安川電機 2022 年度 第3四半期 決算説明会 質疑応答 (サマリー) (2023 年 1 月 10 日 (火))

【回答者】

代表取締役 専務執行役員 村上 周二 執行役員 広報·IR 部長 林田 歩

(注記):

モーションコントロール: モーションコントロールセグメント

AC サーボ: AC サーボ・コントローラ事業(モーションコントロールセグメント)

インバータ:インバータ事業(モーションコントロールセグメント)

ロボット: ロボットセグメント

システムエンジニアリング:システムエンジニアリングセグメント

その他:その他セグメント

Q 2022 年度 3-11 月期の AC サーボ・インバータの所在地別売上比率は?

A AC サーボ: 国内 33%、米州 24%、欧州 10%、中国 22%、中国除くアジア 11% インバータ: 国内 16%、米州 38%、欧州 11%、中国 25%、中国除くアジア 10%

Q 2022 年度 3 -11 月期のモーションコントロール売上に占める AC サーボ:インバータの比率は? A 60:40

Q 決算補足説明資料(P.25)の受注推移について、2022 年度 3Q の各事業の地域別増減率は?

A・AC サーボ

YoY:全体 ▲30%。

内訳は、国内▲33%、米州▲13%、欧州▲30%、中国▲23%、その他アジア▲60%。

OoO: 全体 ▲30%。

内訳は、国内▲29%、米州▲37%、欧州▲12%、中国▲20%、その他アジア▲56%。

・インバータ

YoY:全体 ▲8%。

内訳は、国内▲32%、米州+28%、欧州▲36%、中国▲23%、その他アジア+4%。

QoQ:全体 ▲17%。

内訳は、国内▲24%、米州▲21%、欧州+41%、中国▲27%、その他アジア+6%。

・ロボット

YoY:全体 +42%。

内訳は、国内▲22%、米州+62%、欧州+32%、中国+90%、その他アジア+44%。

QoQ:全体 +8%。

内訳は、国内▲24%、米州+18%、欧州+28%、中国+33%、その他アジア▲31%。

※YoY(year-on-year) = 前年同期比、QoQ(quarter-on-quarter) = 前四半期比

- Q モーションコントロールの 3Q 受注が大きく下落した理由はなにか?
- A 先行発注が22年度上期に発生しており、その分受注が増加していたが、3Q以降はこれが無くなってきた。また、AC サーボでは半導体向けの需要が9月からグローバルに減少に転じた。これはお客さまの生産計画の見直しや、米国 における輸出規制などによるもので、その調整幅は他のアプリケーションよりも大きい。中国においては、22年度1Qおよび3Qにロックダウンの影響を受け、消費が低迷していることから一般産業分野において設備投資が減少している。 直近のゼロコロナ政策の変更により、当社の中国拠点でも12月後半に一気に感染拡大し短期間で終息した。1月から正常稼働しており業績への影響はほとんどない。
- Q 中国の代理店からの受注は、これからさらに減少するか?
- A 中国では受注即出荷体制をとっているため、代理店は在庫をたくさん積む必要がない。また、キャッシュフローの悪化を 懸念し、代理店自身も在庫を積みたがらない。当社も在庫される製品を供給できるほど部品が潤沢にあるわけでは ない。これらの状況により、大幅な在庫調整がこれから発生し、受注の減少につながることは考えにくい。
- Q 4Q と来期について、基本的には生産制約が解消していく方向だと思う。足元受注が減少している中で、好調な売上の継続が期待できるほど受注残があるのか、それとも好調なロボットの売上で補っていく想定か?
- A モーションコントロールは受注残が豊富にある。お客さまも自身の顧客に対する納期対応が迫っているため、当社製品の出荷延期を求められることはない。今後は部品の調達状況が緩和することが想定されるため、来期前半は売上増加が期待できる。また、半導体需要も来期前半には底打ちすると言われており、後半に需要が回復することで売上の増加が見込める。ロボットに関しては受注減少の懸念はない。EV、バッテリー関連の投資は引き続き旺盛で、労働力不足に起因する自動化投資も増加している。インフレ抑制のためにも自動化が求められており、来年も受注は上振れ可能だろう。
- Q 新計画でモーションコントロールを上方修正、ロボットを下方修正している背景は?
- A 3Q 計画と実績との差を調整した結果であり、4Q 計画はほとんど変更していない。モーションコントロールは想定より 3Q が順調だった。付加価値についても物流費が下落傾向であり、価格転嫁も進行していることから、コストアップ要 因が想定以下の範囲で収まった。その状況を 4Q 計画にも多少反映している。ロボットは 3Q から 4Q 以降への案 件のずれが発生し、3Q は想定に届かなかった。その分通期計画を若干下方修正した。しかし、ロボットの需要環境 に大きな変化はないので、4Q で為替影響を円高に修正している分を生産の増加でカバーする。
- Q ロボットの4Q の計画は売上収益 617 億円、営業利益 92 億円となるが、このレベルの売上・利益は今後も継続できると考えてよいか?
- A 案件は豊富にある。600 億円を超える水準の継続は可能と考える。受注も600 億円を超えておりロボットは先行手配もないので実需による需要と考えている。また、中国で大型ロボットを生産できるよう工場の生産増強を行うことで需要に対応し売上を確保していく。四半期売上600 億円の水準は、継続できると考えている。

Q 4Q 受注をどうみているか?

A モーションコントロールの4Q 受注は中国の春節影響もあり、3Q から若干減少すると想定している。ロボットについては半導体向けロボットの需要が減少する見立てであり、案件の多寡によって 600 億円の水準を少し下回るレベルとみている。ただし、今後の需要動向については減速する懸念はない。

- Q 3Q のロボット受注は QoQ+8%だが、日本とアジアはマイナスとなっている。要因は何か?
- A 日本のマイナスは半導体向けロボットの減速と一時的な案件のずれが影響している。ずれた案件は 4 Qにプラスとなる見込みだ。アジアは 2 Qに案件が集中して非常に高水準となっていたものが 1 Q受注と同水準に戻っただけであり、減速しているというわけではない。ロボット全体では、半導体向けは確かに減速しているといえるが、主要市場である自動車向けは減速感はない。
- Q 部品調達や生産制約の緩和について具体的に教えてほしい。緩和傾向が強いのはモーションコントロールの AC サーボとインバータどちらか?部品調達や生産制約の緩和によって、納期やリードタイムは通常時と比べてどういう状況になっているのか?
- A 3Q で部品調達の改善が進み生産できているのはインバータだ。代替部品への切替えや EMS で作っている基板など のネック部品の解消が進んだ。AC サーボも同じような取り組みをしているが、新たなネック部品が出てきており、大きな 改善には至っていない。納期については、AC サーボ・インバータともに受注残が 6 か月程度あることから、通常では 3 か月以下の納期で対応していたものが 1 四半期分ほど遅れている状況だ。
- Q その他収益の一時的なプラス影響が来期無くなると思うが、その影響は80億円程度になる見通しか?
- A 年金のD C 移管に伴う影響 36 億円や、有休不動産の売却益 36 億円など一過性のプラス要因が来期には無くなる。来期以降は間接費をコントロールし、生産を上げながら価格転嫁も進めることで付加価値を改善させ、プラス影響が無くなる分を取り返していく。
- Q ロボットの受注において E V 関連の占める割合を教えてほしい。
- A 3Q は自動車向けの受注がグローバルで 40%程度あり、その中に E V 関連がどの程度含まれているか精査できていない。ただし、成約した案件の状況から推測すると、中国や欧州は EV 比率が自動車向けの半分くらいはあると考えている。
- Q 22 年度通期見通しの営業利益増減分析における付加価値のうち、材料費・物流費の高騰影響について見直した 金額を教えてほしい。
- A 2 Q 決算発表時は、材料費・物流費の高騰影響 ▲ 115 億円、価格転嫁+50 億円、実質 ▲ 65 億円の想定とお 伝えした。今回、材料費・物流費の高騰影響を ▲ 100 億円、価格転嫁を+70 億円にそれぞれ修正した。2 Q 決 算発表時より物流費を中心に状況は緩和傾向にある。
- Q 3Qの先行発注の割合は?
- A 6か月以上の納期のものはモーションコントロールで1割くらいと伝えていたが、状況は変わっていない。納期自体は短くなっていないため、6か月以上先のものも入ってきている。ただし、発注残を増やすようなものが少なくなり、正常化が進んでいる。
- Q モーションコントロールの 3Q 受注は3カ月前の想定と比べ弱かったのか?アプリケーション別で違いはあるか?
- A 2 Q にあった先行発注がなくなり3 Q 減少することは想定どおりだった。これに加えて半導体市場においてアメリカの輸出規制の影響などで、お客さまが生産計画を見直したことで、AC サーボの減少幅が大きくなった。なお、インバータの3 Q 受注は3ヶ月前の想定通りの着地となった。

- Q ロボットの 3Q 受注 QoQ+8%はどうか?
- A 3ヶ月前の想定より若干高い。

以上