

证券代码：002527

证券简称：新时达

公告编号：临 2025-030

# 上海新时达电气股份有限公司 2024 年年度报告摘要

## 一、重要提示

本年度报告摘要来自年度报告全文，为全面了解本公司的经营成果、财务状况及未来发展规划，投资者应当到证监会指定媒体仔细阅读年度报告全文。

所有董事均已出席了审议本报告的董事会会议。

非标准审计意见提示

适用 不适用

董事会审议的报告期利润分配预案或公积金转增股本预案

适用 不适用

公司计划不派发现金红利，不送红股，不以公积金转增股本。

董事会决议通过的本报告期优先股利润分配预案

适用 不适用

## 二、公司基本情况

### 1、公司简介

股票简称	新时达	股票代码	002527
股票上市交易所	深圳证券交易所		
变更前的股票简称（如有）	-		
联系人和联系方式	董事会秘书	证券事务代表	
姓名	刘菁	万正行	
办公地址	上海市嘉定区思义路 1560 号	上海市嘉定区思义路 1560 号	
传真	021-69926163	021-69926163	
电话	021-69896737	021-69896737	
电子信箱	liujing@stepelectric.com	wanzx@stepelectric.com	

## 2、报告期主要业务或产品简介

报告期内，公司的主营业务、主要产品以及用途、主要经营模式未发生重大变化。

### （一）报告期内公司的主营业务、主要产品以及用途

公司于 1995 年成立，凭借对控制技术的掌握和理解，通过正向研发推出电梯控制器产品，引领及变革了电梯控制器行业。曾经在很长的时间内，在电梯控制器的可为市场里，拥有全球第一的行业排名。目前该业务在电梯控制器的可为市场里，名列全球第二。经过 30 年的发展与积淀，公司已为全球超过 300 万台电梯提供智慧电气控制系统、部件产品及技术支持服务。

公司的核心是基于算法和软件的控制技术，2010 年公司上市之后，始终坚定控制技术的发展基因，将控制技术从电梯行业向外延伸至机器人行业和工控行业。目前公司的主营业务包括三大业务板块：电梯控制产品及系统业务、机器人产品及系统业务、控制与驱动产品及系统业务。



### 1、电梯控制产品及系统业务

#### 1.1 电梯控制器产品

电梯控制器是公司创立之初就深入涉足的领域，拥有 30 年主控设计经验，技术专利 400 余项，主持编制国家标准 5 项，参与编制国家标准 20 余项。充分理解控制技术、电梯应用、法规及客户习惯，具有非常庞大的应用案例经验。公司始终坚持产品品质，制定满足、甚至高于行业的规范，成为全球电梯控制系统的领导品牌。公司不断迭代控制技术、推陈出新，报告期内发布 STO 无接触器控制柜并配置内置 EMC 组件、新一代加持安全总线的控制柜，成为核心电控的又一拳头产品。

#### 1.2 电梯控制系统

公司的电梯控制系统是基于电梯控制器，配合电梯云，为全球电梯厂商提供智能化解决方案和服务。公司持续深化全球布局，积极拓展海外市场，针对各区域客户的不同需求推出适应性解决方案，凭借业界领先的群控系统、高速梯控制系统等产品，已成功为俄罗斯、东南亚、中东等地区客户提供解决方案，并在多个重点项目上取得了显著成果。

### 1.2.1 电梯云系统

公司的电梯云产品包括云监管、云服务、云守护三项核心功能，充分利用自身控制系统优势，结合电梯物联网、云计算等技术，实现电梯的数字化与智能化，旨在将电梯运行数据融入区块链，解决电梯运行源头数据防篡改、电梯云平台信任、电梯云行业报告权威性以及外部平台对接数据安全等方面的难题，从而让数据价值得到最大化体现，并引领性地推出“日管控、周排查、月调度”解决方案。

报告期内，公司全新升级电梯云解决方案，全面对接法规，上线基于专家系统的预测性维护系统。此外，电梯云还创新性的推出 EOCD (Elevator Operation Character Device, 电梯运行特性诊断仪)，EOCD 采用高精度加速度传感器采集，智能识别电梯运行过程中变加速区、匀加速区、匀速区，通过云平台对采集到的数据进行 ISO 计权滤波计算获得人体所能感知的振动频率和振动幅度；同时结合 AI 算法，根据振动发生的频率、时间和位置判断出振动发生的原因，并给出舒适感调试建议。通过智能传感、语音和图像、大数据、人工智能等技术的研究和应用，为电梯控制数字化、智能化、网络化、平台化打下坚实基础。

### 1.2.2 目的层群控系统

公司的目的层群控系统通过自主研发的模糊神经网络算法，采用目的层区域分流的方式，并依托双独立轿厢电梯的乘客流量分析软件，可实现乘梯效率和舒适度的大幅提升。报告期内，公司配置目的层群控的高效调度系统可扩展至 16 台，实现国内领先。

### 1.2.3 Smart X 电梯控制系统

公司 Smart X 系列电梯控制柜于 2023 年首次被推出，其集 STO（无接触器方案）、SBC（安全抱闸控制）、电子封星于一体，自带安全总线功能，无接触器设计，体积减少约 30%，应用更广泛、控制更精准。报告期内，公司推出 Smart X 新一代控制系统，从根本上解决电梯噪音和电磁器件的寿命问题，通过集成化设计减少尺寸，产品竞争力得到大大提升。

## 2、机器人产品及系统业务

公司的机器人产品及系统业务是基于对运动控制技术的深入理解而衍生和发展而来，公司于 2008 年推出首台四轴机器人，2012 年推出首台关节型机器人，在行业内不断深耕迭代。

### 2.1 机器人控制器

机器人核心零部件包括减速器、伺服系统、控制器。

其中控制器是机器人的“脑”，主要负责发布和传递动作指令，核心技术集中于软件和算法，机器人控制器对机器人的性能起着决定性的影响。纵观国外机器人四大家族的成长历程，控制器都掌握在自己手里。

公司自 2015 年就将伺服系统中的伺服驱动与控制集成在一起，首次在业内开创性地运用“驱控一

体”技术，实现了更集约、更高效、更可靠稳定的控制。“驱控一体”的优势在于全栈技术自研带来的高度集成效应，其将伺服驱动与控制通过硬件内部的高速总线连接起来，减少属于不同供应商冗余外壳等不必要部件的同时，极大地提高了系统的可靠性、稳定性、安全性和信息交互速度，而且控制与驱动全自主研发能够为厂商提供自主调整的空间，以实现整体最优。公司完整掌握机器人控制器、伺服驱动器和系统软件等关键技术，工业机器人的控制器与伺服系统中的伺服驱动器，100%由公司自供。

在驱控一体的基础上，控制架构采用“多核异构”的控制方式，在这种架构下，不同的核可以运行不同的操作系统，处理的核心可以具有不同的架构、时钟频率和功耗特征，这种设计实现非实时操作系统和实时操作系统混合部署的同时又实现硬隔离，最大程度优化实时性能。未来，随着控制芯片的迭代，硬件上的多核或将成为趋势。伴随未来硬件的发展，该架构可拥有轻松扩展和迭代的便利性与延展性，是拥有前瞻视角的控制架构。

公司拥有自主可控的硬实时操作系统。实时操作系统是指当外界事件或数据产生时，能够接受并以足够快的速度予以处理，其处理结果又能在规定时间内快速响应，调动一切可用资源完成实时任务，并控制所有实时任务协调一致运行的操作系统。



图：驱控一体的含义

经过不断发展，公司的机器人控制柜已迭代至第四代，2024 年已完成四代柜的全面切换。公司的第四代控制柜采用了集成化的设计思路，体积大大缩小，进一步提升工业机器人产品性能、稳定性的同时还能降低物料成本、扩大机器人可运动范围。2024 年 6 月，第十四届中国国际机器人高峰论坛暨第十届恰佩克奖颁奖仪式上，新时达第四代机器人控制柜荣获 2023 年度技术创新产品奖，自恰佩克奖 2014 年设立以来，新时达已连续 10 届获得认可。

生态体系建设方面，报告期内公司发布了智能视控一体软件平台，集成视觉自动标定、视觉图像处理、视觉编程、机器人编程、参数配置等核心功能模块；发布了完全自主开发的离线编程软件 STEP Studio V4.0 版本，具备完整的 CAD 模型处理、CAM 编程、后置处理、虚拟调试等高级应用功能；搭建完成新时达机器人物联网云平台，其搭载 IOT 硬件模块，可以实现机器人远程定位、维护、锁定及信息监控等，为公司后续开展数字化服务建立基础。

## 2.2 关节型机器人本体

国内工业机器人本体厂家中，新时达是为数不多通过控制器切入机器人本体的厂家。公司凭借自主研发的控制系统和强大应用开发能力，深度融合应用工艺，实现机器人高速、高精度运行，实现更加精细化和专业化的应用场景定制，从而发挥出本体的极致性能。

报告期内，公司关节型机器人本体聚焦细分行业，其中焊接方向进展较大。除完成焊接机器人本体的刚性、精度、速度等性能优化外，在钢构、汽车零部件行业推出“双机协同”功能，实现了“双机协同+激光预扫描+自适应焊缝宽度+自适应电流+激光跟踪+多层多道+摆弧圆滑协同”的多项复杂焊接工艺混合应用的高级功能，继续巩固新时达机器人焊接技术的领先优势。

### 2.3 SCARA 机器人

众为兴第一代 SCARA 机器人于 2008 年就已推向市场，是最早产业化的国产机器人厂家之一。目前销量排名在 SCARA 领域位列全球第四，国产第二。

报告期内，众为兴不断完善产品图谱，推出国内领先的 10-20kg 级吊装式及壁挂式 SCARA 机器人；创新推出立柱式 SCARA 机器人，填补行业细分领域产品空白；完成洁净型 SCARA 机器人全系列开发，涵盖 5-20kg 负载范围，有效拓展了 SCARA 机器人在 3C 电子、食品医药等洁净制造场景的应用边界。

### 2.4 半导体机器人

半导体机器人分为大气型半导体机器人与真空型半导体机器人两种类型，是半导体产业中，典型的“卡脖子”环节。根据 QYResearch 报告，从 2018 年到 2023 年，美国和日本为代表的进口晶圆机器人厂商在中国半导体晶圆机器人市场占比超过 90%。在 2015 年 7 月发布的《中国制造 2025》的要求中，2025 年半导体核心基础零部件、关键基础材料应实现 70% 的自主保障。目前来看，在半导体机器人领域中，这一数据还相差甚远，其中主要原因是半导体机器人的开发与应用难度较大。

经过三年的持续投入，公司推出国内领先的半导体晶圆传输机器人产品矩阵，涵盖分别应用于大气环境和真空环境的 8 大系列数十款不同型号的产品，能够覆盖热处理、清洗、刻蚀、薄膜、黄光、减薄、键合等半导体前道和后道工艺制程应用，产品可实现全面国产设备替代，已批量应用于生产模拟芯片、功率芯片、传感器芯片、LED 芯片等前道晶圆厂 (FAB)。

型号	TA	TBA	FA	FBA	CA	DFA	SA
类型	大气单臂	大气双臂	大气多关节单指	大气多关节双指	单轴3kg片盒搬运	2轴12kg片盒搬运	5指可变节距
可选臂展(mm)	200,260,320,400	200,260,320,400	420	640	260	400	250
可选z轴行程(mm)	200,300,400	200,300,400,940	300,400	320	/	/	/
可选功能 可选配件	Mapping 末端翻转 X行走轴 晶圆有无传感器	Mapping 末端翻转 X行走轴 晶圆有无传感器	Mapping 末端翻转 X行走轴 晶圆有无传感器	Mapping 晶圆有无传感器	片盒有无传感器	片盒有无传感器	晶圆有无传感器
可选手指	托负式 真空吸附式 夹持式 伯努利式	托负式 真空吸附式 夹持式 伯努利式	托负式 真空吸附式 夹持式 伯努利式	托负式 真空吸附式 夹持式 伯努利式	托负式	托负式	托负式
应用场景	单片晶圆搬运	单片晶圆搬运	单片晶圆搬运	单片晶圆搬运	3kg以下片盒搬运	7kg以下片盒搬运	5片晶圆搬运



型号	VA	AHYR	AHYQ	AHYB
类型	真空 单臂单指	真空 双臂双指	真空 双臂四指	真空 双臂四指
可选臂展(mm)	520	420	420	420
可选z轴行程(mm)	40	100	100	100
可选功能	AWC	AWC	AWC	AWC
可选手指	托负式	托负式	托负式	托负式
应用场景	单片晶圆搬运	单片晶圆搬运	单片晶圆搬运	单片晶圆搬运

图：半导体机器人产品矩阵

目前，半导体机器人的应用场景存在三大痛点：1、半导体设备的工艺速度越来越快，因此对机器人速度的要求也是越来越快。2、半导体需要洁净生产环境，对空间紧凑度要求越来越高，半导体设备会选择向高处要空间。一旦机器人越来越高，对机器人的稳定性和可靠性要求也越来越高。3、地缘政治迫切需要全自主可控的半导体机器人。

众为兴的半导体机器人是控制、驱动、软硬件一体的全自主可控半导体机器人。而目前公司的技术积累恰能妥善解决上述痛点，为客户提供自主可控高稳定性高可靠性的半导体机器人产品。

## 2.5 具身智能机器人/人形机器人

公司基于对运动控制的理解与对新技术的把握，过去一直在探索“特种机器人”领域的应用机会，并且在多个行业取得从 0 到 1 的突破。“具身”、“智能体”、“人形”、“机器人+”……虽然表述不同，但是都对应着机器人行业未来形态的百花齐放，对应着控制模式的深度迭代。

报告期内，公司对具身智能机器人与人形机器人产业进行了深度的研究，并与相关人形机器人公司进行小脑与驱动层面的洽谈与技术交流，虽然在报告期内尚未形成确认收入的订单，但是明确了未来的发展方向：基于对“脑”和驱动的理解，拟于 2025 年推出具身智能/人形机器人。

零部件方面，大脑负责决策，做任务理解与规划。小脑负责运动控制，做传动与驱动。眼睛皮肤负责感知，作为信息输入端，辅助决策和控制。公司原有的机器人产品是典型的机电软一体化产品，软硬件相互促进，加上公司 DNA 中对控制的深刻理解，因此进入具身智能/人形机器人赛道，拥有得天独厚的条件。并且随着技术的发展，大模型为解决具身/人形机器人通用化难题带来曙光，有望降低机器人的研发门槛。

新技术方面，大模型在具身/人形机器人领域的技术路线主要分成两大方向：多模态大模型 VLM+传统运控和一体化 VLA 大模型。如何兼顾模型的准确度和实时性是后续公司关注的重点。短期来看，具身/人形机器人需要依靠基础模型+大模型来推动小规模的应用落地。长期来看，人形机器人需要依赖大模型能力的提升来实现通用化。分层决策模型的短板在于需要解决不同层级及步骤之间一致性问题。端到端模型的短板在于，尚存在黑箱效应，消耗资源巨大，机器人实时性差。此外，目前无论是硬件还是软件，其技术路线都未真正收敛。而对于新技术的跟踪与研究，恰恰在其还未收敛的时候，存在着更大的

创新机会。

整机方面，公司在积极开发具身/人形机器人本体，或有望 2025 年推出市场。

未来，与所有产业周期一样，具身/人形机器人也将面临性价比大幅跃升而带动的整个产业发展。因此，硬件成本未来或被极致压缩，“脑”或者说控制，是未来技术迭代的核心和载体，这也正是公司的核心竞争力所在。应用场景和数据将成为本体类厂家迭代速度的决定因素。

## 2.6 机器人系统集成

机器人系统集成目前涵盖三个下游：汽车&零部件产线业务、工程机械业务、航空工装业务。且在中厚板焊接、点焊、弧焊、滚边、螺柱焊、铆接、涂胶、激光钎焊、激光焊接、激光切割、视觉应用、车身轻量化的新技术新工艺新连接等方面都拥有对工业的深刻理解与深厚的经验积累，产品广泛运用于汽车白车身、汽车零部件、工程机械、航空、家俱、卫浴等行业及领域。

报告期内，公司推出基于视觉识别的免示教机器人智能焊接集成方案，集合工业机器人控制、视觉传感、图像处理、自动编程、人工智能、大数据等前沿技术，适用于小批量、多种类、快周转的中厚板焊接应用场景，在钢结构、船舶等应用领域，免示教系统有助于对运动轨迹进行自动识别和调整，以适应复杂工况应用要求。在智能化解决方案方面，推出融合机器视觉与运动控制技术的视控一体产品，旨在通过软硬件的高度集成优化工业自动化领域的效率与精度，可应用于机器人焊缝引导、零部件 3D 检测、3D 特征检测和尺寸测量等场景。

## 3、控制与驱动产品及系统业务

公司基于对控制和驱动的双重理解，拥有多轴同步、总线控制、平台化控制、多机协同、免调试、自适应等自有核心技术，能够提供包括从伺服驱动、运动控制到集成化的应用，从单机自动化到智能制造的多层次解决方案，可为设备制造商、系统集成商等上下游客户提供智能生态化服务。

### 3.1 控制产品

公司的控制产品涵盖从 PC-based 控制卡到 PAC 的低中高端产品，依托公司在运动控制领域积累的丰富经验，具备自主工艺、底层运动算法的开发实力，能满足不同客户需求，帮助实现设备和系统的自动化控制和智能化运行，广泛应用于 3C、纺织机械、制药机械、半导体、机器人、LED 固晶机、点胶机等行业及应用。

报告期内，公司推出全新 SC50 智能视控一体运动控制器，通过同一 CPU 的高集成化设计，实现运动控制的高效协同和优质客户体验，使得产品交付效率远高于分体式方案，获评“第二十一届深圳企业创新纪录”项目。

### 3.2 伺服驱动产品

公司的伺服系统产品涵盖从旋转到直驱的高、中、低三大系列产品，具备在线自整定、全频段振动

抑制、HDS 高响应控制等完全自主的先进算法，满足高精度、高速度应用需求。公司伺服驱动产品主要为 Ω6 系列，主要应用于切割、3C、包装、注塑机械手等行业。报告期内，公司通过全新软硬件架构推出了极具性价比的 Ω6-W 系列一拖二双驱伺服驱动器。

公司直线驱动在激烈的行业竞争中，占据了一席之地。报告期内，公司率先推出针对半导体分选机带分段力控功能的直驱伺服驱动器，可显著提高设备运行稳定性，并搭配基于模型的振动抑制算法，实现高速高精度的性能。伴随着直驱行业的发展，这部分业务未来有望进一步增长。

### 3.3 变频驱动产品

公司在变频驱动领域持续深耕多年，目前变频器产品已形成低压通用变频器、高压变频器、大传动变频器、专机变频器四大产品类别，主要应用于二次供水、暖通空调、物流仓储、电梯、橡胶塑料、起重机械、通用节能等行业。

报告期内，公司充分响应国家宏观政策，在自主可控与节能增效方面持续发力。在暖通空调行业，推出高速、高效能、低谐波的液冷水冷大功率变频器；在市政与水务行业，推出适用于各类水泵应用的驱控一体带永磁同步电机的行业专机解决方案。在保持传统优势行业的同时，利用新时达技术优势，积极拓展新行业应用，如橡胶轮胎设备、船舶电力控制驱动、矿业皮带机等高复杂性的控制与大功率传动系统的应用领域，实现自主可控和国产替代。公司的船舶行业专用变频器成功通过了中国船级社的测试认证。

### 3.4 控制与驱动系统

基于对控制的理解，以及对控制到驱动的打通，公司日渐重视通过控制带动驱动和执行机构的系统型解决方案，系统方面主要是控制、变频、伺服本身的子系统，专用控制系统主要有 CNC 数控系统、点胶控制系统、弹簧控制系统、植毛机控制系统，主要应用于消费电子、机床等行业。报告期内，成功研发视控一体点胶系统，实现了动态点胶和全景视觉的完美结合，这一系统在精度和速度上都达到了新的高度，为电子制造、半导体封装等领域提供了高效的解决方案。

## 3、主要会计数据和财务指标

### (1) 近三年主要会计数据和财务指标

公司是否需追溯调整或重述以前年度会计数据

是 否

单位：元

	2024 年末	2023 年末	本年末比上年末增减	2022 年末
总资产	4,184,956,733.17	4,279,164,028.16	-2.20%	5,979,601,807.27
归属于上市公司股东的净资产	1,249,070,121.60	1,532,144,863.63	-18.48%	1,897,578,994.02
	2024 年	2023 年	本年比上年增减	2022 年
营业收入	3,357,398,714.14	3,387,453,115.06	-0.89%	3,097,296,044.04



归属于上市公司股东的净利润	-288,079,772.25	-379,033,867.76	24.00%	- 1,057,019,592.72
归属于上市公司股东的扣除非经常性损益的净利润	-339,191,967.11	-524,982,875.19	35.39%	- 1,042,513,597.02
经营活动产生的现金流量净额	111,186,560.92	160,069,405.63	-30.54%	-288,974,045.81
基本每股收益（元/股）	-0.44	-0.57	22.81%	-1.61
稀释每股收益（元/股）	-0.44	-0.57	22.81%	-1.61
加权平均净资产收益率	-20.66%	-22.15%	1.49%	-43.31%

## (2) 分季度主要会计数据

单位：元

	第一季度	第二季度	第三季度	第四季度
营业收入	686,321,914.12	829,734,943.19	748,150,566.15	1,093,191,290.68
归属于上市公司股东的净利润	-23,465,044.29	4,714,549.62	-23,613,050.09	-245,716,227.49
归属于上市公司股东的扣除非经常性损益的净利润	-34,570,712.12	2,247,266.47	-38,086,723.73	-268,781,797.73
经营活动产生的现金流量净额	-102,154,342.61	106,504,896.59	-121,225,822.26	228,061,829.20

上述财务指标或其加总数是否与公司已披露季度报告、半年度报告相关财务指标存在重大差异

□是  否

## 4、股本及股东情况

## (1) 普通股股东和表决权恢复的优先股股东数量及前 10 名股东持股情况表

单位：股

报告期末普通股股东总数	70,899	年度报告披露日前一个月末普通股股东总数	68,375	报告期末表决权恢复的优先股股东总数	0	年度报告披露日前一个月末表决权恢复的优先股股东总数	0
前 10 名股东持股情况（不含通过转融通出借股份）							
股东名称	股东性质	持股比例	持股数量	持有有限售条件的股份数量	质押、标记或冻结情况		
					股份状态	数量	
纪德法	境内自然人	17.89%	118,608,263	88,956,197	不适用	0	
刘丽萍	境内自然人	5.94%	39,408,496	0	不适用	0	
纪翌	境内自然人	5.41%	35,872,939	26,904,704	不适用	0	
朱强华	境内自然人	3.19%	21,140,953	0	不适用	0	
袁忠民	境内自然人	3.02%	20,000,387	0	不适用	0	
王春祥	境内自然人	2.12%	14,027,953	10,520,965	不适用	0	
蔡亮	境内自然人	1.25%	8,315,479	6,236,609	不适用	0	
袁晋恩	境内自然人	1.18%	7,827,639	0	不适用	0	
香港中央结算有限公司	境外法人	0.91%	6,011,712	0	不适用	0	
保宁资本有限公司-保宁新兴市场中小企业基金（美国）	境外法人	0.88%	5,860,742	0	不适用	0	
上述股东关联关系或一致	前 10 名股东中，第 1 大股东纪德法与第 2 大股东刘丽萍为配偶关系，第 3 大股东纪翌为纪						

行动的说明	德法与刘丽萍之女，上述三名股东因亲属关系构成一致行动人。第 5 大股东袁忠民与第 8 大股东袁晋恩为父女关系，上述两名股东因亲属关系构成一致行动人。此外，未知上述其他前 10 名股东之间的关联关系或一致行动关系。
参与融资融券业务股东情况说明（如有）	股东王悦通过信用证券账户持股 5,000,000 股，普通证券账户持股 450,000 股，合计持股 5,450,000 股；股东李靖通过信用证券账户持股 3,548,000 股，普通证券账户持股 0 股，合计持股 3,548,000 股。

持股 5%以上股东、前 10 名股东及前 10 名无限售流通股股东参与转融通业务出借股份情况

适用 不适用

前 10 名股东及前 10 名无限售流通股股东因转融通出借/归还原因导致较上期发生变化

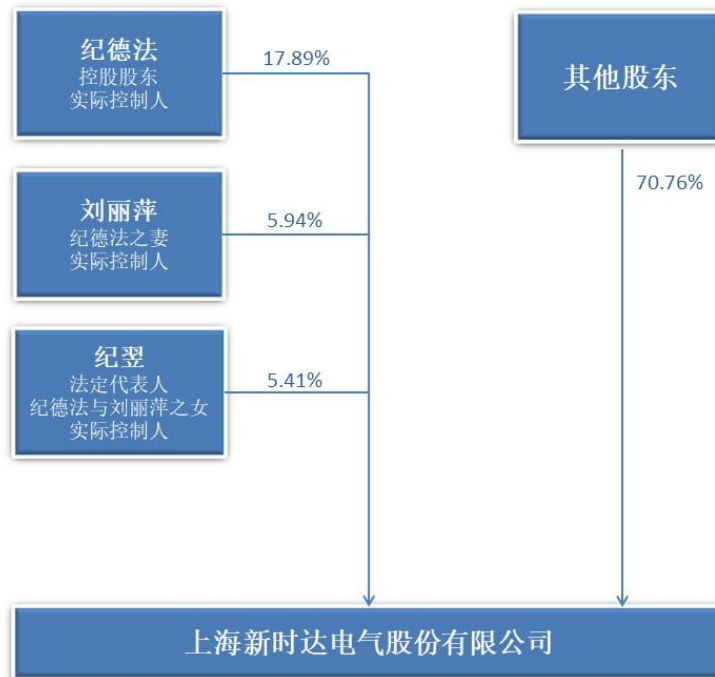
适用 不适用

## (2) 公司优先股股东总数及前 10 名优先股股东持股情况表

适用 不适用

公司报告期无优先股股东持股情况。

## (3) 以方框图形式披露公司与实际控制人之间的产权及控制关系



## 5、在年度报告批准报出日存续的债券情况

适用 不适用

## 三、重要事项

### 1、股权激励相关事项

2024 年 4 月 25 日，公司第六届董事会第八次会议和第六届监事会第五次会议审议通过《关于注销 2023 年股票期权激励计划部分股票期权的议案》《关于 2023 年股票期权激励计划第一个行权期行权条

件成就的议案》。公司董事会薪酬与考核委员会对相关议案发表了同意的意见。律师出具了法律意见书，财务顾问出具了独立财务顾问报告。

经中国证券登记结算有限责任公司深圳分公司审核确认，公司 2023 年股票期权激励计划部分股票期权注销事宜已于 2024 年 6 月 7 日办理完毕，本次注销的股票期权尚未行权，合计 480.272 万份，注销后不会对公司股本造成影响。

根据中国证券监督管理委员会《上市公司股权激励管理办法》、深圳证券交易所、中国证券登记结算有限责任公司深圳分公司有关规则的规定，公司完成了 2023 年股票期权激励计划第一个行权期股票期权集中行权手续，本次实际行权的激励对象为 110 人，实际行权的数量为 178.00 万份，本次行权股票上市流通时间为 2024 年 7 月 16 日。

2024 年 8 月 27 日，公司第六届董事会第九次会议和第六届监事会第六次会议审议通过《关于注销 2023 年股票期权激励计划部分股票期权的议案》。律师出具了法律意见书。

经中国证券登记结算有限责任公司深圳分公司审核确认，公司 2023 年股票期权激励计划部分股票期权注销事宜已于 2024 年 9 月 4 日办理完毕，本次注销的股票期权尚未行权，合计 34.20 万份，注销后不会对公司股本造成影响。

## 2、公司子公司重大事项

2024 年 1 月，上海晓奥已完成了相关股份制改制及相关工商变更登记，并收到由上海市市场监督管理局出具的营业执照。具体内容详见公司于 2024 年 2 月 1 日在《证券时报》《中国证券报》《上海证券报》《证券日报》和巨潮资讯网（<http://www.cninfo.com.cn>）上披露的《关于公司控股公司完成股份制改制及更名的公告》（公告编号：临 2024-004）。

2024 年 3 月 21 日，公司投资新设全资子公司上海智域通自动化集成有限公司，注册资本人民币 1,000 万元，将其纳入公司 2024 年合并财务报表范围。

2024 年 4 月，上海会通已完成了相关股份制改制及相关工商变更登记，并收到由上海市市场监督管理局出具的营业执照。具体内容详见公司于 2024 年 4 月 27 日在《证券时报》《中国证券报》《上海证券报》《证券日报》和巨潮资讯网（<http://www.cninfo.com.cn>）上披露的《关于控股公司完成股份制改制及更名的公告》（公告编号：临 2024-024）。

2024 年 9 月 9 日，公司召开第六届董事会第十次（临时）会议，审议通过了《关于控股公司拟申请在新三板挂牌的议案》，同意公司控股公司上海会通自动化科技发展股份有限公司拟申请在全国中小企业股份转让系统公开转让并挂牌事宜。具体内容详见公司于 2024 年 9 月 10 日在《证券时报》《中国证券报》《上海证券报》《证券日报》和巨潮资讯网（<http://www.cninfo.com.cn>）上披露的《关于控股公司拟申请在新三板挂牌的公告》（公告编号：临 2024-050）及相关公告。

2024 年 9 月 12 日，公司收到日本政府相关部门核发的注销登记证明，公司子公司会通日本株式会社完成注销清算。会通日本株式会社注销清算后，不再纳入公司合并财务报表范围。

2024 年 10 月 14 日，公司收到西安市市场监督管理局经开区分局核发的《登记通知书》，准予注销公司子公司新时达（西安）高端装备制造软件应用研究有限公司。新时达（西安）高端装备制造软件应用研究有限公司注销后，不再纳入公司合并财务报表范围。

2025 年 1 月 17 日，上海会通自动化科技发展股份有限公司收到全国中小企业股份转让系统有限责任公司出具的《关于同意上海会通自动化科技发展股份有限公司股票公开转让并在全中国股转系统挂牌的函》（股转函（2025）101 号），同意上海会通股票公开转让并在全中国中小企业股份转让系统挂牌。具体内容详见公司于 2025 年 1 月 18 日在《证券时报》《中国证券报》《上海证券报》《证券日报》和巨潮资讯网（<http://www.cninfo.com.cn>）上披露的《关于控股公司收到全国中小企业股份转让系统同意挂牌函的公告》（公告编号：临 2025-004）。

上海新时达电气股份有限公司

董事长：纪翌

2025 年 4 月 25 日