

深圳创介医疗科技有限公司 项目介绍

一、公司概况

深圳创介医疗科技有限公司（以下简称“创介医疗”或“公司”）是一家聚焦于柔性介入手术机器人系统的创新医疗器械企业，代表产品包括“创介神磁”磁控神经介入机器人与“创介灵镜”呼吸介入机器人。公司的孵化与成长深度绑定招商局集团与香港中文大学（深圳）旗下深圳人工智能与机器人研究院（AIRS）的协同网络。公开工商信息显示，公司股东包括招商局先进技术开发（深圳）有限公司（持股约42.875%）、深圳米尔思创新科技有限公司（持股约42.875%）、深圳创介未来伙伴合伙企业（有限合伙，持股约12.5%）以及自然人韩龙（持股约1.75%）。

在手术机器人国产化与“央企+高校研究院”联合孵化硬科技的浪潮下，创介医疗的设立背景具有典型性：由高校科研团队提供技术源头，由央企产业资本提供资金与场景，形成从实验室到产业化的快车道。招商局集团作为业务涵盖交通、金融、地产与战略性新兴产业的中央企业，近年将医疗装备等硬科技作为布局方向，创介医疗正是这一战略在医疗机器人领域的落子。

二、核心科学与技术（或核心业务）

创介医疗的技术核心是将“磁控柔性介入”与机器人控制相结合，开发可经自然腔道或血管到达病灶的柔性介入器械。其两个代表产品对应不同临床场景：

“创介神磁”磁控神经介入机器人，面向神经介入（如脑血管）手术，利用外部磁场对体内磁化柔性导管进行非接触式操控，从而降低对术者手部稳定性的依赖、减少辐射暴露，并提升在迂曲血管中抵达靶点的能力。“创介灵镜”呼吸介入机器人，则面向呼吸道疾病的诊断与治疗介入（如支气管镜下操作），通过机器人辅助提升气道内操作的精准度。

柔性介入区别于传统刚性金属导丝/导管，其器械在磁场或机械驱动下可变形、贴壁行进，理论上能减少血管/气道壁损伤。该方向是手术机器人领域中与达芬奇式腹腔镜硬式系统并行的另一技术路线，技术难点在于柔性体的力反馈、路径规划与实时控制。磁控方式通过体外永磁/电磁阵列产生梯度场与旋转场，实现对导管头端的指向与推进控制。

三、主要产品与管线

公司目前公开的两大产品系列即“创介神磁”与“创介灵镜”。二者均处于创新医疗器械的早期至临床前/注册推进阶段，具体的产品注册类型（按医疗器械分类目录归属）、临床试验进度与预计获批时间未见统一公开披露，属待确认信息。从公开活动看，公司积极参与行业赛事与场景验证：曾参加第十届“创客中国”智能仿生机器人大赛等相关活动；在2026年世界人工智能大会期间，其相关场景入选央企AI高价值场景“百业智景”展示；公司层面亦在广东省中试平台计划框架下推进产业化能力建设（公开信息提及计划投资约2亿元）。中试平台的建设意味着公司正从样机验证走向工程化与小规模量产准备。

四、适应症与疾病背景（如适用）

神经介入机器人面向的是脑卒中（缺血性卒中、动脉瘤等）及神经血管疾病的微创治疗场景。中国脑卒中发病率高、致死致残率高，神经介入手术对术者经验与辐射防护要求严苛，机器人辅助有望改善可及性。呼吸介入机器人面向的则是肺癌等呼吸道疾病的活检、消融与气道介入治疗场景，中国吸烟相关肺癌负担沉重，早诊早治对介入手段提出更高要求。两类场景均为手术机器人具有明确临床价值的方向。手术机器人在这两类专科的应用，核心价值在于提升操作精度、缩短学习曲线与降低术者职业伤害。仅脑卒中年新发患者即以百万计，介入取栓等术式渗透率仍有提升空间。

五、竞争格局

手术机器人国内已形成多梯队格局：腔镜手术机器人以直觉外科达芬奇为标杆，国产如微创图迈、威高妙手等已获批；神经介入与呼吸介入等专科机器人尚处早期，参与者包括润迈德、强联智创（神经介入AI/机器人）、朗合医疗（呼吸介入机器人）等。创介医疗以“磁控柔性”为技术标签，与多数以导丝推送/主从操控为主的方案形成差异。其挑战在于柔性器械的力学控制精度、临床验证周期与监管审批路径的清晰度。招商局体系的产业资源与AIRS的科研背景，是其在资本与技术上相对初创团队的优势。专科手术机器人市场尚未固化，先行者的临床数据积累将决定长期位势。总体而言，该细分赛道技术门槛高、玩家相对较少，但商业化周期长。

六、团队与平台

公司核心人物为创始人韩龙，公开信息显示其为AIRS（深圳人工智能与机器人研究院）副院长兼医疗机器人中心主任，师从香港中文大学（深圳）校长徐扬生院士，在医疗机器人领域有较深的学术与工程积累。公司与AIRS、招商局体系形成“科研—产业—资本”三位一体的孵化结构：AIRS提供算法与机器人技术源头，招商局先进技术开发公司提供产业资本与场景资源。2024年1月，公司与招商局共建“医疗机器人未来产业联合实验室”，进一步强化产学研协同。2026年4月，招商局集团总经理石岱曾调研公司，体现集团对该项目的重视。这一治理结构使其兼具学术严谨性与产业落地导向。徐扬生院士团队在机器人与智能系统领域的积累，为平台提供了学术背书。

七、融资与资本

创介医疗在股权结构上由招商局先进技术开发（深圳）有限公司与深圳米尔思创新科技各持股约42.875%，两者并列为第一大股东，深圳创介未来伙伴合伙企业（有限合伙）持股约12.5%，韩龙持股约1.75%。公开渠道未见独立的外部财务融资轮次披露。作为招商局体系联合孵化项目，其资本支持主要来自股东出资与集团内部产业资源；2026年前后公司发生股东变更，具体变更细节与是否引入新投资人未公开披露。广东中试平台计划约2亿元的投资安排，若落地将显著增强其工程化能力，但相关资金性质（政府补贴/股东投入/市场化融资）未明确披露。一般而言，此类硬科技项目的早期投入以产业资本为主，后期才可能引入市场化基金。

八、发展展望

创介医疗所处的柔性介入手术机器人方向，是手术机器人领域的“深水区”，技术门槛高但临床价值明确。公司依托招商局与AIRS的双重背景，在资本、技术与场景验证上具备稀缺资源。后续发展需关注三类节点：一是核心产品“创介神磁”“创介灵镜”的注册检验与临床试验进展；二是广东省中试平台投资落地后的工程化与量产能力；三是在央企AI高价值场景示范带动下，能否在真实医院场景中形成可复制的应用。对资料库而言，该项目是观察“央企+高校研究院”联合孵化硬科技医疗装备的典型样本，其成败对类似孵化模式具有参考价值。若能在专科机器人赛道率先实现注册与商业化，将树立央企孵化医疗硬科技的可复制范式。

从产业背景看，手术机器人是中国医疗器械国产替代的重点方向之一，政策层面将其纳入高端医疗装备推广应用项目，资本市场亦曾给予高估值。但手术机器人商业化的核心难点在于：高昂的设备与耗材成本、医生学习曲线、医院采购决策周期，以及三类医疗器械漫长的注册周期。专科机器人（神经介入、呼吸介入）由于术式相对聚焦，相较全能型腔镜机器人更容易在特定科室形成突破，但市场天花板也相应受限。创介医疗的“磁控柔性”路线在技术上另辟蹊径，其对迂曲管腔的贴合能力具有临床想象力，但工程化成熟度与临床验证仍需时间。依托招商局与AIRS的联合孵化，公司在资源端具备优势，后续能否将技术优势转化为注册证与真实世界应用，是决定其从“示范场景”走向“规模商业”的关键，这也是观察央企孵化硬科技能否跨越“死亡之谷”的典型样本。

就技术路线本身而言，磁控柔性介入仍处在从实验室样机走向临床验证的关键阶段。与刚性的主从操控式机器人相比，柔性系统在安全性（对血管/气道壁损伤更小）与可达性（能进入更迂曲的解剖结构

）上具有理论优势，但也面临力反馈缺失、磁场穿透深度受限、多自由度精确控制等工程挑战。这些问题的解决，既依赖控制算法与材料科学的进步，也依赖大量离体与在体实验的数据积累。创介医疗选择神经介入与呼吸介入两个场景切入，避开了腔镜机器人已被达芬奇高度垄断的赛道，体现了差异化的产品策略。其能否在专科机器人这一尚处蓝海但商业化周期更长的市场中率先突围，将是检验“央企+高校研究院”孵化模式成色的重要试金石，也关乎央企在医疗硬科技领域能否真正形成自主创新能力。

从资本与产业周期看，手术机器人属于典型的长周期硬科技赛道，从样机到注册证往往需数年，期间对持续资金投入要求高。创介医疗由招商局体系与高校研究院共同孵化，在资本端具备相对从容的条件，但也因此更需建立清晰的里程碑管理与商业化路径，避免陷入“技术先进但迟迟无法落地”的陷阱。2026年世界人工智能大会“百业智景”的场景入选、与招商局联合实验室的设立，为其提供了展示与验证窗口。对资料库而言，此类“央企+高校”孵化项目的观察重点，应放在注册进展、临床合作医院落地与中试产能兑现三项硬指标上，而非仅看技术叙事的精彩程度。

信息来源：

1. 天眼查“深圳创介医疗科技有限公司”工商信息（股东结构、持股比例、变更记录）
2. 深圳人工智能与机器人研究院（AIRS）公开资料（韩龙任职、医疗机器人中心）
3. 公开新闻报道（与招商局共建医疗机器人未来产业联合实验室、2026世界人工智能大会“百业智景”入选）
4. 第十届“创客中国”智能仿生机器人大赛相关公开信息
5. 广东省中试平台计划相关公开报道（创介医疗产业化投资）
6. 招商局集团总经理石岱调研相关公开报道