

2021年11月15日
会社名 Kudan 株式会社
(コード 4425：東証マザーズ)
住所：東京都渋谷区渋谷二丁目10番15号
代表者：代表取締役 CEO 項 大雨
問合せ先：執行役員 CFO 中山 紘平
電話番号 03-4405-1325

<マザーズ>投資に関する説明会開催状況について

以下のとおり、投資に関する説明会を開催いたしましたので、お知らせいたします。

○開催状況

開催日時 2021年11月15日 9:00
開催方法 オンライン配信による開催
説明会資料名 2022年3月期 2Q決算説明

【添付資料】

投資説明会において使用した資料



2022年3月期 2Q決算説明

2021年11月12日

Eyes to the all machines

1. 2022年3月期2Qハイライト

複数案件における具体的な顧客製品化を見据えた進捗

Visual SLAM、Lidar SLAMの両方において、複数案件で、Kudanがサポートを行い、顧客が開発中の商品・ソリューションへのSLAM機能の組み込みの加速が行われている。結果として、具体的な製品化に向けた開発がより加速・確度が高まっている。確度の高い案件として2022/3期-2023/3期3件、2024/3期1件の製品化目標案件が存在、今後さらに確度の高い案件を積み増す。

※詳細はP16-19「3. 顧客製品化に向けた進捗」参照

Artisense完全子会社化

グループ会社Artisenseの100%子会社化の時期を、当初予定の「2022年12月」から「2021年10月26日～12月24日」に前倒し、経営統合の早期化による売上拡大時期の早期化・規模拡大を目指す

※詳細はP9-15「2. Artisense子会社化」参照

パートナーシップを通じたより効果的な案件開拓・獲得

日本においては特に技術商社とのパートナーシップ、海外においてはOusterをはじめとするセンサOEM、NVIDIAやTexas Instrumentsをはじめとするプロセッサ系企業とのパートナーシップを通じて、サードパーティSLAMのニーズが高い企業の案件が増加。より効果的な案件開拓が可能に。

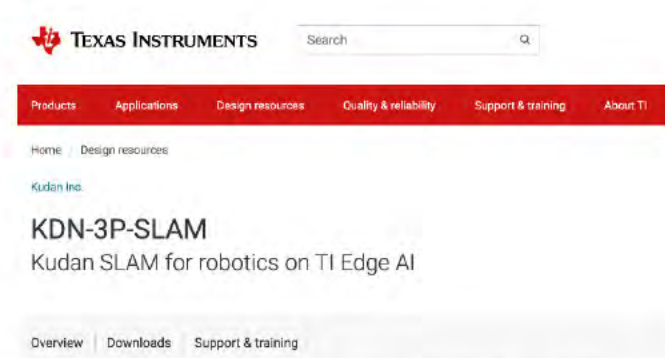
- 台湾ADLINKとのパートナーシップ締結及びAMRプロトタイプ開発、ロボティクスソリューションへのKudan Visual SLAMの組み込み及び共同販売。「ROSCon JP 2021」「Robotics & Automation exhibition (UK)」へのAMRプロトタイプの共同出展等の共同マーケティングを展開。
- ヌヴォトンテクノロジージャパン(旧:パナソニックセミコンダクターソリューションズ)による「ITmedia Virtual EXPO 2021 秋」でのKudan Visual SLAM技術を用いたソリューション発表。
- 米国LidarメーカーOusterの公式SLAMパートナー就任、Ousterウェブサイトでの評価用Kudan Lidar SLAMの提供開始。8月のプログラム開始以来数十件以上の評価案件獲得。



Ouster社主催の共同Webinar



ADLINK社作成の販促資料



Texas Instruments社ウェブサイトでのKudan SLAM特設ページ

大型プロジェクトの進捗・新たな参画

- ArtisenseがEU研究機関による複数年自動運転プロジェクトERASMO (Enhanced Receiver for Autonomous Mobility) にルノーらと共に参画
- Kudan Lidar SLAMを用いたグローバル大手自動車OEMとの自動運転プロジェクトの進捗
- グローバル大手半導体チップメーカーとのロボティクス向けKudan Visual SLAMの最適化プロジェクトの進捗



The image displays the ERASMO project logo on the left, which features a blue circle with a white grid and a red car icon. Below it is the text "ERASMO". To the right of the ERASMO logo are several partner logos: septentrio, VVA (Valdani, Vicari & Associati), idneo, ARTISENSE, gmV (Navigation Solutions), Renault Group, heudiasyc, and the EUSPA logo (European Union Agency for the Space Programme).










ERASMOプロジェクトは、完全自動運転を可能にする自己位置推定技術の開発を目的としています。このプロジェクトはコンソーシアムによって推進されており、自動車OEM大手のルノーも参画。Artisenseは、参画している企業のなかでも非常に重要な役割を果たし、GPSによる位置推定性能を更に高めるビジュアルSLAMを用いた技術を提供しています。

<https://erasmo-gnss.eu/>

Javier IBANEZ-GUZMAN, Corporate Expert Autonomous Systems (AI), Renault
「Cremers教授率いるArtisenseチームは、独自のカメラによる自己位置推定のソリューションを構築しました。これにより、特にGNSS信号が乏しい、あるいは存在しない地域において、車両ナビゲーションのための位置推定を強化することができます。そのために、ガリレオGNSSを中心としたERASMOプロジェクトに彼らを招致しました」





ハイライト / 研究開発 – 直近6ヶ月の研究開発の進捗：Visual SLAM

- 各アルゴリズムに関して、ターゲットとする領域でニーズが高く競争優位性を獲得しやすい開発アイテムに取り組むことで、効率的に案件開拓・進捗を実現

アルゴリズム	開発アイテム	案件進捗例	
	<ul style="list-style-type: none">• 魚眼タイプのカメラでの性能向上• ホイールオドメトリ統合の性能向上• GPS情報を用いたトラッキング精度向上	<ul style="list-style-type: none"> 自動車大手Tier1・ADAS 日本通信大手・ロボティクス エンジニアリング企業・屋内位置測位	 <p>魚眼カメラでのSLAM映像</p>
	<ul style="list-style-type: none">• IMU統合とホイールオドメトリ統合の性能向上• 既存点群地図上での位置認識およびそのクラウド上での実装• より正確なセンサーの時刻同期	<ul style="list-style-type: none"> 日本エンジニアリング会社・自動運転 日本通信大手・AR 中国自動配送ロボOEM・ロボティクス	

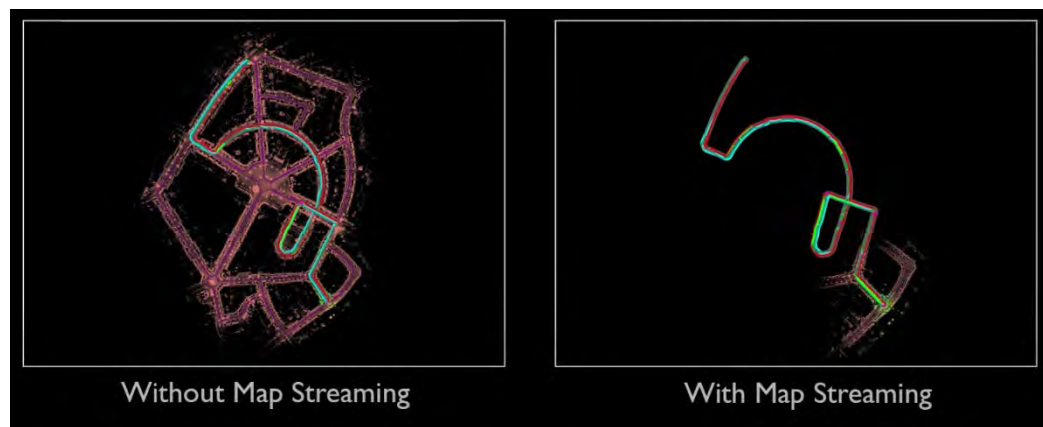
ハイライト / 研究開発 – 直近 6 ヶ月の研究開発の進捗 : Lidar SLAM

- 各アルゴリズムに関して、ターゲットとする領域でニーズが高く競争優位性を獲得しやすい開発アイテムに取り組むことで、効率的に案件開拓・進捗を実現

アルゴリズム	開発アイテム	案件進捗例
	<ul style="list-style-type: none">• マップ統合機能• マップストリーミング機能• 点群の歪み補正などによる精度向上	<ul style="list-style-type: none"> 自動車OEM・自動運転 通信大手・5GxSLAM USマッピングプロバイダ・マッピング



複数の地図を統合して
一つの大きな地図を作成



Without Map Streaming

With Map Streaming

マップストリーミングを行う場合と行わない場合の比較

- Lidar SLAM・Artisense SLAMの技術ラインナップ拡充・顧客ポートフォリオ入れ替えの効果もあり、コロナによる市場急減速と新製品投入の遅延に起因した前期業績をボトムに、案件受注の拡大・既存案件の開発フェーズの進捗による売上の回復基調を継続

(単位：百万円)

	2021年3月期 2Q実績	2022年3月期 2Q実績	2022年3月期 業績予想	増減率 (対同四半期)	2021年3月期 実績 (参考)
売上高	30	110	300 ~350	262.7%	127
営業利益	△238	△220	—	—	△451
経常利益	△220	△323	—	—	△1,575 (内、持分法による 投資損失 △1,232)
親会社株主に 帰属する 当期純利益	△220	△321	—	—	△1,608

2. Artisense子会社化

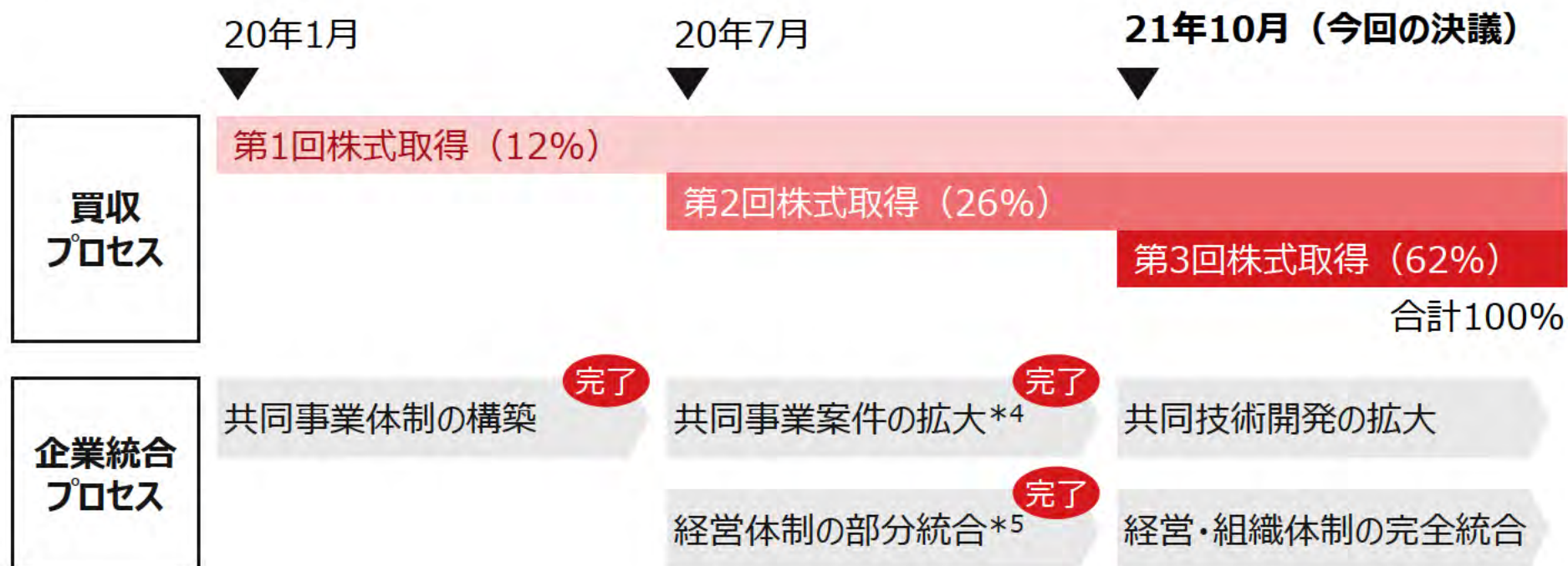
Kudanはグループ会社Artisenseを子会社化し、すでに人工知覚・SLAM分野において世界最大級勢力となっているポジションをより強固にし、競争優位性と成長力を高めます

※本子会社化は2021年4月開示の投資契約で規定されており、今回開示はスケジュールと支払い方法の確定に係る決議



2021年10月4日の決議事項について

1. 段階的な企業統合が順調に進展したことを背景として、実施予定だった第3回株式取得のスケジュールを2021年10月26日～12月24日に前倒し*1
2. 取得価格17億円*2の対価として、49万株の新株発行*3を行う



*1 現出資契約（2021年4月開示）が規定する期限（2022年12月）から前倒し

*2 現出資契約（2021年4月開示）が規定する条件からの変更はなし

*3 新規発行される株式は、ロックアップ・市場外ブロックトレード等アレンジを予定

*4 共同事業案件としてこれまで有償顧客案件7件、NVIDIAパートナーネットワーク参画、ICCV学会スポンサー等実施

*5 両社の代表取締役の兼任によるトップマネジメントの統合

- 第一人者であるクレームズ教授をはじめ、世界最高水準の研究チームを確保し、Kudanは同分野において圧倒的なポジションへ

ARTISENSE

- **人工知覚・自動運転研究の第一人者であるクレームズ教授の参画**

- Artisense社 創業者 最高研究責任者
- Spatial AI・SLAM分野で世界第一位の実績（論文引用数は4.7万、学術分野への貢献度を示すGoogle h指数は101）
- ミュンヘン工科大学 人工知能・コンピュータビジョン分野の首席教授



- **Kudanと合わせて30名のトップ技術者チームを確保**

- クレームズ教授が率いる約20名の技術者チームが参画
- 世界的に同分野のトップ技術者は不足し、GAFAを含めた争奪戦となっているなか、Kudanは独立・専業の企業として他社を大きくリード

- 将来技術のIP（知財）の確保による足元固め
- 業界に先駆けた技術商用化によるブレークスルーの実現を可能に
⇒ SLAMと深層学習の統合、Lidarとビジュアルの統合、IndirectとDirectの統合



技術の商用化に強みを持ち、独自の手法で技術実装で先行、グローバルでの事業展開での実績を持つ

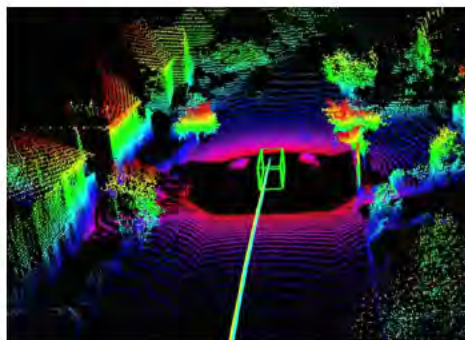
Indirect SLAM

- カメラ画像（ビジュアル）を処理
- 高速な処理が可能
- 汎用性が高い



Lidar SLAM

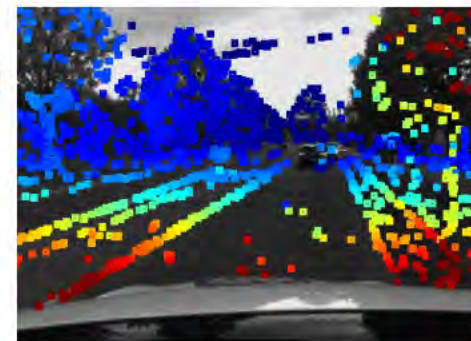
- Lidarデータを処理
- 高速移動での認識に強い
- 安定性が高い



自動運転研究の世界的リーダーDaniel Cremers教授を中心に、TUM出身Ph.D含む開発チームを抱える

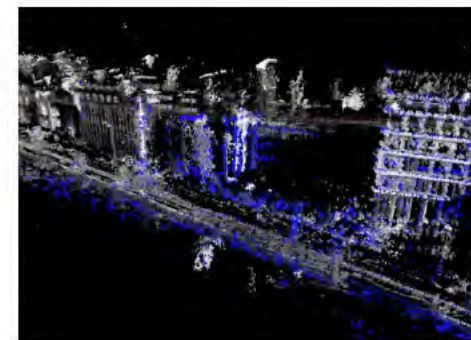
Direct SLAM

- カメラ画像（ビジュアル）を処理
- 緻密な認識が可能
- 安定性が高い



GN-net等（深層学習）

- 認識ロバスト性を飛躍的に向上
- 環境変化対応に必須のブレークスルー



- 世界最高水準の技術を背景に、すでにグローバル規模で多数の案件を展開



RENAULT
Passion for life



自動トラックOEM



総合電機メーカーの
屋外デリバリーロボット



自動配送ロボットOEM



自動車Tier1サプライヤ



モバイルマッピングシステム



自動駐車支援



屋内工場ロボット



自律走行ロボット

BOMBARDIER：カナダの航空機を中心とする産業輸送機器OEM、売上高65億ドル(2020)

DB（ドイツ鉄道）：ドイツ最大の鉄道会社、売上高~400億ユーロ(2020)

ECARX：中国の自動車インテリジェントソリューションプロバイダー。BaiduやGeelyから出資を受けVolvoとの提携も実施。

NNG：ハンガリーの自動車Tier1サプライヤ。30以上の自動車ブランドにソリューションが採用され、トップ10OEMのうち7社に採用されている。

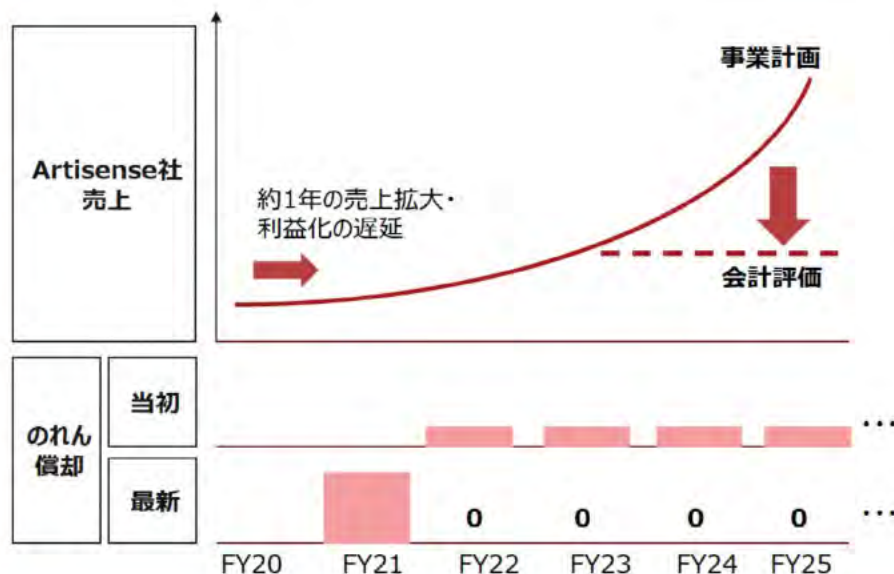
- (短期) 会計上は2021年10月時点で100%子会社となり、これ以降Artisenseの売上高・費用全額をKudan連結財務諸表で計上
- 2021年3月期に実施した第1段階・第2段階株式取得分ののれん償却に準じ、2022年3月期3Q以降に研究開発投資としての費用(減損損失)計上の可能性*。この場合、将来ののれん償却が削減され売上拡大シナジーの利益貢献はより明確に。
- (中長期) 経営統合により、売上拡大の早期化・規模拡大を目指す

(参考資料：今年5月開示済) 2021年3月期決算説明 P3

Artisense社：持分法による投資損失（会計上評価減）



- のれん償却前倒しにより、今後のコスト構造の改善
- 新型コロナ影響・新製品投入の遅延（VINS）により利益化想定は約1年後ろ倒し
- 会計評価上、保守的な市場展望に調整し約11億円の評価損を計上



- 事業計画ではFY23以降も成長拡大見込み
- 一方、今回の会計評価では、保守的にFY23以降の成長を想定しない場合での評価
- 結果として、投資額を全額減損・貸付金を債務超過額分減損し約11億円の評価損が発生

- FY22以降ののれん償却はなくなり、売上拡大シナジーの利益貢献がより現れやすくなる

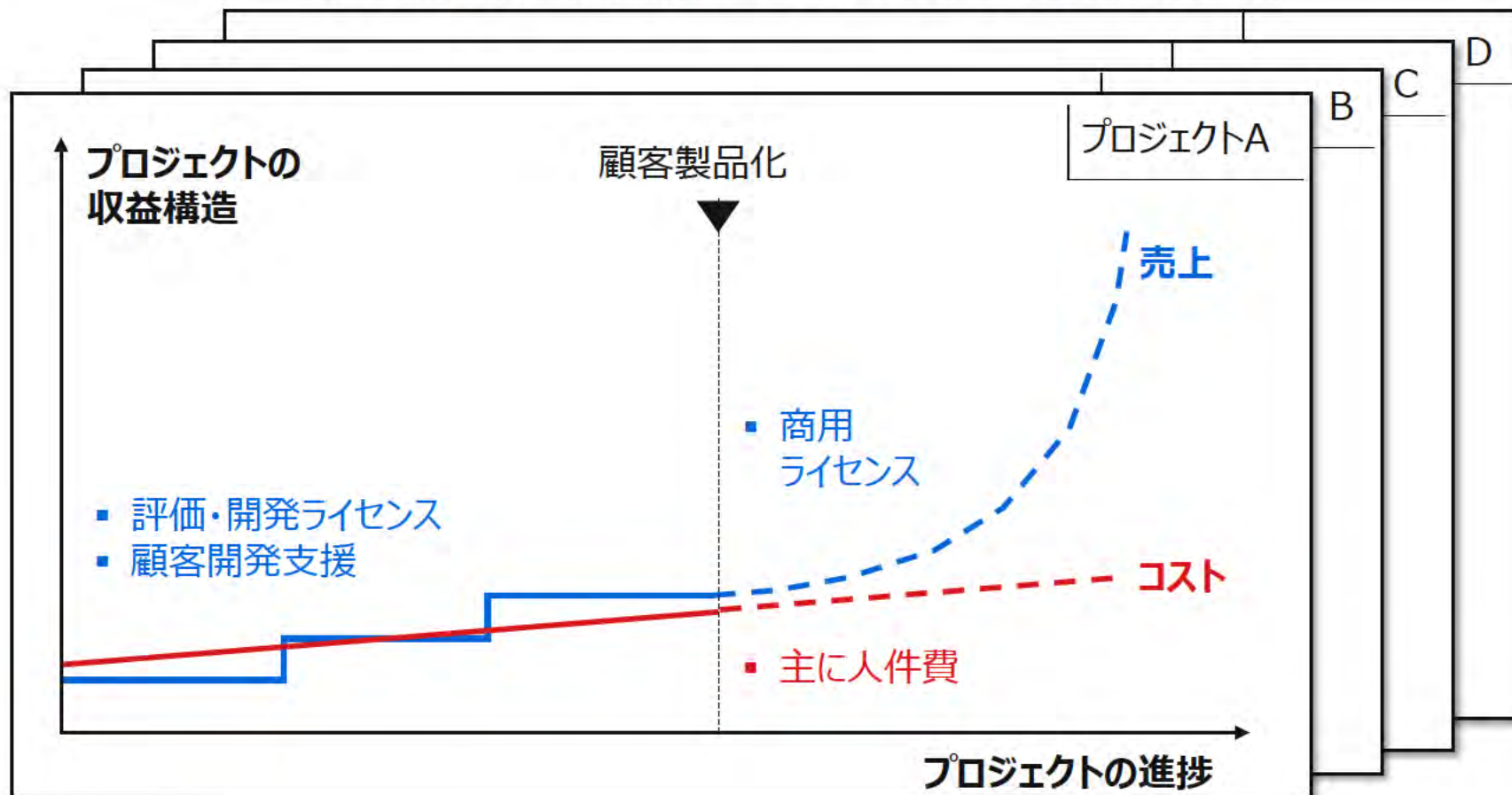
新型コロナ影響等による事業計画の遅延は変わらず中長期の成長性を妨げないものの、21年3月期決算直後であり、保守的な会計処理は本取得分でも維持される見通し

*計上の有無、金額及び時期について検討中であるため、具体的に決定した段階で適時、適切に開示する予定です

3. 顧客製品化に向けた進捗

- 現在は顧客案件のほぼ全件が「評価・開発」フェーズであり、**今後製品化を達成し、販売規模の拡大が見込める案件**の獲得・継続に注力する仕込みの段階
- 評価・開発ライセンス、顧客開発支援からの開発マイルストーン進捗に応じた売上でも一定規模の成長は見込めるが、当社人工知覚技術の社会実装により、**あらゆる次世代産業への貢献とそれに伴う商用ライセンス収入による売上の飛躍的な拡大**を達成することが最大の目標

今後の顧客製品化に向けて「案件ポートフォリオの質」が最も重要



顧客製品化に向けた案件の積み上がり

- Artisenseのグループ会社化前の2020年6月末から2021年9月末にかけて、性能検証を通過し顧客製品化に向けて継続している案件数合計は15件から44件に増加
- この内、製品化の確度の高い案件が4件（3件は2022/3期-2023/3期、1件は2024/3期に製品化見込み）。加えて、20件弱の今後製品化の確度が高まってくると予想される案件がパイプラインに存在。

確度	案件の特徴	案件数		製品化時期	
		2020/6時点	2021/9時点		
 確度：高	<ul style="list-style-type: none"> 製品化までに必要な機能・性能が明確、かつKudan SLAMがそれを満たす可能性が十分存在 	1	4	3 2022/3期-2023/3期 1 2024/3期	AR/VR ロボティクス マッピング
 確度：中	<ul style="list-style-type: none"> 性能検証を既に通過した評価・開発案件 製品化へのリスクが限定的（競合・性能・価格など） 具体的な製品化タイムラインが存在 	5	17		
 確度：低	<ul style="list-style-type: none"> 性能検証を既に通過した評価・開発案件 具体的な製品化タイムラインが不透明 	9	23		

顧客製品化に向けて積み上げた案件ハイライト

領域	企業	アルゴリズム	概要
自動運転	 自動車トップ5 OEM	 Lidar	自動運転分野における市街地運用・センサーコスト低減に関するプロジェクトでKdLidarを利用
	 大手エンジニアリング	 Visual	工場・プラント内におけるトラックの自動運転化でArtiSLAMを車両位置把握に用いた評価・開発を実施
ADAS	 自動車大手 Tier1	 Visual	商用車に搭載されたカメラでの運転支援機能をKdVisualを用いて評価・開発中
AR/VR	 医療用機器大手OEM	 Visual	医療用ARグラスにKudan Visualの搭載を最終評価・統手中
	 通信大手	 Visual	様々な場所でのARを用いたソリューションプラットフォームの構築にむけて開発を実施
ロボティクス	 通信大手	 Visual	様々なロボットの協調利用を可能にするプラットフォームにKdVisualを組み込み開発中
	 自動配送ロボットOEM	 Visual	屋外での配送ロボットの位置把握にArtiSLAMの搭載を統合も踏まえつつ最終評価中
マッピング	 マッピングプロバイダ	 Lidar	非GPS環境下でもマッピングが可能なソリューションにKdLidarを統手中

(研究開発) 機能追加・性能向上・技術ラインナップ拡充によるマーケットニーズへの適応

- KdVisualにおけるホイールオドメトリの強化やKdLidarにおける精度向上によって、より具体的な製品化タイムラインをもった顧客案件への対応が可能に
- Artisense SLAMの投入で、特にアウトドアのロボティクス案件でのさらなる案件獲得が可能に
- ロボティクスにおいて、ROS (Robot Operating System)を通じた統合が容易になったことで、より幅広い案件への対応が可能に

※その他研究開発の進捗及び案件獲得・進捗への貢献はP6-7「ハイライト / 研究開発 - 直近6ヶ月の研究開発の進捗」参照

(事業開発) パートナー拡大・関係強化による販売チャネル・技術ラインナップの拡充

- センサOEM、プロセッサOEMや技術商社とのパートナーシップによるKudan/Artisense SLAMがフィットする案件開拓チャネルの拡充
- エンジニアリング会社とのパートナーシップ・協業によるSLAMとその他の領域も組み合わせたソリューション(例：SLAM機能だけでなくロボットのハードウェアとソフトウェアをあわせたパッケージ開発)の開拓

(市場環境) Visual SLAM、Lidar SLAM両方におけるマーケットニーズの高まり

- 産業用自律走行ロボットの開発案件の増加や、従来型の技術である磁気テープや2D-LidarによるSLAMを用いた自動搬送ロボットを開発しているOEMがVisual SLAMの採用を加速
- 3D-Lidar市場が価格低減も追い風に成熟してきており、それに伴い3D-LidarによるSLAMを用いたソリューションのニーズが増加

Appendix

- Kudanが提供する「人工知覚=眼」は、「人工知能=脳」と相互に連動・補完し、機械（ロボット・コンピュータ）の自律的な行動や機能を実現する

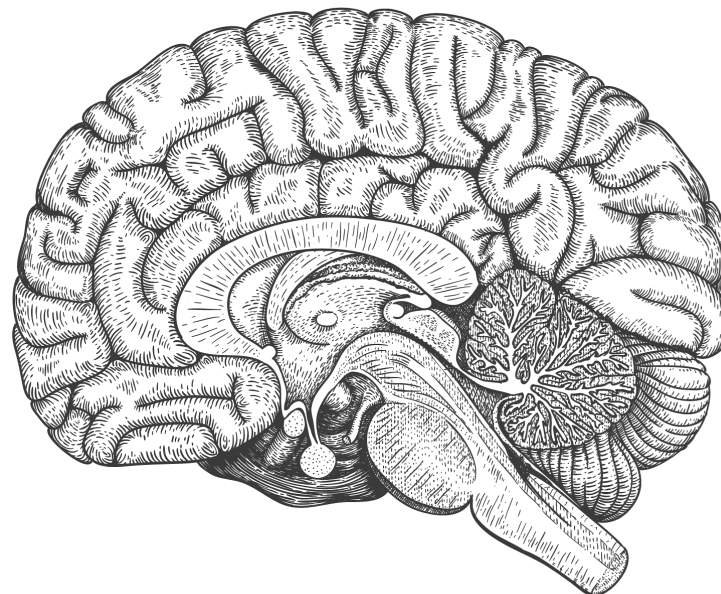
人工知覚
(Artificial Perception)

||
周囲を理解する機械の「眼」



人工知能
(Artificial Intelligence)

||
適切な判断を下す機械の「脳」



- 高次元空間・位置把握のための認識技術（SLAM /ALAM /VIO /SfM等）とより高度な応用を目的とした関連技術の組み合わせからなる要素技術群

視覚入力（空間把握・立体感覚）の処理

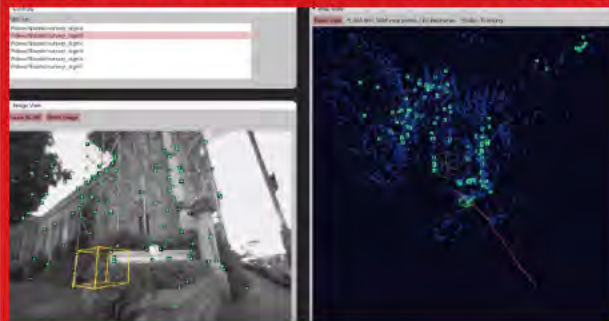
SLAM*1

(Simultaneous Localisation and Mapping)



ALAM*2

(Asynchronous Localisation and Mapping)



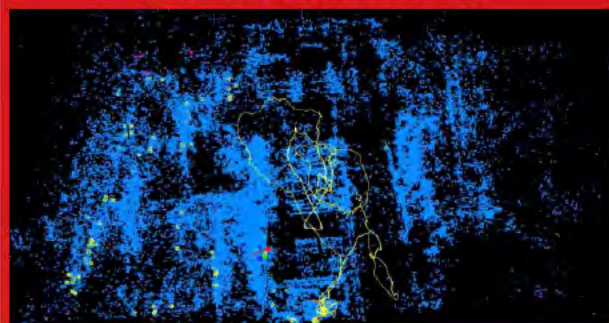
VIO*3

(Visual Inertial Odometry)



SfM*4

(Structure from Motion)



他感覚入力との連動

深度



慣性



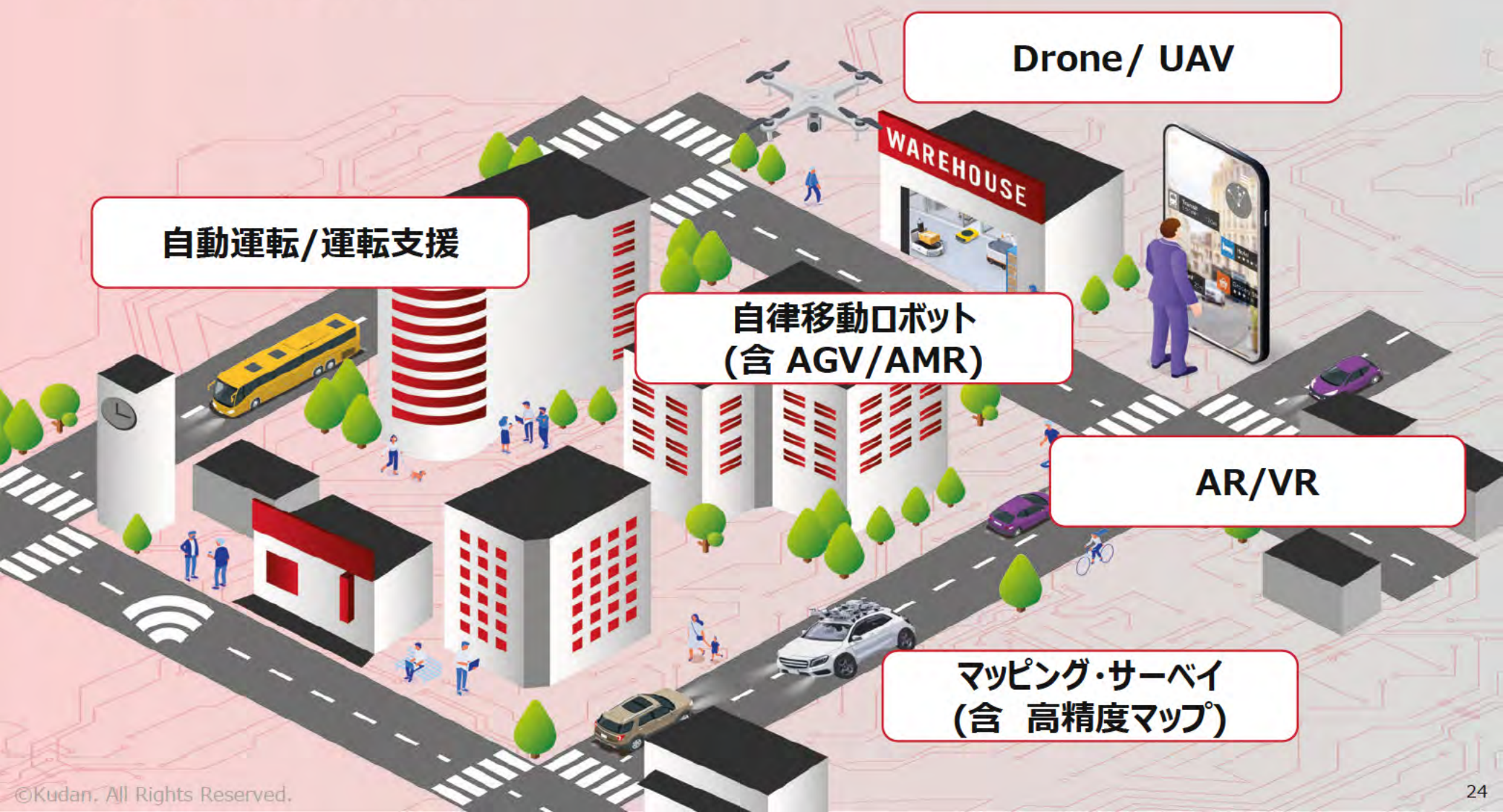
機械
オドメトリ



位置



- 空間・位置認識を必要とする、あらゆる次世代ソリューションに組み込まれるLocalisation & Mappingの標準技術を、全ての産業に提供していく



自動運転/運転支援

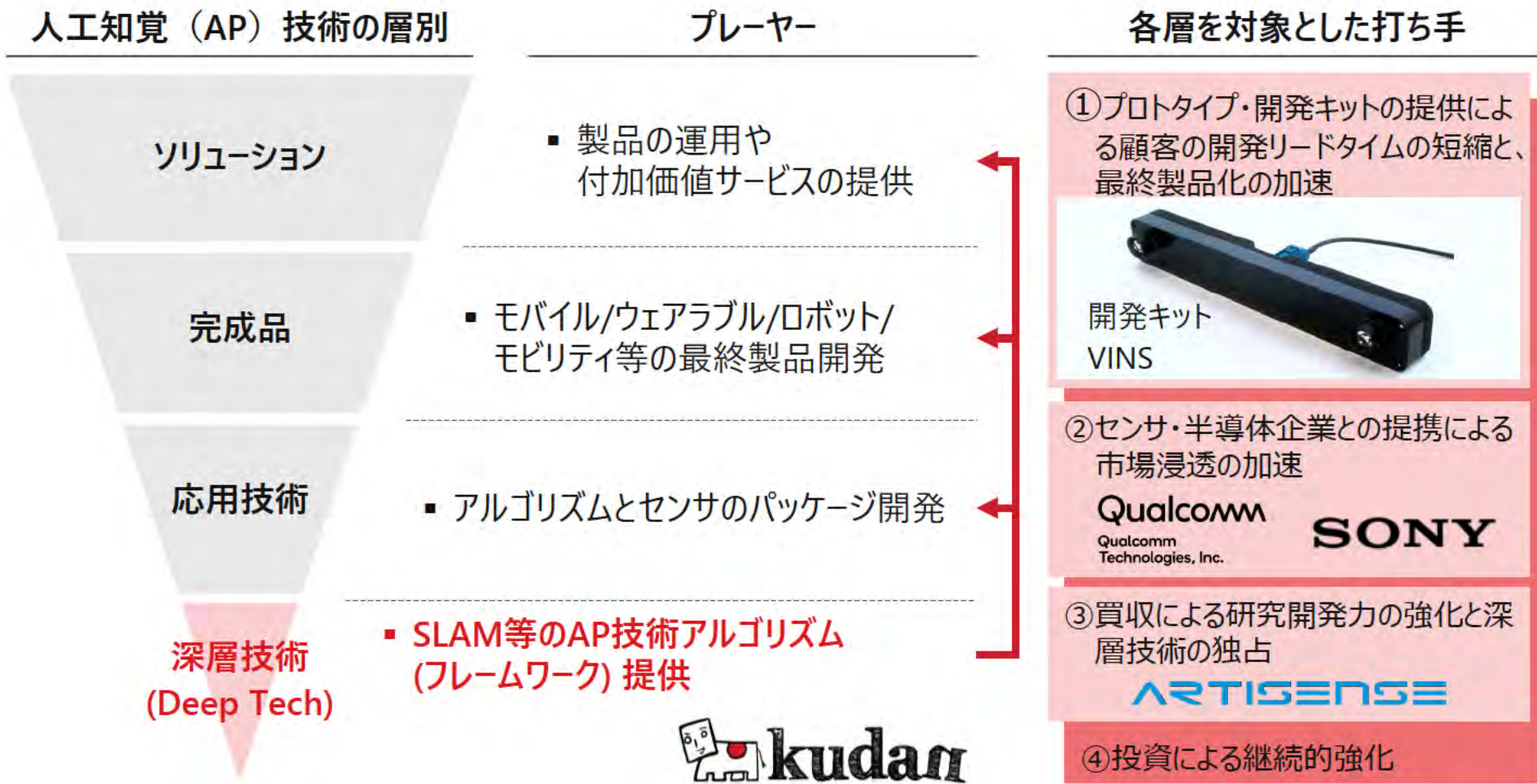
Drone/ UAV

自律移動ロボット
(含 AGV/AMR)

AR/VR

マッピング・サーベイ
(含 高精度マップ)

- ボラティリティの低い深層技術（Deep Tech）の層の独占に注力しながら、上位の各層における市場創造・開拓を加速するための打ち手を推進していく

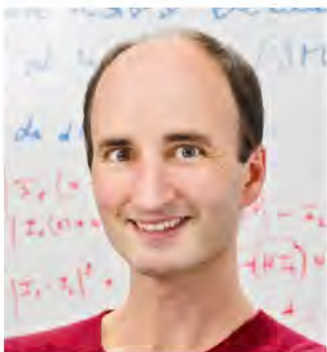


研究開発



Kudan創業CTO ジョン・ウィリアムズ

- Apple/ Googleに先駆けてスマホ用SLAM技術を実装



Artisense創業CSO ダニエル・クレーマーズ教授

- 世界で最も影響力が高いSLAM・ロボット研究者
(ミュンヘン工科大学主席教授、論文引用4.7万件、h-index 101)

その他の経営陣 (出身企業)











世界で関連技術の買収が進む中、実績・認知度において Kudan・Artisenseが圧倒



- SLAM専門・SLAMをコアにするプレーヤーは大手テクノロジー企業の囲い込みが続き、より限定的に
- 提供技術の幅広さ、案件実績、認知度において、既存企業の中でKudan・Artisenseが大きリード

SLAM専門・SLAM外販をコアとするプレーヤー

XXX YouTubeチャンネル登録者数 (2021/05/14時点)

 <p>2,082</p> <ul style="list-style-type: none"> • Indirect Visual SLAM・Direct Visual SLAM・Lidar-SLAMを提供 • 様々なカメラやLidarに対応可能 • AR・ロボティクス・自動運転等幅広い実績 	 <p>134</p> <ul style="list-style-type: none"> • Indirect Visual SLAMのみ • 特定カメラに最適化 	 <p>134</p> <p>facebook 2020年買収</p>
 <p>493</p> <ul style="list-style-type: none"> • Indirect Visual SLAMのみ • 足元ではARクラウドにフォーカス 	 <p>218</p> <ul style="list-style-type: none"> • 医療用途の限られた領域のみにフォーカス 	 <p>793</p> <p>NIANTIC 2020年買収</p>
	 <p>n/a</p> <ul style="list-style-type: none"> • Lidar-SLAMのみ • 特定ハードウェアキットに最適化 	 <p>n/a</p> <p>Apple 2015年買収</p>

日本・海外の両方で影響力のある賞を受賞

- ヨーロッパの組み込みソリューションにおける世界最大級のイベント「embedded world 2021 DIGITAL」のスタートアップカテゴリにおいて最優秀賞を受賞(2021年3月)
- 日本のNTTドコモ主催の5G DXアワードにおいて準優秀賞を受賞(2020年5月)
- これらを機にした更なるメディア露出による認知度向上、プロジェクト検討が進行中



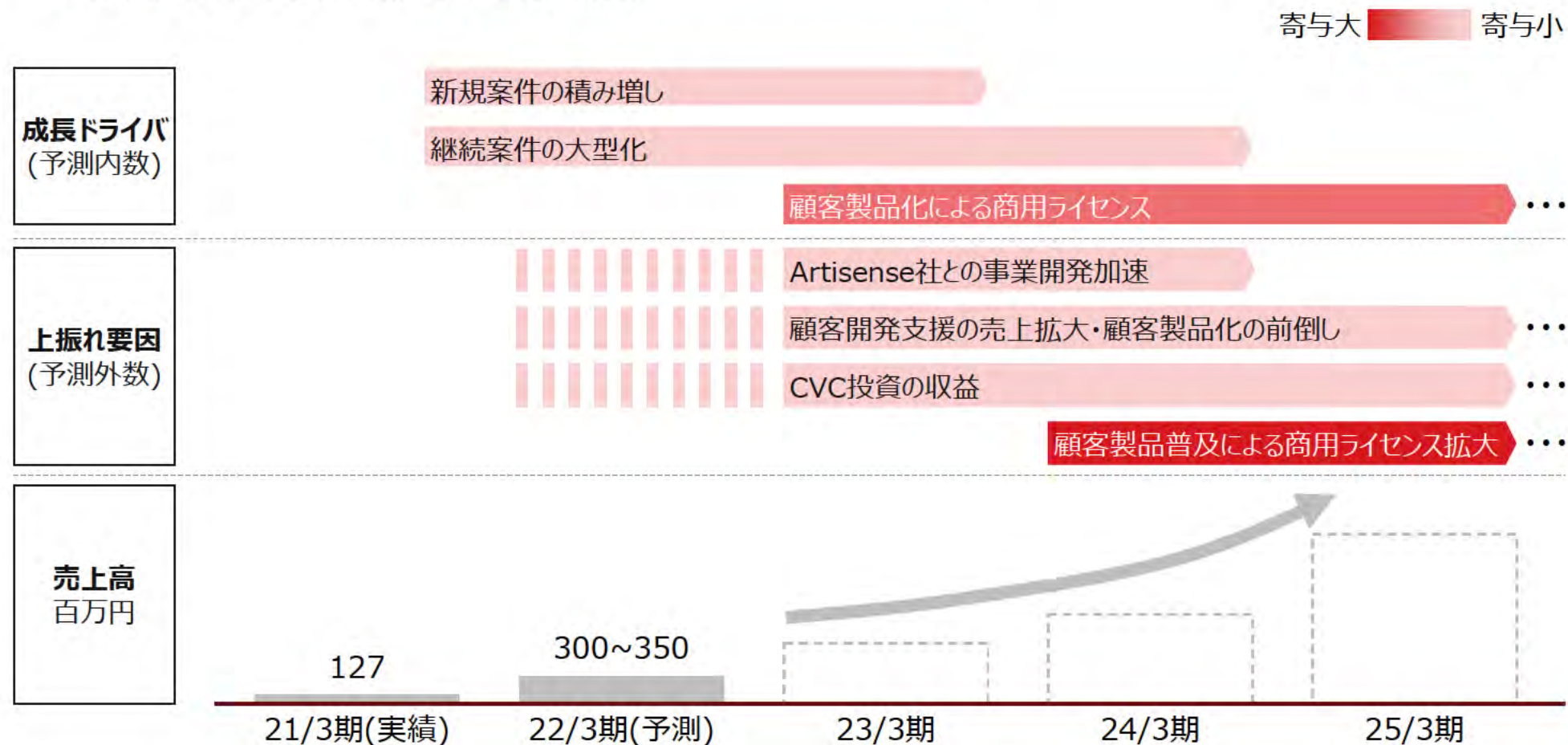
グローバルでの業界トップ企業との開発案件・提携は順調に増加



時期	主要ターゲット領域と案件・提携内容		
FY20	5月	ロボティクス) タレス・グループと次世代トラッキングシステムに向けてパートナーシップを締結	THALES
	8月	ロボティクス) シーオスと倉庫の完全自動化・無人化ソリューションの共同開発に向けて業務資本提携契約 モビリティ) 日本ユニシスと「ビジネス・スケーリング・パートナー」として協業に合意	SEAOS UNISYS
	9月	モビリティ) マクニカ、モビリティビジネスにおける新たな付加価値ソリューションの実現に向けて協業開始 ロボティクス・マッピング) Ousterと協業開始。Lidarによるローカライゼーション・マッピングソリューションを提供	MACNICA OUSTER
	11月	AR) ソニーセミコンダクタソリューションズ社製のToFセンサーを用いたスマートフォン上でのRGB-D SLAMを開発	SONY
	12月	AR/VR、モビリティ) フィックススターズと事業提携契約を締結～高速化した高性能なSLAM機能を提供	FIXSTARS
	1月	ロボティクス・マッピング) 3D LidarソリューションプロバイダーのCeptonと、デモを展示。パートナーとして活動開始 ロボティクス・マッピング) 3D LidarソリューションプロバイダーのVelodyneと、パートナーとして活動開始	CEPTON Velodyne Lidar
	2月	全般) Artisense社、買収に向けた一部株式取得の完了に基づき、研究開発および事業における協業の検討を開始	ARTISENSE
	FY21	5月	ロボティクス) Qualcommの技術協力のもと、『Qualcomm® Robotics RB3 Platform』向けのライブラリを提供開始 ロボティクス) アナログ・デバイセズ、3D SLAMのデモンストレーションソフトを共同開発
5月		5G) NTTドコモ主催5G DXアワード 準優秀賞を受賞	
7月		ロボティクス) Qualcommの技術協力のもと、『Qualcomm® Robotics RB5 Platform』向けのライブラリを提供開始	Qualcomm
11月		ロボティクス) KudanとArtisense、Vecowとパートナーシップ締結。自律移動ロボット向け統合ソリューション提供を目指す AR・モビリティ) Artisense、HEREテクノロジーとNNGと共に、自動車向けARナビゲーションデモ公開	Vecow here NNG
12月		全般) Synopsys社ARC EVプロセッサIPを用いたKudan SLAMの画像処理プロセスの40%速度向上	SYNOPSYS
2月		モビリティ) インド工科大学ボンバイの自動運転車開発チームにLidar SLAMソフトウェアを提供	UNIVERSITY Innovation Cell IIT BOMBAY
FY22	3月	全般) Kudan Visual SLAM、embedded world 2021 DIGITALにて『embedded award 2021』スタートアップ部門最優秀賞獲得 全般) NVIDIAとのパートナーネットワークへ参画	NVIDIA
	5月	ロボティクス) ロボット開発企業ugoとのパートナーシップ締結によるロボティクスへのKudan SLAMの組み込み及び共同販売	ugo
	7月	マッピング) BIMEXPERTSとの包括的開発ライセンス契約締結、共同ソリューションの開発	BIMEXPERTS
	8月	ロボティクス) ADLinkとのパートナーシップ締結及びAMR開発、ロボティクスへのKudan SLAM の組み込み及び共同販売 全般) Texas Instrumentのロボティクス領域におけるパートナーシップネットワークに加盟	ADLINK TEXAS INSTRUMENTS
		全般) LidarメーカーOusterの公式SLAMパートナー就任、ウェブサイトでツール提供開始	OUSTER

2022年3月期 業績予想及び今後の成長性（短期）

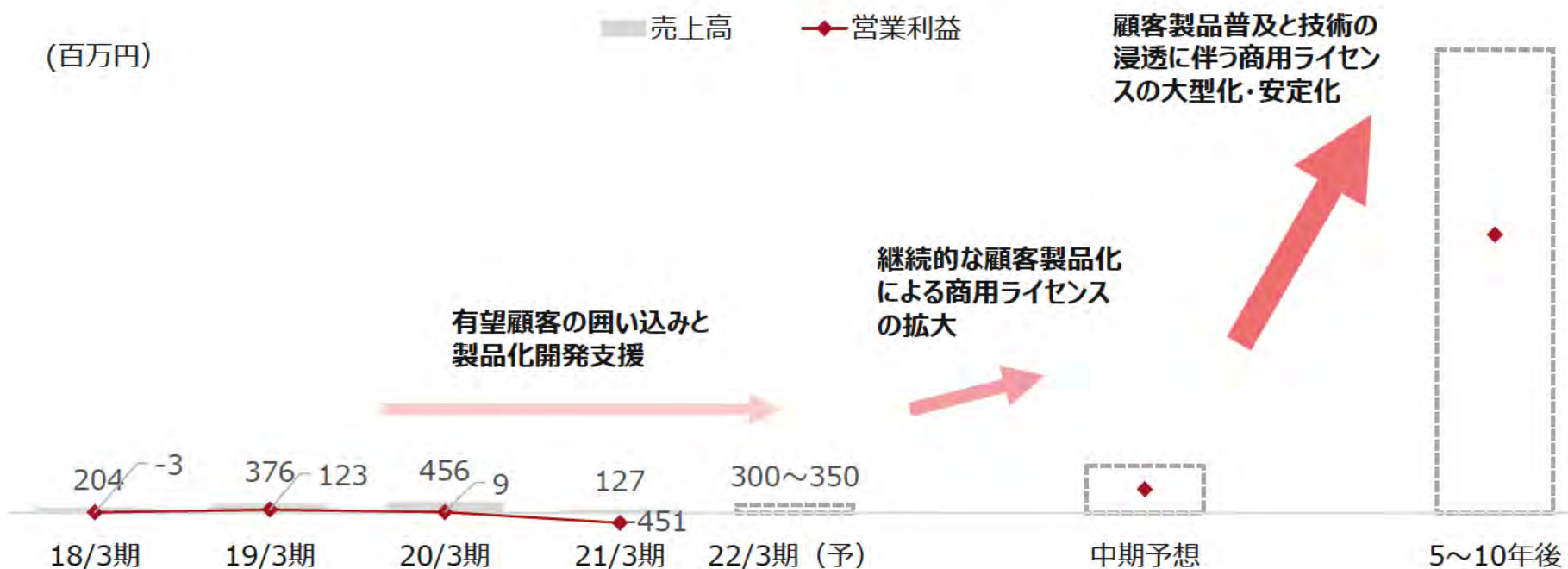
- 2022年3月期は、顧客製品化に向けた案件拡大を中心に、足元の回復基調を継続
- 2022年3月期（業績予想）について、継続し新型コロナ影響等が一部不透明であり売上高のみレンジ開示
- 2023年3月期以降、Artisense社との事業開発加速、顧客開発の支援強化による売上拡大・顧客製品化の前倒し、投資事業等を上振れ要因として期待



今後の成長性（中長期）

- 蓄積した顧客案件の継続的な製品化に加えて、顧客製品の普及による技術の市場浸透により、商用ライセンス収入を大きく積み上げて飛躍的な利益拡大を目指す

中長期成長イメージ



- 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、2021年11月12日現在において、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、変更するものではございません。