

广东拓斯达科技股份有限公司 关于获得计算机软件著作权的公告

本公司及董事会全体成员保证信息披露的内容真实、准确、完整,没有虚假记载、误导性陈述或重大遗漏。

广东拓斯达科技股份有限公司(以下简称“公司”)于近日取得中华人民共和国国家版权局颁发的四项计算机软件著作权登记证书,具体情况如下:

1、软件名称: TpRobot SoftPLC 软件 V1.0

著作权人: 广东拓斯达科技股份有限公司

证书号: 软著登字第 2238471 号

开发完成日期: 2017 年 02 月 01 日

首次发表日期: 未发表

权利取得方式: 原始取得

权利范围: 全部权利

登记号: 2017SR653187

本软件使用在机器人系统及外部 I/O 的控制,降低机器人使用人员的编程难度,使 I/O 控制更加简单直观,同时可以通过远程实现对 I/O 状态和执行过程的查看,迅速分析问题。

软件完成了 IL 语言编码,译码,指令生成,指令修改编辑,参数配置等功能,实现由高级语言编码到 PLC 语言编码,

提高了编程速度，降低了难度。此软件目前已经应用在公司产品之中。

2、软件名称：TpRobot-Tuning 软件 V1.0

著作权人：广东拓斯达科技股份有限公司

证书号：软著登字第 2237537 号

开发完成日期：2017 年 05 月 25 日

首次发表日期：未发表

权利取得方式：原始取得

权利范围：全部权利

登记号：2017SR652253

本软件采用 Visual Studio 2012 平台编程开发，主要用于对机器人的运动数据信息（规划位置、实际位置、规划速度、实际速度、实际扭矩）进行采集分析，便于从事机器人控制器与伺服驱动器性能研究的人员研究与学习的工具。该软件的主要两大功能分别为数据追踪采集与数据保存分析，同时配备其他一些便于数据分析的辅助功能。此软件目前已经应用在公司产品之中。

3、软件名称：赛沃多轴伺服机械手按键式手控器控制软件 V1.0

著作权人：广东拓斯达科技股份有限公司

证书号：软著登字第 2238559 号

开发完成日期：2013 年 05 月 01 日

首次发表日期：未发表

权利取得方式：原始取得

权利范围：全部权利

登记号：2017SR653275

本软件用于拓斯达直交型多轴伺服机械手控制系统，主要负责系统控制参数（如运动模式、运动位置、运动速度、定时器计时值、计数器计数值等）设定修改，系统运行状态（如当前位置、输入输出端口状态、警报信息、提示信息等）监视和机器调试、教导、自动运行启动停止等操作。本软件采用单片机作为运动平台，具有所需资源少，运行稳定，速度快，调试方便，操作简单等特点。此软件目前已经应用在公司产品中。

4、软件名称：三机一体集成开发控制软件 V1.0

著作权人：广东拓斯达科技股份有限公司

证书号：软著登字第 2238472 号

开发完成日期：2017 年 07 月 01 日

首次发表日期：未发表

权利取得方式：原始取得

权利范围：全部权利

登记号：2017SR653188

本软件采用 Keil uVision5 平台编程开发，是用 PC 机作为硬件平台，采用仿真软件来仿真真实的运行环境。该软件主要是对了三机一体系统的除湿，干燥，输送（实现一对多的输送方式）三个方面进行控制，同时对于嵌入式微控制器和嵌入式微处理器研究的人员是一个很好的研究与学习的工具。该软件优点主要是功耗低、可靠性高、性能价格比高，实现了该项目

的除湿，干燥，输送三大功能同时使用的强大功能。此软件目前已经应用在公司产品之中。

以上四项计算机软件著作权的取得不会对公司短期业绩产生重大影响，但有利于进一步完善公司知识产权保护体系，发挥公司自主知识产权优势，促进技术创新，增强公司的核心竞争力。

特此公告。

广东拓斯达科技股份有限公司董事会

2018年1月22日