

## 2015年度 4-12月期 業績概要

株式会社 安川電機 (TSE6506)

(対象期間：2015年3月21日～2015年12月20日)

© 2016 YASKAWA Electric Corporation

## 1. 2015年度4-12月期 連結決算

- 2015年度4-12月期実績（概要・セグメント別）
- 事業セグメント別売上高構成比  
（14年度4-12月期→15年度4-12月期）
- 仕向先別売上高 / 売上高構成比  
（14年度4-12月期→15年度4-12月期）
- 営業利益増減要因分析  
（14年度4-12月期→15年度4-12月期）
- 2015年度3Qにおける取り組み

## 2. 2015年度通期 連結決算見通し

- 2015年度通期 見通し（概要・セグメント別）
- 営業利益増減要因分析  
（14年度→15年度計画）

## 3. 参考資料

- 設備投資,研究開発費,為替状況
- B/S構造の推移
- 連結売上高・営業利益推移
- 四半期連結売上高推移
- 主要生産拠点

本資料に記載されている業績見通し等に関する将来の予測は、当社が現時点で入手可能な情報と、合理的であると判断する一定の前提に基づいており、実際の業績はさまざまな要因により、この見通しとは異なることがあります。

実際の業績等に影響を与えうる重要な要因には、当社の事業領域を取り巻く国内外の経済情勢、当社製品・サービスに対する需要動向、為替・株式市場の動向などがあります。なお、業績に影響を与える要因はこれらに限定されるものではありません。

## モーション コントロール (M)

### 【主要製品】

- ・ ACサーボモータ、コントローラ
- ・ リニアサーボ
- ・ インバータ
- ・ パワーコンディショナ
- ・ EV用モータドライブシステム など



ACサーボ



汎用インバータ



GaN搭載 太陽光発電用  
パワーコンディショナ



EV用モータドライブ  
システム

## ロボット (R)

### 【主要製品】

- ・ 産業用ロボット
  - アーク・スポット溶接, 塗装ロボット
  - FPD搬送ロボット, 新世代ロボット,  
ハンドリングロボット
- ・ 半導体製造装置用ロボット
- ・ バイオ・メディカル用途向けロボット など



新型7軸スポット溶接  
ロボット



バイオメディカル向け  
新形双腕ロボット



パラレルリンクロボット

## システム エンジニアリング (S)

### 【主要製品】

- ・ 鉄鋼プラント用電機システム
- ・ 上下水道用電気計装システム
- ・ 大型風力発電用電機品 など



上下水道用  
電気計装システム



連続鋳造設備



大形風力発電用  
発電機とコンバータ

## その他

### 【主要製品】

- ・ 情報関連事業
- ・ 物流サービス など

# 1. 2015年度4-12月期 連結決算

## ●売上高・利益ともに過去最高

	<u>2015年度</u> <u>4-12月期</u>	2014年度 4-12月期	<u>前年同期比</u>	
売上高	<u>3,064億円</u>	2,874億円	<u>+190億円</u>	<u>+6.6%</u>
営業利益	<u>272億円</u>	221億円	<u>+51億円</u>	<u>+23.3%</u>
経常利益	<u>276億円</u>	238億円	<u>+38億円</u>	<u>+15.9%</u>
四半期純利益	<u>182億円</u>	179億円	<u>+3億円</u>	<u>+1.9%</u>

## ● (M)(R)が牽引し、売上高・利益ともに増収増益

(単位：億円)

		15年度 4-12月期		14年度 4-12月期		前年同期比	
		実績	利益率	実績	利益率	増減額	増減率
<b>売上高</b>		<b>3,064</b>		<b>2,874</b>		<b>+190</b>	<b>+6.6%</b>
(M)	モーショントロール	1,438		1386		+53	+3.8%
(R)	ロボット	1,143		982		+162	+16.5%
(S)	システムエンジニアリング	274		239		+35	+14.5%
	その他	209		268		▲59	▲22.1%
<b>営業利益</b>		<b>272</b>	<b>8.9%</b>	<b>221</b>	<b>7.7%</b>	<b>+51</b>	<b>+23.3%</b>
(M)	モーショントロール	174	12.1%	166	12.0%	+8	+4.9%
(R)	ロボット	122	10.7%	75	7.6%	+48	+63.4%
(S)	システムエンジニアリング	▲22	-	▲17	-	▲5	-
	その他	6	2.9%	7	2.4%	▲0	▲6.1%
	消去または全社	▲9	-	▲10	-	+1	-
<b>経常利益</b>		<b>276</b>	<b>9.0%</b>	<b>238</b>	<b>8.3%</b>	<b>+38</b>	<b>+15.9%</b>
<b>四半期純利益</b>		<b>182</b>	<b>6.0%</b>	<b>179</b>	<b>6.2%</b>	<b>+3</b>	<b>+1.9%</b>

## モーションコントロール

- ACサーボは、中国のスマートフォン関連及び自動車向け需要が弱含むも、半導体を中心に米州が牽引し、総じて堅調。新製品切替えも進み収益性は向上
- 汎用インバータは米国のオイル&ガス市場向け、中国のインフラ関連の需要は低迷一方、昨年買収したSOL社の貢献により、売上は全体としては堅調

[注] SOL社：Solectria Renewables, LLC (米国) …太陽光発電用パワーコンディショナーメーカー

## ロボット

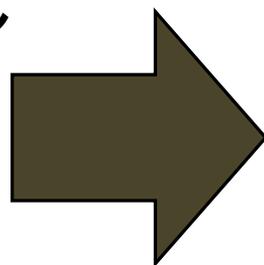
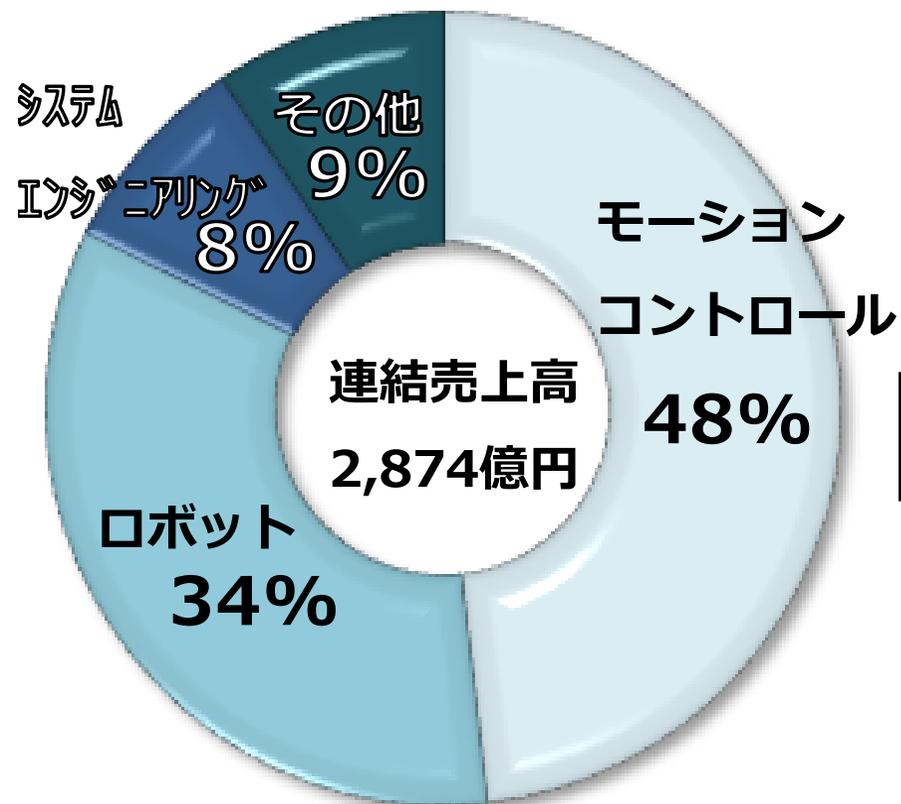
- 自動車向け市場では、下期以降に中国が減速した一方、米国を中心にグローバルでは堅調
- ロボットセンタでの拡販効果により自動車分野以外の一般産業市場向けが伸張

## システムエンジニアリング

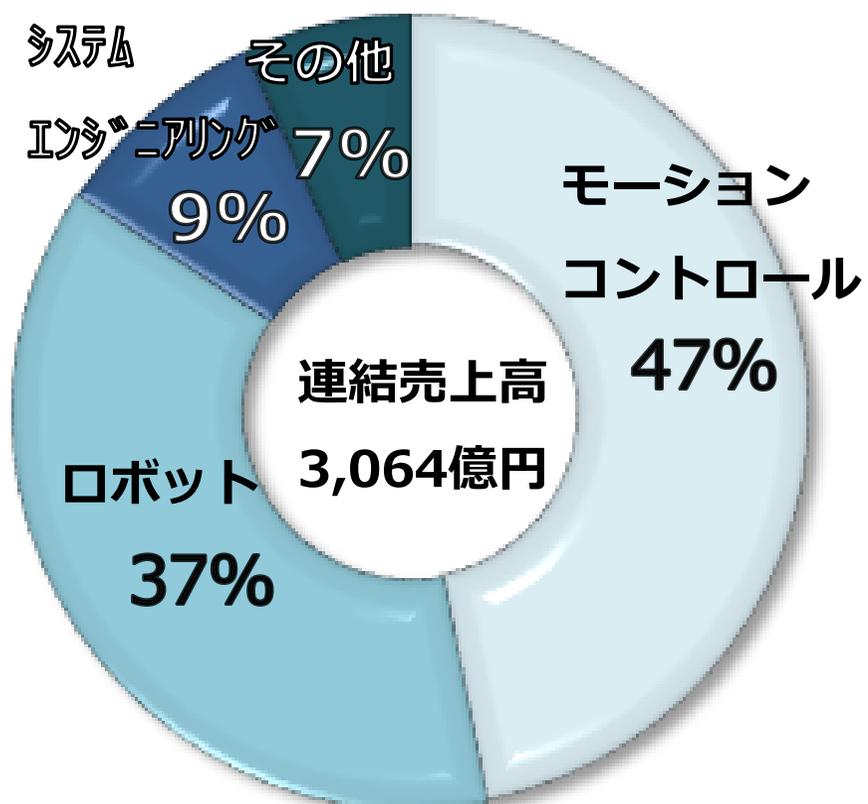
- 主力の鉄鋼プラント、社会システムは堅調に推移
- Switch社の子会社化に伴い、大型風力発電関連の売上が増加

[注] Switch社：The Switch Engineering Oy (フィンランド)

## 14年 4-12月期



## 15年 4-12月期



● 米州を中心に海外売上高が伸張

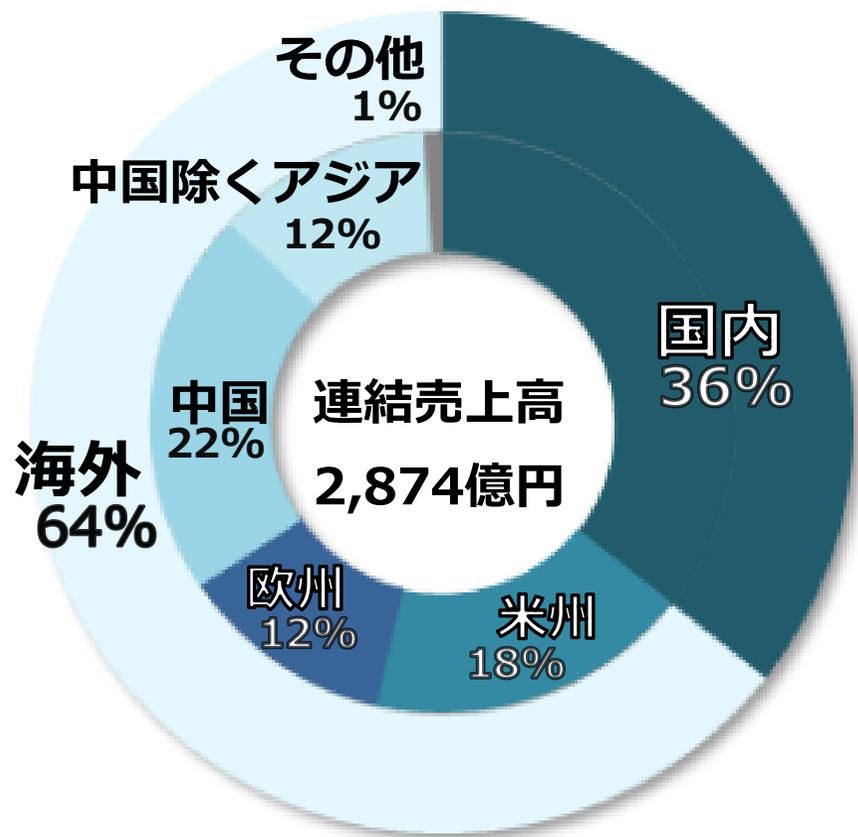
（単位：億円）

	15年度 4-12月期	14年度 4-12月期	前年同期比	
			増減額	増減率
<b>売上高</b>	<b>3,064</b>	<b>2,874</b>	<b>+190</b>	<b>+6.6%</b>
<b>国内</b>	<b>934</b>	<b>1,025</b>	<b>▲91</b>	<b>▲8.9%</b>
<b>海外</b>	<b>2,130</b>	<b>1,849</b>	<b>+281</b>	<b>+15.2%</b>
<b>米州</b>	<b>645</b>	<b>518</b>	<b>+127</b>	<b>+24.5%</b>
<b>欧州</b>	<b>391</b>	<b>341</b>	<b>+49</b>	<b>+14.4%</b>
<b>中国</b>	<b>656</b>	<b>618</b>	<b>+38</b>	<b>+6.2%</b>
<b>中国除くアジア</b>	<b>405</b>	<b>344</b>	<b>+61</b>	<b>+17.9%</b>
<b>その他</b>	<b>33</b>	<b>27</b>	<b>+5</b>	<b>+19.5%</b>

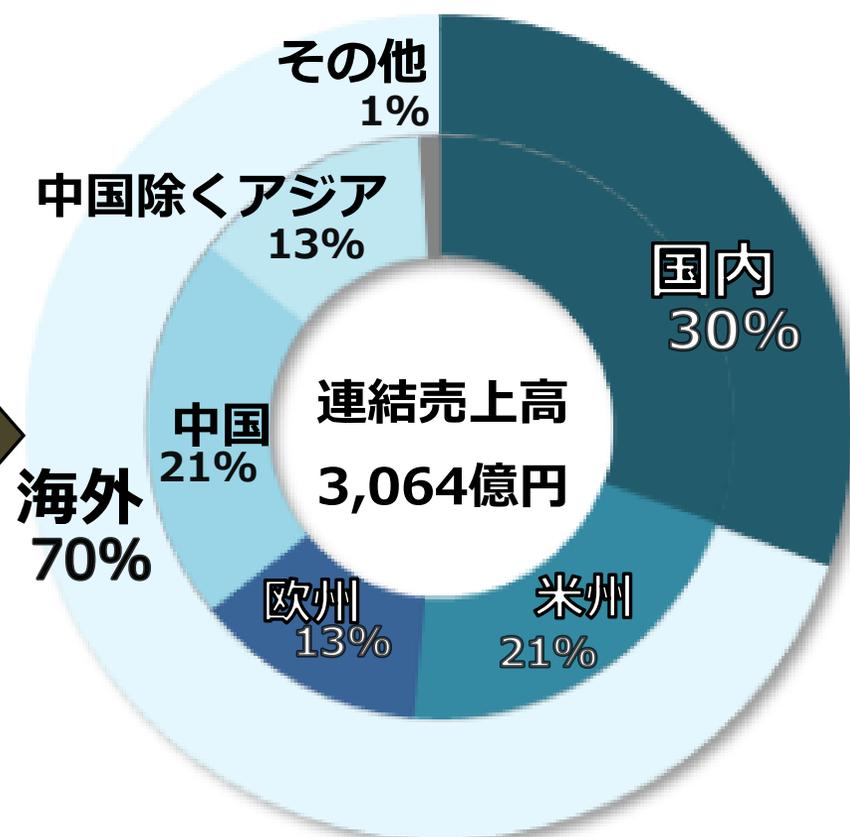
[注] その他には、南アフリカ、オーストラリア等を含みます

- 好調な米州を中心に海外売上高が大幅に伸長

## 14年度 4-12月期

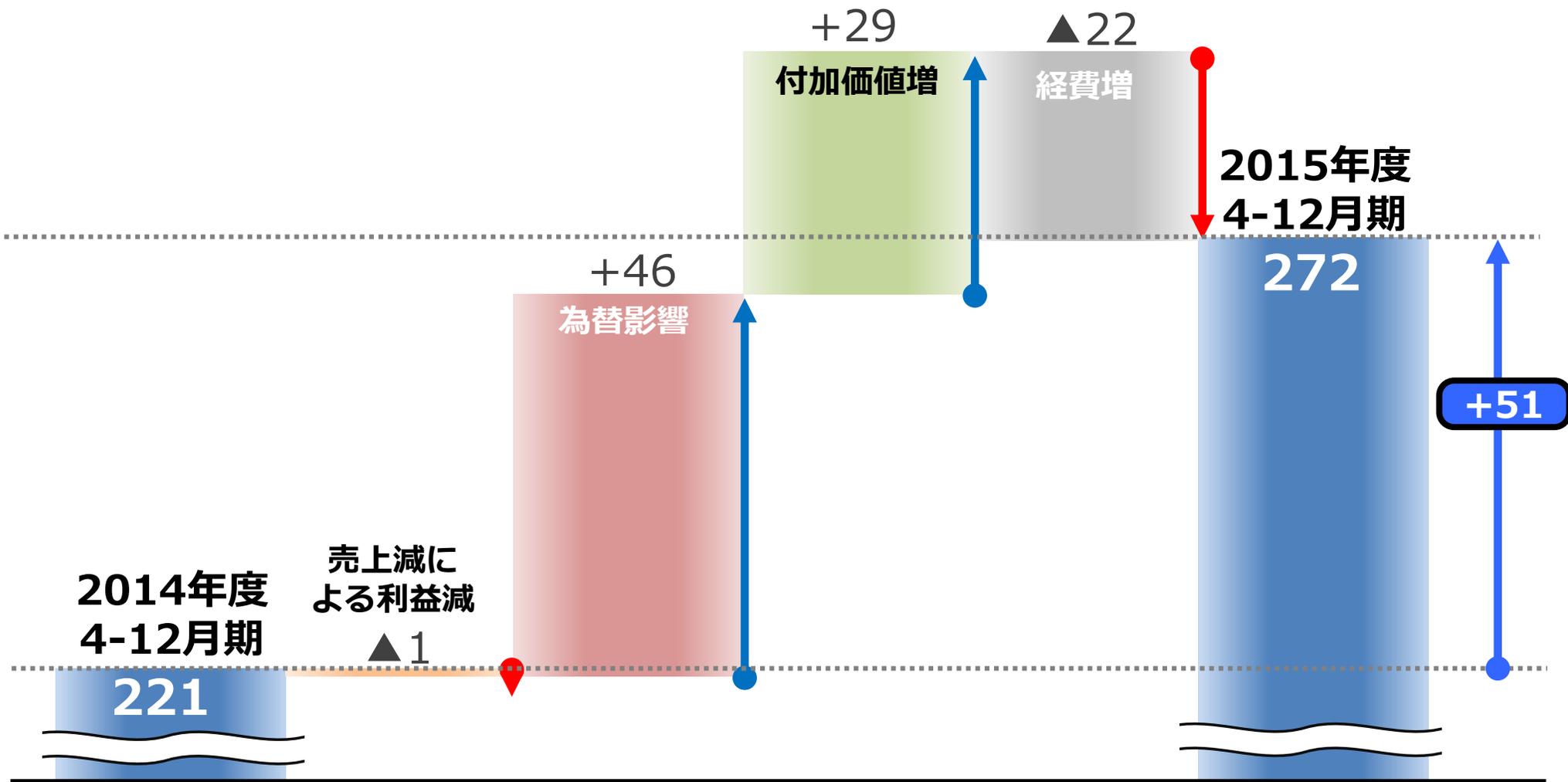


## 15年度 4-12月期



# 営業利益増減要因分析 (2014年度4-12月期 → 2015年度4-12月期)

(単位：億円)



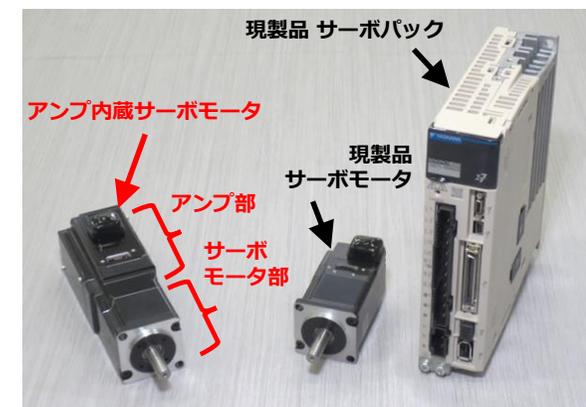
- **次期インバータ「ゼロシリーズ」の開発 (16年4月発売予定)**
    - 従来シリーズを刷新し、新形汎用インバータGA700を開発
    - 地域・市場ごとに最適なアプリケーション別製品を展開し、付加価値を向上
  - **高周波トランス絶縁方式採用太陽光発電用パワーコンディショナ「Enewell-SOL P2H」の投入 (16年1月発売)**
    - 市場トレンドである高周波トランス絶縁方式を採用
    - コンパクト、環境性能、メンテナンスの性能を向上
  - **GaN※パワー半導体搭載アンプ内蔵サーボモータの開発 (2017年までに製品化を予定)**
    - 従来のサーボモータ機能とサーボパック機能を一体化させたアンプ内蔵サーボモータを開発
    - さらなる小型化 (体積比:1/4)、高効率化 (電力損失:12%低減) を実現
- ※Ga(ガリウム)とN(窒素)の化合物半導体



産業用汎用インバータGA700



Enewell-SOL P2H (9.9kW 200V級 三相)



アンプ内蔵サーボモータと現製品であるサーボモータ+サーボパック

## 2016年モデル (MOTOMAN-GPシリーズ) および新型ロボットコントローラの開発 (6月製品化予定)

- ロボット最高速度、スリム世界No.1を実現
- コントローラも世界最小サイズを実現



MOTOMAN-GP8



新型コントローラ YRC1000

## 人共存型ロボットMOTOMAN-HC10を開発

- 国際規格に準拠し、安全柵無しで人との共存を実現
- 省スペース化や操作性の向上により導入促進



MOTOMAN-HC10



## ロボットセンタを活用した一般産業向け売上拡大

- グローバルにおけるSIer育成・市場開拓
- 韓国 大邱(テグ) (15年10月)、中国 佛山(15年12月)に新設

■グローバルロボットセンタ拠点数

15年3Q時点	15年度4Q計画	15年度末(計画)
35ヶ所	1ヶ所	36ヶ所



韓国ロボットセンタ外観

## ヒューマトロニクス事業分野における開発強化

- ロボット介護機器「屋内移動アシスト装置」の開発※
- 病院・介護施設・在宅における移動をサポート



屋内移動アシスト装置

※経済産業省・国立研究開発法人日本医療研究開発機構のロボット介護機器開発・導入促進事業の一環としての取り組み

## 2. 2015年度通期 連結決算見通し

- 中国経済を中心とした減速影響により、売上高・利益ともに下方修正
- 前年度比では、売上高・営業利益ともに増収・増益を計画

	15年度 予想	15年度 前回予想	予想比 増減額	14年度 年度 実績	前年同期比	
					増減額	増減率
売上高	<u>4,100億円</u>	4,200億円	▲100億円	4,002億円	<u>+98億円</u>	<u>+2.5%</u>
営業利益	<u>355億円</u>	365億円	▲10億円	315億円	<u>+40億円</u>	<u>+12.6%</u>
経常利益	<u>355億円</u>	370億円	▲15億円	339億円	<u>+16億円</u>	<u>+4.8%</u>
当期純利益	<u>230億円</u>	240億円	▲10億円	248億円	<u>▲18億円</u>	<u>▲7.3%</u>

（注）15年度前回計画は、2015年10月20日時点発表の数値

● 中国市場の成長鈍化により、  
(M)を中心に売上高・利益ともに下方修正

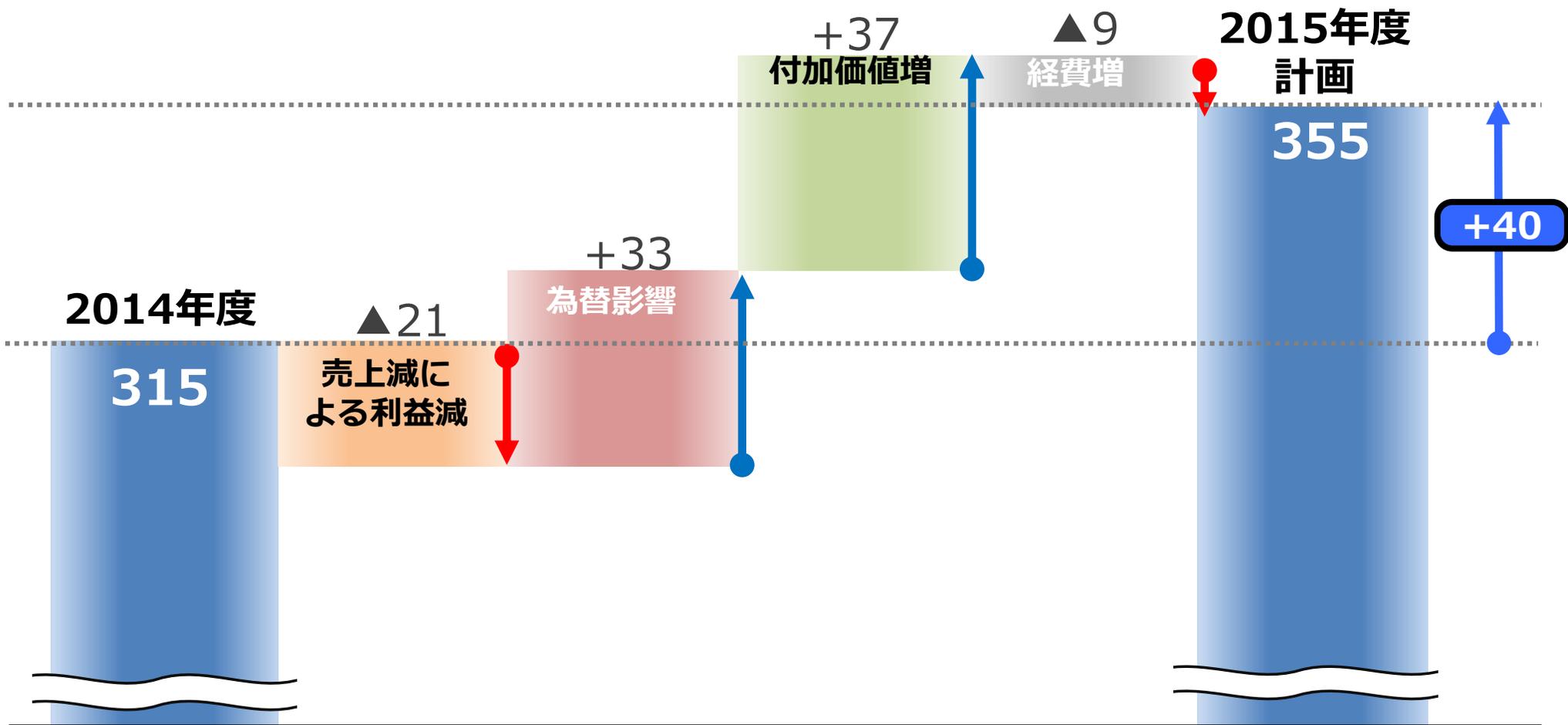
(単位：億円)

	15年度		15年度		前回予想比 増減額	14年度		前年同期比	
	今回予想	利益率	前回予想	利益率		実績	利益率	増減額	増減率
<b>売上高</b>	4,100		4,200		▲100	4,002		+98	+2.5%
(M) モーションコントロール	1,860		1,945		▲85	1881		▲21	▲1.1%
(R) ロボット	1,535		1530		+5	1360		+175	+12.9%
(S) システムエンジニアリング	420		430		▲10	410		+10	+2.5%
その他	285		295		▲10	351		▲66	▲18.8%
<b>営業利益</b>	355	8.7%	365	8.7%	▲10	315	7.9%	+40	+12.6%
(M) モーションコントロール	207	11.1%	224	11.5%	▲18	217	11.6%	▲11	▲5.0%
(R) ロボット	162	10.6%	156	10.2%	+6	106	7.8%	+56	+53.4%
(S) システムエンジニアリング	▲11	-	▲13	-	+2	▲8	-	▲4	-
その他	9	3.3%	10	3.2%	▲0	13	3.6%	▲3	▲27.2%
消去または全社	▲12	-	▲12	-	+1	▲13	-	+1	-
<b>経常利益</b>	355	8.7%	370	8.8%	▲15	339	8.5%	+16	+4.8%
<b>四半期純利益</b>	230	5.6%	240	5.7%	▲10	248	6.2%	▲18	▲7.3%

(注) 15年度 前回予想は、2015年10月20日発表時点の数値

# 営業利益増減要因分析（2014年度 → 2015年度計画）

（単位：億円）



## 3. 参考資料

## ◆設備投資の状況（連結）

(億円)

	2013年度	2014年度	2015年度計画
設備投資額	169.8	363.7	180.0
減価償却費	92.2	115.3	135.0

## ◆研究開発投資の状況（連結）

(億円)

	2013年度	2014年度	2015年度計画
研究開発投資	140.3	153.1	150.0

## ◆為替状況（連結）

(円)

	2013年度				2014年度				2015年度			
	4-12	4Q	下期	通期	4-12	4Q	下期	通期	4-12	4Q	下期 (想定)	通期 (想定)
対 米ドル	98.4	102.9	101.0	99.6	104.8	118.4	114.2	108.2	121.6	115.0	118.0	119.9
対 ユーロ	130.2	140.3	136.9	132.7	139.5	140.0	139.9	139.7	134.2	125.0	129.4	131.9

(注)期中平均レート

# B/S構造の推移

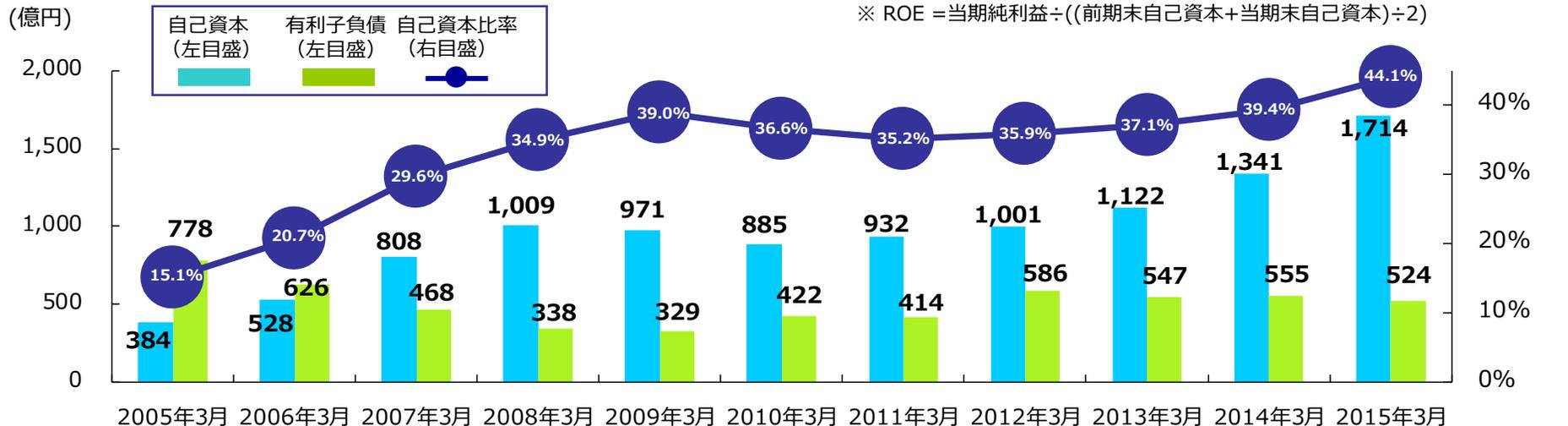
## 2015年3月20日時点

- ▶ 自己資本比率 44.1%
- ▶ 自己資本 1,714億円
- ▶ 有利子負債 524億円
- ▶ D/Eレシオ 0.31  
(ネットD/Eレシオ) 0.16
- ▶ 棚卸資産 855億円  
(回転月数) (2.6ヶ月)
- ▶ ROE 16.3%

## 2015年12月20日時点

- ▶ 自己資本比率 48.1%
- ▶ 自己資本 1,874億円
- ▶ 有利子負債 490億円
- ▶ D/Eレシオ 0.26  
(ネットD/Eレシオ) 0.12
- ▶ 棚卸資産 886億円  
(回転月数) (2.6ヶ月)

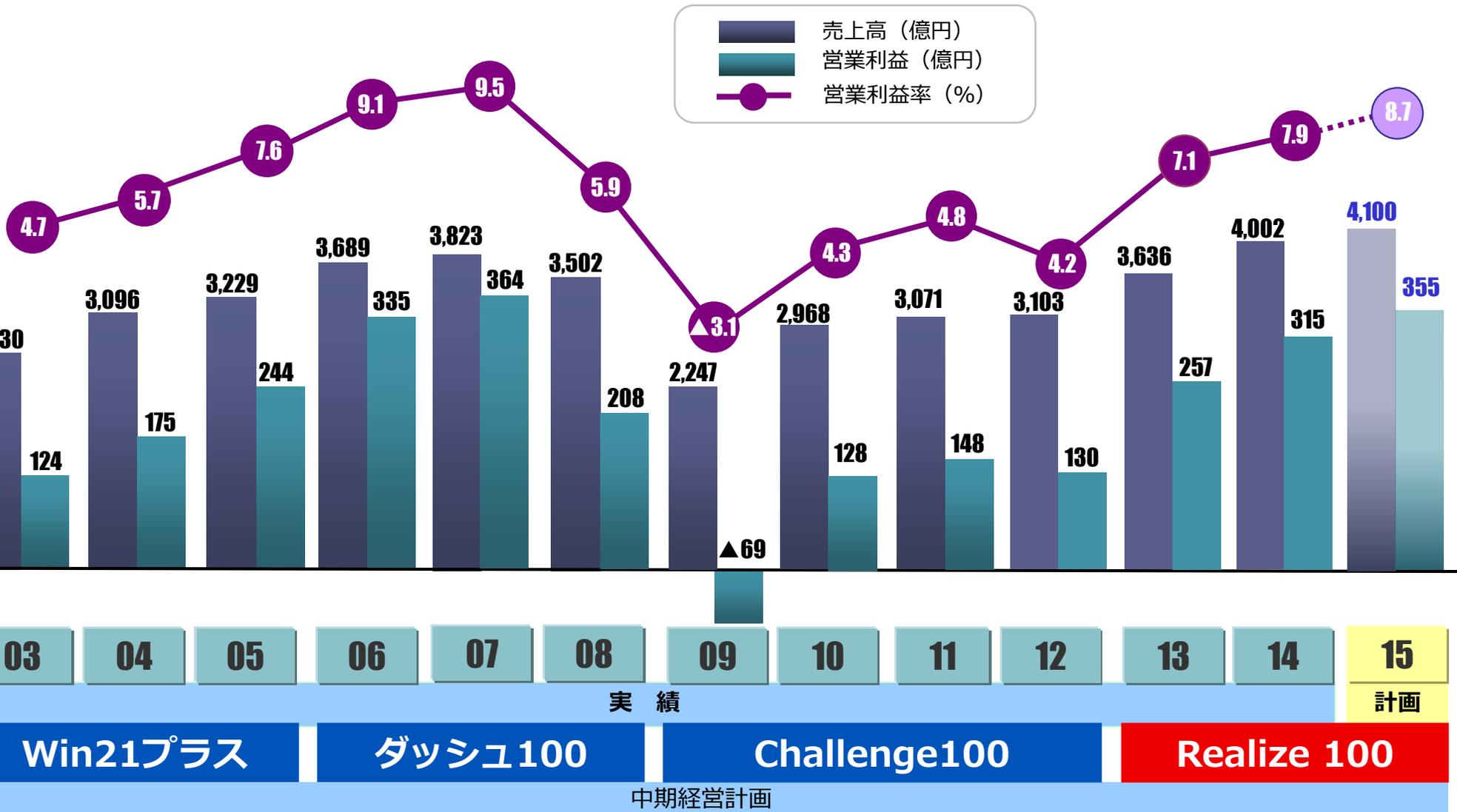
※ 有利子負債は新株予約券付社債及びリース債務を含む  
 ※ 棚卸資産回転月数の計算には棚卸資産の期末値を使用  
 ※ ROE = 当期純利益 ÷ ((前期末自己資本 + 当期末自己資本) ÷ 2)



	2005年3月	2006年3月	2007年3月	2008年3月	2009年3月	2010年3月	2011年3月	2012年3月	2013年3月	2014年3月	2015年3月
営業CF	58	187	150	177	125	40	25	64	246	240	290
投資CF	▲22	▲97	▲61	▲99	▲107	▲65	▲67	▲119	▲181	▲169	▲279
フリーCF	35	90	89	78	18	▲24	▲43	▲55	66	70	11

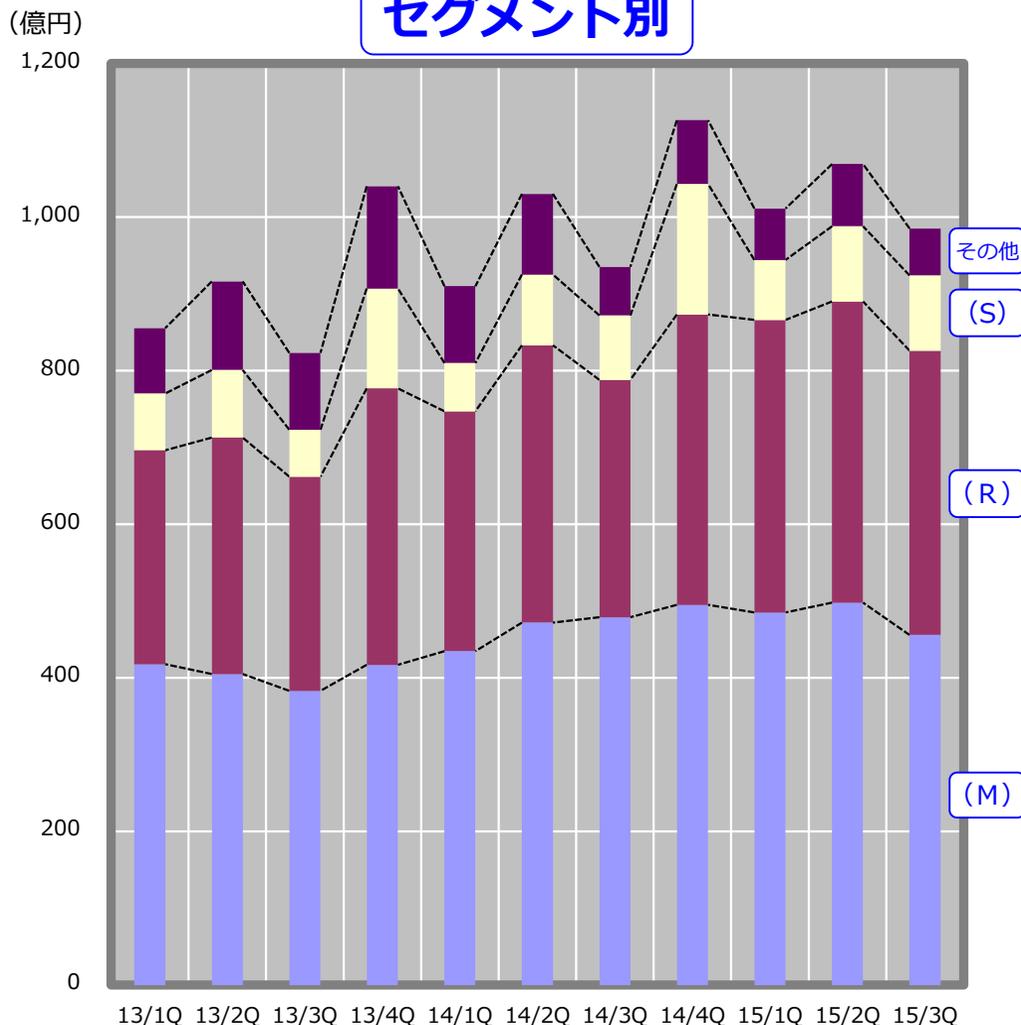
(億円)

# 連結売上高・営業利益推移（03年度～15年度計画）

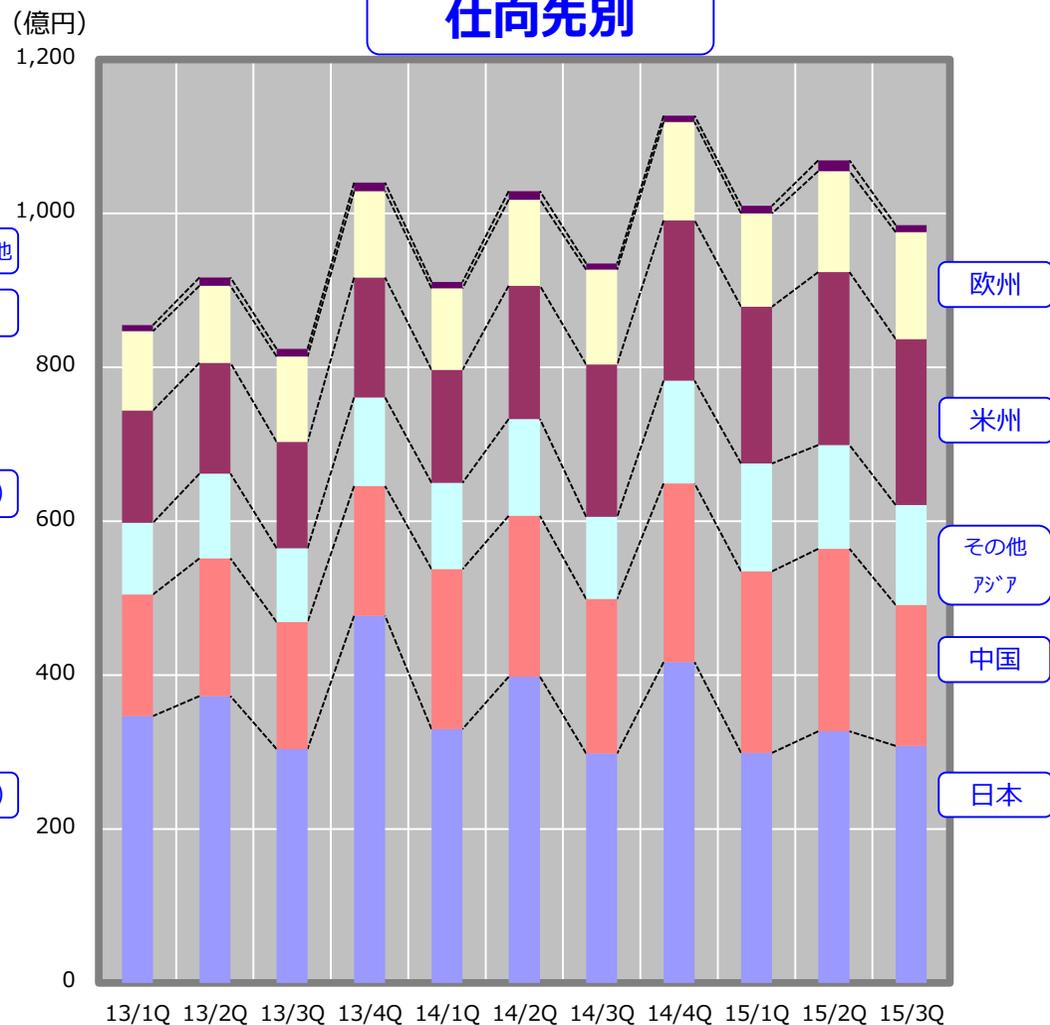


# 四半期連結売上高推移

## セグメント別



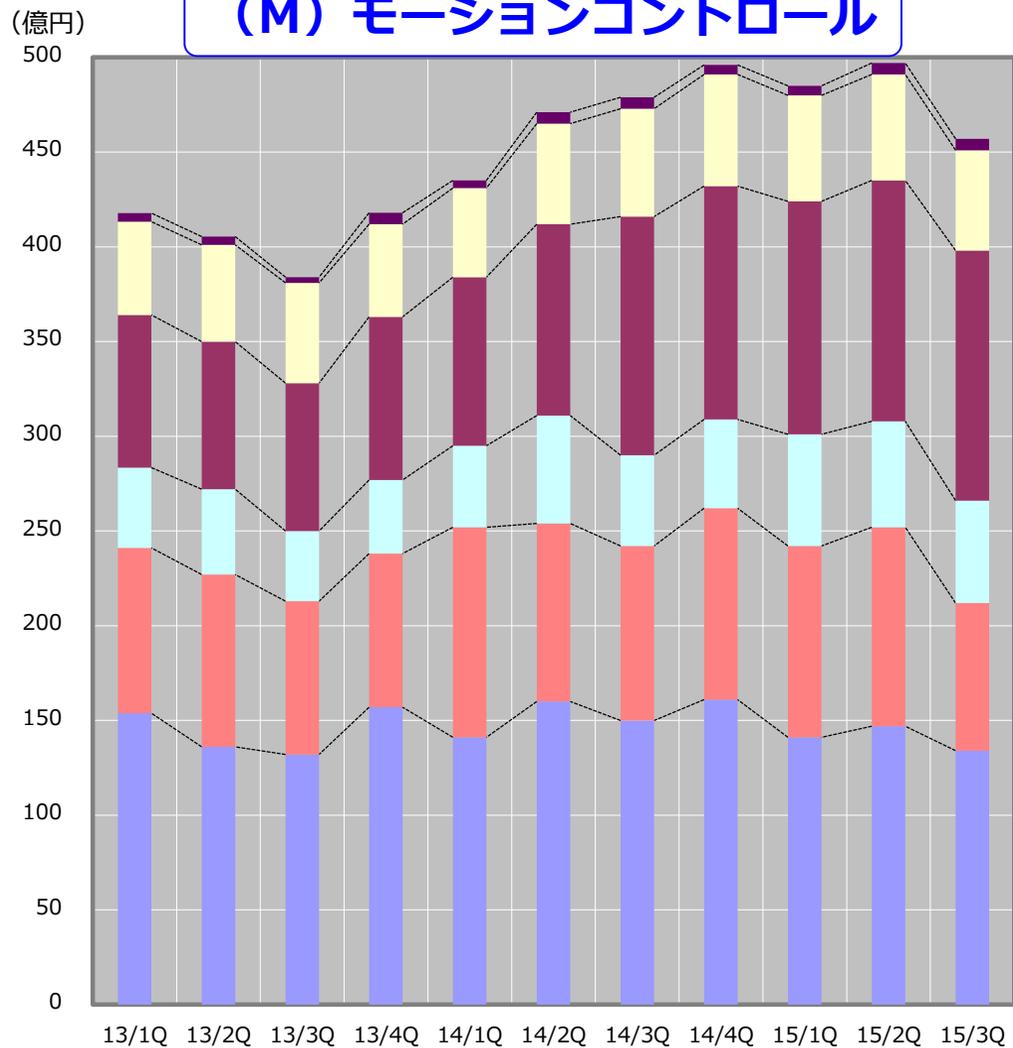
## 仕向先別



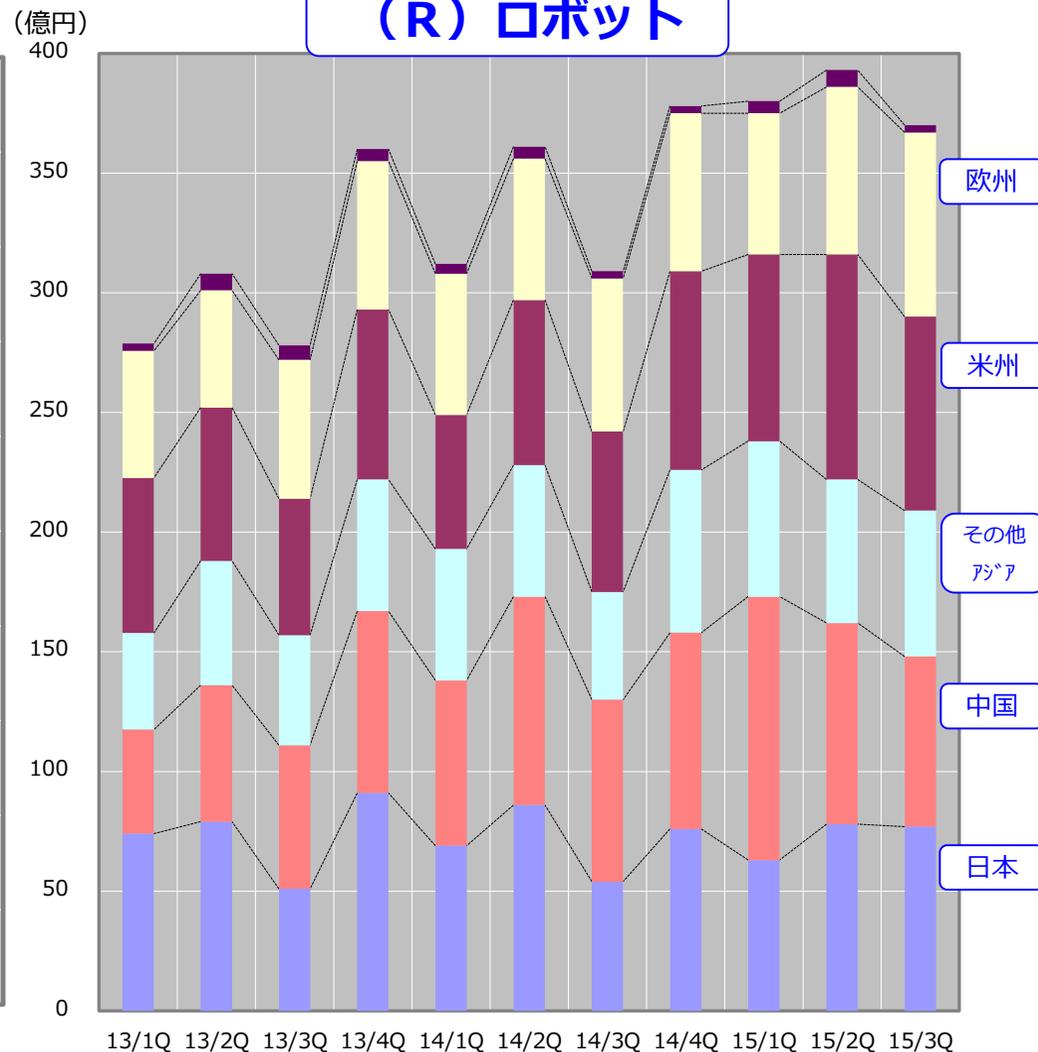
[注] 表記：(M) = モーションコントロール、(R) = ロボット、(S) = システムエンジニアリング

# 四半期連結売上高推移

## (M) モーションコントロール



## (R) ロボット



# 主要生産拠点



# YASKAWA