

香港交易及結算所有限公司及香港聯合交易所有限公司對本公告的內容概不負責，對其準確性或完整性亦不發表任何聲明，並明確表示，概不對因本公告全部或任何部分內容而產生或因依賴該等內容而引致的任何損失承擔任何責任。

LDROBOT

SHENZHEN LDROBOT CO., LTD

深圳樂動機器人股份有限公司

(於中華人民共和國註冊成立的股份有限公司)

(股份代號：1236)

自願性公告 簽署物理AI領域戰略合作協議

本公告乃由深圳樂動機器人股份有限公司(「本公司」，連同其附屬公司統稱「本集團」)自願刊發。

本公司董事會(「董事會」)欣然宣佈，本公司近期與深圳佑駕創新科技股份有限公司(「佑駕創新」)正式簽署戰略合作協議(「合作協議」)。雙方旨在充分發揮各自在機器人和自動駕駛領域的技術優勢與市場資源，以物理AI技術共創、全場景落地、產業生態賦能為核心，依託本集團圍繞「感知入口+數據基石」形成的物理AI基礎設施能力、具身機器人整機研發能力及全球機器人生態資源，並結合佑駕創新基於數據飛輪的端到端大模型技術和多模態智能交互技術，聯合研發跨場景的物理AI解決方案，共同拓寬移動機器人場景邊界，力爭成為全球物理AI產業標杆。

合作協議

根據合作協議，雙方秉持「優勢互補、合作共贏」為原則，圍繞物理AI、具身智能領域開展深度協同，合作主要圍繞以下方向推進：

1. **聯合打造物理AI技術底座。**依託本集團在物理AI空間感知算法與模型、具身機器人本體開發與應用、真實世界數據與空間資產方面已形成的全棧能力，以及佑駕創新發揮在自動駕駛端到端模型、物理AI算法及海量真實場景數據閉環方面具備的深厚積累，雙方將在此基礎上聯合開展面向通用物理智能的世界模型研發。
2. **共建全場景物理AI產品矩陣。**雙方將結合本集團在物理AI空間感知技術、數據、具身機器人產品化方面的優勢，以及佑駕創新在自動駕駛技術、數據、工程化方面的優勢，協同開發面向物理AI應用場景的軟硬件一體化解決方案，打通最後一公里末端配送場景。同時，結合雙方在物理AI中的交互智能技術積累，將共同打造端到端多模態交互大模型，聚焦「共情、實時和擬人」的人機對話和動作互動，並聯合推出以「情緒價值」為核心輸出的機器人產品。
3. **推進場景落地與商業化協同。**聯合打造標杆示範項目，優先在深圳、長沙等佑駕創新無人車落地城市，選取工業園區、智慧社區、物流園區等場景，建設「機器人+無人車」全鏈路無人化示範基地，驗證物理AI解決方案可行性，形成可複製的落地模式。同步開展全球聯合品牌推廣與生態共建，共同參加機器人大會、國際車展等行業展會，聯合產業鏈上下游企業(傳感器、芯片、場景運營方)，構建物理AI產業生態，推動技術標準統一。

4. **數據與資源協同，夯實物理AI基礎。**雙方將圍繞物理AI和具身智能領域的數據基礎設施建設開展深度協同，打通本集團機器人端與佑駕創新車端的數據採集鏈路，建立跨平台統一數據閉環；共建覆蓋室內外、結構化與非結構化場景的高質量場景庫，聯合搭建高保真仿真測試環境，共同制定數據標準與標注規範，探索建立統一的數據治理框架，形成數據驅動算法持續迭代的正向飛輪，為物理智能基礎模型的研發與升級提供堅實的數據資源支撐。
5. 具體產品聯合開發計劃及落地方案，以雙方另行簽署的《合作開發協議》為準。

簽訂合作協議的理由及裨益

物理AI作為連接數字智能與物理世界的核心技術，正驅動移動機器人、智能駕駛產業從「單點技術」向「全場景具身智能」跨越，成為萬億級物理智能應用市場的核心增長引擎。雙方在具身機器人及智能駕駛領域技術互補性突出、場景協同性強，具備深厚合作基礎與廣闊市場空間。

本次合作順應物理AI、具身智能產業發展趨勢，充分發揮本集團在物理AI空間感知、具身機器人整機研發、全球渠道生態構建等核心能力，以及佑駕創新在L2+至L4級自動駕駛、車規級量產經驗、多模態交互大模型等優勢。

董事會認為，本次戰略合作能夠加速物理AI技術從研發走向規模化落地，拓寬了機器人與無人車應用場景邊界，有助於提升雙方產品綜合競爭力與全球化佈局能力，助力產業高質量發展。

有關佑駕創新的資料

佑駕創新致力於以技術創新塑造汽車智能化產業生態，改善道路安全，提升駕駛體驗，專注於智能駕駛、智能座艙、智慧出行、智慧物流等技術的創新與落地，憑藉全棧自研平台化技術、軟硬體一體化研發能力及先進的量產能力，堅持「客戶為先、聚焦場景、迭代產品、擴大邊界」策略，持續開發自動化程度不斷提高的解決方案，致力成為推動行業智能化變革的關鍵力量。佑駕創新的H股在香港聯合交易所有限公司主板上市(股份代號：2431)。

有關本集團之業務

本集團致力於用感知賦能機器人看懂物理世界，作為全球領先的以感知智能為基礎的全棧式智能機器人企業，憑藉多模態感知產品、AI空間智能模型與算法以及高效的機器人通用開發平台，公司構建了智能機器人領域從底層技術到上層應用落地的完整能力。樂動機器人從感知出發，挖掘機器人產業發展中的各種需求，發展機器人垂直賽道，推動具身機器人落地改善生活。

承董事會命
深圳樂動機器人股份有限公司
董事長
周偉

香港，2026年6月11日

截至本公告日期，董事會包括執行董事周偉先生、郭蓋華先生及張軍先生，非執行董事黃喜博士及獨立非執行董事程浩先生、閆紅玉博士及康錦里先生。