证券代码：300607　　证券简称：拓斯达

广东拓斯达科技股份有限公司

投资者关系活动记录表

编号：2026007

投资者关系活动类别	☐特定对象调研　☐分析师会议 ☐媒体采访　☐业绩说明会 ☐新闻发布会　☐路演活动 ☐现场参观　☑电话/网络会议
参与单位名称及人员姓名	HSZ Group、UBS、WILLING CAPITAL MANAGEMENT LIMITED、WT ASSET MANAGEMENT LIMITED、XINGTAI CAPITAL MANAGEMENT LIMITED、北京沣沛投资管理有限公司、北京市星石投资管理有限公司、北京远惟投资管理有限公司、创金合信基金、德邦基金管理有限公司、东北证券、东方证券、东吴证券、法巴工业、方正证券、复星保德信人寿公司、富国基金管理有限公司、工银瑞信基金管理有限公司、国金证券、国联民生证券、国泰基金管理有限公司、国信证券、禾永投资管理（北京）有限公司、华安证券、华宝基金管理有限公司、华宝信托投资有限责任公司、华福证券、华商基金管理有限公司、华夏未来资本管理有限公司、华源证券、汇丰晋信基金管理有限公司、济南泾谷投资管理合伙企业（有限合伙）、金鹰基金管理有限公司、摩根士丹利华鑫基金管理有限公司、平安证券、上海电气集团财务有限责任公司、上海富唐资产管理有限公司、上海恒穗资产管理中心（有限合伙）、上海睿扬投资管理有限公司、上海行知创业投资有限公司、上海咏明资产管理有限公司、上海原泽私募基金管理有限公司、申万宏源证券、深圳市尚诚资产管理有限责任公司、深圳望正资产管理有限公司、太平养老保险股份有限公司、万和证券、西部证券、野村东方国际证券有限公司、银河基金管理有限公司、银河证券、银华基金管理股份有限公司、圆信永丰基金管理有限公司、浙商证券股份有限公司、正心谷资本、中国人寿养老保险股份有限公司、中金公司、中泰证券、中信聚信（北京）资本管理有限公司、中信期货资管部、中银基金管理有限公司等 92 名投资者
时间	2026 年 11 月 3 日 15:30-16:30
地点	公司会议室

上市公司 接待人员姓名	投资总监：谢仕梅
投资者关系活动 主要内容介绍	**1、如何理解公司“场景＋机器人＋数据＋AI”的商业闭环** 答：凭借在智能制造领域近二十载的经验，公司在塑料、金属两大基础材料的加工设备－注塑装备、数控机床方面积累了深厚经验。公司已接触超过 200,000 家潜在客户，累计服务超过 15,000 家客户，涵盖消费电子、汽车、家用电器、日化、包装、玩具制造及医疗器械等诸多领域。广泛的下游客户群为公司导入机器人产品提供了丰富的潜在应用场景。 场景：利用在注塑装备和数控机床领域丰富的经验，识别高价值的工业应用场景。这些真实的生产环境定义了公司产品的功能需求。 机器人：基于这些已定义的应用场景，公司开发全面的机器人产品组合，涵盖直角坐标机器人、多关节机器人、协作机器人以及人形机器人等。 数据：通过部署机器人，公司可利用多传感器融合技术（包括空间、视觉及力觉），从实际操作中采集高质量数据。 AI：公司将利用这些数据持续训练并迭代升级人工智能模型，从而巩固公司的竞争地位，使公司能够覆盖更广泛的工业应用场景，并最终拓展至商业全场景。 **2、公司具身智能产品落地情况** 答：根据弗若斯特沙利文的资料，公司的人形机器人「小拓」是中国首款应用于注塑场景的具身智能机器人。公司持续推进具身智能机器人在下游制造场景的落地，目前联合不同行业客户针对多元化场景进行小批量验证落地中。 例如，在 3C 行业搬运场景，「小拓」可以解决场地空间受限、自动化改造落地难以及场景需求多变、传统方案适配性不足等痛点；在下料摆盘场景，「小拓」适用于精密元器件、各类金属件、塑胶五金件等的下料与摆盘工艺，可实现无序分拣，解决传统机器人柔性问题。

	具身智能工作站方面，公司柔性分拣及上下料工作站为涉及多品种、小批量物料的分拣及上下料应用场景而设计。通过整合基于 AI 的识别及自适应控制能力，该工作站能够在有限的人工干预下实现快速产品换线，并可应用于电子元件分拣、五金件分拣及塑料制品分拣摆盘等场景。公司具身智能码垛工作站整合了工业机器人与 AI 算法、3D 视觉系统及运动规划能力，以支持涉及不同物体类型及配置的码垛及拆垛操作。该工作站旨在提升码垛及拆垛、物料装卸、工业检测与测量以及精密组装等场景中的部署灵活性及操作适应性。 **3、公司在数据采集方面的进展** 答：公司已经构建起「人工示教与采集—数据处理与标准化—模型训练—真机部署—反馈优化」的全流程数据闭环，可以高效构建高质量工业数据集，不断拓宽具身智能应用边界。 以自研高精度多模态数采夹爪为核心，公司搭建起从真机采集到模型迭代的一体化数采平台。公司自研数采夹爪通用性强，无需机器人关节映射即可适配各类机型，轻量化改造便能投入产线使用。设备融合视觉惯性与高频传感方案，实现六自由度高精度位姿跟踪，常规工况定位平均误差≤0.25%；同步可以收录视觉画面、运动轨迹、末端姿态、夹爪动作等多维信息，兼容单手、双手复杂工序示教。该数采平台可以有效破解传统机器人适配性不足、采集精度有限、场景泛化能力薄弱等行业痛点，为工业具身智能的规模化落地构建数据底座。 **4、公司和无问智科合作的具体情况** 答：依托近二十年制造场景积淀，公司联合无问智科进行数据生态共建，率先打造工业搬运场景物理 AI 数据基础设施闭环平台，覆盖从虚拟仿真、数据标注、数据整理、模型训练到真机测评的全链路，可以为具身智能产品持续进化提供核心支撑。 公司全系具身智能机器人均可依托平台完成标准化迭代，摆脱单场景定制研发限制，实现技术方案快速复用、跨行业批量复制，为机器人多场景规模化商用打开空间。

	5、公司布局具身智能的优势 答：公司已建立覆盖核心机器人部件（上游）、机器人本体（中游）和系统应用（下游）的全栈能力。根据弗若斯特沙利文的资料，公司是中国少数自主掌握控制器、伺服驱动、感知系统三大工业机器人核心零部件的企业。基于在控制技术及软硬结合能力的多年储备，公司研发了基于国产操作系统的新一代X5 智能机器人控制平台。该平台执行机器人「小脑」的运动控制功能，采用灵活的云边端三层计算架构，深度融合 IT 与 OT 技术，全面适配智能机器人，具有高度的开放兼容性，有效弥合了人工智能模型与机器人本体之间的数据鸿沟，并显著降低了具身智能应用的开发门槛。 公司的产品及解决方案与客户的实际生产环境紧密结合，基于在工业领域多年的积累，公司形成对各种工业场景中的相关生产工作流程及材料特性的深刻理解。凭借稳固的客户关系以及对实际生产环境和工作流程的熟悉，公司能够获取对训练及迭代机器人至关重要的海量真实生产数据源，并能为具身智能建立模拟真实工业环境的仿真训练环境。在此基础上，公司「场景+机器人+数据+AI」的商业闭环可以高效地将数据转化为商业价值，构成公司在未来工业具身智能发展方面的独特优势。
附件清单（如有）	无
日期	2026 年 11 月 3 日