

证券代码:002709 证券简称:天赐新材 公告编号:2024-053
 证券代码:120703 证券简称:天赐转债 转债简称:天锡转债

广州天赐高新材料股份有限公司关于“天赐转债”转股价格调整的公告

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:
 ● 转债代码:120703 债券简称:天锡转债
 ● 本次调整转股价格:28.58元/股
 ● 本次转股起始日期:2024年6月15日
 一、关于“天赐转债”转股价格调整的相关规定
 (一)可转债公司债券发行情况
 1. 广州天赐高新材料股份有限公司公开发行可转换公司债券的批复》(证监许[2022]1183号文)核准,广州天赐高新材料股份有限公司(以下简称“公司”)于2022年03月23日公开发行了34,106,000元可转换公司债券,每张面值100元,发行总额34,104.00万元。经深圳证券交易所“深交所转债02”交易系统公开发行,共发行可转债106,000张,发行价格为100.00元/张,发行日期为2022年05月27日起在深交所挂牌交易,债券简称“天赐转债”,转债代码“120703”。

性股票上市流通日为2023年4月17日。
 10.2023年5月24日,天赐材料第六届董事会第一次会议和第六届监事会第二次会议分别审议通过了《关于调整2022年限制性股票与限制性股票激励计划首次授予限制性股票授予价格的议案》,因公司实施了2022年度利润分配,根据《上市公司股权激励管理办法》及《上市公司股权激励计划实施考核管理办法》等相关规定,对激励对象持有的限制性股票授予价格进行了调整,调整后授予价格为17.26元/股,自2023年5月24日起生效。
 11.2023年12月25日,公司召开第六届董事会第十二次会议、第六届监事会第九次会议,审议通过了《关于公司2021年限制性股票与限制性股票激励计划注销部分限制性股票事项的议案》,拟注销首次授予的134,210股限制性股票,相关注销事宜已于2023年12月29日办理完毕。
 12.2023年10月16日至2023年10月18日,公司召开2022年限制性股票激励计划的激励对象名单公示,并于2023年10月22日召开第六届董事会第十五次会议、第六届监事会第十一次会议,审议通过了《关于调整2022年限制性股票与限制性股票激励计划首次授予限制性股票授予价格的议案》,自2023年10月22日起生效。
 13.2023年12月13日,公司召开第五届董事会第二十二次会议和第五届监事会第十二次会议,审议通过了《关于调整2021年限制性股票与限制性股票激励计划首次授予限制性股票授予价格的议案》,自2023年12月13日起生效。

证券代码:300599 证券简称:雄塑科技 公告编号:2024-035

广东雄塑科技集团股份有限公司关于2023年年度权益分派实施后调整回购价格上限和数量的公告

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.回购价格价格上限由不超过10.00元/股相应调整为不超过9.80元/股;
 2.回购股份数量不超过760万股相应调整为不超过715.67万股;
 3.回购股份价格:上限和数量调整生效日期:2024年5月22日。
 一、回购方案概述
 广东雄塑科技集团股份有限公司(以下简称“公司”)于2024年2月5日召开第四届董事会第十一次会议、第四届监事会第三次会议及第四届董事会独立董事第一次专门会议,审议通过了《关于以集中竞价交易方式回购公司股份的议案》,同意公司使用不超过5,000万元且不超过7,000万元的自有资金,以集中竞价交易方式回购公司发行的部分人民币普通股(A股)股票,将回购用于实施员工持股计划或股权激励。截至本回购价格调整公告发布之日,公司已回购股份数量为10,549,126股,占公司股份总数的1.42%。具体回购价格、上限和数量调整事宜如下:
 4.公司股份回购方案调整后回购股份价格上限和数量于2024年5月22日生效。
 三、其他说明
 除上述调整外,公司以集中竞价交易方式回购公司股份的其他事项均无变化。回购期间公司将根据相关法律法规等规定及时履行信息披露义务,敬请广大投资者注意投资风险。

上述回购价格调整:P1=P0-A×K1;P2=P0-D×A×K1+1;P3=P0-A×K1+1;P4=P0-A×K1+1+1+n+1;P5=P0-A×K1+1+1+n+1;P6=P0-A×K1+1+1+n+1;P7=P0-A×K1+1+1+n+1;P8=P0-A×K1+1+1+n+1;P9=P0-A×K1+1+1+n+1;P10=P0-A×K1+1+1+n+1;P11=P0-A×K1+1+1+n+1;P12=P0-A×K1+1+1+n+1;P13=P0-A×K1+1+1+n+1;P14=P0-A×K1+1+1+n+1;P15=P0-A×K1+1+1+n+1;P16=P0-A×K1+1+1+n+1;P17=P0-A×K1+1+1+n+1;P18=P0-A×K1+1+1+n+1;P19=P0-A×K1+1+1+n+1;P20=P0-A×K1+1+1+n+1;P21=P0-A×K1+1+1+n+1;P22=P0-A×K1+1+1+n+1;P23=P0-A×K1+1+1+n+1;P24=P0-A×K1+1+1+n+1;P25=P0-A×K1+1+1+n+1;P26=P0-A×K1+1+1+n+1;P27=P0-A×K1+1+1+n+1;P28=P0-A×K1+1+1+n+1;P29=P0-A×K1+1+1+n+1;P30=P0-A×K1+1+1+n+1;P31=P0-A×K1+1+1+n+1;P32=P0-A×K1+1+1+n+1;P33=P0-A×K1+1+1+n+1;P34=P0-A×K1+1+1+n+1;P35=P0-A×K1+1+1+n+1;P36=P0-A×K1+1+1+n+1;P37=P0-A×K1+1+1+n+1;P38=P0-A×K1+1+1+n+1;P39=P0-A×K1+1+1+n+1;P40=P0-A×K1+1+1+n+1;P41=P0-A×K1+1+1+n+1;P42=P0-A×K1+1+1+n+1;P43=P0-A×K1+1+1+n+1;P44=P0-A×K1+1+1+n+1;P45=P0-A×K1+1+1+n+1;P46=P0-A×K1+1+1+n+1;P47=P0-A×K1+1+1+n+1;P48=P0-A×K1+1+1+n+1;P49=P0-A×K1+1+1+n+1;P50=P0-A×K1+1+1+n+1;P51=P0-A×K1+1+1+n+1;P52=P0-A×K1+1+1+n+1;P53=P0-A×K1+1+1+n+1;P54=P0-A×K1+1+1+n+1;P55=P0-A×K1+1+1+n+1;P56=P0-A×K1+1+1+n+1;P57=P0-A×K1+1+1+n+1;P58=P0-A×K1+1+1+n+1;P59=P0-A×K1+1+1+n+1;P60=P0-A×K1+1+1+n+1;P61=P0-A×K1+1+1+n+1;P62=P0-A×K1+1+1+n+1;P63=P0-A×K1+1+1+n+1;P64=P0-A×K1+1+1+n+1;P65=P0-A×K1+1+1+n+1;P66=P0-A×K1+1+1+n+1;P67=P0-A×K1+1+1+n+1;P68=P0-A×K1+1+1+n+1;P69=P0-A×K1+1+1+n+1;P70=P0-A×K1+1+1+n+1;P71=P0-A×K1+1+1+n+1;P72=P0-A×K1+1+1+n+1;P73=P0-A×K1+1+1+n+1;P74=P0-A×K1+1+1+n+1;P75=P0-A×K1+1+1+n+1;P76=P0-A×K1+1+1+n+1;P77=P0-A×K1+1+1+n+1;P78=P0-A×K1+1+1+n+1;P79=P0-A×K1+1+1+n+1;P80=P0-A×K1+1+1+n+1;P81=P0-A×K1+1+1+n+1;P82=P0-A×K1+1+1+n+1;P83=P0-A×K1+1+1+n+1;P84=P0-A×K1+1+1+n+1;P85=P0-A×K1+1+1+n+1;P86=P0-A×K1+1+1+n+1;P87=P0-A×K1+1+1+n+1;P88=P0-A×K1+1+1+n+1;P89=P0-A×K1+1+1+n+1;P90=P0-A×K1+1+1+n+1;P91=P0-A×K1+1+1+n+1;P92=P0-A×K1+1+1+n+1;P93=P0-A×K1+1+1+n+1;P94=P0-A×K1+1+1+n+1;P95=P0-A×K1+1+1+n+1;P96=P0-A×K1+1+1+n+1;P97=P0-A×K1+1+1+n+1;P98=P0-A×K1+1+1+n+1;P99=P0-A×K1+1+1+n+1;P100=P0-A×K1+1+1+n+1;P101=P0-A×K1+1+1+n+1;P102=P0-A×K1+1+1+n+1;P103=P0-A×K1+1+1+n+1;P104=P0-A×K1+1+1+n+1;P105=P0-A×K1+1+1+n+1;P106=P0-A×K1+1+1+n+1;P107=P0-A×K1+1+1+n+1;P108=P0-A×K1+1+1+n+1;P109=P0-A×K1+1+1+n+1;P110=P0-A×K1+1+1+n+1;P111=P0-A×K1+1+1+n+1;P112=P0-A×K1+1+1+n+1;P113=P0-A×K1+1+1+n+1;P114=P0-A×K1+1+1+n+1;P115=P0-A×K1+1+1+n+1;P116=P0-A×K1+1+1+n+1;P117=P0-A×K1+1+1+n+1;P118=P0-A×K1+1+1+n+1;P119=P0-A×K1+1+1+n+1;P120=P0-A×K1+1+1+n+1;P121=P0-A×K1+1+1+n+1;P122=P0-A×K1+1+1+n+1;P123=P0-A×K1+1+1+n+1;P124=P0-A×K1+1+1+n+1;P125=P0-A×K1+1+1+n+1;P126=P0-A×K1+1+1+n+1;P127=P0-A×K1+1+1+n+1;P128=P0-A×K1+1+1+n+1;P129=P0-A×K1+1+1+n+1;P130=P0-A×K1+1+1+n+1;P131=P0-A×K1+1+1+n+1;P132=P0-A×K1+1+1+n+1;P133=P0-A×K1+1+1+n+1;P134=P0-A×K1+1+1+n+1;P135=P0-A×K1+1+1+n+1;P136=P0-A×K1+1+1+n+1;P137=P0-A×K1+1+1+n+1;P138=P0-A×K1+1+1+n+1;P139=P0-A×K1+1+1+n+1;P140=P0-A×K1+1+1+n+1;P141=P0-A×K1+1+1+n+1;P142=P0-A×K1+1+1+n+1;P143=P0-A×K1+1+1+n+1;P144=P0-A×K1+1+1+n+1;P145=P0-A×K1+1+1+n+1;P146=P0-A×K1+1+1+n+1;P147=P0-A×K1+1+1+n+1;P148=P0-A×K1+1+1+n+1;P149=P0-A×K1+1+1+n+1;P150=P0-A×K1+1+1+n+1;P151=P0-A×K1+1+1+n+1;P152=P0-A×K1+1+1+n+1;P153=P0-A×K1+1+1+n+1;P154=P0-A×K1+1+1+n+1;P155=P0-A×K1+1+1+n+1;P156=P0-A×K1+1+1+n+1;P157=P0-A×K1+1+1+n+1;P158=P0-A×K1+1+1+n+1;P159=P0-A×K1+1+1+n+1;P160=P0-A×K1+1+1+n+1;P161=P0-A×K1+1+1+n+1;P162=P0-A×K1+1+1+n+1;P163=P0-A×K1+1+1+n+1;P164=P0-A×K1+1+1+n+1;P165=P0-A×K1+1+1+n+1;P166=P0-A×K1+1+1+n+1;P167=P0-A×K1+1+1+n+1;P168=P0-A×K1+1+1+n+1;P169=P0-A×K1+1+1+n+1;P170=P0-A×K1+1+1+n+1;P171=P0-A×K1+1+1+n+1;P172=P0-A×K1+1+1+n+1;P173=P0-A×K1+1+1+n+1;P174=P0-A×K1+1+1+n+1;P175=P0-A×K1+1+1+n+1;P176=P0-A×K1+1+1+n+1;P177=P0-A×K1+1+1+n+1;P178=P0-A×K1+1+1+n+1;P179=P0-A×K1+1+1+n+1;P180=P0-A×K1+1+1+n+1;P181=P0-A×K1+1+1+n+1;P182=P0-A×K1+1+1+n+1;P183=P0-A×K1+1+1+n+1;P184=P0-A×K1+1+1+n+1;P185=P0-A×K1+1+1+n+1;P186=P0-A×K1+1+1+n+1;P187=P0-A×K1+1+1+n+1;P188=P0-A×K1+1+1+n+1;P189=P0-A×K1+1+1+n+1;P190=P0-A×K1+1+1+n+1;P191=P0-A×K1+1+1+n+1;P192=P0-A×K1+1+1+n+1;P193=P0-A×K1+1+1+n+1;P194=P0-A×K1+1+1+n+1;P195=P0-A×K1+1+1+n+1;P196=P0-A×K1+1+1+n+1;P197=P0-A×K1+1+1+n+1;P198=P0-A×K1+1+1+n+1;P199=P0-A×K1+1+1+n+1;P200=P0-A×K1+1+1+n+1;P201=P0-A×K1+1+1+n+1;P202=P0-A×K1+1+1+n+1;P203=P0-A×K1+1+1+n+1;P204=P0-A×K1+1+1+n+1;P205=P0-A×K1+1+1+n+1;P206=P0-A×K1+1+1+n+1;P207=P0-A×K1+1+1+n+1;P208=P0-A×K1+1+1+n+1;P209=P0-A×K1+1+1+n+1;P210=P0-A×K1+1+1+n+1;P211=P0-A×K1+1+1+n+1;P212=P0-A×K1+1+1+n+1;P213=P0-A×K1+1+1+n+1;P214=P0-A×K1+1+1+n+1;P215=P0-A×K1+1+1+n+1;P216=P0-A×K1+1+1+n+1;P217=P0-A×K1+1+1+n+1;P218=P0-A×K1+1+1+n+1;P219=P0-A×K1+1+1+n+1;P220=P0-A×K1+1+1+n+1;P221=P0-A×K1+1+1+n+1;P222=P0-A×K1+1+1+n+1;P223=P0-A×K1+1+1+n+1;P224=P0-A×K1+1+1+n+1;P225=P0-A×K1+1+1+n+1;P226=P0-A×K1+1+1+n+1;P227=P0-A×K1+1+1+n+1;P228=P0-A×K1+1+1+n+1;P229=P0-A×K1+1+1+n+1;P230=P0-A×K1+1+1+n+1;P231=P0-A×K1+1+1+n+1;P232=P0-A×K1+1+1+n+1;P233=P0-A×K1+1+1+n+1;P234=P0-A×K1+1+1+n+1;P235=P0-A×K1+1+1+n+1;P236=P0-A×K1+1+1+n+1;P237=P0-A×K1+1+1+n+1;P238=P0-A×K1+1+1+n+1;P239=P0-A×K1+1+1+n+1;P240=P0-A×K1+1+1+n+1;P241=P0-A×K1+1+1+n+1;P242=P0-A×K1+1+1+n+1;P243=P0-A×K1+1+1+n+1;P244=P0-A×K1+1+1+n+1;P245=P0-A×K1+1+1+n+1;P246=P0-A×K1+1+1+n+1;P247=P0-A×K1+1+1+n+1;P248=P0-A×K1+1+1+n+1;P249=P0-A×K1+1+1+n+1;P250=P0-A×K1+1+1+n+1;P251=P0-A×K1+1+1+n+1;P252=P0-A×K1+1+1+n+1;P253=P0-A×K1+1+1+n+1;P254=P0-A×K1+1+1+n+1;P255=P0-A×K1+1+1+n+1;P256=P0-A×K1+1+1+n+1;P257=P0-A×K1+1+1+n+1;P258=P0-A×K1+1+1+n+1;P259=P0-A×K1+1+1+n+1;P260=P0-A×K1+1+1+n+1;P261=P0-A×K1+1+1+n+1;P262=P0-A×K1+1+1+n+1;P263=P0-A×K1+1+1+n+1;P264=P0-A×K1+1+1+n+1;P265=P0-A×K1+1+1+n+1;P266=P0-A×K1+1+1+n+1;P267=P0-A×K1+1+1+n+1;P268=P0-A×K1+1+1+n+1;P269=P0-A×K1+1+1+n+1;P270=P0-A×K1+1+1+n+1;P271=P0-A×K1+1+1+n+1;P272=P0-A×K1+1+1+n+1;P273=P0-A×K1+1+1+n+1;P274=P0-A×K1+1+1+n+1;P275=P0-A×K1+1+1+n+1;P276=P0-A×K1+1+1+n+1;P277=P0-A×K1+1+1+n+1;P278=P0-A×K1+1+1+n+1;P279=P0-A×K1+1+1+n+1;P280=P0-A×K1+1+1+n+1;P281=P0-A×K1+1+1+n+1;P282=P0-A×K1+1+1+n+1;P283=P0-A×K1+1+1+n+1;P284=P0-A×K1+1+1+n+1;P285=P0-A×K1+1+1+n+1;P286=P0-A×K1+1+1+n+1;P287=P0-A×K1+1+1+n+1;P288=P0-A×K1+1+1+n+1;P289=P0-A×K1+1+1+n+1;P290=P0-A×K1+1+1+n+1;P291=P0-A×K1+1+1+n+1;P292=P0-A×K1+1+1+n+1;P293=P0-A×K1+1+1+n+1;P294=P0-A×K1+1+1+n+1;P295=P0-A×K1+1+1+n+1;P296=P0-A×K1+1+1+n+1;P297=P0-A×K1+1+1+n+1;P298=P0-A×K1+1+1+n+1;P299=P0-A×K1+1+1+n+1;P300=P0-A×K1+1+1+n+1;P301=P0-A×K1+1+1+n+1;P302=P0-A×K1+1+1+n+1;P303=P0-A×K1+1+1+n+1;P304=P0-A×K1+1+1+n+1;P305=P0-A×K1+1+1+n+1;P306=P0-A×K1+1+1+n+1;P307=P0-A×K1+1+1+n+1;P308=P0-A×K1+1+1+n+1;P309=P0-A×K1+1+1+n+1;P310=P0-A×K1+1+1+n+1;P311=P0-A×K1+1+1+n+1;P312=P0-A×K1+1+1+n+1;P313=P0-A×K1+1+1+n+1;P314=P0-A×K1+1+1+n+1;P315=P0-A×K1+1+1+n+1;P316=P0-A×K1+1+1+n+1;P317=P0-A×K1+1+1+n+1;P318=P0-A×K1+1+1+n+1;P319=P0-A×K1+1+1+n+1;P320=P0-A×K1+1+1+n+1;P321=P0-A×K1+1+1+n+1;P322=P0-A×K1+1+1+n+1;P323=P0-A×K1+1+1+n+1;P324=P0-A×K1+1+1+n+1;P325=P0-A×K1+1+1+n+1;P326=P0-A×K1+1+1+n+1;P327=P0-A×K1+1+1+n+1;P328=P0-A×K1+1+1+n+1;P329=P0-A×K1+1+1+n+1;P330=P0-A×K1+1+1+n+1;P331=P0-A×K1+1+1+n+1;P332=P0-A×K1+1+1+n+1;P333=P0-A×K1+1+1+n+1;P334=P0-A×K1+1+1+n+1;P335=P0-A×K1+1+1+n+1;P336=P0-A×K1+1+1+n+1;P337=P0-A×K1+1+1+n+1;P338=P0-A×K1+1+1+n+1;P339=P0-A×K1+1+1+n+1;P340=P0-A×K1+1+1+n+1;P341=P0-A×K1+1+1+n+1;P342=P0-A×K1+1+1+n+1;P343=P0-A×K1+1+1+n+1;P344=P0-A×K1+1+1+n+1;P345=P0-A×K1+1+1+n+1;P346=P0-A×K1+1+1+n+1;P347=P0-A×K1+1+1+n+1;P348=P0-A×K1+1+1+n+1;P349=P0-A×K1+1+1+n+1;P350=P0-A×K1+1+1+n+1;P351=P0-A×K1+1+1+n+1;P352=P0-A×K1+1+1+n+1;P353=P0-A×K1+1+1+n+1;P354=P0-A×K1+1+1+n+1;P355=P0-A×K1+1+1+n+1;P356=P0-A×K1+1+1+n+1;P357=P0-A×K1+1+1+n+1;P358=P0-A×K1+1+1+n+1;P359=P0-A×K1+1+1+n+1;P360=P0-A×K1+1+1+n+1;P361=P0-A×K1+1+1+n+1;P362=P0-A×K1+1+1+n+1;P363=P0-A×K1+1+1+n+1;P364=P0-A×K1+1+1+n+1;P365=P0-A×K1+1+1+n+1;P366=P0-A×K1+1+1+n+1;P367=P0-A×K1+1+1+n+1;P368=P0-A×K1+1+1+n+1;P369=P0-A×K1+1+1+n+1;P370=P0-A×K1+1+1+n+1;P371=P0-A×K1+1+1+n+1;P372=P0-A×K1+1+1+n+1;P373=P0-A×K1+1+1+n+1;P374=P0-A×K1+1+1+n+1;P375=P0-A×K1+1+1+n+1;P376=P0-A×K1+1+1+n+1;P377=P0-A×K1+1+1+n+1;P378=P0-A×K1+1+1+n+1;P379=P0-A×K1+1+1+n+1;P380=P0-A×K1+1+1+n+1;P381=P0-A×K1+1+1+n+1;P382=P0-A×K1+1+1+n+1;P383=P0-A×K1+1+1+n+1;P384=P0-A×K1+1+1+n+1;P385=P0-A×K1+1+1+n+1;P386=P0-A×K1+1+1+n+1;P387=P0-A×K1+1+1+n+1;P388=P0-A×K1+1+1+n+1;P389=P0-A×K1+1+1+n+1;P390=P0-A×K1+1+1+n+1;P391=P0-A×K1+1+1+n+1;P392=P0-A×K1+1+1+n+1;P393=P0-A×K1+1+1+n+1;P394=P0-A×K1+1+1+n+1;P395=P0-A×K1+1+1+n+1;P396=P0-A×K1+1+1+n+1;P397=P0-A×K1+1+1+n+1;P398=P0-A×K1+1+1+n+1;P399=P0-A×K1+1+1+n+1;P400=P0-A×K1+1+1+n+1;P401=P0-A×K1+1+1+n+1;P402=P0-A×K1+1+1+n+1;P403=P0-A×K1+1+1+n+1;P404=P0-A×K1+1+1+n+1;P405=P0-A×K1+1+1+n+1;P406=P0-A×K1+1+1+n+1;P407=P0-A×K1+1+1+n+1;P408=P0-A×K1+1+1+n+1;P409=P0-A×K1+1+1+n+1;P410=P0-A×K1+1+1+n+1;P411=P0-A×K1+1+1+n+1;P412=P0-A×K1+1+1+n+1;P413=P0-A×K1+1+1+n+1;P414=P0-A×K1+1+1+n+1;P415=P0-A×K1+1+1+n+1;P416=P0-A×K1+1+1+n+1;P417=P0-A×K1+1+1+n+1;P418=P0-A×K1+1+1+n+1;P419=P0-A×K1+1+1+n+1;P420=P0-A×K1+1+1+n+1;P421=P0-A×K1+1+1+n+1;P422=P0-A×K1+1+1+n+1;P423=P0-A×K1+1+1+n+1;P424=P0-A×K1+1+1+n+1;P425=P0-A×K1+1+1+n+1;P426=P0-A×K1+1+1+n+1;P427=P0-A×K1+1+1+n+1;P428=P0-A×K1+1+1+n+1;P429=P0-A×K1+1+1+n+1;P430=P0-A×K1+1+1+n+1;P431=P0-A×K1+1+1+n+1;P432=P0-A×K1+1+1+n+1;P433=P0-A×K1+1+1+n+1;P434=P0-A×K1+1+1+n+1;P435=P0-A×K1+1+1+n+1;P436=P0-A×K1+1+1+n+1;P437=P0-A×K1+1+1+n+1;P438=P0-A×K1+1+1+n+1;P439=P0-A×K1+1+1+n+1;P440=P0-A×K1+1+1+n+1;P441=P0-A×K1+1+1+n+1;P442=P0-A×K1+1+1+n+1;P443=P0-A×K1+1+1+n+1;P444=P0-A×K1+1+1+n+1;P445=P0-A×K1+1+1+n+1;P446=P0-A×K1+1+1+n+1;P447=P0-A×K1+1+1+n+1;P448=P0-A×K1+1+1+n+1;P449=P0-A×K1+1+1+n+1;P450=P0-A×K1+1+1+n+1;P451=P0-A×K1+1+1+n+1;P452=P0-A×K1+1+1+n+1;P453=P0-A×K1+1+1+n+1;P454=P0-A×K1+1+1+n+1;P455=P0-A×K1+1+1+n+1;P456=P0-A×K1+1+1+n+1;P457=P0-A×K1+1+1+n+1;P458=P0-A×K1+1+1+n+1;P459=P0-A×K1+1+1+n+1;P460=P0-A×K1+1+1+n+1;P461=P0-A×K1+1+1+n+1;P462=P0-A×K1+1+1+n+1;P463=P0-A×K1+1+1+n+1;P464=P0-A×K1+1+1+n+1;P465=P0-A×K1+1+1+n+1;P466=P0-A×K1+1+1+n+1;P467=P0-A×K1+1+1+n+1;P468=P0-A×K1+1+1+n+1;P469=P0-A×K1+1+1+n+1;P470=P0-A×K1+1+1+n+1;P471=P0-A×K1+1+1+n+1;P472=P0-A×K1+1+1+n+1;P473=P0-A×K1+1+1+n+1;P474=P0-A×K1+1+1+n+1;P475=P0-A×K1+1+1+n+1;P476=P0-A×K1+1+1+n+1;P477=P0-A×K1+1+1+n+1;P478=P0-A×K1+1+1+n+1;P479=P0-A×K1+1+1+n+1;P480=P0-A×K1+1+1+n+1;P481=P0-A×K1+1+1+n+1;P482=P0-A×K1+1+1+n+1;P483=P0-A×K1+1+1+n+1;P484=P0-A×K1+1+1+n+1;P485=P0-A×K1+1+1+n+1;P486=P0-A×K1+1+1+n+1;P487=P0-A×K1+1+1+n+1;P488=P0-A×K1+1+1+n+1;P489=P0-A×K1+1+1+n+1;P490=P0-A×K1+1+1+n+1;P491=P0-A×K1+1+1+n+1;P492=P0-A×K1+1+1+n+1;P493=P0-A×K1+1+1+n+1;P494=P0-A×K1+1+1+n+1;P495=P0-A×K1+1+1+n+1;P496=P0-A×K1+1+1+n+1;P497=P0-A×K1+1+1+n+1;P498=P0-A×K1+1+1+n+1;P499=P0-A×K1+1+1+n+1;P500=P0-A×K1+1+1+n+1;P501=P0-A×K1+1+1+n+1;P502=P0-A×K1+1+1+n+1;P503=P0-A×K1+1+1+n+1;P504=P0-A×K1+1+1+n+1;P505=P0-A×K1+1+1+n+1;P506=P0-A×K1+1+1+n+1;P507=P0-A×K1+1+1+n+1;P508=P0-A×K1+1+1+n+1;P509=P0-A×K1+1+1+n+1;P510=P0-A×K1+1+1+n+1;P511=P0-A×K1+1+1+n+1;P512=P0-A×K1+1+1+n+1;P513=P0-A×K1+1+1+n+1;P514=P0-A×K1+1+1+n+1;P515=P0-A×K1+1+1+n+1;P516=P0-A×K1+1+1+n+1;P517=P0-A×K1+1+1+n+1;P518=P0-A×K1+1+1+n+1;P519=P0-A×K1+1+1+n+1;P520=P0-A×K1+1+1+n+1;P521=P0-A×K1+1+1+n+1;P522=P0-A×K1+1+1+n+1;P523=P0-A×K1+1+1+n+1;P524=P0-A×K1+1+1+n+1;P525=P0-A×K1+1+1+n+1;P526=P0-A×K1+1+1+n+1;P527=P0-A×K1+1+1+n+1;P528=P0-A×K1+1+1+n+1;P529=P0-A×K1+1+1+n+1;P530=P0-A×K1+1+1+n+1;P531=P0-A×K1+1+1+n+1;P532=P0-A×K1+1+1+n+1;P533=P0-A×K1+1+1+n+1;P534=P0-A×K1+1+1+n+1;P535=P0-A×K1+1+1+n+1;P536=P0-A×K1+1+1+n+1;P537=P0-A×K1+1+1+n+1;P538=P0-A×K1+1+1+n+1;P539=P0-A×K1+1+1+n+1;P540=P0-A×K1+1+1+n+1;P541=P0-A×K1+1+1+n+1;P542=P0-A×K1+1+1+n+1;P543=P0-A×K1+1+1+n+1;P544=P0-A×K1+1+1+n+1;P545=P0-A×K1+1+1+n+1;P546=P0-A×K1+1+1+n+1;P547=P0-A×K1+1+1+n+1;P548=P0-A×K1+1+1+n+1;P549=P0-A×K1+1+1+n+1;P550=P0-A×K1+1+1+n+1;P551=P0-A×K1+1+1+n+1;P552=P0-A×K1+1+1+n+1;P553=P0-A×K1+1+1+n+1;P554=P0-A×K1+1+1+n+1;P555=P0-A×K1+1+1+n+1;P556=P0-A×K1+1+1+n+1;P557=P0-A×K1+1+1+n+1;P558=P0-A×K1+1+1+n+1;P559=P0-A×K1+1+1+n+1;P560=P0-A×K1+1+1+n+1;P561=P0-A×K1+1+1+n+1;P562=P0-A×K1+1+1+n+1;P563=P0-A×K1+1+1+n+1;P564=P0-A×K1+1+1+n+1;P565=P0-A×K1+1+1+n+1;P566=P0-A×K1+1+1+n+1;P567=P0-A×K1+1+1+n+1;P568=P0-A×K1+1+1+n+1;P569=P0-A×K1+1+1+n+1;P570=P0-A×K1+1+1+n+1;P571=P0-A×K1+1+1+n+1;P572=P0-A×K1+1+1+n+1;P573=P0-A×K1+1+1+n+1;P574=P0-A×K1+1+1+n+1;P575=P0-A×K1+1+1+n+1;P576=P0-A×K1+1+1+n+1;P577=P0-A×K1+1+1+n+1;P578=P0-A×K1+1+1+n+1;P579=P0-A×K1+1+1+n+1;P580=P0-A×K1+1+1+n+1;P581=P0-A×K1+1+1+n+1;P582=P0-A×K1+1+1+n+1;P583=P0-A×K1+1+1+n+1;P584=P0-A×K1+1+1+n+1;P585=P0-A×K1+1+1+n+1;P586=P0-A×K1+1+1+n+1;P587=P0-A×K1+1+1+n+1;P588=P0-A×K1+1+1+n+1;P589=P0-A×K1+1+1+n+1;P590=P0-A×K1+1+1+n+1;P591=P0-A×K1+1+1+n+1;P592=P0-A×K1+1+1+n+1;P593=P0-A×K1+1+1+n+1;P594=P0-A×K1+1+1+n+1;P595=P0-A×K1+1+1+n+1;P596=P0-A×K1+1+1+n+1;P597=P0-A×K1+1+1+n+1;P598=P0-A×K1+1+1+n+1;P599=P0-A×K1+1+1+n+1;P600=P0-A×K1+1+1+n+1;P601=P0-A×K1+1+1+n+1;P602=P0-A×K1+1+1+n+1;P603=P0-A×K1+1+1+n+1;P604=P0-A×K1+1+1+n+1;P605=P0-A×K1+1+1+n+1;P606=P0-A×K1+1+1+n+1;P607=P0-A×K1+1+1+n+1;P608=P0-A×K1+1+1+n+1;P609=P0-A×K1+1+1+n+1;P610=P0-A×K1+1+1+n+1;P611=P0-A×K1+1+1+n+1;P612=P0-A×K1+1+1+n+1;P613=P0-A×K1+1+1+n+1;P614=P0-A×K1+1+1+n+1;P615=P0-A×K1+1+1+n+1;P616=P0-A×K1+1