

2026年3月期 1Q決算説明

Kudan株式会社（東証グロース：4425）
2025年8月14日

業績

売上1.7億円／前年同期比+400%と、当期予算に向けて順調に進捗

- ❑ 成長戦略である「SW技術の拡張」「HWパッケージの活用」が大きく寄与
- ❑ その中でも短期成長が期待できるデジタルツインを中心に伸長
- ❑ 通期での赤字圧縮（前期比-33%¹）も計画を維持

事業進捗

人工知覚（AP）を中核として、より幅広い技術領域への拡張と案件獲得が進行

- ❑ 人工知能（AI）との融合による、空間知覚（SP）へのSW技術の拡張²が進捗
- ❑ デジタルツイン向けには、次世代デジタルツインソリューション（Kudan PRISM³）を提供開始し、順調に需要を獲得
- ❑ ロボティクス向けには、経産省が推進し建設業界大手が参画するソフトウェア開発事業⁴において開発リーダー⁵として採択され、日本におけるロボット自律走行のコア技術開発を牽引するとともに、事業を大きく後押し

1. 期末時点の収益体質であり、通期売上・補助金収入から期末時点のコスト水準を控除して算定。詳細は前期通期決算説明資料（[参照リンク](#)）のP.16を参照
2. ソリューション志向を強め、開発フェーズでの収益性も改善しながら、普及速度の高い顧客製品を後押しするための方針。詳細は前期通期決算説明資料（[参照リンク](#)）のP.12～13を参照
3. フォトリアル表示とセマンティック3D認識を融合した次世代の空間知覚により、土木建設・不動産・インフラ・物流・製造などの産業における、設備管理・点検・保守のDXを革新するソリューション。詳細はP.8を参照
4. 経済産業省が所管するNEDO（国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合研究機構）の委託事業「ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業／ロボティクス分野におけるソフトウェア開発基盤構築」（[参照リンク](#)）
5. ロボット自律走行を実現するためのソフトウェアモジュールの開発を主導（計画策定・進行、中核技術の設計と開発、参画企業らの開発成果の統合）

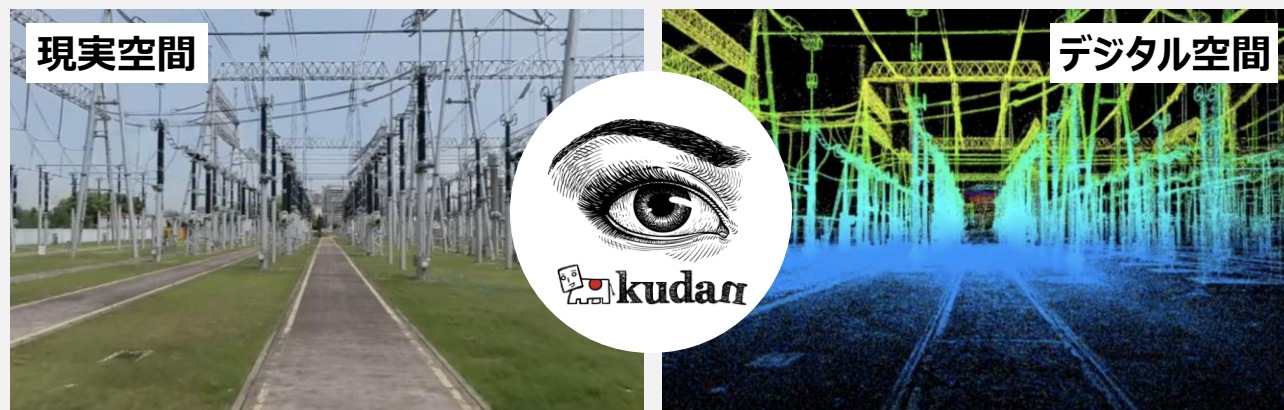
- 売上はHWを含むデジタルツイン関連売上が牽引し、前年比で大幅増
- 前期のコスト増は一段落し、組織最適化を進め期末までに固定費低減を見込む
- 米国関税政策による業績への影響は軽微にとどまる見込み

[百万円]	25/3期		26/3期		備考
	1Q実績	通期実績	1Q実績	通期予想	
売上高	34	517	168	700	・ 前年同期比で大幅増（+400%） ・ 2Q以降に政府案件の収益貢献も見込む
営業利益	△237	△800	△245	△780	・ 前期に実施した組織強化によるコスト増は一段落 ・ 期末までに組織最適化を進め、固定費の低減を図る
経常利益	△29	△743	△229	-	・ 前年同期は大幅円安でグループ内債権・債務による多額の為替差益を計上したが、当四半期は限定的
純利益	△50	△801	△230	-	
調整後営業利益 ¹	△50	△753	△230	△720	・ 2Q以降に海外政府からの開発補助金60百万円を見込む

1. 営業利益（損失）に每期経常的に発生する政府からの研究開発補助金収入を加えた、事業収益性の指標となる利益数値

- ビジョンとする「機械の眼」の社会実装を加速させるため、これまで培ってきた独自の人工知覚（Artificial Perception）を中核とした技術・事業領域の拡大¹を目指す

Kudanは現実空間とデジタル空間を結合する「機械の眼」



ロボットが現実空間をデジタルに把握

現実をデジタル空間上に複製



デジタルツインによる生産性向上



前期までの進捗

- ・顧客製品化を達成し、順調に件数が伸長、中長期での成長に向けた実績を積み上げ²
- ・一方、製品化以降においてはその普及に時間がかかるため、より短期的な課題も存在²

足元の成長戦略

- ・開発案件の収益強化と、製品普及の後押しのため、技術領域を拡大
- ・独自の人工知覚を中核として、SWとHWの双方で補完技術を強化

方針1

SW技術の拡張

方針2

HWパッケージの活用

- ・中長期的には、引き続きライセンス収益による高成長を目指す

1. 詳細は前期通期決算説明資料（[参照リンク](#)）のP.12～14を参照

2. 詳細は前期通期決算説明資料（[参照リンク](#)）のP.7を参照

今期から新たに展開が加速する事業分野



■ 「SW技術の拡張」および「HWパッケージの活用」の方針を加速させ、今期からロボティクスとデジタルツインの双方で新たに収益分野を確立する見込み

		❌ ロボティクス ❌ デジタルツイン ❌ ロボティクス・デジタルツイン双方		
		従来分野	今期から立ち上がる分野	立ち上げ中の分野
ベース 従来の人工知覚（SW） 方針1 SW技術の拡張¹ - 直感で作用する独自の人工知覚を中核に、学習で強化する人工知能を融合 3D空間認識向けのソフトウェア技術群（＝空間知覚）へと拡大 - ソリューション志向で、開発案件の収益強化と製品普及を後押し 方針2 HWパッケージの活用¹ - 独自SWと技術・事業シナジーがある社外HWとの統合・パッケージ販売を推進 - 事業を多層化し、売上・利益の最大化を目指す	自己位置推定&環境地図生成 ²	既存案件（SLAMなど） A		
	ロボット自律走行ナビゲーション ³			
	フォトリアル表示 ⁴			
	セマンティック3D認識 ⁵			
	各種HW		デジタルツインソリューション／3Dスキャナ（Kudan PRISM・XGRIDS等） B	ロボット自律走行パッケージ（政府案件含む） C 車載用MMSや点検向けロボットソリューション等 D

1. 詳細は前期通期決算説明資料（[参照リンク](#)）のP.12～14を参照

2. SLAMなどに関連した自己位置推定と環境地図生成

3. ルート計画・障害物回避などの自律移動ナビゲーション

4. Novel View Synthesisなどによる自由視点での3Dデータの写実的表示

5. 3Dデータ・地図の物体認識・セグメンテーション・意味合い抽出

5

■ 従来の人工知覚案件も継続・進捗中

案件顧客	応用先	提供する技術	進捗
 川崎重工業	4脚歩行ロボット	難易度の高い屋内外や不整地での自己位置推定	難易度の高い環境での実証実験について検討協議中
 大手ロボットメーカ (複数)	各種ロボット	屋内外走行や環境変化による難易度の高い自己位置推定	最終顧客環境への商用導入を継続中
 大手鉄道	セキュリティ用ドローン	GPS信号が不安定な環境での自律飛行向けの自己位置推定	商用環境・条件に相当するBVLOS（目視外飛行）での実証実験を継続中
 大手プラント エンジニアリング	重機運用自動化	認識難易度の高い屋外・不整地での自己位置推定	追加の実証についてエンドユーザーと協議中
 大手自動車OEM	自動運転・ロボタクシー	GPS信号が不安定な環境での自己位置推定	商用化に向けて、多様な条件下での対応性向上にむけて機能高度化中
 NVIDIA	ロボット向け半導体	高度な汎用性と空間理解を実現するAIロボット用の自己位置推定	共同での商用顧客支援、事業開発活動とともに、機能高度化の取り組みを継続中
 FOX sports	放送用ロボットカメラ	スポーツ放送向けのロボットカメラ（有人操作）用の位置認識	NFL試合で順次展開し、他スポーツイベントでの活動に向けた機能強化も継続中
 台湾スマート造船	スマート造船	造船所向けスマート検査、点検のための空間知覚及びセンシングシステム	リアルタイム監視、異常の予防保全等、機能高度化に向けた開発を継続中

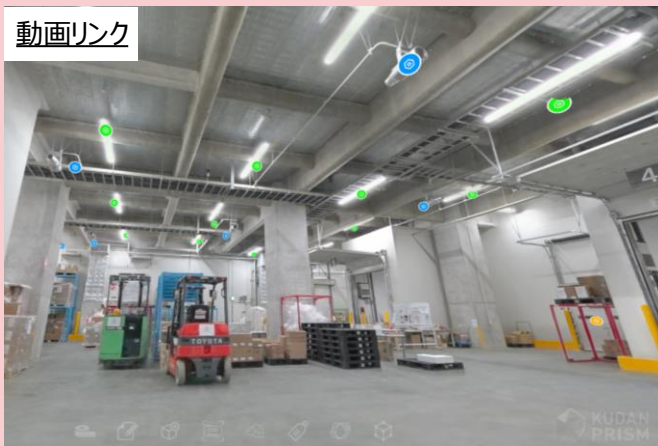
B デジタルツイン向け案件（1/2）

- SWソリューションとHWパッケージを組み合わせた革新性の高い技術・製品ポートフォリオで、新規市場需要を開拓し1Q業績の成長に大きく寄与

新規リリース（次ページ詳細）

デジタルツイン ソリューション (Kudan PRISM¹)

動画リンク



- ・ フォトリアル表示とセマンティック3D認識の融合によってデジタルツインの活用に革新をもたらす世界初²の次世代ソリューション
- ・ 欧州³・日本にて、設備管理・点検・保守等で効果を市場検証済、今期の本格展開と商用ユーザー拡大を進める
- ・ 土木建設・不動産・インフラ・物流・製造向けに市場急拡大の予想（2040年に100兆円超⁴）

3Dスキャナ (XGRIDS)



- ・ Kudan PRISMと相互補完するスキャナ機器（高精度なデータを生成）
- ・ 高性能かつ低価格で高い競争力を持ち、特にフォトリアル表示の実用化で世界市場を牽引
- ・ 前期よりXGRIDS社との戦略的提携⁵を拡大して急成長中

- ・ 技術と販売の双方で高いシナジーを発揮、結果として1Qの売上増に大きく寄与
- ・ 新規性が非常に高く、新たに市場需要を開拓
- ・ 世界市場展開で高い成長ポテンシャル

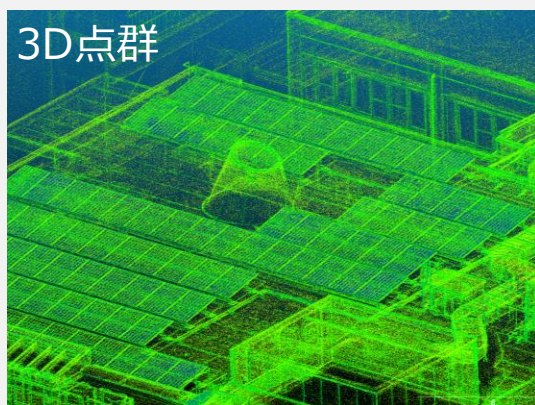
1. PRISM : Photo-Realistic Integrated Spatial Management（フォトリアル統合型空間管理）
2. フォトリアル表示とセマンティック3D認識を融合した設備管理向けソリューションの実用化、2025年6月当社調べ
3. 欧州にて拡大するアセットマネージメント（設備管理）での取り組みの一例（[参照リンク](#)）

4. 各調査機関（Verdantix, IMARC, MRFR 等）による成長率（CAGR 20~40%）をもとに、2040年にはデジタルツイン市場全体が100兆円（約7,000億ドル）規模に達すると推計される。
5. XGRIDS社との事業提携（[参照リンク](#)）

- 社会需要が非常に高いものの、従来手法では実用化に制約があった分野に対し、Kudan PRISMは革新的な技術手法を導入し、ソリューションの実用化と普及を目指す

Kudan PRISMによる革新的な技術手法のソリューション化

従来手法



- 3D点群中心のデータの使用
- AI認識の精度の低さ、データの容量・取り扱いの難しさ、既存システムとの連携の難しさ、などに課題
- 実用化が限定的

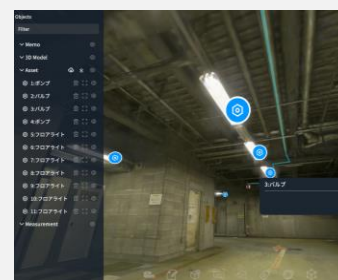
Kudan PRISMによる革新手法



- 3D点群に加えて、フォトリアル表示を3D合成
- 更に、セマンティック3D認識で、AI活用が飛躍的に拡大
- データ利用・連携が効率化
- 実用化の拡大が見込まれる

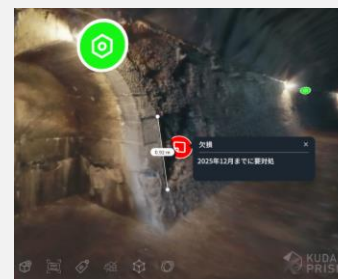
幅広い産業DXに活用（一部事例を抜粋）

施設・設備管理



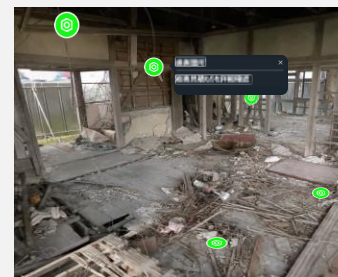
- 従来困難となっていた領域でのDX促進により、業務自動化・効率化や作業の遠隔化を実現

インフラ点検保守



- 先進国に共通する現場労働力の不足、設備インフラの老朽化の解消に向けて需要が拡大

スマートシティ・災害対応



- 需要が高まる災害シミュレーション・防災設計を高度化し、人命保護・災害復興に貢献

■ 技術領域を拡大して、案件の大型化と社会実装の早期化を目指し、グローバルで複数案件を推進中

潜在的な巨大市場に対して、技術的なチャレンジが存在



頻繁な環境変化



大量の移動物・人



屋内外混合



特徴が少ない環境



複雑な立体構造や起伏



オープンスペース（屋内）



これまでの実績をもとに、技術領域を拡大して取り組む

- これまで、中核技術である独自の人工知覚（自己位置推定 & 環境地図生成）により、従来困難だったケースの顧客製品化を達成

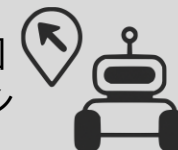


- 加えて、自律走行に必要な補完技術（SW）をパッケージし、より広範な顧客層への提供と効率的な開発の実現を目指す

自己位置推定 &
環境地図生成
（ナビゲーション
の中核的要素）



ロボット自律走行
ナビゲーション
（ルート計画・衝突回
避などを含むナビゲーシ
ョンのフルスタック）



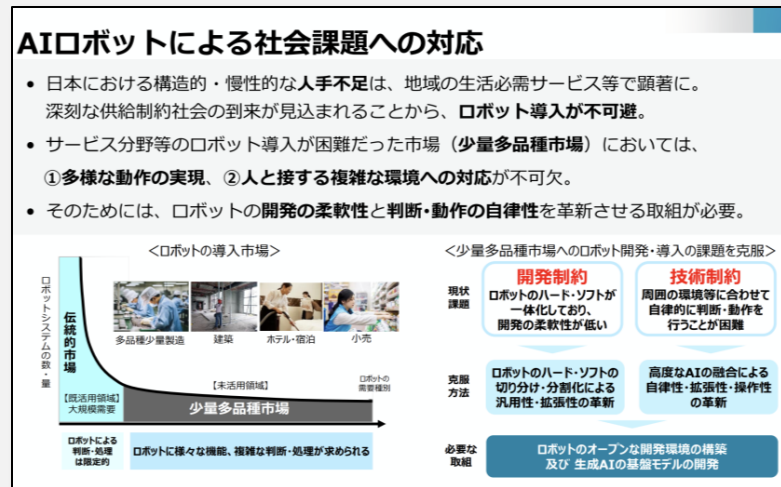
- 米国・アジアなどのロボット企業と複数案件を推進中

- ロボティクス向けには、経産省が推進し建設業界大手が参画するソフトウェア開発事業に開発リーダー¹として採択され、日本におけるロボット自律走行のコア技術開発の牽引を担う

背景となる日本の国策

- ・ 人材不足は社会課題として深刻化しており、ロボット導入は不可欠な対応として、政府と産業界は施策を強化
- ・ 特にこれまで導入困難だった市場においては、ロボットの自律性を高める技術革新が必須

経済産業省資料抜粋



事業概要

- ・ 課題の大きい建設向けをモデルケースとして取り組み、ゼネコン大手各社が加盟する建設RXコンソーシアム²と建設業界横断で推進
- ・ 汎用的なロボット自律走行技術の確立を目指し、将来的にはより幅広い産業³に対する応用展開を見込む

当社の役割と今後への期待

- ・ 技術と実績を認められ、中核となるソフトウェアリーダー¹として採択
- ・ 当社技術の社会実装・普及の加速を見込む
- ・ 関連するロボット関連の政府方針についても継続した緊密な連携を目指す

建設現場で活用される自律走行ロボットのイメージ



公募元

NEDO（国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合研究機構）

事業名

ポスト5G情報通信システム基盤強化研究開発事業／ロボティクス分野におけるソフトウェア開発基盤構築

採択テーマ

建設市場のロボティクス分野におけるソフトウェア開発基盤の研究開発

実施期間

2025年度～2027年度予定

全体予算

103億円（3年間合計）

1. ロボット自律走行を実現するためのソフトウェアモジュールの開発を主導（計画策定・進行、中核技術の設計と開発、参画企業らの開発成果の統合）
2. 建設業界が抱える就労人口の減少、生産性・安全性の向上などの諸課題の解決に向け、施工ロボットやIoTアプリ等の開発と利用に係るロボティクストランスフォーメーション（ロボット変革）を推進すべく設立した民間団体
3. 物流・製造・インフラ管理・農業など幅広い産業への波及的な展開にも期待

本資料の取り扱いについて

本資料は、当社の事業および業界動向に加えて、当社による現在の予定、推定、見込みまたは予想に基づいた将来の展望についても言及しています。

これらの将来の展望に関する表明は、様々なリスクや不確実性がつきまとっています。

すでに知られたもしくは知られていないリスク、不確実性、その他の要因が、将来の展望に対する表明に含まれる事柄と異なる結果を引き起こさないとも限りません。

当社は、将来の展望に対する表明、予想が正しいと約束することはできず、結果は将来の展望と著しく異なることもありえます。

本資料における将来の展望に関する表明は、現時点において、利用可能な情報に基づいて、当社によりなされたものであり、将来の出来事や状況を反映して、将来の展望に関するいかなる表明の記載をも更新し、変更するものではありません。

本資料に記載されている当社以外の企業等に関する情報及び第三者の作成に係る情報は、公開情報等から引用したものであり、そのデータ・指標等の正確性・適切性等について、当社は独自の検証は行っておらず、何らその責任を負うことはできません。