



各 位

2024年11月22日

会社名 株式会社 精工技研
代表者名 代表取締役社長 上野 淳
(コード番号 6834 東証スタンダード)
問合せ先 取締役 管理部長 齋藤 祐司
(TEL. 047 - 388 - 6401)

連結子会社による第三者割当増資引き受けに関するお知らせ

当社は、2024年11月22日開催の取締役会において、当社の連結子会社である杭州精工技研有限公司(以下、「杭州精工技研」)が、中華人民共和国の蘇州安准智能装备有限公司(Suzhou Anzhun Intelligent Equipment Co., Ltd.)(以下、「Anzhun 社」)の第三者割当増資を引き受けることを決議いたしましたので、お知らせいたします。これにより Anzhun 社は、杭州精工技研の持分法適用関連会社となります。

記

1. 株式の取得の理由

Anzhun 社は中国の江蘇省蘇州市に本社を置き、主に自動化機器やスマート製造装置の開発・製造を行っています。高精度なロボットアームや組立装置、検査システムの設計・開発に強みを有しており、中国国内の電子機器メーカーや医療機器メーカー、自動車部品メーカー等、幅広い産業領域に安定した顧客基盤を築いています。

当社グループは、自動車部品や光通信用部品等を量産しており、自動化による生産効率の向上が重要な課題と認識しています。これに対応するため、社内の製造技術部門において自動機を内製していますが、Anzhun 社との協業を通してさらに自動機の性能と開発スピードを上げ、付加価値を高めていきたいと考えています。

また、当社グループの顧客においても生産性向上ニーズが強まっています。当社は光コネクタの研磨作業や検査工程を自動化する装置を開発し、市場にリリースしておりますが、IoT や AI を組み合わせるなど、Anzhun 社との技術連携により顧客の利便性を高めることで商品力を強化することが可能と考えています。

さらに、当社グループの販売チャネルを活用して Anzhun 社の産業用ロボットやスマート製造ソリューションを拡販することで相互の成長を図ることが可能と考え、同社の株式を取得することを決定いたしました。

2. 株式取得の相手先の概要

(1)	名 称	蘇州安准智能装备有限公司	
(2)	所 在 地	中華人民共和国江蘇省蘇州市吴中经济开发区 郭巷街道淞葭路 818 号富民三期厂房 1 幢 4 楼	
(3)	代表者の役職・氏名	総経理 張 関明	
(4)	事 業 内 容	自動化機器やスマート製造装置の開発、設計、製造及び販売	
(5)	資 本 金	1,600,000 人民元	
(6)	設 立 年 月 日	2021 年 8 月 6 日	
(7)	大株主及び持株比率	苏州安捷讯光电科技股份有限公司	41.25%

		杜文剛	28.75%
		吳小賓	16.25%
		張關明	7.50%
		馮永祥	6.25%
(8)	上場会社と当該会社 その間の関係	資本関係	該当事項はありません。
		人的関係	該当事項はありません。
		取引関係	該当事項はありません。

3. 当社子会社の概要

(1)	名 称	杭州精工技研有限公司	
(2)	所 在 地	中華人民共和国浙江省杭州市濱江区濱康路 526 号	
(3)	代表者の役職・氏名	総経理 來 関明	
(4)	事 業 内 容	光通信関連デバイスの開発、設計、製造及び販売	
(5)	資 本 金	810,000 千円	
(6)	設 立 年 月 日	2001 年 3 月 7 日	
(7)	大株主及び持株比率	株式会社精工技研 100.0%	
(8)	上場会社と当該会社 その間の関係	資本関係	当社の子会社であります。
		人的関係	当社の取締役 3 名が当該会社の役員を兼任しております。
		取引関係	当社は当該会社に対して光コネクタ研磨機等の製造機器を販売し、当該会社は当社に対して光通信用部品を販売しております。

4. 第三者割当増資引受に伴う取得株式数、取得価額及び取得前後の所有株式の状況

(1)	異動前の所有株式数	0 株
(2)	取 得 株 式 数	615,000 株
(3)	取 得 価 額	615,000 人民元
(4)	異動後の所有株式数	615,000 株 (株式所有割合：27.77%)

5. 日程

(1)	取 締 役 会 決 議	2024 年 11 月 22 日
(2)	契 約 締 結 日	2024 年 11 月 22 日
(3)	第三者割当増資実施日	2024 年 12 月 16 日 (予定)

6. 今後の見通し

当該合弁会社設立による当社グループの 2025 年 3 月期連結業績に与える影響は軽微であります。なお、今後開示すべき事項が発生した際には、速やかにお知らせいたします。

以 上