股东、实际控制人刘培超承诺如下：

（1）公司首次公开发行人民币普通股（A 股）股票并在创业板上市的招股说明书及其他信息披露资料所载之内容不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，且本人对招股说明书及其他信息披露资料所载内容的真实性、准确性、完整性承担相应的法律责任。

（2）若中国证监会、深圳证券交易所或其他有权部门认定招股说明书及其他信息披露资料所载之内容存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，且该等情形对判断公司是否符合法律规定的发行条件构成重大且实质影响的，则本人将以市场价购回已转让的原限售股份（如有），并支付从首次公开发行完成日至股票回购公告日的同期银行存款利息作为赔偿。

（3）若招股说明书及其他信息披露资料所载之内容存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，致使投资者在证券交易中遭受损失的，则本人将依照相关法律、法规规定承担民事赔偿责任，赔偿投资者损失。该等损失的赔偿金额以投资

者因此而实际发生的直接损失为限，具体的赔偿标准、赔偿主体范围、赔偿金额等细节内容待上述情形实际发生时，依据最终确定的赔偿方案为准，或中国证监会、深圳证券交易所、司法机关认定的方式或金额确定。

若法律、法规、规范性文件及中国证监会、深圳证券交易所对公司因违反上述承诺而应承担的相关责任及后果有不同规定，本人自愿无条件地遵从该等规定。

3、发行人董事、高级管理人员刘培超、郎需林、姜宇、李贻斌、吴浩云、侯玲玲、刘主福、尼尧擎、欧阳小娟承诺如下：

（1）公司申请首次公开发行人民币普通股（A 股）股票并在创业板招股说明书及其他信息披露资料所载之内容不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，且本人对招股说明书及其他信息披露资料所载内容的真实性、准确性、完整性承担相应的法律责任。

（2）若招股说明书及其他信息披露资料所载之内容存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，致使投资者在证券交易中遭受损失的，则本人将依照相关法律、法规规定承担民事赔偿责任，赔偿投资者损失。该等损失的赔偿金额以投资者因此而实际发生的直接损失为限，具体的赔偿标准、赔偿主体范围、赔偿金额等细节内容待上述情形实际发生时，依据最终确定的赔偿方案为准，或中国证监会、深圳证券交易所、司法机关认定的方式或金额确定。

若法律、法规、规范性文件及中国证监会、深圳证券交易所对公司因违反上述承诺而应承担的相关责任及后果有不同规定，本人自愿无条件地遵从该等规定。

（3）上述承诺不因本人职务变换或离职而改变或导致无效。

（五）关于摊薄即期回报采取填补措施的承诺函

1、发行人控股股东、实际控制人承诺如下：

（1）不越权干预公司的经营管理活动；

（2）不侵占公司的利益；

（3）自本承诺出具后，若中国证监会或深圳证券交易所作出关于填补回报措施及其承诺的其他新的监管规定的，且上述承诺不能满足中国证监会或深圳证券交易所该等规定时，本人承诺届时将按照中国证监会或深圳证券交易所的最新

规定出具补充承诺。

（4）本人将切实履行公司制定的有关填补回报的相关措施以及本人对此作出的任何有关填补被摊薄即期回报措施的承诺。若违反或拒不履行上述承诺，本人愿意根据中国证监会和深圳证券交易所的有关规定依法承担相应责任。

2、发行人董事、高级管理人员刘培超、郎需林、姜宇、李贻斌、吴浩云、侯玲玲、刘主福、尼尧擎、欧阳小娟承诺如下：

（1）忠实、勤勉地履行职责，维护公司和全体股东的合法权益。不无偿或以不公平条件向其他单位或者个人输送利益，也不采用其他方式损害公司的利益；

（2）对本人的职务消费行为进行约束；

（3）不动用公司的资产从事与履行职责无关的投资、消费活动；

（4）在自身职责和权限范围内，本人将促使由公司的董事会或薪酬与考核委员会制定的薪酬制度与填补回报措施的执行情况相挂钩；

（5）如果公司拟实施股权激励，在自身职责和权限范围内，本人将促使公司拟公布的股权激励行权条件与公司填补回报措施的执行情况相挂钩；

（6）本承诺函出具后，如中国证券监督管理委员会或深圳证券交易所作出关于填补回报措施及其承诺相关的其他新的监管规定的，且上述承诺不能满足中国证券监督管理委员会或深圳证券交易所该等规定时，本人承诺届时将按照中国证券监督管理委员会或深圳证券交易所的最新规定出具补充承诺；

（7）作为填补回报措施相关责任主体之一，若本人违反上述承诺或拒不履行上述承诺，本人同意中国证券监督管理委员会和深圳证券交易所等证券监管机构按照其制定或发布的有关规定、规则，对本人作出处罚或采取相关监管措施，若违反上述承诺给公司或者投资者造成损失的，本人将依法承担对公司或者投资者的补偿责任。

（六）关于利润分配政策的承诺

1、发行人承诺如下：

（1）自本公司首次公开发行股票并上市后，将严格执行首次公开发行股票并在创业板上市制作的《深圳市越疆科技股份有限公司章程（草案）》及本公

司股东会审议通过的《深圳市越疆科技股份有限公司首次公开发行人民币普通股（A 股）股票并在创业板上市后三年（含上市当年）内股东分红回报规划》等其他制度文件所规定的利润分配政策，履行利润分配程序，实施利润分配。

（2）若本公司非因不可抗力原因导致未能执行上述承诺内容，将采取下列约束措施：

①本公司将在股东会及中国证券监督管理委员会指定媒体上公开说明未履行承诺的具体原因并向本公司股东和社会公众投资者道歉。

②如果因本公司未履行上述承诺事项，致使投资者在证券交易中遭受损失的，本公司将依法向投资者赔偿相关损失。投资者的损失根据与投资者协商确定的金额，或者依据证券监管部门或其他有权部门认定的金额确定。

（3）若本公司因不可抗力原因导致未能执行上述承诺内容，将采取下列约束措施：

①本公司将在股东会及中国证券监督管理委员会指定媒体上公开说明未履行承诺的具体原因。

②尽快研究将投资者利益损失降低到最小的处理方案，并提交股东会审议，尽可能地保护本公司投资者利益。

2、发行人控股股东、实际控制人刘培超承诺如下：

（1）自公司首次公开发行股票并上市后，将督促公司严格执行首次公开发行股票并在创业板上市制作的《深圳市越疆科技股份有限公司章程（草案）》及公司股东会审议通过的《深圳市越疆科技股份有限公司首次公开发行人民币普通股（A 股）股票并在创业板上市后三年（含上市当年）内股东分红回报规划》等其他制度文件所规定的利润分配政策，履行利润分配程序，实施利润分配。

（2）在审议公司利润分配预案的股东会上，本人将对符合利润分配政策和分红回报规划要求的利润分配预案投赞成票；督促公司根据相关决议实施利润分配。

（七）关于未分配利润为负事项的承诺

本人刘培超作为公司控股股东、实际控制人，就公司整体变更时未分配利润

为负事项，现作出如下声明及承诺：

公司以 2022 年 10 月 31 日为变更基准日依法整体变更设立股份有限公司时，公司的全部资产和负债由变更后的股份有限公司承继。鉴于公司截至 2022 年 10 月 31 日的累计未分配利润为负，本人特此承诺，如因公司整体变更时的债权人对公司整体变更设立股份有限公司有不同意见或对公司整体变更事项存在任何异议，本人将对公司因此遭受的全部损失以及产生的全部费用给予全额赔偿或补偿，并在赔偿或补偿后保证不会向公司或其子公司追偿，确保公司及其子公司不会因此遭受任何经济损失。

本承诺函在本人作为公司控股股东、实际控制人期间持续有效且不可变更或撤销。本人如违反上述承诺，公司有权暂扣本人持有公司股份对应的应付而未付的现金分红，直至违反上述承诺的事项消除，公司有权在暂扣现金分红的范围内直接取得该等补偿。

（八）关于财务独立的声明和承诺

发行人关于财务独立的声明和承诺如下：

本公司已建立独立的财务核算体系，能够独立作出财务决策、具有规范的财务会计制度和对分公司的财务管理制度；公司未与控股股东、实际控制人及其控制的其他企业共用银行账户；

本公司未与控股股东、实际控制人及其控制的其他企业与银行签署诸如现金管理服务 etc 基于网络服务而形成联动账户业务的协议或影响公司财务独立性的其他任何安排。

本公司郑重承诺，上述声明的内容是真实的，不存在任何虚假陈述、遗漏或误导成分。上述声明及承诺如与事实不符，本公司愿意承担由此引起的一切法律责任。

（九）关于避免同业竞争的承诺

发行人控股股东、实际控制人刘培超关于避免同业竞争事宜承诺如下：

1、截至本承诺函出具之日，本人没有以任何形式从事或参与对公司主营业务构成或可能构成直接或间接竞争关系的业务或活动。

2、本人不会单独或与他人，以任何形式直接或间接从事或参与或协助从事或参与任何与公司目前及今后进行的主营业务构成竞争或可能构成竞争的业务或活动。

3、本人或本人控制的其他企业将来因收购、兼并或者以其他方式增加与公司的产品或业务相竞争或可能构成竞争的任何资产或业务，公司有优先购买该等资产或业务的权利；本人或本人控制的其他企业拟出售或转让任何与公司产品或业务相关的任何资产、权益或业务时，公司有优先购买该等资产、业务的权利。

4、本人如拟出售与公司生产、经营相关的任何资产、业务或技术，公司均有优先购买的权利，本人保证在相关资产、业务出售和技术转让时给予公司的条件不亚于向任何独立第三方提供的条件。

5、本承诺函自签署出具之日起立即生效，即对本人具有法律约束力。自本函生效至本人不再作为公司的控股股东、实际控制人的任何时候，本人将严格遵守并履行本函所作的承诺及保证义务；对于违反本函承诺及保证义务的，本人将采取一切必要且有效的措施及时纠正消除由此造成公司的不利影响，并对造成公司直接和间接损失承担赔偿责任。

6、公司首次公开发行股票并上市经注册后，本人同意并自愿接受国家证券监管机构、深圳证券交易所对本人履行本函之承诺及保证义务情况的持续监管。

（十）关于避免资金占用的承诺

发行人控股股东、实际控制人刘培超关于避免资金占用事宜承诺如下：

本人将严格遵守公司相关管理制度，不以任何形式（包括但不限于借款、代偿债务、代垫款项或其他直接或间接方式）占用公司及其子公司的资金或其他资产，并承诺不通过本人控制的其他企业占用公司及其子公司的资金或其他资产。

本承诺在本人作为公司控股股东、实际控制人期间持续有效且不可变更或撤销。如违反上述承诺，本人愿意承担由此产生的全部责任，充分赔偿或补偿由此给公司及其子公司造成的所有直接或间接损失。

（十一）关于业绩下滑情形的相关承诺

发行人控股股东、实际控制人刘培超及深圳市越疆咨询合伙企业（有限合伙）

承诺如下：

1、发行人上市当年较上市前一年净利润下滑 50%以上的，延长本人/本企业届时所持 A 股股份锁定期限 12 个月；

2、发行人上市第二年较上市前一年净利润下滑 50%以上的，在前项基础上延长本人/本企业届时所持 A 股股份锁定期限 12 个月；

3、发行人上市第三年较上市前一年净利润下滑 50%以上的，在前两项基础上延长本人/本企业届时所持 A 股股份锁定期限 12 个月。

本承诺函为不可撤销承诺，自作出之日起即对本人/本企业具有法律约束力。

（十二）关于未履行承诺的约束措施的承诺

发行人、控股股东/实际控制人刘培超、深圳市越疆咨询合伙企业（有限合伙）、5%以上股东新余市齐墨咨询合伙企业（有限合伙）、新余市楚墨项目投资合伙企业（有限合伙）、新余市鲁墨项目投资合伙企业（有限合伙）以及董事、高级管理人员刘培超、郎需林、姜宇、李贻斌、吴浩云、侯玲玲、刘主福、尼尧擎、欧阳小娟承诺如下：

1、本人/本企业将严格履行本人/本企业就首次公开发行人民币普通股（A 股）股票并在创业板上市所作出的所有公开承诺事项，积极接受社会监督；

2、如本人/本企业在招股说明书中作出的相关承诺未能履行、确已无法履行或无法按期履行的（因相关法律法规、政策变化、自然灾害及其他不可抗力等本企业无法控制的客观原因导致的除外），本人/本企业将自愿承担相应的法律后果和民事赔偿责任，并采取以下措施：

（1）及时、充分披露本人/本企业承诺未能履行、无法履行或无法按期履行的具体原因；

（2）向公司及其投资者提出补充承诺或替代承诺，以尽可能保护公司及股东、投资者的权益，并将上述补充承诺或替代承诺提交公司股东会审议；

（3）在股东会及中国证监会指定的披露媒体上公开说明未履行的具体原因，并向股东和投资者道歉；

（4）本人/本企业因违反相关承诺所得收益将归属于公司，因此给公司或投

资者造成损失的，本人/本企业将依法对公司或投资者进行赔偿。

3、如因相关法律法规、政策变化、自然灾害及其他不可抗力等本人/本企业无法控制的客观原因导致本人/本企业承诺未能履行、确已无法履行或无法按期履行的，本人/本企业将及时、充分披露本人/本企业承诺未能履行、无法履行或无法按期履行的具体原因，并及时研究新的解决方案，尽可能保护公司及其投资者的权益。

附件 6 发行人及其他责任主体作出的与发行人本次发行上市相关的其他承诺事项

（一）关于股东信息披露的承诺函

发行人就股东信息披露事项作出承诺如下：

1、本公司的境内未上市股份股东均具备持有本公司股份的主体资格，不存在法律法规规定禁止持股的主体直接或间接持有本公司境内未上市股份的情形。

2、除本次发行上市招股说明书已披露情形外，本次发行的中介机构或其负责人、高级管理人员、经办人员不存在直接或间接持有本公司境内未上市股份或其他权益的情形。

3、本公司境内未上市股份股东不存在以本公司股权进行不当利益输送情形。

4、本公司不存在证监会系统离职人员及其父母、配偶、子女、子女配偶直接或间接持有本公司境内未上市股份的情形。

5、本公司历史沿革上曾经存在的股权代持情形在本次发行上市申请前已依法解除，并已在招股说明书中披露其形成原因、演变情况、解除过程，前述股权代持不存在纠纷或潜在纠纷等情形；

6、本公司境内未上市股份股东不存在股权争议、纠纷或潜在争议、纠纷情形。

7、本公司已及时向本次发行的中介机构提供了真实、准确、完整的资料，积极和全面配合了本次发行的中介机构开展尽职调查，依法在本次发行的申报文件中真实、准确、完整地披露了境内未上市股份股东信息，履行了信息披露义务。

8、本公司确认上述承诺真实、有效，并愿意承担相应的法律责任。

（二）关于规范和减少关联交易的承诺

发行人控股股东/实际控制人、刘培超、发行人股东新余市齐墨咨询合伙企业（有限合伙）、新余市楚墨项目投资合伙企业（有限合伙）、新余市鲁墨项目投资合伙企业（有限合伙）以及董事、高级管理人员刘培超、郎需林、姜宇、李贻斌、吴浩云、侯玲玲、刘主福、尼尧擎、**欧阳小娟**关于规范和减少关联交易事

宜的承诺如下：

1、本人/本企业（含本人/本企业控制的企业，下同）将尽量减少和避免与公司之间发生关联交易。对于公司能够通过市场方式与独立第三方之间发生的交易，将由公司与独立第三方之间进行交易。本人/本企业不会以向公司拆借、占用等方式使用资金或采取由公司代垫款项、代偿债务等方式侵占公司资金。

2、对于本人/本企业与公司及子公司之间确有必要发生的一切交易行为，均将严格遵守市场原则，本着平等互利、等价有偿的一般原则，公平合理地进行。

3、对于本人/本企业与公司之间所发生的关联交易，均以签订书面合同或协议的形式明确约定，并严格遵守有关法律、法规及公司章程、关联交易管理制度等规定，履行各项批准程序和信息披露义务，在公司董事会、股东会审议有关关联交易事项时，依法履行回避表决义务。

4、本人/本企业不通过关联交易损害公司以及公司其他股东合法权益，如因关联交易损害公司及公司其他股东合法权益的，本人/本企业自愿承担由此给公司造成的一切损失。

5、本承诺函自出具之日起立即生效，将持续有效，直至本人/本企业不再作为公司的控股股东、实际控制人时止。本人/本企业同意并自愿接受国家证券监管机构、深圳证券交易所对本人/本企业履行本函之承诺及保证义务情况的持续监管。

（三）关于社保和公积金缴纳事项的承诺

发行人控股股东、实际控制人刘培超关于发行人社会保险和住房公积金的缴纳情况作出声明与承诺如下：

如发生政府主管部门或其他有权机构因公司或其分公司、子公司在报告期内未为全体员工缴纳、未足额缴纳或未及时缴纳五险一金对其处以追缴、补缴、收取滞纳金或罚款等行政监管措施或行政处罚；或发生公司或其子公司因报告期内未为其员工缴纳、未足额缴纳或未及时缴纳五险一金、被提起诉讼、仲裁或其他权利主张等情形的，本人将对公司或其分公司、子公司因此遭受的全部经济损失以及产生的全部费用给予全额赔偿或补偿，并在赔偿或补偿后保证不会向公司及其子公司追偿，保证公司及其子公司不会因此遭受任何经济损失。

本承诺函在本人作为公司控股股东、实际控制人期间持续有效且不可变更或撤销。本人如违反上述承诺，公司有权暂扣本人持有公司股份对应的应付而未付的现金分红，直至违反上述承诺的事项消除，公司有权在暂扣现金分红的范围内直接取得该等补偿。

（四）关于土地房产等事项的承诺

发行人控股股东、实际控制人刘培超关于发行人土地房产等事项作出声明与承诺如下：

如公司或其子公司因土地、房产未取得权属证书，租赁房产未备案或未取得权属证书或租赁房产权利人和证载主体不一致等事宜，导致相关租赁合同被认定无效，相关房产、土地无法用于生产经营，被有权机关强制拆除、搬迁，土地使用权被无偿收回或产生纠纷等，本人将对公司及其子公司因此遭受的经济损失（包括但不限于公司及其子公司被有权机关处以罚款、被第三方追索而支付赔偿、因搬迁或停止生产经营所发生的损失等）给予全额赔偿或补偿，并在赔偿或补偿后保证不会向公司或其子公司追偿，确保公司及其子公司不会因此遭受任何经济损失。

就公司及其子公司在本次发行上市前因未取得消防验收手续、建设项目手续不齐全、环保事项（含排污、排水登记或备案程序）或安全事项存在瑕疵被有关主管部门或有权机构处罚、被第三方追索或发生纠纷，或因此导致公司或其子公司生产经营遭受任何损失的，本人将对公司及其子公司因此遭受的全部损失以及产生的全部费用给予全额赔偿或补偿，并在赔偿或补偿后保证不会向公司或其子公司追偿，保证公司及其子公司不会因此遭受任何损失。

本承诺函在本人作为公司控股股东、实际控制人期间持续有效且不可变更或撤销。本人如违反上述承诺，公司有权暂扣本人持有公司股份对应的应付而未付的现金分红，直至违反上述承诺的事项消除，公司有权在暂扣现金分红的范围内直接取得该等补偿。

（五）关于招股说明书不存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏的承诺

1、保荐人（主承销商）国泰海通承诺如下：

本公司为发行人首次公开发行股票制作、出具的文件不存在虚假记载、误导

性陈述或者重大遗漏，并对该等文件的真实性、准确性和完整性承担相应的法律责任。

因本公司为发行人首次公开发行股票制作、出具的文件有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，给投资者造成损失的，本公司将依法赔偿投资者损失。

2、发行人申报会计师、验资机构、验资复核机构安永华明承诺如下：

如本所为发行人首次公开发行股票并上市事宜制作、出具的文件有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，因此给投资者造成损失的，本所将依法赔偿投资者损失。

3、发行人律师锦天城承诺如下：

本所为发行人本次发行上市制作、出具的相关申请文件不存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。如因本所过错导致上述申请文件存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，并因此给投资者造成直接损失的，经司法机关生效判决认定后，本所将依法向投资者承担赔偿责任。

有权获得赔偿的投资者资格、损失计算标准、赔偿主体之间的责任划分和免责事由等，按照《证券法》《最高人民法院关于审理证券市场虚假陈述侵权民事赔偿案件的若干规定》（法释[2022]2号）等相关法律法规的规定执行，如相关法律法规相应修订，则按届时有效的法律法规执行。本所将严格履行生效司法文书确定的赔偿责任，确保投资者合法权益得到保护。

4、评估机构同致诚宇威国际资产评估（深圳）有限公司评估承诺如下：

因同致诚宇威国际资产评估（深圳）有限公司过错致使为申请首次公开发行人民币普通股（A股）股票并在创业板上市制作、出具的文件有虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，给投资者造成损失的，将依法赔偿投资者损失。

附件 7 股东会、董事会、审计委员会、独立董事、董事会秘书制度的建立健全及运行情况说明

（一）报告期内公司治理存在的缺陷及改进情况

报告期内，公司根据《公司法》《证券法》《上市公司治理准则》《上市公司章程指引》等法律、法规和规范性文件及《公司章程》的规定，已建立并逐步完善由股东会、董事会、审计委员会、高级管理人员组成的公司治理结构。权力机构、决策机构、监督机构和管理层之间形成了权责明确、运作规范、相互协调与制衡的机制，为公司的高效、稳健经营提供组织保证。同时，公司在董事会下战略委员会、提名委员会、薪酬与考核委员会、审计委员会四个专门委员会，建立了独立董事制度、董事会秘书制度，为董事会重大决策提供咨询和建议。

公司根据相关法律、法规及《公司章程》，制定了《股东会议事规则》《董事会议事规则》《独立非执行董事工作制度》《关联交易管理制度》《对外投资管理制度》《对外担保管理制度》等相关制度，为公司法人治理的规范运行提供了制度保证。报告期内，公司治理严格按照相关制度文件及内控指引规范运行，历次股东会、董事会、监事会的召开及决议内容合法有效，不存在董事会或高级管理人员违反《公司法》及其他规定行使职权的情形。

参照公司治理相关法律法规的标准，公司管理层认为公司在公司治理方面不存在重大缺陷。

（二）股东会的建立健全及运行情况

为维护公司、股东和债权人的合法权益，规范公司的组织和行为，公司根据《公司法》等相关法律、法规和规范性文件制定《公司章程》及《股东会议事规则》，健全了股东会制度和股东会运作规范。

自整体变更为股份公司以来，公司股东会一直按照《公司法》《公司章程》和《股东会议事规则》规范运行。自报告期期初至本招股说明书签署日，公司共召开了 11 次股东（大）会，股东会的召集、召开及表决程序符合《公司法》《公司章程》和《股东会议事规则》等规定或已取得全体股东、董事、监事对会议通知时限的豁免，决议内容合法有效，不存在违反相关法律、法规行使职权的行为。

（三）董事会制度的建立健全及运行情况

公司建立了董事会制度，制定了《董事会议事规则》《独立非执行董事工作制度》，对董事会的权责和运作程序做了具体规定。公司董事会为公司的决策机构，向股东会负责并报告工作。董事会由七名董事组成，其中包括独立董事三人。董事会设董事长一人。职工代表董事由公司职工代表大会民主选举或更换，其余董事由股东会选举或更换，任期三年，任期届满可连选连任，但独立董事连任时间不得超过六年。

自报告期期初至本招股说明书签署日，公司共召开了 21 次董事会，严格按照《公司法》《公司章程》和《董事会议事规则》等规定，对公司专门委员会设置、选聘高级管理人员、历年财务报告、制定公司主要内部管理制度、公司重大经营决策以及与本次发行上市相关的事项等作出了决议。历次董事会会议的召集、召开和决议内容合法有效，不存在违反相关法律、法规行使职权的行为。

（四）监事会制度的建立健全及运行情况

公司建立了监事会制度，制定了《监事会议事规则》，并经 2022 年 12 月 20 日召开的公司创立大会暨第一次股东大会审议通过。监事会由股东会选举的监事和由公司职工代表大会民主选举的职工代表监事组成，是对公司的业务活动进行监督和检查的常设机构。监事会以财务监督为核心，对公司的经营情况、财务状况和公司董事、高级管理人员及董事会、经理层的经营管理活动行使监督，防止其滥用职权侵犯股东、公司及公司员工的权益，保障股东、公司和员工的合法权益不受侵犯。

公司监事会由三名监事组成，其中包括两名股东代表监事和一名职工代表监事。股东代表担任的监事由股东会选举或更换，职工代表监事由公司职工通过职工代表大会民主选举或更换。监事会设主席一人，监事会主席由全体监事过半数选举产生。监事会主席任期三年，可连选连任。

监事会一直严格按照《公司法》《公司章程》和《监事会议事规则》的相关规定运行。监事会制度的建立和有效执行对完善公司治理结构和规范公司运作发挥了应有的监督作用。自报告期期初至本招股说明书签署日，公司共召开了 8 次监事会。历次监事会会议的召集、召开和决议内容合法有效，不存在违反相关

法律、法规行使职权的行为。

公司根据《中华人民共和国公司法》并参照中国证券监督管理委员会《关于新〈公司法〉配套制度规则实施相关过渡期安排》的相关规定，结合公司实际情况，为进一步完善公司治理结构，公司于 2025 年 12 月 29 日经 2025 年第三次临时股东会审议通过了取消监事会及监事、废除《监事会议事规则》的相关事项，公司不再设监事会和监事，监事会的职责由董事会审计委员会履行。

（五）独立董事制度的建立健全及运行情况

公司制定了《独立非执行董事工作制度》，建立了规范的独立董事制度。公司现有独立董事三名，分别为李贻斌、吴浩云、侯玲玲，占公司董事会的人数比例不低于三分之一，其中吴浩云为会计专业人士。独立董事每届任期与该公司其他董事任期相同，任期届满，连选可以连任，但是连任时间不得超过六年。

公司独立董事自当选以来，按照有关法律法规、《公司章程》的相关规定出席董事会，认真履行独立董事的职责，积极参与公司的重大经营决策，对有关关联交易的公允性、合理性发表独立意见，并对需要独立董事审议的事项均进行认真审议后提交公司董事会，为公司完善治理结构和规范运作发挥了积极作用。

公司独立董事均符合公司章程规定的任职条件，具备中国证监会《上市公司独立董事管理办法》所要求的独立性。

（六）董事会秘书制度的建立健全及运行情况

公司建立了董事会秘书制度，制定了《董事会秘书工作细则》，并经 2022 年 12 月 20 日召开的公司第一届董事会第一次会议审议通过。董事会秘书是公司的高级管理人员，对董事会负责。

公司设董事会秘书一名，董事会秘书由董事会聘任，任期三年，可连聘连任。2026 年 3 月 13 日，经公司第二届董事会第二次会议审议，同意聘任尼尧擎为公司董事会秘书。

公司董事会秘书按照有关法律、法规、《公司章程》与《董事会秘书工作细则》等的相关规定，积极协助公司董事会加强公司治理机制建设，认真筹备并列席董事会会议及其专门委员会会议、监事会会议和股东会会议，确保各会议依法

召开；积极协助公司建立健全内部控制制度；及时向公司股东、董事等通报公司的有关信息，为公司治理结构的完善与董事会、监事会、股东会正常行使职权发挥了重要的作用。

附件 8 审计委员会及其他专门的设置情况说明

公司董事会下设战略委员会、提名委员会、薪酬与考核委员会、审计委员会，并具有各专门委员会的工作细则。

截至本招股说明书签署之日，公司董事会各专门委员会组成如下：

名称	主席	委员
战略委员会	刘培超	刘培超、李贻斌、刘主福
提名委员会	侯玲玲	侯玲玲、吴浩云、郎需林
薪酬与考核委员会	李贻斌	李贻斌、侯玲玲、姜宇
审计委员会	吴浩云	吴浩云、李贻斌、郎需林

公司董事会专门委员会的设立，为强化董事会决策功能、完善公司治理结构起到了积极的作用。各专门委员会自设立以来，按照公司制定的专门委员会工作细则等有关规定开展工作，较好地履行了其职责，对完善公司治理结构和规范公司运作发挥了积极的作用。

附件 9 募集资金具体运用情况

（一）多足机器人研发及产业化项目

1、项目概况

本项目投资总额为 55,000.00 万元，建设期为 2 年。公司计划新建生产车间及仓库、办公及研发场所，总建筑面积约为 30,000.00 m²。项目围绕多足机器人技术研发与专业化产线建设，本项目通过加大核心技术研发投入、建设规模化智能制造产线，实现多足机器人产品的技术升级与产能自主可控，突破现有发展瓶颈，提升生产制造的智能化、标准化水平与规模化效应，进一步巩固公司在机器人领域的竞争优势，提升行业地位与整体盈利能力。

2、项目实施的必要性

（1）紧抓市场机遇，布局蓝海领域的必然选择

多足机器人作为具身智能的重要细分品类，在工业与消费端均展现出广阔的应用潜力，工业场景中其可替代人工完成高危、复杂、重复性作业，有望成为工业安全生产的重要支撑，消费场景下则能满足家庭陪伴、教育娱乐等多元需求，形成了亟待开拓的蓝海市场。公司在多足机器人产品线已推出 Hexplorer 六足机器人、Rover X1 四足机器人等多款产品。本项目拟继续加大多足机器人产品研发投入，同时建设多足机器人产品的自有产线。项目建设是公司把握市场发展机遇，布局蓝海领域的战略决策，具备必要性。

（2）拓展业务边界，构建营收增长第二曲线的战略举措

公司过往核心业务主要集中于协作机器人，客户群体以 B 端为主。本次项目聚焦的多足机器人产品主要面向家庭等 C 端消费群体，同时可覆盖巡检、救援、物流等 B 端工业、商用场景，能够有效拓展公司业务边界，实现从单一 B 端市场向“B+C”双市场布局的转型。这一转型不仅能为公司创造新的营收增长点，构建营收提升的第二曲线，更能借助 C 端产品的广泛传播性显著提升公司品牌知名度与市场影响力。项目建设是公司实现营收持续增长及长远稳定发展的必要举措。

（3）控制生产成本，保障研发迭代与技术保密的现实需要

目前，公司多足机器人产品部分依托代工厂生产，随着产品市场放量，代工厂的加工成本将随产量增长显著上升，且生产进度、质量管控等关键环节易受外部因素制约。建设自有产能可有效降低产品制造成本，实现生产环节的自主可控，保障产品交付效率与质量稳定性；同时，公司后续将持续推进多足机器人产品研发升级，自有产线能够为研发测试、样品试制提供便捷条件，缩短研发周期，而自主把控生产全流程也能更好地保护核心技术与工艺细节，避免技术泄露，为公司持续保持技术领先优势提供重要保障。

3、项目投资概算

本项目投资总额为 55,000.00 万元，具体投资情况如下表所示：

序号	项目	投资总额（万元）
1	建设投资	49,530.26
1.1	建筑工程费	38,200.00
1.2	设备及软件购置费	3,683.02
1.3	工程建设其他费用	6,808.42
1.4	预备费	838.83
2	铺底流动资金	5,469.74
合计		55,000.00

4、项目实施进度安排

本项目建设期拟定为 2 年。项目进度计划内容包括项目前期准备、课题研究、人员招聘与培训、场地购置、建筑装修、设备采购、设备安装及调试、试运行。具体进度如下表所示：

序号	建设内容	月进度											
		2	4	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
1	项目前期准备	*											
2	课题研究	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*
3	人员招聘与培训	*	*				*	*				*	*
4	场地购置		*	*									
5	建筑装修			*	*	*	*	*	*				
6	设备采购				*	*	*	*	*	*	*		
7	设备安装及调试									*	*	*	

序号	建设内容	月进度											
		2	4	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
8	试运行												*

5、项目实施主体及实施地点

本项目实施主体为发行人，拟实施地点为广东省深汕特别合作区鹅埠街道深汕大道西段北侧深汕工业互联网制造业创新基地。

6、项目环保情况

本项目采用先进的技术和设备，创新性突出，社会效益明显，项目建设对周围环境污染较小；项目对所排放的污染物采取了污染控制措施，污染物能达标排放；预测该建设项目对周围的生态环境基本无影响，通过落实本项目的治理措施，污染物排放总量能在达标范围内得到有效控制。

根据《建设项目环境影响评价分类管理名录（2021 年版）》，本项目所处行业属于第五条“本名录未作规定的建设项目，不纳入建设项目环境影响评价管理”，项目建设无需取得环评批复。

7、项目经济效益分析

本项目实施达产后，预计可实现销售收入 87,500.00 万元（不含税），项目的内部收益率（税后）为 12.85%，项目税后投资回收期为 8.62 年（含建设期）。

（二）人形机器人技术提升项目

1、项目概况

本项目投资总额为 25,000.00 万元，建设期为 4 年。项目通过购置专业研发设备、软件等并组织更多高素质的研发人才，围绕数据工具链开发、多模态数据采集与标注、仿真与算法基准平台搭建、训练与部署工程化等核心课题开展研发，打造专业数据支撑、核心算法研发、工程化训练部署等体系，进一步突破并完善公司人形机器人在运动控制精度、复杂环境适应性等方面的技术瓶颈，实现产品性能全方位迭代优化，完善工业场景机器人整体解决方案，巩固公司在机器人领域的技术领先地位，适配市场升级需求，助力公司抢占人形机器人蓝海市场发展机遇。

2、项目实施的必要性

（1）响应新质生产力发展，完善工业场景整体解决方案的战略需要

国家大力倡导发展新质生产力，推动制造业向高端化、智能化转型。公司现有协作机器人系列产品在高精度、重复性作业场景中已有良好且稳定的表现，形成较高的技术壁垒，但面对柔性化生产、高复杂性协同作业等场景时，仍存在功能适配不足的提升空间。因此，公司战略性切入人形机器人赛道，拟整合机械臂、工业机器人、人形机器人、多足机器人等产品系列，构建工业场景下的机器人整体解决方案，为客户打造无人车间、降低人工介入与生产风险提供多元选择。本项目通过人形机器人技术研发、加大数据采集及模型训练、优化产品结构设计等工作，将有效支撑公司整体解决方案的落地，是公司践行战略布局、响应国家产业升级号召的关键举措，具备必要性。

（2）布局蓝海市场，巩固技术领先地位的必然选择

人形机器人已成为全球顶尖机器人企业及大国技术竞争的核心高地，更是未来有望实现爆发式增长的蓝海领域。随着行业技术迭代加速与市场需求释放，技术储备的深度直接决定了企业的市场竞争力。公司目前已经推出人形机器人相关产品，但在核心算法、场景适配等方面仍需持续突破和提升。本项目拟加大人形机器人研发投入，聚焦关键技术课题攻关，既是公司保持技术领先优势、抢占市场先机的必要行动，也是助力我国在机器人领域实现技术突破、响应国家战略的重要实践。

（3）优化产品性能，适配市场需求不断提升的现实要求

公司目前已实现人形机器人产品的市场化销售，且获得市场初步认可，但产品在运动控制精度、复杂环境适应性、数据处理效率等性能维度仍有优化空间，算法迭代需依托更丰富的数据训练支撑，运动能力与多场景适配性也需进一步打磨升级。当前市场对人形机器人产品的性能要求持续升级，客户对产品的智能化、可靠性期待不断提高，更高的性能表现成为产品市场竞争力的核心支撑。本项目通过针对性研发核心课题、升级研发设备、提升数据采集及处理能力，可从软硬件层面推动产品性能迭代优化，更好地适配不断提升的市场需求，为公司产品持续占领市场优势地位提供有力保障。

3、投资概算

本项目投资总额为 25,000.00 万元，具体投资情况如下表所示：

序号	项目	投资总额（万元）
1	建设投资	25,000.00
1.1	设备及软件购置费	5,220.00
1.2	工程建设其他费用	19,674.79
1.2.1	研究开发费用	19,634.36
1.2.2	其他费用	40.43
1.3	预备费	105.21
合计		25,000.00

4、项目实施进度安排

本项目建设期拟定为 4 年。项目进度计划内容包括项目前期准备、场地租赁、设备采购、人员招聘与培训及课题研发。具体进度如下表所示：

序号	建设内容	月份											
		4	8	12	16	20	24	28	32	36	40	44	48
1	项目前期准备	*											
2	场地租赁	*	*										
3	设备采购		*	*	*	*	*	*					
4	人员招聘与培训	*			*			*			*		
5	课题研发	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*

5、项目实施主体及实施地点

本项目实施主体为发行人及全资子公司上海越疆，拟实施地点分别位于发行人于 2026 年新租赁的研发办公场地及上海越疆正在租赁使用的上海研发办公场地。

6、项目环保情况

根据《建设项目环境影响评价分类管理名录（2021 年版）》，本项目无需办理环境影响评价审批或登记表备案手续。

7、项目经济效益分析

本项目投资于人形机器人技术提升，不直接为公司带来营业收入，不进行单独的财务评价，但项目投入使用后，将对公司长远发展产生重要支撑作用，进一步夯实并提升公司的技术研发实力，拓展公司业务的覆盖范围与深度，强化公司的核心竞争力，从而有力推动公司的可持续发展进程。

（三）营销能力提升建设项目

1、项目概况

本项目投资总额为 10,000.00 万元，建设期为 2 年，拟在国内主要城市租赁场地设立办事处、建设区域旗舰店。项目总建筑面积 3,500.00 m²，项目通过购置配套软硬件设备及软件系统等。本项目将通过完善国内线下营销网络、加大品牌推广与市场投入力度，打造沉浸式产品体验阵地，完善并适配 B+C 双端的全域营销体系，有效提升品牌专业认知度与市场影响力，拓宽客户触达渠道与市场覆盖广度，衔接公司多足机器人等产品新增产能的市场消化需求，保障产销协同推进，同时进一步增强公司市场服务能力与综合运营效率，为公司深耕工业 B 端市场、开拓消费 C 端市场奠定坚实基础，支撑公司在协作机器人及具身智能机器人领域实现业务全域拓展。

2、项目实施的必要性

（1）提升品牌形象，适配业务发展的迫切要求

过往受流动资金等因素限制，公司在品牌营销方面的投入相对有限，导致品牌在行业内及消费端的辨识度、影响力仍有较大提升空间。随着公司具身智能产品的推出以及业务边界的拓展，品牌形象已成为影响产品价值提升、市场份额扩张的重要因素。本项目拟通过在国内核心市场设立办事处、建设旗舰店、加大广告投放与展会参与力度等系统性举措，提升公司品牌曝光度与专业认知度，强化品牌差异化优势，为公司产品提升溢价、市场覆盖范围扩大奠定基础。项目建设是适配公司业务快速发展的必要举措。

（2）开拓 C 端市场，抢占行业先机的战略选择

公司过往客户以 B 端为主，而近期推出的具身智能系列产品，特别是多足

机器人产品，有望在 C 端为公司带来大规模收入增长。当前 C 端市场中，具身智能产品对消费者而言仍属新鲜事物，市场教育与消费者心智占领成为行业竞争的重要环节。线下旗舰店作为产品展示、场景体验、用户互动的核心载体，能够让消费者直观感受产品功能与价值，有效降低市场教育成本；同时，精准的营销推广能够加速品牌认知渗透。根据公司战略研判，未来三到五年具身智能行业将进入快速发展期，前期市场教育的成本将转化为消费者心智占有率，并最终转化为公司的利润增长。因此本项目建设是公司开拓 C 端市场、把握行业发展机遇的关键战略举措。

（3）衔接产能建设，保障产销平衡的现实需要

本次募投项目公司同步规划了“多足机器人研发及产业化项目”，多足机器人产品自有产能的建设将为产品规模化供应提供保障，而产能的消化则依赖于高效的营销渠道。缺乏对应的营销体系支撑，新增产能将可能面临市场转化不足的风险。本项目拟通过建设旗舰店、拓展营销网络，构建起覆盖国内核心市场的销售与推广体系，为多足机器人等产品的规模化销售提供可靠渠道保障，实现产能建设与市场拓展的协同推进，保障公司产销平衡与长远发展。

3、投资概算

本项目投资总额为 10,000.00 万元，具体投资情况如下表所示：

序号	项目	投资总额（万元）
1	建设投资	10,000.00
1.1	装修费	460.00
1.2	设备及软件购置费	934.70
1.3	工程建设其他费用	8,576.85
1.3.1	营销推广费	1,000.00
1.3.2	营销人员费用	6,499.00
1.3.3	房屋租赁费	1,050.00
1.3.4	其他费用	27.85
1.4	预备费	28.45
合计		10,000.00

4、项目实施进度安排

本项目建设期拟定为 2 年。项目进度计划内容包括项目前期准备、建筑施工及装修、设备采购、人员招聘与培训、营销费用投放。具体进度如下表所示：

序号	建设内容	月进度											
		2	4	6	8	10	12	14	16	18	20	22	24
1	前期准备	*											
2	建筑施工及装修	*						*	*	*	*	*	
3	设备采购	*								*	*	*	*
4	人员招聘与培训	*											*
5	营销费用投放	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*	*

5、项目实施主体及实施地点

本项目实施主体为发行人，本项目拟在深圳建设营销总部；在北京、苏州、成都设立办事处；同时在深圳、北京、杭州租赁场地，建设区域旗舰店。初步规划，项目总建筑面积为 3,500.00m²。

6、项目环保情况

本项目投资主要用于办事处及旗舰店建设，根据《建设项目环境影响评价分类管理名录（2021 年版）》，本项目无需办理环境影响评价审批或登记表备案手续。

7、项目经济效益分析

本项目建设主要为公司提升营销、服务能力以及公司品牌形象，非生产项目，虽不产生直接效益，但建成后有望促进公司业绩增长，提升公司产品的品牌附加值，从而提高公司盈利水平，有助于公司在激烈竞争中稳步发展。

（四）补充流动资金项目

1、项目概况

随着公司业务快速发展和经营规模迅速扩大，为满足公司持续增加的日常运营资金需求，公司综合考虑了行业发展趋势、自身未来发展规划及实际财务状况等具体情况，拟将募集资金中的 30,000.00 万元用于补充流动资金。

2、项目实施的必要性

报告期各期末，公司应收票据、应收账款、应收款项融资、预付款项和存货共计分别为 19,546.78 万元、23,230.12 万元、32,490.63 万元，生产经营需要较多的营运资金。随着公司经营规模的较快增长，公司未来对流动资金的需求也将不断增加，需要补充与业务规模相匹配的流动资金，为公司的持续发展提供充足的资金保障。

3、管理运营安排

公司将严格按照《募集资金使用管理办法》的规定对补充流动资金进行管理。使用过程中将根据公司业务发展的需要，合理安排该部分资金的使用，保障募集资金的安全和高效使用，提高股东收益。

4、对公司财务状况及经营成果的影响

本次补充流动资金到位后，公司的资产流动性将得以提升，有助于公司优化财务结构、降低财务风险、缓解流动资金压力和增强抗风险能力。虽然本次募集资金补充流动资金后，无法在短期内产生直接经济效益，公司可能面临净资产收益率下降的风险，但从长期来看，以募集资金补充流动资金有利于进一步增强公司日常经营所需流动性，对扩大公司业务规模、促进主营业务的持续发展具有重要作用。

附件 10 发行人其他子公司、分公司及参股公司简要情况

（一）其他子公司

1、青岛越疆机器人

截至本招股说明书签署日，青岛越疆机器人的基本情况如下：

公司名称	青岛越疆机器人有限公司
统一社会信用代码	91370211MA3RWYD742
成立日期	2020 年 04 月 26 日
注册资本	7,196.53 万元人民币
实收资本	7,196.53 万元人民币
法定代表人	刘洋
注册地址/主要生产经营地	中国（山东）自由贸易试验区青岛片区山王河路 553 号 1# 厂房
主营业务情况及其在发行人业务板块中定位	持有土地及房产
股权结构	青岛越疆智能持股 100.00%
经营范围	一般项目：工业机器人制造；服务消费机器人制造；智能机器人销售；工业机器人销售；智能机器人的研发；智能基础制造装备制造；智能基础制造装备销售；人工智能硬件销售；可穿戴智能设备销售；人工智能基础资源与技术平台；智能控制系统集成；人工智能行业应用系统集成服务；人工智能通用应用系统；工业自动控制系统装置制造（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）

青岛越疆机器人最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	7,154.70
归属于母公司所有者权益	7,040.23
营业收入	232.76
净利润	-44.41

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

2、苏州越疆

截至本招股说明书签署日，苏州越疆的基本情况如下：

名称	越疆智能机器人（苏州）有限公司

统一社会信用代码	91320594MA26LG3G4A
成立日期	2021 年 07 月 22 日
注册资本	600 万元人民币
实收资本	600 万元人民币
法定代表人	刘洋
注册地址/主要生产经营地	中国（江苏）自由贸易试验区苏州片区苏州工业园区金鸡湖大道 88 号 G2-0902
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	市场开拓、售后服务等
股权结构	发行人持股 100.00%
经营范围	一般项目：工业机器人安装、维修；智能机器人销售；工业机器人销售；服务消费机器人销售；智能机器人的研发；通用设备制造（不含特种设备制造）；通用设备修理；人工智能硬件销售；人工智能通用应用系统；人工智能应用软件开发；人工智能基础软件开发；人工智能理论与算法软件开发；软件开发；工业自动控制系统装置销售；工程和技术研究和试验发展；伺服控制机构制造；智能基础制造装备制造；工业自动控制系统装置制造（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）

苏州越疆最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	141.76
归属于母公司所有者权益	-1,324.63
营业收入	-
净利润	-500.58

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

3、越疆驱动

截至本招股说明书签署日，越疆驱动的基本情况如下：

名称	深圳市越疆驱动科技有限公司
统一社会信用代码	91440300MAK0A4A45X
成立日期	2025 年 11 月 13 日
注册资本	1000 万元人民币
实收资本	-
法定代表人	姜宇
注册地址/主要生产经营地	深圳市南山区桃源街道福光社区留仙大道 3370 号南山智园崇文园区 2 号楼 2403

主营业务及其在发行人业务板块中的定位	负责电机等部件的研发
股权结构	发行人持股 90.00%
经营范围	一般经营项目：电机及其控制系统研发；技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广；齿轮及齿轮减、变速箱销售；轴承、齿轮和传动部件制造；轴承、齿轮和传动部件销售；其他电子器件制造；齿轮及齿轮减、变速箱制造；工业控制计算机及系统制造；工业自动控制系统装置制造；伺服控制机构制造；汽车零部件及配件制造；金属加工机械制造。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）。 许可经营项目：无

注：报告期内，越疆驱动未实际经营。

4、云智创合

截至本招股说明书签署日，云智创合的基本情况如下：

名称	云智创合文化科技（深圳）有限公司
统一社会信用代码	91440300MAG0HXAX2N
成立日期	2025 年 10 月 20 日
注册资本	1500 万元人民币
实收资本	1050 万元人民币
法定代表人	姜宇
注册地址/主要生产经营地	深圳市南山区桃源街道福光社区留仙大道 3370 号南山智园崇文园区 2 号楼 2404
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	负责仿生机器人的研发、生产与销售
股权结构	发行人持股 70.00%
经营范围	一般经营项目是：技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广；人工智能应用软件开发；人工智能理论与算法软件开发；人工智能基础软件开发；人工智能基础资源与技术平台；数字文化创意软件开发；普通露天游乐场所游乐设备制造（不含大型游乐设施）；游艺用品及室内游艺器材制造；服务消费机器人制造；玩具制造；机械设备研发；智能机器人的研发；物联网技术研发；新材料技术研发；电机及其控制系统研发；数字文化创意技术装备销售；服务消费机器人销售；旅游开发项目策划咨询；会议及展览服务；工业设计服务；游乐园服务；项目策划与公关服务；礼仪服务；图文设计制作；企业形象策划；企业管理咨询；信息咨询服务（不含许可类信息咨询服务）；服装服饰出租；租借道具活动；货物进出口；技术进出口；对外承包工程；服装制造；玩具销售；模具制造；通用设备制造（不含特种设备制造）；工艺美术品及礼仪用品制造（象牙及其制品除外）。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）

云智创合最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	1,026.03
归属于母公司所有者权益	879.27
营业收入	-
净利润	-170.73

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

5、上海越疆

截至本招股说明书签署日，上海越疆的基本情况如下：

名称	上海越疆具身智能技术有限责任公司
统一社会信用代码	91310115MAK43A0D7E
成立日期	2025 年 12 月 12 日
注册资本	5,000 万元人民币
实收资本	1,000 万元人民币
法定代表人	姜宇
注册地址/主要生产经营地	上海市浦东新区秀浦路 2555 号 18 幢 2 层
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	负责具身智能的研发
股权结构	发行人持股 100%
经营范围	一般项目：技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广；软件开发；服务消费机器人制造。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）自主展示（特色）项目：智能机器人的研发；服务消费机器人销售；智能机器人销售；人工智能理论与算法软件开发；人工智能基础软件开发；人工智能应用软件开发；人工智能基础资源与技术平台；人工智能公共数据平台；人工智能通用应用系统；人工智能硬件销售；人工智能公共服务平台技术咨询服务；信息技术咨询服务；信息系统集成服务；电子产品销售；机械零件、零部件销售。

注：报告期内，上海越疆未实际经营。

6、越疆软件

截至本招股说明书签署日，越疆软件的基本情况如下：

名称	深圳市越疆科技软件有限公司，曾用名“深圳市齐墨科技有限公司”

统一社会信用代码	91440300MA5F8ARB2W
成立日期	2018 年 07 月 26 日
注册资本	500 万元人民币
实收资本	500 万元人民币
法定代表人	刘洋
注册地址/主要生产经营地	深圳市南山区桃源街道福光社区留仙大道 3370 号南山智园崇文园区 2 号楼 1401
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	软件研发与销售
股权结构	发行人持股 100.00%
经营范围	一般经营项目：国内贸易；经营进出口业务（不含法律、行政法规、国务院决定禁止项目和需前置审批的项目）；软件销售；软件开发；软件外包服务；人工智能基础软件开发；人工智能应用软件开发；人工智能理论与算法软件开发；信息技术咨询服务；数据处理和存储支持服务；信息系统运行维护服务；电机及其控制系统研发。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）许可经营项目：无。

越疆软件最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	1,710.70
归属于母公司所有者权益	-427.73
营业收入	2,551.00
净利润	710.10

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

7、行思无界

截至本招股说明书签署日，行思无界的基本情况如下：

名称	杭州行思无界科技有限公司
统一社会信用代码	91330109MADHAUYA00
成立日期	2024 年 04 月 28 日
注册资本（注）	5,000 万元人民币
实收资本	1,250 万元人民币
法定代表人	姜宇
注册地址/主要生产经营地	浙江省杭州市萧山区北干街道启迪路 198 号杭州湾信息港 B1 幢 1201 室
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	多足机器人的研发、生产与销售

股权结构	发行人持股 100.00%
经营范围	一般项目：软件销售；技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广；智能机器人的研发；智能机器人销售；工业机器人制造；工业机器人销售；机械设备研发；机械设备销售；服务消费机器人制造；服务消费机器人销售；伺服控制机构制造；伺服控制机构销售；电子产品销售；机械电气设备销售；通用设备制造（不含特种设备制造）；计算机软硬件及辅助设备批发；计算机软硬件及外围设备制造；电子、机械设备维护（不含特种设备）；普通机械设备安装服务；智能控制系统集成；工业机器人安装、维修；机械设备租赁（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）。

注：截至本招股说明书签署日，行思无界变更注册资本的工商登记手续尚在办理过程中。

行思无界最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	367.12
归属于母公司所有者权益	255.08
营业收入	195.27
净利润	-49.66

注：行思无界 2025 年度财务数据未经审计。

8、深圳越疆通用

截至本招股说明书签署日，深圳越疆通用的基本情况如下：

名称	深圳市越疆通用机器人有限公司
统一社会信用代码	91440300MAKF3UG90C
成立日期	2026 年 05 月 20 日
注册资本	5,000 万元人民币
实收资本	500 万元人民币
法定代表人	郎需林
注册地址/主要生产经营地	深圳市南山区桃源街道平山社区留仙大道 1213 号红花岭智造产业园 4 栋 201
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	具身智能的生产与销售
股权结构	发行人持股 100.00%
经营范围	一般经营项目是：技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广；软件开发；服务消费机器人制造；智能机器人的研发；服务消费机器人销售；智能机器人销售；人工智能理论与算法软件开发；人工智能基础软件开发；人工智能应用软件开发；人工智能基础资源与技术平台；人工智能公共数据平台；人工智能通用应用系统；人工智能硬件销售；人工智能公共服务

	平台技术咨询服务；机械设备租赁；信息技术咨询服务；系统集成服务；电子产品销售；机械零件、零部件销售。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动），许可经营项目是：无。

注：截至报告期末，深圳越疆通用尚未成立。

9、深圳行思无界

截至本招股说明书签署日，深圳行思无界的基本情况如下：

名称	深圳市行思无界科技有限公司
统一社会信用代码	91440300MAKE8FDA59
成立日期	2026年05月26日
注册资本	2,000万元人民币
实收资本	5万元人民币
法定代表人	姜宇
注册地址/主要生产经营地	深圳市南山区桃源街道平山社区留仙大道1213号红花岭智造产业园4栋1501
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	多足机器人的生产与销售
股权结构	发行人通过行思无界持有深圳行思无界100%的股权
经营范围	一般经营项目是：技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广；智能机器人的研发；智能机器人销售；工业机器人制造；工业机器人销售；服务消费机器人制造；服务消费机器人销售；机械设备研发；机械设备销售；伺服控制机构制造；伺服控制机构销售；智能控制系统集成；软件开发；软件销售；通用设备制造（不含特种设备制造）；通用零部件制造；机械零件、零部件加工；机械零件、零部件销售；计算机软硬件及外围设备制造；计算机软硬件及辅助设备批发；计算机软硬件及辅助设备零售；电子产品销售；电子、机械设备维护（不含特种设备）；普通机械设备安装服务；工业机器人安装、维修；机械设备租赁；货物进出口；技术进出口。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动），许可经营项目是：无。

注：截至报告期末，深圳行思无界尚未成立。

10、越疆投资

截至本招股说明书签署日，越疆投资的基本情况如下：

名称	深圳市越疆科技投资有限公司
统一社会信用代码	91440300MAKFX4C8XH
成立日期	2026年05月27日
注册资本	5,000万元人民币
实收资本	-

法定代表人	郎需林
注册地址/主要生产经营地	深圳市南山区桃源街道平山社区留仙大道 1213 号红花岭智造产业园 4 栋 1601
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	投资平台
股权结构	发行人持有越疆投资 100%的股权
经营范围	一般经营项目是：以自有资金从事投资活动；创业投资（限投资未上市企业）；企业管理咨询；技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动），许可经营项目是：无

注：截至报告期末，越疆投资尚未成立。

11、越疆空弈

截至本招股说明书签署日，越疆空弈的基本情况如下：

名称	上海越疆空弈机器人有限公司
统一社会信用代码	91310115MAKFT4C88K
成立日期	2026 年 06 月 26 日
注册资本	1,000 万元人民币
实收资本	-
法定代表人	郎需林
注册地址/主要生产经营地	上海市浦东新区秀浦路 2555 号 18 幢 7 层 B 单元
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	具身智能的研发
股权结构	发行人通过深圳越疆通用持有越疆空弈 100%的股权
经营范围	一般项目：智能机器人的研发；软件开发。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）自主展示（特色）项目：服务消费机器人销售；智能机器人销售；人工智能硬件销售；技术服务、技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广；人工智能理论与算法软件开发；人工智能基础软件开发；人工智能应用软件开发；人工智能基础资源与技术平台；人工智能公共数据平台；人工智能通用应用系统；人工智能公共服务平台技术支持服务；信息技术咨询服务；信息系统集成服务；电子产品销售；机械零件、零部件销售。

注：截至报告期末，越疆空弈尚未成立。

12、北美越疆

截至本招股说明书签署日，北美越疆的基本情况如下：

公司名称	DOBOT NORTH AMERICA LLC
公司编号	7105646

公司名称	DOBOT NORTH AMERICA LLC
注册资本	100 万美元
实收资本	100 万美元
注册日期	2022 年 10 月 25 日
注册地址/主要生产经营地	8 The Green, Suite R, Dover, DE 19901, Delaware
股权架构	发行人通过香港越疆持有北美越疆 100%的股权
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	境外投资平台

北美越疆最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	3,130.76
归属于母公司所有者权益	-663.88
营业收入	2,441.76
净利润	-661.43

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

13、美国越疆

截至本招股说明书签署日，美国越疆的基本情况如下：

公司名称	DOBOT USA LLC
公司编号	7105796
注册资本	100 万美元
实收资本	100 万美元
注册日期	2022 年 10 月 26 日
注册地址/主要生产经营地	8 The Green, Suite R, Dover, DE 19901, Delaware
股权架构	发行人通过香港越疆、北美越疆持有美国越疆 100%的股权
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	境外市场开拓、售后服务等

美国越疆最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	3,130.76
归属于母公司所有者权益	-663.88

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
营业收入	2,441.76
净利润	-661.43

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

14、日本越疆

截至本招股说明书签署日，日本越疆的基本情况如下：

公司名称	DOBOT JAPAN 株式会社
公司法人等号码	0104-01-172661
注册资本	2,000 万日元
实收资本	2,000 万日元
注册日期	2023 年 2 月 17 日
注册地址/主要生产经营地	日本国东京都港区滨松町二丁目 1 番 12 号
股权架构	发行人通过香港越疆持有日本越疆 100%的股权
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	境外市场开拓、售后服务等

日本越疆最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	1,650.69
归属于母公司所有者权益	-379.23
营业收入	2,435.40
净利润	-208.02

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

15、马来越疆

截至本招股说明书签署日，马来越疆的基本情况如下：

公司名称	DOBOT MALAYSIA SDN. BHD.
公司编号	202501012359 （1613773-V）
注册资本	10 马来西亚林吉特
实收资本	10 马来西亚林吉特
注册日期	2025 年 3 月 21 日
注册地址/主要生产经营地	UNIT 1203, LEVEL 12, UPTOWN 1 NO. 1 JALAN SS21/58 DAMANSARA UPTOWN 47400 PETALING JAYA

	SELANGOR MALAYSIA
股权架构	发行人通过香港越疆持有马来西亚越疆 100%的股权
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	境外市场开拓、售后服务等

马来越疆最近一年的主要财务数据如下：

单位：万元

项目	2025 年 12 月 31 日/2025 年度
总资产	55.68
归属于母公司所有者权益	21.12
营业收入	-
净利润	-49.18

注：上述主要财务数据包括在经安永华明审计的合并报表范围内。

16、新加坡越疆

截至本招股说明书签署日，新加坡越疆的基本情况如下：

公司名称	DOBOT SINGAPORE PTE. LTD.
公司编号	202546377G
注册资本	100 万美元
实收资本	30 万美元
注册日期	2025 年 10 月 17 日
注册地址/主要生产经营地	36 ROBINSON ROAD, #21-1, CITY HOUSE, SINGAPORE 068877
股权架构	发行人通过香港越疆持有新加坡越疆 100%的股权
主营业务及其在发行人业务板块中的定位	境外市场开拓、售后服务等

注：报告期内，新加坡越疆尚未实际经营。

（二）分公司

1、深圳市越疆科技股份有限公司上海分公司

截至本招股说明书签署日，深圳市越疆科技股份有限公司上海分公司的基本情况如下：

名称	深圳市越疆科技股份有限公司上海分公司
统一社会信用代码	91310114MA1GXDF20J
成立日期	2020 年 10 月 26 日

负责人	柳竹青
注册地址/主要生产经营地	上海市嘉定区科福路 358_368 号 4 幢 1 层 E 区 J7224 室
经营范围	一般项目：机器人技术开发、技术转让、技术咨询；机器人技术、3D 打印机、激光雕刻机、人工智能机电产品、电子设备、自动控制设备、教学设备、实验设备的研发、销售；经营进出口业务；计算机软件、信息系统软件、教育软件的开发、销售；信息系统设计、集成、运行维护；集成电路设计、研发；机器人工程技术与运用；国内贸易；货物进出口。（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）许可项目：货物进出口。（依法须经批准的项目，经相关部门批准后方可开展经营活动，具体经营项目以相关部门批准文件或许可证件为准）

2、深圳市越疆科技股份有限公司北京分公司

截至本招股说明书签署日，深圳市越疆科技股份有限公司北京分公司的基本情况如下：

名称	深圳市越疆科技股份有限公司北京分公司
统一社会信用代码	91110108MA01WDFJ97
成立日期	2020 年 10 月 13 日
负责人	刘培超
注册地址/主要生产经营地	北京市通州区榆西一街 1 号院 6 号楼 5 层 501 室 65159
经营范围	三维（3D）打印技术开发、技术咨询、技术交流、技术转让、技术推广、技术服务；货物进出口、技术进出口、代理进出口；软件开发；应用软件开发；集成电路设计；计算机系统服务；零售电子产品、文化用品。（市场主体依法自主选择经营项目，开展经营活动；以及依法须经批准的项目，经相关部门批准后依批准的内容开展经营活动；不得从事国家和本市产业政策禁止和限制类项目的经营活动。）

（三）参股公司

1、杭州卓源星杭二号创业投资合伙企业（有限合伙）

截至本招股说明书签署日，杭州卓源星杭二号创业投资合伙企业（有限合伙）的基本情况如下：

名称	杭州卓源星杭二号创业投资合伙企业（有限合伙）
统一社会信用代码	91330106MAEM2A5N0T
成立日期	2025 年 5 月 27 日
注册资本	4,001 万元

执行事务合伙人	广东卓源亚洲中科创业投资有限公司
注册地址/主要生产经营地	浙江省杭州市西湖区北山街道曙光路 85-1 号 1078 室
股权结构	发行人持有杭州卓源 24.9938%股权
经营范围	一般项目：创业投资（限投资未上市企业）（除依法须经批准的项目外，凭营业执照依法自主开展经营活动）。