

证券代码：688322

证券简称：奥比中光

**奥比中光科技集团股份有限公司**  
**关于 2025 年度向特定对象发行 A 股股票**  
**募集资金投向属于科技创新领域的说明**  
**（修订稿）**

根据《上市公司证券发行注册管理办法》等有关规定，结合奥比中光科技集团股份有限公司（以下简称“公司”或“奥比中光”）实际情况，公司编制了关于本次募集资金投向属于科技创新领域的说明，具体内容如下：（如无特别说明，相关用语具有与《奥比中光科技集团股份有限公司 2025 年度向特定对象发行 A 股股票预案（修订稿）》中的释义相同的含义）

## **一、公司的主营业务**

公司的主营业务是 3D 视觉感知产品的设计、研发、生产和销售，主要产品包括 3D 视觉传感器、消费级应用设备和工业级应用设备。公司专注于 3D 视觉感知技术研发，在人工智能时代打造“机器人与 AI 视觉产业中台”，致力于让所有终端都能更好地看懂世界。

公司在国内率先开展 3D 视觉感知技术系统性研发，自主研发一系列深度引擎数字芯片及专用感光模拟芯片并实现 3D 视觉传感器产业化应用，是全球少数几家全面布局主流 3D 视觉感知技术的公司之一。公司致力于将 3D 视觉感知产品应用于“衣、食、住、行、工、娱、医”等领域，在生物识别、机器人、三维扫描、AIoT、工业三维测量等市场上实现了多项具有代表性的商业应用，已成为全球 3D 视觉传感器重要供应商之一。自 2015 年底量产以来，公司已先后服务全球数千家客户及众多开发者，包括蚂蚁集团、创想三维、优必选、斯坦德、捷普、牧原、Matterport、贝壳如视、OPPO 等行业龙头，树立了良好的行业口碑和品牌形象。未来，随着产业链的进一步完善和量产成本的持续降低，公司将加速 3D 视觉感知技术在其他应用领域的进一步拓展和渗透。

## **二、本次募集资金投向方案**

本次发行预计募集资金总额为不超过人民币 191,844.39 万元（含本数），扣除发行

费用后拟用于以下项目：

单位：万元

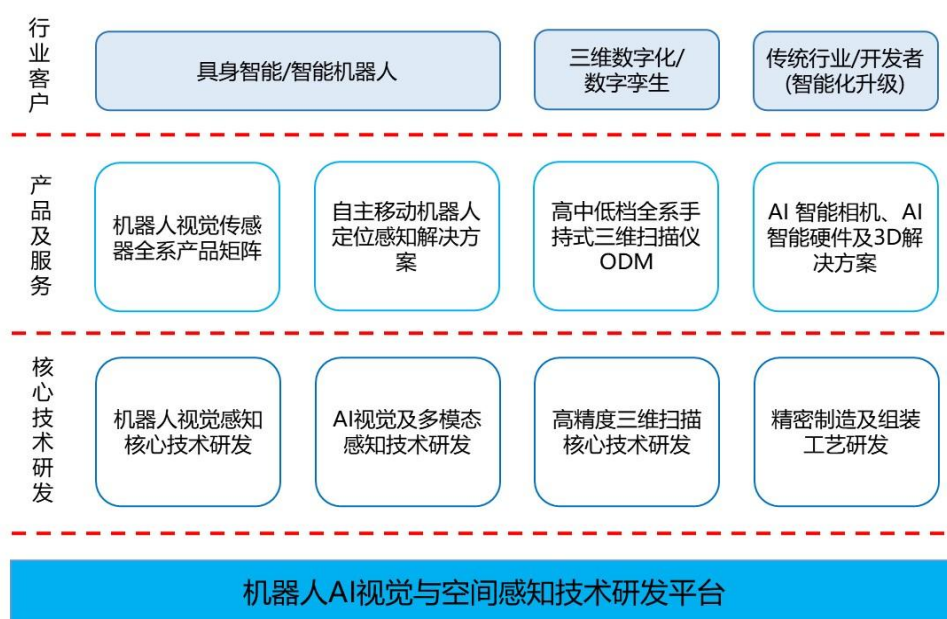
| 序号 | 项目名称                   | 项目总投资金额    | 募集资金拟投入金额  |
|----|------------------------|------------|------------|
| 1  | 机器人 AI 视觉与空间感知技术研发平台项目 | 179,632.49 | 179,632.49 |
| 2  | AI 视觉传感器与智能硬件制造基地建设项目  | 19,033.12  | 12,211.90  |
| 合计 |                        | 198,665.62 | 191,844.39 |

在不改变本次募集资金拟投资项目的前提下，经公司股东会授权，董事会可以对上述单个或多个投资项目的募集资金投入金额进行调整。若本次发行扣除发行费用后的实际募集资金少于上述项目募集资金拟投入总额，公司可以根据实际募集资金净额，按照项目的轻重缓急等情况，调整募集资金投入的优先顺序及各项目的具体投资额等使用安排，募集资金不足部分由公司自筹解决。本次发行募集资金到位之前，公司可以根据募投项目实际进度情况以自有资金或自筹资金先行投入，待募集资金到位后按照相关规定的程序予以置换。

## （一）机器人AI视觉与空间感知技术研发平台项目

### 1、项目基本情况

公司本次募集资金中的 179,632.49 万元将用于机器人 AI 视觉与空间感知技术研发平台项目。本项目将进一步打造和巩固公司机器人及 AI 视觉产业中台的行业定位，通过开展机器人视觉、AI 视觉及多模态感知、高精度三维扫描、精密制造及组装工艺等核心技术研发，为具身智能/人形机器人、三维数字化/数字孪生、传统行业/开发者等主要行业及客户提供产品及服务，包括机器人视觉传感器全系产品矩阵、自主移动机器人定位感知解决方案、高中低档全系手持式三维扫描仪以及 AI 智能相机、AI 智能硬件及 3D 解决方案等，项目整体框架如下：



### (1) 机器人视觉感知核心技术研发

机器人视觉感知核心技术研发模块主要包括机器人视觉专用计算芯片设计与流片、建设一体化软硬件底层平台化能力、智能机器人视觉传感器系统及算法设计等核心技术研发。

在机器人视觉专用计算芯片设计与流片方面，项目将面向具身智能/人形机器人等场景，研发机器人视觉专用芯片，以实现机器人视觉满足高帧率、高精度、大 FOV、高分辨率的性能要求，也是机器人视觉传感器实现高集成度、小体积、低功耗的关键，能够提升机器人对高精度、真实物理世界的感知能力。

在建设一体化软硬件底层平台化能力方面，项目将建设三维感知测量系统、光学发射、光学接收、电子电路、机械结构等各专业的平台化能力，从而实现对不同机器人类别、不同应用场景快速研发出对应的视觉传感器产品，同时底层技术的平台化能力可以复用研发资源，从而大幅降低研发成本、提升研发效率，是提升产品核心竞争力的关键。

在智能机器人视觉传感器系统及算法设计方面，项目将深入调研各类别机器人及场景的视觉需求，从系统层面考虑机器人视觉感知的各类场景，同时针对不同场景中遇到的核心技术瓶颈问题，研发对应的算法技术，设计出性能全球领先、具备复杂场景适应性的各类智能机器人 3D 视觉传感器。

## **(2) AI视觉及多模态感知技术研发**

AI 视觉及多模态感知技术研发模块主要包括多传感器融合感知技术、传感器边缘计算技术、“手-眼-脑”融合技术等核心技术研发。

在多传感器融合感知技术方面，项目将通过对听觉、触觉、3D 视觉传感器、激光雷达、毫米波雷达、IMU、2D 相机等传感器的软硬件协同融合,解决机器人面临的高度复杂不确定场景中单一视觉技术无法实现精确感知的问题，针对割草机、无人叉车等不同应用场景设计专用的感知方案。

在传感器边缘计算技术方面，传感器端不仅需要提供感知能力，在一些场景中需要具备理解决策能力，比如视觉传感器具备空间建模、语义理解等能力，因此项目将通过传感器边缘计算技术研发，以实现传感器端具备理解决策能力。

在“手-眼-脑”融合技术方面，项目将通过融合机械臂/灵巧手（手）、感知（眼）、专用模型（脑），实现机器人的自主感知、思考、决策以及执行。

## **(3) 高精度三维扫描核心技术研发**

高精度三维扫描核心技术研发模块主要包括三维扫描/三维重建专用芯片设计与研发、消费级三维扫描仪系统设计与标定补偿算法研发等核心技术研发。

在三维扫描/三维重建专用芯片设计与研发方面，项目将研发专用三维扫描/三维重建专用芯片，解决传统三维扫描面临的低帧率、高延时问题，实现三维扫描仪的高速、动态扫描。

在消费级三维扫描仪系统设计与标定补偿算法研发方面，项目将结构光、多目视觉、线扫描等三维重建技术进行有机融合，设计出全新的三维扫描仪系统，同时研发精密标定与精度补偿算法，实现大范围、高精度、实时的三维扫描。

## **(4) 精密制造及组装工艺研发**

精密制造及组装工艺研发模块主要包括自动化精密模组及整机组装工艺研发、消费级整机生产流程与工艺研发。

在自动化精密模组及整机组装工艺研发方面，项目将通过自研高精密自动化组装工艺，来提升光学模组的整体性能，确保视觉传感器产品优异的性能及良好的可靠性。

在消费级整机生产流程与工艺研发方面，项目将开发自动化测试方案，构建消费级整机可靠性标准，搭建自动化生产管理系统等内容。同时搭建消费级整机自动化生产和测试系统，实现视觉传感器的大批量制造能力以及消费级整机的多机种制造能力。

## **2、项目实施的必要性**

### **(1) 加速3D视觉核心技术研发，满足机器人多元化场景的AI视觉感知需求**

随着机器人应用场景从单一固定环境向复杂开放性场景延伸，传统 2D 视觉因缺乏深度感知能力，已难以满足机器人对物理世界的动态、真实感知需求。3D 视觉技术通过模拟人类双眼立体感知机制，融合深度信息与高分辨率成像，可实现对物体尺寸、距离、姿态等空间属性的精准捕捉，为机器人构建“类人化”感知能力提供核心支撑。

在具身智能领域，智能机器人需通过轻量化、高集成的 3D 视觉传感器来实时感知复杂动态环境，工业机器人依赖高精度三维定位完成精密操作，服务机器人则需结合语义理解实现复杂场景下的自适应响应。然而，当前 3D 视觉技术仍面临高精度与大范围平衡、小体积与低功耗兼顾等难题，以及复杂光照、运动模糊等场景的适应性挑战。因此，在机器人产业和 3D 视觉应用不断深化发展的背景下，机器人视觉底层核心技术亟需得到持续研发创新，研发 3D 化、高度集成化、场景复杂化的机器人视觉技术将极大促进机器人在感知技术层面的发展。

通过本项目实施，公司将进一步打造和巩固机器人及 AI 视觉产业中台，持续开展机器人视觉核心技术攻关，包括机器人视觉专用计算芯片、一体化软硬件底层平台化能力、具身智能机器人视觉传感器系统及算法设计、AI 视觉及多模态感知技术、精密制造及组装工艺等领域。本项目建设将有利于公司进一步深化 3D 视觉感知技术发展，紧抓具身智能历史发展机遇，强化我国机器人产业链条的上游核心竞争力。

### **(2) 加大空间感知核心技术研发，推动消费级三维扫描技术向工业等场景拓展**

三维数字化/三维扫描技术作为连接物理世界与数字空间的核心手段，正从专业领域向普惠化应用快速延伸。传统工业级设备受限于成本与操作复杂度，难以满足中小规模场景需求。随着数字孪生等领域对实时三维建模的需求激增，行业亟需兼具高精度、高效率与成本优势的创新技术方案。例如，工业品大型部件检测需要快速全域扫描，文物数字化要求无损高精度重建，定制化服务依赖高效人体数据采集，人物数字化重建需要对人脸进行高逼真度的三维重建还原，这些场景均对三维扫描技术提出了更高要求。

特别是数字孪生的发展浪潮，推动三维内容创作需求爆发式增长，传统低帧率、高延时、固定式的三维扫描方式因效率瓶颈难以适应市场需要，便捷式、高精度、动态实时三维扫描技术才是行业破局的关键。

本项目通过核心技术研发突破行业桎梏，通过开发专用芯片提升扫描效率实现高速动态扫描，创新提出消费级三维扫描仪系统设计定义出全新的产品形态，研发标定补偿算法来实现高精度、高质量三维重建。技术成功研发后，将大幅降低三维扫描用户使用门槛，加速多行业普及，推动三维扫描在智能制造、智慧城市等领域的深度应用，为物理世界与数字空间的融合提供基础支撑。

### 3、项目实施的可行性

#### (1) 宏观政策为机器人和数字孪生产业发展创造了良好的外部条件

机器人集现代制造技术、新型材料技术和信息控制技术为一体，是智能制造的代表性产品，也是衡量一个国家科技创新和制造业水平的重要标志，是未来 3D 视觉感知技术重要的应用领域。数字孪生是数字与物理世界融通作用的沉浸式互联空间，是新一代信息技术集成创新和应用的未来产业，是数字经济与实体经济融合的高级形态。三维扫描为数字孪生提供了将现实世界中的物体、场景及人物等进行数字化复刻的关键技术，是构建虚拟世界中逼真虚拟场景、虚拟数字人等元素的重要基础。《“十四五”信息化和工业化深度融合发展规划》重点推动三维数字化和数字孪生技术在工业领域的深度应用。规划要求构建覆盖装备全生命周期的数字孪生系统，在机械、汽车、航空等重点行业实现 85% 的数字化研发设计工具普及率。通过融合 AI、5G 等新一代信息技术，支持智能工厂建设，实现预测性维护和能源优化。同时强调突破工业软件、三维建模等关键技术，为制造业数字化转型提供核心技术支撑。《“十四五”数字经济发展规划》则着重推进数字孪生技术在智慧城市等领域的应用。规划提出建设城市信息模型（CIM）平台，整合地下管网、交通、建筑等多维数据，实现城市运行“一图统管”。支持数字孪生与物联网、云计算等技术融合，在绿色制造领域建设数字化能碳管理中心，优化能耗与碳排放管理。通过标准化体系建设和产业生态培育，促进数字孪生技术在各行业的规模化应用。2023 年 10 月，工信部发布《人形机器人创新发展指导意见》，提出面向复杂环境感知需求，开发集成高精度仿生眼与类脑处理算法的视觉传感器，推出宽频响、高灵敏的仿生听觉传感器，开发高分辨率和具有多点接触检测能力的仿人电子皮肤，推出高灵敏检测多种气体的仿生嗅觉传感器，形成人形机器人专用传感器产品谱系。2024

年 2 月起施行的国家发改委《产业结构调整指导目录（2024 年本）》将传感器：微纳位移传感器、柔性触觉传感器、高分辨率视觉传感器、可加密传感器等具有无线通信功能的低功耗智能传感器，纳入鼓励类产业。2025 年 3 月，十四届全国人大三次会议《政府工作报告》明确提出，持续推进“人工智能+”行动，将数字技术与制造优势、市场优势更好结合起来，支持大模型广泛应用，大力发展智能网联新能源汽车、人工智能手机和电脑、智能机器人等新一代智能终端以及智能制造装备；并建立未来产业投入增长机制，培育生物制造、量子科技、具身智能、6G 等未来产业。

因此，国家出台的多项鼓励政策对机器人以及机器人视觉、三维数字化/数字孪生产业发展的有力支持，将为本项目实施创造良好的外部条件。

## **（2）下游应用快速增长为3D视觉感知技术提供了广阔发展空间**

3D 视觉凭借为机器人提供精确深度信息，实现精准环境感知，赋予机器人强大的复杂场景适应力，降低光照等因素干扰，支持机器人自然交互以理解动作意图，并为机器学习提供数据，助力其做出更优决策等优势，将成为未来机器人的主流视觉方案。作为具身智能的代表之一，人形机器人发展正加速迈进产业化临界点，2025 年被业界普遍誉为人形机器人的“量产元年”。根据高工机器人产业研究所（GGII）于 2025 年 4 月发布的《2025 年人形机器人产业发展蓝皮书》显示，2025 年全球人形机器人市场销量有望达到 1.24 万台，市场规模 63.39 亿元；到 2030 年全球人形机器人市场销量将接近 34 万台，市场规模将超过 640 亿元；到 2035 年，全球人形机器人市场销量将超过 500 万台，市场规模将超过 4,000 亿元。根据中商产业研究院数据显示，2024 年全球人形机器人产业规模约为 34 亿美元，同比增长 57.41%，预计 2025 年将增长至 53 亿美元，2028 年将达到 206 亿美元。2024 年中国人形机器人产业规模约 27.6 亿元，同比增长 53.33%，预计 2025 年将增长至 53 亿元，2028 年将达到 387 亿元。未来，人形机器人市场的快速增长将有望成为 3D 视觉感知产业重要的发展动力。

三维扫描是 3D 视觉感知技术的重要应用之一。随着 3D 感知技术日益成熟，三维扫描应用场景愈发广泛，除了工业、逆向工程、医学信息、艺术文博与数字文物典藏、3D 展示、3D 打印等场景，未来将有望加快渗透至数字孪生等新兴领域。庞大的下游需求促使三维扫描市场规模不断扩大，根据 Research And Markets 数据显示，2024 年全球 3D 扫描仪市场需求为 49 亿美元，2030 年将增长至 88 亿美元。根据华经产业研究院数

据显示，2023 年中国三维视觉数字化产品市场规模达到 21.6 亿元，预计 2027 年将增长至 60.2 亿元。

综上所述，在下游应用场景持续发展的驱动下，未来 3D 视觉感知市场将不断增长，为项目顺利实施提供重要保障。

### **（3）深厚的核心技术积累为本项目的顺利实施奠定了坚实基础**

3D 视觉感知技术属于跨学科技术，涉及光、机、电、芯片、算法等多个专业。公司是国内率先开展 3D 视觉感知技术系统性研发，自主研发一系列深度引擎数字芯片及多种专用感光模拟芯片并实现 3D 视觉传感器产业化应用的少数企业之一，是市场上为数不多能够提供全套自主知识产权 3D 视觉感知产品的企业，也是全球少数几家全面布局六大 3D 视觉感知技术的公司，行业地位突出。

为满足不同应用场景的需求，公司构建了“全栈式技术研发能力+全领域技术路线布局”的 3D 视觉感知技术体系，通过对系统设计、芯片设计、算法研发、光学系统、软件开发、量产技术等核心技术的深入研究，开发出结构光、iToF、双目视觉传感器、dToF 单线激光雷达等设备，同时布局了面阵 dToF、面阵 Lidar 等前沿技术，形成了坚实的技术壁垒。同时，公司在 3D 扫描建模、3D 打印领域技术已取得突破性进展，与行业头部企业建立了战略合作关系。截至 2025 年 6 月 30 日，公司在 3D 视觉感知领域累计获得专利 1,112 件，其中发明专利 479 件，累计获得软件著作权 118 件。

### **（4）丰富的产品布局及客户资源为项目成果转化提供了有力保障**

近年来，公司凭借坚实的 3D 视觉感知技术，不断围绕服务机器人、工业机器人、ROS 教育机器人等不同种类机器人，为客户推出了丰富且全面的机器人视觉感知产品方案，提供单目结构光、双目结构光、激光雷达、iToF、dToF 等全技术路线的 3D 视觉传感器，帮助机器人实现建图、定位、避障、识别等功能。在机器人领域，公司已与国内外超百家机器人企业达成合作，包括优必选、追觅、擎朗智能、云迹科技、普渡科技、高仙机器人、LionsBot、斯坦德等，覆盖了智能工厂、仓储物流、建筑自动化、智能巡检、割草机、酒店配送、楼宇配送、商用清洁、ROS 教育等应用场景。因此，丰富的产品布局及客户资源为项目成果转化提供了有力保障。

## **4、项目实施主体与投资情况**

机器人 AI 视觉与空间感知技术研发平台项目的实施主体为奥比中光科技集团股份有限公司，项目总投资额为 179,632.49 万元，实施周期为 5 年，实施地点位于广东省。

## **5、项目涉及立项、土地、环保等有关审批、批准或备案事项**

截至公告日，机器人 AI 视觉与空间感知技术研发平台项目已取得深圳市南山区发展和改革委员会出具的“深南山发改备案〔2025〕667 号”《深圳市企业投资项目备案证》，并取得相关土地的权属证书。因该项目为研发类项目，故无需履行环评手续。

### **（二）AI 视觉传感器与智能硬件制造基地建设项目**

#### **1、项目基本情况**

针对当前市场需求和行业发展趋势，结合公司的业务布局及中长期发展规划，公司本次募集资金中的 12,211.90 万元将用于 AI 视觉传感器与智能硬件制造基地建设项目。本项目拟通过购置先进的智能化、自动化生产设备，招募并培训相关生产与管理人员，进一步扩大消费级应用设备和 3D 视觉传感器产品的生产能力，改善公司生产环境，满足日益增长的市场需求。本项目的顺利实施有利于促进公司主营业务发展，增强 3D 视觉感知产品的有效市场供给，为公司实现可持续发展奠定坚实基础。

#### **2、项目实施的必要性**

##### **（1）进一步扩大产能规模，满足下游日益增长的应用需求**

随着具身智能、数字孪生等新兴场景的爆发式增长，下游市场对 3D 视觉传感器及消费级应用设备的需求持续攀升，在具身智能/人形机器人领域，亟需高精度、复杂场景适应性强的 3D 视觉传感器为其提供智能化视觉感知能力；在消费电子领域，三维扫描、生物识别等应用推动智能硬件快速普及；在数字孪生领域，空间、物体等的高保真数字化是下游应用，如 3D 打印、数字化展示、工业检测与设计等场景的前置关键环节。其中，消费级应用设备作为公司 3D 视觉感知技术重要的智能硬件载体，2024 年销售规模实现了显著增长，较 2023 年同比增长 271.32%。

然而，行业普遍面临技术成果转化与规模化交付的断层问题：一方面，传统产线高度依赖外协加工，难以保障核心工艺的一致性；另一方面，传统半自动化生产模式导致生产效率仍有待提升，制约产能供给瓶颈。因此，持续、稳定的大规模化产能是技术产业化落地的关键支撑。

本项目的实施将系统性提升产业链产能规模。通过扩建自动化产线、构建数字化管理制造体系，公司可实现消费级应用设备与视觉传感器的自主规模化生产。项目成功实施不仅可降低外协依赖风险，保障产品一致性与供应链稳定性，更能通过产能扩展加速 3D 视觉感知技术在智能机器人、数字孪生等长尾场景的渗透，扩大 3D 视觉感知产品的供给规模，为我国 3D 视觉感知技术推广和应用形成示范，满足下游日益增长的应用需求，有利于进一步推动 3D 视觉感知技术在国内的产业化发展和技术升级。

## **(2) 加速升级智能制造水平，提升多品类产品的生产效率**

3D 视觉感知技术正从单一功能向多模态融合加速演进，下游应用场景呈现高度差异化特征。具身智能/人形机器人需要高度集成化、适应复杂场景的视觉传感器，工业机器人需适配高温、高湿环境的鲁棒性视觉传感器，服务机器人则追求轻量化嵌入式视觉模组，三维扫描终端则要求高精度、高速三维重建能力。这种差异化需求对制造体系提出双重挑战：既要满足大规模标准化生产，又需支撑小批量定制化试制。传统刚性产线受限于固定工艺路线与人工检测模式，难以兼容多技术路线并行生产，更无法应对快速迭代的创新需求，导致技术转化效率与市场响应能力受限。

智能化制造是破解多品类产品生产效率的核心路径。本项目将进一步提升产线的自研核心设备的智能化、自动化水平，引入先进检测工艺及设备，同时构建智能化数字制造系统，支持多品类视觉传感器以及消费级应用设备的柔性生产。通过智能化改造，重塑器件、小模组、大模组到整机的一体化生产效能，扩大消费级应用设备和 3D 视觉传感器供给规模。本项目的建设将推动公司 3D 视觉感知技术的发展和转化应用，提升公司 3D 视觉感知产品规模化供给能力与柔性生产能力，满足下游客户的多样化需求，进一步提高市场占有率。

## **3、项目实施的可行性**

### **(1) 充分的量产技术储备为项目开展提供了全面支撑**

3D 视觉感知产品的构造精密，生产工艺复杂，量产难度高，能否实现大规模量产是衡量一家企业是否全面掌握 3D 视觉感知技术的核心评价指标之一。公司作为行业的先行者之一，在早期自主进行专用生产设备的开发，自主设计生产工艺、测试工具、测试流程，自主研发标定与对齐、自校准与补偿等多类核心设备及关键技术，于 2015 年成功实现了 3D 视觉传感器量产，2018 年成功突破百万级量产交付，2024 年实现累计

数百万级量产交付。目前除公司外，全球已掌握核心技术并实现百万级面阵 3D 视觉传感器量产的企业仅有苹果、微软、索尼、英特尔、华为、三星等极少数企业。公司已规模量产的结构光、双目、iToF、dToF 产品性能优异，具备较强的竞争实力，已量产上市的一些 3D 视觉传感器产品与国际科技巨头公司主要竞品在主要技术参数指标上互有优劣势，产品性能相仿，市场认可度较高。

因此，公司在 3D 视觉感知产品量产方面拥有的自主核心技术和实现数百万级规模的生产能力，为项目开展提供了全面的支撑。

## **(2) 快速增长的市场需求与公司优质的客户资源为项目建设提供了有效保障**

近年来，2D 成像逐步加快向 3D 视觉感知升级，3D 视觉感知技术的发展和商业成熟度的提高，推动 3D 视觉感知技术及产品逐步向生物识别、三维扫描、机器人、工业视觉、汽车自动驾驶等多个领域拓展。未来，随着 3D 视觉感知技术的进一步创新发展，将有望在原有应用领域拓展和渗透更多场景，并持续落地到数字孪生、AR/VR 等更多新的应用领域。在多元化下游应用发展的驱动下，3D 视觉感知行业市场需求快速增长，市场规模不断提升，产业链日趋完善。根据 Yole 数据预测，2025 年全球 3D 视觉感知市场规模将达到 150 亿美元，2028 年将增长至 172 亿美元。根据头豹研究院数据显示，2023 年中国 3D 视觉感知市场规模为 33.65 亿元，2026 年将达到 76.13 亿元，2027 年将进一步增长至 96.57 亿元，2023-2027 年复合增长率为 30.16%。

全球 3D 视觉感知市场近年来刚刚兴起，公司凭借出色的产品研发能力、数百万级的产品量产保障及快速的服务响应能力，成为全球 3D 视觉传感器重要供应商之一。公司已在下游客户资源方面积累了一批行业龙头客户并形成了较强的客户黏性，且在一些细分行业逐步成为行业客户的标配产品。目前，公司产品在 AIoT、生物识别、机器人、三维扫描、工业三维测量等领域已实现规模产业化应用，先后服务了全球数千家客户及众多开发者，包括蚂蚁集团、创想三维、优必选、斯坦德、捷普、牧原、Matterport、贝壳如视、OPPO 等行业龙头。

综上所述，3D 视觉感知行业快速增长的市场需求与公司优质的客户资源将有利于本项目的顺利实施。

## **4、项目实施主体与投资情况**

AI 视觉传感器与智能硬件制造基地建设项目的实施主体为公司的全资子公司顺德奥比，项目总投资额为 19,033.12 万元，实施周期为 3 年，实施地点位于广东省。

## **5、项目涉及立项、土地、环保等有关审批、批准或备案事项**

截至公告日，AI 视觉传感器与智能硬件制造基地建设项目已取得佛山市顺德区发展和改革局出具的“2505-440606-04-01-882044”号《广东省企业投资项目备案证》。

针对本项目的环评手续，2023 年 10 月 19 日，佛山市生态环境局出具《关于奥比中光科技集团股份有限公司机器人视觉产业技术中台研发和 3D 视觉感知产业智能制造基地建设项目环境影响评价报告表的批复》（佛环 03 环审〔2023〕123 号），对公司计划在广东省佛山市顺德区容桂街道实施的“3D 视觉感知产业智能制造基地建设项目”出具环评批复。2025 年 5 月 28 日，佛山市生态环境局顺德分局出具《关于奥比中光（广东顺德）科技有限公司 AI 视觉传感器与智能硬件制造基地项目环评情况说明的复函》，由于顺德奥比拟实施的 AI 视觉传感器与智能硬件制造基地建设项目的建设内容仍属于《奥比中光科技集团股份有限公司机器人视觉产业技术中台研发和 3D 视觉感知产业智能制造基地建设项目环境影响评价报告表》及环评批复（佛环 03 环审〔2023〕123 号）所述建设范畴，且项目没有发生重大变动，故无需重新申报环境影响评价。

本项目建设用地为顺德奥比的自有工业用地，权属证书编号为“粤（2025）佛顺不动产权第 0038171 号”。

## **三、本次募集资金投向属于科技创新领域**

### **（一）本次募集资金投向属于科技创新领域的说明**

公司本次向特定对象发行 A 股股票的募投项目为“机器人 AI 视觉与空间感知技术研发平台项目”及“AI 视觉传感器与智能硬件制造基地建设项目”。

“机器人 AI 视觉与空间感知技术研发平台项目”在公司“全栈式技术研发能力+全领域技术路线布局”的 3D 视觉感知技术体系基础上，持续开展机器人视觉、AI 视觉及多模态感知、高精度三维扫描、精密制造及组装工艺等核心技术研发及攻关，为具身智能/人形机器人、三维数字化/数字孪生、传统行业/开发者等主要行业及客户提供产品及服务，进一步深化 3D 视觉感知技术发展，巩固公司在全球 3D 视觉感知行业中的领

先地位，提升核心竞争力和市场占有率。

“AI 视觉传感器与智能硬件制造基地建设项目”基于公司自主核心量产技术，扩大消费级应用设备及 3D 视觉感知产品的量产能力和供给规模，有利于进一步推动 3D 视觉感知技术在智能机器人、消费电子等领域的产业化应用和智能化升级，助力公司实现“机器人与 AI 视觉产业中台”的发展定位，满足公司全球化业务发展需求。

综上，公司本次发行股票募集资金投资项目属于科技创新领域，符合《发行注册管理办法》第十二条（四）的相关规定。

## （二）募投项目实施促进公司科技创新水平提升的方式

“机器人 AI 视觉与空间感知技术研发平台项目”实施完成后，将进一步深化 3D 视觉感知技术发展，巩固公司在全球 3D 视觉感知行业中的领先地位，提升核心竞争力和市场占有率；“AI 视觉传感器与智能硬件制造基地建设项目”实施完成后，将扩大公司消费级应用设备及 3D 视觉感知产品的量产能力和供给规模，满足公司全球化业务发展需求。

## 四、结论

综上所述，公司认为：公司本次募集资金投资项目均属于科技创新领域，有助于持续提升公司科技创新能力，强化公司科创属性，符合《上市公司证券发行注册管理办法》等有关规定的要求。

奥比中光科技集团股份有限公司

董事会

2025 年 9 月 12 日