

2026年3月期 2Q決算説明

Kudan株式会社（東証グロース：4425）
2025年11月13日

- 2Qまでの実績として、全事業領域で売上の伸びが好調
 - 売上4億円となり、前年比+170%で大幅に伸長
 - 下期も好調な見通しを維持し、通期の業績予想は上方修正済み¹
- 業績拡大の背景として、急速な市場変化に対して、今期からの事業戦略「SW技術の拡張」「HWパッケージの活用」が効果を発揮し、市場で先進的なポジションを確保するKudanのデジタルツイン・ロボットの両事業が加速

	25/3期		26/3期		
	2Q累計	通期	2Q累計	通期（予想）	
				修正前	修正後
売上高	148	517	400	700	920~1120
営業利益	△437	△800	△416	△780	△770~△730
経常利益	△519	△743	△287	-	-
純利益	△553	△801	△329	-	-
調整後営業利益 ²	△390	△753	△367	△720	△720~△680

1. 2025年10月31日「通期業績予想の修正に関するお知らせ」参照
2. 営業利益（損失）に毎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

通期業績予想の修正 – 概要



- 成長戦略となる「HWパッケージの活用」「SW技術の拡張」が順調に進捗し、多角的に売上が伸長¹。受注済み政府案件の会計処理が確定したことにより、通期業績予想を上方修正²
 - 通期売上は7億円から9.2~10.2億円に上方修正（修正前比+31~46%/前期比+80~100%）
 - 今期下期から収益性改善が大きく進むため、通期の調整後利益³は-7.2億円から-7.2~-6.8億円への改善にとどまるも、期末時点⁴の調整後利益³は-5.9億円から-5.2~-4.8億円へとより大幅に改善
 - その結果、来期の調整後利益³は-3.5~-4億円へと赤字圧縮が加速（詳細はP5参照）

2026年3月期の業績予想 [百万円]			
	修正前	修正後	
売上高	700	920~1020	・ デジタルツイン向けに販売増（+150~250百万円） ・ ロボット向けに政府案件の受注上振れ ⁵ （+70百万円）
営業利益	△780	△770~△730	・ デジタルツイン売上増による利益増は進捗（+80~120百万円） ・ コスト低減の遅延により当期利益影響は限定的にとどまる
調整後営業利益 ³	△720	△720~△680	
調整後営業利益 ³ （期末時点 ⁴ ）	△590	△520~△480	・ コスト低減は今期中に達成予定のため、期末時点では収益性を大幅に改善し、来期は通期で赤字圧縮が加速

1. 過去資料 2025年3月期 通期決算説明資料のP12~15を参照（本資料の補足にて再掲）

2. 大型の政府案件の受注が確定して以降、今期業績への反映の精査を継続しており、現時点で委託側からの承認・支払いプロセスが進捗したことにより、会計処理の見通しが確定

3. 営業利益（損失）に毎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

4. 各期末月時点での費用実績及び見込を12か月換算したもの

5. 期首時点で予想の売上から上方修正であり、個別案件の受注額とは異なる

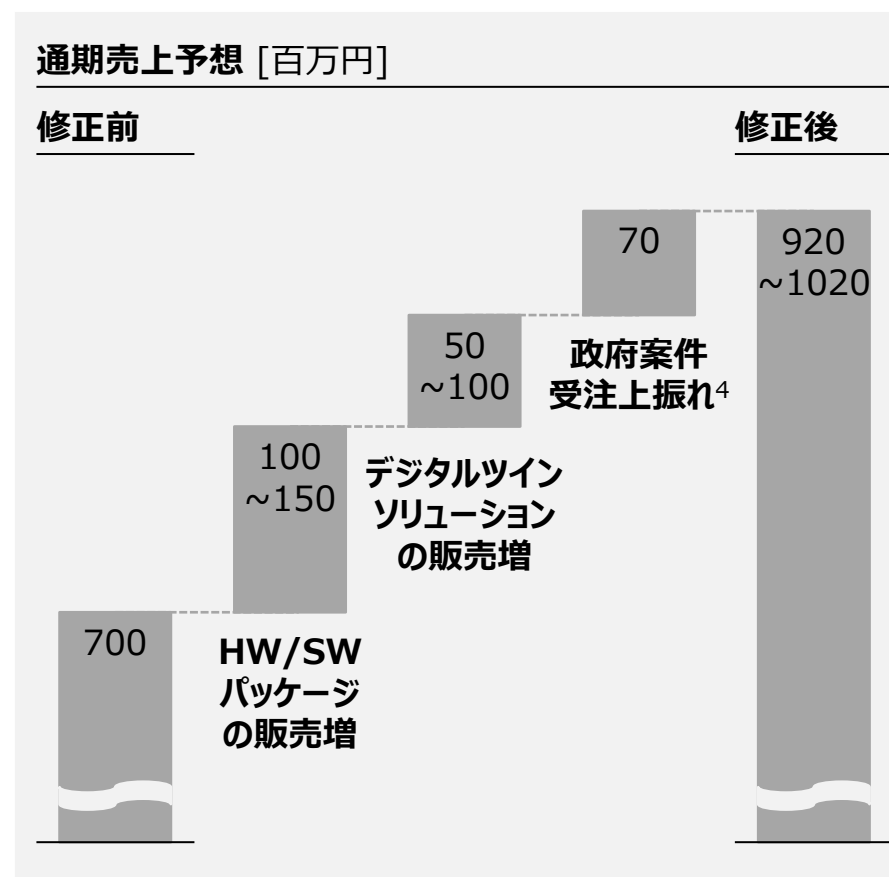
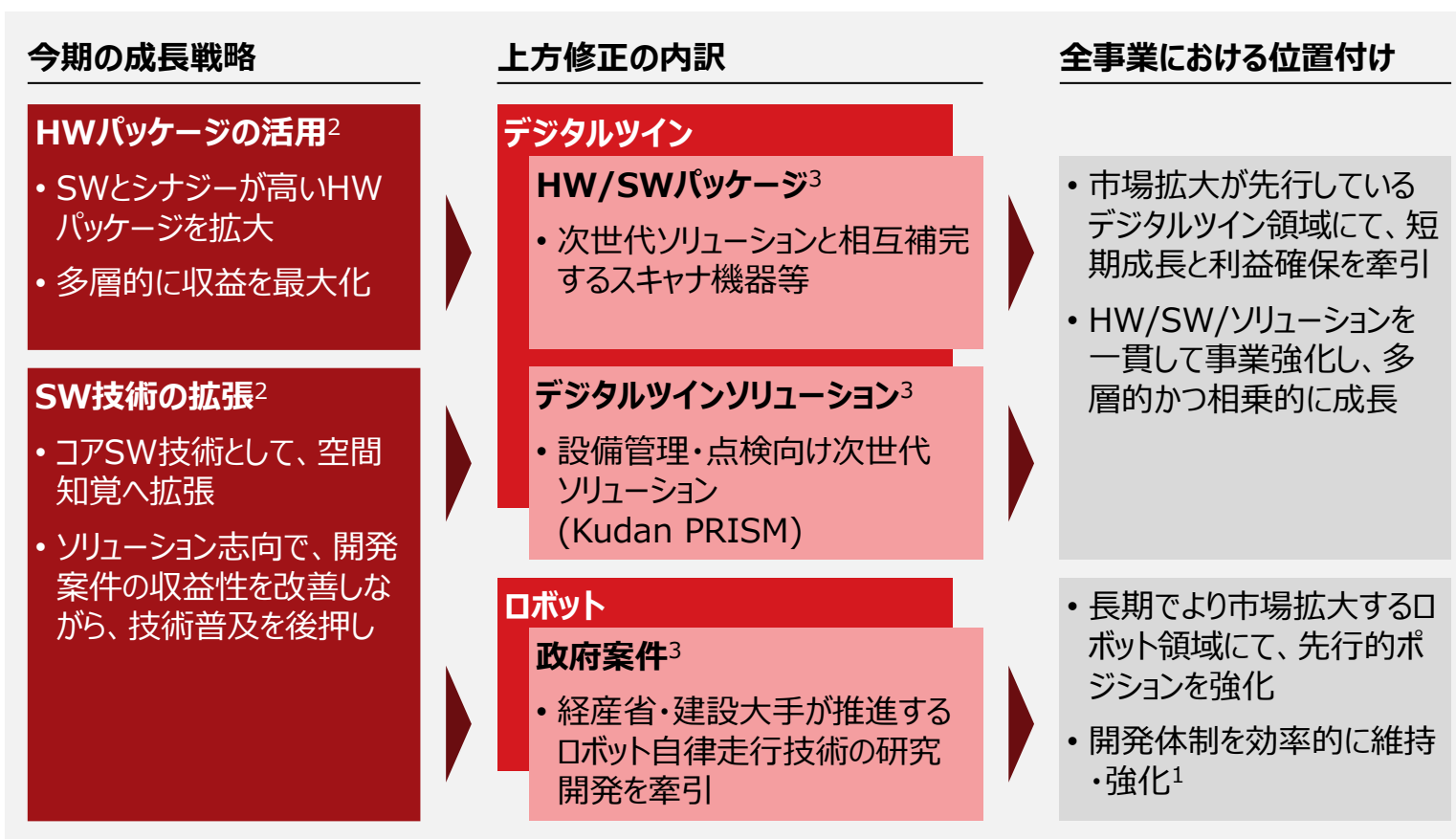
3

通期業績予想の修正 – 売上の伸長

- デジタルツイン向けとロボット向けの双方で多角的に売上が伸長
- デジタルツイン向けではシナジー最大化と短期利益の確保、ロボット向けでは開発体制と中長期の競争力の強化¹に寄与

成長戦略に合致した領域において順調に売上が伸長し...

売上の上方修正（+31~46%）を見込む



1. 研究開発費用に対応した売上が充たされ、開発に係る実質的なコスト負担を効率化することで体制を維持・強化

2. 過去資料 2025年3月期 通期決算説明資料のP12~15を参照（本資料の補足にて再掲）

3. 過去資料 2026年3月期 1Q決算説明資料のP7~10を参照（本資料の補足にて再掲）

4. 期首時点で予想の売上から上方修正であり、個別案件の受注額とは異なる

通期業績予想の修正 – コスト構造の改善

- 構造的な定常コストの低減に向けて、固定費低減と開発最適化を通期で推進¹
- 期首時点の計画に対しては遅延あるものの、期末に向けては計画通りにコスト低減を達成する見込み

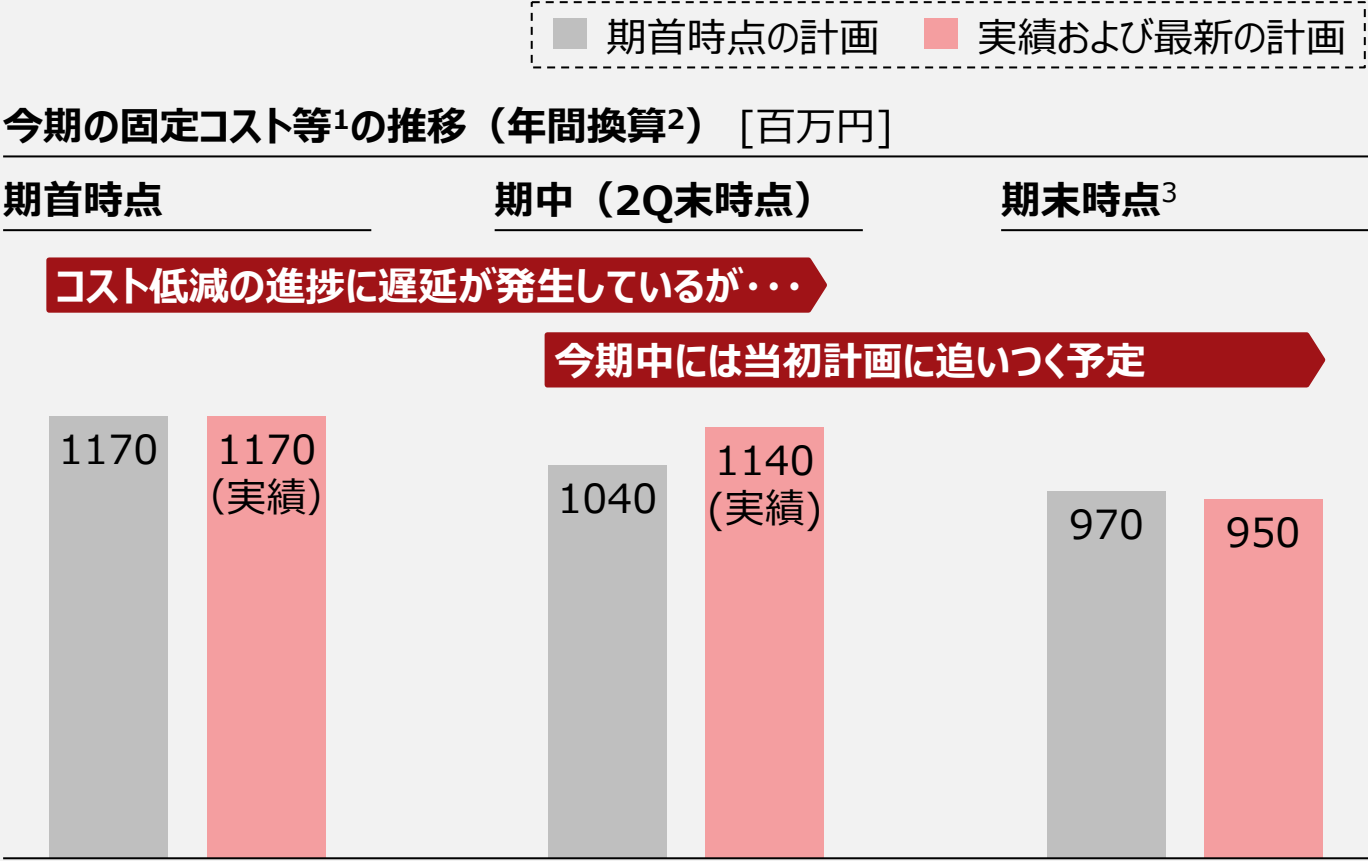
構造的な定常コスト低減
に向けた今期の施策¹

固定費
削減

・組織最適化による
固定費の削減
(150百万円)

開発費
最適化

・コア技術以外の
開発の凍結・外注化
(50百万円)

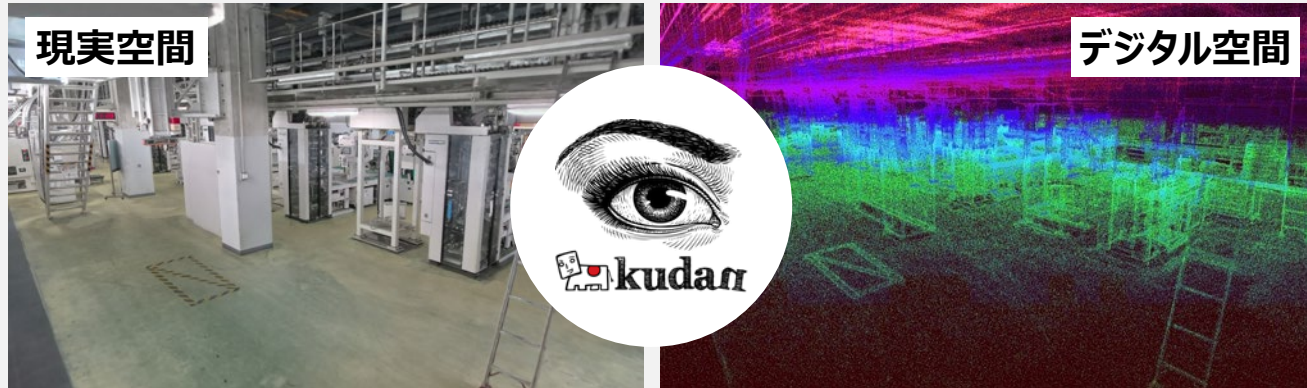


1. 過去資料 2025年3月期 通期決算説明資料のP16を参照
2. 販管費のうち一時的な費用を除いたもの。開発費を含む。
3. 各時点での費用実績及び見込を12か月換算したもの

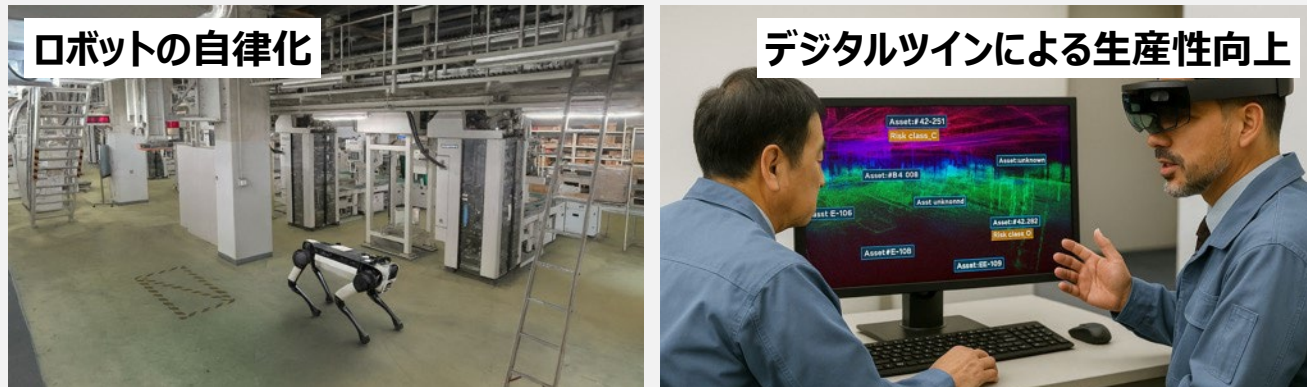
- ### 調整後営業赤字¹の推移 [百万円]

- 「機械の眼」として独自の空間知覚の社会実装を加速させるため、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「空間知覚」



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



前期までの進捗

- ・顧客製品化が伸長、中長期の成長に向けて積み上げ²
- ・製品化以降の普及速度が想定を下回り、短期的な課題として取り組み²

今期からの成長戦略

① SW技術の拡張

② HWパッケージの活用

- ・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**
- ・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

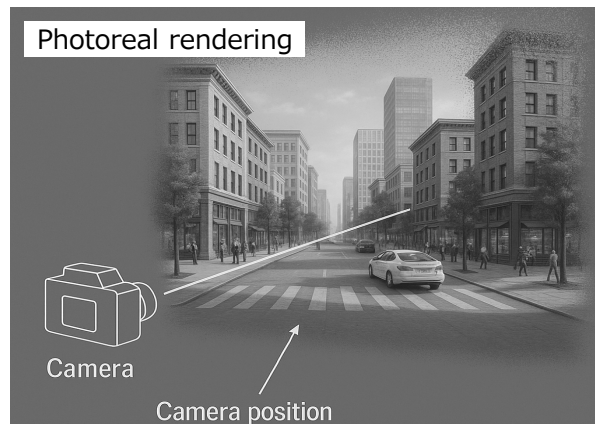
- 技術需要の次世代シフトが加速、当社の先進性の強みが発揮しやすい市場環境へ徐々に変化
- 技術・事業領域の拡大も効果を発揮し、案件が拡大、開発フェーズにおける収益性も改善

市場では、既存技術が一段落したのち、現在は革新期に突入し...

先行技術が需要を獲得しやすい
市場環境へ

デジタル ツイン

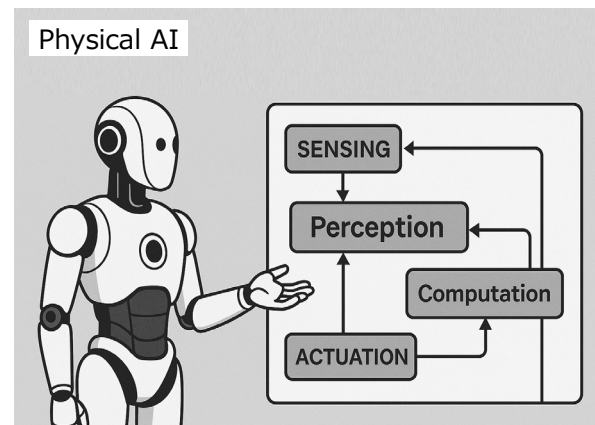
- ・ フォトリアル技術¹とそれによるAI活用が革新的な潮流となり、技術進化と実用化が急速に進行
- ・ Nvidia社などをはじめとして、数十年に一度のイノベーション技術として着目されており¹、需要が急増



- ・ フォトリアル技術とAI活用の**先進的な応用**で当社は先行
- ・ 次世代の**SW/HW/ソリューション**を一貫して提供可能な希少な企業として需要が高まり

ロボット

- ・ AIがロボットを通して現実世界に拡大する「Physical AI」が急速に発展
- ・ 有脚型・人型ロボットなど次世代のロボットハードウェアも実用化に向けて大きく拡大



- ・ 当社が強みとする複雑環境や高度ロボティクス等、より**先進的なアルゴリズムの必要性が増大**
- ・ デジタルツインとロボットの双方をカバーする**希少な企業であり、そのシナジーで大きな優位性を発揮**（AI活用の鍵となるシミュレーション等）

技術・事業領域の拡大

- ①SW技術の拡張
- ②HWパッケージの活用

による案件拡大・収益性改善も効果を発揮

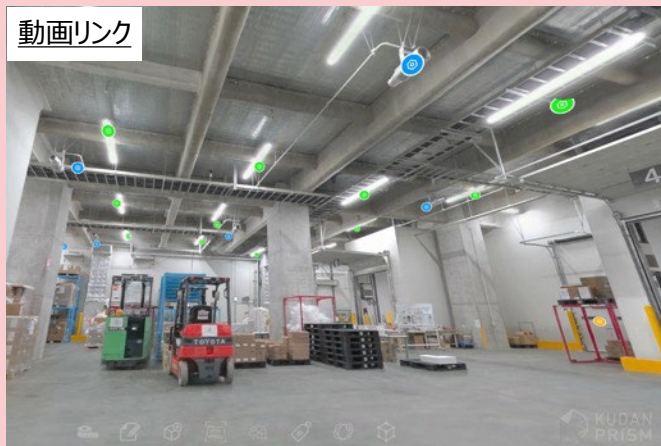
デジタルツイン向け案件（1/3）

- 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今期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）
- 前期よりXGRIDS社との戦略的提携⁵を拡大して急成長中
- 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

- 技術と販売の双方で高いシナジーを発揮、結果として今期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

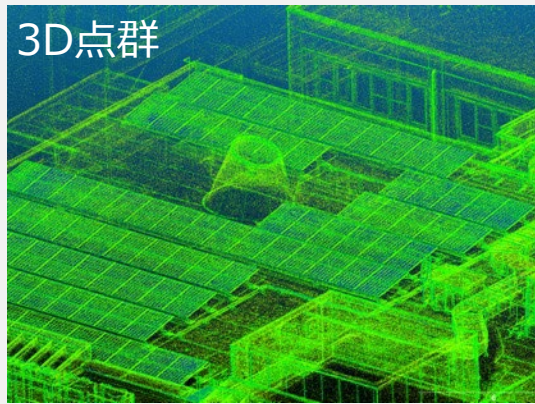
1. PRISM : Photo-Realistic Integrated Spatial Management（フォトリアル統合型空間管理）
2. フォトリアル表示とセマンティック3D認識を融合した設備管理向けソリューションの実用化、2025年6月当社調べ
3. 欧州にて拡大するアセットマネジメント（設備管理）での取り組みの一例（参照リンク）

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

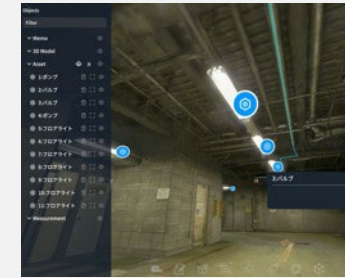
Kudan PRISMによる革新手法



- 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

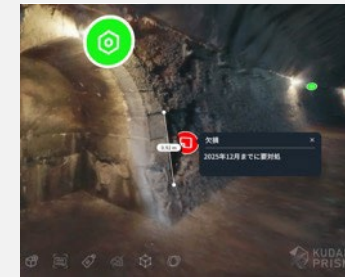
幅広い産業DXに活用（一部事例を抜粋）

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

- Kudan PRISMでは社会インフラの安全・効率的な維持管理のための技術提供を通じて、現場の省力化・業務高度化に貢献
- ネクスコ東日本エンジニアリング社とは、道路点検・保守業務DXに向けて技術支援
- 共同開発中のPRISM e-Road (仮称)では、軽快に動くフォトリアル3D表示、先進的な空間知覚技術、高度なデータ管理・情報連携を提供
- 現場情報の一元管理や発注業務の簡素化・手戻りの削減を目指す



ロボット向け案件（1/3）－ 自律走行パッケージ

■ 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



従来技術で実用可能なのは3~5%程度

2次元認識



インフラ活用

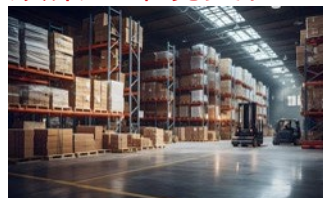


GPS測位



2040年には300兆円¹に成長するロボット市場の95~97%は従来技術では困難な複雑環境であり、次世代技術が必須

頻繁な環境変化



屋内外混合



複雑な立体構造



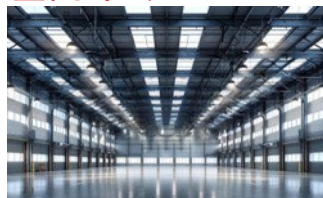
大量の移動物・人



特徴が少ない環境



屋内オープンスペース



これまでの実績をもとに、技術領域を拡大して取り組む

コア技術

- これまで、自己位置推定 & 環境地図生成により、**従来困難だった複雑環境での実用化を達成**



新規SW

- 加えて、より幅広い顧客層への提供と効率的な開発を実現するため、**自律走行に必要な補完SW技術を全て統合**

[コア]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)



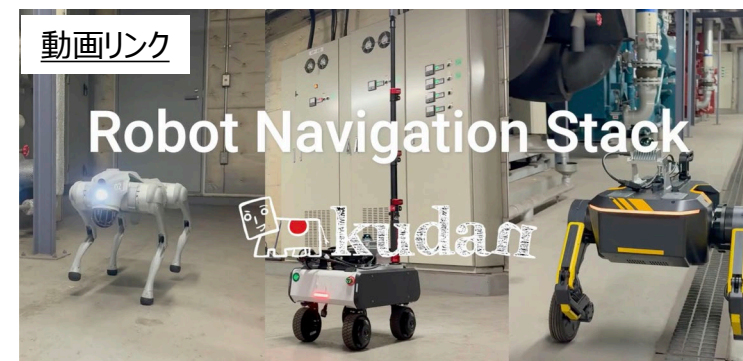
[新規]自律走行ナビゲーション
(経路計画や衝突回避等を含む統合システム)



新規SW・HW

- さらに、複雑環境に適した有脚型ロボットを活用し、**点検ロボット向けソリューションの開発にも着手²**
- 設備管理などに取り組む**デジタルツイン向け事業ともシナジーを発揮**

動画リンク



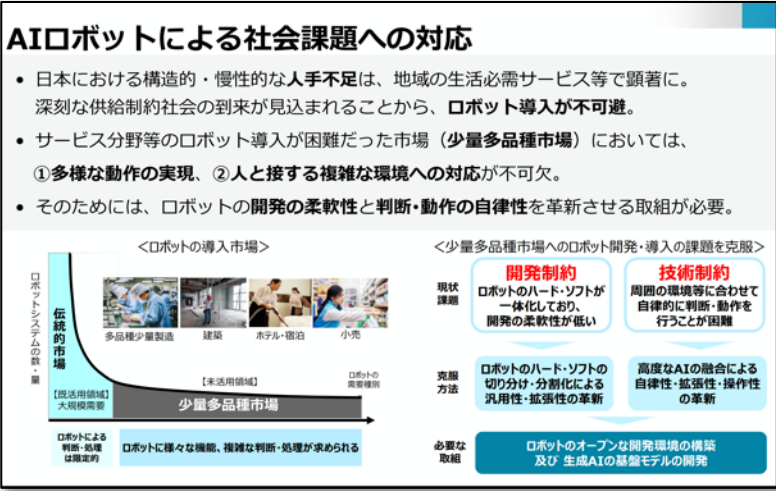
ロボット向け案件（2/3）－ 政府プロジェクトへの参画



■ 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として推進、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	事業概要	当社の役割と今後への期待
- 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	- 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	- 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

経済産業省資料抜粋



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）

建設向け自律走行ロボットのイメージ



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5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；
4. 当該事業の公募説明会資料にて概説（参照リンク）；
5. 内閣官房日本成長戦略本部における成長戦略の検討課題（参照リンク）

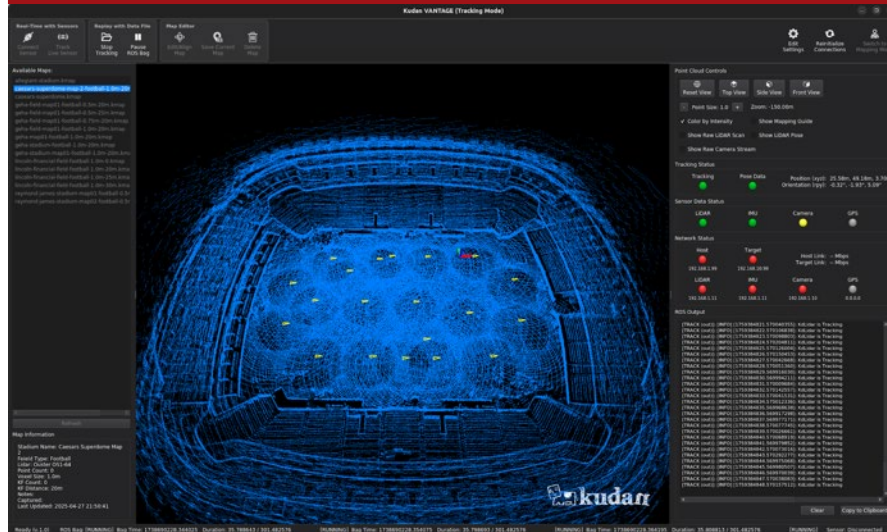
ロボット向け案件（3/3）－ XR放映用ロボットカメラ

- Fox Sports社およびSkycam社との協業により、当社技術が2024年よりNFLスーパーボウル等の世界最高峰の舞台で採用され、**2025年はシーズンを通してNFL放映の実運用を継続して拡大**
- 低コストで視覚効果の高いXR放映を下支えするロボットカメラ向けに、**独自の空間知覚を応用したSW技術として特許取得し、Kudan VANTAGEとして正式リリース¹**
- 今後はスタジアム・コンサートホール・バーチャルスタジオなど、**世界規模の主要スポーツ・ライブイベント等への導入拡大を目指す**

XR放映用ロボットカメラ



当社の空間知覚技術によるスタジアムの処理イメージ



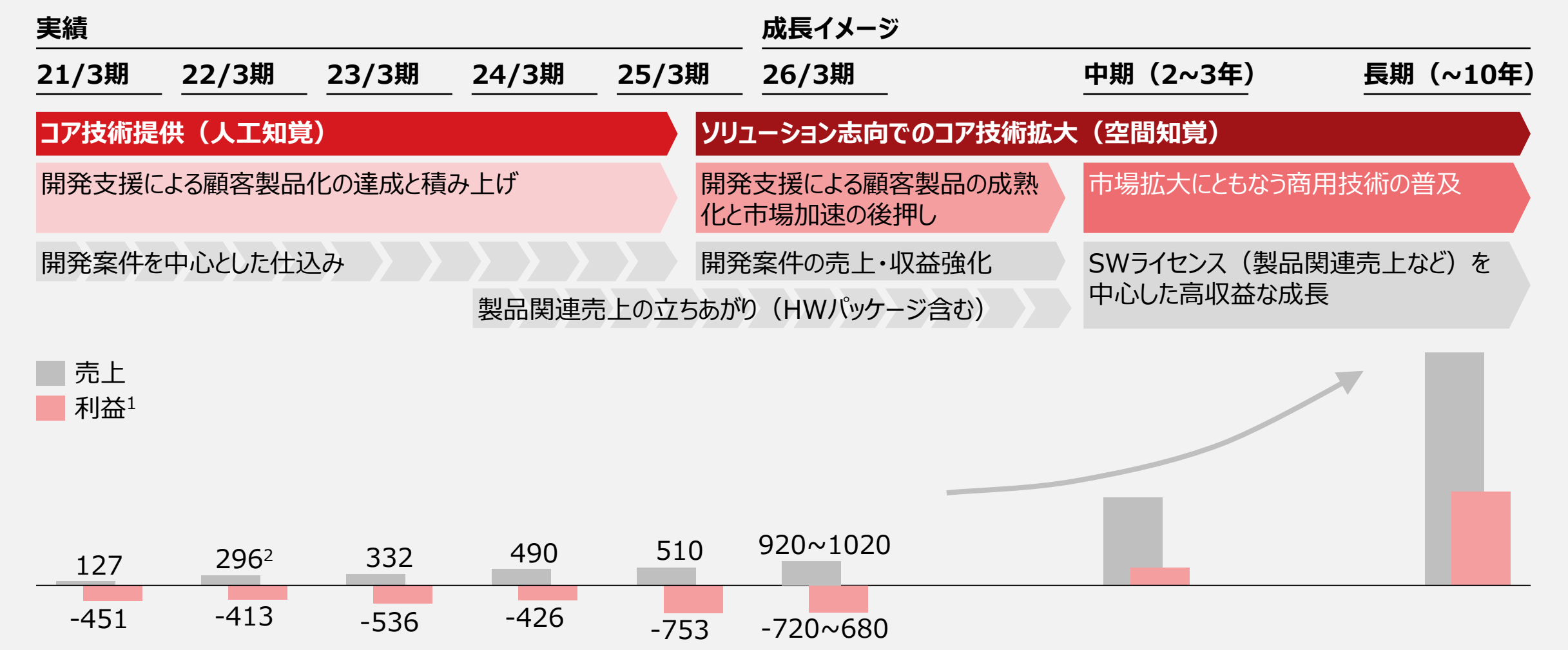
XR効果を活用したNFL放送イメージ



その他ハイライト案件（一部抜粋）

	顧客	概要	進捗
デジタル ツイン	● インフラ管理大手	・ 上下水道の設備管理向けDX	・ PRISMのトライアル導入向け案件が開始予定
	● 建設機械大手	・ 施工進捗・設備状況・安全管理向けDX	・ PRISMを導入、拡大に向けて支援中
	🇪🇺 不動産設備管理大手	・ 施設管理業務の自動化・省人化向けDX	・ 戦略的業務提携に基づき、導入準備を継続中
	● 建設ソリューション	・ 施工進捗管理を目的とした建設現場向けDX	・ 商用ソリューション開発に技術提供開始
	● 通信大手	・ シティ規模のマッピングソリューション展開	・ 技術検証を継続中
	● 大手自動車	・ 自動運転マップ生成向けフォトリアル技術	・ 技術提供と検証を開始予定
ロボット	🇹🇼 自動搬送ロボット複数	・ 複雑環境における難易度の高い位置推定	・ 難易度の高い工場への追加導入が決定、導入準備中
	🇪🇺 点検ロボット	・ 点検用の四足歩行ロボット向け位置推定	・ 技術提供開始、顧客開発を支援中
	🇪🇺 産業用コンピュータ	・ AIロボット開発キット向け自律走行技術	・ 技術提供開始、顧客開発を支援中、近日製品化予定
	● 自動車大手	・ GPS不安定環境でのロボタクシー向け位置推定	・ 多様な条件下での性能向上に向けて開発・検証中
	● プラント施工大手	・ 危険区域での重機遠隔操縦向け位置推定	・ 技術提供開始、検証を継続中
	🇺🇸 ITソリューション	・ リアルタイム物品位置管理向け位置推定	・ 技術提供開始、顧客開発を支援中
	● 製造エンジニアリング	・ リアルタイム物品位置管理向け位置推定	・ 技術提供開始、検証を継続中

- 技術領域の拡大戦略のもと、**短期的には開発案件とHWパッケージによる成長をより強化しながら、中長期的には市場の加速に合わせ、商用技術の普及とSWライセンスの拡大で飛躍的な成長を目指す**



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。