

北京市金杜律师事务所
关于奥比中光科技集团股份有限公司
首次公开发行股票并在科创板上市
之
补充法律意见书（三）

致：奥比中光科技集团股份有限公司

北京市金杜律师事务所（以下简称金杜或本所）接受奥比中光科技集团股份有限公司（以下简称发行人或公司或奥比中光）的委托，担任发行人首次公开发行股票并上市（以下简称本次发行上市）的专项法律顾问。

根据《中华人民共和国证券法》（以下简称《证券法》）、《中华人民共和国公司法》《科创板首次公开发行股票注册管理办法（试行）》《律师事务所从事证券法律业务管理办法》（以下简称《证券法律业务管理办法》）、《律师事务所证券法律业务执业规则（试行）》（以下简称《证券法律业务执业规则》）和《公开发行证券公司信息披露的编报规则第12号—公开发行证券的法律意见书和律师工作报告》等中华人民共和国（以下简称中国，为本法律意见书之目的，不包括香港特别行政区、澳门特别行政区和台湾地区）现行有效的法律、行政法规、规章和规范性文件及中国证券监督管理委员会（以下简称中国证监会）的有关规定，金杜已于2021年6月22日出具了《北京市金杜律师事务所关于奥比中光科技集团股份有限公司首次公开发行股票并在科创板上市的法律意见书》（以下简称《法

律意见书》)和《北京市金杜律师事务所关于奥比中光科技集团股份有限公司首次公开发行股票并在科创板上市之律师工作报告》,已于2021年8月16日出具了《北京市金杜律师事务所关于奥比中光科技集团股份有限公司首次公开发行股票并在科创板上市之补充法律意见书(一)》(以下简称《补充法律意见书(一)》),于2021年9月29日出具了《北京市金杜律师事务所关于奥比中光科技集团股份有限公司首次公开发行股票并在科创板上市之补充法律意见书(二)》(以下简称《补充法律意见书(二)》)及更新出具了《北京市金杜律师事务所关于奥比中光科技集团股份有限公司首次公开发行股票并在科创板上市之律师工作报告》。

鉴于上海证券交易所(以下简称上交所)于2021年10月13日出具了《关于奥比中光科技集团股份有限公司首次公开发行股票并在科创板上市的审核中心意见落实函》(上证科审(审核)(2021)630号)(以下简称《审核中心意见落实函》),本所现根据《审核中心意见落实函》所涉及的法律事项,出具本补充法律意见书。

本补充法律意见书是对《法律意见书》《补充法律意见书(一)》《补充法律意见书(二)》的补充,并构成其不可分割的一部分。

本所在《法律意见书》中发表法律意见的前提、声明和假设同样适用于本补充法律意见书。除非文义另有所指,本补充法律意见书中的简称和词语与《法律意见书》《补充法律意见书(一)》《补充法律意见书(二)》具有相同含义。

本所及经办律师同意将本补充法律意见书作为发行人申请本次发行并上市所必备的法律文件,随其他申报材料一同上报上交所,并依法对所出具的补充法律意见承担相应的法律责任。

本补充法律意见书仅供发行人为本次发行并上市之目的使用,未经本所同意,不得用作任何其他目的。

本所及经办律师根据《证券法》《证券法律业务管理办法》《证券法律业务执业规则》和中国证监会的其他有关规定,按照律师行业公认的业务标准、道德规

范和勤勉尽责精神，对发行人提供的有关文件和事实进行了核查、验证，现出具补充法律意见如下：

一、 《审核中心意见落实函》

“五、请发行人结合与宁波盈芯专利诉讼相关情况，进一步说明：（1）诉讼涉及的产品收入金额以及占比情况；（2）诉讼案件的进展情况及预计结案时间；（3）宁波盈芯相关诉讼请求的依据和理由，公司认为不存在侵犯宁波盈芯相关专利权的依据和理由；（4）结合前述问题，分析相关诉讼是否对公司生产经营产生重大不利影响，是否导致公司不符合“发明专利合计 50 项以上”的科创属性指标。

请保荐机构和发行人律师核查并发表明确意见。”

截至本补充法律意见书出具之日，公司与宁波盈芯信息科技有限公司（以下简称宁波盈芯）及西安交通大学（以下简称西安交大，作为部分专利共有人）已签署相关协议，宁波盈芯已撤回相关诉讼，不会对公司生产经营产生重大不利影响，协议范围涵盖宁波盈芯（含西安交大共有）的全部专利，不存在其他纠纷或潜在纠纷。除此之外，公司不存在专利方面诉讼或纠纷，不会导致公司不符合“发明专利合计 50 项以上”的科创属性指标，具体说明如下：

（一）诉讼涉及的产品收入金额以及占比情况

根据起诉状资料，公司被诉产品分别为 AstraE（Deeyea）系列产品、Astra 系列产品和 Astra P 系列产品，被诉产品营业收入占比情况如下：

单位：万元

项目	2021 年 1-6 月		2020 年度		2019 年度		2018 年度	
	销售收入	占比	销售收入	占比	销售收入	占比	销售收入	占比
Astra	3,776.96	23.39%	6,106.28	24.19%	7,261.81	12.19%	7,411.33	35.64%
Astra E (注)	5,528.56	34.23%	10,247.88	40.60%	39,199.43	65.79%	2,932.43	14.10%
Astra P	-	-	-	-	4,043.60	6.79%	9,671.61	46.51%
合计	9,305.52	57.62%	16,354.16	64.79%	50,504.84	84.77%	20,015.37	96.25%

注：公司 AstraE（Deeyea）系列产品 2018-2020 年销售收入 376.29 万元。根据公司最新收到广东省深圳市中级人民法院《先行调解通知书》附件资料，起诉方引用招股说明书数据举证被诉产品 AstraE（Deeyea）系列产品 2018-2020 年销售收入 52,379.74 万元，该销售金额对应公司 AstraE 所有系列产品。此处谨慎起见，按照 Astra E 金额更新披露被诉产品收入规模。

报告期内，公司被诉产品营业收入分别为 20,015.37 万元、50,504.84 万元、16,354.16 万元和 9,305.52 万元，占当期营业收入的比例分别为 96.25%、84.77%、64.79%和 57.62%。

根据公司收到的起诉状资料，起诉方起诉上述产品侵权的依据仅有公司首次申报披露的招股说明书，除此之外，起诉资料中未有对公司上述产品涉及专利侵权具体分析或其他依据。由于法院在受理知识产权诉讼案件时，并不会对起诉状中涉及产品是否侵权进行实质判断，且不要求起诉方对起诉状中涉及产品侵权情况进行具体举证，因此在司法实践中，起诉方可以根据其主观目的，在起诉状中提及起诉对象各个产品，使其成为涉诉产品，并获得法院受理。

（二）诉讼案件的进展情况及预计结案时间

1. 起诉方基本情况

企查查公开资料显示（宁波盈芯的公开官网 <http://www.rgbdsense.cn> 无法打开），该公司成立于 2013 年 10 月，经营范围主要为“网络信息技术研发；计算机软硬件开发、销售；自营或代理货物和技术的进出口”，不存在生产相关的经营范围。公开资料显示，宁波盈芯创办人为葛晨阳，其为西安交通大学任职教师。

该公司的基本情况如下表所示：

企业名称：	宁波盈芯信息科技有限公司
法定代表人：	葛晨阳
统一社会信用代码：	913302120792130242
住所：	浙江省宁波市鄞州区天童北路 1107 号 2702-36 室
注册资本：	1,501.5015 万元人民币
实缴出资：	751.6511 万元人民币
企业类型：	有限责任公司（自然人投资或控股）
经营范围：	网络信息技术研发；计算机软硬件开发、销售；自营或代理货物和

	技术的进出口，但国家限制经营或禁止进出口的货物和技术除外；以及其他按法律、法规、国务院决定等规定未禁止或无需经营许可的项目和未列入地方产业发展负面清单的项目。			
成立日期：	2013年10月17日			
股权结构：	序号	股东名称	认缴出资（万元）	出资比例
	1	葛晨阳	524.9255	34.96%
	2	余姚市阳明智行投资中心（有限合伙）	352.8529	23.50%
	3	余姚市芯晨企业管理合伙企业（有限合伙）	225.2244	15.00%
	4	吴晖	150.1496	10.00%
	5	舜宇光学（浙江）研究院有限公司	148.6486	9.90%
	6	卢眈眈	75.0748	5.00%
	7	周艳辉	24.6257	1.64%
		合计	1,501.5015	100.00%

2. 诉讼案件基本情况

宁波盈芯分别于2021年8月26日、2021年9月6日和2021年10月20日针对公司向深圳市中级人民法院提起了5项专利侵权纠纷诉讼，相关诉讼文件载明内容如下：

提交时间	相关文本	诉讼请求	公司的被诉产品	起诉方的涉案专利
2021年8月26日	《民事起诉状》	以发行人侵害其 ZL201210490257.0 发明专利权为由，诉请发行人停止侵害该发明专利权，包括但不限于停止制造、销售、许诺销售 AstraE（Deeyea）系列产品，并赔偿经济损失 300 万元以及承担案件相关公证费、律师费、诉讼费等费用	AstraE（Deeyea）系列产品	ZL201210490257.0 发明专利权
2021年9月6日	《变更诉讼请求申请书》	前述《民事起诉状》载明的诉讼请求中赔偿经济损失金额由 300 万元变更为 1,750 万元		
	《民事起诉状》	以发行人侵害其 ZL201210490257.0 发明专利权为由，诉请发行人立即停止侵害该发明专利权，包括但不限于停止制造、销售、许诺销售 Astra 系列产品，并赔偿经济损失 700 万元以及承担案件相关公证费、律师费、诉讼费等费用	Astra 系列产品	
	《民事起诉状》	以发行人侵害其 ZL201210490225.0 发明专利权为由，诉请发行人立即停止侵害该发明专利权，包括但不限于停止制造、销售、许	Astra P 系列产品	ZL201210490225.0 发明专利权

提交时间	相关文本	诉讼请求	公司的被诉产品	起诉方的涉案专利
		诺销售 Astra P 系列产品，并赔偿经济损失 950 万元以及承担案件相关公证费、律师费、诉讼费等费用		
2021 年 10 月 20 日	《民事起诉状》	以发行人侵害其 ZL201410050742.5 发明专利权为由，诉请发行人立即停止侵害该发明专利权，包括但不限于停止制造、销售、许诺销售 AstraE (Deeyea) 系列产品，并赔偿经济损失 1,750 万元以及承担案件相关公证费、律师费、诉讼费等费用	AstraE (Deeyea) 系列产品	ZL201410050742.5 发明专利权
	《民事起诉状》	以发行人侵害其 ZL201610250214.3 发明专利权为由，诉请发行人立即停止侵害该发明专利权，包括但不限于停止制造、销售、许诺销售、使用型号 MX6000、MX6300 的深度引擎芯片，并赔偿经济损失 2,700 万元以及承担案件相关公证费、律师费、诉讼费等费用	注	ZL201610250214.3 发明专利权

注：该诉状提及的产品为 MX6000、MX6300 深度引擎芯片，而相关芯片仅是公司产品的一个部件。

根据上述资料，宁波盈芯以公司未经许可，为生产经营目的实施其“ZL201210490257.0”、“ZL201210490225.0”、“ZL201410050742.5”和“ZL201610250214.3”四项发明专利权（统称“涉案专利”），构成对涉案专利侵害为由，提起五项民事诉讼，诉请公司停止制造、销售、许诺销售 AstraE(Deeyea) 系列产品、Astra 系列产品、Astra P 系列产品及 MX6000、MX6300 的深度引擎芯片（统称“被诉产品”），并赔偿经济损失合计 7,850 万元以及承担案件相关公证费、律师费、诉讼费等费用。

3. 诉讼案件的进展情况及预计结案时间

2021 年 11 月 1 日，公司与宁波盈芯、西安交大（上述涉案专利中 ZL201410050742.5、ZL201610250214.3 两项专利系西安交大和宁波盈芯共有专利，西安交大在签署协议前已履行其内部程序同意签署本协议）已达成相关的授权及和解协议。截至本补充法律意见书出具之日，宁波盈芯已撤回相关诉讼，各方按照签署协议正常履行，不存在其他争议纠纷。

在上述授权及和解协议签署之后，发行人已不存在由于宁波盈芯拥有的发明专利权或西安交大拥有的 3D 结构光领域的发明专利权引致生产经营受到重大不

利影响，或不符合“发明专利合计 50 项以上”的科创属性指标的风险。

截至本补充法律意见书出具之日，公司未有任何其他专利纠纷或诉讼。

（三）宁波盈芯相关诉讼请求的依据和理由，公司认为不存在侵犯宁波盈芯相关专利权的依据和理由

1. 宁波盈芯相关诉讼请求的依据和理由

根据公司收到的诉讼材料，宁波盈芯诉讼请求的依据和理由为“自身的专利证书、专利缴费记录、奥比中光的招股说明书（申报稿）”，除此之外，未举证其他关于公司被控侵权产品存在侵权的事实依据，包括其技术与公司产品对比分析等。

2. 公司认为不存在侵犯宁波盈芯相关专利权的依据和理由

（1）公司建立了完善的知识产权体系，且部分知名大客户合作之前会进行专利不侵权调查，截至目前公司未有任何其他专利纠纷或诉讼

A.公司建立完善知识产权体系，截至目前未有任何其他专利纠纷或诉讼

公司十分注重技术研发投入和知识产权的保护，公司自成立之初就非常重视知识产权风险防控体系的建设，已建立了《专利管理制度》《IP 跟踪操作规程》《IP 监控操作规程》等一套完善的控制体系和流程制度，并配置了专门的团队进行知识产权相关工作，在进行每一项新技术或新产品的研发时，都会对专利进行全面的检索分析和专利布局。

除本事项外，截至本补充法律意见书出具之日，公司自成立以来未有任何其他专利方面的纠纷或诉讼。

B.公司与部分知名大客户合作之前会进行专利不侵权调查

公司十分注重技术研发投入，以保证产品的持续竞争力。在与 OPPO、蚂蚁

集团等知名大客户合作之前，其会对公司的产品进行严苛的专利不侵权调查，相关产品的自主专利技术也都得到了客户的充分认可。除本事项外，公司自成立以来未有任何其他专利方面的纠纷或诉讼。

除此之外，根据行业信息了解，宁波盈芯并未使用其涉案专利技术从事规模商业化活动，根据公开信息查询，宁波盈芯也从未就专利事项向其他公司提起诉讼。

(2) 公司不存在侵犯宁波盈芯相关专利权的依据和理由

公司认为不存在侵犯宁波盈芯相关专利权的依据和理由如下：

第一，公司被诉产品使用自主的相关专利技术

根据起诉状资料，宁波盈芯的涉案专利基本情况如下：

专利号	专利名称	专利类型	申请日	授权公告日	专利权人
ZL201210490257.0	一种图像深度计算方法	发明	2012-11-27	2015-07-22	宁波盈芯
ZL201210490225.0	一种图像深度感知装置	发明	2012-11-27	2015-01-21	宁波盈芯
ZL201410050742.5	一种即插即用的深度摄像装置	发明	2014-02-13	2016-01-06	西安交大，宁波盈芯
ZL201610250214.3	三维深度感知装置及方法	发明	2016-04-21	2018-10-19	西安交大，宁波盈芯

上述宁波盈芯涉案专利技术系通过将参考散斑图与目标散斑图进行块匹配运动估计得到运动向量，再结合激光三角法计算得到深度图像，该技术属于众多单目散斑结构光技术中的一种。

公司被诉产品拥有自主研发的单目散斑结构光专利技术，包括自主研发的深度计算方法、深度感知装置等类似相关的发明专利技术，部分代表性发明专利如下：

技术领域	公司被诉产品使用的自主发明专利（已授权）技术
深度计算方法	深度图像引擎及深度图像计算方法（ZL201810124560.6） 一种光学三维传感专用 ASIC 芯片系统（ZL201410294727.5）

	多模式深度计算处理器以及 3D 图像设备 (ZL201710249885.2) 深度计算处理器以及 3D 图像设备 (ZL201720402542.0)
深度感知装置	一种实时生成目标深度信息的方法及其装置 (ZL201410012567.0) 一种图像信息处理装置(ZL201510825007.1) 结构紧凑的图像信息处理装置及用于其中的激光模组 (ZL201510992254.0) 用于 3D 成像的激光阵列 (ZL201710309222.5) 基于 VCSEL 阵列光源的深度相机 (ZL201710359556.3) 一种结构光投影模组和深度相机 (ZL201810245379.0)

公司对被诉产品技术拥有系统的专利布局与保护。截至 2021 年 6 月，公司已申请相关专利 333 项，累计获得相关授权专利 183 项，其中包括 55 项相关发明专利，在被诉产品 3D 视觉感知传感器（即装置）的深度计算算法、深度引擎芯片、自校准和补偿算法、系统设计、散斑发射/图像采集光学设计、系统结构与外观等细分技术领域进行了全面、系统的专利布局，如下表所示：

细分技术领域	专利申请总数量(项)	专利授权总数量(项)	其中：授权发明专利数量(项)
深度计算算法	22	8	8
深度引擎芯片	18	9	6
自校准和补偿算法	19	3	3
系统设计	32	15	6
系统结构与外观	73	60	3
散斑发射/图像采集光学设计	169	88	29
合计	333	183	55

第二，公司被诉产品未使用宁波盈芯的涉案专利技术

公司将被诉产品与宁波盈芯的涉案专利的技术特征进行逐项比对，二者存在多个核心技术点差别。公司被诉产品采用不同技术方案，不涉及宁波盈芯涉案专利的必要技术特征，部分特征完全不同，具体如下：

起诉方涉案专利	独立权利要求特征分解	公司被诉产品未使用涉案专利的对比分析
一种图像深度计算方法 (ZL201210490257.0)	a、采集具有已知深度信息的标准散斑图，作为基准 b、由图像传感器采集目标物体的输入散斑图序列 c、将所述输入散斑图序列中的各输入散斑图与标准散斑图进行块匹配运动估计，生成输入散斑图中图像块的运动向量 d、根据步骤 c 中各输入散斑图与标准散斑图进	①c 特征中，被诉产品中的芯片只计算并输出横向偏移(视差值标量)，并非运动向量 ②被诉产品本身不具备 d 特征，即不会进行深度计算，产品通过 USB 仅输出视差图

起诉方涉案专利	独立权利要求特征分解	公司被诉产品未使用涉案专利的对比分析
	<p>行块匹配运动估计所获得的输入散斑图中图像块的运动向量，以及上述标准散斑图的已知深度信息，结合激光三角测距方法，得到该图像块对应的深度信息</p> <p>f、对所述输入散斑图中的所有图像块的深度信息进行组合，得到所述目标物体的深度图</p>	<p>③f 特征中，被诉产品组合的是视差值，即将多个像素的视差值标量组合成视差图，并没有组合深度信息</p>
<p>一种图像深度感知装置 (ZL201210490225.0)</p>	<p>a、将外部的图像传感器采集获得的输入散斑图序列，以数字视频格式输出至所述图像自适应预处理子模块</p> <p>b、所述图像自适应预处理子模块对不同亮暗、信噪比、大小特性的输入散斑图序列进行自适应、一致性的预处理</p> <p>c、所述存储器中固定存储有深度距离信息已知的标准散斑图，该标准散斑图已进行过预处理</p> <p>d、所述块匹配运动估计子模块将预处理后的输入散斑图序列中各输入散斑图与标准散斑图进行比对，求取输入散斑图中图像块的位移量</p> <p>e、所述深度计算子模块根据输入散斑图中图像块的位移量来计算其深度信息，得到计算后的深度图序列</p> <p>f、其中所述块匹配运动估计子模块的工作过程为：在输入散斑图中提取大小为 $m \times n$ 的图像块 $block_{m \times n}$；通过微处理器在标准散斑图中，以图像块 $block_{m \times n}$ 所对应位置为中心、大小为 $M \times N$ 的搜索窗 $search_block_{m \times n}$ 内，按搜索策略和相似度测量指标来寻找该图像块的最优的匹配块，其中，M、N、n、m 都是整数，且 $M > m$、$N > n$，从而获得该图像块的位移量 $(\Delta x, \Delta y)$，即运动向量</p>	<p>①b 特征中，被诉产品中采用的高斯卷积滤波预处理方案，并不是自适应预处理</p> <p>②被诉产品不包括深度计算子模块，即不具备 e 特征，不会进行深度计算</p> <p>③f 特征中，被诉产品芯片中的微处理器的功能不同。被诉产品中的微处理器只负责调度、并不会“在标准散斑图中，以图像块 $block_{m \times n}$ 所对应位置为中心、大小为 $M \times N$ 的搜索窗 $search_block_{m \times n}$ 内，按搜索策略和相似度测量指标来寻找该图像块的最优的匹配块”</p> <p>④f 特征中，被诉产品中的芯片在执行匹配时，只计算并输出横向偏移，没有进行 y 方向的计算，即不计算 Δy</p>
<p>一种即插即用的深度摄像装置 (ZL201410050742.5)</p>	<p>1.一种即插即用的深度摄像装置，包括编码图案投射器、图像传感器、深度感知计算模块、编码压缩 USB 驱动模块，其中，</p> <p>a、编码图案投射器用于投射出一定波长范围的编码图案，对有效范围内待测量的投射空间和目标物体进行结构光编码，即特征标定；</p> <p>b、图像传感器用于实时接收编码图案投射器投射的编码图案，生成输入编码图像序列，并将输入编码图像序列以一定的视频格式送入深度感知计算模块；</p> <p>c、深度感知计算模块用于利用输入编码图像序列和参考编码图像进行深度计算、深度-灰度映射、视频缩放和图像数据格式转换，输出视频流数据；</p> <p>d、编码压缩 USB 驱动模块用于将符合其编码格式要求的视频流数据进行压缩和打包，再通过即插即用的 USB 接口上传到智能终端，</p> <p>e、其中，所述深度感知计算模块包括图像预处理子模块、块匹配运动估计子模块、深度计算子模块、深度-灰度映射子模块、视频缩放子模</p>	<p>①c 特征中，被诉产品不含有深度-灰度映射、视频缩放</p> <p>②e 特征中，不含有深度计算子模块、深度-灰度映射子模块、视频缩放子模块、图像数据格式转换子模块</p> <p>③g 特征中，被诉产品中的芯片只计算并输出横向偏移(视差值标量)，并非运动向量</p> <p>④被诉产品不含有 h、i、j、k 特征</p>

起诉方涉案专利	独立权利要求特征分解	公司被诉产品未使用涉案专利的对比分析
	<p>块、图像数据格式转换子模块，</p> <p>f、所述图像预处理子模块用于对输入的编码图像进行图像预处理；</p> <p>g、所述块匹配运动估计子模块从预处理后的输入编码图像中提取一定大小的图像块，以一定的搜索策略和相似度测量指标在参考编码图像中搜寻最优匹配块，获得该图像块与最优匹配块之间的最优偏移量，即运动向量，用 X 和 Y 轴的偏移量表示；</p> <p>h、所述深度计算子模块用于将得到 X 或 Y 轴的最优偏移量 Δm 结合参考编码图像的已知距离参数 d、图像传感器与编码图案投射器的基线距离 S、焦距 f 及图像传感器点距 μ，计算得到图像块中心点的深度信息 d_1，其中，所述深度计算子模块根据以下深度计算公式计算 d_1：</p> $d' = d - \frac{\Delta m \mu d^2}{fS + \Delta m \mu d} = \frac{fSd}{fS + \Delta m \mu d}$ <p>其中，最优偏移量 Δm 等于输入编码图像块对应参考图案的中心点 x 坐标值-最优匹配块中心点 x_1 坐标值，或输入编码图像块对应参考图案的中心点 y 坐标值-最优匹配块中心点 y_1 坐标值；</p> <p>i、所述深度-灰度映射子模块用于根据深度-灰度映射关系将计算出的深度信息映射为灰度值，利用深度图表示投射空间和目标物体的距离信息；</p> <p>j、所述视频缩放子模块用于按照缩放控制参数对深度图进行比例缩放；</p> <p>k、所述图像数据格式转换子模块用于将缩放后的深度图进行数据格式转换，以符合编码压缩 USB 驱动模块的视频流数据格式。</p>	

起诉方涉案专利	独立权利要求特征分解	公司被诉产品未使用涉案专利的对比分析
三维深度感知装置及方法 (ZL201610250214.3)	<p>1.一种三维深度感知装置，</p> <p>a、包括同步触发模块、MIPI 接收/发送模块、复用核心计算模块，存储控制器模块和存储器；</p> <p>b、其中，所述同步触发模块用于产生同步触发信号，发送到图像采集模块；</p> <p>c、所述 MIPI 接收/发送模块用于支持 MIPI 视频流和其它格式视频流的输入输出；</p> <p>d、所述复用核心计算模块用于根据需求选择单目结构光深度感知工作模式或双目结构光深度感知工作模式，包括预处理模块、块匹配视差计算模块、深度计算模块、深度后处理模块；</p> <p>e、所述存储控制器模块用于当选择单目结构光深度感知工作模式时，对存储器进行读写操作，或当双目结构光深度感知工作模式时，无需存储器及存储控制器模块的支持；</p> <p>f、所述存储器，用于预先存储已知距离的参考编码图案。</p>	<p>1、针对 MX6000:</p> <p>①a 特征中，被诉产品不含有同步触发模块</p> <p>②被诉产品不含有 b 特征</p> <p>③d 特征中，被诉产品不含有深度计算模块、深度后处理模块</p> <p>2、针对 MX6300:</p> <p>①a 特征中，被诉产品不含复用核心计算模块</p> <p>②被诉产品不含有 d、e 特征</p>
	<p>8. 一种三维深度感知方法，其特征在于：</p> <p>a、三维深度感知装置具有复用核心计算模块，包括预处理模块、块匹配视差计算模块、深度计算模块、深度后处理模块，用于根据需求选择单目结构光深度感知工作模式或双目结构光深度感知工作模式；</p> <p>b、当选择单目结构光工作模式时，通过单个摄像头采集输入编码图案，经预处理模块，通过存储控制器读出预先存储的参考编码图案，将参考编码图案与预处理后的输入编码图案送入块匹配视差计算模块进行自匹配，得到匹配块偏移量，再经深度计算模块和深度后处理模块的处理，输出深度图；</p> <p>c、当选择双目结构光工作模式时，通过两个摄像头同时采集输入编码图案，各自经预处理模块后送入块匹配视差计算模块进行双目匹配，得到匹配块偏移量，再经深度计算模块和深度后处理模块的处理，输出深度图。</p>	<p>1、针对 MX6000:</p> <p>①a 特征中，被诉产品不含有深度计算模块、深度后处理模块</p> <p>②b 特征中，被诉产品不包括“再经深度计算模块和深度后处理模块的处理，输出深度图”</p> <p>③c 特征中，被诉产品不包括“再经深度计算模块和深度后处理模块的处理，输出深度图”</p> <p>2、针对 MX6300:</p> <p>①被诉产品不含有 a、b、c 特征</p>

根据上述对比可见，公司被诉产品与宁波盈芯的涉案专利技术采用的是两种不同的技术方案，在技术特征方面有实质差别。宁波盈芯涉案专利技术以提

升测量精度为目的，通过块运动匹配得到运动向量，再基于运动向量计算出深度图。公司的专利技术立足于产品化和产业化，以实现高帧率、低功耗以及易使用为目的，通过特征匹配获得视差标量后直接输出。公司技术方案与宁波盈芯专利技术有实质区别：一方面无需计算出运动向量，仅计算视差标量；另一方面公司产品本身并不执行深度图计算，只输出视差图。

第三，针对宁波盈芯相关专利诉讼，发行人已经聘请知识产权律师比对分析，认为被诉产品侵权可能性较小；并就相关专利已获取了国家知识产权局稳定性分析报告，相关专利不具有稳定性

A.根据知识产权律师比对分析，认为被诉产品侵权可能性较小

公司聘请了北京国枫（上海）律师事务所的知识产权专业团队，独立对公司被诉产品是否侵权进行了专业分析，均认为被诉产品侵权可能性较小。

①关于认定产品不构成专利侵权的相关法律规定

《专利法》及相关司法解释关于产品不构成专利侵权的主要规定如下：

法规	相关内容
《专利法》第 22 条规定	本法所称现有技术，是指申请日以前在国内外为公众所知的技术
《专利法》第 67 条规定	在专利侵权纠纷中，被控侵权人有证据证明其实施的技术或者设计属于现有技术或者现有设计的，不构成侵犯专利权
《最高人民法院关于审理侵犯专利权纠纷案件应用法律若干问题的解释》第 7 条规定	人民法院判定被诉侵权技术方案是否落入专利权的保护范围，应当审查权利人主张的权利要求所记载的全部技术特征。被诉侵权技术方案包含与权利要求记载的全部技术特征相同或者等同的技术特征的，人民法院应当认定其落入专利权的保护范围； 被诉侵权技术方案的技术特征与权利要求记载的全部技术特征相比，缺少权利要求记载的一个以上的技术特征，或者有一个以上技术特征不相同也不等同的，人民法院应当认定其没有落入专利权的保护范围
《最高人民法院关于审理侵犯专利权纠纷案件应用法律若干问题的解释》第 14 条规定	被诉落入专利权保护范围的全部技术特征，与一项现有技术方案中的相应技术特征相同或者无实质性差异的，人民法院应当认定被诉侵权人实施的技术属于专利法第六十二条规定的 现有技术

②知识产权律师的法律意见

针对前述民事诉讼，发行人聘请的北京国枫（上海）律师事务所知识产权律师进行了相关的分析，出具相关关于宁波盈芯起诉奥比中光专利侵权的专项意见，发表法律意见如下：

“奥比中光的 Astra E（Deeyea）系列产品中的相关技术方案缺少涉案专利权利要求的技术特征，或者奥比中光的 Astra E（Deeyea）系列产品中的相关技术方案属于现有技术，因此奥比中光的 Astra E（Deeyea）系列产品被认定为构成侵犯 ZL201210490257.0 号专利权的可能性较低。”

“奥比中光的 Astra 系列 3D 结构光深度相机产品中的相关技术方案缺少涉案专利权利要求的技术特征，或者奥比中光的 Astra 系列 3D 结构光深度相机产品中的相关技术方案属于现有技术，因此奥比中光的 Astra 系列 3D 结构光深度相机产品被认定为构成侵犯 ZL201210490257.0 号专利权的可能性较低。”

“奥比中光的 Astra P 系列产品中的相关技术方案缺少涉案专利权利要求的技术特征，或者奥比中光的 Astra P 系列产品中的相关技术方案属于现有技术，因此奥比中光的 Astra P 系列产品被认定为构成侵犯 ZL201210490225.0 号专利权的可能性较低。”

“奥比中光的 Astra E（Deeyea）系列产品中的相关技术方案缺少涉案专利权利要求的技术特征，因此奥比中光的 Astra E（Deeyea）系列产品被认定为构成侵犯 ZL201410050742.5 号专利权的可能性较低。”

“奥比中光的 MX6000/MX6300 芯片中的相关技术方案缺少涉案专利权利要求的技术特征，或者奥比中光的 MX6000 芯片中的相关技术方案属于现有技术，因此奥比中光的 MX6000/MX6300 芯片被认定为构成侵犯 ZL201610250214.3 号专利权的可能性较低。”

综上，发行人聘请的北京国枫（上海）律师事务所知识产权团队对公司前述所有民事诉讼独立出具了相关法律意见，认为在上述诉讼中，奥比中光构成侵犯

专利权的可能性较低。

B.根据国家知识产权局相关稳定性分析报告，宁波盈芯的涉案专利本身不具有稳定性

根据公司及知识产权律师对宁波盈芯的涉案专利技术分析，其专利技术属于一项十分成熟、早已公开的技术，相关技术最早在 2000 年左右就已经被相关论文公开过([1]代红军，数字散斑时间序列相关三维面形测量方法，2001； [2] Bing Pan, Improved speckle projection profilometry for out-of-plane shape measurement, 2008 等)。

基于此，公司按照通常的专利纠纷应诉做法，向国家知识产权局专利检索咨询中心提交了对宁波盈芯涉案专利的稳定性分析申请，并根据报告结论和法规规定，向国家知识产权局提出涉案专利无效申请。

① 国家知识产权局专利检索咨询中心介绍

国家知识产权局专利检索咨询中心成立于 1993 年，是国家知识产权局直属事业单位，是面向社会公众提供专利信息检索、分析及咨询、文献翻译服务的专业机构，国家知识产权局和世界知识产权组织认定的技术与创新支持中心和国家级科技检索单位（官网地址：www.patent.com.cn）。该中心常年对外提供专利检索和专利稳定性分析服务，是社会公众进行专利稳定性评估的主要国家级权威咨询渠道。通过国家知识产权局专利检索咨询中心出具专利稳定性分析报告是社会公众获得专利稳定性咨询权威意见的通常做法，其出具的报告具有权威性、专业性和可信性。

在科创板 IPO 项目中，亦有案例在涉及专利诉讼时，获取了国家知识产权局专利检索咨询中心出具的《专利稳定性分析报告》等相关报告。其中凯尔达（688255）、深科达（688328）、英集芯（已过会）、迈威生物（提交注册）、深惠医疗等项目获取了国家知识产权局专利检索咨询中心出具的《专利稳定性分析报告》等相关报告。

② 国家知识产权局专利检索咨询中心关于宁波盈芯涉案专利的稳定性分析结论

公司收到宁波盈芯的起诉状后，立即委托国家知识产权局专利检索咨询中心针对宁波盈芯涉案专利分别进行专利稳定性评估。国家知识产权局专利检索咨询中心在接到委托后，针对宁波盈芯涉案专利的权利要求中所记载的技术方案进行了独立的现有技术检索，并基于现有技术检索结果详细分析了宁波盈芯涉案专利的稳定性，并出具了 4 份《专利稳定性分析报告》（报告编号分别为 F2100232 号、F2100250 号、F2100296 号、F2100297 号）。《专利稳定性分析报告》中详细记载了分析对象、法律依据、检索数据库、检索策略、现有技术文献介绍、以及目标专利的稳定性分析及结论，结论如下：

出具时间	报告编号	对应涉案专利	专利稳定性分析报告的结论
2021年9月6日	F2100232	ZL201210490257.0	该专利的权利要求书包括一项独立权利要求 1 和八项从属权利要求 2-9。报告确认“经分析，专利 ZL201210490257.0 的权利要求 1-2 不具备新颖性，权利要求 3-9 不具备创造性，因此，该专利的权利要求 1-9 的专利权不稳定。”
2021年9月13日	F2100250	ZL201210490225.0	该专利的权利要求书包括一项独立权利要求 1 和八项从属权利要求 2-9。报告确认“经分析，专利 ZL201210490225.0 的权利要求 1-9 具备新颖性，不具备创造性，因此，该专利的权利要求 1-9 的专利权不稳定。”
2021年11月9日	F2100296	ZL201410050742.5	该专利的权利要求书包括一项独立权利要求 1 和六项从属权利要求 2-7。报告确认“经分析，专利 ZL201410050742.5 的权利要求 1-7 具备新颖性，不具备创造性，因此，该专利的权利要求 1-7 的专利权不稳定。”
2021年11月9日	F2100297	ZL201610250214.3	该专利的权利要求书包括两项独立权利要求 1,8 和七项从属权利要求 2-7, 9。报告确认“经分析，专利 ZL201610250214.3 的权利要求 1-9 具备新颖性，不具备创造性，因此，该专利的权利要求 1-9 的专利权不稳定。”

根据国家知识产权局专利局检索咨询中心出具的《专利稳定性分析报告》显示，宁波盈芯 4 件涉案专利均不具备新颖性或者创造性，专利权均不稳定。

（四）结合前述问题，分析相关诉讼是否对公司生产经营产生重大不利影响，是否导致公司不符合“发明专利合计 50 项以上”的科创属性指标

1. 是否对公司生产经营产生重大不利影响

（1） 宁波盈芯并未提起过诉前保全程序或诉中禁令

针对专利纠纷事项，自诉讼纠纷以来，宁波盈芯并未提起过诉前保全程序，且未提起过诉中禁令（即要求被告立即停止生产销售被控侵权产品），即上述诉讼未对公司生产经营造成实质性不利影响。

（2） 前述诉讼案件已撤诉，不会对公司生产经营产生重大不利影响

鉴于宁波盈芯已撤回相关诉讼，前述诉讼不会对公司生产经营产生重大不利影响。公司根据协议支付的相关金额占公司的净资产比例较低，不会对公司生产经营产生重大不利影响。公司的核心技术通过自主研发形成，取得的相关专利授权，增加了与业内企业交流互动，不会对公司的现有研发和生产经营产生任何不利影响。

（3） 公司已就知识产权风险进行相应风险提示

公司已在招股说明书“重大事项提示”和“第四节 风险因素”之“五、法律风险”之“（一）知识产权风险”进行相应风险提示。

“（一）知识产权风险

公司所处行业属于技术密集型行业。在技术研发以及产品开发过程中，涉及到较多专利及软件著作权等知识产权。公司已进行自身知识产权的申报和保护，并避免侵犯他人知识产权。随着行业发展和市场竞争的加剧，公司不断加大知识产权保护力度，但仍可能存在相关竞争者认为公司侵犯其知识产权、其他竞争者侵犯公司知识产权或相关竞争者寻求宣告公司知识产权无效的风险，届时可能需要通过法律诉讼等方式维护自身权益，由此可能需承担一定的法律和经济成本，将对公司的生产经营造成不利影响。

宁波盈芯分别于 2021 年 8 月 26 日、2021 年 9 月 6 日和 2021 年 10 月 20 日针对公司向深圳市中级人民法院提起了 5 项专利侵权纠纷诉讼。截至目前，公司已与宁波盈芯签署了相关授权及和解协议，宁波盈芯已经撤回了前述所有专利诉讼。相关情况详见‘第十一节 其他重要事项’之‘三、重大诉讼、仲裁或其他事项’。”

2. 是否导致公司不符合“发明专利合计 50 项以上”的科创属性指标

本次诉讼涉及公司产品侵犯宁波盈芯专利事项，不涉及公司自有发明专利的相关内容，且宁波盈芯已撤回相关诉讼。在上述授权及和解协议签署之后，发行人已不存在由于宁波盈芯拥有的发明专利权或西安交大拥有的 3D 结构光领域的发明专利权引致生产经营受到重大不利影响，或不符合“发明专利合计 50 项以上”的科创属性指标的风险。

经在中国裁判文书网 (<https://wenshu.court.gov.cn/>)、深圳市中级人民法院 (<https://www.szcourt.gov.cn/>)、中国执行信息公开网 (<http://zxgk.court.gov.cn/>)、国家企业信用信息公示系统 (<http://www.gsxt.gov.cn/index.html>) 等进行公开查询，除上述诉讼事项外，截至本补充法律意见书出具之日，公司未有任何其他专利纠纷或诉讼。因此，本次诉讼不会导致公司不符合“发明专利合计 50 项以上”的科创属性指标。

截至 2021 年 6 月 30 日，公司拥有 154 项发明专利，其中中国发明专利授权 146 项、美国专利授权 8 项。剔除 10 项尚未产生营业收入的预研性中国发明专利后，公司形成核心技术和主营业务收入的发明专利为 144 项（其中中国发明专利授权 136 项、美国专利授权 8 项）。

(1) 公司已授权发明专利与核心技术、主要产品及主营业务收入的对应关系

截至 2021 年 6 月 30 日，公司已授权发明专利与核心技术、主要产品及主营业务收入的对应关系如下表所示：

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
1	2015108252768	一种便于集成的激光模组及图像信息处理装置	2017-10-27	原始取得	3D 视觉传感器系统设计技术	3D 视觉传感器(Astra)	是
2	2015108250071	一种图像信息处理装置	2018-5-18	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
3	2015108248052	一种图像信息处理装置及用于其中的激光模组	2019-1-18	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
4	2015109922540	结构紧凑的图像信息处理装置及用于其中的激光模组	2018-11-30	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
5	2018106187768	一种深度成像方法及系统	2020-11-3	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
6	201810618765X	一种深度成像方法及系统	2020-12-18	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
7	2018106190544	一种深度成像方法及系统	2020-11-3	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
8	2019103863693	时间飞行深度相机及多频调制解调的距离测量方法	2021-4-30	原始取得	iToF 感光芯片设计技术	3D 视觉传感器(AstraX,AstraT)	是
9	2019105181044	时间飞行深度相机及单频调制解调的降低噪声的距离测量方法	2021-4-30	原始取得		3D 视觉传感器(AstraX,AstraT)	是
10	2019105181059	时间深度相机及多频调制解调的降低噪声的距离测量方法	2021-4-30	原始取得		3D 视觉传感器(AstraX,AstraT)	是
11	2019107849214	TOF 测距方法及设备	2021-4-30	原始取得		3D 视觉传感器(AstraX,AstraT)	是
12	2009102189036	一种可变幅面多相机系统柔性标定方法及装置	2012-1-4	受让取得	标定、对齐技术	工业级应用设备(三维光学扫描测量)	是
13	2017101847112	偏离深度相机的用户体感交互标定的方法和系统	2021-1-22	原始取得		消费级应用设备(3D 体感一体机)	是
14	2017112265505	多深度相机标定方法	2019-9-24	原始取得		消费级应用设备	是

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
						(3D 体态仪)	
15	201110263622X	三维网格应变测量方法	2014-1-29	受让取得	工业级应用算法技术	工业级应用设备 (三维全场应变测量)	是
16	2013104364271	大幅面散斑全场应变测量方法	2016-4-20	受让取得		工业级应用设备 (三维全场应变测量)	是
17	2013106999382	一种基于多相机匹配的三维变形测量方法	2016-10-19	受让取得		工业级应用设备 (三维全场应变测量)	是
18	2014102929277	一种三维弯管多相机视觉检测方法及其系统	2017-6-9	受让取得		工业级应用设备 (三维光学弯管测量)	是
19	201910202461X	一种飞行器旋转角度的测量方法及系统	2020-10-13	原始取得		工业级应用设备 (三维光学扫描测量)	是
20	2019109514817	一种三维人体扫描方法、装置及系统	2021-5-4	原始取得		工业级应用设备 (三维光学扫描测量)	是
21	2018106880253	多功能标定系统	2021-1-22	原始取得	核心设备开发技术	3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
22	2018114979010	一种光安全测试设备及方法	2021-1-22	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG,AstraX,AstraT)	是
23	2018115504432	深度相机的多距离检测装置及方法	2021-4-30	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG,AstraX,AstraT)	是
24	2018115927988	一种调焦装置以及调焦方法	2020-6-30	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
25	2019100168857	一种多功能光学模组测试台座	2020-12-18	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
26	2016109512019	激光投影仪及其深度相机	2018-7-6	原始取得	激光投影器件技术	3D 视觉传感器(Astra)	是
27	2016109771719	一种光学图案的设计方法、面阵投影装置及一种深度相机	2019-7-12	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
28	2016109771723	面阵投影装置及深度相机	2018-5-4	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
29	2017100263477	一种光学投影装置及深度相机	2018-8-14	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
30	2017101418403	结构光投影装置及深度相机	2019-7-12	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
31	2017103092225	用于 3D 成像的激光阵列	2019-4-9	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
32	2017103590678	基于 VCSEL 阵列光源的结构光投影模组	2020-6-30	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
33	2017103595563	基于 VCSEL 阵列光源的深度相机	2020-4-17	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
34	2017107896305	具有抑制零级衍射的激光投影装置	2020-12-18	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
35	2017107883663	零级衍射可调的激光投影装置	2020-11-3	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
36	2017108057603	一种结构光投影模组和深度相机	2019-12-13	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
37	2017108065811	一种衍射光学元件及配制方法	2019-12-13	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
38	2017108483441	深度相机	2021-2-26	原始取得		3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是
39	2017108483475	投射不相关图案的深度相机	2021-4-30	原始取得	3D 视觉传感器(AstraE,AstraP,AstraG)	是	

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
40	201711016154X	含有光束监测单元的光学投影装置	2020-11-3	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
41	2018100323970	一种监测光学元件完整性的装置及方法	2019-9-24	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
42	2018100362405	照明模组	2020-6-30	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
43	2018100362373	动态投影成像装置	2020-4-17	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
44	2018102453790	一种结构光投影模组和深度相机	2019-12-13	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
45	2018102457791	一种结构光投影模组和深度相机	2019-12-13	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
46	201810245395X	一种结构光投影模组和深度相机	2019-12-13	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
47	2018102449969	一种结构光投影模组和深度相机	2019-12-13	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
48	2018102449600	一种结构光投影模组和深度相机	2019-12-13	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
49	2018103401670	VCSEL 阵列光源、图案投影仪及深度相机	2020-6-12	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
50	16/415,307	VCSEL ARRAY LIGHT SOURCE	2021-3-17	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
51	16/415,433	STRUCTURED LIGHT PROJECTION MODULE BASED ON VCSEL ARRAY LIGHT SOURCE	2021-2-23	原始取得	3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是	
52	201410011420X	一种同步获取深度及色彩信息的方法及装置	2015-7-29	原始取得	深度引擎算法技术	3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,Astr	是

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
						aG)	
53	2014100125670	一种实时生成目标深度信息的方法及其装置	2016-8-17	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
54	201610695365X	三维图像的获得方法、装置及系统	2018-12-25	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
55	2016106980040	绘制三维图像的方法及其装置、系统	2019-3-15	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
56	2016106953518	视点图像的获得方法、装置及系统	2018-12-25	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
57	2016108523410	可定制深度测量范围的深度测量方法及深度图像的系统	2018-12-25	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
58	2016109888046	一种增强现实的实现方法	2020-4-17	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
59	2016110748681	一种彩色深度图像的获取方法、获取设备	2019-8-30	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
60	2016110787027	一种彩色深度图像的获取方法、获取设备	2019-7-26	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
61	2016111289118	一种获取目标深度图像的方法	2020-4-17	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
62	201611155673X	获取深度图像的方法及系统	2021-4-30	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
63	2017101386281	深度图像获取系统和方法	2019-5-10	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
64	2018115139301	一种非局部均值滤波的降噪方法、装置及设备	2021-4-30	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG,AstraX,AstraT)	是
65	2019100239602	一种结构光图像获取系统及获取方法	2021-4-30	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
66	2019100276974	一种深度图像降噪方法及装置	2020-12-18	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG,AstraX,AstraT)	是
67	2019103628640	一种结构光测距方法、装置及计算机可读存储介质	2021-2-26	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
68	2014102947275	一种光学三维传感专用 ASIC 芯片系统	2017-10-10	原始取得		深度引擎芯片设计技术	3D 视觉传感器(Astra)
69	15/321,928	ASIC CHIP SYSTEM DEDICATED FOR OPTICAL THREE-DIMENSIONAL SENSING	2018-7-3	原始取得	3D 视觉传感器(Astra)		是
70	2017102498852	多模式深度计算处理器以及 3D 图像设备	2018-11-30	原始取得	3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)		是
71	2017103912065	一种融合多传感器信息的系统及终端设备	2020-2-14	原始取得	3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)		是
72	2018101245606	深度图像引擎及深度图像计算方法	2020-12-18	原始取得	3D 视觉传感器(AstraP)		是
73	2018101250801	深度计算处理器及移动终端	2020-12-18	原始取得	3D 视觉传感器(AstraP)		是

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
74	16/438,246	DEPTH CALCULATION PROCESSOR, DATA PROCESSING METHOD AND 3D IMAGE DEVICE	2021-6-29	原始取得		3D 视觉传感器 (AstraE,AstraP,AstraG)	是
75	2016110506127	一种用于 3D 交互的专用处理器	2020-9-18	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
76	2016110595760	一种用于 3D 显示的专用处理器	2019-5-31	原始取得		技术预研	否
77	2016110506146	一种用于 3D 显示和 3D 交互的专用处理器	2019-2-22	原始取得		技术预研	否
78	2014100367398	一种手势识别方法与装置	2017-8-11	原始取得	消费级应用算法技术	消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
79	2014102595420	基于深度相机的人体模型获取方法及网络虚拟试衣系统	2017-1-18	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
80	2014102983888	一种电视虚拟触控方法及系统	2016-8-10	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
81	15/321,935	TELEVISION VIRTUAL TOUCH CONTROL METHOD AND SYSTEM	2019-12-24	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
82	15/317,830	DEPTH CAMERA-BASED HUMAN-BODY MODEL ACQUISITION METHOD AND NETWORK VIRTUAL FITTING SYSTEM	2019-2-26	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
83	2015103071963	一种体感交互系统激活方法、体感交互方法及系统	2018-10-9	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
84	2015107355697	基于三维显示的手势操控方法和系统	2019-3-15	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
85	2015108760089	三维动画生成的方法和装置	2018-5-18	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
86	2016101998993	目标特征提取方法及装置	2019-8-30	原始取得		消费级应用设备 (3D 刷脸支付设备)	是
87	2016105674048	体感交互界面的设置方法以及设置装置	2019-11-5	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
88	2016105650039	体感映射的建立方法以及建立装置	2019-7-12	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
89	2016108163720	一种交互方法及交互系统、相对深度的获取方法	2019-5-31	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
90	2016108487448	用于隔空人机交互的控制虚拟物体精确定位的方法与系统	2019-4-9	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
91	2016108523158	基于深度图像的人数统计方法及其系统	2019-1-15	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
92	2016108819922	基于 RGB-IR 深度相机的自动对焦方法及系统	2019-1-29	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
93	201610886040X	基于深度相机的自动对焦方法及系统	2019-4-9	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
94	2016109424446	单手操控方法及操控系统	2020-7-24	原始取得		技术预研	否
95	2016109567454	混合操控方法及操控系统和电子设备	2019-12-13	原始取得		技术预研	否
96	2016109888614	一种室内定位方法及系统	2019-5-31	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
97	2016110022010	人体 3D 特征身份信息库的建立方法及设备	2020-6-30	原始取得		消费级应用设备 (3D 刷脸支付设备)	是
98	2016110022044	3D 人脸识别方法及设备	2019-8-30	原始取得		消费级应用设备 (3D 刷脸支付设备)	是

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
99	2016110363763	人脸 3D 特征信息的获取方法及设备	2019-7-2	原始取得		消费级应用设备 (3D 刷脸支付设备)	是
100	201611060596X	一种移动终端及其交互控制方法	2020-6-30	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
101	2016110754663	唇语识别方法以及装置	2019-9-24	原始取得		技术预研	否
102	2016110763963	基于唇语的交互方法以及交互装置	2019-8-30	原始取得		技术预研	否
103	2017100512696	基于 RGBD 图像的三维操控空间的建立方法及设备	2021-6-11	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
104	2017100476115	车内操控空间的区划方法和设备	2019-7-26	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
105	2017100793327	建立人体 3D 净模型的方法及其在 3D 试衣中的应用	2020-9-18	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
106	201710079457X	三维人体测量方法及其设备	2020-2-18	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
107	2017100794620	建立人体模型库的方法及其系统	2020-1-3	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
108	2017100793149	人体模型自动创建方法及三维试衣系统	2019-12-13	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
109	2017100794599	人体净模型的创建方法与三维试衣系统	2019-8-30	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
110	2017102502805	机器人避障的方法、装置及存储装置	2020-11-3	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
111	2017102502788	绘制 2D 地图的方法、装置及存储装置	2019-5-31	原始取得	3D 视觉传感器(Astra)	是	
112	2017102881638	人体三维建模数据处理方法及装置	2020-4-17	原始取得	消费级应用设备 (3D 体态仪)	是	

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
113	2017103375811	人体关联关系的监控方法、系统及存储装置	2020-12-18	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
114	2017103584200	三维虚拟服装模型制作方法及装置	2019-9-24	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
115	2017103868397	人体姿态的评估装置、系统及存储装置	2020-11-3	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
116	2017103868486	标准运动数据库的生成方法、装置及存储装置	2020-9-18	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
117	2017110214195	3D 人脸身份认证方法与装置	2021-1-26	原始取得		消费级应用设备 (3D 刷脸支付设备)	是
118	2017110214265	3D 人脸身份认证方法与装置	2021-1-22	原始取得		消费级应用设备 (3D 刷脸支付设备)	是
119	2017111759103	三维人体测量单元	2019-12-13	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
120	2017112298941	实时动态重建三维人体模型的方法及系统	2021-4-30	原始取得		消费级应用设备 (3D 体态仪)	是
121	2018100307376	能够检测计量区域的拍照装置、方法及计算机可读介质	2020-2-14	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
122	2018102547143	基于深度相机实现信息安全显示的系统及方法	2021-2-26	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
123	2018102547158	实现信息安全显示的方法及系统	2020-7-24	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
124	2018102785103	目标图像获取系统与方法	2020-6-30	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
125	2018103363024	任务执行方法、终端设备及计算机可读存储介质	2020-12-18	原始取得	消费级应用设备 (3D 刷脸支付设备)	是	
126	2018103754259	一种智能补货系统及方法	2020-2-18	原始取得	技术预研	否	

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
127	2020100274384	一种设定成像参数的方法、系统及计算机可读存储介质	2021-1-22	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
128	201610197070X	无人机以及 RGBD 图像的处理方法	2019-11-5	原始取得	消费级应用整机系统设计技术	技术预研	否
129	2016101998781	无人机以及无人机系统	2019-8-30	原始取得		技术预研	否
130	201710391207X	一种移动终端及手机	2020-2-18	原始取得		3D 视觉传感器(AstraP)	是
131	2018106460825	智能家居的远程无线充电系统、控制系统及方法	2020-9-18	原始取得		技术预研	否
132	2019102483432	一种终端设备	2021-2-26	原始取得		3D 视觉传感器(AstraP)	是
133	2013100743495	基于正交视觉的数字图像相关装置	2016-9-28	原始取得		整机光学系统技术	3D 视觉传感器(Astra)
134	2013100742416	动态相位获取装置	2015-7-1	原始取得	3D 视觉传感器(Astra)		是
135	14/771,324	DYNAMIC PHASE ACQUIRING DEVICE	2017-5-23	原始取得	3D 视觉传感器(Astra)		是
136	2014104309847	一种全场 Z 向位移测量系统	2017-3-22	原始取得	3D 视觉传感器(Astra)		是
137	2015103071304	3D 图像装置、光辐射的保护装置及其方法	2018-2-27	原始取得	3D 视觉传感器(Astra)		是
138	2016109579555	一种图像采集器和图像采集系统	2018-11-30	原始取得	3D 视觉传感器(Astra)		是
139	2016109592367	摄像系统、移动终端及图像处理方法	2019-5-10	原始取得	3D 视觉传感器(AstraP)		是
140	2016109583086	组合摄像系统、移动终端及图像处理方法	2018-10-23	原始取得	3D 视觉传感器(AstraP)		是
141	15/408,285	OVERALL Z-DIRECTION DISPLACEMENT MEASURING SYSTEM	2019-3-19	原始取得	3D 视觉传感器(Astra)		是

序号	申请号	专利名称	授权日	取得方式	对应的核心技术	对应的主要产品系列	是否产生主营业务收入
142	2017101428246	增强现实投影装置及方法	2020-6-30	原始取得		消费级应用设备 (3D 体感一体机)	是
143	2017108887233	激光安全控制装置及方法	2020-2-18	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
144	2017109078927	多接近度检测光传感器	2020-2-18	原始取得		3D 视觉传感器(Astra)	是
145	2018110815420	屏下光学系统、衍射光学元件的设计方法及电子设备	2020-11-3	原始取得		3D 视觉传感器(AstraX)	是
146	2018110829527	屏下光学系统及电子设备	2020-11-3	原始取得		3D 视觉传感器(AstraX)	是
147	2018110821239	补偿显示屏、屏下光学系统及电子设备	2020-9-18	原始取得		3D 视觉传感器(AstraX)	是
148	2018110829391	电子设备	2020-4-17	原始取得		3D 视觉传感器(AstraX)	是
149	2018110815257	电子设备	2020-4-17	原始取得		3D 视觉传感器(AstraX)	是
150	2019102771478	一种单变焦结构光深度相机及变焦方法	2020-11-3	原始取得		3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)	是
151	2016108354319	一种深度图像与彩色图像的配准方法、三维图像采集装置	2019-5-10	原始取得		自校准与补偿技术	3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)
152	2016111533329	激光光斑识别及激光投影仪的自动调焦方法与系统	2019-11-5	原始取得	3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)		是
153	2016111542722	多光源投影仪的自动调焦方法与系统	2018-5-18	原始取得	3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)		是
154	2017100745041	利用深度相机进行精确测量的方法和系统	2019-12-13	原始取得	3D 视觉传感器 (Astra,AstraE,AstraP,AstraG)		是

(2) 公司已授权发明专利是否存在同一技术重复申请的情形

A.146 项中国发明专利授权之间存在重大或显著区别，不存在同一技术重复申请的情形

根据《中华人民共和国专利法（2020 年修正）》“同样的发明创造只能授予一项专利权。……两个以上的申请人分别就同样的发明创造申请专利的，专利权授予最先申请的人”“授予专利权的发明和实用新型，应当具备新颖性、创造性和实用性”的规定，发行人提交发明专利申请后，国家知识产权局在进行实质审查时会将其与其他专利等进行对比，认为该发明创造具有突出的新颖性、创造性、实用性的实质性特点和显著进步后，才会向发行人授予发明专利权，因此发明专利获得授权即可说明其与同类专利之间具备重大区别或显著进步。

经自查，截至 2021 年 6 月 30 日，发行人 146 项中国发明专利均已获授权，即该 146 项发明专利具备新颖性和创造性，不存在就同一技术重复申请发明专利的情形。

B.8 项美国发明专利与中国发明专利属于申请地不同、申请内容相同或基本相同的同族专利，即使剔除该等专利，发行人拥有形成核心技术和主营业务收入的发明专利为 136 项

发行人发明专利中存在基于同一优先权申请在不同国家/地区获批的、内容相同或基本相同的发明专利的情形，该等专利属于同族专利。由于不同国家/地区专利授权的权利范围不同，发行人为了进行专利布局，于中国和美国申请同族专利并获得授权。

经自查，截至 2021 年 6 月 30 日，发行人已授权的 8 项美国发明专利，在国内有对应的同族发明专利授权。即发行人境外发明专利与境内发明专利存在申请地不同、申请内容相同或基本相同的情形。即使剔除境外同族专利 8 项，发行人拥有形成核心技术和主营业务收入的发明专利有 136 项，超过 50 项，符合《科创属性评价指引（试行）》第二条第五项的要求。

综上所述，截至 2021 年 6 月 30 日，公司拥有 154 项发明专利，其中形成核心技术和主营业务收入的有 144 项；即使剔除境外同族专利 8 项，发行人拥有形成核心技术和主营业务收入的发明专利为 136 项，超过 50 项。根据《上海证券交易所科创板股票发行上市审核规则》《科创属性评价指引（试行）》等相关规定，公司科创属性符合科创板定位要求，符合《科创属性评价指引（试行）》第二条第五项的要求，即“形成核心技术和主营业务收入的发明专利（含国防专利）合计 50 项以上”。

（五）核查过程及核查意见

1. 核查过程

本所律师主要执行了以下核查程序：

（1）取得并查阅了相关诉讼文件、和解文件及宁波盈芯撤回起诉的相关文件；

（2）在中国及多国专利审查信息查询网站（<http://cpquery.cnipa.gov.cn/>）对宁波盈芯涉案专利及发行人及其控股子公司所取得的已授权专利进行检索；

（3）取得并查阅了发行人及其控股子公司所取得已授权专利的专利证书文件；

（4）在中国裁判文书网（<https://wenshu.court.gov.cn/>）、深圳市中级人民法院（<https://www.szcourt.gov.cn/>）、中国执行信息公开网（<http://zxgk.court.gov.cn/>）、国家企业信用信息公示系统（<http://www.gsxt.gov.cn/index.html>）进行核查；

（5）查阅了《招股说明书（申报稿）》；

（6）取得了发行人的书面确认文件；

（7）取得并查阅了国家知识产权局专利局检索咨询中心出具的《专利稳定性分析报告》；

(8) 取得并查阅了发行人聘请的北京国枫（上海）律师事务所知识产权律师出具的相关法律意见书；

(9) 取得并查阅了发行人提供的专利无效申请文件、《复审、无效宣告程序中电子文件提交回执》；

(10) 取得并查阅了发行人内部《专利管理制度》等相关制度文件；

(11) 对发行人实际控制人及知识产权负责人进行访谈并制作访谈笔录；

(12) 对宁波盈芯、西安交大相关负责人进行访谈并制作访谈笔录。

2. 核查意见

经核查，本所律师认为：

(1) 截至本补充法律意见书出具之日，公司与宁波盈芯等已签署相关的授权及和解协议，协议已覆盖宁波盈芯已获得授权的全部发明专利和西安交大在3D 结构光领域的全部发明专利，宁波盈芯已撤回相关诉讼，不会对公司生产经营产生重大不利影响；除此之外，公司不存在专利方面诉讼或纠纷，不会导致公司不符合“发明专利合计 50 项以上”的科创属性指标。

(2) 发行人已补充说明了诉讼涉及的产品收入金额以及占比情况、诉讼案件的进展情况及预计结案时间、宁波盈芯相关诉讼请求的依据和理由，公司认为不存在侵犯宁波盈芯相关专利权的依据和理由。

(3) 公司被诉产品使用自主的相关专利技术，公司被诉产品与宁波盈芯的涉案专利技术采用的是两种不同的技术方案，在技术特征方面有实质差别，公司不存在侵犯宁波盈芯相关专利权的情况；考虑到诉讼案件的审理程序和时限较长，而和解有助于发行人取得稳定的生产经营环境，有利于公司将精力集中于技术和产品的研发，更加专注于主营业务发展，公司与宁波盈芯等签署了相关授权及和解协议，除该协议之外，发行人与宁波盈芯、西安交大不存在其他特殊安排；自诉讼纠纷以来，宁波盈芯并未提起过诉前保全程序或诉中禁令，诉讼事项未对

公司生产经营造成实质性不利影响；公司根据协议支付的相关金额占公司的净资产比例较低，宁波盈芯已撤回相关诉讼，不会对公司生产经营产生重大不利影响；截至本补充法律意见书出具之日，公司未有任何其他专利纠纷或诉讼，本次诉讼不涉及公司自有发明专利相关内容，因此不会导致公司不符合“发明专利合计50项以上”的科创属性指标。

二、 其他事项

（一） 事件背景

2021年10月29日，公司收到张乐、陈堃、冯准赛、李斌、李江林的代理律师发来主题为和解协议及情况说明函的邮件，该邮件主要内容如下：

1. 张乐、陈堃、冯准赛、李斌、李江林就其曾经持有的合伙企业份额转让事项已经提起诉讼

根据该邮件，上述自然人就合伙企业份额转让相关事项已向深圳市南山区人民法院提起诉讼。该等诉讼基本情况如下：

案号	原告	被告	第三人	案由	受理日期
(2021)粤0305民初20096	陈堃	黄源浩、肖振中、珠海奥比中泰股权投资合伙企业(有限合伙) ¹ (以下简称奥比中泰)	奥比中光	合伙企业财产份额转让纠纷	2021年9月24日
(2021)粤0305民初20418	张乐	黄源浩、肖振中、珠海奥比中瑞股权投资合伙企业(有限合伙) ² (以下简称奥比中瑞)	奥比中光	合伙企业财产份额转让纠纷	2021年9月29日
(2021)粤0305民初20425	冯准赛	黄源浩、肖振中、奥比中泰	奥比中光	合伙企业财产份额转让纠纷	2021年9月29日
(2021)粤0305民初20963	李江林	黄源浩、肖振中、奥比中泰	奥比中光	合伙企业财产份额转让纠纷	2021年10月14日
(2021)粤0305民初21448	李斌	黄源浩、肖振中、奥比中泰	奥比中光	合伙企业财产份额转让纠纷	2021年10月25日

¹ 曾用名珠海奥比中泰投资合伙企业(有限合伙)、珠海奥比中泰企业管理合伙企业(有限合伙)。

² 曾用名珠海奥比中瑞投资合伙企业(有限合伙)、珠海奥比中瑞企业管理合伙企业(有限合伙)。

截至本补充法律意见书出具之日，公司已经收到(2021)粤 0305 民初 20425、(2021)粤 0305 民初 21448 相关法院文书。除此之外，公司尚未收到其他案件相关法院文件。

2. 张乐、陈堃、冯准赛、李斌、李江林要求按照人民币以每股人民币 47.31 元进行和解

根据该邮件，张乐、陈堃、冯准赛、李斌、李江林同时提出要求就上述诉讼进行和解，并要求黄源浩、肖振中、奥比中泰/奥比中瑞及奥比中光以每股人民币 47.31 元的价格向张乐、陈堃、冯准赛、李斌、李江林支付份额转让款。

(二) 基本情况

上述相关主体曾在公司员工持股平台持股及变动基本情况如下：

1. 陈堃、冯准赛、李斌、李江林

2016 年 12 月，陈堃、冯准赛、李斌及李江林通过增资方式成为公司员工持股平台奥比中泰的有限合伙人，认缴出资金额分别为 81.00 万元、36.00 万元、5.40 万元及 13.50 万元；认缴出资比例分别为 7.71%、3.43%、0.52%及 1.29%。前述事项已于 2016 年 12 月完成工商变更登记备案。

2018 年 11 月 29 日，奥比中泰根据《珠海奥比中泰企业管理合伙企业（有限合伙）合伙协议》的第三十条约定，作出《珠海奥比中泰企业管理合伙企业（有限合伙）变更决定书》，因陈堃、冯准赛、李斌及李江林已与奥比中光终止劳动关系，同意将其除名，被除名后，陈堃、冯准赛、李斌及李江林的财产份额按原有出资额转让给普通合伙人。根据《珠海奥比中泰企业管理合伙企业（有限合伙）合伙协议》约定，普通合伙人黄源浩、合伙人委派代表肖振中、许崇言签署了前述变更决定书。前述事项已于 2018 年 11 月完成工商变更登记备案。

2. 张乐

2016 年 12 月，张乐通过增资方式成为公司员工持股平台奥比中瑞的有限合

伙人，认缴出资金额为 216.00 万元，认缴出资比例为 7.26%。前述事项已于 2016 年 12 月完成工商变更登记备案。

2017 年 5 月，张乐将其持有的上述奥比中瑞 7.26% 财产份额共 216 万元转让给肖振中。前述事项已于 2017 年 5 月完成工商变更登记备案。

(三) 相关诉讼事项对本次发行上市不会造成重大不利影响

1. 涉诉财产份额所涉金额较小

根据相关合伙协议、认（实）缴出资确认书的约定，张乐曾系奥比中瑞有限合伙人，认缴出资比例为 7.26%，认缴出资金额为 216.00 万元。陈堃、冯准赛、李斌及李江林曾系奥比中泰有限合伙人，认缴出资比例为 7.71%、3.43%、0.52% 及 1.29%，认缴出资金额为 81.00 万元、36.00 万元、5.40 万元及 13.50 万元。前述涉诉财产份额合计所涉金额为 351.90 万元，金额较小。

2. 涉诉股权占发行人股权比例合计仅为 0.15%，不会对发行人控股股东、实际控制人的控制权造成重大不利影响

即使在上述五项诉讼皆败诉的最坏情况下，相关主体需将涉诉财产份额还原至张乐、陈堃、冯准赛、李斌及李江林等主体，相关股权占发行人股权比例合计仅为 0.15%，占比较低。且根据相关协议及决议约定，仅陈堃、冯准赛、李斌及李江林持有的奥比中泰 7.71%、3.43%、0.52% 及 1.29% 财产份额与发行人控股股东、实际控制人黄源浩相关，合计占发行人股权比例为 0.06%，占比较低，不会对发行人控股股东及实际控制人控制权造成重大不利影响，不会导致发行人控股股东、实际控制人发生变更。

鉴于上述，公司员工持股平台按照当时适用的合伙协议对陈堃、冯准赛、李斌、李江林进行除名、办理张乐份额转让事宜，并办理了工商变更登记。同时，涉诉财产份额所涉金额较小；涉诉股权占发行人股权比例较低，不会对发行人控股股东及实际控制人控制权造成重大不利影响，不会导致发行人控股股东、实际控制人发生变更。基于此，张乐、陈堃、冯准赛、李斌、李江林合伙企业财产份

额涉诉事项不会对发行人本次发行上市造成重大不利影响，不构成本次发行上市的实质性法律障碍。

（四）核查过程及核查意见

1. 核查过程

本所律师主要执行了以下核查程序：

- （1）取得并查阅了相关自然人代理律师发送的邮件及相关附件文件；
- （2）取得并查阅了奥比中泰、奥比中瑞的工商底档文件；
- （3）取得了发行人的书面确认文件；
- （4）在中国裁判文书网（<https://wenshu.court.gov.cn/>）、深圳市南山区人民法院网站（<http://nsqfy.chinacourt.gov.cn/index.shtml>）、人民法院公告网（<https://rmfygg.court.gov.cn/>）、国家企业信用信息公示系统（<http://www.gsxt.gov.cn/index.html>）进行核查；
- （5）取得并查阅了发行人员工持股平台员工出具的确认函文件；
- （6）对发行人实际控制人、首席财务官、董事会秘书进行访谈并制作访谈笔录。

2. 核查意见

经核查，本所律师认为：公司员工持股平台按照当时适用的合伙协议对陈堃、冯准赛、李斌、李江林进行除名、办理张乐份额转让事宜，并办理了工商变更登记；同时，涉诉财产份额所涉金额较小；涉诉股权占发行人股权比例仅为 0.15%，占比较低，不会对发行人控股股东及实际控制人控制权造成重大不利影响，不会导致发行人控股股东、实际控制人发生变更。基于此，张乐、陈堃、冯准赛、李斌、李江林合伙企业财产份额涉诉事项不会对发行人本次发行上市造成重大不利

影响，不构成本次发行上市的实质性法律障碍。

本补充法律意见书一式贰份。

（以下无正文，下接签章页）

(本页无正文,为《北京市金杜律师事务所关于奥比中光科技集团股份有限公司首次公开发行股票并在科创板上市之补充法律意见书(三)》之签章页)



经办律师: 潘渝嘉
潘渝嘉

刘晓光
刘晓光

单位负责人: 王玲
王玲

二〇二一年十一月十日