

证券代码:002224 证券简称:三力士 公告编号:2015-105
三力士股份有限公司
关于2015年第六次临时股东大会决议的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容的真实、准确和完整,没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

特别提示:

本次股东大会未出现否决议案的情况;

本次股东大会未涉及变更前次股东大会的决议。

一、会议召开和出席情况

1、现场会议召开时间为:2015年12月31日(星期四)下午14:00

现场会议召开地点:公司一楼会议室(浙江绍兴市柯桥区柯岩街道余诸工业园区)

会议方式:本次股东大会采取现场投票、网络投票相结合的方式召开

召集人:公司董事会

现场会议主持人:会议由公司董事长吴培生先生主持

本次临时股东大会会议的召集、召开与表决程序符合《公司法》、《上市公司股东大会规则》、《深圳证券交易所股票上市规则》及《公司章程》等法律、法规及规范性文件的规定。

2、出席本次会议的股东及股东授权委托代表情况

出席本次股东大会会议的股东、股东授权委托代表共11人,代表股份256,510,400股,占公司有表决权股份总数656,429,698股的38.92%,出席网络投票的股东6人,代表股份102,400股,占公司有表决权股份总数656,429,698股的0.0156%。

3、公司部分董事、监事及高级管理人员和见证律师出席了本次会议。

二、议案审议表决情况

1、审议通过了《关于变更部分募集资金投资项目议案》,具体表决情况如下:

表决情况:同意255,422,400股,占出席本次股东大会股东所持有效表决权股份总数的99.97%;反对88,000股,占出席本次股东大会股东所持有效表决权股份总数的0.03%;弃权0股,占出席本次股东大会股东所持有效表决权股份总数的0%。

中小股东表决情况:同意15,314,400股,占出席本次股东大会中小股东有表决权股份总数的99.43%;反对88,000股,占出席本次股东大会中小股东有表决权股份总数的0.57%;弃权0股,占出席本次股东大会中小股东有表决权股份总数的0%。

中小股东表决情况:同意15,314,400股,占出席本次股东大会中小股东有表决权股份总数的99.43%;反对88,000股,占出席本次股东大会中小股东有表决权股份总数的0.57%;弃权0股,占出席本次股东大会中小股东有表决权股份总数的0%。

2、审议通过了《关于_三三力士股份有限公司年产5000吨特种橡胶骨架材料和600万AM农机带项目可行性分析报告>的议案》,具体表决情况如下:

表决情况:同意255,422,400股,占出席本次股东大会股东所持有效表决权股份总数的99.97%;反对88,000股,占出席本次股东大会股东所持有效表决权股份总数的0.03%;弃权0股,占出席本次股东大会股东所持有效表决权股份总数的0%。

中小股东表决情况:同意15,314,400股,占出席本次股东大会中小股东有表决权股份总数的99.43%;反对88,000股,占出席本次股东大会中小股东有表决权股份总数的0.57%;弃权0股,占出席本次股东大会中小股东有表决权股份总数的0%。

3、三力士股份有限公司(以下简称“公司”)于近日收到国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院关于“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会的评审意见,评审委员会同意通过该总体技术方案评审。具体情况如下:

2015年12月28日,国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院在北京组织了以公司负责承担的“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会。会议成立了专家评审组,由中国科学院院士等业内专家组成,专家们听取了该项目的情况汇报,讨论形成评审意见如下:

1.无人潜航器具有远距离机动、隐蔽性好等特点,可在无人驾驶情况下自主完成复杂海洋环境下的海洋科学考察、海上开发利用和海洋工程,以及军用任务,是世界各国争相发展的下一代智能装备,研制无缆遥控自避障多功能无人潜航器非常必要,具有广阔的应用市场前景。

2.项目针对军用领域在水下探测、水下勘探、水下侦察、水下探雷猎雷、潜艇探测等重大需求,论证了无缆遥控自避障多功能无人潜航器的阶段发展目标和系统总体方案,阶段目标明确,方案基本可行。

3.方案论据了研制多能功能潜航器涉及的系统总体设计、全自由度陀螺驱动、水下智能控制、水下通信导航、探测与测量、密封与耐压等关键技术,提出了初步的解决方案,能够较好地体现研制系统的先进性。

4.评审委员会同意通过该总体技术方案评审。

特此公告。

三力士股份有限公司董事会

二〇一五年十二月三十一日

特此公告。

三力士股份有限公司
关于高级管理人员辞职的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容的真实、准确和完整,没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

三力士股份有限公司(以下简称“公司”)董事会于2015年12月31日收到副总经理陈国贤先生的书面辞职报告,陈国贤先生因个人原因申请辞去公司副经理职务。

根据《深圳证券交易所上市公司规范运作指引》、《公司章程》等有关规定,

陈国贤先生的辞职报告自送达董事会之日起生效,辞职后将不在公司担任任何职务。

陈国贤先生的辞职不会对公司日常经营管理产生影响。

截止2015年12月31日,陈国贤先生未持有公司股份,离职后不涉及股份锁定等相关事宜。

公司及公司董事会对陈国贤先生在任职期间为公司作出的贡献表示衷心的感谢。

特此公告。

三力士股份有限公司
关于无缆遥控自避障多功能无人潜航器项目
通过总体技术方案评审的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容的真实、准确和完整,没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

三力士股份有限公司(以下简称“公司”)于近日收到国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院关于“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会的评审意见,评审委员会同意通过该总体技术方案评审。具体情况如下:

2015年12月28日,国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院在北京组织了以公司负责承担的“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会。会议成立了专家评审组,由中国科学院院士等业内专家组成,专家们听取了该项目的情况汇报,讨论形成评审意见如下:

1.无人潜航器具有远距离机动、隐蔽性好等特点,可在无人驾驶情况下自主完成复杂海洋环境下的海洋科学考察、海上开发利用和海洋工程,以及军用任务,是世界各国争相发展的下一代智能装备,研制无缆遥控自避障多功能无人潜航器非常必要,具有广阔的应用市场前景。

2.项目针对军用领域在水下探测、水下勘探、水下侦察、水下探雷猎雷、潜艇探测等重大需求,论证了无缆遥控自避障多功能无人潜航器的阶段发展目标和系统总体方案,阶段目标明确,方案基本可行。

3.方案论据了研制多能功能潜航器涉及的系统总体设计、全自由度陀螺驱动、水下智能控制、水下通信导航、探测与测量、密封与耐压等关键技术,提出了初步的解决方案,能够较好地体现研制系统的先进性。

4.评审委员会同意通过该总体技术方案评审。

特此公告。

三力士股份有限公司董事会

二〇一五年十二月三十一日

三力士股份有限公司
关于无缆遥控自避障多功能无人潜航器项目
通过总体技术方案评审的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容的真实、准确和完整,没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

三力士股份有限公司(以下简称“公司”)于近日收到国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院关于“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会的评审意见,评审委员会同意通过该总体技术方案评审。具体情况如下:

2015年12月28日,国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院在北京组织了以公司负责承担的“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会。会议成立了专家评审组,由中国科学院院士等业内专家组成,专家们听取了该项目的情况汇报,讨论形成评审意见如下:

1.无人潜航器具有远距离机动、隐蔽性好等特点,可在无人驾驶情况下自主完成复杂海洋环境下的海洋科学考察、海上开发利用和海洋工程,以及军用任务,是世界各国争相发展的下一代智能装备,研制无缆遥控自避障多功能无人潜航器非常必要,具有广阔的应用市场前景。

2.项目针对军用领域在水下探测、水下勘探、水下侦察、水下探雷猎雷、潜艇探测等重大需求,论证了无缆遥控自避障多功能无人潜航器的阶段发展目标和系统总体方案,阶段目标明确,方案基本可行。

3.方案论据了研制多能功能潜航器涉及的系统总体设计、全自由度陀螺驱动、水下智能控制、水下通信导航、探测与测量、密封与耐压等关键技术,提出了初步的解决方案,能够较好地体现研制系统的先进性。

4.评审委员会同意通过该总体技术方案评审。

特此公告。

三力士股份有限公司董事会

二〇一五年十二月三十一日

三力士股份有限公司
关于无缆遥控自避障多功能无人潜航器项目
通过总体技术方案评审的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容的真实、准确和完整,没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

三力士股份有限公司(以下简称“公司”)于近日收到国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院关于“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会的评审意见,评审委员会同意通过该总体技术方案评审。具体情况如下:

2015年12月28日,国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院在北京组织了以公司负责承担的“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会。会议成立了专家评审组,由中国科学院院士等业内专家组成,专家们听取了该项目的情况汇报,讨论形成评审意见如下:

1.无人潜航器具有远距离机动、隐蔽性好等特点,可在无人驾驶情况下自主完成复杂海洋环境下的海洋科学考察、海上开发利用和海洋工程,以及军用任务,是世界各国争相发展的下一代智能装备,研制无缆遥控自避障多功能无人潜航器非常必要,具有广阔的应用市场前景。

2.项目针对军用领域在水下探测、水下勘探、水下侦察、水下探雷猎雷、潜艇探测等重大需求,论证了无缆遥控自避障多功能无人潜航器的阶段发展目标和系统总体方案,阶段目标明确,方案基本可行。

3.方案论据了研制多能功能潜航器涉及的系统总体设计、全自由度陀螺驱动、水下智能控制、水下通信导航、探测与测量、密封与耐压等关键技术,提出了初步的解决方案,能够较好地体现研制系统的先进性。

4.评审委员会同意通过该总体技术方案评审。

特此公告。

三力士股份有限公司董事会

二〇一五年十二月三十一日

三力士股份有限公司
关于无缆遥控自避障多功能无人潜航器项目
通过总体技术方案评审的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容的真实、准确和完整,没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

三力士股份有限公司(以下简称“公司”)于近日收到国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院关于“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会的评审意见,评审委员会同意通过该总体技术方案评审。具体情况如下:

2015年12月28日,国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院在北京组织了以公司负责承担的“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会。会议成立了专家评审组,由中国科学院院士等业内专家组成,专家们听取了该项目的情况汇报,讨论形成评审意见如下:

1.无人潜航器具有远距离机动、隐蔽性好等特点,可在无人驾驶情况下自主完成复杂海洋环境下的海洋科学考察、海上开发利用和海洋工程,以及军用任务,是世界各国争相发展的下一代智能装备,研制无缆遥控自避障多功能无人潜航器非常必要,具有广阔的应用市场前景。

2.项目针对军用领域在水下探测、水下勘探、水下侦察、水下探雷猎雷、潜艇探测等重大需求,论证了无缆遥控自避障多功能无人潜航器的阶段发展目标和系统总体方案,阶段目标明确,方案基本可行。

3.方案论据了研制多能功能潜航器涉及的系统总体设计、全自由度陀螺驱动、水下智能控制、水下通信导航、探测与测量、密封与耐压等关键技术,提出了初步的解决方案,能够较好地体现研制系统的先进性。

4.评审委员会同意通过该总体技术方案评审。

特此公告。

三力士股份有限公司董事会

二〇一五年十二月三十一日

三力士股份有限公司
关于无缆遥控自避障多功能无人潜航器项目
通过总体技术方案评审的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容的真实、准确和完整,没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

三力士股份有限公司(以下简称“公司”)于近日收到国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院关于“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会的评审意见,评审委员会同意通过该总体技术方案评审。具体情况如下:

2015年12月28日,国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院在北京组织了以公司负责承担的“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会。会议成立了专家评审组,由中国科学院院士等业内专家组成,专家们听取了该项目的情况汇报,讨论形成评审意见如下:

1.无人潜航器具有远距离机动、隐蔽性好等特点,可在无人驾驶情况下自主完成复杂海洋环境下的海洋科学考察、海上开发利用和海洋工程,以及军用任务,是世界各国争相发展的下一代智能装备,研制无缆遥控自避障多功能无人潜航器非常必要,具有广阔的应用市场前景。

2.项目针对军用领域在水下探测、水下勘探、水下侦察、水下探雷猎雷、潜艇探测等重大需求,论证了无缆遥控自避障多功能无人潜航器的阶段发展目标和系统总体方案,阶段目标明确,方案基本可行。

3.方案论据了研制多能功能潜航器涉及的系统总体设计、全自由度陀螺驱动、水下智能控制、水下通信导航、探测与测量、密封与耐压等关键技术,提出了初步的解决方案,能够较好地体现研制系统的先进性。

4.评审委员会同意通过该总体技术方案评审。

特此公告。

三力士股份有限公司董事会

二〇一五年十二月三十一日

三力士股份有限公司
关于无缆遥控自避障多功能无人潜航器项目
通过总体技术方案评审的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容的真实、准确和完整,没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

三力士股份有限公司(以下简称“公司”)于近日收到国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院关于“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会的评审意见,评审委员会同意通过该总体技术方案评审。具体情况如下:

2015年12月28日,国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院在北京组织了以公司负责承担的“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会。会议成立了专家评审组,由中国科学院院士等业内专家组成,专家们听取了该项目的情况汇报,讨论形成评审意见如下:

1.无人潜航器具有远距离机动、隐蔽性好等特点,可在无人驾驶情况下自主完成复杂海洋环境下的海洋科学考察、海上开发利用和海洋工程,以及军用任务,是世界各国争相发展的下一代智能装备,研制无缆遥控自避障多功能无人潜航器非常必要,具有广阔的应用市场前景。

2.项目针对军用领域在水下探测、水下勘探、水下侦察、水下探雷猎雷、潜艇探测等重大需求,论证了无缆遥控自避障多功能无人潜航器的阶段发展目标和系统总体方案,阶段目标明确,方案基本可行。

3.方案论据了研制多能功能潜航器涉及的系统总体设计、全自由度陀螺驱动、水下智能控制、水下通信导航、探测与测量、密封与耐压等关键技术,提出了初步的解决方案,能够较好地体现研制系统的先进性。

4.评审委员会同意通过该总体技术方案评审。

特此公告。

三力士股份有限公司董事会

二〇一五年十二月三十一日

三力士股份有限公司
关于无缆遥控自避障多功能无人潜航器项目
通过总体技术方案评审的公告

本公司及董事会全体成员保证公告内容的真实、准确和完整,没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

三力士股份有限公司(以下简称“公司”)于近日收到国防科技大学吕梁军民融合协同创新研究院关于“无缆遥控自避障多功能无人潜航器”总体技术方案评审会的评审意见