证券代码：300177　　证券简称：中海达

广州中海达卫星导航技术股份有限公司

投资者关系活动记录表

编号：2026-010

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 □其他（请文字说明其他活动内容）：
参与单位名称及人员姓名	个人投资者：孔庆文 华创证券：王逢节
时间	2026 年 11 月 12 日 10:00-11:00 2026 年 11 月 12 日 15:00-17:00
地点	公司广州总部
上市公司接待人员姓名	董事会秘书：黄宏矩 证券事务代表：张赟 投资者关系主管：俞志洁 证券事务主管：王东冉
投资者关系活动主要内容介绍	本次特定对象前往公司总部参观展厅，随后进行沟通交流，主要沟通交流内容摘要如下： 1、公司主营业务简介 答：公司专注于高精度导航定位技术产业链相关软硬件产品及服务的研发、生产与销售，深耕北斗精准位置服务场景，持续推进北斗技术多行业融合应用，专注打造一体化的高精度时空信息整体解决方案。 目前，公司核心业务板块主要为精准时空感知装备业

	务、北斗高精度行业应用业务、智能驾驶与导航控制业务，具体如下： （1）精准时空感知装备业务是公司的核心基础业务，主要面向自然资源、建筑工程、应急、特种机构等行业客户提供高精度定位装备及配套，满足客户时空信息采集、分析及辅助决策需求。 （2）现阶段，北斗高精度应用向泛在化、规模化、场景化、智能化方向演进，实现与各行业业务体系的深度融合。公司坚持“产品+场景”的核心发展模式，搭建集北斗高精度位置云平台、智能作业终端、高精度行业专题图、CORS 地基增强网络建设运维于一体的“云+端+图+网”全栈式解决方案，重点聚焦安全监测与智慧防护赛道，助力各行业实现精细化管控与智慧化运营。 （3）公司将高精度定位技术延伸到智能驾驶与导航控制领域，聚焦乘用汽车、农业机械、工程机械三大应用场景，提供从软硬件产品到系统解决方案，持续赋能交通、农业、工程施工领域智能化升级。 2、公司的核心技术及产品介绍 答：公司以高精度卫星导航定位技术为核心，融合激光雷达、声呐、光电、惯导等多种技术，已形成“海陆空天、室内外”全空间的高精度定位技术、产品与服务布局。公司的核心技术及对应产品具体如下： （1）高精度卫星导航定位技术及主要产品 高精度卫星导航定位技术是以全球卫星导航系统（GNSS）为基础，依托差分定位（RTK）与精密单点定位（PPP-RTK/PPP-AR）技术，结合多频信号接收与误差修正算法，可实现厘米至毫米级精度的定位服务。公司自主研发的高精度卫星导航定位技术体系覆盖天线、电台、板卡、

	IMU 等核心硬件器件以及全套多源融合算法和标定技术，具体包括多模多频 RTK 算法、IMU/相机/LiDAR 批量标定技术、板载 RTK 定位算法、GNSS/IMU/视觉/LiDAR 多传感器融合解算引擎、云端一体化定位算法、PPP-RTK/PPP-AR 全球定位技术、全球星基增强系统定位算法、影像测量、视觉辅助放样、激光测量、SLAM 建图定位等底层算法和技术，配套开发了完整的行业应用软件系统。 依托上述自研技术，公司开发系列高精度定位接收终端产品，主要包括：高精度测量型接收机（RTK）、激光 RTK、SLAM-RTK、一体化监测型接收机、连续运行参考站接收机、北斗高精度控制器、智能穿戴终端、车载终端等，广泛应用于地理空间信息采集、自然资源确权调查、工程测绘测量、新型时空基础设施建设、形变监测、设备导航及自动控制、现场作业安全管控、低空飞行导航监管及电子围栏布设等场景。2026 年上半年，公司推出新一代激光双摄 RTK 工程测量产品。该产品融合高精度北斗芯片、远距离激光、惯导及高清相机等多元传感器，搭载激光与实景影像融合技术，集成激光测量、实景三维放样等多种核心功能，有效解决传统 RTK 末端作业痛点，显著提升测量效率。 （2）激光雷达技术及主要产品 激光雷达技术是利用激光测距的原理，通过记录被测物体表面大量密集点的三维坐标、反射率和纹理等信息，可快速复建出被测目标的三维模型及线、面、体等各种几何数据。根据不同应用场景的激光精度要求设计激光器，通过多传感器融合算法与定位建图技术，实现快速、准确地获取目标物体的三维空间数据。 公司基于上述激光雷达技术，自主研制了地面三维激光扫描系统、车载三维激光移动测量系统、机载三维激光测量系统、手持 SLAM 设备、SLAM-RTK 等三维激光产品，搭配外业控制软件及内业点云后处理软件，可实现三维点云

	的快速获取，可进行自动点云分类与 Mesh、3DGS 建模，生成 DOM、DSM、DLG、DEM 等数字产品，还可进行多期断面对比、多期土方计算、建筑测量、隧道超欠挖计算等，广泛应用于低空三维地图采集建模、电力智能巡检、智慧水利与河湖监管、地形及建筑测绘、数字孪生城市建设等领域。 （3）海洋探测技术及主要产品 海洋探测技术是利用声学、遥感及传感器等技术手段，对海洋、河流、湖泊等水域环境的地形地貌、水体流速、深度等进行系统性侦查与探测。声学方面通过发射和接收声波信号、超声波脉冲，实时获取海底或河床二维海底图像、三维地形数据、水体分层流速等信息，实现水下目标探测、导航与测距。 公司基于上述声学探测技术，自主研制了单波束测深仪、多波束测深仪、单双频声学多普勒流速剖面仪、多频走航式声学多普勒流速剖面仪、无人船等产品，搭配外业采集软件和内业后处理软件，广泛应用于海洋施工勘测、水下地形及库容测量、水文勘测调查、水文流速流量测验、水下考古、海上发射/回收平台水情勘测、海上应急救援及监管等领域。2026 年上半年，公司推出主要面向海外市场的 iBoat BS12 GEN2 无人船，可搭载测深仪、ADCP、水质传感器等多类专业设备，覆盖水下测绘、水利测流、应急排查、水质监测等作业场景。该产品便携易转运、续航能力优异，针对海外复杂水域可自动避障，航行稳定，可替代人工开展高危作业，有效提升作业效率与安全性。 （4）光电技术及主要产品 光电技术是集光、机、电于一体的高精度测量技术，结合光电测距（利用红外线或激光发射信号与反射信号的时间差计算距离）、电子测角（通过电子测角系统测量水平角和竖直角）和数据处理功能，快速获取三维坐标数据。 公司基于上述光电技术，自主研制了工程型全站仪、

	安卓智能全站仪、长测程彩屏全站仪、自动照准测量 0.5 秒全站仪、小型化全站仪、机器人全站仪等产品，广泛应用于工程测量、地籍测绘、建筑内精密施工放样、大型设施形变监测、机械控制、飞行器精度验证、飞控测试与出厂标定等领域。 （5）导航控制技术及主要产品 公司在乘用车、农机、施工机械、特种车辆等领域，掌握了包括高精度组合导航定位、IMU 批量标定技术、阵列 IMU 技术、车载 GNSS/INS/ODO 组合解算技术、LiDAR/IMU/Visual/RTK 多源融合解算技术、单/双 GNSS 天线的航向估计算法、路径规划算法、农机控制算法、液压控制、AHRS（航姿参考系统）、施工过程数据分析算法以及智能施工管理平台架构设计等技术。 公司基于前述高精度组合导航和机械控制上的技术积累，自主研发和推出了惯性测量单元（IMU）、智能化定位天线、多元融合算法、北斗导航农机自动驾驶系统、无人船导航与控制、复合地基施工系统、土石方施工系统、路面施工系统等产品，主要应用于辅助/智能驾驶、具身智能导航、工程施工自动控制、农业机械精准作业及低空自主作业避障、动态载体精准控制等领域。 3、公司智能驾驶车载高精度业务简介 答：公司面向乘用汽车智能驾驶领域提供全系列位置感知软硬件产品，涵盖高精度定位天线、（4G/5G+GNSS+V2X）组合智能天线、高精度定位与控制单元、惯性测量单元（IMU）、智能驾驶定位算法 IP 以及定位差分增强服务等，可提供适配辅助驾驶、高阶自动驾驶的定位感知与车辆控制解决方案。 4、公司研发创新及知识产权情况介绍

	答：公司建有国家级企业技术中心、省级重点实验室及博士后/院士工作站等高能级研发平台，集聚行业资深技术人才，研发团队综合实力位居国内前列。公司先后获评国家知识产权优势企业、国家级专精特新“小巨人”企业、广东省专精特新中小企业、广州市两高四新（专精特新）企业等资质，并在 2026 年 7 月荣获国家科学技术进步奖二等奖。 截至 2026 年上半年，公司累计持有 1,745 项有效知识产权（含专利 332 项、软件著作权 1,259 项、商标 154 项）。公司已掌握高精度定位核心算法，核心器件与底层算法全面自研。 5、公司在智能化发展趋势下的布局情况 答：随着 5G-A、人工智能与高精度时空感知技术深度融合，行业需求加速从传统人工测量向自动化、智能化、无人化应用快速迭代。公司紧跟前沿技术演进与产业资本投向，将研发、市场资源向智能网联、机器人空间定位、低空经济等高景气赛道倾斜，持续优化产品与收入结构。公司依托 SLAM RTK、多源融合定位算法、智能施工控制平台等核心技术成果，有效提升设备自动化能力与跨场景适配水平。公司聚焦高附加值、高复用性智能产品，持续优化收入结构、增强经营抗风险能力，为中长期发展积蓄动能。 6、公司海外业务的进展情况 答：公司坚定执行全球化发展战略，海外业务表现较好，2026 年上半年 RTK、全站仪、三维激光设备、农机导航等主要产品销售规模有所增长，海外营业收入较上年同

	期增长 29.24%。渠道建设方面，公司海外市场拓展节奏持续加快，2026 年上半年新增农机产品代理商 52 家，实现重点海外市场的区域扩容与渠道下沉。
关于本次活动是否涉及应披露重大信息的说明	本次活动严格遵照相关监管要求开展，不涉及未公开重大信息泄露等情况。
附件清单（如有）	无
日期	2026 年 11 月 13 日