

证券代码：300024

证券简称：机器人

公告编号：2019-021

## 沈阳新松机器人自动化股份有限公司 第六届董事会第十五次（临时）会议决议的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容真实、准确和完整，公告不存在虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

沈阳新松机器人自动化股份有限公司（以下简称“公司”）第六届董事会第十五次（临时）会议于 2019 年 4 月 10 日 11:45---12:20 在沈阳市浑南新区全运路 33 号公司 C1 办公楼会议中心 101 会议室以现场方式召开，会议通知于 2019 年 4 月 4 日以传真或邮件方式送达。会议应参加董事 9 人，实际参加 7 人，董事长于海斌先生和董事史泽林先生因公出差未能出席会议，分别委托副董事长曲道奎先生和董事梁波先生代为出席并行使表决权。本次会议召开符合《中华人民共和国公司法》和《公司章程》的有关规定。

会议由副董事长曲道奎先生主持，与会董事经认真审议并表决一致通过如下决议：

**审议通过了关于双臂真空机械手等集成电路装备关键零部件研发及产业化项目自筹资金的议案。**

根据科技部重大专项办 02 专项定向发布的《2019 年定向项目指南》（以下简称“指南”），公司作为牵头组织单位承接《双臂真空机械手等集成电路装备关键零部件研发及产业化项目》，并承担其中双臂真空机械手研发与产业化任务，目标为面向半导体制造工艺设备对机械手高速、高精度要求，开发多同轴直接驱动机械手，掌握真空隔离技术，形成双臂真空机械手系列化产品。

根据指南要求，项目资金来源配置情况为中央：地方：企业=1:1:1

根据可研分析，公司所承担任务需自筹经费 6000 万元，用于该任务的研发与建设。项目周期为 2 年。

公司自 2009 年承接国家 02 专项，研发 IC 装备中晶圆输送的核心部件真空机械手，系列产品成功通过国内半导体厂商的验证，实现完全替代国外产品，为国内半导体厂商大幅降低采购成本，极大缩短项目周期，开启国家 IC 装备核心部件真空机械手的国产化发展。随着集成电路产业生产效率的逐步提高，双臂真

空机械手系列产品成为国际当前应用的主力机型。公司是国内目前唯一的真空机械手供应商，将在 02 专项定向支持下，攻克国际一流的新型多轴真空机械手新构型设计及高速高精度低震动控制技术，研发双臂真空机械手系列产品，打破国外的新技术壁垒，降低半导体厂商的配套成本，大力推动国家 IC 装备产业的快速发展。公司将发挥在 IC 装备领域的技术与产品储备，提升市场影响力，巩固领先地位，促进公司半导体板块经营规模的持续扩张。

审议结果：同意 9 票，反对 0 票，弃权 0 票。

沈阳新松机器人自动化股份有限公司董事会

2019 年 4 月 10 日