

证券代码：002747

证券简称：埃斯顿

南京埃斯顿自动化股份有限公司投资者关系活动记录表

编号：2018002

投资者关系活动类别	<input checked="" type="checkbox"/> 特定对象调研 <input type="checkbox"/> 分析师会议 <input type="checkbox"/> 媒体采访 <input type="checkbox"/> 业绩说明会 <input type="checkbox"/> 新闻发布会 <input type="checkbox"/> 路演活动 <input type="checkbox"/> 现场参观 <input type="checkbox"/> 其他（投资者接待日）
参与单位名称及人员姓名	汇丰银行、Fidelity Management & Research (Hong Kong) Limited、Oz Management、康庄金融、光大保德信基金等机构分析师及其客户等共 11 人。
时间	2018 年 1 月 15 日上午 9:00-12:00 2018 年 1 月 16 日下午 13:30-15:00
地点	公司会议室
上市公司接待人员姓名	公司董事长、总经理：吴波先生 董事、董事会秘书、财务总监：袁琴女士 集团副总经理、机器人事业部总经理：王杰高博士 公司副总经理、运动控制及交流伺服事业部总经理：江兴科先生
投资者关系活动主要内容介绍	
<p>一、公司介绍</p> <p>主要介绍了公司的两大核心业务、公司竞争优势、未来发展方向、行业状况及公司近期收购的标的情况。</p> <p>二、问答环节</p> <p>1、问：公司 2018 年入选深股通标的，对公司的意义是什么？</p> <p>答：公司于 2015 年 3 月在深交所上市，于 2018 年 1 月 2 日被纳入深证中小创新指数（399015）样本股并成为深股通标的，深股通标的会面对更多的国际投资者。</p>	

2、问：请介绍公司研发的软 PLC 技术？

答：在 2017 年第 19 届中国国际工博会上，公司展出了新近研发的软 PLC 技术，该项技术是基于 PC 的多轴总线控制系统，以标准工业 PC 平台内嵌 TRIO 运动控制核心算法，无需外接控制器，最大支持 64 轴总线控制。

3、问：请问公司机器人在物联网、信息化方向的进展？

答：目前公司已将信息技术的深度嵌入作为机器人标准功能配置，实现远程服务网络化，根据客户需求采集和分析设备使用信息，包括机器人运行状态、报警信息，数据采集，便于客户实时资产管理、生产管理；实现远程诊断，包括机器人程序远程升级，参数修改，程序备份；实现远程优化，包括优化机器人工作状态包括关节速度、关节扭矩、跟随误差等。

4、问：埃斯顿机器人的增长快于行业的整体水平，请问客户愿意接受埃斯顿机器人的关键点是什么呢？

答：首先，随着机器人技术的逐渐成熟，客户对国产机器人的品牌接受度会越来越强。其次，在产品性能质量达到客户需求后，客户更加关注产品的长期运行的稳定性和服务能力、服务质量。在质量和产品稳定性方面，埃斯顿机器人的核心部件 80%是自主研发和生产，在对核心部件的维护保养、软件升级等方面有很强的竞争优势；在服务方面，实施 24*7*365 保修制度，公司服务团队响应快，在机器人的维护保养和核心部件方面的性价比优势明显。

5、问：请预计交流伺服系统和运动控制整体解决方案未来的增长情况？

答：预计 2018 年交流伺服系统和运动控制整体解决方案将保持较快增长。收购 TRIO 之后，TRIO 控制器+ESTUN 交流伺服完整解决方案已取得较好的市场效果，凭借 TRIO 在高端运动控制应用领域的品牌效应以及 TRIO 控制器与 ESTUN 交流伺服的高度匹配性，TRIO 控制器+ESTUN 交流伺服完整解决方案更容易在高端应用市场取得不错的表现，而一台 TRIO 控制器可控制多个轴（最多可以控制 128 个伺服轴），所以预计未来 TRIO 控制器+ESTUN 交流伺服完整解决方案会在一定程

度上促进公司交流伺服产品的销售。

6、问：一般客户购买机器人的成本回收期有多久？

答：通常情况下，客户购买的机器人 1-3 年左右即可以收回成本。尤其在经济发达地区，人工成本高，相比机器人投入成本的回收周期更短，加之质量提升及人工管理难度的加大，未来对机器人的市场需求量会越来越大。

本次接待过程中，公司与投资者进行了交流与沟通，严格依照信息披露相关管理制度及规定执行，保证信息披露的真实、准确、完整、及时、公平，未出现未公开重大信息泄露等情况，同时已按深交所要求，安排调研人员签署了《承诺书》。

附件清单(如有)	无
----------	---

日期	2018 年 1 月 16 日
----	-----------------