현대오토에버 (307950)

알파 마요 참지 마요

COVERAGE INITIATION

Analyst 장문수 joseph@hmsec.com

BUY **TP 580,000원**

현재주가 (3/13)	412,500원
상승여력	40.6%
시가총액	11,312십억원
발행주식수	27,424천주
자본금/액면가	14십억원/500원
52주 최고가/최저가	505,000원/110,100원
일평균 거래대금 (60일)	170십억원
외국인 지분율	1.78%
주요주주 지분율	
현대자동차외 3인	75.29%

주가상승률	1M	3M	6M
절대주가(%)	-5.5	40.3	137.8
상대주가(%p)	-5.2	6.6	47.1

* K-IFRS 연결 기준

(단위: 원)	EPS(25F)	EPS(26F)	T/P
Before	N/A	N/A	N/A
After	6,654	8,403	580,000
Consensus	7,039	8,359	531,111
Cons. 차이	-5.5%	0.5%	9.2%

최근 12개월 주가수익률

자료: FnGuide, 현대차증권

투자포인트 및 결론

- 투자의견 BUY, 목표주가 580,000원으로 커버리지 개시

  목표주가는 목표 P/E 59.8배에 당사 2027년 예상 EPS 9,814원을 적용. 목표 P/E 59.8배는 현대오토에버, 현대엠엔소프트, 현대오트론 3사 합병하며 성장 기대감이 반영된 시점(2021년) P/E 상단 59.8배를 적용. 이는 로보틱스(BD 투입, 양산), 자율주행(로보택시 사업화), SDV(PACE Car 출시와 대중화) 시점이 현재부터 2027~2028년 이후 가시화됨을 감안할 때 성장 기대감이 고조되었던 유사 국면 P/E 상단 적용 이상이 가능하다고 판단하기 때문

주요이슈 및 실적전망

- SDF 전환: 현대차그룹은 2030년까지 125조원의 국내 투자를 통해 SDF로의 전환 가속화. HMGICS와 Metaplant에 적용한 공정 지능화를 전 공장에 확대 전개하며 관련한 SI 수요와 ITO 매출이 확대 기대

  * Siemens의 Digital Twin Composer를 도입한 PepsiCo는 CAPEX 15% 감소, 생산성 20% 향상, 공정 최적화 과정에서 발생하는 물리적 문제를 90% 이상 사전 발견하는 등 원재료 투입 효율성과 고정비 감소 효과 발생

- 로봇 SI 및 관제시스템: 그룹내 핵심 역량을 활용한 보스턴다이내믹스 로봇 Spot과 Atlas의 공정 내 투입(RMAC) 시 시스템구축(System Integration)과 관제시스템(Fleet Management) 역할 기대. Atlas의 초기 양산 가격은 2억원대로 시스템 구축비 10% 고려 시 초기 3만대 양산에 따른 매출은 6.6조원 추정

  * 2029년 생산 목표 15만대 양산 시 8천만원 내외로 경제성 확보를 가정할 경우 13.2조원 매출 추정

- 자율주행 도입: 연말 로보택시 서비스 확대 예정인 모셔널 CEO의 GTC 2026 참여. 자율주행 플랫폼 알파마요와 하드웨어 플랫폼 하이페리온 10 기반의 Post L2+ 전략이 구체화될 경우 모멘텀

- 2026년 실적은 동사의 가이던스(매출액 45.12조원)를 초과하는 실적(매출액 48.2조원, 영업이익 3,107억원, +21.7% yoy) 기대

주가전망 및 Valuation

- 현대차그룹과 NVIDIA와의 포괄적 협력과 차세대 GPU 블랙웰 5만장에 기반한 Physical AI 생태계 구축에 중추적 역할을 기대. GTC 2026, 로보틱스 및 자율주행/로보택시 전략 가시화로 주가 상승의 모멘텀은 지지될 것으로 판단

요약 실적 및 Valuation

구분	매출액 (십억원)	영업이익 (십억원)	순이익 (십억원)	EBITDA (십억원)	EPS (원)	증감율 (%)	P/E (배)	P/B (배)	EV/EBITDA (배)	ROE (%)	배당수익률 (%)
2023	3,065	181	138	306	5,023	20.9	42.1	3.7	16.7	9.0	0.7
2024	3,714	224	171	366	6,228	24.0	20.2	2.0	7.6	10.4	1.4
2025F	4,252	255	182	435	6,654	6.8	49.9	4.9	19.0	10.3	0.6
2026F	4,818	311	230	474	8,403	26.3	49.1	5.6	21.0	11.9	0.6
2027F	5,383	369	269	488	9,814	16.8	42.0	5.1	19.7	12.7	0.7

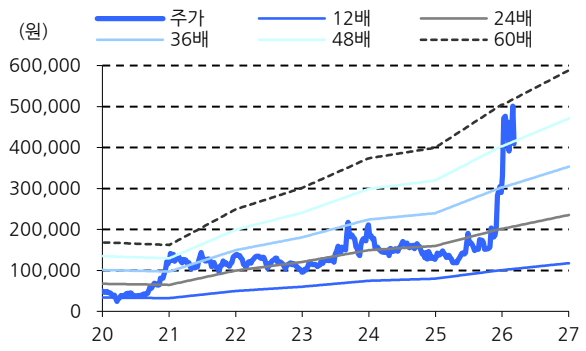
* K-IFRS 연결 기준

〈표1〉 목표주가 산정

	내용	비고
목표 P/E(배)	59.8	①, 3사 합병 당시 (현대오토에버/엠엔소프트/오트론) 성장 기대감 반영한 P/E 상단 (2021년)
적용 EPS(원)	9,814	②, 24개월 선행 EPS, 현대차증권 추정치
목표 주가(원)	580,000	① X ②
전일 종가(원)	412,500	기준 주가 (2026.03.13)
Upside Potential (%)	40.6%	
투자의견	BUY	

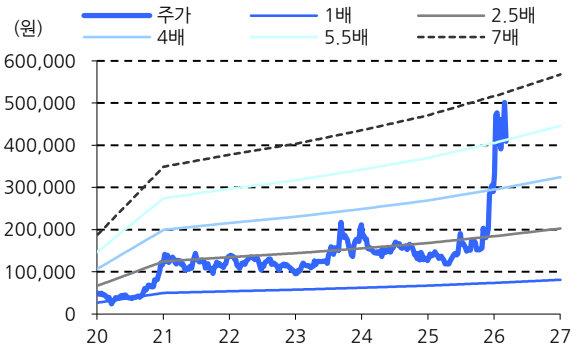
자료: 현대오토에버, 현대차증권

〈그림1〉 P/E 밴드



자료: 현대오토에버, 현대차증권

〈그림2〉 P/B 밴드



자료: 현대오토에버, 현대차증권

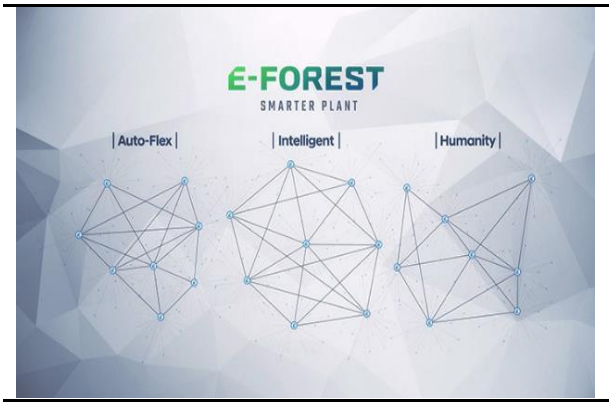
〈표2〉 현대오토에버 분기별 실적 전망

(단위: 십억원, %, %p)

	1Q25	2Q25	3Q25	4Q25	1Q26F	2Q26F	3Q26F	4Q26F	2025	2026F	2027F
매출액	833.0	1,042.1	1,054.3	1,322.7	919.4	1,170.7	1,187.0	1,541.2	4,252.1	4,818.3	5,382.5
>SI	299.6	387.9	421.0	548.7	347.4	462.2	509.7	691.2	1,657.3	2,010.6	2,329.4
>ITO	341.2	423.8	434.9	567.2	353.2	438.6	453.7	605.4	1,767.1	1,850.9	1,957.6
>차량SW	192.2	230.3	198.3	206.8	218.8	269.9	223.6	244.6	827.7	956.9	1,095.5
영업이익	26.7	81.4	70.8	76.5	34.7	92.3	80.0	103.7	255.3	310.7	368.6
세전이익	28.2	81.6	70.6	75.0	37.8	94.6	80.9	98.6	255.3	311.9	369.8
지배순이익	19.6	58.2	51.7	53.0	27.1	67.9	62.5	72.8	182.5	230.5	269.1
영업이익률	3.2	7.8	6.7	5.8	3.8	7.9	6.7	6.7	6.0	6.4	6.8
세전이익률	3.4	7.8	6.7	5.7	4.1	8.1	6.8	6.4	6.0	6.5	6.9
순이익률	2.4	5.6	4.9	4.0	3.0	5.8	5.3	4.7	4.3	4.8	5.0
% yoy											
매출액	13.9	13.5	16.5	14.1	10.4	12.3	12.6	16.5	14.5	13.3	11.7
>SI	26.7	17.3	27.0	44.4	16.0	19.2	21.1	26.0	29.6	21.3	15.9
>ITO	5.8	13.7	15.1	1.8	3.5	3.5	4.3	6.7	8.4	4.7	5.8
>차량SW	11.6	7.3	1.5	(6.9)	13.8	17.2	12.7	18.3	2.9	15.6	14.5
영업이익	(13.1)	18.7	34.8	5.3	29.7	13.4	13.1	35.7	13.8	21.7	18.6
세전이익	(18.3)	13.3	30.6	13.4	34.2	16.0	14.7	31.4	12.6	22.2	18.6
지배순이익	(22.9)	12.9	18.5	5.6	38.6	16.7	20.9	37.5	6.8	26.3	16.8
% qoq											
매출액	(28.2)	25.1	1.2	25.5	(30.5)	27.3	1.4	29.8	-	-	-
>SI	(21.2)	29.5	8.5	30.3	(36.7)	33.0	10.3	35.6	-	-	-
>ITO	(38.8)	24.2	2.6	30.4	(37.7)	24.2	3.4	33.5	-	-	-
>차량SW	(13.4)	19.8	(13.9)	4.3	5.8	23.3	(17.2)	9.4	-	-	-
영업이익	(63.2)	204.6	(13.0)	8.1	(54.7)	166.3	(13.3)	29.6	-	-	-
세전이익	(57.4)	189.4	(13.5)	6.3	(49.6)	150.0	(14.5)	21.8	-	-	-
지배순이익	(61.0)	197.2	(11.1)	2.4	(48.8)	150.3	(7.9)	16.5	-	-	-

자료: 현대오토에버, 현대차증권

〈그림3〉 HMG의 스마트 팩토리 브랜드 E-Forest



자료: 현대차, 현대차증권

〈그림4〉 현대차그룹의 SDx (Software-Defined everything) 전략

자료: 현대차, 현대차증권

〈그림5〉 로봇 메타플랜트 어플리케이션 센터(RMAC)

자료: 현대차, 현대차증권

〈그림6〉 그룹 내 역량에 기반한 생태계와 시너지 강조

자료: 현대차, 현대차증권

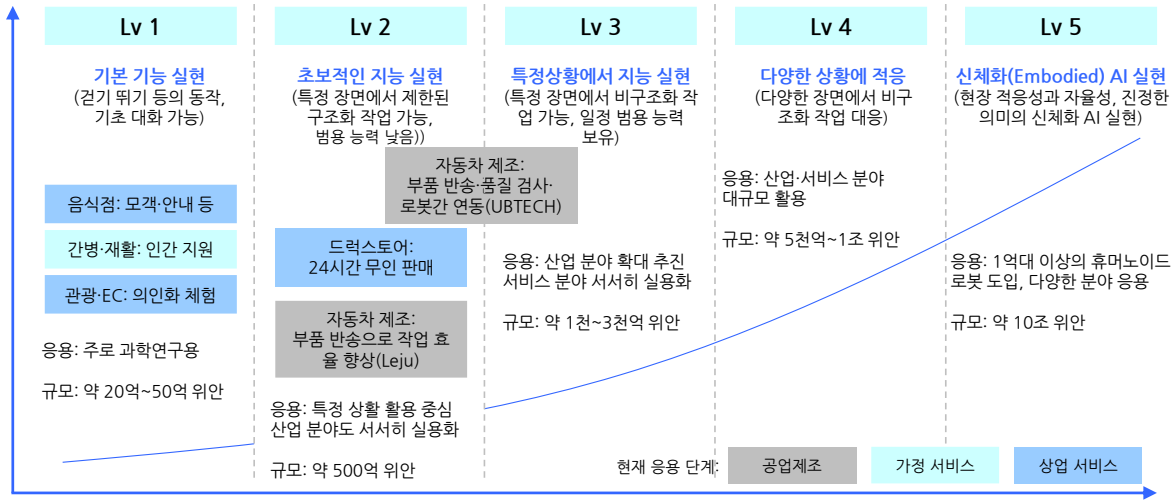
〈그림7〉 전동식 Atlas (프로토타입)

자료: Boston Dynamics, 현대차증권

〈그림8〉 전동식 Atlas (양산형 제품)

자료: Boston Dynamics, 현대차증권

〈표3〉 중국 휴머노이드 로봇 발전 수준. 시장 규모 예측과 응용 단계



자료: NRI, 현대차증권

〈표4〉 BD vs. Tesla vs. Figure AI

Boston Dynamics Atlas	양산 (2028년)	제조 가능성	자동차 부품 기반 공급망 생태계 구축, 공정/양산 기술 강점
		신뢰성	인증/양산 품질, 학습 목적 공정 내 투입 시 높은 진입 장벽 (보안)
		유지보수 편의성	액츄에이터 표준화로 규모 경제 확보 및 교체 편의성
		ROI	노동 집약적 제조 투입 시 투자 회수 용이 (2-3교대 연간 인건비 수준)
	협업 (Deepmind)	학습 속도	자연어 학습을 통한 제로샷, 퓨샷 학습으로 업무 모듈 학습 속도 단축
		RMAC	경쟁사 대비 높은 데이터 밀도와 양 (현대차그룹 수직 계열화)

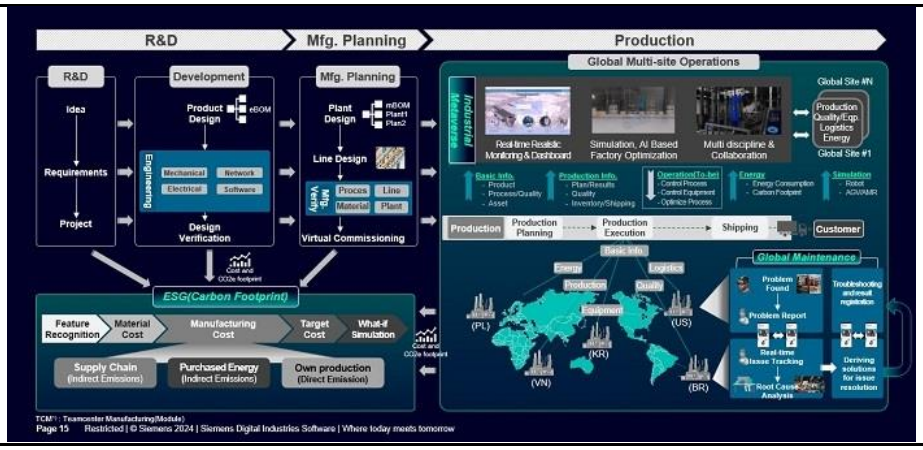
Optimus	동적 성능 (자유도), 로봇 지능
Figure 02	로봇 지능
中 휴머노이드	공급망 생태계 구축 및 선제 양산

자료: 현대차증권

〈그림9〉 그룹 역량을 결집한 로봇 생태계 조성 - 현대오토에버의 역할 주목

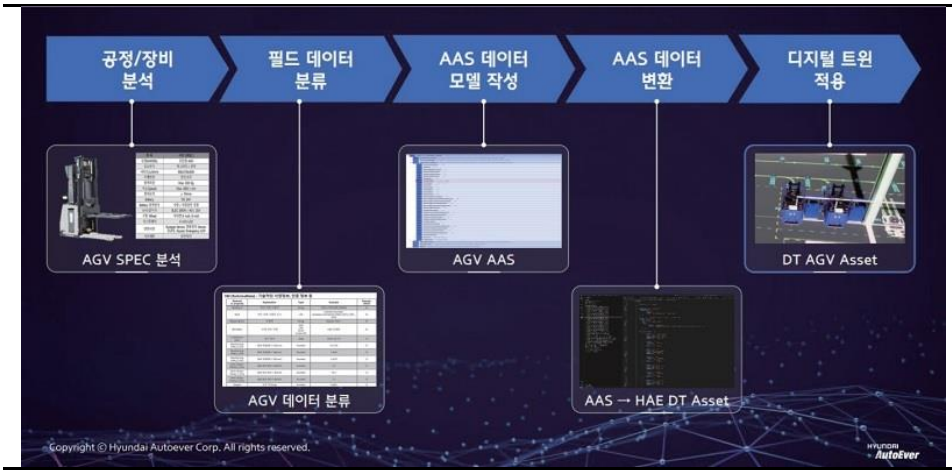
자료: 현대차, 현대차증권

〈그림10〉 Siemens의 공장 지능화



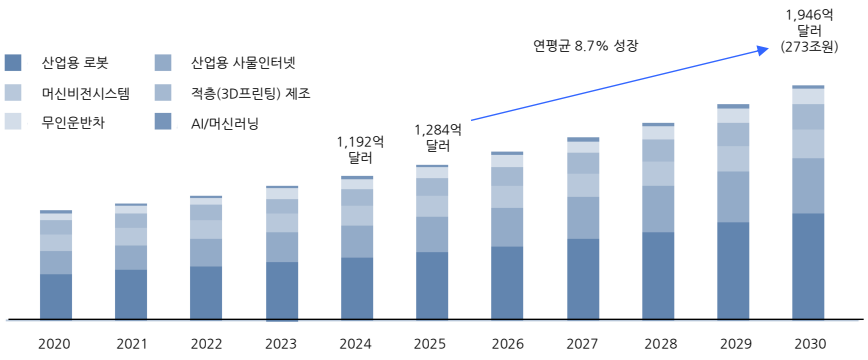
자료: Siemens, 현대차증권

〈그림11〉 현대오토에버의 디지털 트윈 구축 절차



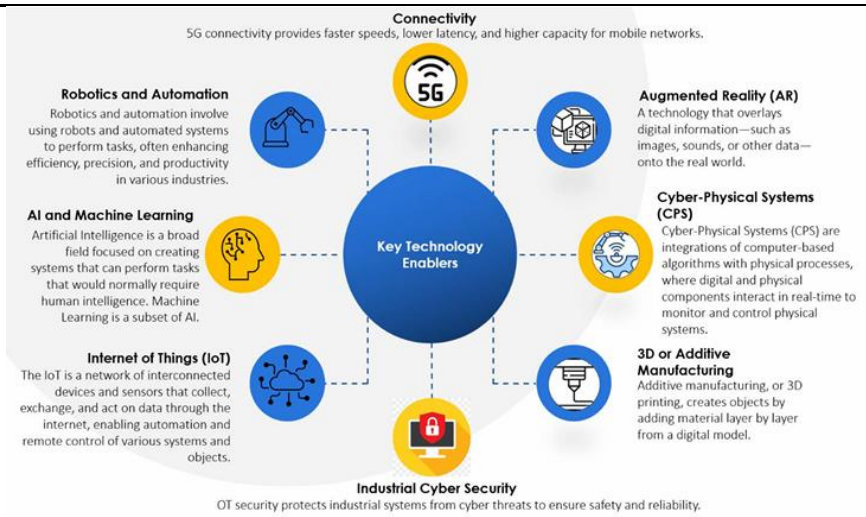
자료: 현대오토에버, 현대차증권

〈그림12〉 Dark Factory 시장 전망



자료: 글로벌뷰리서치(2025.5.), 나라경제 재인용, 현대차증권

〈그림13〉 Lights-Out 제조 핵심 기술 동인: 로봇/자동화, AI/ML, IoT, CPS, AR, 5G Connectivity



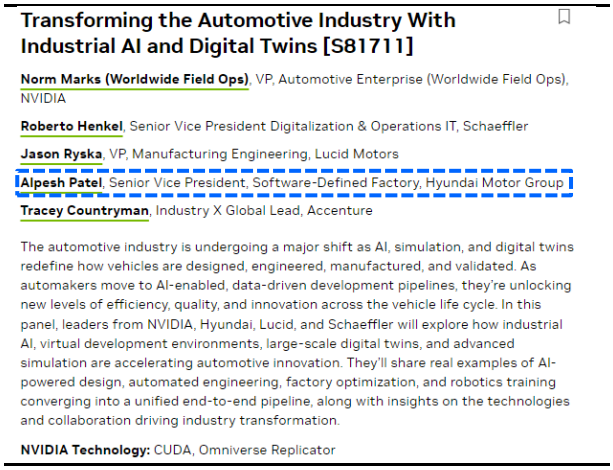
자료: Bosch, 현대차증권

〈표5〉 산업별 소프트웨어 정의 공장(SDF) 활용 사례

구분	사용 사례	주요 특징
자동차	· 생산 라인 공정을 디지털 트윈으로 구현, 센서 데이터와 실시간 피드백을 소프트웨어 플랫폼에서 통합 관리 · 차량 모델이나 옵션이 변경될 때 기존 물리적 설비 변경 없이 생산 공정의 흐름 및 파라미터 재구성 → 다운타임 감소 및 생산 효율 향상	· 디지털 트윈과 중앙집중식 제어로 다품종 생산 유연성 극대화
전자·반도체	· 제조 단계별 제어 로직을 소프트웨어 계층으로 분리, 장비별로 상이한 부분을 하나의 인터페이스로 관리 · 생산 라인 모듈을 독립적으로 운영하여 제품 변화에 따라 신속한 공정 전환	· 모듈식 생산 라인과 예측 유지보수로 생산 전환 속도와 품질 향상
우주·방위	· 엔진 제조 공정에서 설비 상태를 지속적으로 모니터링하고 자율제어 시스템이 실시간으로 유지보수를 실행 · 불량률과 생산 중단 시간을 최소화하여 부품을 안정적으로 생산	· 정밀한 시뮬레이션과 자율제어를 통하여 복잡한 제조 공정의 안정성을 확보
기계	· 조립 라인에 엣지 컴퓨팅을 도입하여 각 모듈의 제어 로직을 현장에서 자율적으로 관리함으로써 장애 발생시 신속한 작업 재분배 및 공정 복구 · 생산 공정의 탄력성 확보 및 자원 사용 최적화	· 엣지 컴퓨팅 기반 자율제어와 실시간 에너지 관리로 공정 탄력성을 강화
화학·제약	· 생산 데이터를 통합 관리하고 실시간 분석해 품질 관리 및 규제 요구사항에 따른 공정 변경을 자동으로 진행 · 규제에 따른 변화에 대해 유연한 생산 라인 재구성 가능	· 실시간 공정 조율 및 규제에 부합하는 생산 방식의 유연화
제조 솔루션	· 제조 설계, 생산, 유지보수 등 모든 프로세스를 하나의 소프트웨어 플랫폼으로 통합하여 관리 (다양한 시스템과 연계하여 실시간 데이터 분석 및 의사결정 지원)	· 전체 제조 공정을 통합 플랫폼으로 관리, 데이터 기반 의사결정 지원 및 생산 혁신

자료: 임규혁(2025), 현대차증권

〈그림14〉 GTC2026 (현대차그룹 관련 세션) (1): 3/18 산업용 AI와 디지털 트윈을 통한 자동차 산업 혁신



Transforming the Automotive Industry With Industrial AI and Digital Twins [S81711]

Norm Marks (Worldwide Field Ops), VP, Automotive Enterprise (Worldwide Field Ops), NVIDIA

Roberto Henkel, Senior Vice President Digitalization & Operations IT, Schaeffler

Jason Ryska, VP, Manufacturing Engineering, Lucid Motors

Alpesh Patel, Senior Vice President, Software-Defined Factory, Hyundai Motor Group

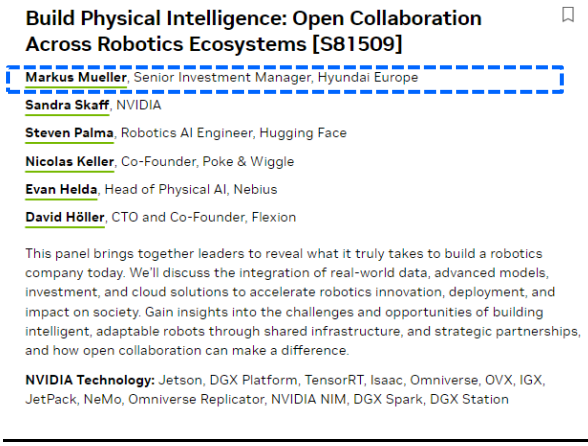
Tracey Countryman, Industry X Global Lead, Accenture

The automotive industry is undergoing a major shift as AI, simulation, and digital twins redefine how vehicles are designed, engineered, manufactured, and validated. As automakers move to AI-enabled, data-driven development pipelines, they're unlocking new levels of efficiency, quality, and innovation across the vehicle life cycle. In this panel, leaders from NVIDIA, Hyundai, Lucid, and Schaeffler will explore how industrial AI, virtual development environments, large-scale digital twins, and advanced simulation are accelerating automotive innovation. They'll share real examples of AI-powered design, automated engineering, factory optimization, and robotics training converging into a unified end-to-end pipeline, along with insights on the technologies and collaboration driving industry transformation.

NVIDIA Technology: CUDA, Omniverse Replicator

자료: NVIDIA, 현대차증권

〈그림15〉 GTC2026 (현대차그룹 관련 세션) (2): 3/17 물리적 지능 구축: 로봇 생태계 간 개방형 협업



Build Physical Intelligence: Open Collaboration Across Robotics Ecosystems [S81509]

Markus Mueller, Senior Investment Manager, Hyundai Europe

Sandra Skaff, NVIDIA

Steven Palma, Robotics AI Engineer, Hugging Face

Nicolas Keller, Co-Founder, Poke & Wiggle

Evan Helda, Head of Physical AI, Nebius

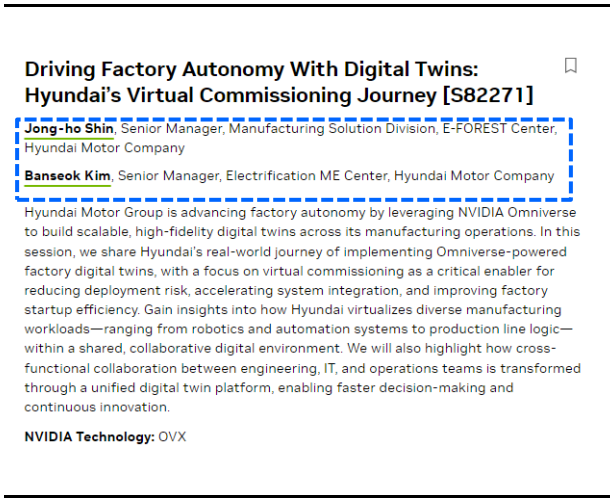
David Höller, CTO and Co-Founder, Flexion

This panel brings together leaders to reveal what it truly takes to build a robotics company today. We'll discuss the integration of real-world data, advanced models, investment, and cloud solutions to accelerate robotics innovation, deployment, and impact on society. Gain insights into the challenges and opportunities of building intelligent, adaptable robots through shared infrastructure, and strategic partnerships, and how open collaboration can make a difference.

NVIDIA Technology: Jetson, DGX Platform, TensorRT, Isaac, Omniverse, OVX, IGX, JetPack, NeMo, Omniverse Replicator, NVIDIA NIM, DGX Spark, DGX Station

자료: NVIDIA, 현대차증권

〈그림16〉 GTC2026 (현대차그룹 관련 세션) (3): 3/18 디지털 트윈 활용한 공장 자율성 주도 (현대차 사례)



Driving Factory Autonomy With Digital Twins: Hyundai's Virtual Commissioning Journey [S82271]

Jong-ho Shin, Senior Manager, Manufacturing Solution Division, E-FOREST Center, Hyundai Motor Company

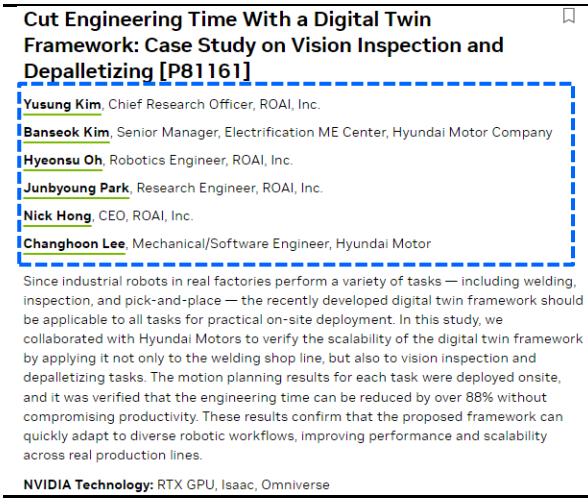
Banseok Kim, Senior Manager, Electrification ME Center, Hyundai Motor Company

Hyundai Motor Group is advancing factory autonomy by leveraging NVIDIA Omniverse to build scalable, high-fidelity digital twins across its manufacturing operations. In this session, we share Hyundai's real-world journey of implementing Omniverse-powered factory digital twins, with a focus on virtual commissioning as a critical enabler for reducing deployment risk, accelerating system integration, and improving factory startup efficiency. Gain insights into how Hyundai virtualizes diverse manufacturing workloads—ranging from robotics and automation systems to production line logic—within a shared, collaborative digital environment. We will also highlight how cross-functional collaboration between engineering, IT, and operations teams is transformed through a unified digital twin platform, enabling faster decision-making and continuous innovation.

NVIDIA Technology: OVX

자료: NVIDIA, 현대차증권

〈그림17〉 GTC2026 (현대차그룹 관련 세션) (4): 디지털 트윈 프레임워크로 엔지니어링 시간 단축



Cut Engineering Time With a Digital Twin Framework: Case Study on Vision Inspection and Depalletizing [P81161]

Yusung Kim, Chief Research Officer, ROAI, Inc.

Banseok Kim, Senior Manager, Electrification ME Center, Hyundai Motor Company

Hyeonsu Oh, Robotics Engineer, ROAI, Inc.

Junbyoung Park, Research Engineer, ROAI, Inc.

Nick Hong, CEO, ROAI, Inc.

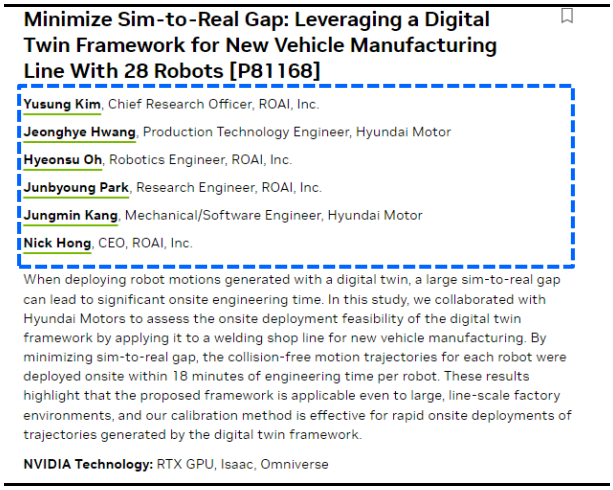
Changhoon Lee, Mechanical/Software Engineer, Hyundai Motor

Since industrial robots in real factories perform a variety of tasks — including welding, inspection, and pick-and-place — the recently developed digital twin framework should be applicable to all tasks for practical on-site deployment. In this study, we collaborated with Hyundai Motors to verify the scalability of the digital twin framework by applying it not only to the welding shop line, but also to vision inspection and depalletizing tasks. The motion planning results for each task were deployed onsite, and it was verified that the engineering time can be reduced by over 88% without compromising productivity. These results confirm that the proposed framework can quickly adapt to diverse robotic workflows, improving performance and scalability across real production lines.

NVIDIA Technology: RTX GPU, Isaac, Omniverse

자료: NVIDIA, 현대차증권

<그림18> GTC2026 (현대차그룹 관련 세션) (5): 시뮬레이션-현실 격차 최소화 (디지털 트윈)



Minimize Sim-to-Real Gap: Leveraging a Digital Twin Framework for New Vehicle Manufacturing Line With 28 Robots [P81168]

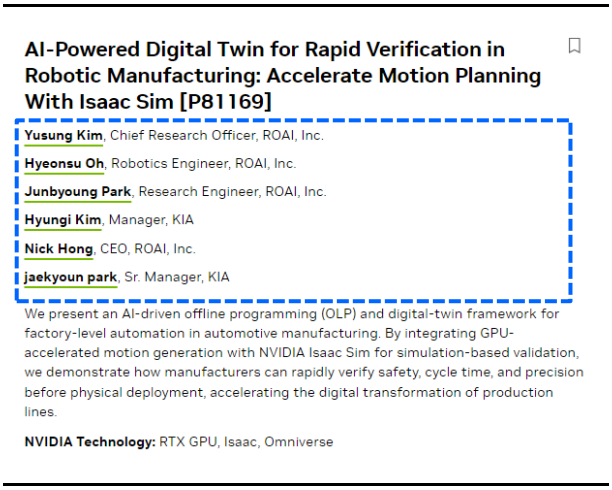
Yusung Kim, Chief Research Officer, ROAI, Inc.
Jeonghye Hwang, Production Technology Engineer, Hyundai Motor
Hyeonsu Oh, Robotics Engineer, ROAI, Inc.
Junbyoung Park, Research Engineer, ROAI, Inc.
Jungmin Kang, Mechanical/Software Engineer, Hyundai Motor
Nick Hong, CEO, ROAI, Inc.

When deploying robot motions generated with a digital twin, a large sim-to-real gap can lead to significant onsite engineering time. In this study, we collaborated with Hyundai Motors to assess the onsite deployment feasibility of the digital twin framework by applying it to a welding shop line for new vehicle manufacturing. By minimizing sim-to-real gap, the collision-free motion trajectories for each robot were deployed onsite within 18 minutes of engineering time per robot. These results highlight that the proposed framework is applicable even to large, line-scale factory environments, and our calibration method is effective for rapid onsite deployments of trajectories generated by the digital twin framework.

NVIDIA Technology: RTX GPU, Isaac, Omniverse

자료: NVIDIA, 현대차증권

<그림19> GTC2026 (현대차그룹 관련 세션) (6): 로봇 제조에서 신속 검증 위한 AI 기반 디지털 트윈



AI-Powered Digital Twin for Rapid Verification in Robotic Manufacturing: Accelerate Motion Planning With Isaac Sim [P81169]

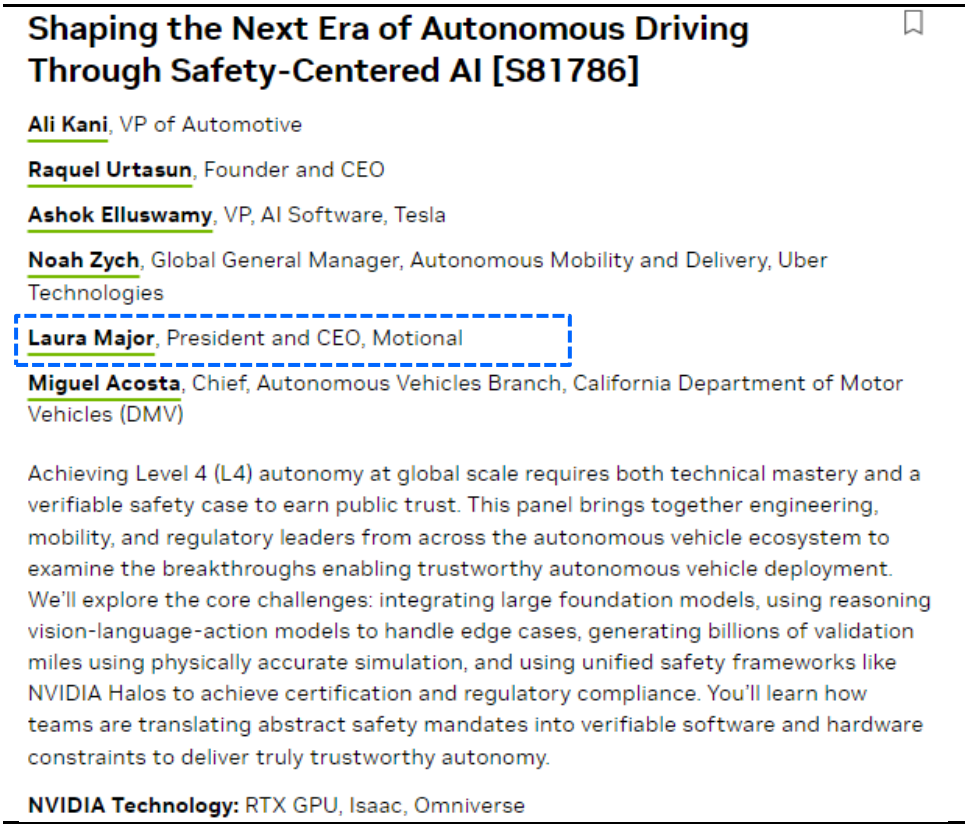
Yusung Kim, Chief Research Officer, ROAI, Inc.
Hyeonsu Oh, Robotics Engineer, ROAI, Inc.
Junbyoung Park, Research Engineer, ROAI, Inc.
Hyungi Kim, Manager, KIA
Nick Hong, CEO, ROAI, Inc.
jaekyoun park, Sr. Manager, KIA

We present an AI-driven offline programming (OLP) and digital-twin framework for factory-level automation in automotive manufacturing. By integrating GPU-accelerated motion generation with NVIDIA Isaac Sim for simulation-based validation, we demonstrate how manufacturers can rapidly verify safety, cycle time, and precision before physical deployment, accelerating the digital transformation of production lines.

NVIDIA Technology: RTX GPU, Isaac, Omniverse

자료: NVIDIA, 현대차증권

<그림20> GTC2026 (현대차그룹 관련 세션) (7): 3/17 안전 중심 AI 통한 차세대 자율주행



Shaping the Next Era of Autonomous Driving Through Safety-Centered AI [S81786]

Ali Kani, VP of Automotive

Raquel Urtasun, Founder and CEO

Ashok Elluswamy, VP, AI Software, Tesla

Noah Zych, Global General Manager, Autonomous Mobility and Delivery, Uber Technologies

Laura Major, President and CEO, Motional

Miguel Acosta, Chief, Autonomous Vehicles Branch, California Department of Motor Vehicles (DMV)

Achieving Level 4 (L4) autonomy at global scale requires both technical mastery and a verifiable safety case to earn public trust. This panel brings together engineering, mobility, and regulatory leaders from across the autonomous vehicle ecosystem to examine the breakthroughs enabling trustworthy autonomous vehicle deployment. We'll explore the core challenges: integrating large foundation models, using reasoning vision-language-action models to handle edge cases, generating billions of validation miles using physically accurate simulation, and using unified safety frameworks like NVIDIA Halos to achieve certification and regulatory compliance. You'll learn how teams are translating abstract safety mandates into verifiable software and hardware constraints to deliver truly trustworthy autonomy.

NVIDIA Technology: RTX GPU, Isaac, Omniverse

자료: NVIDIA, 현대차증권

(단위:십억원)

포괄손익계산서	2023	2024	2025F	2026F	2027F
매출액	3,065	3,714	4,252	4,818	5,383
증가율 (%)	11.3	21.2	14.5	13.3	11.7
매출원가	2,726	3,319	3,808	4,297	4,778
매출원가율 (%)	88.9	89.4	89.6	89.2	88.8
매출총이익	339	395	444	522	604
매출이익률 (%)	11.1	10.6	10.4	10.8	11.2
증가율 (%)	13.0	16.5	12.4	17.6	15.7
판매관리비	158	170	189	211	236
판관비율(%)	5.2	4.6	4.4	4.4	4.4
EBITDA	306	366	435	474	488
EBITDA 이익률 (%)	10.0	9.9	10.2	9.8	9.1
증가율 (%)	19.5	19.6	18.9	9.0	3.0
영업이익	181	224	255	311	369
영업이익률 (%)	5.9	6.0	6.0	6.5	6.9
증가율 (%)	27.5	23.8	13.8	22.0	18.6
영업외손익	5	7	4	6	6
금융수익	28	28	34	40	41
금융비용	6	11	9	0	0
기타영업외손익	-17	-10	-21	-34	-35
종속/관계기업관련손익	-5	-4	-5	-5	-5
세전계속사업이익	182	227	255	312	370
세전계속사업이익률	5.9	6.1	6.0	6.5	6.9
증가율 (%)	17.4	24.7	12.3	22.4	18.6
법인세비용	41	51	69	77	95
계속사업이익	140	175	187	235	274
중단사업이익	0	0	0	0	0
당기순이익	140	175	187	235	274
당기순이익률 (%)	4.6	4.7	4.4	4.9	5.1
증가율 (%)	20.7	25.0	6.9	25.7	16.6
지배주주지분 순이익	138	171	182	230	269
비지배주주지분 순이익	3	4	4	4	5
기타포괄이익	-5	-3	2	0	0
총포괄이익	135	172	189	235	274

(단위:십억원)

재무상태표	2023	2024	2025F	2026F	2027F
유동자산	1,834	2,215	2,410	2,919	3,395
현금성자산	483	382	413	756	1,074
단기투자자산	301	412	525	529	533
매출채권	765	1,000	961	1,120	1,271
재고자산	5	3	4	5	5
기타유동자산	281	418	507	509	511
비유동자산	1,009	1,134	1,134	1,069	1,048
유형자산	113	184	208	126	90
무형자산	546	544	547	548	550
투자자산	42	53	11	12	12
기타비유동자산	308	353	368	383	396
기타금융업자산	0	0	0	0	0
자산총계	2,843	3,350	3,544	3,987	4,443
유동부채	923	1,242	1,257	1,460	1,654
단기차입금	0	0	0	0	0
매입채무	312	431	388	452	513
유동성장기부채	0	50	0	-4	-9
기타유동부채	611	761	869	1,012	1,150
비유동부채	328	377	417	475	528
사채	50	0	-13	-26	-41
장기차입금	0	0	0	0	0
장기금융부채	0	0	0	0	0
기타비유동부채	278	377	430	501	569
기타금융업부채	0	0	0	0	0
부채총계	1,251	1,619	1,674	1,934	2,182
지배주주지분	1,580	1,706	1,843	2,022	2,224
자본금	14	14	14	14	14
자본잉여금	773	773	773	773	773
자본조정 등	-0	-0	-0	-0	-0
기타포괄이익누계액	4	18	18	18	18
이익잉여금	789	901	1,039	1,217	1,419
비지배주주지분	12	25	27	31	37
자본총계	1,592	1,731	1,870	2,053	2,261

(단위:십억원)

현금흐름표	2023	2024	2025F	2026F	2027F
영업활동으로인한현금흐름	209	256	463	509	500
당기순이익	140	175	187	235	274
유형자산 상각비	72	85	119	98	54
무형자산 상각비	53	57	61	65	66
외환손익	-0	0	-0	0	0
운전자본의 감소(증가)	-93	-121	64	106	102
기타	37	60	32	5	4
투자활동으로인한현금흐름	-180	-275	-271	-106	-107
투자자산의 감소(증가)	4	-2	47	-5	-5
유형자산의 감소	0	0	3	11	11
유형자산의 증가(CAPEX)	-25	-85	-116	-28	-28
기타	-159	-188	-205	-84	-85
재무활동으로인한현금흐름	-110	-90	-162	-59	-75
차입금의 증가(감소)	0	0	0	0	0
사채의증가(감소)	0	-50	-13	-14	-14
자본의 증가	0	-0	0	0	0
배당금	-33	-39	-50	-52	-67
기타	-77	-1	-99	7	6
기타현금흐름	4	9	-0	0	0
현금의증가(감소)	-77	-100	30	343	318
기초현금	560	483	382	413	756
기말현금	483	382	413	756	1,074

(단위:원, 배, %)

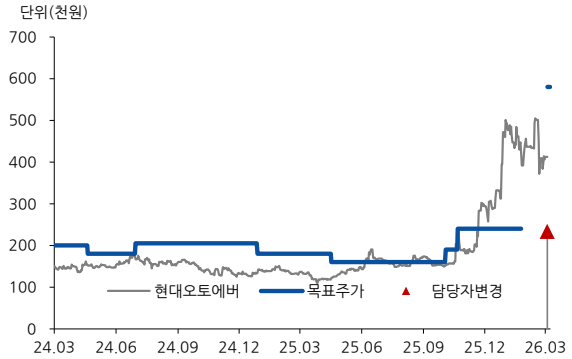
주요투자지표	2023	2024	2025F	2026F	2027F
EPS(당기순이익 기준)	5,116	6,388	6,811	8,566	10,004
EPS(지배순이익 기준)	5,023	6,228	6,654	8,403	9,814
BPS(자본총계 기준)	58,063	63,103	68,188	74,854	82,428
BPS(지배지분 기준)	57,611	62,187	67,207	73,710	81,094
DPS	1,430	1,780	1,900	2,430	2,840
P/E(당기순이익 기준)	41.3	19.7	48.7	48.2	41.2
P/E(지배순이익 기준)	42.1	20.2	49.9	49.1	42.0
P/B(자본총계 기준)	3.6	2.0	4.9	5.5	5.0
P/B(지배지분 기준)	3.7	2.0	4.9	5.6	5.1
EV/EBITDA(Reported)	16.7	7.6	19.0	21.0	19.7
배당수익률	0.7	1.4	0.6	0.6	0.7
성장성 (%)					
EPS(당기순이익 기준)	20.8	24.9	6.6	25.8	16.8
EPS(지배순이익 기준)	20.9	24.0	6.8	26.3	16.8
수익성 (%)					
ROE(당기순이익 기준)	9.1	10.5	10.4	12.0	12.7
ROE(지배순이익 기준)	9.0	10.4	10.3	11.9	12.7
ROA	5.1	5.7	5.4	6.2	6.5
안정성 (%)					
부채비율	78.5	93.6	89.5	94.2	96.5
순차입금비율	순현금	순현금	순현금	순현금	순현금
이자보상배율	29.9	20.1	N/A	N/A	N/A

** K-IFRS 연결 기준*

▶ 투자의견 및 목표주가 추이

일 자	투자의견	목표주가	괴리율(%)	
			평균	최고/최저
2023.10.11	BUY	200,000	-18.79	5.75
2024.04.11	AFTER 6M	200,000	-26.69	-19.30
2024.05.02	BUY	180,000	-13.36	-1.50
2024.07.12	BUY	205,000	-28.14	-14.44
2025.01.09	BUY	180,000	-26.67	-16.22
2025.04.29	BUY	160,000	-2.63	19.06
2025.10.16	BUY	190,000	-14.94	7.11
2025.11.03	BUY	240,000	32.31	108.75
2026.02.06	종목편출	종목편출	-	-
2026.03.16	담당자변경	담당자변경	-	-
2026.03.16	BUY	580,000		

▶ 최근 2년간 현대오토에버 주가 및 목표주가



▶ Compliance Notice

- 동 자료는 기관투자가 또는 제3자에게 사전제공한 사실이 없습니다.
- 동 자료에 언급된 종목의 지분율 1%이상 보유하고 있지 않습니다.
- 동 자료에 언급된 종목의 유가증권(DR, CB, IPO, 시장조성) 발행과 관련하여 지난 6개월간 주간사로 참여하지 않았습니다.
- 조사분석 담당자 및 그 배우자는 해당 종목과 재산적 이해관계가 없습니다.
- 당사는 추천일 현대오토에버와 관련하여 계열 회사의 관계에 있습니다.
- 이 자료에 게재된 내용들은 자료작성자 장문수의 의견을 정확하게 반영하고 있으며, 외부의 부당한 압력이나 간섭 없이 작성되었음을 확인합니다.

▶ 투자의견 분류

▶ 업종 투자의견 분류 현대차증권의 업종투자의견은 3등급으로 구분되며 향후 6개월간 업종 펀더멘털과 업종주가의 전망을 의미함.

- OVERWEIGHT : 업종 펀더멘털의 개선과 함께 업종주가의 상승 기대
- NEUTRAL : 업종 펀더멘털상의 유의미한 변화가 예상되지 않음
- UNDERWEIGHT : 업종 펀더멘털의 악화와 함께 업종주가의 하락 기대

▶ 현대차증권의 종목투자의견은 3등급으로 구분되며 향후 6개월간 추천기준일 종가대비 추천종목의 예상 상대수익률을 의미함.

- BUY : 추천일 종가대비 초과수익률 +15%P 이상
- MARKETPERFORM(M.PERFORM) : 추천일 종가대비 초과수익률 -15%~+15%P 이내
- SELL : 추천일 종가대비 초과수익률 -15%P 이하

▶ 투자등급 통계 (2025.01.01~2025.12.31)

투자등급	건수	비율(%)
매수	147건	90.7%
보유	15건	9.3%
매도	0건	0%

- 본 조사자료는 투자자들에게 도움이 될 만한 정보를 제공할 목적으로 작성되었으며, 당사의 사전 동의 없이 무단복제 및 배포할 수 없습니다.
- 본 자료에 수록된 내용은 당사가 신뢰할 만한 자료 및 정보로 얻어진 것이나, 그 정확성이나 완전성을 보장할 수 없으므로 투자자 자신의 판단과 책임하에 최종결정을 하시기 바랍니다.
- 본 자료는 어떠한 경우에도 고객의 주식투자의 결과에 대한 법적 책임소재의 증빙자료로 사용될 수 없습니다.