安徽中鼎密封件股份有限公司 关于签署战略合作协议的公告

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。

特别提示:

- 1、本次签署的战略合作协议属于框架性协议,在具体实施过程中尚存在不确定 性, 敬请广大投资者谨慎决策, 注意投资风险;
- 2、本次签署的战略合作协议对公司本年度经营业绩不会构成重大影响,对公司 未来年度经营业绩的影响将视与合作方后续项目的实施情况确定。

一、协议签署概况

1、协议基本情况

安徽中鼎密封件股份有限公司(以下简称"公司")拟在合肥市建立完善机器人 上下游产业链。合肥市包河区人民政府(以下简称"包河区政府")全力支持公司在 合肥市的投资,并协助公司的项目建设和产业布局。经双方友好协商,于近日签署了 战略合作协议。

2、需履行的审批程序

本协议不涉及具体交易金额和交易事项,不属于关联交易,不构成《上市公司重 大资产重组管理办法》规定的重大资产重组,无需提交公司董事会或股东大会审议。

二、协议对方的基本情况

- 1、公司名称: 合肥市包河区人民政府
- 2、单位性质:地方政府机构
- 3、统一社会信用代码: 11340111731661638J
- 4、注册地址: 合肥市包河大道118号
- 5、合肥市包河区人民政府不属于失信被执行人,履约能力良好,与公司不存在 关联关系。

三、协议的主要内容

1、签约主体

甲方: 合肥市包河区人民政府

乙方:安徽中鼎密封件股份有限公司

2、协议主要内容

(1) 合作目的

鉴于乙方在机器人领域的产业实力,甲方将乙方视为机器人本体智能制造及部件配套的产业链链主企业,充分给与包括上下游供应链、应用场景、资金、人才等政策扶持。乙方则需要在包河区投资、建设、引入、完善机器人上下游产业链,加大相关项目投入。

(2) 投资内容

乙方计划在包河区建设完善机器人上下游产业链,加大相关项目投入,包括但不限于机器人减速器、传感器、关节总成、机器人本体的制造以及代工等项目。乙方将根据产业发展状况,分阶段在包河区建设机器人项目。同时乙方也将积极引入产业链上下游相关企业进入包河区。

(3) 双方权利及义务

甲方将根据乙方业务发展需要,积极协调相关职能部门,为乙方的项目生产经营活动创造良好的外部环境,并全力支持乙方及其关联公司在合肥市开展业务。甲方积极支持乙方在辖区内开展包括但不限于机器人等相关方面业务,为乙方的业务发展提供产业资源。

乙方应按照本协议约定,争取项目尽快落地,并积极配合甲方有关部门,做好项目备案等工作。乙方在同等条件下,优先在甲方辖区内设立智能机器人项目相关独立法人机构,开展包括但不限于机器人减速器、传感器、关节总成、机器人本体的制造以及代工等业务。

四、本协议对公司的影响

人形机器人行业正处于快速发展的战略机遇期,市场需求持续增长,技术迭代不断加速。公司在机器人业务方面拥有研发实力与高端制造能力,包括机器人减速器、传感器、关节总成、机器人本体等,同时行业内对机器人本体代工、成熟制造技术工艺及稳定核心零部件供应的需求日益迫切。本协议签署后,作为产业链链主企业,有利于公司通过有效整合优势资源,积极布局机器人减速器、传感器、关节总成、机器人本体等,建立完善机器人上下游产业链,完善公司业务布局,满足公司的战略发展

规划以及市场需求。

本次战略合作协议的签署对公司业务的独立性不构成重大影响,不会因履行协议 而对合作方形成重大依赖。本次签署的战略合作协议仅为双方达成初步合作意向,并 未涉及具体的权利义务安排,亦不涉及具体交易事项及交易金额,对公司本年度经营 业绩不构成重大影响,对公司未来年度经营业绩的影响将视与合作方后续项目的实施 情况确定。

五、风险提示

本次与合作方签署的战略合作协议属于框架性协议,在具体实施过程中尚存在不确定性。公司将密切关注协议的履行情况,并严格按照法律法规的要求履行相关决策程序及信息披露义务。敬请广大投资者谨慎决策,注意投资风险。

六、其他相关说明

1、公司最近三年披露的框架性协议如下:

序	披露时间	名称	履行情况
1	2025年2月12日	公司与浙江五洲新春集团股份有限公司签署的《战略合作协议》	正常履行中
2	2025年2月21日	公司与深圳市众擎机器人科技有限公司签署的《战略合作协议》	正常履行中
3	2025年3月3日	子公司安徽睿思博机器人科技有限公司与埃夫特智能装备股份有限公司签署的《战略合作协议》	正常履行中

2、本战略合作协议签订前三个月内,公司控股股东、持股5%以上股东、董监高持股不存在发生变动的情况。截至本公告日,公司未收到控股股东、持股5%以上股东、董监高拟在未来三个月内减持公司股份的计划。

七、备查文件

《战略合作协议》。

特此公告。

安徽中鼎密封件股份有限公司 董事会 2025 年 8 月 29 日