

香港交易及結算所有限公司及香港聯合交易所有限公司對本公佈之內容概不負責，對其準確性或完整性亦不發表任何聲明，並明確表示，概不就因本公佈全部或任何部份內容而產生或因倚賴該等內容而引致之任何損失承擔任何責任。



自願公告
業務更新 - 機器人平台運營業務
與中國科學院力學研究所簽訂合作協議

本公告由弘毅文化集團（「本公司」），連同其附屬公司統稱（「本集團」）自願作出，旨在向本公司股東及潛在投資者提供有關本集團最新業務發展之資料。

一、與中國科學院力學研究所簽訂合作協議

本公司董事會（「董事會」）欣然宣佈，本集團間接附屬公司艾諾博（成都）科技有限公司與中國科學院力學研究所（「中科院力學所」）簽署合作協議，合作期限為五年。雙方擬圍繞複雜場景下機器人運行機理、空間智能、仿真推演、多機協同、場景數據閉環及成果轉化等方向開展長期合作，推動科技創新與產業創新深度融合。

二、合作定位及重點合作方向

雙方的合作將聚焦服務機器人及相關智能裝備在社區、商業、園區、酒店、物流等複雜真實環境中的安全、可靠、高效運行，形成可複製的技術體系、工程規範、評價方法和示範成果。

雙方重點合作的方向包括：

- **聯合搭建機器人運營項目實驗室：**雙方共同搭建面向服務機器人實際運營場景的專項實驗室，圍繞機器人現場運營、多機調度、場景數據驗證、運營問題複現、方案迭代優化開展實驗工作，開展技術驗證、案例積累與運營技術沉澱。
- **聯合技術攻關：**圍繞複雜環境運動與接觸力學、多物理場耦合建模、機器人動力學與控制、動態障礙預測、多機器人協同、人機協同安全、具身智能場景學習、科學機器學習、可靠性與安全評價等方向，共同凝練科學問題和工程任務。
- **聯合建設機器人物業商業場景全域智能運營平台：**推進多品牌異構機器人統一接入、地圖與空間模型、任務編排與協同調度、梯控門禁及通道協同、運行狀態監測、異常預警、數據閉環和運營評價等能力建設。
- **聯合推進機器人場景應用研發平台：**聚焦社區、商業、園區、酒店及物流等真實場景，開展需求定義、原型驗證、系統測試、性能評估和迭代優化。
- **聯合推進空間智能與機器人技術實驗研究：**研究空間物理建模、真實場景仿真推演、數位孿生、輪足複合運動控制、高密度集群協同及測試評價方法。
- **科技成果轉化與產業協同：**圍繞成熟成果開展中試驗證、產品化、許可實施、作價投資、技術服務或其他合規轉化活動。
- **人才培養與學術交流：**通過聯合課題、工程實踐、專家諮詢、專題研討、科研人員交流等方式培養交叉型人才。

三、進行合作的理由及裨益

中科院力學所是中國科學院下屬研究機構之一，成立於 1956 年，是以錢學森先生工程科學思想為指導的綜合性國家級力學研究基地，具有深厚的基礎研究、工程科學研究、人才培養和科技成果轉化能力。

透過本次合作協議的簽訂，本集團可與中科院力學所建立長期、穩定、協同創新的產學研戰略合作關係。中科院力學所發揮力學基礎研究、工程科學、科研平台與人才優勢；而本集團則發揮真實場景、工程系統、產業組織與市場轉化優勢，雙方將共同構建“基礎研究—關鍵技術—系統驗證—示範應用—成果轉化”的協同創新鏈條。

四、一般事項

據董事作出一切合理查詢後深知、盡悉及確信，中科院力學所及其最終實益擁有人均為獨立於本公司及其關連人士的第三方。

上述合作及項目的具體推進尚須以雙方後續簽署的項目文件及實際進度為準，存在一定不確定性。本公司將於必要時根據香港聯合交易所有限公司證券上市規則及其他適用法律法規，就任何重大進展適時刊發進一步公告。

本公司股東及潛在投資者於買賣本公司證券時務請審慎行事

承董事會命
弘毅文化集團
侯偉文
公司秘書

香港，二零二六年九月一日

於本公佈日期，董事會成員包括：

袁海波先生¹（首席執行官）、程武先生¹、袁健先生²、王宋宋女士²及潘敏女士²

¹執行董事

²獨立非執行董事

本公告的中、英文版本如有任何歧異，概以英文版本為準。