

2018年9月3日

各 位

会社名 日本電産株式会社  
代表者名 代表取締役会長 永守 重信  
取引所 東証一部(6594)  
問合せ先 広報宣伝部長 生島 志朗  
TEL (075)935-6150

**ドイツ減速機メーカーMS グレスナー社(MS-Graessner GmbH & Co.KG)**  
**及びグループ関連会社の株式取得完了のお知らせ**

2018年8月31日、日本電産株式会社(以下、「当社」)は、当社子会社である日本電産シンポ株式会社(以下、「日本電産シンポ」、本社:京都府長岡京市、代表取締役社長:西本達也)のドイツ現地法人Nidec-Shimpo GmbHを通じ、ドイツの小型精密減速機メーカーであるMS グレスナー社(MS-Graessner GmbH & Co.KG)及びグループ関連会社(以下、「Graessner 社」)の株式100%を取得(以下、「本件取引」)致しましたのでお知らせ致します。

記

1. 買収企業概要

- (1) 社名: MS グレスナー社(MS-Graessner GmbH & Co.KG)及び同関連会社
- (2) 本社所在地: ドイツ バーデン・ヴュルテンベルク州デッテンハウゼン
- (3) 設立: 1955年
- (4) 役員: マイケル・スタッドラー (Managing Director 兼 CEO)  
トーマス・メルク (Commercial Director 兼 COO)  
(両氏は本件取引後も引き続き、CEO、COOとして留任します)
- (5) 事業拠点: ドイツ、オーストリア
- (6) 事業内容: 精密減速機の製造及び販売
- (7) 従業員: 166名(2018年1月末時点)
- (8) 財務数値: 売上高 21.8百万ユーロ(約27億円\*)  
営業利益 2.1百万ユーロ(約3億円\*) (営業利益率9.8%)  
純資産 15.1百万ユーロ(約19億円\*)  
総資産 26.2百万ユーロ(約33億円\*)  
(2017年12月31日決算)

(\*) 対ユーロの為替レートは2018年度弊社想定レートである125円を使用しております。

## 2. 本件取引の目的および今後の運営方針

当社は、日本電産シンポにより減速機の製造・販売・サービス事業をグローバルに展開しております。

日本電産シンポが取り扱う主力減速機は、精密遊星減速機<sup>i</sup>であり、その中でも入力軸と出力軸が同一方向である『同芯軸型』の精密減速機を得意としており、その商圏は、日本・中国を中心とするアジアと米州が中心です。

これに対し、Graessner 社は、入力軸に対し出力軸が直角方向にある『直交型』の精密減速機、中でもハイポイドギア<sup>ii</sup>を得意としており、ドイツを中心とした欧州諸国を商圏としております。

本件取引により日本電産シンポは、精密遊星減速機(同芯軸+直交)全種を有することとなり、遊星減速機の大市場である欧州において Graessner 社の販売網を活用し保有減速機を販売できます。加えて、近年日本電産シンポにて開発しましたロボット用揺動減速機<sup>iii</sup>を Graessner 社のドイツシュトゥットガルト工場にて製造し、同社ロボット産業顧客宛に販売・サービス対応することも見込んでおります。

同様に、日本電産シンポのアジア・アメリカでの営業・サービスネットワークを活用し、Graessner 社製品を当該地域で一斉に販売致します。また、日本電産シンポのアジア生産拠点を活用することで、Graessner 社のコスト改善に資することが出来るものと考えます。本件取引により、今後とも急速な成長が見込まれるロボット産業関連市場からの需要を積極的に取り込み、飛躍的な成長を目指してまいります。

日本電産シンポと Graessner 社、それぞれが有する高い技術力とブランド力、強固な顧客基盤を相互に活かすことに加え、日本電産グループの資金力とグローバルベースでの高いプレゼンスを最大限活用し、お客様が最高水準の生産効率を実現できる製品とサービスをご提供することにより、期待する成長が実現できると確信しております。

## 3. 今期の業績に与える影響

本件による当期連結業績への影響は軽微ですが、業績に与える影響が生じた場合には、詳細が確定次第、東京証券取引所における適時開示規則に基づき適切に公表します。

以上

---

i 複数の遊星歯車（英: planetary gear）が自転しつつ公転する構造を持った歯車機構の減速機

ii かさ歯車的一种で、入出力の2軸がねじれの位置にあり、複数の歯が同時に噛み合う形状の歯車機構のため歯への負荷が分散され大きなトルクの掛かる用途に使われる減速機

iii カム・弾性軸受・フレックスギヤ・インタナルギヤから構成され、楕円と真円の差動を利用した機構で、小型軽量高効率を特徴としロボット等に使用される減速機