

未來計劃及[編纂]

未來計劃及前景

有關未來計劃的詳細描述，見「業務－我們的戰略」。

[編纂]

我們估計，假設[編纂]未獲行使及[編纂]為每股股份[編纂]港元，經扣除我們就[編纂]應付的[編纂]佣金、費用及估計開支，我們將收取[編纂][編纂]約[編纂]港元。

我們擬將[編纂]用作以下用途，惟可因應不斷發展的業務需求及不斷變化的市況而作出調整。

- 約[編纂]港元(佔[編纂]的[編纂]%)將用於增強研發能力，以強化核心技術及傳感器產品的研發。該分配由兩個主要部分組成：基礎技術及產品相關研發。基礎技術分配專注於開發我們的核心空間感知平台(涵蓋算法開發、數據訓練及傳感器芯片定制)，該平台為我們整個生態系統的技術基礎。另一方面，產品相關研發分配則專注於特定的激光雷達及線激光傳感器，著重於確定精確的產品規格、應對不同的應用場景，並基於專有技術基礎實現最終產品。

我們的研發活動是我們競爭力的關鍵所在。於往績記錄期間，於2023年、2024年、2025年以及截至2026年3月31日止三個月，我們的研發成本分別為人民幣54.6百萬元、人民幣76.7百萬元、人民幣59.4百萬元及人民幣14.8百萬元。僱員薪酬一直是研發支出的最大組成部分，反映我們產品開發活動具有勞動密集及人才驅動的性質。截至2026年3月31日，我們的研發團隊共有110名成員，佔總員工數目約26.5%。研發資金的配置主要用於撥資：

- (i) 現有研發團隊的持續薪酬，以及在未來五年內擴充團隊以支持多個並行產品開發項目；
- (ii) 新激光雷達及線激光傳感器產品的開發，以回應新出現的市場機遇，包括應用於戶外服務機器人(如割草、泳池清潔及除雪機器人)、具身智能機器人及工業應用的產品；及
- (iii) 商業化我們dTOF激光雷達及先進線激光產品的的現有研發投資，包括客戶樣品的準備及由原型機至生產的過渡。

我們認為，有關研發分配屬合理及恰當。該計劃研發投資將於2026年至2030年五年期內逐步部署。下表載列從[編纂]中撥付計劃研發開支的估計年度明細：

年度	2026年	2027年	2028年	2029年	2030年	總計
計劃研發投資 (人民幣百萬元) ...	[編纂]	[編纂]	[編纂]	[編纂]	[編纂]	[編纂]

按年化基準計算，於2026年的計劃研發投資與我們於2024年在往績記錄期間的年度研發支出峰值基本持平。其後年度逐步增加，反映我們計劃擴大研發團隊規模以及多個並行開發項目推進至後期驗證及商業

未來計劃及[編纂]

化階段。就此而言，該逐年部署與我們已展現的研發投資吸納能力並非嚴重不成比例。

基礎技術

- [編纂]約[編纂]%或[編纂]港元於未來5年用於進一步研發及開發我們的空間感知技術，包括(i) [編纂]%用於開發芯片及相關核心技術，即定制化設計CMOS圖像傳感器芯片、定制化設計dTOF芯片，以及應用及研究空間感知相關MEMS傳感器，有助提升我們產品於不同產品類型中的準確度。我們擬將該等[編纂]用於招聘20至25名平均擁有五年以上經驗的工程師，以執行芯片及相關核心技術的開發。具體而言，該團隊將於2026年第四季度前完成規格驗證，於2027年第二季度前實現設計驗證及流片，並於2027年第四季度前最終完成樣品驗證及產品應用實施以實現量產；(ii) [編纂]%用於優化我們的核心算法和空間感知產品，例如3D空間感知AI算法、RGB-D融合感知、AI算法和多傳感器融合具身機器人空間感知產品，以提升產品的環境適應性。我們擬將該等[編纂]用於招聘10至15名平均擁有五年以上經驗的工程師，以推進我們核心算法及空間感知產品的優化。具體而言，該團隊將驗證機器人3D空間感知的算法規格並設計3D感知及RGB-D融合的傳感器設計，並於2027年上半年最終完成優化算法的產品級應用及量產部署；及(iii) [編纂]%用於加強基礎光學技術的發展，以提高產品的準確度。我們擬將該等[編纂]用於招聘5至10名平均擁有十年以上經驗的工程師，以推進基礎光學技術的發展。具體而言，該團隊將於2026年底前確定激光雷達和線激光的光學系統平台規範，於2027年上半年前優化光學系統設計及製造工藝，並於2027年底前將該新平台投入使用。

我們認為此舉符合我們的業務戰略，以持續投資空間感知產品，令我們維持技術領先地位，並提供創新的產品以應對不斷變化的市場需求。開發該等芯片及核心技術、優化算法及空間感知產品以及加強基礎光學技術，共同奠定支持我們於空間感知行業競爭優勢的技術基礎。此資金分配將加速新產品的開發時間，強化研發實力，並提升我們的能力，以於先進空間感知能力日益重要的多元化應用場景中把握新興市場機遇。

產品特定研發

- [編纂]約[編纂]%或[編纂]港元於未來5年用於開發新激光雷達產品，主要為掃地機器人提供更準確、更具成本效益及能源效益的產品，並支持在其他消費級智能設備中使用產品，包括(i)開發3D激光雷達產品。我們擬將該等[編纂]用於招聘10至15名平均擁有三年以上經驗的工程師，以開發激光雷達產品，包括人形機器人、四足機器人、工業機器人及服務機器人以及無人機。具體而言，我們未來的激光雷達產品開發計劃包括推出用於高端機器人的遠程激光雷達(2026年至2027年)及用於入門級機器人的中程型號

未來計劃及[編纂]

(2027年至2028年)。此外，我們計劃於2027年至2028年推出用於無人機的可掃描廣闊周圍區域的緊湊型激光傳感器及用於人形機器人的高可靠性固態架構，於2028年至2029年最終推出用於四足機器人的高成本效益固態迭代產品；(ii)開發dTOF產品。我們擬將該等[編纂]用於招聘30至35名平均擁有三年以上經驗的工程師，以開發用於掃地機器人的dTOF產品。具體而言，於2027年至2028年第一季度，該團隊將推動採用直接光時技術的前置激光深度傳感器的開發及客戶量產；及(iii)開發RGB-D傳感器產品。我們擬將該等[編纂]用於招聘10至15名平均擁有五年以上經驗的工程師，以開發用於具身AI機器人的RGB-D融合傳感器產品。具體而言，我們的路線圖涵蓋於2028年上半年實現結合多種數據源以生成詳細的百萬像素空間影像的高解像度3D傳感器的客戶量產，及於2029年上半年推出集成RGB-D及麥克風陣列的視聽融合模塊；

我們認為此舉符合我們推動多場景應用拓展的戰略，以建立全面的空間感知生態系統，尤其是於消費級智能設備領域。開發該等激光雷達、dTOF及RGB-D傳感器產品將強化產品於導航精準度、避障及環境建圖方面的能力，使我們能夠滿足日益複雜的客戶需求，並將業務版圖拓展至割草機器人、泳池清潔機器人及人形機器人等高增長應用領域。該等產品改良提供的性能特點使我們的產品於市場中脫穎而出，讓客戶的終端產品提供更佳用戶體驗，進而強化我們的競爭地位。

- [編纂]約[編纂]%或[編纂]港元於未來5年用於開發線激光傳感器產品，包括(i)開發目前產品組合並未涵蓋的3D打印應用的線激光產品。我們擬將該等[編纂]用於招聘5至10名平均擁有五年以上經驗的工程師，以開發用於3D打印機的高精度線激光模塊，實現微米級3D建模及貼合精度。具體而言，於2027年底前，該團隊將推動有關產品的開發及量產；(ii)優化我們的AI避障線激光傳感器，以提供更準確的避障能力。我們擬將該等[編纂]用於招聘15至20名平均擁有五年以上經驗的工程師，以開發我們的AI避障線激光傳感器。具體而言，該團隊將於2026年底前確定產品規格及架構，於2027年上半年完成原型設計及規格驗證，並於2027年下半年最終完成客戶端性能驗證及產品上市；及(iii)開發亞毫米級掃描線激光傳感器，以支持在工業場景使用我們的產品。我們擬將該等[編纂]用於招聘5至10名平均擁有五年以上經驗的工程師，以開發亞毫米級線激光模塊。具體而言，我們計劃於2028年底前實現首款此類產品的量產及商業化上市，並於2029年底實現另一款工業級產品的商業化上市。

我們認為此分配符合我們的業務戰略，以透過將空間感知能力拓展至工業及商業應用，推動多場景應用拓展。開發3D打印應用的線激光產品將使我們進軍增材製造市場，而在該市場中，精準深度測量及表面輪廓形成對品質管控及流程優化至關重要。優化

未來計劃及[編纂]

AI避障線激光傳感器將提升機器人及自動導引車應用產品的性能及安全特性，滿足工業自動化及物流領域對更精密感知系統日益增長的需求。此外，開發亞毫米級掃描線激光傳感器將使我們能服務製造、品質保證及量測行業中的毫米級及亞毫米級近場測量精度及檢測應用，該領域重視極致精度。該等舉措共同拓展我們目前聚焦領域以外的潛在市場，並進軍需要先進空間感知技術的鄰近高價值領域。

- [編纂]約[編纂]%或[編纂]港元用於開發新工業應用產品，包括(i)開發割草機器人及泳池清潔機器人的空間感知產品。我們擬將[編纂]用於招聘10至15名平均擁有五年以上經驗的工程師，以開發用於服務機器人的專用激光雷達及線激光解決方案。具體而言，我們計劃於2028年上半年開發及推出用於割草機器人激光雷達的激光雷達產品，並於2027年底前開發及推出用於泳池清潔機器人的激光雷達產品；及(ii)開發其他工業應用的空間感知產品。我們擬將該等[編纂]用於招聘10至15名平均擁有五年以上經驗的工程師，以探索工業市場應用並開發定制解決方案。具體而言，該團隊將於2027年下半年最終完成產品開發並推出該產品。

我們認為此舉符合我們推動多場景應用拓展的戰略，以建立全面的空間感知生態系統，尤其是於消費級智能設備領域。開發割草機器人及泳池清潔機器人的空間感知產品，為我們向室外自主應用的戰略性拓展，該領域環境複雜、照明條件多變及地形多樣，而我們的先進空間感知技術能有效應對其獨特技術挑戰。該等室外應用須具備經強化的耐用性、耐候性及精密導航能力，為我們創造提供高價值卓越空間感知產品的機遇。

- [編纂]約[編纂]%或[編纂]港元用於開發我們的技術平台，包括開發我們的AI代理，以支持我們的產品開發；及我們C系列芯片的升級和開發。我們擬將該等[編纂]用於招聘25至30名平均擁有十年以上經驗的工程師，以開發及優化專有AI代理平台。具體而言，該團隊將於2027年上半年完成第一代AI代理的開發，並於2027年底前進行內部測試及持續迭代，以實現更高效的開發及營運工作流程。該AI代理旨在自動化及優化我們的研發工作流程(涵蓋數據分析、工具生成、風險評估及產品設計)，以顯著提高研發效率，擴大並行項目的能力，並降低開發風險及人為錯誤。

未來計劃及[編纂]

我們認為此分配符合我們的增長戰略，從研發角度盡量提高整個價值鏈的研發效率。開發AI智能體平台將令從初步設計與模擬到測試與驗證的產品開發週期各階段實現自動化及優化，從而縮短開發時間，使工程團隊能專注於更高價值的創新活動。與此同時，我們C系列芯片的升級及開發將提供統一及可擴展的運算架構，可橫跨多條產品線運用，創造協同效應以加快新產品上市，同時確保性能標準一致，減少各個應用的定制化開發工作需要。

我們的新產品開發戰略反映清潔與服務機器人由室內環境過渡至戶外及庭院應用的行業趨勢。該等應用場景拓展有別於按市場分部劃分機器人產品的定位，室外應用亦未必對應高端機器人產品。不同的工作環境創造新的感知需要(例如更長的距離、抗強光及防風雨氣候)，該等需要與具身智能機器人的技術要求重疊，因而擴大我們的潛在市場總額。因此，儘管我們計劃就高端機器人應用首先開發高性能長距離激光雷達產品，惟我們的產品路線圖亦涵蓋用於入門級機器人的中端產品，反映我們旨在應對不同性能規定及細分市場，而非僅專注於高端應用。研發中的核心產品概述如下：

產品／項目	感知距離	主要規格	發展階段	預期時間表
VH96 (長距多線LiDAR)	最多70米	96線；精確度±3厘米	DVTI原型機	正準備客戶樣品；目標於2026年下半年至2027年推出
VSI (中距3D傳感器) ..	最多8米	3D深度解像度100x40；精確度2厘米	開發中	入門級機器人；目標於2027至2028年推出
VC3 (強光LiDAR)	最多15米	抗100Klux強光；精確度2.5厘米	開發中	於2026年下半年為客戶提供工程驗證測試樣品；目標於2026年下半年至2027年推出
N1 (泳池避障傳感器)	最多40米	精確度5厘米	DVT原型機	於2026年下半年小批量生產及初步商業交付；目標於2026年年底推出
AI避障線激光	不適用	2026年年終前確定規格	規格階段	於2027年下半年推出原型機；於2028年推出
次毫米掃描線激光 ...	不適用	次毫米精確度	開發中	量產／於2028年年底前推出

未來計劃及[編纂]

- 約[編纂]港元(佔[編纂]的[編纂]%)將用於提升製造能力；
- [編纂]約[編纂]%或[編纂]港元將用於建設新製造設施(包括中山設施)，預期該等設施將位於中國華南或華東地區，主要用於生產我們的dToF激光雷達、線激光傳感器、點激光傳感器、3D激光雷達及水下激光雷達產品。憑藉新製造設施，我們預期2030年的年產能將達約130百萬件；
- [編纂]約[編纂]%或[編纂]港元將用於升級現有生產線，包括採購新製造設備及升級質量控制系統，主要用於收購(i)表面貼裝技術生產線，用以加工PCBA半成品；(ii)精密裝配設備，用以將結構零部件及半成品自動化組裝成模塊；及(iii)光學標定及測試設備，用以提升我們產品的精準度及穩定性。我們計劃因應預期市場需求分階段實施該等產能升級；
- [編纂]約[編纂]%或[編纂]港元將用於生產設施翻新，包括室內裝修及改造工程，以容納我們的生產線及設備；

我們認為此分配符合我們的增長戰略，以盡量提高製造效率及擴大產能以滿足預期的需求增長，並通過卓越的智能製造建立全球品牌。建設新製造設施將為我們提供額外產能及營運靈活性，使我們能夠因應市場擴張擴大產量。利用先進自動化設備及工藝優化技術升級現有生產線，將提高製造吞吐量，降低單位生產成本，增強產品一致性和良率。設施改造將進一步革新製造基礎設施，以適應新產品及流程，創造更高效、適應力更強的生產環境，支持我們不斷發展的產品組合，並使我們能夠隨業務持續增長實現規模經濟。

於2023年、2024年及2025年及截至2026年3月31日止三個月，坪山生產基地的利用率分別為79.9%、73.8%、85.0%及61.7%。惠州生產基地於2024年9月開始運作。於2024年、2025年及截至2026年3月31日止三個月，惠州生產基地的利用率分別為77.0%、92.3%及95.2%。儘管我們尚未達到最高製造能力，惟該等數字根據理論最高產能假設計算得出，並未全面反映我們的業務實際營運限制及策略要求。例如，我們的現有生產主要集中在掃地機器人空間感知產品，這需要特定生產線配置、測試協定及質量控制流程。隨著我們執行擴張至泳池清潔機器人及割草機器人等新細分市場的策略，我們的製造要求發生根本性變化。該等新產品類別需要不同的生產設備、專門校準設施、不同的測試環境及不同的質量保證程序，故無法簡單運用為掃地機器人應用而設計的現有生產能力。

未來計劃及[編纂]

我們相信，我們的計劃產能擴充得到預測市場需求的支持。根據灼識諮詢的資料，預期到2030年，全球掃地機器人的出貨量將達約60百萬台，由於每個掃地機器人通常整合多種空間感知元件，用於導航、避障及沿牆行進，因此空間感知產品的需求量，實際上是掃地機器人出貨量的數倍之多。基於該等預測，並假設我們維持目前的市場份額，僅掃地機器人應用的隱含出貨需求已經足夠龐大。此外，庭院機器人及泳池清潔機器人等新應用場景需專用的生產線，無法利用我們現有的掃地機器人產能，且預期每年將帶來數千萬台的需求。我們計劃配合預期的市場需求分階段實施此擴充，各階段的時間點及規模將參考訂單量、設計訂單項目管線及我們現有設施的利用率水平釐定。倘市場需求不及預期，我們或會推遲新產能的調試，或將生產線重新部署至其他產品類別。憑藉我們於現有掃地機器人產品製造設施所建立的專門營運專業技術及經驗，我們認為，使其繼續專門聚焦於該市場，以掌握其預測的增長，在商業上具備優勢。因此，我們認為，我們有必要針對新應用場景建造新的製造設施。此外，我們的[編纂][編纂]計劃分配亦考慮維持緩衝能力，以適應需求波動、緊急客戶訂單及業務增長。

- 約[編纂]港元(佔[編纂]的[編纂]%)將用作營運資金及一般公司用途。

倘[編纂]獲悉數行使，基於[編纂]為每股股份[編纂]港元，我們將收取的[編纂]將約為[編纂]港元，在此情況下，我們擬將額外[編纂]按上述比例用於上述用途。

倘[編纂][編纂]未立即用於上述指定用途且在相關法律及法規允許的範圍內，該等所得款項淨額將存入持牌商業銀行及／或其他認可金融機構(定義見證券及期貨條例或其他司法權區的適用法律及法規)的短期計息賬戶。倘上述擬定[編纂]發生任何重大變更，我們將刊發適當公告。