

股票简称：雷赛智能

股票代码：002979



深圳市雷赛智能控制股份有限公司

向特定对象发行股票

募集说明书

(申报稿)

保荐人（主承销商）



中信建投证券股份有限公司
CHINA SECURITIES CO., LTD.

签署日期：二〇二六年三月

声明

本公司及全体董事、审计委员会成员、高级管理人员承诺募集说明书及其他信息披露资料不存在任何虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，并对其真实性、准确性及完整性承担相应的法律责任。

公司负责人、主管会计工作负责人及会计机构负责人（会计主管人员）保证本募集说明书中财务会计资料真实、准确、完整。

中国证券监督管理委员会、深圳证券交易所对本次发行所作的任何决定或意见，均不表明其对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，证券依法发行后，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，自行承担证券依法发行后因发行人经营与收益变化或者证券价格变动引致的投资风险。

本募集说明书是本公司对本次向特定对象发行股票并上市的说明，任何与之相反的声明均属不实陈述。

投资者如有任何疑问，应咨询自己的股票经纪人、律师、专业会计师或其他专业顾问。

重大事项提示

本公司特别提请投资者注意，在作出投资决策之前，务必仔细阅读本募集说明书正文内容，并特别关注以下重要事项：

一、本次向特定对象发行股票情况

1、本次向特定对象发行股票方案已经公司第五届董事会第二十三次会议、2025 年第二次临时股东会审议通过，尚需获得深交所审核通过并经中国证监会作出同意注册决定后方可实施，最终发行方案以中国证监会准予注册方案为准。

2、本次发行对象为不超过 35 名的特定投资者，包括符合中国证监会规定的证券投资基金管理公司、证券公司、信托公司、财务公司、保险机构投资者、合格境外机构投资者以及其他符合法律法规规定的法人、自然人或其他机构投资者等。证券投资基金管理公司、证券公司、合格境外机构投资者、人民币合格境外机构投资者以其管理的两只以上产品认购股份的，视为一个发行对象。信托公司作为发行对象的，只能以自有资金认购。

最终发行对象将在公司通过深交所审核并获得中国证监会同意注册批复后，由公司董事会在股东会授权范围内与保荐人（主承销商）根据发行对象申购情况协商确定。

本次发行对象均以现金方式认购本次发行的股份。

3、本次向特定对象发行股票的定价基准日为发行期首日。发行价格不低于定价基准日前 20 个交易日公司股票交易均价的 80%（定价基准日前 20 个交易日股票交易均价=定价基准日前 20 个交易日股票交易总额/定价基准日前 20 个交易日股票交易总量）。

本次发行的最终发行价格由董事会根据股东会授权，在本次发行经深交所审核通过并经中国证监会同意注册后，按照中国证监会及深交所相关规定，根据竞价结果与保荐人（主承销商）协商确定。

若公司在定价基准日至发行日期间发生派息、送股、资本公积转增股本等除权、除息事项，本次向特定对象发行股票的发行价格将相应调整。

4、本次向特定对象发行股票数量将按照募集资金总额除以发行价格确定，且不超过公司本次发行前总股本的 30%，即不超过 94,242,254 股（含本数）。最终发行数量将在本次发行经深交所审核通过并经中国证监会同意注册后，由公司董事会根据公司股东大会的授权及发行时的实际情况，与本次发行的保荐人（主承销商）协商确定。

若公司在本次向特定对象发行股票董事会决议公告日至发行日期间发生送股、资本公积转增股本等除权事项或者因股份回购、股权激励等事项导致公司总股本发生变化，本次发行股票数量上限将作相应调整。

5、本次向特定对象发行股票完成后，发行对象认购的股份自发行结束之日起六个月内不得转让。本次发行完成后至限售期满之日止，发行对象所取得公司本次向特定对象发行的股票因公司分配股票股利、资本公积转增股本等情形所取得的股份，亦应遵守上述限售安排。上述限售期届满后，该等股份的转让和交易将根据届时有效的法律法规及中国证监会、深交所的有关规定执行。法律、法规对限售期另有规定的，依其规定。

6、本次发行募集资金总额不超过 114,431.37 万元（含本数），扣除发行费用后的募集资金净额将用于投入以下项目：

单位：万元

序号	项目名称	项目投资总额	拟使用募集资金
1	智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目	75,804.37	75,321.37
2	信息化建设及智能仓储项目	14,110.00	14,110.00
3	补充流动资金	25,000.00	25,000.00
合计		114,914.37	114,431.37

在本次发行募集资金到位前，公司将根据募集资金投资项目的实际情况，以自筹资金先行投入，并在募集资金到位后按照相关法律、法规规定的程序予以置换。募集资金到位后，若扣除发行费用后的实际募集资金净额少于拟投入募集资金总额，在本次发行募集资金投资项目范围内，公司将根据实际募集资金数额，调整并决定募集资金的具体投资项目、优先顺序及各项目的具体投资金额，募集资金不足部分由公司自筹解决。

7、本次发行完成后，公司控股股东与实际控制人不变，不会导致公司股权分布不具备上市条件。

8、公司一贯重视对投资者的持续回报。根据《上市公司监管指引第3号——上市公司现金分红》（证监会公告〔2025〕5号）的要求，公司已有完善的股利分配政策，现行有效的《公司章程》对公司的利润分配政策进行了明确的规定。

9、本次向特定对象发行股票前公司的滚存未分配利润由本次发行完成后新老股东按照发行后的持股比例共享。

10、根据《国务院关于进一步促进资本市场健康发展的若干意见》（国发〔2014〕17号）、《国务院办公厅关于进一步加强资本市场中小投资者合法权益保护工作的意见》（国办发〔2013〕110号）及中国证监会《关于首发及再融资、重大资产重组摊薄即期回报有关事项的指导意见》（证监会公告〔2015〕31号）等规定的要求，为保障中小投资者利益，公司对本次发行即期回报摊薄的风险进行了认真分析，拟定了填补摊薄即期回报的具体措施。

公司所制定的填补回报措施不等于对公司未来利润做出保证。投资者不应据此进行投资决策，投资者据此进行投资决策造成损失的，公司不承担赔偿责任。提请广大投资者注意。

11、本次发行决议的有效期为12个月，自股东会审议通过之日起计算。

二、重大风险提示

本公司提请投资者仔细阅读本募集说明书“第六节 与本次发行相关的风险因素”全文，并特别注意以下风险：

（一）市场竞争风险

在我国工业自动化市场竞争中，外资企业凭借品牌积淀与技术壁垒，在高端应用场景依旧占据较多的市场份额。国内工控品牌则以高性价比为核心优势，依托本土化服务的快速响应能力，从中低端市场切入并逐步巩固份额；同时借助持续的技术迭代，稳步向高端细分领域渗透突破。

伴随智能装备运动控制市场的持续发展，公司工控产品将更多面临与国内外

头部企业的直接竞争。若公司未能持续推进技术升级、持续优化服务体系、及时迭代契合行业发展趋势的新产品，可能在日趋激烈的市场竞争中丢失市场份额、压缩盈利空间，最终对公司的盈利能力稳定性与可持续性构成影响。

（二）宏观经济波动风险

公司所处的工业自动化行业受宏观经济波动影响较大，产业与宏观经济波动存在关联性。当宏观经济不景气时，下游行业可能减少对工业自动化设备的投资，并相应减少对本公司产品的需求。因此，公司可能存在宏观经济波动所引致经营业绩下降的经营风险。

（三）原材料进口风险

主控芯片是公司的重要原材料，目前部分是由境外厂商研发、生产。公司主要向境外厂商在国内的代理商采购，采购周期较长。未来若相关原材料价格上涨，公司可能无法将原材料上涨成本转嫁至下游客户；若相关供应商不能及时扩大产能，或由于地缘政治、自然灾害等不可抗力导致供货不及时，将对公司经营业绩产生不利影响。

（四）研发风险

公司所处行业是技术密集型行业，公司的核心竞争力取决于技术研发能力和持续创新能力。公司的研发立项均是基于对市场需求的充分调研和市场需求预测的判断，从研发到产品推出一般需要半年甚至更长的时间。虽然在进行产品开发实施前公司会进行详尽的市场调研和技术预研，但研发最终能否成功，还受到产品开发周期、推出时机、客户偏好、竞争对手的产品策略、应用市场的发展阶段等诸多因素的影响。若产品研发的方向出现偏差或研发失败，公司的研发项目可能无法实现预期的经济效益，进而可能引致公司盈利能力下降。

（五）应收票据及应收账款回收风险

随着公司经营规模扩大，公司应收票据及应收账款规模持续增加。公司报告期各期末应收票据及应收账款账面价值分别为 56,022.93 万元、58,556.04 万元、75,773.11 万元和 78,823.23 万元，占流动资产的比例分别为 38.10%、37.20%、44.34%和 35.31%。公司应收账款规模较大，如果经济形势恶化或者客户自身发

生重大经营困难，公司将面临应收账款回收困难的风险。

（六）存货跌价或滞销风险

报告期各期末，公司存货账面价值分别为 39,526.23 万元、46,323.34 万元、37,556.71 万元和 39,377.12 万元，占同期末流动资产的比例分别为 26.88%、29.43%、21.98%和 17.64%。若公司不能及时消化库存，将可能导致公司出现存货跌价和滞销的情况，从而给公司现金流状况和生产经营带来不利影响。

（七）募集资金投资项目实施风险

本次募集资金投资项目均符合国家的产业政策和市场环境，与公司的主营业务和未来发展战略联系紧密。本次募集资金投资项目的可行性分析是基于当前市场环境、技术发展趋势等因素做出的，投资项目经过了慎重、充分的可行性研究论证，但仍存在因市场环境发生较大变化、产业政策调整、技术更新等因素导致项目延期或无法实施，或者导致投资项目不能产生预期收益的可能性。

与此同时，募集资金投资项目的实施对公司的组织和管理水平提出了较高要求，公司的资产及业务规模将进一步扩大，研发、运营和管理团队将相应增加，公司在人力资源、法律、财务等方面的管理能力需要不断提高，任何环节的疏漏或执行不力，都将对募集资金投资项目的按期实施及正常运转造成不利影响。

目录

释义	9
一、普通术语	9
二、专业术语	10
第一节 发行人基本情况	12
一、发行人概况	12
二、股权结构、控股股东及实际控制人情况	12
三、所处行业的主要特点及行业竞争情况	14
四、主要业务模式、产品或服务的主要内容	22
五、现有业务发展安排及未来发展战略	37
六、截至最近一期末，不存在金额较大的财务性投资的基本情况	38
七、行政处罚情况	42
八、报告期内交易所对发行人年度报告的问询情况	44
第二节 本次证券发行概要	45
一、本次向特定对象发行的背景和目的	45
二、发行对象及其与公司的关系	48
三、本次向特定对象发行方案概要	48
四、募集资金用途	50
五、本次发行是否构成关联交易	51
六、本次发行是否导致公司控制权发生变化	51
七、本次发行的审批程序	51
第三节 董事会关于本次募集资金使用的可行性分析	53
一、本次募集资金使用计划	53
二、本次募集资金投资项目的必要性及可行性分析	53
三、本次募集资金投向符合国家产业政策和板块定位	67
四、本次募集资金投资项目扩大业务规模的情况	69
五、本次发行对公司经营管理和财务状况的影响	70
第四节 董事会关于本次发行对公司影响的讨论与分析	71
一、本次发行完成后，上市公司的业务及资产的变动或整合计划	71

二、本次发行完成后，上市公司控制权结构的变化.....	71
三、本次发行完成后，上市公司与发行对象及发行对象的控股股东和实际控制人从事的业务存在同业竞争或潜在同业竞争的情况.....	71
四、本次发行完成后，上市公司与发行对象及发行对象的控股股东和实际控制人可能存在的关联交易的情况.....	71
第五节 最近五年内募集资金运用的基本情况	72
一、最近五年内募集资金运用的基本情况.....	72
二、前次募集资金变更及履行的审议程序.....	72
第六节 与本次发行相关的风险因素	74
一、市场和经营风险.....	74
二、财务风险.....	75
三、管理风险.....	76
四、募集资金投资项目风险.....	76
五、向特定对象发行股票项目相关风险.....	77
第七节 与本次发行相关的声明	78
一、发行人及全体董事、高级管理人员声明.....	78
二、发行人控股股东、实际控制人声明.....	80
三、保荐人（主承销商）声明.....	81
四、发行人律师声明.....	83
五、会计师事务所声明.....	84
六、董事会声明.....	85
附录	89
一、注册商标.....	89
二、专利.....	97
三、软件著作权.....	133

释义

除非特别提示，本募集说明书的下列词语含义如下：

一、普通术语

雷赛智能、上市公司、发行人、公司、本公司	指	深圳市雷赛智能控制股份有限公司
本次向特定对象发行股票、本次发行	指	深圳市雷赛智能控制股份有限公司 2025 年度向特定对象发行 A 股股票的行为
本募集说明书	指	《深圳市雷赛智能控制股份有限公司向特定对象发行股票募集说明书》
东莞雷赛机器人	指	东莞雷赛机器人科技有限公司，发行人的全资子公司
雷赛软件	指	深圳市雷赛软件技术有限公司，发行人的全资子公司
灵犀技术	指	深圳市灵犀自动化技术有限公司，发行人的控股二级子公司
灵巧驱控	指	深圳市灵巧驱控技术有限公司，发行人的全资子公司
雷智赋能	指	上海雷智赋能科技发展有限公司，曾用名上海市雷智电机有限公司，发行人的全资子公司
上海雷赛机器人	指	上海雷赛机器人科技有限公司，发行的控股二级子公司
雷赛控制	指	深圳市雷赛控制技术有限公司，发行人的控股子公司
雷赛系统	指	深圳市雷赛自动化系统有限公司，曾用名东莞稳控智能技术有限公司，发行人的控股二级子公司
雷赛自动化	指	雷赛自动化科技有限公司，发行人的全资子公司
稳正景明	指	深圳市稳正景明创业投资企业（有限合伙），发行人投资的产业基金
《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》
《注册管理办法》	指	《上市公司证券发行注册管理办法》
《证券期货法律适用意见第 18 号》	指	《<上市公司证券发行注册管理办法>第九条、第十条、第十一条、第十三条、第四十条、第五十七条、第六十条有关规定的适用意见——证券期货法律适用意见第 18 号》
股东会	指	深圳市雷赛智能控制股份有限公司股东会
董事会	指	深圳市雷赛智能控制股份有限公司董事会
安川电机	指	日本安川电机株式会社（YASKAWA）
松下电器	指	日本松下电器产业株式会社（Panasonic）
三菱集团	指	日本三菱集团（MITSUBISHI）
西门子	指	德国西门子工业自动化集团（SIEMENS）
保荐人、主承销商、中信建投	指	中信建投证券股份有限公司
发行人律师	指	广东华商律师事务所

会计师事务所	指	容诚会计师事务所（特殊普通合伙）
中国证监会	指	中国证券监督管理委员会
深交所	指	深圳证券交易所
工信部	指	中华人民共和国工业和信息化部
报告期、报告期内	指	2022年、2023年、2024年及2025年1-9月
元、万元	指	人民币元、万元

二、专业术语

伺服系统	指	以物体的位置、方位、状态等控制量组成的，能够跟随任意变化的输入目标或给定量的自动控制系统
步进系统	指	通常由步进电机和步进驱动器构成，步进电机按照驱动器发出的指令脉冲工作，按照设定的方向转动相应的角度
运动控制器	指	也叫独立式运动控制器，能够不依赖 PC 电脑独立工作，执行特定的脚本指令，实现对伺服/步进马达的运动速度规划、逻辑 I/O 控制的装置
运动控制卡	指	一种基于（工业）PC 机 I/O 控制的装置
PLC	指	可编程逻辑控制器 Programmable Logic Controller 的缩写，即采用可编程序的存储器执行逻辑运算、顺序控制、定时、计数和算术运算等操作命令，并通过数字式、模拟式的输入和输出，从而实现控制机器设备功能的数字电子系统，是机器设备的逻辑控制和实时数据处理中心
模块	指	一种具有 I/O 控制或数据采集或马达控制的独立单元，通过与主控(运动控制卡、运动控制器)的信息交互，从而实现对主控物理端口进行扩展的装置
I/O	指	Input/Output，即输入/输出，通常指数据在内部存储器和外部存储器或其他周边设备之间的输入和输出
人机界面	指	HMI（Human Machine Interaction）实现人与机器之间信息交互的数字设备
编码器	指	将信号或数据进行编制、转换为可用以通讯、传输和存储信号形式的设备
无框电机	指	是一种特殊的低齿槽转矩的伺服电机，高槽满率，高功率密度，高效率电机，超小体积，可以和设备一体化，高紧凑结构，可定制的电机
空心杯电机	指	是一种特殊的永磁伺服微型特种电机，这种电机以其无铁芯转子的结构，这种结构使得电机的重量和转动惯量大幅降低，从而减少了转子自身的机械能损耗
智能制造	指	基于新一代信息技术，贯穿设计、生产、管理、服务等制造活动各个环节，具有信息深度自感知、智慧优化自决策、精准控制自执行等功能的先进制造过程、系统与模式的总称。具有以智能工厂为载体、以关键制造环节智能化为核心、以端到端数据流为基础、以网络互联为支撑等特征，可有效缩短产品研制周期、降低运营成本、提高生产效率、提升产品质量、降低资源能源消耗
睿工业	指	北京铂睿德佳信息服务有限公司，专注于工业领域（B2B）市场研究的咨询公司，尤其专长于自动化、输配电、新能源、楼宇、医疗器械、通用器械领域

PCB	指	Printed Circuit Board，即印刷电路板
PCBA	指	Printed Circuit Board Assembly，即将元器件焊接到 PCB 空板上后形成的线路板

注：本募集说明书中所引用数据，如合计数与各分项数直接相加之和存在差异，或小数点后尾数与原始数据存在差异，系由精确位数不同或四舍五入形成的。

第一节 发行人基本情况

一、发行人概况

公司名称:	深圳市雷赛智能控制股份有限公司
注册地址:	广东省深圳市南山区西丽街道曙光社区智谷研发楼 B 栋 15-20 层
成立时间:	2007 年 1 月 9 日
上市时间:	2020 年 4 月 8 日
注册资本:	314,140,847 元
股票上市地:	深圳证券交易所
股票简称	雷赛智能
股票代码:	002979
法定代表人:	李卫平
董事会秘书:	向少华
联系电话:	86-755-26400242
互联网地址:	www.leisai.com
主营业务:	驱动器、电机、运动控制系统及组件、专用控制系统的技术开发、生产、销售；工业自动化装置和仪表、微电脑系统软硬件、计算机软件的技术开发和销售，其他国内贸易（不含专营、专控、专卖商品及限制项目）；经营进出口业务。

二、股权结构、控股股东及实际控制人情况

（一）股权结构

截至 2025 年 9 月 30 日，公司的股权结构如下：

股份类别	股份数量（股）	占总股本比例
一、有限售条件股份	93,420,192	29.74%
二、无限售条件股份	220,720,655	70.26%
三、股份总数	314,140,847	100.00%

（二）前十名股东情况

截至 2025 年 9 月 30 日，发行人前十大股东持股情况如下：

序号	股东名称	股份数量（股）	持股比例	持有有限售条件的股份数量（股）	质押或冻结情况
1	李卫平	86,130,000	27.42%	64,597,500	-

2	施慧敏	24,360,000	7.75%	18,270,000	-
3	深圳市雷赛实业发展有限公司	21,750,000	6.92%	-	-
4	中国建设银行股份有限公司一易方达国证机器人产业交易型开放式指数证券投资基金	5,889,350	1.87%	-	-
5	兴业银行股份有限公司一华夏中证机器人交易型开放式指数证券投资基金	5,089,600	1.62%	-	-
6	杨立望	3,010,590	0.96%	2,257,942	-
7	李卫星	2,552,500	0.81%	-	-
8	香港中央结算有限公司	2,546,735	0.81%	-	-
9	深圳市雷赛智能控制股份有限公司一2025年员工持股计划	2,367,000	0.75%	-	-
10	国泰海通证券股份有限公司一天弘中证机器人交易型开放式指数证券投资基金	2,032,925	0.65%	-	-
合计		155,728,700	49.56%	85,125,442	-

（三）控股股东及实际控制人

1、控股股东

截至 2025 年 12 月 31 日，李卫平直接持有发行人 27.33% 的股份，通过雷赛实业间接持有发行人 5.52% 的股份，合计持有发行人 32.85% 的股份，为发行人的控股股东。

2、实际控制人

截至 2025 年 12 月 31 日，发行人的实际控制人为李卫平与施慧敏夫妻二人，具体情况如下：

（1）施慧敏为李卫平配偶，持有发行人 7.73% 的股份，李卫平与施慧敏夫妻二人直接持有发行人 35.06% 的股份；

（2）雷赛实业为李卫平与李昂城共同持股的公司，其中李卫平持股 80%，李昂城持股 20%，李昂城为李卫平与施慧敏之子，三人已签署《一致行动人协议》，约定在雷赛实业及发行人中保持一致行动关系，李卫平通过雷赛实业控制发行人 6.90% 股份的表决权；

（3）李卫平的姐姐李卫星持有发行人 0.81% 的股份、李卫平的父亲李呈生

持有发行人 0.43% 的股份、施慧敏的弟弟施慧鹏持有发行人 0.57% 的股份、施慧敏的姐姐施慧鸿持有发行人 0.07% 的股份，李卫平、施慧敏与李呈生、李卫星、施慧鹏、施慧鸿签署了《一致行动协议》，约定在行使股东权利和履行股东义务时保持一致行动关系，李卫平与施慧敏夫妻二人通过其一致行动人李呈生、李卫星、施慧鹏、施慧鸿控制发行人 1.88% 股份的表决权。

因此，李卫平与施慧敏夫妻二人合计控制发行人 43.84% 股份的表决权，为发行人的实际控制人。

三、所处行业的主要特点及行业竞争情况

（一）发行人所处行业基本情况

1、行业的主管部门及监管体制

公司所处行业的主管部门为工信部，自律组织为各行业内协会。

工信部主要负责拟订并组织实施产业发展战略、中长期规划和年度计划，推进产业结构战略性调整，促进行业体制改革，促进行业技术发展和进步等工作。

中国自动化学会、中国机电一体化技术应用协会、中国软件行业协会、中国机器人协会等相关协会主要负责协助行业标准化主管部门制定、修订国家和行业标准，推进有关标准的贯彻实施，开展有助于推动行业技术进步和产业发展、推进有关产品国产化进程等工作。

工信部和各协会构成了公司所在行业的管理体系，各行业内企业在主管部门的产业宏观调控和行业协会自律规范的约束下，面向市场自主经营，自主承担市场风险。

2、近年出台的主要法律法规及政策

我国政府颁布了一系列政策法规，大力扶持运动控制及机器人行业的发展，近年来相关的主要产业政策及规定具体情况如下：

序号	发布时间	发布单位	文件名称	有关本行业的主要内容
1	2025 年 3 月	工信部、国家标准化管理委员会	国家智能制造标准体系建设指南（2024 版）	到 2026 年，制修订 100 项以上国家标准、行业标准，构建适应新型工业化发展的智能制造标准体系。加快制定智能检测、智能物流等智能装备标准，研发设计、生产制造等工业软件

序号	发布时间	发布单位	文件名称	有关本行业的主要内容
				标准，智能设计、智能管理等智能工厂标准，供应链建设、供应链运营等智慧供应链标准，数字孪生装备、人工智能工业应用、工业数据流通等智能赋能技术标准，网络协同制造、产销一体化运营等智能制造新模式标准，工业无线网络、工业网络融合等工业网络标准，探索标准研制新方法，固化成功经验和创新成果，形成典型场景系统解决方案标准，引导企业应用标准指导实践，构建企业智能制造标准体系，推动智能制造高质量发展。
2	2025年3月	国务院	政府工作报告	首次将“具身智能”和“智能机器人”纳入国家战略，将机器人产业提升至新的战略高度
3	2024年5月	工信部	工业重点行业领域设备更新和技术改造指南	工业操作系统。按照“成熟可用产品全面推进更新换代、基本可用产品成熟一批更新一批”原则，推动可编程逻辑控制器（PLC）、数据采集与监视控制系统（SCADA）、嵌入式软件等工业操作系统产品在基础零部件与基础制造工艺行业更新换代。关键零部件制造设备。聚焦工业机器人高性能减速器、伺服驱动系统、控制器等关键零部件，更新性能仿真分析、控制算法测试验证等研发设备，数控加工中心、高精精密磨床、工业机器人、高精度电火花机、超精机、绕组生产设备、铁芯加工设备等生产加工设备，振动测试、电性能测试、热性能测试、磁场分析、关节力矩分析、可靠性分析等检验检测设备，以及研发设计、生产制造、经营管理、运维服务等软件，嵌入式软件等
4	2024年3月	工信部、国家发改委等7部门	推动工业领域设备更新实施方案	推广应用智能制造装备。以生产作业、仓储物流、质量管控等环节改造为重点，推动数控机床与基础制造装备、增材制造装备、工业机器人、工业控制装备、智能物流装备、传感与检测装备等通用智能制造装备更新。重点推动装备制造业更新面向特定场景的智能成套生产线和柔性生产单元；电子信息制造业推进电子产品专用智能制造装备与自动化装配线集成应用。加快建设智能工厂。加快新一代信息技术与制造全过程、全要素深度融合，推进制造技术突破、工艺创新、精益管理、业务流程再造。
5	2023年12月	国家发改委	产业结构调整指导目录（2024年本）	在智能制造领域，将应用于机器人产品的关键零部件中的高精精密减速器、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列入鼓励类。
6	2023年12月	工信部、国家发改委等8部门	关于加快传统制造业转型升级的指导意见	实施制造业技术改造升级工程，加快设备更新、工艺升级、数字赋能、管理创新，推动传统制造业向高端化、智能化、绿色化、融合化方向转型，提升发展质量和效益，加快实现高质量发展。到2027年，传统制造业高端化、智能化、绿色化、融合化发展水平明显提升，有效支撑制造业比重保持基本稳定，在全球产业分工中的地位和竞争力进一步巩固增强。
7	2023年1月	工信部等17个部门	“机器人+”应用行动实施方案	到2025年，制造业机器人密度较2020年实现翻番，服务机器人、特种机器人行业应用深度和广度显著提升，聚焦10大应用重点领域，突破100种以上机器人创新应用技术及解决方案，推广200个以上具有较高技术水平、创新应用模式和显著应用成效的机器人典型应用场景，全方位支持机器人行业发展。
8	2022年3月	国务院	政府工作报告	启动一批产业基础再造工程项目，促进传统产业升级，大力推进智能制造，加快发展先进制造业集群，实施国家战略性

序号	发布时间	发布单位	文件名称	有关本行业的主要内容
				新兴产业集群工程。
9	2021年12月	工信部等8个部门	“十四五”智能制造发展规划	针对感知、控制、决策、执行等环节的短板弱项，加强产学研联合创新，突破一批“卡脖子”基础零部件和装置。推动先进工艺、信息技术与制造装备深度融合，通过智能车间/工厂建设，带动通用、专用智能制造装备加速研制和迭代升级。推动数字孪生、人工智能等新技术创新应用，研制一批国际先进的新型智能制造装备。
10	2021年12月	工信部等15个部门	“十四五”机器人产业发展规划	到2025年我国成为全球机器人技术创新策源地、高端制造集聚地和集成应用新高地。“十四五”期间，将推动一批机器人核心技术和高端产品取得突破，整机综合指标达到国际先进水平，关键零部件性能和可靠性达到国际同类产品水平；机器人产业营业收入年均增速超过20%；形成一批具有国际竞争力的领军企业及一大批创新能力强、成长性好的专精特新“小巨人”企业，建成3到5个有国际影响力的产业集群；制造业机器人密度实现翻番。

3、行业主要法律法规和政策对发行人经营发展的影响

近年来，在市场需求带动下及国家相关政策支持下，我国工业自动化控制及机器人产业整体实力显著提升，产业链各环节快速发展，已具备参与国际市场竞争、支撑行业稳步发展的基础。上述政策和法规的发布和落实，从定位、导向、财政、技术和人才等多个方面对行业给予了大力支持，也将持续为公司主营业务的发展提供积极的政策环境，助力公司发挥自身优势，不断提高产品的核心竞争力。

（二）所处行业的主要特点及竞争情况

1、工业自动化控制行业发展概况

（1）工业自动化行业定义

工业自动化是指在机械工业制造过程中应用自动化技术，实现生产流程的自主运行和连续化，从而提升生产效率与产品质量。工业自动化是工业发展的趋势，驱动制造业向智能制造升级，是培育新质生产力、塑造产业竞争新优势的关键路径。

工业自动化所涵盖的产品种类丰富，根据其在系统中的功能定位，可划分为控制层、驱动层、执行层以及传感层等多个层级。控制层是“大脑”，负责理解与下达指令；驱动层是“心脏”，负责识别与传导控制层发出的指令并传递给执

行层；执行层是“四肢”，执行驱动层发出的指令；传感层是“皮肤”，将外界信息、执行层执行情况等信息反馈给控制层和驱动层。

产品分类	主要功能	主要产品
控制层	理解与下达指令	PLC、HMI、工控机等
驱动层	电信号的识别与传导	伺服驱动器、步进驱动器等
执行层	执行指令	伺服电机、步进电机、机器人等
传感层	感知反馈信息	机器视觉、传感器、编码器产品等

（2）工业自动化行业发展概况

全球工业自动化起源于 20 世纪 30 年代的伺服控制理论，在 20 世纪 80 年代后进入快速成长期。历经数十年发展，行业规模持续扩大，竞争日趋激烈，目前已形成由欧美和日系跨国企业主导的全球市场格局。

进入 21 世纪，工业自动化作为智能制造的核心基础，受到各国高度重视。美国、德国等工业强国纷纷将智能制造列为重点发展方向，并推出“工业 4.0”等国家级战略计划。相比之下，中国工业自动化起步较晚，核心技术积累相对薄弱，我国长期呈现外资品牌位居第一梯队、本土品牌处于第二梯队的竞争态势。但随着近年来全球供应链格局变化、我国工业自动化技术实力提升，我国已有部分厂商展现出较强的竞争力，在高可靠性、高精度等高端化方向实现突破，并依靠较高的产品性价比和对本土下游客户的深刻理解，工业自动化国产品牌在我国的市场占有率逐年提升。

根据 Fortune Business Insights 的统计，2022 年全球工业自动化市场规模已达 2,058.6 亿美元，预计到 2029 年将增长至 3,950.9 亿美元，2022 年至 2029 年期间的复合年增长率（CAGR）预计为 9.8%。

2、公司核心产品所在细分行业状况

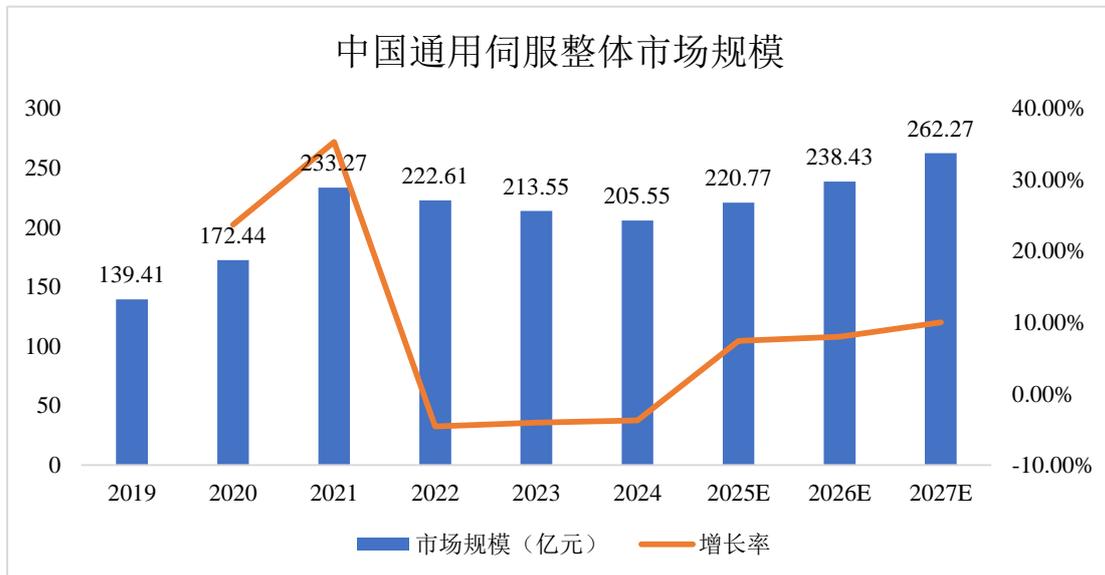
（1）伺服系统

伺服系统作为以位置、速度和转矩为控制量、能够动态跟踪目标变化的自动化控制系统，是实现工业自动化精密制造和柔性制造的核心功能部件。伺服系统可以精确控制电机的位置、速度和转矩，具有精度高、响应速度快、可靠性强的优势，在全球范围内得到快速发展，应用领域不断拓展。

1) 行业发展概况

伺服系统发展经历了从机械、液压、气动到电气的演进过程，自 20 世纪 50 年代直流伺服电机产品化后，随着电子、控制理论与新材料技术的突破，交流伺服系统逐渐成为主导，以永磁同步电机为代表的执行电机占据当前市场主流。伺服系统未来仍将继续朝着高精度、高响应速度和高可靠性方向继续发展，进一步提升设备加工速度、精度与生产的灵活性。

根据 QYResearch 统计，2023 年全球伺服系统市场规模为 156.11 亿美元，预计未来将保持 4.73% 年均复合增长率，2029 年将达到 206.04 亿美元。相较于欧美、日本等国家，我国伺服系统产业起步较晚，但随着我国大力发展工业自动化、全球工业供应链格局演变，2019 至 2021 年国内市场规模从 139.41 亿元快速攀升至 233.27 亿元。2022 年至 2024 年受宏观经济周期、地缘政治等多种因素影响，市场规模出现小幅回调。未来，在我国经济稳步增长、加速发展工业自动化进程的背景下，预计伺服系统未来整体市场规模将恢复增长，2027 年可达到约 262.27 亿元。

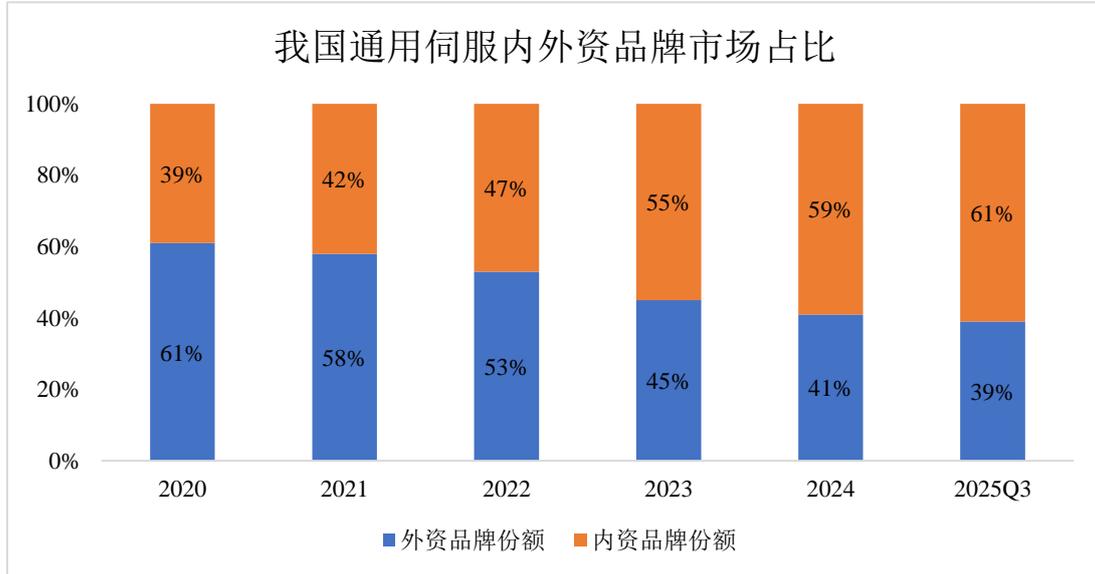


数据来源：MIR 睿工业

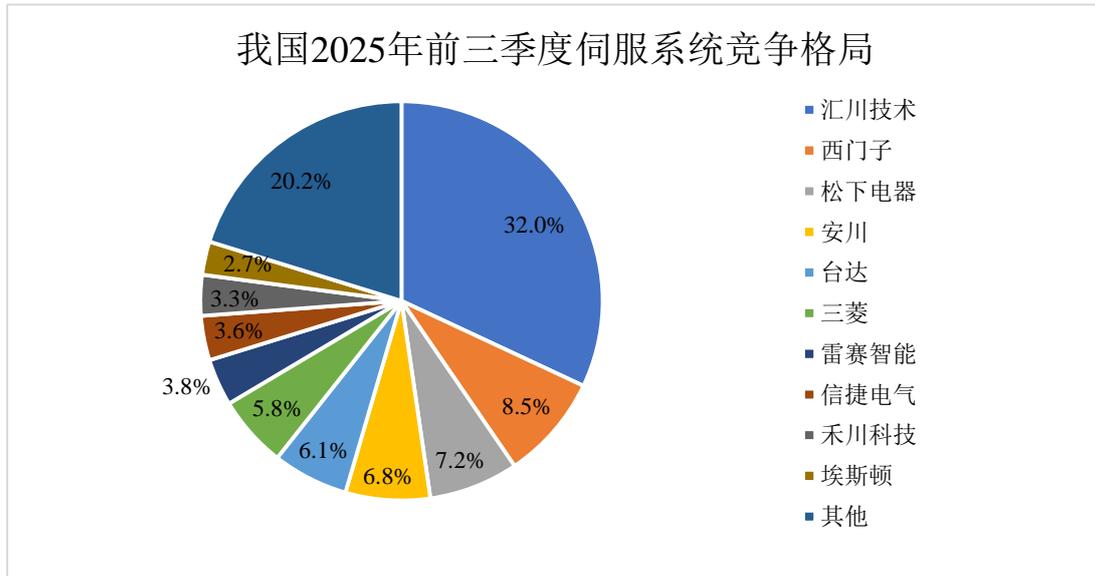
2) 市场竞争格局

我国伺服系统市场已形成“外资主导高端市场、本土企业主导中低端市场并加速向上渗透”的竞争格局。安川电机、松下电器、三菱集团、西门子等外资品牌依靠先发优势及技术实力占据了我国较大的市场份额，且在高端市场扎根较深；

而以汇川技术、雷赛智能为代表的国产品牌正凭借技术进步和成本优势，持续扩大市场份额，突破高端领域应用。在国产化替代的浪潮下，国产伺服系统已得到市场认可，市场份额已超过外资品牌，并且有进一步扩大的趋势。



数据来源：MIR 睿工业



数据来源：MIR 睿工业

(2) 步进系统

步进系统由步进电机和步进驱动器构成，电机按照驱动器发出的指令脉冲工作，按照设定的方向转动相应的角度；通过控制脉冲个数控制角度位移量，达到准确定位；通过控制脉冲频率可以控制电机的转速和加速度，达到准确调速。按照是否设置位置检测反馈装置，步进系统可以分为开环步进系统和闭环步进系统。

步进系统能够满足大多数低负载或恒负载的低速工况，并且具有控制简单、成本低等方面的优势。

1) 行业发展概况

步进电机以其简洁的控制逻辑与较低的成本投入，在对精度要求适中、负载相对较轻的应用场景中占据优势。在智能制造的发展趋势下，设备更新和装备升级的需求日益增大，与其他运动控制系统相比，在精度和速度要求并不苛刻的场合下，步进系统凭借其经济性和实用性，将会被越来越多的客户所应用。

2) 市场竞争格局

目前，我国步进系统市场以内资品牌为主，市场集中度不断提高，如雷赛智能、深圳研控、鸣志电器等国产品牌已占据最主要的市场份额，其中雷赛智能以较高的市场占有率在行业内排名靠前。东方马达（Oriental Motor）和百格拉（Berger Lahr）等外资品牌则在部分高端应用环节应用较多。

（3）控制类产品

控制器起连接操作人员与伺服系统的作用，其主要任务是通过计算每个预定运动的轨迹，形成控制参数，向伺服系统发出运动指令，同时监测传感器传输的反馈信号并及时调整，保证运动控制系统能够正确运行。

1) 行业发展概况

随着技术的进步和完善，运动控制器从以单片机、微处理器或专用芯片作为核心处理器，发展成为通用开放式运动控制器。根据平台不同，通用运动控制器主要可以分为 PLC 控制器、嵌入式控制器和 PC-Based 控制卡三大类。三种运动控制器的主要对比如下：

分类	特点
PLC 控制器	系统简单，体积小，可靠性高，但不支持复杂算法，可以通过在 PLC 平台上，添加驱动步进电机或伺服电机的位置控制模块，在为各种机械设备提供逻辑控制的同时，提供运动控制功能
嵌入式控制器	涵盖从简单到复杂的各种运用，具有应用灵活、稳定性高、定制性强、价格便宜、操作和维护方便的特点

分类	特点
PC-Based 控制卡	系统通用性强、可拓展性强，能够满足复杂运动的算法要求、抗干扰能力强，可供用户根据不同的需求，在 DOS 或 Windows 等平台下自行开发应用软件，组成各种控制系统

与伺服系统等工业自动化产品相似，外资品牌仍然占据着我国控制类产品较多的市场份额和高端应用领域，国产品牌依靠持续进步的技术实力、优质的性价比逐步打开市场空间。

根据 IMARC 的统计，2023 年全球 PLC 市场规模达 135 亿美元。随着硬件技术发展，未来 PLC 将朝着集成化、数字化、信息化等方向重点突破，预计 2032 年全球市场规模将达 241 亿美元，年均复合增长率 6.65%。受宏观经济周期影响，2024 年我国 PLC 市场规模存在一定程度下滑，但随着我国工业自动化进程推进、宏观经济向好发展，预计未来 PLC 市场仍将保持稳步增长态势。

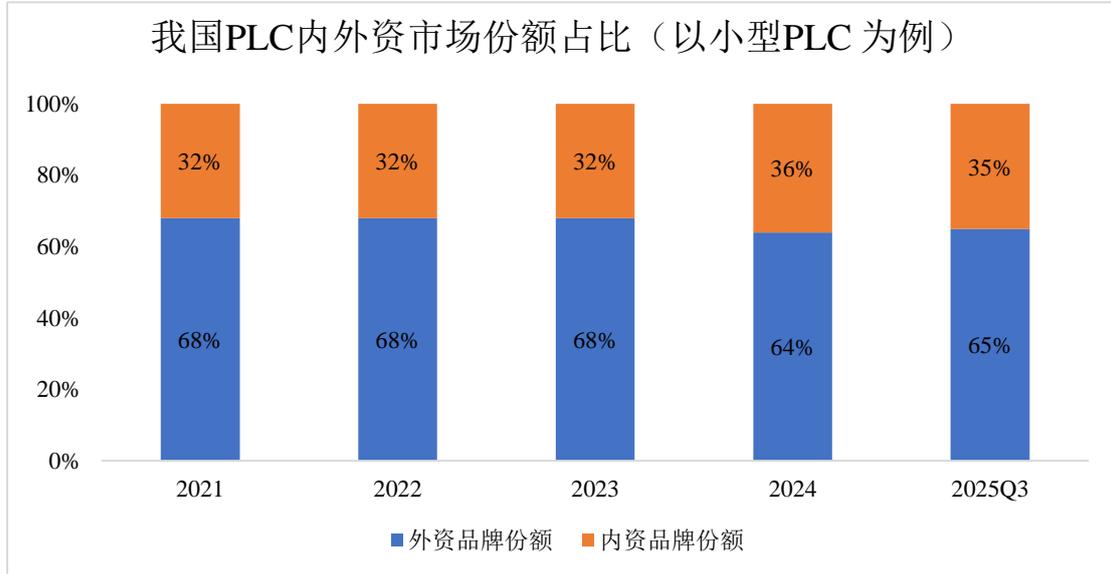


数据来源：MIR 睿工业

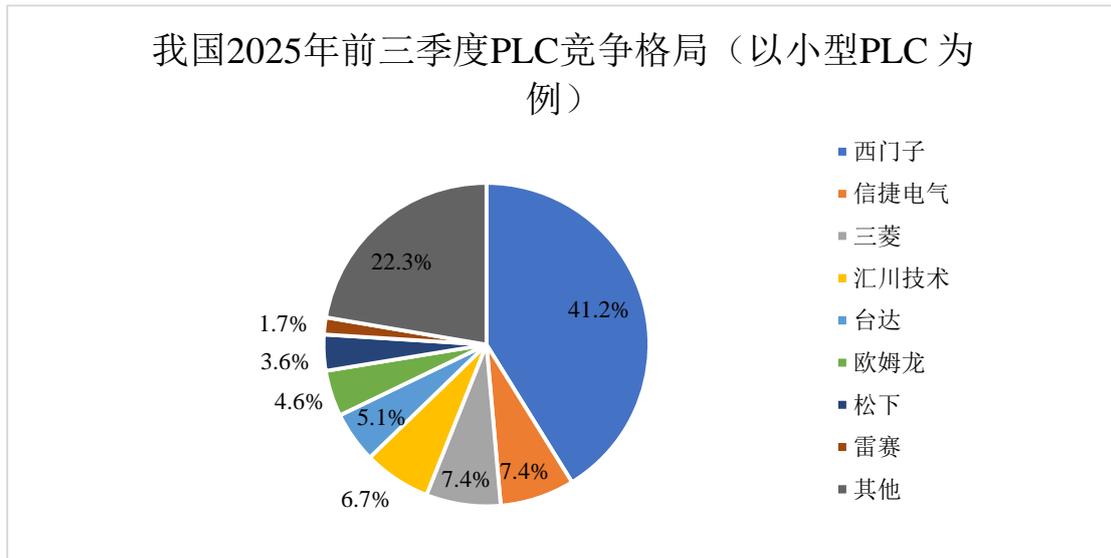
2) 市场竞争格局

中国工业自动化的控制技术与全球领先水平相比，整体上仍处于持续追赶的阶段。欧美日等发达工业国家依托长期的技术积淀和先发优势，在全球市场中占据主导地位，并孕育出一批产品体系完善、技术性能卓越、品牌认可度高的跨国巨头。我国工业自动化企业的发展起步相对较晚，早期阶段主要依赖对国外先进技术的引进和消化，自主研发的产品在市场竞争力上相对不足。随着近年来在技术研发上的持续投入和专业人才队伍的积累，国内企业已在小型 PLC 等细分市

场领域逐步实现对外资品牌市场份额的替代。然而，在大型 PLC 等高端应用领域，国产产品在运行稳定性、功能集成度以及综合可靠性等方面，与国际领先企业相比仍存在差距。



数据来源：MIR 睿工业



数据来源：MIR 睿工业

四、主要业务模式、产品或服务的主要内容

（一）主营业务

公司是国内智能装备运动控制领域的领军企业之一，为国内外数万家智能装备制造企业提供稳定可靠、高附加值的运动控制核心部件及系统级解决方案。公司坚持“成就客户、共创共赢”的经营理念，持续对标全球最优秀同行，以先进

的运动控制产品技术和贴身的顾问式服务开展进口替代；公司深耕细分行业工艺及终端大客户、打造 TOP 客户样板，提供整体解决方案营销，发挥渠道的客户粘性 & 快速就近服务，逐步成长为“中国龙头、世界一流”的运动控制集团。

公司专业从事智能装备运动控制核心部件的研发、生产、销售与服务，主要产品为伺服系统、步进系统、控制技术类产品三大类，为下游设备客户提供完整的运动控制系列产品及整体解决方案，帮助客户构建出快速、精准、稳定、智能的运动控制设备。公司产品以适用面广泛的通用型系列产品为主，极少数情况下也为大行业和大客户提供针对性定制产品。公司产品已经广泛应用于智能制造和智能服务领域的各种精密设备，例如 3C 制造设备、半导体设备、机器人、PCB/PCBA 制造设备、物流设备、特种机床、包装设备、医疗设备、锂电设备、光伏设备等。

（二）主要业务模式

1、研发模式

公司始终坚持以技术研发和产品创新为业务发展的核心驱动力，产品研发创新体系包括产品中心、研发中心和测试中心三大部分。产品中心主要负责组织目标市场客户需求调研分析，友商竞品分析，产品规划和产品管理；研发中心主要负责技术预研，技术平台、产品平台的搭建，产品项目的研发实施；测试中心主要负责产品测试工作，对新品设计的质量把关。在研发项目组织上采用项目管理制度，促进协同工作，以保障产品研发质量、提升研发效率。

公司产品研发在 IPD 的集成开发模式基础上，创新性地拓展为 IPDPI 闭环管理研发创新流程：即根据宏观行业分析、公司战略规划、客户关键需求分析、技术发展分析和竞争策略分析，引导公司进行技术储备和产品开发。

2、采购模式

公司物料采购采取市场需求驱动的物料需求计划（MRP）采购模式，将实际的客户订单与客户需求预测相结合为基础，制定滚动的生产计划，据此制定物料需求计划和采购计划，经审批通过后执行。

公司建立了跨部门的供应链管理专家小组、建立了完善的供应商管理流程和

物料采购管理流程及相关配套制度，与供应商持续保持质量监控和质量改善的交流互动，定期对供应商进行评估，在淘汰不合格供应商的同时引进新的有竞争实力的供应商。通过流程与制度体系的建立和规范管理，有效保证物料的价格优势、快速交付响应以及稳定的质量保障，共同促进质量管理水平的稳定上升。

3、生产模式

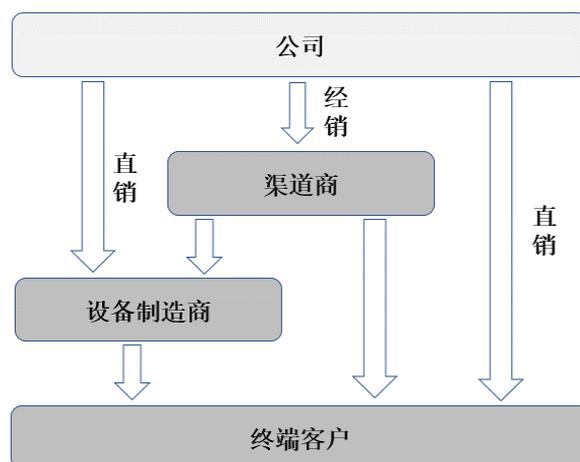
目前，公司生产模式采取外协生产和自主生产相结合的方式，公司产品由半成品组件和结构组件组合而成，PCBA 半成品加工主要采用外协生产完成；自主生产则是完成半成品组装、软件烧录、测试和检验等核心工序，以此严格控制产品质量。

公司的生产策略采用备货式生产和订单式生产相结合模式，即标准品备适量安全库存数+滚动批量生产，非标定制品按订单生产，并充分兼顾生产计划的原则性和灵活性。公司生产严格遵循提出计划、制定计划和执行计划的工作程序。

4、销售模式

公司采取行业开拓、区域服务、产品协同相结合的营销模式，携手各类合作伙伴，推动下游产业电控系统优化升级。针对战略性的细分行业，提供针对性的解决方案，快速响应客户需求，构建“行业聚焦战略、区域有效复制、产品协同互锁”的有机组合，形成了覆盖全国的营销服务网络，及时为客户提供贴身服务，以达到快速响应的效果，共同协助提升大行业大客户设备控制水平和实现进口替代。

公司销售与服务模式如下图所示：



（三）主要产品

1、伺服系统类

伺服系统是指以位置、速度、转矩为控制量，能够动态跟踪目标变化从而实现自动化控制的系统。伺服系统集成材料、电子、控制、通讯等技术于一体，是实现工业自动化精密制造和柔性制造的核心技术。

公司伺服系统类产品主要包括应用于智能制造领域的交流伺服驱动器、交流伺服电机、低压伺服驱动器、低压伺服电机、一体式伺服电机、编码器等及主要应用于机器人领域的高密度无框力矩电机、空心杯电机及灵巧手等。

应用领域	产品类别	产品代表性图片	产品代表性系列
智能制造领域	交流伺服驱动器		L8、L7、L6、L5、L3
	交流伺服电机		ACM2、ACM1、ACM0、M7、M6、M5、M3

应用领域	产品类别	产品代表性图片	产品代表性系列
	低压伺服驱动器		LD3M、LD2、4LD3
	低压伺服电机		LVM、伺服滚筒
	一体式伺服电机		iSV2、iSV
	编码器		分体磁电系列、分体光电系列、十字连轴光电系列、整体式光电系列
机器人领域	高密度无框力矩电机		FM1、FM2
	空心杯电机		标准型、高转速型、大转矩型
	灵巧手		通用型 DH 系列

2、步进系统类

步进系统通常由步进电机和步进驱动器构成，步进电机按照驱动器发出的指令脉冲工作，按照设定的方向转动相应的角度。公司步进系统类产品主要包括数字式步进驱动器、数字式步进电机、闭环步进驱动器、闭环步进电机、一体式步

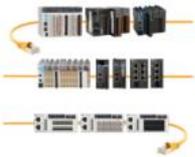
进电机等。

产品类别	产品代表性图片	产品代表性系列
数字式步进驱动器		高端五相步进、脉冲通用型、驱控一体型、高速总线型
数字式步进电机		CM 标准型、CM 抱闸型、CM 防水型、CM 中空型、高端五相步进电机
闭环步进驱动器		脉冲通用型、驱控一体型、高速总线型
闭环步进电机		CM 标准型、CM 抱闸型、CME 防水型、CME 中空型、CME-M17 绝对值型
一体式步进电机		智能一体式步进电机、智能一体式闭环步进电机

3、控制技术类

控制器起连接操作人员与伺服系统的作用，其主要任务是通过计算每个预定运动的轨迹，形成控制参数，向伺服系统发出运动指令，同时监测传感器传输的反馈信号并及时调整，保证运动控制系统能够正确运行。公司控制技术类产品主要包括运动控制器、运动控制卡、PLC、远程 IO 模块等。

产品类别	产品代表性图片	产品代表性系列
------	---------	---------

产品类别	产品代表性图片	产品代表性系列
运动控制器		5000 系列高端轨迹型、3000 系列通用点位型、1000 系列经济点位型
运动控制卡		5000 系列高端轨迹型、3000 系列通用点位型、1000 系列经济点位型、I/O 扩展卡、编码器计数卡
PLC		智能产线控制器、中型 PLC、小型 PLC
远程 IO 模块		柜内 I/O、柜外 I/O

（四）原材料、能源的采购及耗用

公司主要原材料为集成电路芯片、电子元器件等。报告期内公司主要通过境内代理商公司采购境外芯片产品，其他原材料主要为境内采购；公司生产所需能源主要为电，电采购自当地供电公司，供应量充足。

（五）主要资产情况

1、公司主要固定资产

发行人各项固定资产均处于完好状态。截至 2025 年 9 月 30 日，发行人各类固定资产账面价值及成新率如下：

单位：万元

项目	账面原值	累计折旧	减值准备	账面价值	成新率
房屋及建筑物	40,098.51	4,323.02	-	35,775.49	89.22%

项目	账面原值	累计折旧	减值准备	账面价值	成新率
办公设备	2,364.61	1,615.10	-	749.51	31.70%
模具	2,178.30	1,255.99	-	922.31	42.34%
生产设备	3,873.87	1,838.01	-	2,035.86	52.55%
仪器设备	3,333.84	2,316.50	-	1,017.34	30.52%
运输设备	46.62	39.64	-	6.98	14.97%
其他设备	284.38	155.07	-	129.31	45.47%
合计	52,180.14	11,543.34	-	40,636.80	77.88%

2、公司拥有的土地使用权

截至 2025 年 9 月 30 日，发行人拥有的土地使用权情况如下：

序号	使用人	权证编号	坐落	土地用途	宗地面积 (m ²)	有效期限	他项权利
1	雷赛智能	沪（2025）嘉字不动产权第 037111 号	江桥镇 63 街坊 52/1 丘	工业用地	11,571.00	2016.10.14-2036.10.13	无

3、房屋所有权

截至 2025 年 9 月 30 日，发行人拥有的房屋所有权情况如下：

序号	权利人	证书编号	坐落	房屋用途	建筑面积 (m ²)	使用期限	他项权利
1	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第 0092833 号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园 B 座 1501	产业研发用房	296.03	2017.9.26-2067.9.25	抵押
2	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第 0092974 号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园 B 座 1502	产业研发用房	290.98	2017.9.26-2067.9.25	抵押
3	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第 0092798 号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园 B 座 1503	产业研发用房	273.34	2017.9.26-2067.9.25	抵押
4	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第 0092804 号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园 B 座 1504	产业研发用房	460.53	2017.9.26-2067.9.25	抵押
5	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第 0092807 号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园 B 座 1505	产业研发用房	416.57	2017.9.26-2067.9.25	抵押
6	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第 0092924 号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园 B 座 1601	产业研发用房	292.06	2017.9.26-2067.9.25	抵押

序号	权利人	证书编号	坐落	房屋用途	建筑面积 (m ²)	使用期限	他项权利
7	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092869号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1602	产业研发用房	287.08	2017.9.26-2067.9.25	抵押
8	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092964号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1603	产业研发用房	269.67	2017.9.26-2067.9.25	抵押
9	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092811号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1604	产业研发用房	454.35	2017.9.26-2067.9.25	抵押
10	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092918号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1605	产业研发用房	410.97	2017.9.26-2067.9.25	抵押
11	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092777号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1701	产业研发用房	288.88	2017.9.26-2067.9.25	抵押
12	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092820号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1702	产业研发用房	302.95	2017.9.26-2067.9.25	抵押
13	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092801号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1703	产业研发用房	295.39	2017.9.26-2067.9.25	抵押
14	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092816号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1704	产业研发用房	466.40	2017.9.26-2067.9.25	抵押
15	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092852号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1705	产业研发用房	401.74	2017.9.26-2067.9.25	抵押
16	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092860号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1801	产业研发用房	287.18	2017.9.26-2067.9.25	抵押
17	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092855号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1802	产业研发用房	301.17	2017.9.26-2067.9.25	抵押
18	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092956号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1803	产业研发用房	293.29	2017.9.26-2067.9.25	抵押
19	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092825号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1804	产业研发用房	486.86	2017.9.26-2067.9.25	抵押
20	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092922号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1805	产业研发用房	399.38	2017.9.26-2067.9.25	抵押

序号	权利人	证书编号	坐落	房屋用途	建筑面积 (m ²)	使用期限	他项权利
21	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092835号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1901	产业研发用房	288.14	2017.9.26-2067.9.25	抵押
22	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092848号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1902	产业研发用房	303.16	2017.9.26-2067.9.25	抵押
23	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092958号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1903	产业研发用房	294.55	2017.9.26-2067.9.25	抵押
24	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092970号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1904	产业研发用房	489.23	2017.9.26-2067.9.25	抵押
25	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092840号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座1905	产业研发用房	400.82	2017.9.26-2067.9.25	抵押
26	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092845号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座2001	产业研发用房	288.14	2017.9.26-2067.9.25	抵押
27	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092935号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座2002	产业研发用房	303.16	2017.9.26-2067.9.25	抵押
28	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092931号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座2003	产业研发用房	294.55	2017.9.26-2067.9.25	抵押
29	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092830号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座2004	产业研发用房	488.96	2017.9.26-2067.9.25	抵押
30	雷赛智能	粤（2024）深圳市不动产权第0092842号	南山区西丽茶光路北侧南山智谷产业园B座2005	产业研发用房	401.10	2017.9.26-2067.9.25	抵押
31	雷智赋能	沪（2025）嘉字不动产权第037111号	嘉定区金园五路601号	工厂	28,202.22	2016.10.14-2036.10.13	无

注：上表第 1-30 项房屋已抵押给中国银行股份有限公司深圳南头支行，用于担保双方签订的编号为 2021 圳中银南借字第 00138 号的《固定资产借款合同》项下债权。

4、主要房屋、土地租赁情况

截至 2025 年 9 月 30 日，发行人不存在土地租赁情况，主要租赁房产情况如下：

序号	承租方	出租方	租赁地址	租赁面积 (m ²)	租赁期限	租赁用途
1	雷赛智能	深圳市百旺信投资有限责任公司	深圳市南山区百旺信高科技工业园（工业区）20栋05层501号	1,486.52	2023.3.1-2026.2.28	厂房
2	雷赛智能	深圳市百旺信投资有限责任公司	深圳市南山区西丽街道百旺信高科技工业园五区22栋1-5层	7,661.07	2025.9.1-2026.8.31	厂房
3	雷赛智能	深圳市百旺信投资有限责任公司	深圳市南山区西丽街道百旺信高科技工业园25栋22间、31栋14间宿舍	1,520.66	2025.9.1-2027.8.31	宿舍
4	雷赛智能	深圳市百旺信投资有限责任公司	深圳市南山区西丽街道百旺信高科技工业园25栋11间宿舍	430.57	2025.9.16-2025.12.31	宿舍
5	雷赛智能	深圳市百旺信投资有限责任公司	深圳市南山区百旺信工业区31栋5间宿舍	196.50	2023.3.1-2026.2.28	宿舍
6	雷赛智能	深圳市蛇口渔二实业股份有限公司	深圳市南山区西丽街道百旺信工业区A区1区2号厂房第五层	2,073.08	2022.10.1-2025.11.30	工业
7	雷赛智能	深圳市大沙河建设投资有限公司	深圳市南山区沙河西路3157号南山智谷产业园大厦（工业区）B栋1层107号	310.06	2022.3.17-2027.3.16	创新型产业用房
8	雷赛智能	深圳市大沙河建设投资有限公司	深圳市南山区沙河西路3157号南山智谷产业园大厦（工业区）E栋9层04、05、06、07、08号	1,294.65	2025.6.3-2030.6.2	创新型产业用房
9	雷赛智能	袁平	深圳市南山区麻勘社区麻勘南路91号永桦工业园	18,000.00	2025.8.7-2028.7.31	生产/办公/仓储
10	雷赛智能	深圳市慧成物业管理有限公司	深圳市南山区西丽麻磡南路13号麻磡文体宿舍公寓415/417/509/515/517/518/519/520/524号房	-	2023.11.10-2025.11.9	居住
11	雷赛智能	深圳市恒利达源投资发展有限公司	深圳市南山区桃源街道平山社区红花四路2号集悦城红花岭小区的11栋707、714号房	-	2025.8.1-2026.7.31	住宿
12	雷赛智能	深圳市恒利达源投资发展有限公司	深圳市南山区桃源街道平山社区红花四路2号集悦城红花岭小区的11栋710、3栋407号房	-	2025.8.1-2026.7.31	住宿
13	雷赛智能	深圳市恒利达源投资发展有限公司	深圳市南山区桃源街道平山社区红花四路2号集悦城红花岭小区的2栋412号房	-	2025.7.6-2026.7.5	住宿

序号	承租方	出租方	租赁地址	租赁面积 (m ²)	租赁期限	租赁用途
14	雷赛智能	武汉海贝孵化器有限公司	武汉市东湖新技术开发区长城园路2号武汉奥新科技1号厂房海贝孵化园2楼209室	195.00	2025.6.1-2027.5.31	工业产品的开发、生产、销售、服务
15	雷赛智能	苏州仙峰管理服务服务有限公司	苏州工业园区金尚路1号仙峰大厦南楼702室	1,351.36	2022.2.16-2028.2.15	研发/办公
16	雷赛智能	李锦记（中国）销售有限公司	广州市番禺区汉溪大道西218号李锦记大厦A塔8层803部位102单元	190.6086	2023.11.1-2026.10.31	办公
17	雷赛智能	潍坊幸福有家房产营销策划服务有限公司	山东省潍坊市奎文区永惠路梨园街春景花园31-3-102	-	2025.3.26-2026.3.26	居住
18	雷赛智能	东莞红发自动化科技有限公司	东莞市南城区黄金路1号东莞天安数码城F区3栋604	299.81	2023.3.8-2026.3.7	研发/办公
19	雷赛智能	唐新桥	长沙市开福区湘江北路三段1500号北辰时代广场A3区3426房	129.77	2023.4.18-2026.4.17	办公
20	雷赛智能	中山市汉宏盈基物业管理有限公司	中山市东区长江路33号9层06房屋	-	2023.9.8-2026.9.20	办公
21	雷赛智能	成都网大特瑞信息技术有限公司	成都市武侯区人民南路四段27号商鼎国际1栋1单元23楼A2309房	-	2023.12.5-2026.12.4	办公
22	雷赛智能	大连新星亿乾房地产开发有限公司	大连市沙河口区滨河街60-1号“新星星海中心”A座11层06号	104.82	2023.12.1-2026.11.30	办公
23	雷赛智能	江苏省陶瓷进出口（集团）有限公司	南京市江宁区科建路1155号F栋403室	146.00	2023.11.30-2026.11.29	办公
24	雷赛智能	浙江正泰中自企业管理有限公司	杭州市钱塘区白杨街道6号大街260号19幢1006室	154.00	2023.8.16-2026.9.15	办公
25	雷赛智能	宁波金盛置业有限公司	宁波市鄞州区首南街道天健巷118号金盛中心23层2301-6（2306）号单元	125.00	2024.6.27-2027.7.26	办公
26	雷赛智能	安徽瀚图建筑装饰有限公司	合肥市骆岗街道繁华大道与北京路交口繁华大道6188号合肥明悦中心写字楼1112	152.00	2024.9.20-2027.9.19	经营
27	雷赛智能	天津市御泽资产管理有限公司	天津市西青区中北镇星光路80号天津节能大厦14层14A、14B	158.22	2024.10.8-2027.10.7	办公
28	雷赛智能	山东鸿腾湖景大酒店有限公司	济南市历城区华山街道大桥路62号S5号楼鸿腾湖景财富中心2006、2007、2008室	499.00	2024.9.1-2027.8.31	办公

序号	承租方	出租方	租赁地址	租赁面积 (m ²)	租赁期限	租赁用途
29	雷赛智能	厦门奥佳华智能健康设备有限公司	福建省厦门市集美区孙坂南路117号奥佳华智能创新产业园写字楼607单元	176.00	2024.9.1-2027.8.31	办公展示

5、注册商标

截至 2025 年 9 月 30 日，发行人拥有的境内注册商标共计 129 项，具体情况参见本募集说明书“附录一、注册商标”

6、专利

截至 2025 年 9 月 30 日，发行人拥有的已获授权且有效的境内专利共 585 项，其中发明专利 65 项、实用新型有 302 项、外观设计有 218 项，境外专利 12 项，具体情况参见本募集说明书“附录二、专利”。

7、软件著作权

（1）计算机软件著作权

截至 2025 年 9 月 30 日，发行人拥有的已获授权且有效的境内主要计算机软件著作权共 191 项，均已取得计算机软件著作权证书，具体情况参见本募集说明书“附录三、软件著作权”。

（2）其他作品著作权

截至 2025 年 9 月 30 日，发行人拥有的已获授权且有效的其他作品著作权共 5 项，具体情况如下：

序号	作品名称	著作权人	登记号	创作完成日期	登记日期	取得方式
1	雷赛科技徽记	雷赛智能	国作登字-2014-F-00159510	2007.4.1	2014.11.24	原始取得
2	步进产品总型录 2021-2022	雷赛智能、雷赛软件	国作登字-2021-L-00148586	2021.1.4	2021.7.2	原始取得
3	EtherCAT 总线运动控制产品型录	雷赛智能、雷赛软件	国作登字-2021-L-00276025	2021.5.1	2021.11.30	原始取得
4	运动控制 PLC 总型录	雷赛智能	国作登字-2022-L-10124627	2021.12.21	2022.6.21	原始取得
5	交流伺服系统总型	雷赛智能	国作登字	2021.12.21	2022.6.21	原始

录	-2022-L-10124628	取得
---	------------------	----

注：根据《中华人民共和国著作权法》规定，法人或者非法人组织的作品、著作权（署名权除外）由法人或者非法人组织享有的职务作品，其发表权的保护期为五十年，截止于作品创作完成后第五十年的12月31日；该法第十条第一款第五项至第十七项规定的权利的保护期为五十年，截止于作品首次发表后第五十年的12月31日，但作品自创作完成后五十年内未发表的，该法不再保护。

8、域名

截至2025年9月30日，发行人拥有的有效的境内域名共48项，具体情况如下：

序号	域名	注册人	颁发组织	注册日期	到期日期
1	leisai.com	雷赛智能	厦门三五互联科技股份有限公司	2000.2.10	2028.2.10
2	leadshine.com	雷赛智能	厦门三五互联科技股份有限公司	2003.10.8	2029.10.8
3	运动控制.com	雷赛智能	阿里巴巴云计算（北京）有限公司	2018.4.19	2028.4.19
4	运动控制商城.com	雷赛智能	阿里巴巴云计算（北京）有限公司	2018.4.19	2028.4.19
5	中国运动控制.com	雷赛智能	阿里巴巴云计算（北京）有限公司	2018.4.19	2028.4.19
6	51leisai.com	雷赛智能	阿里巴巴云计算（北京）有限公司	2019.1.24	2027.1.24
7	雷塞.net	雷赛智能	阿里巴巴云计算（北京）有限公司	2018.11.15	2026.11.15
8	leadshineshop.com	雷赛智能	阿里巴巴云计算（北京）有限公司	2019.3.12	2027.3.12
9	leisaishop.com	雷赛智能	阿里巴巴云计算（北京）有限公司	2019.3.12	2029.3.12
10	雷赛.cn	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2013.9.17	2033.12.15
11	雷赛智能.cn	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2013.9.17	2033.12.15
12	leadshine.shop	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.9.30	2028.10.1
13	leadshine.store	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.9.30	2028.10.1
14	leisai.shop	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.9.30	2028.10.1
15	leisai.store	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.9.30	2028.10.1
16	leadshine.net.cn	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.11.15	2026.11.15
17	leadshine.net	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.11.15	2026.11.15
18	leisai.net.cn	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.11.15	2026.11.15

序号	域名	注册人	颁发组织	注册日期	到期日期
19	leisai.公司	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.11.15	2026.11.15
20	leisai.在线	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.11.15	2026.11.15
21	雷塞.cn	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.11.15	2026.11.15
22	雷塞.com	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2018.11.15	2026.11.15
23	51leisai.cn	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2019.1.24	2027.1.24
24	leskj.cn	雷赛智能	阿里云计算有限公司	2023.3.28	2027.3.28
25	leadshine.net.za	雷赛智能	深圳互联先锋科技有限公司	2021.4.28	2026.4.28
26	leadshine.jp	雷赛智能	深圳互联先锋科技有限公司	2021.4.28	2026.4.28
27	leadshine.tw	雷赛智能	深圳互联先锋科技有限公司	2021.4.28	2026.4.28
28	leadshine.sg	雷赛智能	深圳互联先锋科技有限公司	2021.4.28	2026.4.28
29	leadshine.com.au	雷赛智能	深圳互联先锋科技有限公司	2021.4.28	2027.4.28
30	leadshine.it	雷赛智能	深圳互联先锋科技有限公司	2021.8.19	2027.2.22
31	leadshine.com.vn	雷赛智能	深圳互联先锋科技有限公司	2021.8.19	2028.11.18
32	leadshine.com.ru	雷赛智能	深圳互联先锋科技有限公司	2022.11.28	2026.11.27
33	leadshine.biz.tr	雷赛智能	深圳互联先锋科技有限公司	2022.11.28	2028.11.27
34	leadshine.co.hu	雷赛智能	深圳互联先锋科技有限公司	2023.9.4	2027.9.3
35	雷赛.com	雷赛智能	厦门纳网科技股份有限公司	2013.9.17	2033.12.15
36	雷赛.net	雷赛智能	厦门纳网科技股份有限公司	2013.9.17	2033.12.15
37	雷赛智能.com	雷赛智能	厦门纳网科技股份有限公司	2013.9.17	2033.12.15
38	雷赛智能.net	雷赛智能	厦门纳网科技股份有限公司	2013.9.17	2033.12.15
39	leadshine.com.de	雷赛智能	NameCheap, Inc.	2021.8.19	2026.8.19
40	leadshine.net.pl	雷赛智能	Dynadot, LLC	2021.8.19	2026.8.19
41	leadshine.uk	雷赛智能	NameCheap, Inc.	2021.8.19	2026.8.19
42	leadshine.co.nl	雷赛智能	Moniker Online Services, LLC	2021.8.19	2026.8.19
43	leadshine.mx	雷赛智能	Dynadot, LLC	2021.8.19	2026.8.19
44	leadshine.co.in	雷赛智能	NameCheap, Inc.	2021.8.19	2026.8.19
45	leadshine.com.es	雷赛智能	GoDaddy Operating Company, LLC	2021.8.23	2026.8.23
46	leadshine.kr	雷赛智能	GoDaddy Operating Company, LLC	2022.11.28	2028.11.30
47	lakeside.com.cn	雷赛智能	中企动力科技股份有限公司	2005.1.11	2027.1.11
48	szleadtech.com.cn	雷赛控制	广东时代互联科技有限公司	2007.1.22	2028.1.22

五、现有业务发展安排及未来发展战略

（一）增强产品稳定性和可靠性，提升设备国产化率

在工业 4.0 的大背景下，智能制造进口替代机遇凸显，产品稳定性与可靠性成为关键。公司凭借持续研发投入突破核心技术，实现自主可控。上游半导体等新兴领域原材料市场扩容，下游 3C、机床、物流、新能源等行业设备厂商践行绿色理念，加速智能产线建设，供需两端共同驱动行业进口替代进程。在此趋势下，行业已具备技术与设备规模化应用条件。公司将聚焦提升设备国产化率，深度把握市场机遇，持续增强竞争力与市场份额。

（二）提升产品性价比，加速市场渗透

公司精准把握市场机遇，锚定智能装备运动控制主航道，聚焦核心产品线，优化资源配置，以“有所为有所不为”策略提升竞争力。通过市场需求牵引、竞争态势研判、技术创新驱动“三轮”协同，构建“四多六化”产品体系，打造高性价比精品与爆品，切实满足客户需求，为客户及渠道伙伴创造价值。依托丰富多元的产品矩阵，公司可为市场不同客户提供定制化解决方案，同时发挥业务部门流程协同优势，加速市场渗透，强化行业竞争地位。

（三）深耕战略行业，为广大客户群持续创造最大价值

公司乘势而上，携手战略性行业和大客户，深耕产业链趋势、洞察行业痛点，将运动控制技术与行业典型场景深度融合，为广大客户群持续创造最大价值，突破行业内卷，升级到总价值 TVO/总成本 TCO 的价值战。发挥“区域线、行业线、产品线”三线协同优势，持续提升客户满意度和公司的市场地位。

（四）紧抓渠道网络扩张，提高公司产品市占率

公司将持续加大渠道建设，促进开放合作，积极拓展优秀的外资品牌合作伙伴加盟，在近千亿的可达市场空间中，共同开拓，延伸业务触角，最大程度服务各行各业的数万家设备客户，带来增量业务和潜力业务，提高公司产品市占率。

（五）紧盯人形机器人爆发，把握行业发展机遇

人形机器人是当前世界科技领域最具潜力和前景的产业之一。随着科技的不

断进步和人工智能技术的快速发展，人形机器人作为未来产业的新赛道和经济增长的新引擎，将深刻变革人类生产生活方式，重塑全球产业发展格局。也将为包括公司在内的企业提供良好的发展机遇。根据国际机器人联合会发布的《世界机器人 2024》，2024 年全球机器人行业的五大发展趋势主要表现为人工智能和机器学习应用日益广泛、协作机器人持续扩展新应用领域、移动机械手增长潜力巨大、数字孪生提供更多解决方案、人形机器人实现更多技术应用，具备较大成长空间与发展前景。

公司在机器人领域的定位是核心零部件、组件和解决方案供应商，并针对关节模组组件和解决方案，以及灵巧手组件和解决方案，科学规划产品和产能，积极开展产业交流，并努力拓展市场与客户，同时，基于公司在运动控制技术领域的多年积累和经验，加快推动通用机器人运动控制系统相关产品的研发。

（六）积极布局海外市场，为公司发展开拓新的空间

公司坚持以市场为导向，以科技创新驱动市场高端化、产品高端化，将成熟产品线引入国际市场，实现海外业务的稳步增长。积极培育发展新质生产力，赋能企业高质量、可持续发展，多个自主研发产品和项目经鉴定达到国际先进水平，主要关键技术指标达到国际领先水平。公司积极布局海外市场，全线产品通过 CE 认证，并推进核心产品通过 UL、STO 等国际认证，产品远销欧洲、东南亚、中东、南美洲、非洲等全球多个国家和地区。

六、截至最近一期末，不存在金额较大的财务性投资的基本情况

（一）财务性投资及类金融业务的认定标准

1、财务性投资

根据中国证监会《证券期货法律适用意见第 18 号》：（1）财务性投资包括但不限于：投资类金融业务；非金融企业投资金融业务（不包括投资前后持股比例未增加的对集团财务公司的投资）；与公司主营业务无关的股权投资；投资产业基金、并购基金；拆借资金；委托贷款；购买收益波动大且风险较高的金融产品等。（2）围绕产业链上下游以获取技术、原料或者渠道为目的的产业投资，以收购或者整合为目的的并购投资，以拓展客户、渠道为目的的拆借资金、委托贷款，

如符合公司主营业务及战略发展方向，不界定为财务性投资。(3)基于历史原因，通过发起设立、政策性重组等形成且短期难以清退的财务性投资，不纳入财务性投资计算口径。

根据中国证监会《监管规则适用指引——上市类第1号》：对上市公司募集资金投资产业基金以及其他类似基金或产品的，如同时属于以下情形的，应当认定为财务性投资：（1）上市公司为有限合伙人或其投资身份类似于有限合伙人，不具有该基金（产品）的实际管理权或控制权；（2）上市公司以获取该基金（产品）或其投资项目的投资收益为主要目的。

2、类金融业务

根据中国证监会《监管规则适用指引——发行类第7号》：（1）除人民银行、银保监会、证监会批准从事金融业务的持牌机构为金融机构外，其他从事金融活动的机构均为类金融机构。类金融业务包括但不限于：融资租赁、融资担保、商业保理、典当及小额贷款等业务。（2）与公司主营业务发展密切相关，符合业态所需、行业发展惯例及产业政策的融资租赁、商业保理及供应链金融，暂不纳入类金融业务计算口径。

（二）截至最近一期末，公司持有财务性投资的基本情况（包括类金融业务）

截至2025年9月30日，公司不存在持有金额较大、期限较长的财务性投资（包括类金融业务）的情形，按照企业会计准则及相关规定，公司涉及核算可能存在的财务性投资的财务报表科目情况列示如下：

单位：万元

序号	可能涉及的会计科目	账面价值	其中：财务性投资
1	交易性金融资产	25,126.17	-
2	其他应收款	747.60	-
3	其他流动资产	27,935.02	-
4	其他权益工具投资	1,500.00	-
5	长期股权投资	3,443.04	-
6	其他非流动资产	3,860.65	-
	合计	62,612.48	-

1、交易性金融资产

报告期各期末，公司交易性金融资产账面价值为 25,126.17 万元，主要为低风险的结构性存款和理财产品，不属于财务性投资。

2、其他应收款

截至 2025 年 9 月 30 日，公司其他应收款为 747.60 万元，主要为业务往来款、员工出差借款备用金及保证金等，均与公司主营业务直接相关，不构成财务性投资。

3、其他流动资产

截至 2025 年 9 月 30 日，公司其他流动资产账面价值为 27,935.02 万元，均为大额存单、待抵扣进项税和增值税留抵税额，其中大额存单具有收益稳定、风险低的特点，不属于“收益波动大且风险较高的金融产品”，不属于财务性投资。

4、其他权益工具投资

截至 2025 年 9 月 30 日，公司其他权益工具投资账面价值为 1,500.00 万元，具体情况如下：

单位：万元

科目名称	2025年9月末 账面价值	主营业务及与发行人业务的相关性
上海先楫半导体科技有限公司	1,000.00	致力于高性能嵌入式解决方案的半导体公司，产品覆盖微控制器及其配套的开发工具和生态系统，雷赛智能拟通过投资该主体与其在国产替代芯片领域展开合作，有利于提升雷赛智能供应链的稳定及价格优势。 该投资属于发行人围绕现有业务产业链上下游进行的产业投资，符合发行人主营业务及战略发展方向，不属于财务性投资。
深圳伺峰科技有限公司	500.00	主要产品为伺服电机、直线电机、力矩电机以及配套的编码器和驱动器。报告期内，雷赛智能向其下属子公司采购伺服电机等。 该投资属于发行人围绕现有业务产业链上下游进行的产业投资，符合发行人主营业务及战略发展方向，不属于财务性投资。
合计	1,500.00	-

5、长期股权投资

截至 2025 年 9 月 30 日，公司长期股权投资账面价值为 3,443.04 万元，具体

情况如下：

单位：万元

科目名称	2025年9月末余额	主营业务及与发行人业务的相关性
常州三协电机股份有限公司	3,249.97	研发、制造并销售控制类电机的高新技术企业，主要产品包括步进电机、伺服电机和无刷电机及与其配套的产品。报告期内，雷赛智能主要向其采购步进电机等。该投资属于发行人围绕现有业务产业链上下游进行的产业投资，符合发行人主营业务及战略发展方向，不属于财务性投资。
深圳市优易控软件有限公司	193.07	聚焦工业控制领域，提供机器控制平台和解决方案。报告期内，雷赛智能与其在部分控制软件方面展开合作。雷赛智能向其销售部分运动控制产品。该投资属于发行人围绕现有业务产业链上下游进行的产业投资，符合发行人主营业务及战略发展方向，不属于财务性投资。
合计	3,443.04	-

6、其他非流动资产

截至 2025 年 9 月 30 日，公司其他非流动资产账面价值为 3,860.65 万元，主要为低风险的大额定期存单和工程设备款，不属于财务性投资。

（三）本次发行董事会决议日前六个月至今新投入和拟投入的财务性投资情况

发行人于 2025 年 12 月 12 日召开第五届董事会第二十三次会议审议通过本次向特定对象发行股票的相关议案。本次发行董事会决议日前六个月至本募集说明书签署日，公司实施或拟实施的财务性投资（包括类金融业务）的情况如下：

1、投资类金融业务

自本次发行相关董事会决议日前六个月起至本募集说明书签署日，公司不存在投资类金融业务的情形。

2、非金融企业投资金融业务

自本次发行相关董事会决议日前六个月起至本募集说明书签署日，公司不存在投资金融业务的情形。

3、与公司主营业务无关的股权投资

自本次发行相关董事会决议日前六个月起至本募集说明书签署日，公司存在新增对上海先楫半导体科技有限公司股权投资的情形，但其系围绕产业链上下游以获取技术、原料或者渠道为目的的产业投资，符合公司主营业务及战略发展方向，不界定为财务性投资。因此，公司不存在与主营业务无关的股权投资的情形。

4、投资或设立产业基金、并购基金

自本次发行相关董事会决议日前六个月起至本募集说明书签署日，公司不存在投资或设立产业基金、并购基金的情形。

5、拆借资金

自本次发行相关董事会决议日前六个月起至本募集说明书签署日，公司不存在对外拆借资金的情形。

6、委托贷款

自本次发行相关董事会决议日前六个月起至本募集说明书签署日，公司不存在对外委托贷款的情形。

7、购买收益波动大且风险较高的金融产品

自本次发行相关董事会决议日前六个月起至本募集说明书签署日，公司不存在购买收益波动大且风险较高的金融产品的情形。

8、拟实施的财务性投资

自本次发行相关董事会决议日前六个月起至本募集说明书签署日，公司不存在拟实施财务性投资的相关安排。

综上所述，发行人自本次发行相关董事会决议日（2025年12月12日）前六个月起至本募集说明书签署日，不存在实施或拟实施的财务性投资（包括类金融业务），不涉及拟从本次募集资金总额中予以扣除相关金额的情形。

七、行政处罚情况

报告期内，发行人及其控股子公司存在的行政处罚情况如下：

1、上海市嘉定区水务局行政处罚

2023年11月20日，因雷智赋能不按照污水排入排水管网许可证的要求排放污水，违反了《城镇排水与污水处理条例》第二十一条第二款的规定，上海市嘉定区水务局向雷智赋能出具了第112420230004号《行政处罚决定书》，对雷智赋能作出罚款15万元及吊销污水排入排水管网许可证的行政处罚。

经核查，该行政处罚所涉违法行为系承租雷智赋能房产的第三方造成，非雷智赋能生产经营所导致，雷智赋能受到处罚后已积极缴纳罚款并整改，现已完成整改，并于2024年1月4日重新获得《污水排入排水管网许可证》。

根据上海市嘉定区水务局出具的《说明》，雷智赋能上述行政处罚所涉违法行为无主观故意，该违法行为未导致严重环境污染、重大人员伤亡或者恶劣社会影响，不属于重大违法行为，该行政处罚不属于重大行政处罚。

2、中华人民共和国梅沙海关行政处罚

2024年4月11日，因发行人委托深圳市金运达报关有限公司向海关申报出口步进传动器等货物实际品名与申报不符，中华人民共和国梅沙海关向发行人出具了“梅沙关审缉违字〔2024〕35号”《中华人民共和国梅沙海关行政处罚决定书》，根据《中华人民共和国海关法》第八十六条第（三）项、《中华人民共和国海关行政处罚实施条例》第十五条第（二）项之规定，并按照《中华人民共和国海关行政处罚裁量基准（一）》（海关总署公告2023年第182号）第六条第二款、第十八条及其附件3《海关简易程序和快速办理行政处罚案件裁量基准（一）》第2项裁量之规定，对发行人作出罚款0.2万元的行政处罚。

经核查，该行政处罚所涉违法行为系发行人委托的报关公司深圳市金运达报关有限公司相关人员操作失误导致，发行人受到处罚后已积极缴纳罚款。本次行政处罚所依据的《中华人民共和国海关行政处罚实施条例》第十五条第（二）项规定，进出口货物的品名申报不实影响海关监管秩序的，予以警告或者处1,000元以上3万元以下罚款。发行人被处以0.2万元罚款，金额处于罚款金额区间中的较低档次；此外，本次行政处罚所依据的《中华人民共和国海关行政处罚裁量基准（一）》（海关总署公告2023年第182号）第六条第二款规定，不具有不予行政处罚、减轻行政处罚、从轻行政处罚以及从重行政处罚情形的，按一般行政处罚规定量罚，因此，本次处罚属于一般行政处罚，所涉违法行为不属于重大违

法行为。

因此，上述行为不构成严重损害投资者合法权益或者社会公共利益的重大违法行为，不构成本次发行的实质性法律障碍。

八、报告期内交易所对发行人年度报告的问询情况

公司于 2024 年 6 月 24 日收到深交所出具的《关于对深圳市雷赛智能控制股份有限公司 2023 年年报的问询函》（问询函〔2024〕第 467 号），公司会同中介机构就相关问题进行了逐项落实，完成了年报问询函的回复。

公司于 2025 年 6 月 20 日收到深交所出具的《关于对深圳市雷赛智能控制股份有限公司 2024 年年报的问询函》（问询函〔2025〕第 647 号），公司会同中介机构就相关问题进行了逐项落实，完成了年报问询函的回复。

除前述之外，公司报告期内不存在其他深交所对发行人年度报告问询的情形，不存在对年报多次问询事项的情形。

第二节 本次证券发行概要

一、本次向特定对象发行的背景和目的

（一）本次向特定对象发行的背景

1、政策红利持续释放，智能装备运动控制核心零部件产业持续发展

当前，我国智能装备运动控制核心零部件产业正处于国家战略引领与地方政策协同支持的关键发展期，已形成从顶层设计到区域实施的多层次、全链条政策支持体系。

2021年发布的《“十四五”智能制造发展规划》和《“十四五”机器人产业发展规划》明确了产业发展方向，聚焦伺服系统、精密减速器、控制器等核心零部件的技术攻关，提出以技术创新和产业链协同推动产业向高端化、智能化发展，并前瞻布局人形机器人等新兴领域，强调关键技术突破与场景应用双向推动。2023年，工信部发布的《人形机器人创新发展指导意见》进一步细化发展路径，明确提出构建人形机器人创新体系、推动“大脑”和“小脑”协同控制等关键技术创新，并设定2025年实现整机批量生产的目标；《“机器人+”应用行动实施方案》则着力拓展应用场景，提出到2025年打造100个以上机器人典型应用场景，促进机器人融入制造业、服务业等领域。2024年，《推动工业领域设备更新实施方案》和《关于推动未来产业创新发展的实施意见》等政策持续加大支持力度，推动核心零部件与人工智能、绿色制造等深度融合，加速产业智能化和绿色化转型。

2、市场需求持续爆发，智能装备与机器人产业迎来增长窗口期

全球制造业智能化转型的持续深化，成为推动智能装备需求稳步扩张的核心动力，根据2023年FESCO数据显示，全球智能制造装备行业市场规模已增长至1.72万亿美元，年增长率为1.2%。运动控制技术作为工业自动化的核心支撑，其应用场景已从传统的机床、纺织、印刷等行业，逐步渗透到3C电子、半导体制造、新能源、医疗器械、航空航天等多个高附加值领域。该等新兴行业对智能装备在加工精度、运行稳定性、场景适配性等方面提出了更高要求，而上述性能提升的关键恰恰在于核心零部件的技术升级，由此直接拉动了高端运动控制核心

零部件的市场需求，形成了广阔且具有持续性的基础市场空间。

与此同时，人形机器人商业化进程的加速推进，也让核心零部件的市场需求潜力得到进一步释放。人形机器人在工业生产、物流仓储、医疗康养、家庭服务、公共服务等多个场景具备巨大应用价值，其复杂的肢体结构与灵活的运动需求，对精密减速器、伺服电机、高精度传感器、专用控制器等核心零部件提出了规模化、高规格的性能要求——单台人形机器人需配备数十个核心部件，且对产品的小型化、轻量化、高功率密度、长寿命等指标有着严苛标准。随着人形机器人技术逐步成熟、头部企业量产计划落地，其对核心零部件的规模化、高质量需求将持续爆发，成为驱动市场增长的核心引擎。

上述双向增长的需求态势，与当前的市场供给格局形成了显著的结构矛盾。长期以来，国内企业虽在中低端市场已形成一定供给能力，但在技术性能、产品稳定性、高端场景适配性等方面仍存在差距，难以完全匹配下游高端智能装备与人形机器人的核心需求。需求端的持续扩张与供给端的高端缺口相互叠加，使得国产核心零部件企业面临着广阔的市场空间，也让行业迎来了需求爆发与供给升级并存的增长窗口期。

3、技术迭代加速演进，但仍存在明确的技术攻关方向

当前运动控制技术正朝着智能化、集成化、高精度、网络化的方向深度演进，成为推动智能装备与机器人产业升级的核心动力。人形机器人核心零部件技术体系逐步完善，国内企业在关键技术领域的突破成效显著，为产业化落地奠定了坚实基础。同时，行业仍存在明确的技术攻关方向，核心算法的原创性不足、高端材料的性能差距、精密制造工艺的稳定性欠缺等问题，仍是制约国内核心零部件产品向高端化升级的关键瓶颈。

4、国家战略政策引导，信息化建设与智能仓储成为制造业升级硬性支撑

全球制造业竞争格局下，各国将数字化转型与智能制造作为国家战略重点，国内层面已形成多层次、系统化的政策体系，明确将信息化建设与智能仓储升级作为制造业高质量发展的核心抓手。从国家战略部署来看，《制造业数字化转型行动方案》《“十四五”智能制造发展规划》等政策文件，均把数字化信息系统搭

建、智能仓储设施建设列为关键任务，将其定位为培育新质生产力、巩固产业链供应链韧性的核心支撑，引导企业从传统制造向数字驱动转型。

政策引导不仅体现在战略规划上，更通过标准规范、资源支持等方式形成落地推力。政策明确要求制造业企业打通生产、库存、物流等环节的数据链路，构建全流程数字化管控体系；同时鼓励智能仓储设施升级，推广自动化、智能化仓储技术应用，以适配现代化生产与供应链协同需求。此外，从中央到地方的配套政策还通过资金扶持、试点示范、标准引领等措施，降低企业转型成本，明确转型路径，推动数字化与智能仓储从“可选升级”转变为“必选动作”。在政策持续加码与战略导向下，搭建信息化系统与智能仓储平台，已成为企业响应国家战略、享受政策红利、实现合规升级的必然选择，更是融入制造业高质量发展大局的核心前提。

（二）本次向特定对象发行的目的

1、保障产业链供应链安全，实现产能自主可控

智能装备运动控制核心零部件作为产业链上游的关键环节，其稳定、自主的供给能力直接关系下游整机制造产业的健康发展与产业链供应链的韧性安全。本次募集资金投向通过规模化、智能化生产模式填补国内高端核心零部件的供给缺口，降低下游企业对海外供应商的依赖度，形成稳定、可靠的本土化产能供给能力，实现核心零部件从原材料加工到成品交付的全流程自主可控，在全球供应链波动时保障核心零部件的稳定供应，增强产业链供应链的抗风险能力。

2、提升运营效率，为公司进一步发展夯实基础

公司全链条生产流程涵盖研发、采购、生产、库存、物流、销售等多个环节，募集资金投向于信息化系统与智能仓储平台的建设，能实现全链条生产流程的深度整合与高效协同，不仅能消除流程冗余与信息壁垒，减少人工干预带来的误差与内耗，还能让各环节形成闭环协同，大幅提升整体运营效率，降低单位运营成本，为公司创造直接经济效益。

3、缓解资金压力，为公司业务发展提供资金支持

随着发展战略的有序推进与业务规模的持续扩张，公司对营运资金的需求相

应提升。本次募集资金部分用于补充流动资金，将有效支持公司新增的营运资金需求、缓解资金压力、改善财务结构，增强公司抗风险能力与财务稳健性，提升资源配置效率，为公司中长期战略的顺利实施奠定坚实的财务基础。

二、发行对象及其与公司的关系

本次发行对象为不超过 35 名的特定投资者，包括符合中国证监会规定的证券投资基金管理公司、证券公司、信托公司、财务公司、保险机构投资者、合格境外机构投资者以及其他符合法律法规规定的法人、自然人或其他机构投资者等。证券投资基金管理公司、证券公司、合格境外机构投资者、人民币合格境外机构投资者以其管理的两只以上产品认购股份的，视为一个发行对象。信托公司作为发行对象的，只能以自有资金认购。

最终发行对象将在公司通过深交所审核并获得中国证监会同意注册的批复后，由公司董事会在股东会授权范围内与保荐人（主承销商）根据发行对象申购情况协商确定。

截至本募集说明书签署日，尚未确定本次发行的发行对象，因而无法确定发行对象与公司的关系。发行对象与公司的关系将在发行结束后公告的《发行情况报告书》中予以披露。

三、本次向特定对象发行方案概要

（一）发行股票的种类和面值

本次发行的股票种类为境内上市的人民币普通股（A 股），每股面值为人民币 1.00 元。

（二）发行方式及发行时间

本次发行的股票全部采取向特定对象发行的方式。公司将在通过深交所审核并经中国证监会同意注册后的有效期内选择适当时机向特定对象发行股票。

（三）发行对象及认购方式

本次发行对象为不超过 35 名的特定投资者，包括符合中国证监会规定的证券投资基金管理公司、证券公司、信托公司、财务公司、保险机构投资者、合格

境外机构投资者以及其他符合法律法规规定的法人、自然人或其他机构投资者等。证券投资基金管理公司、证券公司、合格境外机构投资者、人民币合格境外机构投资者以其管理的两只以上产品认购股份的，视为一个发行对象。信托公司作为发行对象的，只能以自有资金认购。

最终发行对象将在公司取得中国证监会核准批文后，按照中国证监会的相关规定，由公司董事会在股东会授权范围内与保荐人（主承销商）根据发行对象申购情况协商确定。

本次发行对象均以现金方式认购本次发行的股份。

（四）定价基准日、发行价格和定价原则

本次向特定对象发行股票的定价基准日为发行期首日。发行价格不低于定价基准日前 20 个交易日公司股票交易均价的 80%（定价基准日前 20 个交易日股票交易均价=定价基准日前 20 个交易日股票交易总额/定价基准日前 20 个交易日股票交易总量）。

若公司在定价基准日至发行日期间发生派息、送股、资本公积金转增股本等除权、除息事项，则本次向特定对象发行的发行价格将进行相应调整。

调整公式如下：

派发现金股利： $P1=P0-D$

送股或转增股本： $P1=P0/(1+N)$

派发现金同时送股或转增股本： $P1=(P0-D)/(1+N)$

其中，P0 为调整前发行价格，D 为每股派发现金股利，N 为每股送股或转增股本数，P1 为调整后的发行价格。

（五）发行数量

本次向特定对象发行股票数量将按照募集资金总额除以发行价格确定，且不超过公司本次发行前总股本的 30%，即不超过 94,242,254 股（含本数）。最终发行数量将在本次发行经深交所审核通过并经中国证监会同意注册后，由公司董事

会根据公司股东会的授权及发行时的实际情况，与本次发行的保荐人（主承销商）协商确定。

若公司在本次向特定对象发行股票董事会决议公告日至发行日期间发生送股、资本公积转增股本等除权事项或者因股份回购、股权激励等事项导致公司总股本发生变化，本次发行股票数量上限将作相应调整。

（六）限售期安排

本次向特定对象发行股票完成后，发行对象认购的股份自发行结束之日起六个月内不得转让。

本次发行完成后至限售期满之日止，发行对象所取得公司本次向特定对象发行的股票因公司分配股票股利、资本公积转增股本等情形所取得的股份，亦应遵守上述限售安排。上述限售期届满后，该等股份的转让和交易将根据届时有效的法律法规及中国证监会、深交所的有关规定执行。法律、法规对限售期另有规定的，依其规定。

（七）本次发行前的滚存的未分配利润的安排

本次向特定对象发行股票前公司的滚存未分配利润由本次发行完成后新老股东按照发行后的持股比例共享。

（八）上市地点

本次向特定对象发行的股票将申请在深圳证券交易所上市交易。

（九）决议有效期

本次向特定对象发行股票决议的有效期为自公司董事会审议通过之日起 12 个月。

四、募集资金用途

本次发行募集资金总额不超过 114,431.37 万元（含本数），扣除发行费用后的募集资金净额将用于投入以下项目：

单位：万元

序号	项目名称	项目投资总额	拟使用募集资金
1	智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目	75,804.37	75,321.37
2	信息化建设及智能仓储项目	14,110.00	14,110.00
3	补充流动资金	25,000.00	25,000.00
合计		114,914.37	114,431.37

在本次发行募集资金到位前，公司将根据募集资金投资项目的实际情况，以自筹资金先行投入，并在募集资金到位后按照相关法律、法规规定的程序予以置换。募集资金到位后，若扣除发行费用后的实际募集资金净额少于拟投入募集资金总额，在本次发行募集资金投资项目范围内，公司将根据实际募集资金数额，调整并决定募集资金的具体投资项目、优先顺序及各项目的具体投资金额，募集资金不足部分由公司自筹解决。

五、本次发行是否构成关联交易

截至本募集说明书签署日，尚未确定本次发行的发行对象，因而无法确定发行对象与公司是否存在关联关系。发行对象与公司的关系将在发行结束后公告的《发行情况报告书》中予以披露。

六、本次发行是否导致公司控制权发生变化

截至 2025 年 12 月 31 日，李卫平直接持有发行人 27.33% 的股份，通过雷赛实业间接持有公司 6.90% 的控制权；施慧敏为李卫平配偶，持有发行人 7.73% 的股份；李卫平、施慧敏通过其一致行动人李卫星、施慧鹏、李呈生、施慧鸿间接持有公司 1.88% 的控制权。李卫平与施慧敏夫妻二人合计控制发行人 43.84% 股份的表决权，为发行人的实际控制人。

假设本次发行按照股票数量上限（本次发行前公司总股本的 30%，即 94,242,254 股）测算，本次发行完成后，李卫平、施慧敏共持有公司 33.75% 的控制权，仍为公司的实际控制人。因此，本次向特定对象发行股票不会导致公司实际控制权发生变化。

七、本次发行的审批程序

（一）已履行的审批程序

2025年12月12日，发行人第五届董事会第二十三次会议审议通过了本次向特定对象发行股票方案等相关事项。

2025年12月30日，发行人2025年第二次临时股东会审议通过了本次向特定对象发行股票方案等相关事项。

（二）尚需履行的审批程序

本次发行在获得深交所审核通过并获得中国证监会作出的同意注册的决定后方可实施。

第三节 董事会关于本次募集资金使用的可行性分析

一、本次募集资金使用计划

本次向特定对象发行股票募集资金总额不超过人民币 114,431.37 万元（含本数），扣除相关发行费用后的募集资金净额拟用于以下项目：

单位：万元

序号	项目名称	项目投资总额	拟使用募集资金
1	智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目	75,804.37	75,321.37
2	信息化建设及智能仓储项目	14,110.00	14,110.00
3	补充流动资金	25,000.00	25,000.00
合计		114,914.37	114,431.37

在本次发行募集资金到位前，公司将根据募集资金投资项目的实际情况，以自筹资金先行投入，并在募集资金到位后按照相关法律、法规规定的程序予以置换。募集资金到位后，若扣除发行费用后的实际募集资金净额少于拟投入募集资金总额，在本次发行募集资金投资项目范围内，公司将根据实际募集资金数额，调整并决定募集资金的具体投资项目、优先顺序及各项目的具体投资金额，募集资金不足部分由公司自筹解决。

二、本次募集资金投资项目的必要性及可行性分析

（一）智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目

1、项目概况

本项目拟在东莞新购置的土地上新建办公楼及生产厂房等，总投资共计 75,804.37 万元建设智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目。

本项目将在公司现有步进、伺服及控制技术类产品体系的基础上，通过新建智能化产线，实现部分生产工序的自动化升级与全流程数字化追溯，显著扩大生产规模，满足光伏、锂电、半导体及人形机器人等高端领域对小型化、高可靠性核心零部件的市场需求。项目建成后，将有效提升公司的智能化生产水平与核心制造能力，有助于改善传统生产模式效率偏低、精度一致性差的问题，为突破高端核心零部件的量产瓶颈创造条件。与此同时，通过构建自主可控的规模化产能

供给体系，公司将能增强产业链和供应链的稳定性，能更灵活地响应客户的定制化需求。

凭借本项目规模化生产与柔性化定制的双重优势，公司将能更精准地适配市场高端化、定制化需求，跳出中低端同质化竞争，进一步巩固公司在智能装备运动控制领域的领军地位，为开拓机器人核心零部件新赛道、打造第二增长曲线奠定坚实基础，从而使公司的整体抗风险能力与市场竞争力得到提升。

2、项目建设必要性

（1）提升智能化生产水平，夯实智造实力

本项目推进智能化生产能力升级，通过引入自动化生产单元、智能数据采集终端、数字孪生管控平台及智能仓储联动系统，构建覆盖原材料精密加工、核心部件智能装配、成品在线检测全流程的智能化生产体系，实现生产设备互联互通与数据实时采集，依托算法模型对工艺参数进行动态优化，精准控制生产全流程，有效提升产品精度一致性与生产效率，通过智能化调度系统实现生产资源的最优配置，缩短生产切换周期，提升对多品类订单的快速响应能力，降低运营成本。

上述升级能够有效破解“效率低、精度差、成本高”问题，突破高端核心零部件量产瓶颈，适配高端制造产业发展需求，对支撑企业主营业务高质量发展具有现实必要性。

（2）保障产业链供应链安全，实现产能自主可控

智能装备运动控制核心零部件作为产业链上游的关键环节，其稳定、自主的供给能力直接关系下游整机制造产业的健康发展与产业链供应链的韧性安全。

本项目聚焦核心零部件智能化生产工厂建设，通过规模化、智能化生产模式填补国内高端核心零部件的供给缺口，降低下游企业对海外供应商的依赖度，形成稳定、可靠的本土化产能供给能力，实现核心零部件从原材料加工到成品交付的全流程自主可控，在全球供应链波动时保障核心零部件的稳定供应，增强产业链供应链的抗风险能力，对推动我国智能装备运动控制产业自主可控发展具有战略必要性。

（3）搭建智能化生产载体，助力技术成果高效转化

核心零部件领域的技术创新成果唯有通过规模化生产转化为成熟产品，才能形成实际市场竞争力，推动产业技术升级。

本项目建设的智能化生产工厂，专门针对高端核心零部件的生产特性，配置超精密加工设备、智能装配单元、高精度检测仪器等专业设施，建立与核心技术相匹配的生产工艺体系，重点解决精密零部件批量生产中的精度一致性、工艺稳定性、成本可控性等关键问题，设立技术中试车间，搭建“研发-中试-量产-应用”的完整转化链路。这一载体的搭建能够打通技术成果转化“最后一公里”，让研发投入有效转化为实际生产力，为产业技术升级提供核心支撑，对释放技术创新价值、推动产业从“技术跟随”向“技术引领”转型具有产业必要性。

（4）适配市场需求，优化产业协同生态

随着制造业智能化转型深入推进与人形机器人商业化量产提速，市场对核心零部件的需求呈现“高端化、规模化、定制化”的复合特征，本项目建设的智能化生产工厂，以“规模化生产+柔性化定制”双重优势精准适配市场需求，通过智能化生产线形成大批量生产能力，满足下游量产配套需求并降低成本，搭建模块化生产平台实现智能产线快速切换，响应客户个性化需求，同时与上下游建立联合研发、供应链协同机制，开放资源为中小企业提供服务，优化产业协同生态。该举措能够帮助企业跳出中低端同质化竞争泥潭，凝聚产业发展合力，提升产业集群整体竞争力，对企业抢占高端市场份额、推动产业集群高质量发展具有发展必要性。

3、项目建设的可行性

（1）政策精准适配，奠定项目落地政策基础

当前，国家及地方层面围绕智能制造、高端装备制造、产业链自主可控、现代物流升级等领域出台了一系列支持政策，形成全方位、多层次的政策支撑体系。

《“十四五”智能制造发展规划》明确提出要加快智能装备与核心零部件产业化，支持智能化生产工厂、智能仓储与生产制造系统协同建设，将其纳入智能制造重点推广方向；《“十四五”现代物流发展规划》强调推广智能仓储、无人配送等技术应用，对制造业企业建设智能仓储设施、实现物流数字化转型的项目给予设备购置补贴与运营奖励；工业和信息化部等六部门联合发布的《2025 年度智能工

厂梯度培育行动的通知》，将“核心零部件智能化生产”“智能仓储集成应用”列为智能工厂评价关键指标，对获评梯度培育对象的企业给予资金奖励、审批绿色通道及典型案例推广等支持。同时，地方政府针对智能装备产业集群发展，出台了优先保障项目用地指标、对行业高端技术人才给予安家补贴、对产学研协同创新项目给予额外奖励等配套政策。

本项目聚焦智能装备运动控制产品核心零部件智能化生产建设，完全契合国家制造业升级、产业链安全自主、物流数字化转型的战略导向，能够精准对接各项扶持政策。项目建设过程中可依法申请政策资金支持，享受研发费用加计扣除、高新技术企业所得税减免等税收优惠，通过智能工厂梯度培育申报获取审批绿色通道，叠加地方用地、人才等配套政策红利，有效降低项目投资成本与建设风险，为项目顺利落地实施提供坚实的政策保障，具有政策可行性。

（2）客户资源稳固，保障项目新增产能消化

雷赛智能深耕智能装备运动控制领域近三十年，始终以“客户需求”为战略原点，将“卓越产品与专业服务”作为发展基石，凭借多年沉淀的技术优势与行业经验，构筑起稳健发展的坚实护城河，为项目新增产能的消化奠定了坚实的客户资源基础。

在运营策略上，公司坚持“深挖传统行业、开拓新兴领域”的双轮驱动。一方面，精准洞察老用户需求，持续拓展产品在现有行业中的应用范围，积累了大量忠实客户；另一方面，公司与战略性行业及大客户紧密协作，深入产业链趋势、识别行业痛点，将运动控制技术与典型场景深度融合，帮助客户实现总价值（TV0）提升与总成本（TCO）优化，从而跳出同质化竞争，迈向更高层次的价值创造。在此基础上，公司充分发挥“区域线、行业线、产品线”三线协同机制，不断提升服务响应能力与客户满意度，进一步巩固市场地位。

从市场需求来看，制造业智能化转型与人形机器人商业化量产带来了广阔的增量空间。现有核心客户正处于产能扩张期，对核心零部件的采购需求持续增长；而新兴制造业集群中的潜在客户，对技术成熟、质量稳定的本土核心零部件需求迫切。企业凭借行业口碑与深度服务能力，能够快速对接这些增量需求。本项目建成后的产能与智能仓储服务，既能满足现有客户的扩张需求，又能承接新兴市

场的潜在订单，实现产能快速消化，为项目运营提供持续稳定的市场支撑，具有客户资源可行性。

（3）技术积累深厚，支撑项目技术实施落地

雷赛智能的技术积累已形成“核心技术自主可控、系统方案成熟落地、迭代能力持续领先”的完整体系，并非零散的技术点堆砌。在核心技术层面，公司作为国家级高新技术企业、专精特新“小巨人”企业及广东省知识产权示范企业，获批建设智能装备运动控制与应用技术工程实验室，拥有博士后创新实践基地、广东省智能装备运动控制系统工程技术研究中心等研发平台，在控制系统、伺服系统、步进系统等细分领域形成技术优势，且针对运动控制系统未来网络化、智能化和一体化的发展方向，积极研究开发高速度高精度运动控制技术、现场总线控制技术、视觉检测控制技术等代表未来发展方向的产品技术。

公司构建了“自主研发+产学研协同+战略合作”的技术创新体系，重点聚焦“技术产业化”核心目标。研发团队方面，2024年公司技术人员达504人，占总员工人数的35.49%，且创始人李卫平拥有麻省理工机器人与自动化博士学位，坚定引领高端制造路线。该“自主技术沉淀+规模化落地经验+多元协同创新”的技术储备，全面覆盖本项目建设中的技术需求，确保项目技术方案科学可行、落地效果达标，具有技术可行性。

（4）管理体系完善，保障项目建设运营效能

雷赛智能的管理体系经过近三十年迭代，已形成“适配智能化项目、覆盖全流程、兼具灵活性与规范性”的鲜明特点。

在项目建设管理方面，公司依托多年智能化项目实施经验，能够精准把控项目进度、成本与质量——通过细化任务节点、明确责任分工、建立动态监控机制，有效应对建设过程中的各类风险。同时，结合智能化项目特点，公司优化了设备采购、技术对接、跨部门协同等关键环节的管理流程，确保各环节高效衔接。

在运营管理方面，公司通过持续的管理变革，不断完善内部管理运营机制，构建了“模式化、流程化、模板化、信息化、制度化”的五化管理体系，已实现与智能化生产、智能化仓储项目的深度适配。生产管理上，通过数据化管控实现

生产流程实时监控与优化，依托 ISO9001 质量管理体系及“质量回报双提升”行动方案，保障产品良品率与一致性；仓储管理上，已形成与智能仓储系统相匹配的库存管控、物流调度机制，支撑全球化供应链的高效运转；供应链管理上，建立了“战略投资+长期合作+一主两辅策略”的稳定机制，保障原材料与核心部件的稳定供应及质量可控；人才管理上，通过股权激励、新业务板块/子公司核心员工持股等机制，构建长期利益共享体系。同时以科学的岗位职级薪酬体系和“获取分享制”奖金制度，激发组织活力与员工创造力，打造了一支高素质技术与管理人才队伍，为项目建设与运营提供充足人力支撑。

本项目将直接依托这套成熟且适配的管理体系，快速进入规范化运营状态，有效保障项目建设质量与运营效能，具有管理运营可行性。

4、项目实施主体和投资概况

本项目实施主体为东莞雷赛机器人科技有限公司，为上市公司的全资子公司。

本项目投资总额为 75,804.37 万元，拟使用募集资金 75,321.37 万元，其构成情况如下：

单位：万元

序号	项目	投资金额	拟使用募集资金金额	是否属于资本性支出
1	建设投资	73,493.98	73,010.98	-
1.1	工程费用	69,224.87	69,224.87	是
1.1.1	建筑工程费	36,293.20	36,293.20	是
1.1.2	设备购置及安装费	32,931.68	32,931.68	是
1.2	工程建设其他费用	3,541.44	3,058.44	是
1.3	预备费	727.66	727.66	否
2	铺底流动资金	2,310.39	2,310.39	否
	合计	75,804.37	75,321.37	-

5、项目建设实施进度和方案

本项目的建设期为 2 年，第 3 年开始逐步投产，至第 5 年全部达产。为使工程项目早日投产，项目实施的各个阶段将交叉进行。初步工程实施进度安排如下：

序号	项目	建设期	建设期	投产期	投产期	达产期

		T+1		T+2		T+3	T+4	T+5
		Q1-Q2	Q3-Q4	Q1-Q2	Q3-Q4			
1	基建工程（建筑、装修）							
2	设备安装调试，新员工培训、生产准备							
3	投产释放 40%产能							
4	投产释放 70%产能							
5	释放 100%产能							

注：因受季节因素影响，进度计划可能存在不确定性

6、项目效益分析

项目收入主要参考公司历年产品价格及国内外同类型产品销售价格标准进行测算。成本费用主要参考近两年的公司成本水平以及市场有关价格水平测算，其中生产成本包括直接材料费用、直接工资及福利费、制造费用；期间费用包括销售费用、管理费用、研发费用。

本项目为公司主营业务扩产项目，项目收入主要缴纳增值税，企业所得税按高新技术企业 15%的税率计算，其他各项税费的计算以公司历史经验数值为基础、合理考虑未来情况加以确定。

折旧摊销中，本募投项目涉及的房屋及建筑物、土地使用权按照 50 年折旧摊销，生产设备按照 10 年折旧，办公设备、软件及运输设备均按照 5 年折旧摊销。

经测算，本项目预计税后内部收益率为 18.63%，税后静态投资回收期为 6.61 年，项目经济效益良好，预计未来满产年份为公司增加年营业收入 162,900.00 万元。本项目效益测算充分结合公司实际情况、发展趋势等，审慎确定测算参数，预计效益测算过程及结果具备合理性。

7、项目涉及的审批事项

公司于 2025 年 12 月 31 日取得了东莞滨海湾新区管理委员会（东莞港管理委员会）出具的《广东省企业投资项目备案证》（项目代码：2512-441900-04-01-222029）。

公司于 2026 年 2 月 10 日取得了东莞市生态环境局出具的《关于东莞雷赛机

器人科技有限公司智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目环境影响报告表的批复》（东环建〔2026〕506号）。

8、募投用地情况

公司已在广东省东莞市滨海湾新区交椅湾板块如海路东南侧新取得一宗工业用地，本项目拟在该购置的土地上进行实施。

（二）信息化建设及智能仓储项目

1、项目概况

本项目将在公司现有信息系统的基础上，升级企业资源管理系统，引进 WMS 系统（仓储管理）、MES 系统、PLM 系统（产品生命周期管理）以及 AI 产品等，优化企业信息系统，引进新系统、新技术设备和专业技术人才，进一步提升完善企业的信息系统，提升企业管理运营流程的数字化水平。同时本项目也通过购置软件及硬件设备，进行智能仓储平台的建设，打造一流的智能仓储管理运营服务平台，提升公司仓储运营效率，增强公司实力，巩固并提升公司的行业地位。

本项目的实施一方面能有效地提升公司的信息系统的数字化水平和技术实力，解决公司在生产运营管理中遇到的难点问题；另一方面，智能仓储平台的建设，将进一步提升公司的存货管理和运营效率，提升公司各项业务的推进速度，促进公司战略目标的达成。

2、项目建设的必要性

（1）公司信息系统数字化升级有利于实现公司的发展战略

公司的长远战略发展必然围绕业务扩张、技术升级、产业链地位提升等核心方向展开，而信息化系统与智能仓储平台是支撑战略落地的核心基础设施。在制造业数字化转型的宏观背景下，公司若要实现“成为高端核心零部件领域领军企业”的战略目标，必须突破传统管理模式的局限，以数字化能力夯实发展根基。

信息化系统与智能仓储平台的建设，能从根本上适配公司战略发展需求。一方面，信息化系统构建的统一数据中枢，可支撑公司业务规模化扩张，无论是产能提升、产品线丰富还是市场区域拓展，都能通过实时数据管控实现资源优化配

置，保障战略布局的有序推进；另一方面，平台的技术架构具备扩展性，能适配未来技术升级与产品创新需求，为公司在核心零部件技术迭代、智能化升级等战略方向上提供数据支撑与技术载体。同时，项目建设能强化公司在产业链中的数字化协同能力，助力公司从“产品供应商”向“产业链核心协同者”转型，提升战略话语权。

（2）有助于整合全链条生产流程，提高运行效率

信息化系统与智能仓储平台的建设，能实现全链条生产流程的深度整合与高效协同。信息化系统通过打通各环节数据链路，构建“研发-采购-生产-库存-物流-销售”一体化管理体系，让技术参数、生产计划、库存状态、订单需求等数据实时流转，实现各环节的精准对接——研发端的产品设计参数可直接转化为生产工艺标准，采购端依据生产计划与库存动态自动生成采购需求，生产端根据订单优先级与物料齐套情况智能调度，物流端结合销售订单与库存数据优化配送方案。

智能仓储平台则作为物料流转的核心枢纽，通过自动化作业与精细化管理，实现物料出入库、存储、分拣的高效运转，与生产流程无缝衔接，减少物料等待时间。该全链条整合不仅能消除流程冗余与信息壁垒，减少人工干预带来的误差与内耗，还能让各环节形成闭环协同，大幅提升整体运营效率，降低单位运营成本，为公司创造直接经济效益。

（3）提升供应链韧性与市场响应能力，增强抗风险水平

当前市场环境呈现需求多变、供应链波动频繁的特征，客户对产品交付周期、定制化需求的要求持续提高，同时地缘政治、原材料价格波动等外部风险也对供应链稳定性构成挑战。

信息化系统与智能仓储平台的建设，能从根本上提升供应链韧性与市场响应能力。信息化系统搭建起公司与上下游企业的数据协同桥梁，实现订单、生产、库存、物流等关键信息的实时共享，让上游供应商精准掌握公司生产需求动态，提前调整供货计划；下游客户可实时查询订单进度，公司也能快速捕捉客户需求变化，及时调整生产策略。智能仓储平台通过精准的库存监控与智能调度，建立安全库存预警机制与柔性补货体系，既能避免库存积压占用资金，又能保障关键

物料的稳定供应，为应对供应链波动提供缓冲空间。

同时，平台具备数据追溯与分析能力，可快速识别供应链薄弱环节并优化，提升供应链抗风险水平。在市场竞争日趋激烈的背景下，项目建设能让公司快速响应客户需求、有效抵御外部风险，巩固客户合作粘性，在市场竞争中占据主动地位，是保障公司持续经营的重要支撑。

（4）强化数据驱动决策，支撑精细化管理与降本增效

传统管理模式下，公司决策多依赖管理层经验判断，缺乏全面、实时的数据支撑，导致决策精准度不足；同时，各环节管理以粗放式为主，成本管控缺乏有效抓手，生产损耗、库存积压、物流浪费等问题突出，制约了公司盈利能力的提升。

信息化系统与智能仓储平台的建设，能构建数据驱动的精细化管理体系。信息化系统整合全链条数据，实现生产、库存、成本、质量等核心指标的实时采集、汇总与分析，为管理层提供全面、精准的数据支撑，让决策从“经验判断”转向“数据佐证”，大幅提升决策科学性与前瞻性。智能仓储平台通过精细化库存管控，实时跟踪物料流转状态，优化库存结构，减少积压与短缺，降低资金占用成本；同时，自动化作业流程减少人工干预，降低分拣误差与物流损耗，实现仓储成本可控。

此外，平台能实现成本数据的全程追溯与精准核算，明确各环节成本构成，为成本优化提供数据依据，推动公司从“粗放式管理”向“精细化管控”转型。通过数据驱动决策与精细化管理，公司能持续优化资源配置、降低运营成本、提升盈利能力，为长远发展奠定坚实的管理基础，项目建设具备显著的经济价值与管理价值。

3、项目建设的可行性

（1）项目实施符合国家产业政策

当前，国家正将制造业数字化转型、智能制造作为培育新质生产力、巩固产业链供应链韧性的核心战略，形成了多层次、系统化的政策支持体系，为项目实施提供了良好的政策环境与发展机遇。《制造业数字化转型行动方案》《“十四五”

智能制造发展规划》等国家级政策文件，明确将信息化系统建设、智能仓储设施升级列为制造业高质量发展的关键任务，鼓励企业打通生产、库存、物流等全链条数据链路，构建数字化、智能化的运营体系。政策不仅从战略层面引导企业向数字化转型，更通过资金扶持、试点示范、税收优惠、标准引领等配套措施，为项目实施降低转型成本、明确实施路径。

地方层面也纷纷出台针对性政策，对高端制造业企业的数字化、智能化升级项目给予专项补贴、审批绿色通道等支持，进一步强化了政策保障。项目建设完全契合国家及地方政策的战略导向与发展要求，既符合制造业数字化转型的宏观趋势，又能享受政策红利降低实施风险。同时，政策明确的行业标准与合规要求，也为项目建设提供了清晰的参照依据，确保项目建设方向与行业发展规范保持一致。在政策持续加码、支持力度不断加大的背景下，项目实施具备坚实的政策基础，政策可行性充分。

（2）信息化技术的发展为本项目实施提供了技术条件

近年来，工业互联网、物联网、人工智能、自动化控制等相关技术的快速迭代与产业化应用，为项目实施提供了成熟、可靠的技术支撑，彻底打破了传统技术瓶颈，让信息化与智能仓储平台建设具备了充分的技术可行性。在信息化领域，工业互联网平台架构已日趋成熟，具备强大的数据整合、实时传输、深度分析能力，能够实现人、机、料、法、环全要素的数据互通；成熟的 ERP、MES、WMS 等工业软件解决方案，可根据企业业务场景灵活定制，兼容性与扩展性强，能快速适配核心零部件生产的业务需求。

在智能仓储领域，自动化立体货架、AGV/AMR 搬运机器人、智能分拣设备等硬件设施已实现规模化量产，技术成熟度高、稳定性强；物联网技术可实现仓储设备、物料的精准定位与状态实时监控，人工智能算法能优化仓储布局、作业路径与库存调度，数字孪生技术则可构建虚拟仓储模型，实现仓储作业的可视化管控与模拟优化。

当前，市场上已形成完善的技术服务体系，拥有一批具备丰富项目实施经验的技术服务商，能够提供从方案设计、设备集成、系统开发到运维服务的全流程支持。前述成熟的技术、产品与服务资源，确保项目能够快速落地实施，技术风

险可控，技术可行性显著。

（3）公司现有的数字化体系为系统升级提供了基础

公司在长期发展过程中，已逐步搭建起基础的信息化系统与仓储管理体系，积累了一定的数字化运营经验，为项目建设提供了坚实的升级基础，大幅降低了项目实施的难度与成本，具备充分的升级可行性。

在信息化方面，公司已部署基础的办公自动化系统、生产管理系统与库存统计系统，部分业务环节已实现初步数字化，员工具备一定的数字化操作技能，对信息化系统的接受度与适配能力较强。现有系统积累的业务数据、流程规范，可为新信息化平台的搭建提供数据支撑与流程参考，避免从零开始的重复投入。

在仓储方面，公司已具备一定的仓储物流空间与基础设施，现有仓储管理团队熟悉物料特性、存储要求与业务流程，能够快速适应智能仓储平台的操作模式。项目建设并非完全推倒重建，而是在现有基础上进行整合、升级与优化——信息化系统可通过接口开发、数据迁移，实现与现有系统的无缝对接与功能拓展；智能仓储平台可利用现有仓储空间进行智能化改造，整合部分可用设备，降低新增投入。这种基于现有基础的升级模式，不仅能缩短项目建设周期，还能减少对现有业务的干扰，确保项目平稳落地，升级具有可行性。

（4）公司发展战略与市场需求适配，提供了明确的应用可行性

公司智能装备运动控制产品与人形机器人核心零部件业务的持续扩张、产品体系的不断丰富，以及市场对“高效交付、精准管控”的需求，为项目建设提供了明确的应用场景与价值落点，确保项目落地后能快速发挥效用，具备充分的应用可行性。随着公司业务规模扩大，产品品类日益丰富，定制化订单占比持续提升，对生产调度、物料管理、数据协同的效率与精准度提出了更高要求，而项目建设的信息化与智能仓储平台，恰好能适配这些业务需求，解决实际运营痛点。

从市场需求来看，下游客户对产品交付周期、质量追溯、供应链透明度的要求不断提高，项目建成后，信息化系统可实现订单生产进度的实时共享与产品全生命周期质量追溯，智能仓储平台能保障物料快速流转与订单及时交付，完全契合客户需求。项目建设与公司业务发展、市场需求高度适配，具有明确的应用场

景与价值导向——实施后可直接提升生产运营效率、优化客户服务体验、强化供应链协同能力，为公司创造显著的经济效益与市场竞争力。

该“需求驱动、业务适配”的项目属性，确保项目落地后不会出现“建而不用”的情况，能够快速融入现有业务体系并发挥核心作用，应用可行性充分。

4、项目实施主体和投资概况

本项目实施主体为深圳市雷赛智能控制股份有限公司。

本项目投资总额为 14,110.00 万元，拟使用募集资金 14,110.00 万元，其构成情况如下：

单位：万元

序号	项目	投资金额	拟使用募集资金金额	是否属于资本性支出
1	仓储设备及软件	9,000.00	9,000.00	是
2	信息化系统	5,110.00	5,110.00	是
2.1	信息化升级	2,200.00	2,200.00	是
2.2	数字化转型	850.00	850.00	是
2.3	信息安全建设	1,060.00	1,060.00	是
2.4	AI 赋能	1,000.00	1,000.00	是
合计		14,110.00	14,110.00	-

5、项目建设实施进度和方案

本项目计划建设期为 3 年，从 T+1 年开始实施，至 T+3 年结束。初步项目实施进度安排如下。

序号	项目	建设周期		
		T+1	T+2	T+3
1	项目准备			
2	智能仓储建设			
3	信息化升级			
4	数字化转型			
5	信息安全建设			
6	AI 赋能			

6、项目效益分析

本项目建设完成并投入运行后，信息系统及智能仓储平台本身不直接产生经济效益。

7、项目涉及的审批事项

2025年12月19日，公司取得了深圳市南山区发展和改革局出具的《深圳市企业投资项目备案证》（国家编码：2512-440305-04-04-226611）。

本项目旨在推进公司信息化升级和数字化建设，不涉及生产事项，根据《中华人民共和国环境影响评价法》《建设项目环境影响评价分类管理名录》等相关法律法规的规定，本项目不需要进行项目环境影响评价，亦不需要取得环保主管部门对本项目的审批文件。

8、募投用地情况

本项目在发行人现有厂房、土地上实施。

（三）补充流动资金

1、项目概况

公司拟使用募集资金25,000.00万元用于补充流动资金，以满足公司可持续高质量发展带来的资金需求。

2、项目的必要性、可行性

报告期内，公司生产经营规模持续扩大，日常生产经营均需要大量营运资金，使得公司对日常营运资金的需求不断增加。通过募集资金补充流动资金，可满足公司业务开展的新增流动资金需求。在综合考虑公司资金需要、融资规模等因素，公司拟使用25,000.00万元募集资金用于补充公司流动资金。

3、本次补充流动资金的测算过程及依据

根据《证券期货法律适用意见第18号》：“通过配股、发行优先股或者董事会确定发行对象的向特定对象发行股票方式募集资金的，可以将募集资金全部用于补充流动资金和偿还债务。通过其他方式募集资金的，用于补充流动资金和偿还债务的比例不得超过募集资金总额的百分之三十……”

公司本次拟使用不超过 25,000.00 万元补充流动资金，另外“智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目”预备费和铺底流动资金金额分别为 727.66 万元、2,310.39 万元，前述三项合计不超过 28,038.06 万元，占预计募集资金总额的比例共计 24.50%，未超过 30%，补充流动资金比例符合相关监管要求。上述补充流动资金安排依据公司未来三年日常经营的资金缺口确定，具体测算过程和依据如下：

单位：万元

名称	金额
截至 2025 年 9 月 30 日货币资金余额（1）	41,613.87
截至 2025 年 9 月 30 日易变现的各类金融资产余额-交易性金融资产（2-1）	25,126.17
截至 2025 年 9 月 30 日易变现的各类金融资产余额-大额存单（2-2）	30,233.27
截至 2025 年 9 月 30 日受限的（1）、（2-1）及（2-2）（3）	30,233.27
截至 2025 年 9 月 30 日前次募投项目未使用资金（4）	-
截至 2025 年 9 月 30 日可自由支配资金（5）=（1）+（2-1）+（2-2）-（3）-（4）	66,740.04
未来三年经营性现金流入净额（6）	70,764.13
最低现金保有量需求（7）	67,118.90
未来三年新增最低现金保有量需求（8）	32,320.71
未来三年现金分红（9）	42,870.73
未来三年拟偿还债务的本息（10）	31,619.75
已审议的投资项目资金需求（11）	-
未来期间资金需求合计（12）=（7）+（8）+（9）+（10）+（11）	173,930.08
总体资金缺口（13）=（12）-（5）-（6）	36,425.92

注：《深圳证券交易所上市公司自律监管指引第 9 号——回购股份（2025 年修订）》第七条规定：“上市公司以现金为对价，采用要约方式、集中竞价方式回购股份的，当年已实施的回购股份金额视同现金分红金额，纳入该年度现金分红的相关比例计算。”因此，在统计 2020 年至 2024 年现金分红金额时，已考虑公司在当年度实施的回购股份金额。

三、本次募集资金投向符合国家产业政策和板块定位

本次发行满足《注册管理办法》第三十条关于符合国家产业政策和板块定位（募集资金主要投向主业）的规定。

（一）公司主营业务和本次募集资金投向符合国家产业政策要求

公司专业从事智能装备运动控制核心部件的研发、生产、销售与服务，主要

产品为伺服系统、步进系统、控制技术类产品三大类，根据《国民经济行业分类和代码表》（GB/T4754-2017），公司业务属于“C40 仪器仪表制造业”中的“C4011 工业自动控制系统装置制造”，属于鼓励类范畴。

本次发行募集资金总额不超过 114,431.37 万元（含本数），扣除发行费用后的募集资金净额将用于投入智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目、信息化建设及智能仓储项目及补充流动资金。

发行人主营业务和本次募集资金投向不涉及产能过剩行业、不属于国家发改委、商务部制定的《市场准入负面清单》中的禁止准入类项目，不属于《产业结构调整指导目录》中的淘汰类、限制类产业。发行人本次向特定对象发行股票募集资金投资项目与公司主营业务方向一致。本次募集资金投资项目是基于现有业务的升级完善，符合产业政策和国家经济发展战略。

综上所述，公司主营业务和本次募集资金投向符合国家产业政策要求。

（二）本次募集资金均投向主业

公司本次募集资金投资项目均系围绕公司既有业务进行，符合募集资金投向主业的要求。

公司专业从事智能装备运动控制核心部件的研发、生产、销售与服务，主要产品为伺服系统、步进系统、控制技术类产品三大类，为下游设备客户提供完整的运动控制系列产品及整体解决方案，帮助客户构建出快速、精准、稳定、智能的运动控制设备。

“智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目”将在公司现有步进、伺服及控制技术类产品体系的基础上，通过新建智能化产线，实现部分生产工序的自动化升级与全流程数字化追溯，显著扩大生产规模，满足光伏、锂电、半导体及人形机器人等高端领域对小型化、高可靠性核心零部件的市场需求；“信息化建设及智能仓储项目”拟在公司现有信息系统的基础上，升级企业资源管理系统，提升企业管理运营流程的数字化水平。同时本项目也通过购置软件及硬件设备，进行智能仓储平台的建设，打造一流的智能仓储管理运营服务平台，提升公司仓储运营效率；“补充流动资金”拟用于满足公司业务开展的新增流动资金需求。

综上，本次募集资金均紧密围绕着公司主营业务开展，符合投向主业的要求。

（三）关于“四重大”的情况说明

截至本募集说明书签署日，公司主营业务及本次发行募投项目不存在重大敏感、重大无先例、重大舆情、重大违法线索等事项。

四、本次募集资金投资项目扩大业务规模的情况

（一）公司当前业务发展概况

公司是国内智能装备运动控制领域的领军企业之一，为国内外数万家智能装备制造企业提供稳定可靠、高附加值的运动控制核心部件及系统级解决方案。公司专业从事智能装备运动控制核心部件的研发、生产、销售与服务，主要产品为伺服系统、步进系统、控制技术类产品三大类，为下游设备客户提供完整的运动控制系列产品及整体解决方案，帮助客户构建出快速、精准、稳定、智能的运动控制设备。公司产品以适用面广泛的通用型系列产品为主，极少数情况下也为大行业和大客户提供针对性定制产品。公司产品已经广泛应用于智能制造和智能服务领域的各种精密设备，例如 3C 制造设备、半导体设备、机器人、PCB/PCBA 制造设备、物流设备、特种机床、包装设备、医疗设备、锂电设备、光伏设备等。

目前，公司围绕聚焦“智能装备运动控制”产业方向，制定坚守“智能制造”主航道+开拓“移动机器人”辅航道的战略目标，以科技创新和战略布局为新动能，致力于成长为“中国龙头、世界一流”的运动控制集团。

（二）扩大业务规模的合理性与必要性

本次募集资金投资项目中“智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目”存在扩大公司业务规模的情况。上述项目扩大业务规模是公司基于已有业务基础，结合技术发展趋势和市场需求，稳步落实公司战略的审慎举措。上述项目扩大业务规模之合理性与必要性参见本节“二、本次募集资金投资项目的必要性及可行性分析”的相关内容。

（三）公司将合理规划募投项目进度、有序扩大业务规模

公司本次募投效益测算考虑了扩大业务规模的节奏。其中“智能装备运动控

制核心零部件研发及产业化项目”建设期为2年、“信息化建设及智能仓储项目”建设期为3年。公司业务规模将逐步、有序扩大，随着产品竞争力的不断提升及市场的进一步拓展，扩大的业务规模可实现稳步消化。

五、本次发行对公司经营管理和财务状况的影响

（一）对公司经营管理的影响

本次募集资金投资项目主要围绕公司主营业务展开，符合国家产业政策和公司整体经营发展战略，具有良好的市场前景。本次募集资金投资项目的实施有利于实现公司业务的进一步拓展，巩固和发展公司在行业中的竞争优势，提高公司盈利能力，符合公司长期发展需求及股东利益。

（二）对公司财务状况的影响

本次向特定对象发行股票完成后，公司的资本实力进一步增强。公司的总资产和净资产规模均会有所增长，营运资金得到进一步充实。同时，公司的资产负债率将相应下降，资产结构将得到优化。随着本次募投项目的顺利实施以及募集资金的有效使用，项目效益的逐步释放将提升公司运营规模和经济效益，从而为公司和股东带来更好的投资回报并促进公司健康发展。

第四节 董事会关于本次发行对公司影响的讨论与分析

一、本次发行完成后，上市公司的业务及资产的变动或整合计划

本次向特定对象发行股票募集资金在扣除发行费用后拟用于智能装备运动控制核心零部件研发及产业化项目、信息化建设及智能仓储项目及补充流动资金。本次募投项目的实施紧紧围绕公司主营业务开展，公司的主营业务保持不变，不涉及公司业务及资产的整合，是公司紧抓发展机遇、实现战略发展目标的重要举措，有利于公司扩大生产规模、提升市场竞争力、巩固行业地位。

二、本次发行完成后，上市公司控制权结构的变化

本次发行完成后，公司股本将相应增加，原股东的持股比例也将相应发生变化。按照本次发行数量上限测算，本次发行完成后，李卫平、施慧敏仍为公司的实际控制人，本次发行不会导致公司控制权发生变化。

三、本次发行完成后，上市公司与发行对象及发行对象的控股股东和实际控制人从事的业务存在同业竞争或潜在同业竞争的情况

本次发行尚未确定具体发行对象，公司与最终发行对象及发行对象的控股股东和实际控制人从事的业务是否存在同业竞争或潜在同业竞争的情况，将在发行结束后公告的发行情况报告书中予以披露。

四、本次发行完成后，上市公司与发行对象及发行对象的控股股东和实际控制人可能存在的关联交易的情况

本次发行尚未确定具体发行对象，公司与最终发行对象及发行对象的控股股东和实际控制人可能存在的关联交易情况，将在发行结束后公告的发行情况报告书中予以披露。

第五节 最近五年内募集资金运用的基本情况

一、最近五年内募集资金运用的基本情况

经中国证券监督管理委员会证监许可[2020]415号文《关于核准深圳市雷赛智能控制股份有限公司首次公开发行股票批复》核准，公司首次公开发行人民币普通股5,200万股，实际募集资金净额为人民币445,847,200.00元。根据容诚会计师事务所（特殊普通合伙）出具的《验资报告》（容诚验字[2020]518Z0009号），截至2020年4月1日，前述募集资金已到账。

公司前次募集资金到账时间距今已超过五个会计年度，且最近五个会计年度内不存在通过向不特定对象发行股票、向特定对象发行股票（包括重大资产重组配套融资）、配股、增发、可转换公司债券等方式募集资金的情况。

二、前次募集资金变更及履行的审议程序

1、2022年4月21日，公司召开第四届董事会第十二次会议、第四届监事会第九次会议，审议通过了《关于终止部分募投项目并将剩余募集资金永久补充流动资金的议案》，同意募投项目“上海智能制造基地建设项目”终止，并将终止后的剩余募集资金全部永久补充公司流动资金。本次变更主要是考虑到当前募投项目周边配套环境尚未完善、公司重点生产区域持续向珠三角集中的实际情况，继续实施本项目将不利于公司未来的实际发展需求及战略规划。该议案已经2022年5月13日召开的2021年度股东大会审议通过。公司独立董事、监事会对上述事项发表了明确的同意意见，保荐人对上述事项出具了无异议的核查意见。具体内容详见公司于2022年4月22日披露的《关于终止部分募投项目并将剩余募集资金永久性补充流动资金的公告》（公告编号：2022-017）。

2、2023年4月24日，公司召开第四届董事会第二十二次会议、第四届监事会第十九次会议，审议通过了《关于部分募投项目结项并将节余募集资金永久性补充流动资金的议案》，同意募投项目“研发中心技术升级项目”及“营销网络与服务平台建设项目”已达到预定可使用状态，项目投入终止，并将项目剩余募集资金全部永久补充公司流动资金。本次变更主要是公司在保障项目质量的前提下，充分利用当前研发基础设施水平、研发技术优势及行业经验，从提升产品

技术性能、降低产品能耗等重要指标出发，不断研究探索，实现了设备及软件的投资节约，并以租赁等其他方式替代购置相关设备。进一步降低了项目固定资产投资。上述变更募集资金投资事项不会影响募投项目的实施和运行，不会对公司生产经营产生不利影响。该议案已经 2023 年 5 月 16 日召开的 2022 年度股东大会审议通过。公司独立董事、监事会对上述事项发表了明确的同意意见，保荐人对上述事项出具了无异议的核查意见。具体内容详见公司于 2023 年 4 月 25 日披露的《关于部分募投项目结项并将节余募集资金永久性补充流动资金的公告》（公告编号：2023-021）。

第六节 与本次发行相关的风险因素

一、市场和经营风险

（一）市场竞争风险

在我国工业自动化市场竞争中，外资企业凭借品牌积淀与技术壁垒，在高端应用场景依旧占据较多的市场份额。国内工控品牌则以高性价比为核心优势，依托本土化服务的快速响应能力，从中低端市场切入并逐步巩固份额；同时借助持续的技术迭代，稳步向高端细分领域渗透突破。

伴随智能装备运动控制市场的持续发展，公司工控产品将更多面临与国内外头部企业的直接竞争。若公司未能持续推进技术升级、持续优化服务体系、及时迭代契合行业发展趋势的新产品，可能在日趋激烈的市场竞争中丢失市场份额、压缩盈利空间，最终对公司的盈利能力稳定性与可持续性构成影响。

（二）宏观经济波动风险

公司所处的工业自动化行业受宏观经济波动影响较大，产业与宏观经济波动存在关联性。当宏观经济不景气时，下游行业可能减少对工业自动化设备的投资，并相应减少对本公司产品的需求。因此，公司可能存在宏观经济波动所引致经营业绩下降的经营风险。

（三）原材料进口风险

主控芯片是公司的重要原材料，目前部分是由境外厂商研发、生产。公司主要向境外厂商在国内的代理商采购，采购周期较长。未来若相关原材料价格上涨，公司可能无法将原材料上涨成本转嫁至下游客户；若相关供应商不能及时扩大产能，或由于地缘政治、自然灾害等不可抗力导致供货不及时，将对公司经营业绩产生不利影响。

（四）研发风险

公司所处行业是技术密集型行业，公司的核心竞争力取决于技术研发能力和持续创新能力。公司的研发立项均是基于对市场需求的充分调研和市场需求预测的判断，从研发到产品推出一般需要半年甚至更长的时间。虽然在进行产品开发

实施前公司会进行详尽的市场调研和技术预研，但研发最终能否成功，还受到产品开发周期、推出时机、客户偏好、竞争对手的产品策略、应用市场的发展阶段等诸多因素的影响。若产品研发的方向出现偏差或研发失败，公司的研发项目可能无法实现预期的经济效益，进而可能引致公司盈利能力下降。

（五）核心技术人员流失风险

从事智能装备运动控制专业的技术人才是公司的重要资源。与国内同行业公司相比，公司拥有一支研发实力和人员规模均处于前列的研发技术团队。随着国内智能装备运动控制市场的稳步发展，从事智能装备运动控制领域的厂商将对研发技术人员产生巨大的需求，公司存在核心技术人员流失而引致的研发实力降低等相关风险。

二、财务风险

（一）应收票据及应收账款回收风险

随着公司经营规模扩大，公司应收票据及应收账款规模持续增加。公司报告期各期末应收票据及应收账款账面价值分别为 56,022.93 万元、58,556.04 万元、75,773.11 万元和 78,823.23 万元，占流动资产的比例分别为 38.10%、37.20%、44.34%和 35.31%。公司应收账款规模较大，如果经济形势恶化或者客户自身发生重大经营困难，公司将面临应收账款回收困难的风险。

（二）存货跌价或滞销风险

报告期各期末，公司存货账面价值分别为 39,526.23 万元、46,323.34 万元、37,556.71 万元和 39,377.12 万元，占同期末流动资产的比例分别为 26.88%、29.43%、21.98%和 17.64%。若公司不能及时消化库存，将可能导致公司出现存货跌价和滞销的情况，从而给公司现金流状况和生产经营带来不利影响。

（三）毛利率下滑风险

报告期各期，公司销售毛利率分别为 37.57%、38.25%、38.45%和 39.08%，总体呈稳定趋势，但未来如出现市场竞争继续加剧、宏观经济景气度下行、原材料价格或劳动力成本持续上涨、下游客户需求减少等情形，公司若未能采取有效

手段实现降本增效，公司产品价格可能会下跌，或成本上升，公司将面临毛利率下降的风险。

（四）业绩波动风险

报告期内，发行人归属于上市公司股东的净利润分别为 22,030.57 万元、13,856.89 万元、20,046.46 万元及 16,015.96 万元，发行人归属于上市公司股东的扣除非经常性损益的净利润分别为 13,011.77 万元、12,444.34 万元、19,613.92 万元及 15,520.39 万元，业绩有所波动。发行人未来发展与外部宏观经济环境、市场竞争、行业政策、下游市场需求等因素及内部研发创新、市场拓展、对外投资决策等因素息息相关，如果上述因素发生重大不利变化，发行人业绩将受到影响或出现波动。

三、管理风险

随着公司业务规模的不断扩大和投资项目的陆续实施，公司的资产规模、业务规模、人员规模等将持续增长，公司在经营管理、内部控制等方面将面临压力。如公司不能根据实际情况实时调整、完善经营管理体系、内部控制等，将难以适应公司未来的发展和市场环境的变化，对公司的生产经营和长远发展带来不利影响。

四、募集资金投资项目风险

（一）固定资产和产能增加引致的风险

募集资金投资项目实施以后，公司固定资产投资规模将大幅增长，固定资产折旧也将随之增加，增加公司的整体运营成本，对公司的盈利水平可能带来不利影响。

与此同时，本次募集资金投资项目需要一定的建设期和达产期，在项目实施过程中和项目建成后，如果市场环境、产品技术、相关政策等方面出现重大不利变化，可能导致公司本次募集资金投资项目新增产能无法全部消化，给公司经营带来不利影响。

（二）募集资金投资项目实施风险

本次募集资金投资项目均符合国家的产业政策和市场环境，与公司的主营业务和未来发展战略联系紧密。本次募集资金投资项目的可行性分析是基于当前市场环境、技术发展趋势等因素做出的，投资项目经过了慎重、充分的可行性研究论证，但仍存在因市场环境发生较大变化、产业政策调整、技术更新等因素导致项目延期或无法实施，或者导致投资项目不能产生预期收益的可能性。

与此同时，募集资金投资项目的实施对公司的组织和管理水平提出了较高要求，公司的资产及业务规模将进一步扩大，研发、运营和管理团队将相应增加，公司在人力资源、法律、财务等方面的管理能力需要不断提高，任何环节的疏漏或执行不力，都将对募集资金投资项目的按期实施及正常运转造成不利影响。

五、向特定对象发行股票项目相关风险

（一）审批风险

本次发行尚需满足多项条件方可完成，包括但不限于深交所审核通过并获得中国证监会注册等。本次发行能否获得上述批准或注册，以及获得相关批准或注册的时间均存在不确定性，提请广大投资者注意投资风险。

（二）发行风险

本次发行结果将受到宏观经济和行业发展情况、证券市场整体情况、公司股票价格走势、投资者对本次发行方案的认可程度等多种内外部因素的影响，公司本次发行存在发行失败和不能足额募集资金的风险。

（三）摊薄即期回报的风险

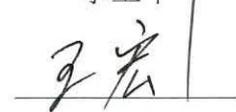
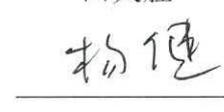
本次向特定对象发行股票完成后，公司总股本与净资产规模将显著提升。因募集资金投资项目的实施和效益释放需要一定周期，相关利润难以在短期内充分体现。因此，在股本和净资产均有所增加的情况下，若公司盈利水平未能同步增长，每股收益等财务指标在本次发行后短期内可能存在下降的风险，特此提醒投资者关注本次向特定对象发行股票可能摊薄即期回报的情形。

第七节 与本次发行相关的声明

一、发行人及全体董事、高级管理人员声明

本公司及全体董事、高级管理人员承诺本募集说明书内容真实、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。

公司全体董事签名：

 李卫平	 施慧敏	 田天胜	 游道平
 王宏	 吴伟	 杨健	

除兼任董事外的高级管理人员签名：

 黄超	 向少华
---	--

深圳市雷赛智能控制股份有限公司
2026年3月5日



发行人审计委员会成员声明

本公司全体审计委员会成员承诺本募集说明书内容真实、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。

全体审计委员会成员签名：



杨 健



吴 伟



施慧敏

深圳市雷赛智能控制股份有限公司



2026年3月5日

二、发行人控股股东、实际控制人声明

本人承诺本募集说明书内容真实、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：



李卫平

实际控制人：



李卫平



施慧敏

2026年3月5日

三、保荐人（主承销商）声明

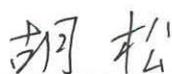
本公司已对募集说明书进行了核查，确认本募集说明书内容真实、准确、完整，不存在虚假记载、误导性陈述或重大遗漏，并承担相应的法律责任。

项目协办人签名：

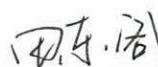


姜承宽

保荐代表人签名：



胡松



田东阁

法定代表人/董事长签名：



刘成



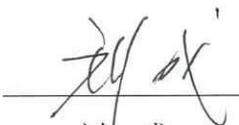
声明

本人已认真阅读深圳市雷赛智能控制股份有限公司募集说明书的全部内容，确认募集说明书不存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏，并对募集说明书真实性、准确性、完整性、及时性承担相应法律责任。

总经理签名：


金剑华

法定代表人/董事长签名：


刘成



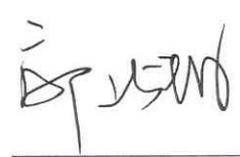
律师事务所声明

本所及经办律师已阅读募集说明书，确认募集说明书内容与本所出具的法律意见书不存在矛盾。本所及经办律师对发行人在募集说明书中引用的法律意见书的内容无异议，确认募集说明书不因引用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。

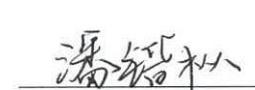
负责人：


高 树

签字律师：


郭峻珲


付晶晶

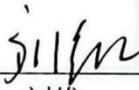

潘锴枏



会计师事务所声明

本所及签字注册会计师已阅读深圳市雷赛智能控制股份有限公司的向特定对象发行股票募集说明书，确认募集说明书内容与本所出具的审计报告、内部控制审计报告、前次募集资金使用情况鉴证报告及经本所鉴证的非经常性损益明细表等文件不存在矛盾。本所及签字注册会计师对深圳市雷赛智能控制股份有限公司在募集说明书中引用的审计报告、内部控制审计报告、前次募集资金使用情况鉴证报告及经本所鉴证的非经常性损益明细表等文件的内容无异议，确认募集说明书不因引用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。

会计师事务所负责人签名：



 刘维

签字注册会计师签名：



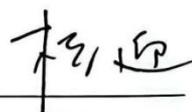
 史少翔



 甘进崇



 陈燕



 桂迎


 容诚会计师事务所（特殊普通合伙）
 2026 年 3 月 5 日

六、董事会声明

（一）关于除本次发行外未来十二个月是否有其他股权融资计划的声明

除本次发行外，公司未来十二个月内暂未确定其他股权融资计划。若未来公司根据业务发展需要及资产负债状况安排股权融资，将按照相关法律法规履行审议程序和信息披露义务。

（二）公司应对本次发行摊薄即期回报采取的措施

本次发行可能导致股东即期回报有所下降，为了保护投资者利益，公司采取以下措施提升公司竞争力，以填补股东回报。

1、加强募投项目推进力度，尽快实现项目预期效益

本次募集资金投资项目围绕公司主营业务展开，本次发行将进一步推进公司主营业务的发展，提高公司的竞争优势、改善公司的资产质量，使公司的资金实力进一步提高，实现公司的稳步健康发展，对公司的生产经营具有积极意义。公司将加快推进募投项目建设，尽快实现项目预期效益，提高公司经营业绩和盈利能力，实现并维护股东的长远利益。

2、规范募集资金使用和管理，保证募集资金合理合规使用

为规范募集资金的管理和使用，提高资金使用效率，公司已根据《公司法》《证券法》《深圳证券交易所股票上市规则》等有关法律、法规的规定和要求，结合公司实际情况，制定并完善了公司募集资金管理制度，明确规定公司对募集资金采用专户存储制度，以便于募集资金的管理和使用以及对其使用情况加以监督。公司董事会将严格按照相关法律法规及公司募集资金使用管理制度的要求规范管理募集资金，确保资金安全使用。

3、加强公司经营管理水平，提升运营效率

公司将严格遵循《公司法》《证券法》《深圳证券交易所股票上市规则》等法律法规和规范性文件的要求，不断完善公司治理结构，确保股东能够充分行使权利；确保董事会能够按照法律、法规和《公司章程》的规定行使职权，作出科学、迅速和谨慎的决策；确保独立董事能够认真履行职责，维护公司整体利益，尤其

是中小股东的合法权益；确保审计委员会能够独立有效地行使对董事、经理和其他高级管理人员及公司财务的监督权和检查权；为公司发展提供制度保障。公司将进一步加强企业经营管理和内部控制，提高公司日常运营效率，降低公司运营成本，全面有效地控制公司经营和管理风险，提升整体运营效率。

4、完善利润分配制度，优化投资者回报机制

根据《上市公司监管指引第3号——上市公司现金分红（2025年修订）》等规定，公司制定和完善了《公司章程》中有关利润分配的相关条款。《公司章程》规定了利润分配具体政策、决策程序、信息披露和调整原则，明确了实施现金分红的条件和分配比例。本次发行后，公司将继续广泛听取投资者尤其中小投资者关于公司利润分配政策的意见和建议，进一步完善公司股东回报机制，切实维护投资者合法权益。

本次发行完成后，公司将严格执行利润分配政策，在符合利润分配条件的情况下，积极落实对股东的利润分配，确保利润分配政策的连续性与稳定性，有效维护和增加对股东的回报水平，切实保障股东权益。

（三）相关主体对公司本次发行摊薄即期回报采取填补措施出具的承诺

1、公司董事、高级管理人员对公司填补回报措施能够得到切实履行的承诺

为确保本次发行填补回报措施的切实履行，维护公司及全体股东的合法权益，公司全体董事、高级管理人员作出以下承诺：

（1）本人承诺不无偿或以不公平条件向其他单位或个人输送利益，也不采用其他方式损害公司利益；

（2）本人承诺对本人的职务消费行为进行约束；

（3）本人承诺不动用公司资产从事与其履行职责无关的投资、消费活动；

（4）本人承诺将在职责和权限范围内，全力促使公司董事会或者薪酬与考核委员会制定的薪酬制度与公司填补回报措施的执行情况相挂钩，并对公司董事会和股东会审议的相关议案投票赞成（如有表决权）；

（5）本人承诺如果公司拟实施股权激励，本人将在职责和权限范围内，全

力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，并对公司董事会和股东会审议的相关议案投票赞成（如有表决权）；

（6）本人若违反或拒不履行本承诺，本人同意按照中国证监会和深圳证券交易所等证券监管机构指定或发布的有关规定、规则，对本人作出相关处罚或采取相关管理措施；

（7）本人承诺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回报措施的承诺，如本人违反该等承诺并给公司或者投资者造成损失的，本人愿意依法承担对公司或者投资者的补偿责任。

2、控股股东、实际控制人对公司填补回报措施能够得到切实履行所作出的承诺

根据中国证监会相关规定，为确保本次发行填补回报措施的切实履行，维护公司及全体股东的合法权益，公司控股股东、实际控制人李卫平、施慧敏及其一致行动人李昂城、李卫星、施慧鹏、李呈生、施慧鸿作出以下承诺：

（1）不会越权干预公司的经营管理活动，不会侵占公司利益；

（2）自本承诺出具日至本次发行实施完毕前，如相关监管部门就填补回报措施及其承诺的相关规定作出其他要求，且上述承诺不能满足监管部门的相关要求时，本人承诺届时将按照最新规定出具补充承诺；

（3）本人承诺严格执行上述承诺事项，确保公司填补回报措施能够得到切实履行。如果违反或拒不履行上述承诺，本人同意按照中国证监会和深圳证券交易所等证券监管机构指定或发布的有关规定、规则，对本人作出相关处罚或采取相关管理措施；给公司或投资者造成损失的，本人愿意依法承担相应的法律责任；

（4）上述承诺在本人作为公司控股股东、实际控制人或其一致行动人期间持续有效。

（以下无正文）

（本页无正文，为深圳市雷赛智能控制股份有限公司向特定对象发行股票募集说明书《董事会声明》之盖章页）

深圳市雷赛智能控制股份有限公司董事会



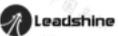
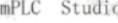
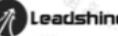
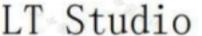
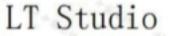
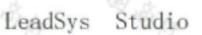
2026年3月5日

附录

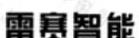
一、注册商标

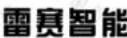
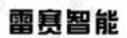
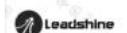
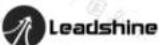
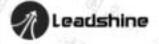
（一）境内注册商标

序号	所有权人	商标	注册号	商标类别	注册日期	取得方式
1	雷赛智能	雷赛	83358004	10	2025.8.14	原始取得
2	雷赛智能		79809681	7, 9	2025.2.7	原始取得
3	雷赛智能		66462320A	9	2023.5.7	原始取得
4	雷赛智能		66454108A	9	2023.5.7	原始取得
5	雷赛智能	台研	66457657A	9	2023.3.14	原始取得
6	雷赛智能	台研数控	66454090A	9	2023.3.7	原始取得
7	雷赛智能		66453122A	9	2023.3.7	原始取得
8	雷赛智能	台研数控	66435819A	7	2023.3.7	原始取得
9	雷赛智能	台研	66432869A	7	2023.3.7	原始取得
10	雷赛智能		66417420A	7	2023.3.7	原始取得
11	雷赛智能	ACM	60330020A	7	2022.11.28	原始取得
12	雷赛智能	BLM	60330017A	7	2022.11.28	原始取得
13	雷赛智能	DMC	60302401A	7	2022.11.14	原始取得
14	雷赛智能	ALM	60318393A	7	2022.11.14	原始取得
15	雷赛智能	ISS	60302359A	7	2022.11.14	原始取得
16	雷赛智能	DMC	60313292A	9	2022.11.14	原始取得
17	雷赛智能	DMS	60318477A	7	2022.11.14	原始取得
18	雷赛智能	Lead Studio	60317831A	9	2022.11.14	原始取得
19	雷赛智能	Lead Studio	60305003A	7	2022.11.14	原始取得

序号	所有权人	商标	注册号	商标类别	注册日期	取得方式
20	雷赛智能		60314307A	7	2022.11.14	原始取得
21	雷赛智能		60299876A	9	2022.11.7	原始取得
22	雷赛智能		60299866A	9	2022.11.7	原始取得
23	雷赛智能		60308596A	9	2022.11.7	原始取得
24	雷赛智能		60330313A	7	2022.10.7	原始取得
25	雷赛智能		60308472A	9	2022.9.7	原始取得
26	雷赛智能		60269402A	7	2022.8.28	原始取得
27	雷赛智能		60312757A	7	2022.8.21	原始取得
28	雷赛智能		60302519A	9	2022.8.21	原始取得
29	雷赛智能		60308579A	9	2022.8.21	原始取得
30	雷赛智能		60327073A	9	2022.8.21	原始取得
31	雷赛智能		45318235	7	2022.7.28	原始取得
32	雷赛智能		60318300	35	2022.7.14	原始取得
33	雷赛智能		60825026A	9	2022.6.28	原始取得
34	雷赛智能		60801983A	7	2022.6.28	原始取得
35	雷赛智能		60318399A	7	2022.6.28	原始取得
36	雷赛智能		60313165A	7	2022.5.28	原始取得
37	雷赛智能		60279182A	7	2022.5.28	原始取得
38	雷赛智能		60326308A	9	2022.5.28	原始取得
39	雷赛智能		60320506A	9	2022.5.28	原始取得
40	雷赛智能		60326958A	9	2022.5.28	原始取得
41	雷赛智能		45311858	9	2022.5.7	原始取得

序号	所有权人	商标	注册号	商标类别	注册日期	取得方式
42	雷赛智能		60318510	9	2022.4.28	原始取得
43	雷赛智能	LeadSys	60273606	7	2022.4.28	原始取得
44	雷赛智能	mPLC Studio	60331471	35	2022.4.21	原始取得
45	雷赛智能	ACM1S	60311562	9	2022.4.21	原始取得
46	雷赛智能	ACM2S	60307025	9	2022.4.21	原始取得
47	雷赛智能	ACM2M	60307018	9	2022.4.21	原始取得
48	雷赛智能	ACM1S	60327630	7	2022.4.21	原始取得
49	雷赛智能	ACM2L	60312623	35	2022.4.14	原始取得
50	雷赛智能	LeadSys Studio	60306265	35	2022.4.14	原始取得
51	雷赛智能	DMA860H	60326053	35	2022.4.14	原始取得
52	雷赛智能	LeadSys	60325399	35	2022.4.14	原始取得
53	雷赛智能	ACM2L	60311543	9	2022.4.14	原始取得
54	雷赛智能	ACM1M	60300258	9	2022.4.14	原始取得
55	雷赛智能	DMA860H	60320553	9	2022.4.14	原始取得
56	雷赛智能	ACM2L	60321276	7	2022.4.14	原始取得
57	雷赛智能	mPLC Studio	60307665	7	2022.4.14	原始取得
58	雷赛智能	LeadSys Studio	60329996	7	2022.4.14	原始取得
59	雷赛智能	DMA860H	60327638	7	2022.4.14	原始取得
60	雷赛智能	ACM2S	60310873	7	2022.4.14	原始取得
61	雷赛智能		56178507	7	2022.3.28	原始取得
62	雷赛智能		56242101A	9	2022.3.7	原始取得
63	雷赛智能	雷智	56235911A	9	2022.3.7	原始取得

序号	所有权人	商标	注册号	商标类别	注册日期	取得方式
64	雷赛智能		56197839A	7	2022.3.7	原始取得
65	雷赛智能		56225222A	7	2022.3.7	原始取得
66	雷赛智能		56212856	9	2022.2.14	原始取得
67	雷赛智能		45311858A	9	2021.5.14	原始取得
68	雷赛智能		45347002A	9	2021.4.7	原始取得
69	雷赛智能		45318235A	7	2021.4.7	原始取得
70	雷赛智能		45342264	7	2021.3.7	原始取得
71	雷赛智能		45328733	35	2021.2.28	原始取得
72	雷赛智能		45342615	9	2021.1.28	原始取得
73	雷赛智能		45314551	7	2021.1.28	原始取得
74	雷赛智能		40015824	9	2020.6.21	原始取得
75	雷赛智能		40018218	37	2020.6.7	原始取得
76	雷赛智能		40010579	7	2020.6.7	原始取得
77	雷赛智能		39999633	7	2020.5.28	原始取得
78	雷赛智能		40025674	42	2020.5.21	原始取得
79	雷赛智能		40025671	37	2020.5.21	原始取得
80	雷赛智能		40015829	16	2020.5.21	原始取得
81	雷赛智能		40015826	12	2020.5.21	原始取得
82	雷赛智能		40025659A	7	2020.5.7	原始取得
83	雷赛智能		40024638	42	2020.3.28	原始取得
84	雷赛智能		40012427	37	2020.3.28	原始取得
85	雷赛智能		40006593	35	2020.3.28	原始取得

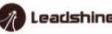
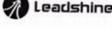
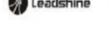
序号	所有权人	商标	注册号	商标类别	注册日期	取得方式
86	雷赛智能		40003143	16	2020.3.28	原始取得
87	雷赛智能		40252611	12	2020.3.28	原始取得
88	雷赛智能		40010924	9	2020.3.28	原始取得
89	雷赛智能		40010584	9	2020.3.28	原始取得
90	雷赛智能		40003140	9	2020.3.28	原始取得
91	雷赛智能		39998463	7	2020.3.28	原始取得
92	雷赛智能		22205133	7	2020.3.14	原始取得
93	雷赛智能		15437813	7	2019.10.14	原始取得
94	雷赛智能		22204003	7	2019.6.7	原始取得
95	雷赛智能		22205219	7	2019.5.28	原始取得
96	雷赛智能		22204495	7	2019.2.21	原始取得
97	雷赛智能		22204311	9	2018.4.7	原始取得
98	雷赛智能		22205121	9	2018.4.7	原始取得
99	雷赛智能		22205621	37	2018.3.7	原始取得
100	雷赛智能		22205524	37	2018.3.7	原始取得
101	雷赛智能		22205043	9	2018.3.7	原始取得
102	雷赛智能		22204495A	7	2018.2.7	原始取得
103	雷赛智能		22205595	17	2018.1.28	原始取得
104	雷赛智能		22205365	17	2018.1.28	原始取得
105	雷赛智能		22204388	16	2018.1.28	原始取得
106	雷赛智能		22204296	16	2018.1.28	原始取得
107	雷赛智能		22204142	16	2018.1.28	原始取得

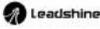
序号	所有权人	商标	注册号	商标类别	注册日期	取得方式
108	雷赛智能		22205457	12	2018.1.28	原始取得
109	雷赛智能		22204517	9	2018.1.28	原始取得
110	雷赛智能		10230993	7	2015.8.21	原始取得
111	雷赛智能	iStep	10836243	7	2014.11.7	原始取得
112	雷赛智能	Leadshine	9577789	7	2014.9.7	原始取得
113	雷赛智能	雷赛	9577768	7	2014.9.7	原始取得
114	雷赛智能		9577754	7	2014.9.7	原始取得
115	雷赛智能		9578760	42	2014.3.14	原始取得
116	雷赛智能	mPLC	11078788	9	2013.10.28	原始取得
117	雷赛智能	iServo	10836267	7	2013.8.7	原始取得
118	雷赛智能	iStepper	10836256	7	2013.7.28	原始取得
119	雷赛智能	iSS	10836235	7	2013.7.28	原始取得
120	雷赛智能		10231064	9	2013.2.21	原始取得
121	雷赛智能		10231087	42	2013.1.28	原始取得
122	雷赛智能	雷赛	9586687	9	2012.12.14	原始取得
123	雷赛智能	Leadshine	9586719	9	2012.8.28	原始取得
124	雷赛智能		9586665	9	2012.8.28	原始取得
125	雷赛智能	雷赛	9578773	42	2012.7.7	原始取得
126	雷赛智能	Leadshine	9578742	42	2012.7.7	原始取得
127	雷赛智能		3819866	9	2006.1.21	原始取得
128	雷赛智能		3819870	9	2005.11.21	原始取得
129	雷赛控制	LeadCNC	8573819	9	2011.8.28	原始取得

注：根据《中华人民共和国商标法》规定，注册商标的有效期为10年，自核准注册之

日起计算；期满可申请续展，每次续展注册的有效期限为 10 年。

（二）境外注册商标

序号	商标	商标权人	注册号	使用商品类别	有效期限	已授予保护国家/地区	取得方式
1		雷赛智能	1575100	7、9	2020.10.29-2030.10.29	马德里（巴西、欧盟知识产权局、英国、印度、日本、韩国、土耳其、美国、伊朗、俄罗斯）	原始取得
2		雷赛智能	1576642	7、9	2020.10.29-2030.10.29	马德里（巴西、欧盟知识产权局、英国、印度、日本、韩国、土耳其、美国、伊朗、俄罗斯）	原始取得
3		雷赛智能	1198598	9	2014.2.6-2034.2.6	马德里（印度、瑞士、俄罗斯、乌克兰、越南）	原始取得
4		雷赛智能	2023182980	7、9、35	2023.12.29-2033.12.29	土耳其	原始取得
5		雷赛智能	913272400	7	2018.12.18-2028.12.18	巴西	原始取得
6		雷赛智能	913272485	35	2018.12.18-2028.12.18	巴西	原始取得
7		雷赛智能	201792952	9	2017.10.18-2027.10.18	土耳其	原始取得
8		雷赛智能	UK00003268047	7、9、35	2017.11.3-2027.11.3	英国	原始取得
9		雷赛智能	907022146	9	2016.9.6-2026.9.6	巴西	原始取得
10		雷赛智能	2810757	9	2016.6.10-2026.6.10	阿根廷	原始取得
11		雷赛智能	TMA920324	7、9	2015.11.17-2030.11.17	加拿大	原始取得
12		雷赛智能	237708	9	2015.7.5-2035.7.5	伊朗	原始取得
13		雷赛智能	012304218	7、9、42	2013.11.13-2033.11.14	欧盟	原始取得
14		雷赛智能	T1318567Z	9	2013.11.15-2033.11.15	新加坡	原始取得

15		雷赛智能	1064288	9	2014.10.14-2034.10.14	韩国	原始取得
16		雷赛智能	4595945	9	2014.9.2-2034.9.2	美国	原始取得
17		雷赛智能	1446345	9	2013.11.15-2033.11.15	墨西哥	原始取得

注：上述第 1-3 项商标为马德里注册商标，其中第 1、2 项商标在巴西、欧盟知识产权局、英国、印度、日本、韩国、土耳其、美国、伊朗、俄罗斯获准保护，第 3 项商标在印度、瑞士、俄罗斯、乌克兰、越南获准保护。

二、专利

（一）境内专利

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
1	混合式步进电机转子旋转振荡抑制装置和抑制方法	ZL200910110021.8	发明专利	2009.11.3	2012.4.18	雷赛智能	原始取得
2	电机电流环参数整定方法	ZL200910109714.5	发明专利	2009.11.10	2012.5.30	雷赛智能	原始取得
3	混合式步进电机转子转速控制系统和控制方法	ZL200910110020.3	发明专利	2009.11.3	2011.11.16	雷赛智能	原始取得
4	一种步进电机、其丢步检测结构及其检测丢步的方法	ZL200910190173.3	发明专利	2009.9.9	2011.7.6	雷赛智能	原始取得
5	一种步进电机的干扰转矩测定方法及其低速振动抑制方法	ZL201410737425.0	发明专利	2014.12.5	2017.3.15	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
6	一种步进电机的电流控制方法及装置	ZL201510090251.8	发明专利	2015.2.27	2017.3.15	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
7	一种微小线段动态前瞻控制方法和装置	ZL201510470826.9	发明专利	2015.8.4	2019.12.3	雷赛智能	原始取得
8	一种运动控制系统的非对称 S 曲线加减速控制方法和装置	ZL201510472799.9	发明专利	2015.8.4	2019.9.13	雷赛智能	原始取得
9	一种反馈电机初始绝对位置的方法、装置以及编码器分频装置	ZL201610009800.9	发明专利	2016.1.5	2018.6.15	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
10	一种针对复合增量式编码器输出信号的处理方法及装置	ZL201610025097.0	发明专利	2016.1.14	2018.4.20	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
11	抑制机械系统残留振动的输入整形器	ZL201610120646.2	发明专利	2016.3.3	2018.9.7	雷赛智能、雷赛软件	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
12	CANopen 伺服系统中速度前馈和转矩前馈的处理方法	ZL201610310921.7	发明专利	2016.5.11	2018.7.24	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
13	一种控制从站伺服驱动器同步主站的方法	ZL201610327695.3	发明专利	2016.5.17	2018.7.10	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
14	一种 EtherCAT 电机驱动器与主站时钟的同步方法	ZL201710033495.1	发明专利	2017.1.16	2018.7.10	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
15	NURBS 曲线插补方法及装置	ZL201710825526.7	发明专利	2017.9.14	2019.9.17	雷赛智能	原始取得
16	伺服系统的性能评估方法、装置和系统	ZL201711438726.3	发明专利	2017.12.26	2019.9.3	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
17	驱动控制设备、一体化电机及自动化控制系统	ZL201910177360.1	发明专利	2019.3.8	2024.2.23	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
18	驱动控制设备、一体化电机及自动化控制系统	ZL201910177363.5	发明专利	2019.3.8	2024.2.23	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
19	伺服电机及自动化系统	ZL201911276396.1	发明专利	2019.12.12	2025.3.7	雷赛智能、上海雷赛机器人	原始取得
20	驱动器固件授权管理方法、系统及计算机可读存储介质	ZL202010066665.8	发明专利	2020.1.21	2024.3.26	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
21	张力控制系统	ZL201810615721.1	发明专利	2018.6.14	2020.9.18	雷赛智能、雷赛软件、灵犀技术	原始取得
22	运动数据显示方法、装置、电机驱动器、系统及介质	ZL202010067966.2	发明专利	2020.1.21	2022.6.3	雷赛软件、雷赛智能、灵犀技术	原始取得
23	信息显示方法、装置、电机驱动器、系统及可读存储介质	ZL202010067968.1	发明专利	2020.1.21	2023.5.23	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
24	一种 Z 相信号产生电路及编码器	ZL202010067969.6	发明专利	2020.1.21	2023.10.3	雷智赋能、雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
25	交叉带分拣机、交叉带分拣小车及其控制方法	ZL202010067970.9	发明专利	2020.1.21	2023.5.23	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
26	一种扣夹和扣夹组件	ZL202010789151.5	发明专利	2020.8.7	2025.4.25	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
27	一种主机设备和 PLC 系统	ZL202010790213.4	发明专利	2020.8.7	2025.6.10	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
28	驱动器的监控方法及装置、系统	ZL202011511892.3	发明专利	2020.12.18	2023.11.10	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
29	摆轮的控制方法及装置	ZL202011511949.X	发明专利	2020.12.18	2022.5.13	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
30	驱动器参数文件的升级兼容方法及装置、系统	ZL202011523987.7	发明专利	2020.12.21	2024.7.19	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
31	转动惯量的识别方法及装置、转动惯量识别系统	ZL202011602737.2	发明专利	2020.12.29	2023.4.18	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
32	驱动器的校正器参数的调试方法、装置及可读存储介质	ZL202011637381.6	发明专利	2020.12.31	2024.2.23	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
33	进给系统的模型构建方法及装置	ZL202111315263.8	发明专利	2021.11.8	2025.6.6	雷赛智能	原始取得
34	一种伺服电机分段式斜转子的实现方法	ZL201510362805.5	发明专利	2015.6.25	2018.1.2	雷智赋能	原始取得
35	一种永磁伺服电机粘磁钢涂胶装置以及涂胶方法	ZL201510812164.9	发明专利	2015.11.20	2018.5.22	雷智赋能	原始取得
36	一种电机	ZL201610084075.1	发明专利	2016.2.5	2018.2.2	雷智赋能	原始取得
37	一种步进电机用编码器及步进电机初始相位识别方法	ZL201811108070.3	发明专利	2018.9.21	2024.5.24	雷智赋能	原始取得
38	一种透反一体式光栅组件	ZL201811125821.2	发明专利	2018.9.26	2024.8.16	雷智赋能	原始取得
39	一种大惯量电机及其实现方法	ZL201811245849.X	发明专利	2018.10.24	2024.10.25	雷智赋能	原始取得
40	制动器及具有其的电机和自动化设备	ZL202111679047.1	发明专利	2021.12.31	2025.1.17	雷智赋能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
41	异形轨迹控制方法及装置	ZL201710514445.5	发明专利	2017.6.29	2020.1.10	雷赛控制	原始取得
42	数控程序执行方法及装置	ZL201710493332.1	发明专利	2017.6.23	2020.8.7	雷赛控制	原始取得
43	点胶控制方法及系统	ZL201710992142.4	发明专利	2017.10.23	2019.5.7	雷赛控制	原始取得
44	一种控制的方法和设备	ZL201710945250.6	发明专利	2017.10.12	2021.5.14	雷赛控制	原始取得
45	一种基于运动控制器的编译型 PLC 的执行方法和装置	ZL201810170399.6	发明专利	2018.4.16	2019.11.15	雷赛控制	原始取得
46	连续微直线段的衔接速度的优化方法及系统	ZL201811039103.3	发明专利	2018.9.6	2019.12.20	雷赛控制	原始取得
47	一种基于非均匀 B 样条的加工轨迹实时规划方法及装置	ZL201810855589.1	发明专利	2018.7.27	2020.1.21	雷赛控制	原始取得
48	连续加工路径的恒定胶量的控制方法及系统	ZL201811038347.X	发明专利	2018.9.6	2021.8.31	雷赛控制	原始取得
49	PLC 控制的梯级代码编译方法及装置	ZL201810862166.2	发明专利	2018.8.1	2022.3.11	雷赛控制	原始取得
50	一种桌面点胶示教方法及装置	ZL201810787038.6	发明专利	2018.7.17	2021.1.12	雷赛控制	原始取得
51	双通道现场总线设计方法、控制系统及计算机终端	ZL201811028272.7	发明专利	2018.9.4	2021.4.2	雷赛控制、雷赛系统	原始取得
52	RTEX 总线组网方法及系统	ZL201811042297.2	发明专利	2018.9.7	2021.3.16	雷赛控制、雷赛系统	原始取得
53	固晶加工的控制方法、设备、终端及计算机可读存储介质	ZL201811039794.7	发明专利	2018.9.6	2020.12.1	雷赛控制	原始取得
54	多语言代码编译方法及编译器	ZL201811153588.9	发明专利	2018.9.29	2022.2.1	雷赛控制	原始取得
55	一种 PLC 系统和自动化设备	ZL202010789988.X	发明专利	2020.8.7	2025.8.5	雷赛控制、雷赛系统	原始取得
56	可编程逻辑控制语言编译方法及装置	ZL202011641578.7	发明专利	2020.12.31	2022.5.17	雷赛控制	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
57	G 代码加工文件的生成方法、生成装置和处理器	ZL202011630735.4	发明专利	2020.12.30	2022.5.17	雷赛控制	原始取得
58	ST 文本语言的在线编辑方法及编辑装置	ZL202011636954.3	发明专利	2020.12.31	2022.10.18	雷赛控制	原始取得
59	自识别驱动器的用户界面显示方法及相关装置	ZL201910453094.0	发明专利	2019.5.28	2021.11.9	雷赛软件	原始取得
60	用于试运行电机的方法及相关装置	ZL201910453739.0	发明专利	2019.5.28	2022.6.3	雷赛软件	原始取得
61	基于驱动器的多对象自动刷新及显示方法及相关产品	ZL201910461561.4	发明专利	2019.5.28	2022.4.22	雷赛软件	原始取得
62	自动匹配多型号驱动器的方法及相关装置	ZL201910453093.6	发明专利	2019.5.28	2022.12.6	雷赛软件	原始取得
63	编码器、电机及自动化设备	ZL202111123125.X	发明专利	2021.9.24	2024.11.19	灵犀技术	原始取得
64	混合编码器的位置确定方法及装置	ZL202111124588.8	发明专利	2021.9.24	2024.10.18	灵犀技术	原始取得
65	兼容多种编码器协议的伺服驱动器及方法	ZL202211034237.2	发明专利	2022.8.26	2025.1.17	上海雷赛机器人	原始取得
66	一种编码器独立检测平台	ZL201620806956.5	实用新型	2016.7.28	2017.1.11	雷赛智能	原始取得
67	安全卷绕系统及工厂卷绕网络系统	ZL201720814566.7	实用新型	2017.7.6	2018.1.23	雷赛智能	原始取得
68	保护电路及运动控制总线模块	ZL201720822772.2	实用新型	2017.7.6	2018.1.23	雷赛智能	原始取得
69	掉电保护控制电路及电子设备	ZL201720826535.3	实用新型	2017.7.7	2018.1.23	雷赛智能	原始取得
70	控制电路及系统	ZL201721202417.1	实用新型	2017.9.18	2018.4.10	雷赛智能	原始取得
71	通用数字输入输出复用电路及输入输出控制装置	ZL201721173157.X	实用新型	2017.9.13	2018.5.11	雷赛智能	原始取得
72	一种集成式电机	ZL201821160842.3	实用新型	2018.7.19	2019.2.5	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权利人	取得方式
73	基于 EtherCAT 协议的闭环步进电机控制系统、驱动装置及自动化设备	ZL201821516475.6	实用新型	2018.9.17	2019.5.17	雷赛智能	原始取得
74	步进电机驱动器及自动化设备	ZL201821518978.7	实用新型	2018.9.17	2019.4.5	雷赛智能	原始取得
75	带有抱闸驱动的步进电机驱动器、驱动装置及自动化设备	ZL201821519003.6	实用新型	2018.9.17	2019.8.30	雷赛智能	原始取得
76	自动化设备及其闭环步进电机驱动器	ZL201821519005.5	实用新型	2018.9.17	2019.4.5	雷赛智能	原始取得
77	新型接口的闭环电机驱动器及其驱动装置和自动化设备	ZL201821814342.7	实用新型	2018.11.5	2019.9.17	雷赛智能	原始取得
78	多功能闭环电机驱动器及其驱动装置、自动化设备	ZL201821816809.1	实用新型	2018.11.5	2019.8.6	雷赛智能	原始取得
79	指令兼容电路、步进电机驱动器、驱动装置和自动化设备	ZL201821829968.5	实用新型	2018.11.5	2019.8.6	雷赛智能	原始取得
80	新型接口的步进电机驱动器及其驱动装置和自动化设备	ZL201821829984.4	实用新型	2018.11.5	2019.8.6	雷赛智能	原始取得
81	抱闸电路及其电机驱动器、驱动装置和自动化设备	ZL201821814298.X	实用新型	2018.11.5	2019.8.6	雷赛智能	原始取得
82	多功能步进电机驱动器及其驱动装置和自动化设备	ZL201821816760.X	实用新型	2018.11.5	2019.8.6	雷赛智能	原始取得
83	一种电源防反电路、伺服电机驱动器和闸机设备	ZL201822117515.6	实用新型	2018.12.17	2019.9.13	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
84	一种伺服电机驱动器和闸机设备	ZL201822118184.8	实用新型	2018.12.17	2020.2.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
85	伺服电机驱动器及闸机设备	ZL201822120061.8	实用新型	2018.12.17	2019.9.13	雷赛智能、雷赛软件	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
86	用于闸机的伺服电机驱动器、装置、系统及闸机设备	ZL201822120210.0	实用新型	2018.12.17	2019.9.17	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
87	伺服电机驱动器及闸机设备	ZL201822123780.5	实用新型	2018.12.17	2019.9.13	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
88	可切换通讯方式的电机驱动器、闸机设备	ZL201822123925.1	实用新型	2018.12.17	2019.9.13	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
89	用于闸机的伺服电机驱动器、抱闸电路及闸机设备	ZL201822124022.5	实用新型	2018.12.17	2020.5.1	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
90	兼容多种通讯方式的伺服电机驱动器、闸机设备	ZL201822127451.8	实用新型	2018.12.17	2019.9.13	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
91	一种用于闸机的伺服电机驱动控制系统、闸机设备	ZL201822127452.2	实用新型	2018.12.17	2019.12.3	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
92	一体化电机及控制系统	ZL201920300400.2	实用新型	2019.3.8	2019.10.18	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
93	驱动控制设备、一体化电机及自动化控制系统	ZL201920300890.6	实用新型	2019.3.8	2020.7.7	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
94	一体化电机及自动化控制系统	ZL201920300996.6	实用新型	2019.3.8	2019.12.13	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
95	驱动控制设备、一体化电机及自动化控制系统	ZL201920300997.0	实用新型	2019.3.8	2020.2.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
96	电机驱动器、自动化设备及自动化控制系统	ZL201920301011.1	实用新型	2019.3.8	2020.4.24	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
97	步进电机控制装置、驱动控制设备、一体化电机及自动化控制系统	ZL201920301138.3	实用新型	2019.3.8	2020.2.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
98	一体化电机及自动化控制系统	ZL201920301139.8	实用新型	2019.3.8	2020.2.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
99	电机驱动器及自动化设备	ZL201920301140.0	实用新型	2019.3.8	2020.2.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
100	电机驱动器、自动化设备及自动化控制系统	ZL201920301211.7	实用新型	2019.3.8	2020.2.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
101	一体化电机的驱动控制设备、一体化电机及控制系统	ZL201920314983.4	实用新型	2019.3.8	2020.2.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
102	一体化电机及自动化控制系统	ZL201920315053.0	实用新型	2019.3.8	2020.2.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
103	伺服电机驱动器及自动化设备	ZL201920541151.6	实用新型	2019.4.19	2020.6.26	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
104	电机驱动器及自动化设备	ZL201920557205.8	实用新型	2019.4.19	2020.2.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
105	电机驱动器及自动化设备	ZL201920557454.7	实用新型	2019.4.19	2020.6.2	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
106	一种新型安装结构的伺服电机、伺服电机驱动装置及系统	ZL201920689160.X	实用新型	2019.5.14	2020.2.21	雷赛智能	原始取得
107	一种新型安装结构的伺服电机、伺服电机驱动装置及系统	ZL201920691062.X	实用新型	2019.5.14	2000.1.17	雷赛智能	原始取得
108	一种新型安装结构的伺服电机、伺服电机驱动装置及系统	ZL201920705213.2	实用新型	2019.5.14	2019.12.13	雷赛智能	原始取得
109	一种新型出线结构的编码器后盖分离式伺服电机和伺服电机驱动装置	ZL201920705245.2	实用新型	2019.5.14	2019.12.13	雷赛智能	原始取得
110	一种高可靠性出线的步进电机	ZL201921314107.8	实用新型	2019.8.9	2020.7.14	雷赛智能	原始取得
111	一种伺服电机	ZL201921565340.3	实用新型	2019.9.19	2020.7.14	雷赛智能	原始取得
112	一种固定电机编码器的支架	ZL201921658358.8	实用新型	2019.9.30	2020.9.8	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
113	一种磁编码器、一体化电机及自动化控制系统	ZL201921658373.2	实用新型	2019.9.30	2020.11.6	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
114	多功能电机驱动器及自动化设备	ZL201921659295.8	实用新型	2019.9.30	2020.8.11	雷赛智能、雷赛软件	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
115	步进电机驱动器及自动化设备	ZL201921659296.2	实用新型	2019.9.30	2020.6.26	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
116	闭环步进电机驱动器及自动化设备	ZL201921659297.7	实用新型	2019.9.30	2020.8.11	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
117	散热器、伺服电机驱动器及自动化设备	ZL201921666633.0	实用新型	2019.9.30	2020.6.26	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
118	风流生成器、伺服电机驱动器及自动化设备	ZL201921666807.3	实用新型	2019.9.30	2020.9.8	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
119	伺服电机驱动器及自动化设备	ZL201921673331.6	实用新型	2019.9.30	2020.7.7	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
120	伺服电机驱动器及自动化设备	ZL201921673465.8	实用新型	2019.9.30	2020.7.7	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
121	编码器电路、编码器及闭环步进驱动系统	ZL201921694442.5	实用新型	2019.9.30	2020.8.11	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
122	编码器信号传输电路、多功能电机驱动器及自动化设备	ZL201921963123.X	实用新型	2019.11.13	2020.9.8	雷赛智能	原始取得
123	闭环步进电机及自动化系统	ZL201922248031.X	实用新型	2019.12.12	2020.11.6	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
124	伺服电机驱动器及自动化设备	ZL201922133295.0	实用新型	2019.11.29	2020.9.8	雷赛智能	原始取得
125	用于插接件的紧固组件及插接件	ZL201922262505.6	实用新型	2019.12.12	2020.9.8	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
126	一种伺服测试装置	ZL202020137424.3	实用新型	2020.1.21	2020.12.8	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
127	一种编码器连接结构、电机以及编码器	ZL202020138607.7	实用新型	2020.1.21	2020.9.18	雷智赋能、雷赛智能	原始取得
128	工控驱动器控制系统	ZL202020140261.4	实用新型	2020.1.21	2020.8.11	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
129	一种驱动器测试装置	ZL202020140262.9	实用新型	2020.1.21	2020.9.18	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
130	步进电机驱动器及自动化设备	ZL202020140264.8	实用新型	2020.1.21	2020.11.6	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
131	一种编码器支架、光电式编码器及电机	ZL202020143138.8	实用新型	2020.1.21	2020.9.18	雷智赋能、雷赛智能	原始取得
132	一种光编码器及电机	ZL202020143139.2	实用新型	2020.1.21	2021.1.5	雷智赋能、雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
133	码盘支架、光栅组件及光编码器	ZL202020149706.5	实用新型	2020.1.21	2020.11.6	雷智赋能、雷赛智能	原始取得
134	一种编码器校正系统	ZL202020370350.8	实用新型	2020.3.20	2020.12.8	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
135	一种压力控制系统	ZL202020531693.8	实用新型	2020.4.10	2021.1.5	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
136	一种卡纸停机装置	ZL202020533116.2	实用新型	2020.4.10	2021.4.6	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
137	伺服电机驱动器及自动化设备	ZL202020719080.7	实用新型	2020.4.30	2021.1.5	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
138	一种内置抱闸控制电路、装置及伺服驱动器	ZL202020719361.2	实用新型	2020.4.30	2021.3.2	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
139	一种过流保护电路、装置及电机驱动器	ZL202020720085.1	实用新型	2020.4.30	2021.1.5	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
140	一种编码器信号接口电路及伺服驱动器	ZL202020720146.4	实用新型	2020.4.30	2021.4.2	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
141	一种接口设备以及 PLC 系统	ZL202021630724.1	实用新型	2020.8.7	2021.8.6	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
142	一种第一电极片、第二电极片、信号连接器	ZL202021632592.6	实用新型	2020.8.7	2021.3.30	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
143	一种伺服驱动器及自动化设备	ZL202021641158.4	实用新型	2020.8.7	2021.5.14	雷赛智能	原始取得
144	一种伺服驱动器及自动化设备	ZL202021641874.2	实用新型	2020.8.7	2021.6.4	雷赛智能	原始取得
145	一种 PLC 系统和自动化设备	ZL202021642107.3	实用新型	2020.8.7	2021.3.30	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
146	一种控制设备以及 PLC 系统	ZL202021642785.X	实用新型	2020.8.7	2021.8.6	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
147	一种适配器以及 PLC 系统	ZL202021650961.4	实用新型	2020.8.7	2021.5.14	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
148	一种分支器以及 PLC 系统	ZL202021651050.3	实用新型	2020.8.7	2021.5.14	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
149	一种电子器件保护套、电路板及电子装置	ZL202021952023.X	实用新型	2020.9.8	2021.5.28	雷赛智能	原始取得
150	一种电机母线电路、电机驱动器及闸机	ZL202021962622.X	实用新型	2020.9.9	2021.9.3	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
151	抱闸控制电路、驱动器电路、电机驱动器及电机控制系统	ZL202021965963.2	实用新型	2020.9.9	2021.6.1	雷赛智能	原始取得
152	一种可编程控制器及可编程控制系统	ZL202021966918.9	实用新型	2020.9.10	2021.6.4	雷赛智能	原始取得
153	一种可编程逻辑控制器、控制设备、扩展模块及控制系统	ZL202021974179.8	实用新型	2020.9.10	2021.5.28	雷赛智能	原始取得
154	隔离式数字信号输出电路及可编程逻辑控制器	ZL202021976086.9	实用新型	2020.9.10	2021.3.2	雷赛智能	原始取得
155	PLC 主机及 PLC 系统	ZL202021976489.3	实用新型	2020.9.10	2021.2.2	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
156	一种伺服电机驱动器及自动化设备	ZL202021976543.4	实用新型	2020.9.10	2021.6.4	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
157	PLC 主站、扩展模块及 PLC 系统	ZL202021979088.3	实用新型	2020.9.10	2021.3.30	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
158	一种伺服电机驱动设备及自动化设备	ZL202021980775.7	实用新型	2020.9.10	2021.7.20	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
159	一种电机堵转测试系统	ZL202022494839.9	实用新型	2020.11.2	2021.9.3	雷赛智能	原始取得
160	一体式伺服电机	ZL202022558115.6	实用新型	2020.11.6	2022.1.21	雷赛智能	原始取得
161	电机驱动器及其自动化设备	ZL202022843957.6	实用新型	2020.12.1	2021.10.8	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
162	新型结构的滚筒电机及其驱动装置	ZL202023106749.4	实用新型	2020.12.21	2021.11.19	雷赛智能	原始取得
163	定子冲片、步进电机以及自动化设备	ZL202023140027.0	实用新型	2020.12.22	2022.1.4	雷赛智能、常州机电	原始取得
164	电机、电机组件和自动化设备	ZL202023145973.4	实用新型	2020.12.23	2022.1.21	雷赛智能	原始取得
165	定子冲片、步进电机以及自动化设备	ZL202023146441.2	实用新型	2020.12.22	2022.1.4	雷赛智能、常州机电	原始取得
166	伺服测试系统	ZL202023202264.5	实用新型	2020.12.25	2021.11.19	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
167	一种编码器保护罩及电机	ZL202023288721.7	实用新型	2020.12.30	2021.11.23	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
168	一种可编程逻辑控制器及自动化设备	ZL202023289007.X	实用新型	2020.12.30	2022.1.21	雷赛智能	原始取得
169	减速电机及其具有其的自动化设备	ZL202023311495.X	实用新型	2020.12.30	2021.11.23	雷赛智能	原始取得
170	一种新型安装结构的电机、电机驱动装置及系统	ZL202023351358.9	实用新型	2020.12.30	2021.10.8	雷赛智能	原始取得
171	定子冲片及其具有其的步进电机	ZL202120347937.1	实用新型	2021.2.7	2022.1.4	雷赛智能，常州三协	原始取得
172	一体式电机及其具有其的自动化设备	ZL202120405577.6	实用新型	2021.2.24	2021.11.19	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
173	一体化电机	ZL202120407258.9	实用新型	2021.2.24	2021.11.23	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
174	一体化电机及其具有其的自动化设备	ZL202120418859.X	实用新型	2021.2.24	2021.11.23	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
175	新型电机及其具有其的自动化设备	ZL202120509411.9	实用新型	2021.3.10	2022.3.18	雷智赋能，雷赛智能	原始取得
176	电机及其具有其的自动化设备	ZL202120513164.X	实用新型	2021.3.10	2021.11.23	雷智赋能，雷赛智能	原始取得
177	伺服电机驱动器及其具有其的驱动控制系统	ZL202120831353.1	实用新型	2021.4.21	2022.1.4	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
178	伺服电机驱动器以及驱动控制系统	ZL202120831608.4	实用新型	2021.4.21	2022.1.4	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
179	PLC 主机及其具有其的自动化设备	ZL202120956604.9	实用新型	2021.4.30	2021.12.24	雷赛系统、雷赛智能	原始取得
180	多轴电机驱动器及自动化设备	ZL202120988097.7	实用新型	2021.5.10	2022.1.11	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
181	多轴电机驱动器及自动化设备	ZL202120989458.X	实用新型	2021.5.10	2022.1.11	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
182	调试器	ZL202121587374.X	实用新型	2021.7.13	2022.1.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
183	伺服电机驱动器及其具有其的驱动控制系统	ZL202121601339.9	实用新型	2021.7.14	2022.1.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
184	驱动器及其具有其的驱动控制系统	ZL202121601340.1	实用新型	2021.7.14	2022.1.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
185	调节装置、电机及驱动系统	ZL202121664692.1	实用新型	2021.7.21	2022.1.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
186	安装支架及具有其的电机	ZL202121668648.8	实用新型	2021.7.21	2022.1.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
187	端盖结构及具有其的电机	ZL202121672065.2	实用新型	2021.7.21	2022.1.21	雷赛智能	原始取得
188	端盖部件、电机及伺服系统	ZL202121672160.2	实用新型	2021.7.21	2022.1.21	雷赛智能	原始取得
189	壳体结构、电机及伺服系统	ZL202121673734.8	实用新型	2021.7.21	2022.1.21	雷赛智能	原始取得
190	控制器及控制设备	ZL202121766225.X	实用新型	2021.7.30	2022.1.11	雷赛系统、雷赛智能	原始取得
191	一体化电机以及驱动控制系统	ZL202121773036.5	实用新型	2021.7.30	2022.2.22	雷智赋能，雷赛智能	原始取得
192	一体化电机以及驱动控制系统	ZL202121773038.4	实用新型	2021.7.30	2022.1.14	雷智赋能，雷赛智能	原始取得
193	一体化电机以及驱动控制系统	ZL202121775026.5	实用新型	2021.7.30	2022.3.18	雷智赋能，雷赛智能	原始取得
194	远程 IO 模组及远程控制设备	ZL202121776894.5	实用新型	2021.7.30	2022.1.7	雷赛系统、雷赛智能	原始取得
195	散热结构、驱动器及驱动系统	ZL202122087989.2	实用新型	2021.8.31	2023.2.14	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
196	散热结构、驱动器及驱动系统	ZL202122105390.7	实用新型	2021.8.31	2023.4.14	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
197	一种驱动器和电机抱闸系统	ZL202122421299.6	实用新型	2021.10.8	2022.6.7	雷赛智能	原始取得
198	一种电机驱动器	ZL202122423794.0	实用新型	2021.10.8	2022.6.7	雷赛智能	原始取得
199	定子铁芯、电机以及自动化设备	ZL202122652205.6	实用新型	2021.11.1	2022.5.13	雷赛智能	原始取得
200	定子铁芯、电机以及自动化设备	ZL202122652440.3	实用新型	2021.11.1	2022.5.17	雷赛智能	原始取得
201	定子齿、定子铁芯、电机以及自动化设备	ZL202122651437.X	实用新型	2021.11.1	2022.5.17	雷赛智能、雷赛系统	原始取得
202	电机驱动器及自动化设备	ZL202122734023.3	实用新型	2021.11.9	2022.5.17	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
203	电机驱动控制系统及自动化设备	ZL202122737694.5	实用新型	2021.11.9	2022.5.13	雷赛智能、雷赛软件	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
204	电机驱动器及自动化设备	ZL202122998779.9	实用新型	2021.12.1	2022.5.17	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
205	驱动器及具有其的驱动控制系统	ZL202122998847.1	实用新型	2021.12.1	2022.5.17	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
206	散热结构、机壳以及控制器	ZL202123106263.5	实用新型	2021.12.7	2022.6.7	雷赛智能、雷赛系统	原始取得
207	控制器及具有其的自动化控制系统	ZL202123063041.X	实用新型	2021.12.7	2022.6.7	雷赛智能、雷赛系统	原始取得
208	一种线缆紧固结构及电机	ZL202123449302.1	实用新型	2021.12.31	2022.6.28	雷赛智能、雷赛系统	原始取得
209	测试系统	ZL202123450549.5	实用新型	2021.12.31	2022.5.13	雷赛智能	原始取得
210	测试设备	ZL202123450808.4	实用新型	2021.12.31	2022.7.5	雷赛智能	原始取得
211	一种定子骨架组件及定子组件	ZL202123450997.5	实用新型	2021.12.31	2022.6.7	雷赛智能、雷赛系统	原始取得
212	老化测试柜	ZL202123451325.6	实用新型	2021.12.31	2022.6.24	雷赛智能	原始取得
213	一种定子骨架组件及定子组件	ZL202123451548.2	实用新型	2021.12.31	2022.8.19	雷赛智能、雷赛系统	原始取得
214	一种定子、电机及自动化系统	ZL202123451693	实用新型	2021.12.31	2022.10.18	雷赛智能	原始取得
215	电机轴、电机及自动化设备	ZL202123452044.2	实用新型	2021.12.31	2022.6.7	雷赛智能、雷赛系统	原始取得
216	一种电机驱动器及自动化设备	ZL202220232767.7	实用新型	2022.1.27	2022.7.5	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
217	一种自动测试模组及测试仪	ZL202220748950.2	实用新型	2022.4.1	2023.2.14	雷赛智能	原始取得
218	驱动器及驱动系统	ZL202220935578.6	实用新型	2022.4.21	2022.9.23	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
219	伺服电机驱动器	ZL202221016947.8	实用新型	2022.4.27	2022.9.23	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
220	一种伺服驱动器	ZL202222064833.7	实用新型	2022.8.4	2023.2.14	雷赛智能	原始取得
221	定子铁芯、电机以及自动化设备	ZL202222102372.8	实用新型	2022.8.10	2022.12.6	雷赛智能	原始取得
222	一种掉电保持电路和供电电路	ZL202222188778.2	实用新型	2022.8.19	2023.2.14	雷赛控制、雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
223	一种伺服电机的后端盖和伺服电机	ZL20222297689.1	实用新型	2022.8.31	2023.2.14	雷赛智能	原始取得
224	一种电机密封结构和电机	ZL20222297924.5	实用新型	2022.8.30	2023.4.11	雷赛智能	原始取得
225	滚筒电机结构以及自动化设备	ZL20222300108.5	实用新型	2022.8.30	2023.2.10	雷赛智能	原始取得
226	一种绝缘骨架及电机	ZL202222544214.8	实用新型	2022.9.26	2023.4.11	雷赛智能	原始取得
227	一种位置检测系统	ZL202222586113.7	实用新型	2022.9.26	2023.4.11	雷赛智能	原始取得
228	一种电机定子及电机	ZL202222633285.5	实用新型	2022.10.8	2023.4.25	雷赛智能	原始取得
229	一种编码器、电机和自动化系统	ZL202222824211.X	实用新型	2022.10.24	2023.4.7	雷赛智能	原始取得
230	一种测试装置及测试系统	ZL202222813827.7	实用新型	2022.10.25	2023.6.6	雷赛智能	原始取得
231	一种电池盒、驱动器外壳和驱动器	ZL202222910535.5	实用新型	2022.11.2	2023.4.11	雷赛智能	原始取得
232	一种连接件、电机惯量盘及电机测试装置	ZL202223135228.0	实用新型	2022.11.23	2023.4.18	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
233	一种外转子电机的测试安装支架及测试装置	ZL202223135205.X	实用新型	2022.11.23	2023.7.25	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
234	一种接插组件及接线端子、印刷电路板及电子设备	ZL202223371807.5	实用新型	2022.12.15	2023.7.25	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
235	一种抱闸驱动电路、电机驱动器以及电机控制系统	ZL202320177150.4	实用新型	2023.1.17	2023.9.26	雷赛智能	原始取得
236	一种转子磁极检测工装	ZL202320233453.3	实用新型	2023.2.16	2024.2.23	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
237	一种编码器以及电机	ZL202320242531.6	实用新型	2023.2.17	2023.7.25	雷赛智能	原始取得
238	一种定子组件及电机	ZL202320252691.9	实用新型	2023.2.20	2023.9.5	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
239	一种一体式电动滚筒	ZL202320299167.7	实用新型	2023.2.20	2023.9.5	雷赛智能、雷智赋能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
240	一种转子冲片、电机转子铁芯以及电机	ZL202320252686.8	实用新型	2023.2.20	2023.9.26	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
241	一种双编码器结构及伺服一体机	ZL202320268867.X	实用新型	2023.2.21	2023.7.25	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
242	一种电机散热结构、电机及自动化设备	ZL202320484129.9	实用新型	2023.3.14	2023.9.1	雷赛智能	原始取得
243	一种驱动电路和驱动器	ZL202321593313.3	实用新型	2023.6.20	2023.11.17	雷赛智能	原始取得
244	一种编码器盖及电机	ZL202321771880.3	实用新型	2023.7.7	2024.1.16	雷赛智能	原始取得
245	一种电机前端盖结构及电机	ZL202322010573.X	实用新型	2023.7.28	2024.2.23	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
246	一种编程调试器	ZL202322114275.5	实用新型	2023.8.7	2024.5.14	雷赛智能	原始取得
247	一种降噪电机	ZL202322122242.5	实用新型	2023.8.8	2024.3.26	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
248	一种编码器组件及电机	ZL202322122076.9	实用新型	2023.8.8	2024.3.26	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
249	一种电子器件散热结构及电子设备	ZL202322201356.9	实用新型	2023.8.15	2024.3.26	雷赛智能	原始取得
250	一种编码器盖及电机	ZL202322232018.1	实用新型	2023.8.18	2024.5.17	雷赛智能	原始取得
251	一种电机转矩脉动测试设备	ZL202322649875.1	实用新型	2023.9.27	2024.6.18	雷赛智能	原始取得
252	一种共模噪声抑制电路和电机驱动器	ZL202322736832.7	实用新型	2023.10.10	2024.7.26	雷赛智能	原始取得
253	编码器及托盘	ZL202322873124.8	实用新型	2023.10.25	2024.7.26	雷赛智能、灵犀技术	原始取得
254	一种减速电机	ZL202322953964.5	实用新型	2023.11.1	2024.8.20	雷赛智能	原始取得
255	一种双编码器集成式减速电机	ZL202322951982.X	实用新型	2023.11.1	2024.8.20	雷赛智能	原始取得
256	一种高适应性的电机连接器	ZL202322959856.9	实用新型	2023.11.2	2024.7.26	雷赛智能	原始取得
257	一种电机	ZL202323037466.2	实用新型	2023.11.10	2024.6.18	雷赛智能	原始取得
258	一种定子铁芯及具有其的电机	ZL202323037469.6	实用新型	2023.11.10	2024.7.26	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
259	一种电源时序控制电路及电机控制器	ZL202323105014.3	实用新型	2023.11.16	2024.7.26	雷赛智能	原始取得
260	一种控制器	ZL202323137637.9	实用新型	2023.11.20	2024.7.26	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
261	定子铁芯芯片、定子铁芯以及电机	ZL202323187118.3	实用新型	2023.11.24	2024.7.26	雷赛智能	原始取得
262	一种编码器组件及伺服电机	ZL202323200877.9	实用新型	2023.11.27	2024.8.20	雷赛智能	原始取得
263	一种电池盒安装支架和电机驱动器	ZL202323221260.5	实用新型	2023.11.27	2024.9.20	雷赛智能	原始取得
264	一种绝缘骨架、电机定子及电机	ZL202323312102.0	实用新型	2023.12.6	2024.11.19	雷赛智能	原始取得
265	一种电机定子及电机	ZL202323312107.3	实用新型	2023.12.6	2024.12.24	雷赛智能	原始取得
266	一种电机散热装置及散热电机	ZL202323342845.2	实用新型	2023.12.8	2024.11.19	雷赛智能	原始取得
267	一种电机插座组件和电机	ZL202323560554.0	实用新型	2023.12.25	2025.1.7	雷赛智能	原始取得
268	一种数字输出电路及电机控制器	ZL202323588748.1	实用新型	2023.12.27	2024.12.24	雷赛智能	原始取得
269	一种印制电路板安装结构及印制电路板组件、电机驱动器	ZL202323588774.4	实用新型	2023.12.27	2024.10.29	雷赛智能	原始取得
270	一种电磁干扰抑制装置及电机驱动器	ZL202323588855.4	实用新型	2023.12.27	2024.10.29	雷赛智能	原始取得
271	一种能耗制动电路和驱动器	ZL202323614797.8	实用新型	2023.12.28	2024.12.24	雷赛智能	原始取得
272	一种电流采样电路和电机驱动器	ZL202323614144.X	实用新型	2023.12.28	2024.10.29	雷赛智能	原始取得
273	一种安全转矩关断控制电路及电机驱动器	ZL202323637574.3	实用新型	2023.12.29	2024.10.18	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
274	一种散热风扇安装结构及电机驱动器	ZL202323640292.9	实用新型	2023.12.29	2024.10.29	雷赛智能	原始取得
275	一种电机驱动器	ZL202323640887.4	实用新型	2023.12.29	2025.5.2	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
276	一种电机驱动器的壳体及电机驱动器、中部安装支架	ZL202323642230.1	实用新型	2023.12.29	2024.10.29	雷赛智能	原始取得
277	过流保护电路的自锁电路、过流保护电路及电机驱动器	ZL202323667940.X	实用新型	2023.12.29	2024.12.20	雷赛智能	原始取得
278	一种电机控制器和具有该电机控制器的托盘车	ZL202420054381.0	实用新型	2024.1.9	2025.1.7	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
279	一种电机	ZL202420135087.2	实用新型	2024.1.19	2024.8.20	雷赛智能	原始取得
280	一种应用于可编程控制器的断电保持电路及其电路板	ZL202420335122.5	实用新型	2024.2.22	2025.1.7	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
281	一种用于电机转子的安装件及电机转子	ZL202420519066.0	实用新型	2024.3.15	2025.1.7	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
282	一种无框电机测试工装	ZL202420522791.3	实用新型	2024.3.18	2025.1.17	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
283	电机定子和电机	ZL202420539209.4	实用新型	2024.3.15	2024.11.19	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
284	一种转子磁环及无框电机	ZL202420544943.X	实用新型	2024.3.20	2025.1.7	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
285	基于无框电机的动力装置	ZL202420568554.0	实用新型	2024.3.22	2024.11.19	雷赛智能	原始取得
286	一种无框电机的动力装置	ZL202420568664.7	实用新型	2024.3.22	2024.11.19	雷赛智能	原始取得
287	一种电机驱动器和自动化设备	ZL202420856629.5	实用新型	2024.4.24	2025.1.7	雷赛智能	原始取得
288	一种插座支座及电机	ZL202420993799.8	实用新型	2024.5.9	2025.3.7	雷赛智能	原始取得
289	编码器及具有该编码器的电机	ZL202421150703.8	实用新型	2024.5.24	2025.3.7	雷赛智能、灵犀技术	原始取得
290	导线架、绝缘骨架、绝缘骨架组件、电机定子和电机	ZL202421166224.5	实用新型	2024.5.24	2025.3.7	雷赛智能	原始取得
291	一种电机定子以及具有该电机定子的空心杯电机	ZL202421166472.X	实用新型	2024.5.24	2025.3.7	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
292	用于电机定子的灌封工装	ZL202421225003.0	实用新型	2024.5.30	2025.3.21	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
293	电机电流采样电路和电机驱动器	ZL202421245738.X	实用新型	2024.5.31	2025.3.18	雷赛智能	原始取得
294	电机驱动器、自动导引设备和运动控制系统	ZL202421491400.2	实用新型	2024.6.27	2025.5.2	雷赛智能	原始取得
295	一种伺服驱动器	ZL202421651444.7	实用新型	2024.7.12	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
296	一种伺服驱动器	ZL202421651838.2	实用新型	2024.7.12	2025.7.29	雷赛智能	原始取得
297	一种转子及电机	ZL202421706215.0	实用新型	2024.7.17	2025.7.29	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
298	一种接地连接结构、电路板及电子设备	ZL202421707133.8	实用新型	2024.7.18	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
299	绝缘骨架、定子以及电机	ZL202421721844.0	实用新型	2024.7.19	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
300	绝缘骨架、定子分块和电机	ZL202421721850.6	实用新型	2024.7.19	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
301	一种刹车器及刹车电机	ZL202422045654.8	实用新型	2024.8.22	2025.7.29	雷赛智能	原始取得
302	一种电流输出电路和数控恒流源	ZL202422124525.8	实用新型	2024.8.30	2025.9.19	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
303	一种驱控一体机	ZL202422126220.0	实用新型	2024.8.30	2025.8.1	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
304	一种备用电源管理电路及多圈编码器	ZL202422126231.9	实用新型	2024.8.30	2025.8.5	雷赛智能、灵犀技术	原始取得
305	一种散热器及伺服驱动器	ZL202422126232.3	实用新型	2024.8.30	2025.9.23	雷赛智能	原始取得
306	一种伺服驱动器	ZL202422126236.1	实用新型	2024.8.30	2025.9.23	雷赛智能	原始取得
307	一种散热结构及应用其的驱动器	ZL202422126239.5	实用新型	2024.8.30	2025.9.19	雷赛智能	原始取得
308	一种散热结构及应用其的驱动器	ZL202422126241.2	实用新型	2024.8.30	2025.9.23	雷赛智能	原始取得
309	编码器组件和电机	ZL202422271469.0	实用新型	2024.9.18	2025.7.29	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
310	电机组件及电机	ZL202422289105.5	实用新型	2024.9.19	2025.9.23	雷赛智能	原始取得
311	伺服驱动器和伺服驱动器散热风扇的固定结构	ZL202422326702.0	实用新型	2024.9.24	2025.7.29	雷赛智能	原始取得
312	伺服驱动器	ZL202422329358.0	实用新型	2024.9.24	2025.7.29	雷赛智能	原始取得
313	一种伺服驱动器	ZL202422333801.1	实用新型	2024.9.24	2025.7.29	雷赛智能	原始取得
314	编码器支架、编码器及电机	ZL202422505282.2	实用新型	2024.10.16	2025.9.23	雷赛智能	原始取得
315	定子拼圆装置	ZL202422702203.7	实用新型	2024.11.6	2025.9.23	雷赛智能、上海雷赛机器人、雷智赋能	原始取得
316	一种电机结构	ZL201521086138.4	实用新型	2015.12.23	2016.5.11	雷智赋能	原始取得
317	用于伺服电机的磁钢	ZL201620074532.4	实用新型	2016.1.26	2016.6.22	雷智赋能	原始取得
318	减小谐波的永磁同步电机	ZL201620118867.1	实用新型	2016.2.5	2016.7.27	雷智赋能	原始取得
319	便于灌胶的电机	ZL201620117568.6	实用新型	2016.2.5	2016.8.17	雷智赋能	原始取得
320	高稳定性能的电机	ZL201620421334.0	实用新型	2016.5.10	2016.9.21	雷智赋能	原始取得
321	一种电机	ZL201621336702.8	实用新型	2016.12.7	2017.6.6	雷智赋能	原始取得
322	一种编码器	ZL201720435350.X	实用新型	2017.4.24	2017.11.14	雷智赋能	原始取得
323	一体式刹车电机	ZL201720914935.X	实用新型	2017.7.26	2018.2.2	雷智赋能	原始取得
324	一种电机转子缠丝装置	ZL201820508881.1	实用新型	2018.4.11	2018.11.2	雷智赋能	原始取得
325	一种刹车电机测试设备	ZL201820510196.2	实用新型	2018.4.11	2019.3.19	雷智赋能	原始取得
326	一种电机对拖测试设备	ZL201821097144.3	实用新型	2018.7.11	2019.3.19	雷智赋能	原始取得
327	一种编码器	ZL201821097142.4	实用新型	2018.7.11	2019.3.29	雷智赋能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
328	一种大惯量电机	ZL201821726879.8	实用新型	2018.10.24	2019.5.31	雷智赋能	原始取得
329	一种伺服电机骨架	ZL201920356878.7	实用新型	2019.3.20	2019.9.24	雷智赋能	原始取得
330	一种步进电机用编码器	ZL201821550104.X	实用新型	2018.9.21	2019.12.31	雷智赋能	原始取得
331	一种编码器安装结构	ZL201921421509.8	实用新型	2019.8.29	2020.3.31	雷智赋能	原始取得
332	一种编码器安装总成	ZL201921422115.4	实用新型	2019.8.29	2020.3.31	雷智赋能	原始取得
333	一种电机定子铁芯	ZL201921423268.0	实用新型	2019.8.29	2020.4.14	雷智赋能	原始取得
334	一种一体式机壳及伺服电机	ZL201922213660.9	实用新型	2019.12.11	2020.10.23	雷智赋能	原始取得
335	一种一体式机壳总成及伺服电机	ZL201922213717.5	实用新型	2019.12.11	2020.10.23	雷智赋能	原始取得
336	一种刹车电机、自动化设备	ZL202022560372.3	实用新型	2020.11.6	2021.7.30	雷智赋能	原始取得
337	制动器、制动电机以及自动化设备	ZL202123441804.X	实用新型	2021.12.31	2022.7.8	雷智赋能	原始取得
338	一种织机	ZL202022548101.6	实用新型	2020.11.6	2022.9.23	雷智赋能	原始取得
339	制动器及具有其的电机和自动化设备	ZL202123441674.X	实用新型	2021.12.31	2022.9.23	雷智赋能	原始取得
340	一种驱控一体式电机及自动化系统	ZL202221973265.6	实用新型	2022.7.27	2023.2.17	雷智赋能	原始取得
341	一种驱动器壳体以及驱动器	ZL202221960238.5	实用新型	2022.7.27	2023.2.17	雷智赋能	原始取得
342	一种电机驱动器及自动化设备	ZL20222214904.7	实用新型	2022.8.23	2023.3.3	雷智赋能	原始取得
343	一种制动器、制动电机及制动系统	ZL202222888219.2	实用新型	2022.10.31	2023.5.9	雷智赋能	原始取得
344	编码插接件	ZL202420630643.3	实用新型	2024.3.28	2024.11.5	东莞鑫钻、雷智赋能	原始取得
345	用于伺服电机的动力线端连接器	ZL202420628778.6	实用新型	2024.3.28	2025.1.7	东莞鑫钻、雷智赋能	原始取得
346	用于伺服电机的编码器线端连接器	ZL202420628791.1	实用新型	2024.3.28	2025.1.7	东莞鑫钻、雷智赋能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
347	动力插接件	ZL202420630625.5	实用新型	2024.3.28	2025.1.7	东莞鑫钻、雷智赋能	原始取得
348	一种传送机构及旋转工作台	ZL202420517646.6	实用新型	2024.3.18	2025.1.17	雷智赋能	原始取得
349	输出保护装置及末端控制器	ZL201821224878.3	实用新型	2018.8.1	2019.1.15	雷赛控制	原始取得
350	多功能数字接口模块、接口扩展装置及控制系统	ZL202021631353.9	实用新型	2020.8.7	2021.4.20	雷赛控制、雷赛系统	原始取得
351	一种主机设备和 PLC 系统	ZL202021642518.2	实用新型	2020.8.7	2021.5.14	雷赛控制、雷赛系统	原始取得
352	一种信号接收电路及自动化设备	ZL202021976212.0	实用新型	2020.9.10	2021.5.14	雷赛控制、雷赛系统	原始取得
353	一种信号发送电路、接收电路、连接设备和传输系统	ZL202021976701.6	实用新型	2020.9.10	2021.6.18	雷赛控制、雷赛系统	原始取得
354	一种端子台及电子设备	ZL202123450998.X	实用新型	2021.12.31	2022.6.7	雷赛控制	原始取得
355	一种电池电压检测电路及电子设备	ZL202320286844.1	实用新型	2023.2.22	2023.8.29	雷赛控制	原始取得
356	一种可编程逻辑控制器	ZL202320286879.5	实用新型	2023.2.22	2023.8.29	雷赛控制	原始取得
357	驱动器及驱动系统	ZL202220683098.5	实用新型	2022.3.25	2022.8.30	雷赛系统	原始取得
358	步进电机驱动器的底座及步进电机驱动器	ZL202220677786.0	实用新型	2022.3.25	2022.11.11	雷赛系统	原始取得
359	支架、编码器组件以及电机组件	ZL202023328264.X	实用新型	2020.12.31	2021.10.29	灵犀技术	原始取得
360	编码器、电机及自动化设备	ZL202122330449.2	实用新型	2021.9.24	2022.4.5	灵犀技术	原始取得
361	编码器、电机及驱动系统	ZL202122327084.8	实用新型	2021.9.24	2022.4.5	灵犀技术	原始取得
362	编码器、电机及驱动系统	ZL202122328602.8	实用新型	2021.9.24	2022.4.5	灵犀技术	原始取得
363	一种旋转编码器和电机	ZL202222267964.5	实用新型	2022.8.26	2023.2.10	灵犀技术	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
364	一种编码器及自动化系统	ZL202222279858.9	实用新型	2022.8.26	2023.2.14	灵犀技术	原始取得
365	一种混合式编码器和电机	ZL202222267878.4	实用新型	2022.8.26	2023.2.14	灵犀技术	原始取得
366	一种编码器及自动化系统	ZL202222294852.9	实用新型	2022.8.26	2023.2.14	灵犀技术	原始取得
367	一种直线电机编码器和直线电机	ZL202222268220.5	实用新型	2022.8.26	2023.4.11	灵犀技术	原始取得
368	电机（750W）	ZL201630346237.5	外观设计	2016.7.26	2016.12.7	雷赛智能	原始取得
369	电机驱动器（低压E系列）	ZL201630365943.4	外观设计	2016.8.3	2016.12.14	雷赛智能	原始取得
370	电路板（DM415S）	ZL201830205733.8	外观设计	2018.5.8	2019.2.5	雷赛智能	原始取得
371	电路板（M542C）	ZL201830208542.7	外观设计	2018.5.9	2019.2.5	雷赛智能	原始取得
372	电路板（DM3E-556）	ZL201830297942.X	外观设计	2018.6.6	2019.3.22	雷赛智能	原始取得
373	电路板（DM542S）	ZL201830423074.5	外观设计	2018.8.2	2019.7.12	雷赛智能	原始取得
374	电路板（M322C）	ZL201830423444.5	外观设计	2018.8.2	2019.7.12	雷赛智能	原始取得
375	步进驱动器（DM3-EC882AC）	ZL201830522380.4	外观设计	2018.9.17	2019.2.5	雷赛智能	原始取得
376	步进驱动器（CL3-EC507）	ZL201830523067.2	外观设计	2018.9.17	2019.2.5	雷赛智能	原始取得
377	开环步进电机驱动器（多功能）	ZL201830622512.0	外观设计	2018.11.5	2019.3.22	雷赛智能	原始取得
378	闭环步进电机驱动器（多功能）	ZL201830622947.5	外观设计	2018.11.5	2019.3.22	雷赛智能	原始取得
379	闸机驱动器	ZL201830732938.1	外观设计	2018.12.17	2019.10.18	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
380	驱动器	ZL201930095188.6	外观设计	2019.3.8	2020.2.21	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
381	一体化电机	ZL201930095378.8	外观设计	2019.3.8	2019.9.13	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
382	驱动器	ZL201930183465.9	外观设计	2019.4.19	2019.12.3	雷赛智能、雷赛软件	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
383	伺服电机	ZL201930232477.6	外观设计	2019.5.14	2019.8.30	雷赛智能	原始取得
384	步进电机驱动器（DM2C.CL2C）	ZL201930416761.9	外观设计	2019.8.1	2020.2.21	雷赛智能	原始取得
385	带有压线块的开环步进电机	ZL201930433087.5	外观设计	2019.8.9	2020.2.21	雷赛智能	原始取得
386	电机驱动器（DM3C.CL3C）	ZL201930542926.7	外观设计	2019.9.30	2020.5.5	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
387	电机驱动器（CL1-507S）	ZL201930542927.1	外观设计	2019.9.30	2020.5.5	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
388	电机驱动器（CL57C）	ZL201930542928.6	外观设计	2019.9.30	2020.5.1	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
389	支架	ZL201930542951.5	外观设计	2019.9.30	2020.5.1	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
390	电机驱动器（L7-750）	ZL201930543387.9	外观设计	2019.9.30	2020.5.5	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
391	磁编码器	ZL201930543388.3	外观设计	2019.9.30	2020.7.14	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
392	电机驱动器(L7-1500)	ZL201930666425.X	外观设计	2019.11.29	2020.6.26	雷赛智能	原始取得
393	伺服电机	ZL201930695487.3	外观设计	2019.12.12	2020.9.8	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
394	插接件	ZL201930695488.8	外观设计	2019.12.12	2020.11.6	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
395	闭环步进电机(57CME2)	ZL201930695836.1	外观设计	2019.12.12	2020.9.18	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
396	电机驱动器（MA860C）	ZL202030041159.4	外观设计	2020.1.21	2020.9.8	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
397	电机驱动器（CL2C-RS86）	ZL202030041160.7	外观设计	2020.1.21	2020.9.8	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
398	光电编码器（50C17）	ZL202030041657.9	外观设计	2020.1.21	2020.7.7	雷智赋能、雷赛智能	原始取得
399	光电编码器支架	ZL202030095495.7	外观设计	2020.3.19	2020.12.8	雷智赋能、雷赛智能	原始取得
400	带有文档管理图形用户界面的显示屏幕面板	ZL202030138312.5	外观设计	2020.4.10	2021.1.5	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
401	电机驱动器（LD2-RS7030）	ZL202030193139.9	外观设计	2020.4.30	2020.11.6	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
402	电机驱动器（LD2-RS7030）	ZL202030193165.1	外观设计	2020.4.30	2020.11.6	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
403	驱动器	ZL202030200874.8	外观设计	2020.5.7	2021.6.4	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
404	驱动器	ZL202030207601.6	外观设计	2020.5.9	2020.11.6	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
405	通讯适配器	ZL202030446859.1	外观设计	2020.8.7	2021.2.9	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
406	网络分支器（PMC300）	ZL202030446921.7	外观设计	2020.8.7	2021.2.9	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
407	可编程逻辑控制器	ZL202030447037.5	外观设计	2020.8.7	2021.6.18	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
408	接口设备(PMC300)	ZL202030447124.0	外观设计	2020.8.7	2021.2.12	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
409	主机（PMC300）	ZL202030447154.1	外观设计	2020.8.7	2021.3.30	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
410	驱动器(L6-750、L6-RS750)	ZL202030448096.4	外观设计	2020.8.7	2021.4.23	雷赛智能	原始取得
411	信号连接器（PMC300）	ZL202030448205.2	外观设计	2020.8.7	2021.6.22	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
412	扣夹	ZL202030446549.X	外观设计	2020.8.7	2021.2.12	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
413	电源设备（PMC300）	ZL202030447535.X	外观设计	2020.8.7	2021.2.12	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
414	可编程逻辑控制器	ZL202030534748.6	外观设计	2020.9.10	2021.5.11	雷赛智能	原始取得
415	伺服电机驱动器（L8-400W）	ZL202030536264.5	外观设计	2020.9.10	2021.4.30	雷赛智能	原始取得
416	伺服电机驱动器（L8-750）	ZL202030536877.9	外观设计	2020.9.10	2021.5.14	雷赛智能	原始取得
417	闭环驱动器（CL57）	ZL202030547236.3	外观设计	2020.9.15	2021.4.23	雷赛智能	原始取得
418	伺服电机	ZL202030671177.0	外观设计	2020.11.6	2021.5.14	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
419	带有文档管理图形用户界面的屏幕显示面板	ZL202030676726.3	外观设计	2020.4.10	2021.3.2	雷赛智能	原始取得
420	电机驱动器(CL86 V2.0)	ZL202030735674.2	外观设计	2020.12.1	2021.9.3	雷赛智能	原始取得
421	用于参数配置及查看的图形用户界面的电脑	ZL202030762624.3	外观设计	2020.12.10	2021.6.29	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
422	用于制作选型方案的图形用户界面的电脑	ZL202030785814.7	外观设计	2020.12.18	2021.7.16	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
423	伺服电机驱动器（L8）	ZL202030788320.4	外观设计	2020.12.21	2021.6.4	雷赛智能	原始取得
424	电机驱动器(LD2-7010)	ZL202030789280.5	外观设计	2020.12.21	2021.7.20	雷赛智能	原始取得
425	减速机	ZL202030817576.3	外观设计	2020.12.30	2021.10.8	雷赛智能	原始取得
426	减速机	ZL202030817586.7	外观设计	2020.12.30	2021.11.23	雷赛智能	原始取得
427	可编程逻辑控制器	ZL202030819417.7	外观设计	2020.12.30	2021.6.4	雷赛智能	原始取得
428	电机(ACM1)	ZL202030821735.7	外观设计	2020.12.30	2021.7.20	雷赛智能	原始取得
429	用于机械特性分析的图形用户界面的电脑	ZL202030822041.5	外观设计	2020.12.31	2021.6.29	雷赛软件、雷赛智能	原始取得
430	可编程逻辑控制器的扩展模块	ZL202030822247.8	外观设计	2020.12.30	2021.7.20	雷赛智能	原始取得
431	一体化驱动电机	ZL202130100070.5	外观设计	2021.2.24	2022.1.18	雷赛智能	原始取得
432	电机	ZL202130128317.4	外观设计	2021.3.10	2021.8.31	雷智赋能，雷赛智能	原始取得
433	步进驱动器	ZL202130129858.9	外观设计	2021.3.11	2021.9.3	雷赛智能	原始取得
434	电机驱动器	ZL202130227870.3	外观设计	2021.4.21	2021.9.3	雷赛智能	原始取得
435	一体化电机	ZL202130255124.5	外观设计	2021.4.30	2021.10.8	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
436	可编程逻辑控制器	ZL202130259558.2	外观设计	2021.4.30	2021.8.31	雷赛系统、雷赛智能	原始取得
437	可逻辑编程控制器	ZL202130259559.7	外观设计	2021.4.30	2021.9.21	雷赛系统、雷赛智能	原始取得
438	用于驱动器调试的电脑图形用户界面	ZL202130275722.9	外观设计	2021.5.10	2022.1.21	雷赛智能	原始取得
439	电机驱动器	ZL202130275726.7	外观设计	2021.5.10	2021.10.8	雷赛智能	原始取得
440	驱动器	ZL202130313612.7	外观设计	2021.5.25	2022.1.4	雷赛智能	原始取得
441	一体式驱动电机	ZL202130330258.9	外观设计	2021.6.1	2021.12.3	雷赛系统、雷赛智能	原始取得
442	可编程控制器扩展模块	ZL202130335236.1	外观设计	2021.6.2	2021.12.3	雷赛系统、雷赛智能	原始取得
443	调试器	ZL202130443694.7	外观设计	2021.7.13	2022.1.11	雷赛智能	原始取得
444	散热器	ZL202130446159.7	外观设计	2021.7.14	2022.3.22	雷赛智能	原始取得
445	伺服电机驱动器	ZL202130446312.6	外观设计	2021.7.14	2022.1.11	雷赛智能	原始取得
446	伺服电机	ZL202130465042.3	外观设计	2021.7.21	2022.8.19	雷赛智能	原始取得
447	伺服电机	ZL202130465044.2	外观设计	2021.7.21	2022.5.17	雷赛智能	原始取得
448	一体式防水电机	ZL202130490186.4	外观设计	2021.7.30	2022.1.14	雷智赋能、雷赛智能	原始取得
449	可编程控制器	ZL202130491649.9	外观设计	2021.7.30	2022.1.14	雷赛系统、雷赛智能	原始取得
450	远程 IO 耦合器	ZL202130491650.1	外观设计	2021.7.30	2022.3.29	雷赛系统、雷赛智能	原始取得
451	可编程控制器	ZL202130492267.8	外观设计	2021.7.30	2022.3.29	雷赛系统、雷赛智能	原始取得
452	伺服电机	ZL202130502688.4	外观设计	2021.8.4	2022.1.21	雷赛智能	原始取得
453	伺服驱动器	ZL202130573453.4	外观设计	2021.8.31	2022.1.21	雷赛智能	原始取得
454	伺服电机	ZL202130576747.2	外观设计	2021.9.2	2022.2.22	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
455	伺服电机	ZL202130576755.7	外观设计	2021.9.2	2022.3.11	雷赛智能	原始取得
456	电机定子	ZL202130716377.8	外观设计	2021.11.1	2022.12.6	雷赛智能	原始取得
457	电机定子	ZL202130716663.4	外观设计	2021.11.1	2022.10.18	雷赛智能	原始取得
458	电机定子	ZL202130716673.8	外观设计	2021.11.1	2022.10.18	雷赛智能	原始取得
459	电机定子	ZL202130716674.2	外观设计	2021.11.1	2022.10.18	雷赛智能	原始取得
460	电机定子	ZL202130716675.7	外观设计	2021.11.1	2022.6.7	雷赛智能	原始取得
461	伺服电机驱动器	ZL202130729082.4	外观设计	2021.11.5	2022.3.22	雷赛智能	原始取得
462	电机驱动器	ZL202130735616.4	外观设计	2021.11.9	2022.3.22	雷赛智能	原始取得
463	分体式驱动电机	ZL202130736070.4	外观设计	2021.11.9	2022.3.22	雷赛智能	原始取得
464	交流伺服电机驱动器	ZL202130792962.6	外观设计	2021.12.1	2022.5.13	雷赛智能	原始取得
465	伺服电机驱动器	ZL202130793654.5	外观设计	2021.12.1	2022.5.10	雷赛智能	原始取得
466	可编程控制器	ZL202130807613.7	外观设计	2021.12.7	2022.4.19	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
467	可编程控制器	ZL202130807615.6	外观设计	2021.12.7	2022.4.19	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
468	可编程逻辑控制器	ZL202130838046.1	外观设计	2021.12.17	2022.5.10	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
469	制动器	ZL202130879924.4	外观设计	2021.12.31	2022.9.23	雷智赋能、雷赛智能	原始取得
470	电脑的用于电机驱动器件选型的图形用户界面	ZL202130880549.5	外观设计	2021.12.31	2022.5.13	雷赛智能	原始取得
471	带有驱动器报文配置的图形用户界面的电脑	ZL202130880552.7	外观设计	2021.12.31	2022.6.28	雷赛智能	原始取得
472	定子结构	ZL202130880804.6	外观设计	2021.12.31	2022.5.10	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
473	定子结构	ZL202130880805.0	外观设计	2021.12.31	2022.5.17	雷赛智能	原始取得
474	扩展模块	ZL202130882490.3	外观设计	2021.12.31	2022.5.10	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
475	一体式电机驱动器	ZL202130882594.4	外观设计	2021.12.31	2022.6.24	雷赛智能	原始取得
476	电脑的用于电机驱动器单参数整定的图形用户界面	ZL202130883055.2	外观设计	2021.12.31	2022.6.28	雷赛智能	原始取得
477	带有驱动器报文配置的图形用户界面的电脑	ZL202130883062.2	外观设计	2021.12.31	2022.6.7	雷赛智能	原始取得
478	电脑的用于显示参数观测的图形用户界面	ZL202130883083.4	外观设计	2021.12.31	2023.2.10	雷赛智能	原始取得
479	定子结构	ZL202130883313.7	外观设计	2021.12.31	2022.5.10	雷赛智能	原始取得
480	定子结构	ZL202130883324.5	外观设计	2021.12.31	2022.5.10	雷赛智能	原始取得
481	电机驱动器	ZL202230058289.8	外观设计	2022.1.27	2022.5.10	雷赛智能	原始取得
482	电机驱动器	ZL202230161489.6	外观设计	2022.3.25	2022.8.19	雷赛智能	原始取得
483	电机驱动器	ZL202230162090.X	外观设计	2022.3.25	2022.6.7	雷赛智能	原始取得
484	伺服驱动器	ZL202230484521.4	外观设计	2022.7.27	2022.11.11	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
485	电机驱动器	ZL202230484895.6	外观设计	2022.7.27	2022.11.11	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
486	驱控一体式电机	ZL202230484899.4	外观设计	2022.7.27	2022.12.6	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
487	伺服驱动器	ZL202230507088.1	外观设计	2022.8.4	2023.4.11	雷赛智能	原始取得
488	伺服驱动器	ZL202230507186.5	外观设计	2022.8.4	2022.12.6	雷赛智能	原始取得
489	伺服驱动器	ZL202230507188.4	外观设计	2022.8.4	2023.4.7	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
490	伺服电机驱动器	ZL202230610480.9	外观设计	2022.9.15	2023.1.17	雷赛智能	原始取得
491	步进电机驱动器	ZL202230614013.3	外观设计	2022.9.16	2023.1.17	雷赛智能	原始取得
492	步进电机驱动器	ZL202230614510.3	外观设计	2022.9.16	2023.6.20	雷赛智能	原始取得
493	显示屏幕面板的设备位置比较功能设置图形用户界面	ZL202230694462.3	外观设计	2022.10.20	2023.4.11	雷赛智能	原始取得
494	显示屏幕面板的设备参数设置图形用户界面	ZL202230694464.2	外观设计	2022.10.20	2023.4.11	雷赛智能	原始取得
495	显示屏幕面板的设备数据采样图形用户界面	ZL202230694471.2	外观设计	2022.10.20	2023.4.11	雷赛智能	原始取得
496	显示屏幕面板的设备参数配置图形用户界面	ZL202230694474.6	外观设计	2022.10.20	2023.4.7	雷赛智能	原始取得
497	显示屏幕面板的设备故障报警分析图形用户界面	ZL202230694479.9	外观设计	2022.10.20	2023.4.7	雷赛智能	原始取得
498	显示屏幕面板的设备黑匣子功能设置图形用户界面	ZL202230694899.7	外观设计	2022.10.20	2023.4.7	雷赛智能	原始取得
499	显示屏幕面板的设备参数配置图形用户界面	ZL202230694913.3	外观设计	2022.10.20	2023.9.5	雷赛智能	原始取得
500	伺服驱动器	ZL202230747937.0	外观设计	2022.11.9	2023.4.11	雷赛智能	原始取得
501	伺服驱动器	ZL202230747938.5	外观设计	2022.11.9	2023.4.7	雷赛智能	原始取得
502	驱控一体式电机	ZL202230750181.5	外观设计	2022.11.10	2023.4.11	雷赛智能	原始取得
503	显示屏幕面板的电机驱动器一键自整定图形用户界面	ZL202230751499.5	外观设计	2022.11.10	2023.4.18	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
504	显示屏幕面板的电机驱动器单参数整定图形用户界面	ZL202230750469.2	外观设计	2022.11.10	2023.9.26	雷赛智能	原始取得
505	五相步进电机驱动器	ZL202230875367.3	外观设计	2022.12.30	2023.6.6	雷赛智能	原始取得
506	五相步进电机驱动器	ZL202230875354.6	外观设计	2022.12.30	2023.7.25	雷赛智能	原始取得
507	伺服电机	ZL202330116685.6	外观设计	2023.3.14	2023.9.1	雷赛智能	原始取得
508	伺服电机	ZL202330116629.2	外观设计	2023.3.14	2023.9.5	雷赛智能	原始取得
509	可编程控制器扩展模块	ZL202330165579.7	外观设计	2023.3.30	2023.7.14	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
510	可编程控制器扩展模块	ZL202330165724.1	外观设计	2023.3.30	2023.8.29	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
511	步进驱动器	ZL202330163941.7	外观设计	2023.3.30	2023.9.1	雷赛智能	原始取得
512	伺服驱动器	ZL202330279880.0	外观设计	2023.5.12	2023.11.17	雷赛智能	原始取得
513	伺服驱动器	ZL202330279873.0	外观设计	2023.5.12	2024.3.26	雷赛智能	原始取得
514	伺服驱动器	ZL202330368896.9	外观设计	2023.6.15	2023.11.17	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
515	伺服驱动器	ZL202330369326.1	外观设计	2023.6.15	2023.11.17	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
516	伺服驱动器	ZL202330368267.6	外观设计	2023.6.15	2024.2.23	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
517	伺服电机	ZL202330424046.6	外观设计	2023.7.7	2023.12.5	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
518	伺服电机	ZL202330424759.2	外观设计	2023.7.7	2023.12.5	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
519	调试器	ZL202330460404.9	外观设计	2023.7.21	2024.3.26	雷赛智能	原始取得
520	显示屏幕面板的设备固件烧录的图形用户界面	ZL202330460436.9	外观设计	2023.7.21	2024.7.26	雷赛智能	原始取得
521	伺服电机的前端盖	ZL202330469686.9	外观设计	2023.7.26	2024.7.26	雷赛智能、雷智赋能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
522	步进电机驱动器	ZL202330479144.X	外观设计	2023.7.28	2024.12.17	雷赛智能	原始取得
523	步进电机驱动器	ZL202330562354.5	外观设计	2023.8.31	2024.2.23	雷赛智能	原始取得
524	伺服电机后端盖	ZL202330614076.3	外观设计	2023.9.20	2024.3.26	雷赛智能	原始取得
525	电机支座	ZL202330615525.6	外观设计	2023.9.20	2024.5.14	雷赛智能	原始取得
526	电机控制器	ZL202330723063.X	外观设计	2023.11.7	2024.5.14	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
527	电机控制器	ZL202330723078.6	外观设计	2023.11.7	2024.5.14	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
528	伺服电机的插座支座	ZL202330850778.1	外观设计	2023.12.25	2024.8.20	雷赛智能	原始取得
529	低压控制器	ZL202330854304.4	外观设计	2023.12.26	2024.8.20	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
530	伺服电机	ZL202330855715.5	外观设计	2023.12.26	2024.8.20	雷赛智能	原始取得
531	电机驱动器	ZL202330870075.5	外观设计	2023.12.29	2024.8.20	雷赛智能	原始取得
532	电机驱动器的面板	ZL202330871038.6	外观设计	2023.12.29	2024.10.29	雷赛智能	原始取得
533	电机驱动器的人机交互模块	ZL202330871029.7	外观设计	2023.12.29	2024.11.19	雷赛智能	原始取得
534	伺服驱动器	ZL202430021512.0	外观设计	2024.1.12	2024.10.29	雷赛智能	原始取得
535	伺服驱动器	ZL202430021325.2	外观设计	2024.1.12	2024.12.17	雷赛智能	原始取得
536	光信号发射模块	ZL202430150193.3	外观设计	2024.3.22	2024.10.29	雷赛智能	原始取得
537	电子设备的机器视觉图像处理图形用户界面	ZL202430189933.4	外观设计	2024.4.8	2025.3.14	雷赛控制、雷赛智能	原始取得
538	插座式一体机的端面	ZL202430351228.X	外观设计	2024.6.7	2025.3.7	雷赛智能、雷智赋能	原始取得
539	散热器	ZL202430436984.2	外观设计	2024.7.12	2025.7.29	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
540	伺服驱动器	ZL202430438835.X	外观设计	2024.7.15	2025.3.7	雷赛智能	原始取得
541	一体式驱动电机的驱动模块	ZL202430508977.9	外观设计	2024.8.12	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
542	可编程逻辑控制器	ZL202430536545.9	外观设计	2024.8.23	2024.10.29	雷赛智能	原始取得
543	伺服驱动器的面板	ZL202430554462.2	外观设计	2024.8.30	2025.5.2	雷赛智能	原始取得
544	散热器	ZL202430556181.0	外观设计	2024.8.30	2025.5.2	雷赛智能	原始取得
545	伺服驱动器	ZL202430554609.8	外观设计	2024.8.30	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
546	电机驱动器	ZL202430571820.0	外观设计	2024.9.6	2025.5.2	雷赛智能	原始取得
547	电机的刹车插座	ZL202430587896.2	外观设计	2024.9.13	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
548	输入输出模块	ZL202430598747.6	外观设计	2024.9.20	2025.6.3	雷赛智能、雷赛控制	原始取得
549	可编程逻辑控制器	ZL202430612035.5	外观设计	2024.9.25	2025.6.3	雷赛智能、雷赛控制	原始取得
550	伺服驱动器	ZL202430618408.X	外观设计	2024.9.27	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
551	逆变模块	ZL202430618398.X	外观设计	2024.9.27	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
552	伺服驱动器控制板	ZL202430618402.2	外观设计	2024.9.27	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
553	伺服驱动器驱动板	ZL202430618406.0	外观设计	2024.9.27	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
554	电机的机壳	ZL202430631753.7	外观设计	2024.10.8	2025.6.3	雷赛智能	原始取得
555	编码器（十字联轴）	ZL202430721754.0	外观设计	2024.11.14	2025.7.29	雷赛智能	原始取得
556	散热器	ZL202430781903.2	外观设计	2024.12.9	2025.9.23	雷赛智能	原始取得
557	平面变压器电路板	ZL202430801770.0	外观设计	2024.12.17	2025.9.23	雷赛智能	原始取得
558	驱动器电路板	ZL202430819803.4	外观设计	2024.12.24	2025.9.19	雷赛智能	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
559	低压驱动器	ZL202330852711.1	外观设计	2023.12.26	2024.8.16	雷智赋能	原始取得
560	连接器（动力线）	ZL202430166219.3	外观设计	2024.3.28	2024.10.25	东莞鑫钻、雷智赋能	原始取得
561	连接器（编码器线）	ZL202430166220.6	外观设计	2024.3.28	2024.10.25	东莞鑫钻、雷智赋能	原始取得
562	立体式运动控制器（总线型）	ZL201830391901.7	外观设计	2018.7.19	2018.12.4	雷赛控制	原始取得
563	示教器（手持式）	ZL201830391903.6	外观设计	2018.7.19	2019.5.3	雷赛控制	原始取得
564	立体式功能扩展模块（总线型）	ZL201830391902.1	外观设计	2018.7.19	2019.6.11	雷赛控制	原始取得
565	带有代码编辑管理界面的屏幕显示面板	ZL202030818672.X	外观设计	2020.12.30	2021.8.10	雷赛控制	原始取得
566	显示屏幕面板的用于 IO 模块配置的图形用户界面	ZL202230270764.8	外观设计	2022.5.10	2022.10.18	雷赛控制	原始取得
567	显示屏幕面板的用于设备轴配置的图形用户界面	ZL202230270766.7	外观设计	2022.5.10	2022.10.18	雷赛控制	原始取得
568	显示屏幕面板的用于多通讯模式设备组态的图形用户界面	ZL202230270767.1	外观设计	2022.5.10	2022.10.18	雷赛控制	原始取得
569	显示屏幕面板的用于通讯形式配置的图形用户界面	ZL202230270768.6	外观设计	2022.5.10	2022.10.18	雷赛控制	原始取得
570	显示屏幕面板的用于设备功能设置的图形用户界面	ZL202230270787.9	外观设计	2022.5.10	2022.10.18	雷赛控制	原始取得
571	显示屏幕面板的用于离线设备组态的图形用户界面	ZL202230270801.5	外观设计	2022.5.10	2022.10.18	雷赛控制	原始取得
572	带设备配置的图形用户界面的电脑	ZL202230270765.2	外观设计	2022.5.10	2023.1.10	雷赛控制	原始取得
573	显示屏幕面板的用于输出模块参数配置的图形用户界面	ZL202230549659.8	外观设计	2022.8.22	2023.1.10	雷赛控制	原始取得

序号	专利名称	专利号	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人	取得方式
574	显示屏幕面板的用于高速 IO 模块轴参数设置的图形用户界面	ZL202230549676.1	外观设计	2022.8.22	2023.1.10	雷赛控制	原始取得
575	显示屏幕面板的用于输入模块参数配置的图形用户界面	ZL202230550131.2	外观设计	2022.8.22	2023.1.10	雷赛控制	原始取得
576	显示屏幕面板的用于显示 IO 模块资源使用列表的图形用户界面	ZL202230549660.0	外观设计	2022.8.22	2023.2.14	雷赛控制	原始取得
577	显示屏幕面板的用于高速 IO 模块输入参数配置的图形用户界面	ZL202230549677.6	外观设计	2022.8.22	2023.4.4	雷赛控制	原始取得
578	显示屏幕面板的用于 IO 模块配置的图形用户界面	ZL202230550127.6	外观设计	2022.8.22	2023.4.4	雷赛控制	原始取得
579	显示屏幕面板的用于可编程逻辑控制器编程图形用户界面	ZL202230775561.4	外观设计	2022.11.21	2023.7.14	雷赛控制	原始取得
580	显示屏幕面板的用于电子凸轮参数设置图形用户界面	ZL202230775131.2	外观设计	2022.11.21	2023.7.18	雷赛控制	原始取得
581	可编程控制器	ZL202330037768.6	外观设计	2023.2.7	2024.4.9	雷赛控制	原始取得
582	可编程控制器	ZL202430438684.8	外观设计	2024.7.15	2025.3.14	雷赛控制	原始取得
583	用于电脑的图形用户界面	ZL201930268316.2	外观设计	2019.5.28	2020.3.27	雷赛软件	原始取得
584	用于电脑的驱动器调试图形用户界面	ZL201930637632.2	外观设计	2019.5.28	2020.3.27	雷赛软件	原始取得
585	耦合器	ZL202430573068.3	外观设计	2024.9.9	2025.6.10	雷赛系统	原始取得

注：根据《中华人民共和国专利法》规定，发明专利权的期限为二十年，实用新型专利权的期限为十年，外观设计专利权的期限为十五年，均自申请日起计算。

（二）境外专利

序号	专利权人	专利名称	专利注册号	有效期限	申请国家/地区	专利类型
1	雷赛智能	US17870288	US17870288	2022.7.21-2042.7.20	美国	发明
2	雷赛智能	Closed-loop stepper motor control system, drive device and automation device	US17271427	2019.9.17-2039.9.16	美国	发明
3	雷赛智能	Ein Servoantrieb und Automatisierungsgerat	DE202021104191	2021.8.5-2031.8.4	德国	实用新型
4	雷赛智能	Integrierter Servomotor	DE202021106055	2022.11.5-2032.11.4	德国	实用新型
5	雷赛智能	Integrierter Motor und seine Automatisierungsvorrichtung	DE202022100371	2022.1.24-2032.1.23	德国	实用新型
6	雷赛智能	Mehrachsen-Motortreiber und automatisierte Vorrichtung	DE202022100531	2022.1.31-2032.1.30	德国	实用新型
7	雷赛智能	CONTROLLORE DI MOTORE MULTI-ASSE E DISPOSITIVO AUTOMATIZZATO	N.202022000001871	2023.11.22-2033.11.21	意大利	实用新型
8	雷赛智能	INTEGRATED SERVO MOTOR	NL2029647	2023.3.14-2033.3.13	荷兰	实用新型
9	雷赛智能	Servo driver	DM/232561	2023.9.18-2038.9.17	土耳其、越南、俄罗斯联邦、欧盟、韩国	外观设计
10	雷赛智能	Servo motor	DM/232569	2023.9.13-2038.9.12	美国、欧盟	外观设计
11	雷赛智能	Expansion module for a programmable controller	DM/232980	2023.9.28-2038.9.27	土耳其、越南、俄罗斯联邦、欧盟、韩国	外观设计
12	雷赛智能	Motors, electric	EU008752315	2021.11.08-2036.11.07	欧盟	外观设计

三、软件著作权

序号	软件名称	登记号	登记日期	著作权人	取得方式
1	DMC4400 运动控制卡软件 V1.0	2010SR042419	2012.3.21	雷赛智能	原始取得
2	两相混合式步进电机的数字控制软件[简称: DM556]V1.0	2011SR029751	2011.10.25	雷赛智能	继受取得
3	全数字两相步进驱动器软件[简称: DM432]V1.0	2011SR029753	2011.10.25	雷赛智能	继受取得
4	M420 两相步进驱动器软件 V1.0	2011SR029755	2011.10.25	雷赛智能	继受取得
5	全数字直流伺服驱动器软件[简称: DCS810]V1.0	2011SR029756	2011.10.25	雷赛智能	继受取得
6	M542 两相步进驱动器软件 V1.0	2011SR081489	2011.11.10	雷赛智能	继受取得
7	MA335 细分步进电机控制程序 V3.0	2011SR085588	2011.11.22	雷赛智能	继受取得
8	二相 E 系列步进驱动器软件 V1.0	2011SR085590	2011.11.22	雷赛智能	继受取得
9	三相 N 系列步进驱动器软件 V1.0	2011SR085592	2011.11.22	雷赛智能	继受取得
10	雷赛工业机器人的运动学正逆解的运动控制算法软件 V1.0	2018SR077593	2018.1.31	雷赛智能	原始取得
11	雷赛 L8EC 系列小功率高压交流伺服驱动软件	2021SR1336434	2021.9.7	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
12	雷赛 2CL3-EC 总线闭环步进驱动器软件	2021SR1336532	2021.9.7	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
13	雷赛驱动器参数自动化测试软件	2021SR1353056	2021.9.9	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
14	雷赛 LDC-ZJ 低压伺服驱动器软件 V1.0	2021SR1558460	2021.10.25	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
15	雷赛一体化 iCL57 步进驱动器软件 V1.0	2021SR1558464	2021.10.25	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
16	雷赛 3DM883 步进驱动器软件 V1.0	2021SR1558465	2021.10.25	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
17	雷赛 LD2-CAN7030 低压交流伺服驱动软件 V1.01	2021SR1558466	2021.10.25	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
18	雷赛 M542J 步进驱动器软件 V1.0	2021SR1558467	2021.10.25	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
19	雷赛电机驱动器选型工具软件	2021SR1558820	2021.10.25	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
20	雷赛手持调试器控制软件 V1.00.00	2021SR1723267	2021.11.12	雷赛智能、雷赛软件	原始取得
21	雷赛中压交流伺服驱动软件	2010SR056697	2010.10.28	雷赛软件	原始取得
22	雷赛经济型 DM 系列步进驱动软件	2010SR066297	2010.12.8	雷赛软件	继受取得
23	雷赛中低压直流伺服驱动软件	2010SR066299	2010.12.8	雷赛软件	继受取得
24	雷赛 ND 系列三相步进驱动软件	2010SR066300	2010.12.8	雷赛软件	继受取得
25	雷赛 ND 系列两相步进驱动软件	2010SR066303	2010.12.8	雷赛软件	继受取得

序号	软件名称	登记号	登记日期	著作权人	取得方式
26	雷赛低压交流伺服驱动软件	2010SR066304	2010.12.8	雷赛软件	继受取得
27	雷赛 DM 系列步进驱动软件	2010SR066307	2010.12.8	雷赛软件	继受取得
28	雷赛中压 M 系列步进驱动软件	2010SR066311	2010.12.8	雷赛软件	继受取得
29	雷赛低压 M 系列步进驱动软件	2010SR066313	2010.12.8	雷赛软件	继受取得
30	雷赛高压交流伺服驱动软件	2011SR012068	2010.12.8	雷赛软件	原始取得
31	雷赛 AM 系列两相步进驱动软件	2011SR012069	2010.12.8	雷赛软件	原始取得
32	雷泰 BASIC 运动控制指令集软件	2011SR012520	2011.3.15	雷赛软件	继受取得
33	DMC5480 运动控制卡软件	2011SR012521	2011.3.15	雷赛软件	继受取得
34	DMC2410 运动控制卡软件	2011SR012522	2011.3.15	雷赛软件	继受取得
35	DMC1000 运动控制卡软件	2011SR012523	2011.3.15	雷赛软件	继受取得
36	DMC1380 运动控制卡软件	2011SR028577	2011.5.14	雷赛软件	继受取得
37	DMC1410 运动控制卡软件	2011SR028578	2011.5.14	雷赛软件	继受取得
38	SC400 G 代码运动控制系统软件	2011SR028579	2011.5.14	雷赛软件	继受取得
39	Enc7480 数据采集卡软件	2011SR028580	2011.5.14	雷赛软件	继受取得
40	雷赛 HBS 系列混合伺服驱动软件	2011SR074451	2011.10.18	雷赛软件	原始取得
41	雷信图形处理软件	2013SR035814	2013.4.19	雷赛软件	继受取得
42	雷赛 iSV 系列一体交流伺服驱动软件	2013SR050635	2013.5.28	雷赛软件	原始取得
43	雷赛 iSS 系列一体简易伺服驱动软件	2013SR050840	2013.5.28	雷赛软件	原始取得
44	雷赛 iST 系列一体步进驱动软件	2013SR050842	2013.5.28	雷赛软件	原始取得
45	雷赛 IOC0640 数字 IO 控制卡软件	2013SR076833	2013.7.30	雷赛软件	原始取得
46	雷赛 DMC2C80 运动控制卡软件	2013SR076841	2013.7.30	雷赛软件	原始取得
47	雷赛 DMC2610 运动控制卡软件	2013SR077281	2013.7.30	雷赛软件	原始取得
48	雷赛 DMC3410 运动控制卡软件	2014SR008806	2014.1.21	雷赛软件	原始取得
49	雷赛 DMC3800 运动控制卡软件	2014SR009316	2014.1.22	雷赛软件	原始取得
50	雷赛自动变压器绕线机控制软件	2015SR092688	2015.5.28	雷赛软件	原始取得
51	雷赛自动马达外绕机控制软件	2015SR092696	2015.5.28	雷赛软件	原始取得
52	雷赛摆臂机器人控制软件	2015SR092926	2015.5.28	雷赛软件	原始取得
53	雷赛 DMC5410 运动控制软件	2015SR182741	2015.9.21	雷赛软件	原始取得
54	雷赛 IEC61131-3 高性能运动控制指令集软件	2015SR182751	2015.9.21	雷赛软件	原始取得
55	雷赛 DMC5800 运动控制卡软件	2015SR182885	2015.9.21	雷赛软件	原始取得
56	雷赛 SMC104 运动控制器系统软件	2015SR182975	2015.9.21	雷赛软件	原始取得
57	雷赛 BASIC 高性能运动控制指令集软件	2015SR183360	2015.9.21	雷赛软件	原始取得
58	雷赛 DMC-C1000 系列 CANOPEN 总线卡系统软件	2016SR024174	2016.2.1	雷赛软件	原始取得
59	雷赛 LD5 系列低压交流伺服驱动软件	2016SR311056	2016.10.28	雷赛软件	原始取得
60	雷赛 L6C 系列中功率高压交流伺服驱动软件	2016SR311066	2016.10.28	雷赛软件	原始取得
61	雷赛 L5 系列大功率高压交流伺服驱动软件	2016SR311171	2016.10.28	雷赛软件	原始取得

序号	软件名称	登记号	登记日期	著作权人	取得方式
	件				
62	雷赛 DMC-E3032 运动控制卡软件	2017SR515408	2017.9.14	雷赛软件	原始取得
63	雷赛 CAN 总线型低压步进驱动软件	2017SR617303	2017.11.10	雷赛软件	原始取得
64	雷赛 DM 系列高压步进驱动软件	2017SR617985	2017.11.10	雷赛软件	原始取得
65	雷赛 EtherCAT 总线型低压步进驱动软件	2017SR618454	2017.11.10	雷赛软件	原始取得
66	雷赛 L6E 系列中功率高压交流伺服驱动软件	2017SR618455	2017.11.10	雷赛软件	原始取得
67	雷赛 PMC316E EtherCAT 总线 IEC 版运动控制器软件	2018SR031339	2018.1.15	雷赛软件	原始取得
68	雷赛 BAC316E EtherCAT 总线 BASIC 版运动控制器软件	2018SR031344	2018.1.15	雷赛软件	原始取得
69	雷赛 DM 系列步进驱动软件	2018SR428773	2018.6.7	雷赛软件	原始取得
70	雷赛 M 系列步进驱动软件	2018SR481921	2018.6.26	雷赛软件	原始取得
71	雷赛微型步进驱动软件	2018SR481927	2018.6.26	雷赛软件	原始取得
72	雷赛 ND 系列步进驱动软件	2018SR483847	2018.6.26	雷赛软件	原始取得
73	雷赛低压交流伺服驱动软件	2018SR486574	2018.6.26	雷赛软件	原始取得
74	雷赛 CL 系列闭环步进驱动软件	2018SR600952	2018.7.31	雷赛软件	原始取得
75	雷赛高压混合伺服驱动软件	2018SR600962	2018.7.31	雷赛软件	原始取得
76	雷赛 H2 系列混合伺服驱动软件	2018SR600971	2018.7.31	雷赛软件	原始取得
77	雷赛 CL3-EC 系列总线型闭环步进驱动软件	2019SR0969422	2019.9.19	雷赛软件	原始取得
78	雷赛 L7 系列高压交流伺服驱动软件	2019SR0969432	2019.9.19	雷赛软件	原始取得
79	雷赛 LD2 系列低压交流伺服驱动软件	2019SR0971210	2019.9.19	雷赛软件	原始取得
80	雷赛 L6RS 系列中小功率高压交流伺服驱动软件	2020SR1860143	2020.12.18	雷赛软件	原始取得
81	雷赛 CL2C-RS86 闭环步进驱动器	2020SR1860144	2020.12.18	雷赛软件	原始取得
82	雷赛低压一体交流伺服驱动 ISV57T 软件	2020SR1860145	2020.12.18	雷赛软件	原始取得
83	雷赛 iCL 系列步进驱动软件	2020SR1860146	2020.12.18	雷赛软件	原始取得
84	雷赛 L6CAN 系列中小功率高压交流伺服驱动软件	2021SR0743448	2021.5.21	雷赛软件	原始取得
85	雷赛 CL86C	2021SR1011086	2021.7.9	雷赛软件	原始取得
86	雷赛 L8EC 系列小功率高压交流伺服驱动软件	2021SR2205272	2021.12.29	雷赛软件	原始取得
87	雷赛 DM432mini 步进驱动器软件	2021SR2205273	2021.12.29	雷赛软件	原始取得
88	雷赛 IS	2022SR1339724	2022.9.1	雷赛软件	原始取得
89	雷赛 CL1-728 通用型闭环步进驱动器软件	2022SR1341691	2022.9.2	雷赛软件	原始取得
90	雷赛 L7 系统大功率交流伺服驱动软件	2022SR1627073	2022.12.29	雷赛软件	原始取得
91	雷赛 L8 系列大功率交流伺服驱动软件	2022SR1627108	2022.12.29	雷赛软件	原始取得
92	雷赛双轴系列步进驱动软件	2023SR1100068	2023.9.19	雷赛软件	原始取得
93	雷赛 DM/CL-B 系列总线型步进驱动软件	2023SR1255973	2023.10.18	雷赛软件	原始取得

序号	软件名称	登记号	登记日期	著作权人	取得方式
94	雷赛 4DM3C 系列步进驱动软件	2023SR1565441	2023.12.5	雷赛软件	原始取得
95	雷赛 L7P 系列交流伺服驱动软件	2023SR1475999	2023.11.21	雷赛软件	原始取得
96	雷赛 L7N 系列交流伺服驱动软件	2023SR1476478	2023.11.21	雷赛软件	原始取得
97	雷赛 L5N 系列交流伺服驱动软件	2024SR1653570	2024.10.31	雷赛软件	原始取得
98	雷赛 L6P 系列交流伺服驱动软件	2024SR1667078	2024.11.1	雷赛软件	原始取得
99	雷赛 L7 系列 11-22KW 交流伺服驱动软件	2024SR1683663	2024.11.4	雷赛软件	原始取得
100	雷赛 220B 微电脑绕线机控制器软件	2010SR052083	2016.12.2	雷赛控制	继受取得
101	雷赛 220B 微电脑绕线机控制器软件	2010SR052084	2016.12.2	雷赛控制	继受取得
102	221B 微电脑绕线机控制器软件	2010SR052085	2010.10.8	雷赛控制	继受取得
103	雷赛 220B 微电脑绕线机控制器软件	2010SR052086	2016.12.2	雷赛控制	继受取得
104	雷赛 220B 微电脑绕线机控制器软件	2010SR052087	2016.12.2	雷赛控制	继受取得
105	雷赛微电脑绕线机控制器软件 CNC-220B	2010SR052088	2016.12.2	雷赛控制	继受取得
106	雷信图形处理软件	2011SR029054	2011.5.16	雷赛控制	继受取得
107	雷赛全自动绕线机开发软件	2011SR034457	2016.12.2	雷赛控制	原始取得
108	雷赛环形绕线机控制器软件	2011SR103376	2016.12.2	雷赛控制	原始取得
109	雷赛平行绕线机控制器软件	2012SR000145	2016.12.2	雷赛控制	原始取得
110	雷赛包胶机控制器软件	2012SR011615	2016.12.2	雷赛控制	原始取得
111	雷赛全自动系统控制软件	2012SR016333	2016.12.2	雷赛控制	原始取得
112	雷赛绞线机控制器软件	2012SR079259	2016.12.2	雷赛控制	原始取得
113	雷赛浸锡机控制器软件	2012SR079263	2016.12.2	雷赛控制	原始取得
114	雷赛马达绕线机控制器软件	2012SR093967	2016.12.2	雷赛控制	原始取得
115	雷赛 IEC 编辑器软件	2016SR361632	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
116	雷赛 DMC3600 运动控制卡软件	2016SR361737	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
117	雷赛控制卡上位机调试软件	2016SR361753	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
118	雷赛轨迹型直角坐标机器人控制软件	2016SR361756	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
119	雷赛 DMC1000B 运动控制卡软件	2016SR362114	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
120	雷赛 BASIC 编辑器软件	2016SR362313	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
121	雷赛 DMC3C00 运动控制卡软件	2016SR362317	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
122	雷赛自动马达内绕机控制软件	2016SR362355	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
123	雷赛 DMC5C00 运动控制卡软件	2016SR362368	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
124	雷赛 DMC5600 运动控制卡软件	2016SR362386	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
125	雷赛自动马达绑线机控制软件	2016SR362518	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
126	雷赛 DMC2410C 运动控制卡软件	2016SR362525	2016.12.9	雷赛控制	原始取得
127	雷赛自动绕线机 MCP 通用控制软件	2016SR367492	2016.12.12	雷赛控制	原始取得
128	雷赛 SMC6000 系列控制器软件	2018SR296322	2018.5.2	雷赛控制	原始取得
129	雷赛 SMC600 系列控制器软件	2018SR296332	2018.5.2	雷赛控制	原始取得
130	雷赛 DMC2000 系列运动控制卡软件	2018SR296340	2018.5.2	雷赛控制	原始取得
131	雷赛 DMC5800 运动控制卡软件	2018SR296357	2018.5.2	雷赛控制	原始取得

序号	软件名称	登记号	登记日期	著作权人	取得方式
132	雷赛数据采集卡运动控制软件	2018SR296659	2018.5.2	雷赛控制	原始取得
133	雷赛 DMC2000 系列运动控制卡软件	2018SR296679	2018.5.2	雷赛控制	原始取得
134	雷赛 IO 卡运动控制软件	2018SR296737	2018.5.2	雷赛控制	原始取得
135	雷赛 SMC-EtherCAT 控制器软件	2018SR512429	2018.7.3	雷赛控制	原始取得
136	雷赛 SMC100 系列控制器软件	2018SR513723	2018.7.4	雷赛控制	原始取得
137	雷赛 SMC-RTEX 控制器软件	2018SR513733	2018.7.4	雷赛控制	原始取得
138	雷赛 DMC-RTEX 总线卡软件	2018SR513754	2018.7.4	雷赛控制	原始取得
139	雷赛 DMC1000 系列运动控制卡软件	2018SR513775	2018.7.4	雷赛控制	原始取得
140	雷赛 DMC-EtherCAT 总线卡软件	2018SR513800	2018.7.4	雷赛控制	原始取得
141	雷赛 PAC-EtherCAT 控制器软件	2018SR513807	2018.7.4	雷赛控制	原始取得
142	雷赛 SMC300 系列控制器软件	2018SR513822	2018.7.4	雷赛控制	原始取得
143	雷赛总线扩展模块软件	2021SR0136951	2021.1.25	雷赛控制	原始取得
144	雷赛总线扩展模块软件	2021SR1568471	2021.10.26	雷赛控制	原始取得
145	雷赛 PMC600 总线型 PLC 软件	2021SR1713384	2021.11.12	雷赛控制	原始取得
146	雷赛 PCI 总线 2 轴运动控制卡 DMC1220 软件	2021SR1713388	2021.11.12	雷赛控制	原始取得
147	雷赛总线型运动控制软件	2021SR1713389	2021.11.12	雷赛控制	原始取得
148	雷赛 SMC632E 总线型运动控制器软件	2021SR2212939	2021.12.29	雷赛控制	原始取得
149	雷赛 LC2000 系列运动控制软件	2023SR0085204	2021.12.29	雷赛控制	原始取得
150	雷赛 MC500 系列运动控制软件	2023SR0085205	2023.1.13	雷赛控制	原始取得
151	雷赛 SC2 系列运动控制软件	2023SR0085206	2023.1.13	雷赛控制	原始取得
152	LeadVision 机器视觉软件	2024SR1476979	2024.10.9	雷赛控制	原始取得
153	五轴视觉全自动标定软件	2025SR0675802	2025.4.24	雷赛控制	原始取得
154	雷赛 R 系列模块软件	2025SR1893911	2025.9.28	雷赛控制	原始取得
155	雷赛控制卡 Motion 调试软件	2025SR1915597	2025.9.30	雷赛控制	原始取得
156	电脑花样机/模板机数字控制软件	2018SR235720	2018.4.8	雷赛系统	继受取得
157	NcElite 调试软件	2018SR266893	2018.4.19	雷赛系统	继受取得
158	伺服在线调试软件	2018SR266901	2018.4.19	雷赛系统	继受取得
159	NK500 运动控制器系统	2018SR266910	2018.4.19	雷赛系统	继受取得
160	基于 LPC43xx 系列 ARM CortexM4 架构 MCU 的 EtherCAT 总线协议 Master 功能的现实团建	2018SR266916	2018.4.19	雷赛系统	继受取得
161	基于 NK 运动控制器的 BASIC 扩展语言解释器软件	2018SR266924	2018.4.19	雷赛系统	继受取得
162	伺服控制器软件	2018SR266934	2018.4.19	雷赛系统	继受取得
163	基于嵌入式 WINCE 系统电脑花样机控制系统	2018SR287703	2018.4.27	雷赛系统	继受取得
164	智能服装电脑运模机参数设置软件	2018SR678483	2018.8.24	雷赛系统	原始取得
165	电脑花样模板机打版软件	2018SR804957	2018.10.9	雷赛系统	继受取得

序号	软件名称	登记号	登记日期	著作权人	取得方式
166	稳控智能控制系统	2018SR981839	2018.12.6	雷赛系统	原始取得
167	Flash 驱动系统	2019SR0057732	2019.1.17	雷赛系统	原始取得
168	缝纫数据分析系统	2019SR0057737	2019.1.17	雷赛系统	原始取得
169	工业用缝纫专用闭环步进驱动器软件	2019SR0113902	2019.1.31	雷赛系统	原始取得
170	电脑横机系统测试软件	2019SR0114042	2019.1.31	雷赛系统	原始取得
171	工业用缝纫机专用伺服控制器软件	2019SR0332498	2019.4.15	雷赛系统	原始取得
172	工业用缝纫机专用伺服在线调试软件	2019SR0364937	2019.4.22	雷赛系统	原始取得
173	缝纫系统中使用的两重可逆加密解密算法软件	2019SR0473265	2019.5.16	雷赛系统	原始取得
174	PLC 指令流程编辑器软件	2019SR0635557	2019.6.20	雷赛系统	原始取得
175	雷赛 Lead Studio 软件	2021SR1948151	2021.11.30	雷赛系统	原始取得
176	雷赛 mPLC 下位机主模块软件	2021SR1948160	2021.11.30	雷赛系统	原始取得
177	雷赛模拟量 BD 模块软件	2021SR1948161	2021.11.30	雷赛系统	原始取得
178	雷赛分布式 IO 耦合器设备软件	2021SR1948201	2021.11.30	雷赛系统	原始取得
179	雷赛 MP16 点 MS32 点数字量模块软件	2021SR1948228	2021.11.30	雷赛系统	原始取得
180	雷赛 LC2000 系列控制软件	2023SR0074708	2023.1.12	雷赛系统	原始取得
181	雷赛 MC500 系列控制软件	2023SR0074706	2023.1.12	雷赛系统	原始取得
182	雷赛 SC2 系列控制软件	2023SR0074707	2023.1.12	雷赛系统	原始取得
183	雷赛总线扩展模块软件	2023SR1015965	2023.9.5	雷赛系统	原始取得
184	雷赛 DMC1000 系列运动控制卡软件	2023SR1015192	2023.9.5	雷赛系统	原始取得
185	雷赛 DMC-EtherCAT 总线卡软件	2023SR1348155	2023.10.31	雷赛系统	原始取得
186	雷赛 3000 系列脉冲控制卡软件	2023SR1015799	2023.9.5	雷赛系统	原始取得
187	雷赛 5000 系列脉冲控制卡软件	2023SR1016174	2023.9.5	雷赛系统	原始取得
188	雷赛 SC 系列运动控制软件	2024SR1922479	2024.11.28	雷赛系统	原始取得
189	雷赛 MC 系列运动控制软件	2024SR2249734	2024.12.31	雷赛系统	原始取得
190	雷赛 RZ 系列模块软件	2025SR1898231	2025.9.28	雷赛系统	原始取得
191	编码器应用软件	2025SR1090831	2025.6.25	上海雷赛机器人	原始取得

注：根据《计算机软件保护条例》规定，法人或者其他组织的软件著作权，保护期为 50 年，截止于软件首次发表后第 50 年的 12 月 31 日，但软件自开发完成之日起 50 年内未发表的，《计算机软件保护条例》不再保护。