

江苏哈工智能机器人股份有限公司

关于公司为子公司提供担保的公告

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、误导性陈述或者重大遗漏。

一、担保情况概述

江苏哈工智能机器人股份有限公司（以下简称“公司”）子公司浙江瑞弗机电有限公司（以下简称“瑞弗机电”）近期承接了海外焊装生产线项目，合同总金额 6,269.30 万元，该项目预计 2024 年 12 月验收完毕。根据行业惯例，该项目客户 A 厂商要求公司为其支付给瑞弗机电的 15% 设备预付款共计人民币 8,206,127.10 元签署《FIRST DEMAND GUARANTEE》（以下简称“《独立保函》”）。

公司于 2024 年 3 月 11 日召开的第十二届董事会第十六次会议、第十二届监事会第十次会议审议通过了《关于公司为子公司提供担保的议案》，同意公司为子公司瑞弗机电就上述 A 厂商的预付款项签署《独立保函》。

上述事项尚需提交公司股东大会审议。

二、被担保人基本情况

（1）基本信息

公司名称：浙江瑞弗机电有限公司

住所：浙江省嘉兴市海宁市海昌街道高新路 51 号 2 号厂房

法定代表人：洪金祥

注册资本：6,800 万元人民币

成立日期：2008-02-13

经营范围：汽车焊接夹具、模具和通用机械设备的设计、制造与销售；经营本企业自产产品的出口业务和本企业生产所需的原辅材料、机械设备、零配件及技术的进口业务（国家禁止和限制的除外，涉及前置审批的除外）。

（2）股权结构：

单位：人民币万元

股东名称	出资额	持股比例
浙江哈工机器人有限公司	6,800	100%
共计	6,800	100%

注：公司持有浙江哈工机器人有限公司 60%股权

(3) 主要财务指标：

瑞弗机电最近一年又一期的主要财务数据如下：

单位：人民币元

项目	2022年12月31日（经审计）	2023年9月30日（经审计）
资产总额	653,646,834.31	640,132,642.20
净资产	295,434,315.89	281,700,762.63
项目	2022年1-12月（经审计）	2023年1-9月（经审计）
营业收入	196,630,283.78	130,029,182.60
净利润	-44,832,297.78	-873,771.22

(4) 经在全国法院失信被执行人名单信息公布与查询平台查询，被担保方瑞弗机电不是失信被执行人。

三、《独立保函》的主要内容

保证人：江苏哈工智能机器人股份有限公司

被担保人：浙江瑞弗机电有限公司

收益人：A 厂商

担保方式：连带责任担保

担保金额：人民币 8,206,127.10 元

担保范围：保函项下总金额 8,206,127.10 元，并视情况增加任何违约利息和/或保函下到期或发生的任何费用

保证期间：从股东大会审议通过日至 2024 年 12 月 22 日

四、董事会意见

根据《浙江哈工机器人有限公司股权回购协议-海宁市众力产业投资有限公司》以及企业会计准则要求，公司合并报表层面对于海宁市泛半导体产业投资有限公司（原名“海宁市众力产业投资有限公司”，以下简称“海宁泛半导体”）对浙江哈工机器人有限公司（以下简称“浙江哈工”）的增资事项构成明股实债，

公司已在其他流动负债中计提了海宁泛半导体的应付股权回购款，公司合并报表范围内对浙江哈工按 80%的比例进行合并。

瑞弗机电法定代表人、董事兼总经理洪金祥先生与公司签署了《反担保协议》，洪金祥先生承诺为公司按照《独立保函》的相关约定和承诺向债权人履行的全部款项（包括但不限于本金、利息、复利、罚息、违约金、赔偿金以及为实现债权所发生的一切费用）以及公司为承担担保责任而发生的必要费用的 20%提供反担保。

董事会一致同意上述担保事项，认为公司为瑞弗机电签署《独立保函》是该海外焊装生产线项目的整体安排之一，不存在损害公司、股东利益，尤其是中小股东利益的情形。

五、累计对外担保数量及逾期担保的数量

截至本公告披露日，本次担保提供后公司及公司控股子公司的担保额度总金额为 73,598.61 万元，占公司最近一期经审计净资产总额的 70.8262%。其中 23,433.00 万元为经 2022 年第三次临时股东大会审议通过的为并购基金优先级合伙人（长城证券股份有限公司）提供差额补足形成的担保；49,345.00 万元为股东大会在 2023 年 5 月审批授权范围内的担保，公司及公司控股子公司不存在对合并报表范围外单位提供担保的情形，公司无逾期担保情况。

六、备查文件

- 1、《独立保函》；
- 2、《反担保协议》；
- 3、第十二届董事会第十六次会议决议；
- 4、第十二届监事会第十次会议决议。

特此公告。

江苏哈工智能机器人股份有限公司

董 事 会

2024 年 3 月 13 日