

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的內容概不負責，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的任何損失承擔任何責任。

LDROBOT

SHENZHEN LDROBOT CO., LTD

深圳樂動機器人股份有限公司

(於中華人民共和國註冊成立的股份有限公司)

(股份代號：1236)

自願性公告

簽署具身機器人柔性三維觸覺感知合作協議

本公告乃由深圳樂動機器人股份有限公司(「本公司」，連同其附屬公司統稱「本集團」)自願刊發。

本公司董事會(「董事會」)欣然宣佈，本公司近期與華中科技大學正式簽署具身機器人柔性三維觸覺感知合作協議(「合作協議」)。本公司致力於通過全面感知解決方案及智能機器人整機的技術和產業積累，持續推進新型傳感器、AI深度融合及空間交互模型等技術佈局，推動機器人由簡單環境感知向深度場景理解演進。此次合作是本公司夯實「物理AI感知基礎設施」戰略底座的重要實踐，也標誌著本公司在完善多模態感知技術體系方面邁出關鍵一步。

合作協議

根據合作協議，雙方將圍繞具身機器人觸覺感知需求，開展柔性三維觸覺傳感器件及陣列系統的技術研發及場景驗證，主要包括：

- (1) 研發柔性三維觸覺傳感器及高密度傳感陣列，提升傳感器在複雜工況下的感知能力和長期穩定性；
- (2) 開發配套的信號採集硬件、三維力解耦及觸覺成像算法，形成從傳感器件到陣列系統的整體技術方案；
- (3) 驗證三維柔性觸覺感知系統在機器人靈巧手、機械臂等載體上的場景應用落地能力。

簽訂合作協議的理由及裨益

此次合作是公司在現有視覺感知技術基礎上，進一步拓展觸覺感知能力的重要佈局。通過與華中科技大學開展柔性三維觸覺傳感器及陣列傳感系統研發，公司將探索接觸式三維力感知、觸覺成像等技術，進一步完善從傳感器件、配套算法到陣列系統的技術佈局。相關研發成果未來有望應用於靈巧手、機械臂、人形機器人、協作機器人及智能服務機器人等場景，並為公司後續探索視覺與觸覺的融合感知、拓展具身機器人多維全面感知產品及解決方案奠定基礎。

有關華中科技大學之合作方的資料

此次合作依託華中科技大學機械科學與工程學院智能製造裝備與技術全國重點實驗室，由厲侃教授領銜。厲侃教授現任華中科技大學機械科學與工程學院博士生導師，為華中科技大學「華中學者」、國家自然科學基金優秀青年科學基金項目(海外)獲得者及東湖青年學者。厲侃教授本科畢業於清華大學，獲美國西北大學博士學位，並曾在英國劍橋大學從事博士後研究，長期致力於三維柔性結構及可拉伸電子器件研究，以第一作者或共同第一作者在Nature、Nature Communications、Science Advances、PNAS等期刊發表多篇論文。

有關本集團之業務

本集團是以感知智能為基礎的全棧式智能機器人公司，在智能機器人領域構建了從底層技術研發到上層應用落地的完整能力。公司打造了以視覺感知為核心的智能機器人基礎設施並賦能於各類智能機器人應用場景，同時提供適合新興應用場景的視覺感知產品及整機智能機器人產品。

承董事會命
深圳樂動機器人股份有限公司
董事長
周偉

香港，2026年10月11日

截至本公告日期，董事會包括執行董事周偉先生、郭蓋華先生及張軍先生，非執行董事黃喜博士及獨立非執行董事程浩先生、閆紅玉博士及康錦里先生。