

尤洛卡精准信息工程股份有限公司 2019 年第二次临时股东大会决议公告

本公司及董事会全体成员保证信息披露的内容真实、准确和完整，没有虚假记载、误导性陈述或者重大遗漏。

特别提示：

- 1、本次股东大会无增加、变更、否决议案的情形。
- 2、本次股东大会不涉及变更前次股东大会决议。
- 3、本次股东大会以现场投票和网络投票相结合的方式召开。
- 4、为尊重中小投资者利益，提高中小投资者对公司股东大会决议事项的参与度，本次股东大会对中小投资者进行单独计票，中小投资者是指除上市公司董事、监事、高级管理人员以及单独或者合计持有公司 5%以上股份的股东以外的其他股东。

一、会议召开情况

1、尤洛卡精准信息工程股份有限公司（以下简称“公司”）第四届董事会于 2019 年 12 月 12 日以公告形式向公司全体股东发出《关于召开 2019 年第二次临时股东大会通知的公告》、12 月 24 日以临时公告形式向公司全体股东发出《关于召开 2019 年第二次临时股东大会的提示性公告》。

2、会议召开方式：本次股东大会采取现场投票和网络投票相结合的方式召开。

3、会议召开时间：

（1）现场会议于 2019 年 12 月 27 日下午 14:30 时召开。

(2) 通过深圳证券交易所交易系统通过网络投票的具体时间为 2019 年 12 月 27 日上午 9:30-11:30, 下午 13:00-15:00; 通过深圳证券交易所互联网投票系统投票的具体时间为 2019 年 12 月 27 日 9:15 至 15:00 期间的任意时间。

4、现场会议召开地点：山东省泰安市高新区凤祥路以西规划支路以北，尤洛卡国家地方联合工程研究中心二楼会议室。

5、会议召集人：公司第四届董事会。

6、会议主持人：第四届董事会董事长黄自伟。

7、本次股东大会的召集与召开程序、出席会议人员的资格、表决程序均符合《公司法》、《公司章程》和《公司股东大会议事规则》的有关规定，会议形成的决议真实、有效。

二、会议出席情况

1、出席会议总体情况

公司总股本为 669,164,255 股，代表公司有表决权股份总数为 669,164,255 股。出席本次股东大会现场会议和网络投票的股东及股东代理人共 20 人，参加表决的股东及股东代理人代表有表决权股份为 272,405,094 股，占公司有表决权股份总数的 40.7083%。

其中：出席本次股东大会的中小股东及股东代理人（除公司董事、监事和高级管理人员及单独或合计持有公司 5%以上股份股东以外的其他股东）共计 12 人，代表有表决权股份为 221,500 股，占公司有表决权股份总数的 0.0331%。

2、现场会议出席情况

出席本次股东大会现场会议的股东、股东代表及股东代理人共 8 名，代表有表决权股份为 272,183,594 股，占公司有表决权股份总数的 40.6752%。

3、网络投票情况

参与本次会议网络投票的股东、股东代表及股东代理人共 12 名，代表有表决权股份为 221,500 股，占公司有表决权股份总数的 0.0331%。

4、公司董事、监事和董事会秘书出席了会议，高级管理人员、见证律师列席了会议。

三、议案审议情况

出席会议的股东(股东代理人)通过现场记名投票和网络投票相结合的方式，形成如下决议：

议案 1.00 关于使用自有资金投资新能源动力及控制系统项目的议案

总表决情况：

同意 272,378,494 股，占出席会议所有股东所持股份的 99.9902%；反对 26,600 股，占出席会议所有股东所持股份的 0.0098%；弃权 0 股（其中，因未投票默认弃权 0 股），占出席会议所有股东所持股份的 0%。

中小股东总表决情况：

同意 194,900 股，占出席会议中小股东所持股份的 87.9910%；反对 26,600 股，占出席会议中小股东所持股份的 12.0090%；弃权 0 股（其中，因未投票默认弃权 0 股），占出席会议中小股东所持股份的 0%。

四、律师出具的法律意见

北京德恒（济南）律师事务所指派律师胡琦秀、宫香基出席了本次股东大会，进行现场见证并出具法律意见书：

本所律师认为，公司本次股东大会召集和召开程序、出席会议人员资格、召集人资格、会议表决程序、表决结果以及形成的会议决议均符合《公司法》、《股东大会规则》等法律、法规、规范性文件和《公司章程》、《股东大会议事规则》的相关规定，合法有效。

五、备查文件

1、经尤洛卡精准信息工程股份有限公司与会董事签字的《公司 2019 年第二次临时股东大会决议》；

2、北京德恒（济南）律师事务所出具的《关于尤洛卡精准信息工程股份有限公司 2019 年第二次临时股东大会的法律意见》。

特此公告。

尤洛卡精准信息工程股份有限公司董事会

2019 年 12 月 27 日