



2025年1月17日

各 位

会 社 名 株 式 会 社 i s p a c e
代 表 者 名 代 表 取 締 役 C E O 袴 田 武 史
(コード番号：9348 東証グロース市場)
問 合 せ 先 取 締 役 C F O 野 崎 順 平
(TEL.03-6277-6451)

ミッション2マイルストーンの「Success 4」成功に関するお知らせ

当社は、Mission 2 “SMBCx HAKUTO-R VENTURE MOON”（以下、「ミッション2」という。）について、マイルストーンの第4段階である Success 4（初回軌道制御マヌーバ（※）の完了）に成功したことをお知らせいたします。

記

1. ミッション2の進捗について（2025年1月17日現在）

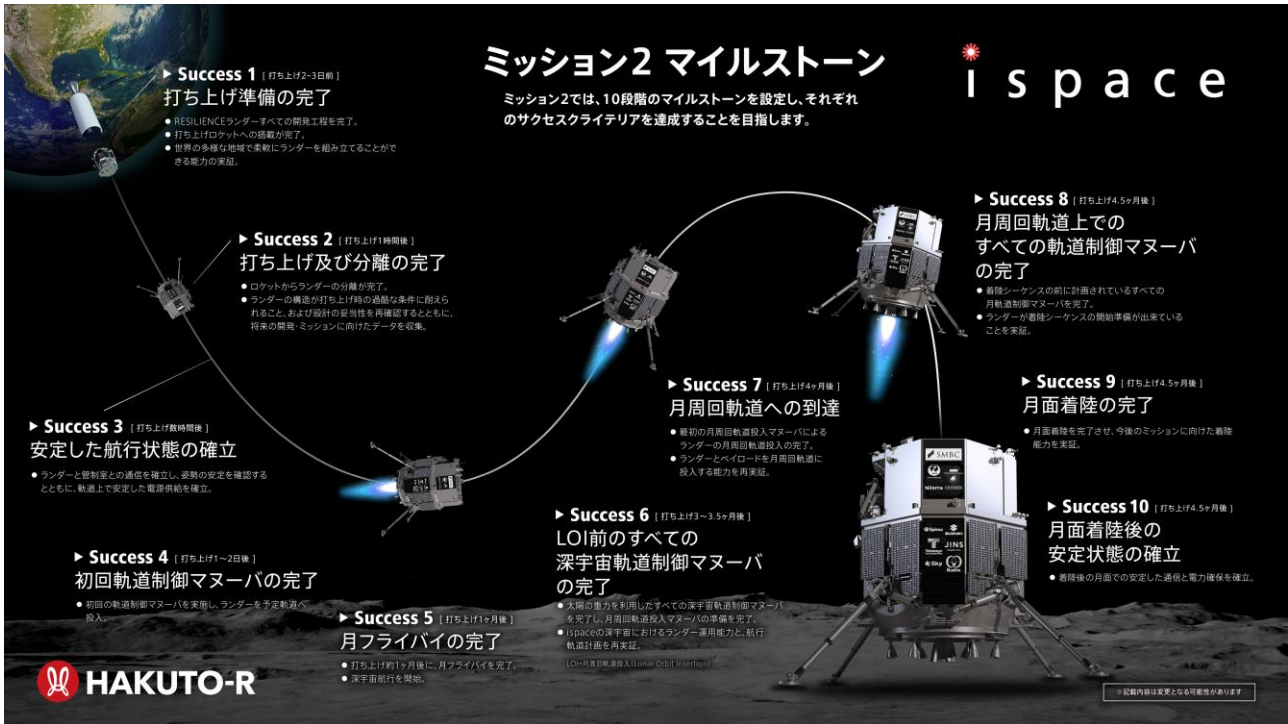
当社の RESILIENCE ランダーは、2025年1月15日にお知らせの通り、Success 3 である、安定した航行状態の確立までを完了しておりました。今般、2025年1月17日の日本時間早朝に、初回の軌道制御マヌーバ（※）を実施し、ランダーを予定軌道へ投入するとともに、主推進系および誘導制御系の動作を確認したため、Success 4 の成功をご報告いたします。

※ マヌーバ：推進システムなどのアクチュエーター（エネルギーを動作に変換する装置）を制御し、宇宙機の姿勢や位置、軌道などを変えること

2. 業績への影響について

本件が連結業績に与える影響はありません。

3. (ご参考) ミッション2のマイルストーン



マイルストーン		完了予定時期	サクセスクライテリア
Success 1 (完了)	打ち上げ準備の完了	打ち上げ 2-3 日前	<ul style="list-style-type: none"> RESILIENCE ランダーすべての開発工程を完了。 打ち上げロケットへの搭載が完了。 世界の多様な地域で柔軟にランダーを組み立てることができる能力の実証。
Success 2 (完了)	打ち上げ及び分離の完了	打ち上げ 1 時間後	<ul style="list-style-type: none"> ロケットからランダーの分離が完了。 ランダーの構造が打ち上げ時の過酷な条件に耐えられること、および設計の妥当性を再確認するとともに、将来の開発・ミッションに向けたデータを収集。
Success 3 (完了)	安定した航行状態の確立	打ち上げ数時間後	<ul style="list-style-type: none"> ランダーと管制室との通信を確立し、姿勢の安定を確認するとともに、軌道上で安定した電源供給を確立。
Success 4 (完了)	初回軌道制御マヌーバ (注1) の完了	打ち上げ 1-2 日後	<ul style="list-style-type: none"> 初回の軌道制御マヌーバを実施し、ランダーを予定軌道へ投入。
Success 5	月フライバイの完了	打ち上げ 1 ヶ月後	<ul style="list-style-type: none"> 打ち上げ約 1 ヶ月後に、月フライバイを完了。 深宇宙航行を開始。
Success 6	LOI (注2) 前のすべての深宇宙軌道制御マヌーバの完了	打ち上げ 3-3.5 ヶ月後	<ul style="list-style-type: none"> 太陽の重力を利用したすべての深宇宙軌道制御マヌーバを完了し、月周回軌道投入マヌーバの準備を完了。 ispace の深宇宙におけるランダー運用能力と、航行軌道計画を再実証。

Success 7	月周回軌道への到達	打ち上げ 4 ヶ月後	<ul style="list-style-type: none"> 最初の月周回軌道投入マヌーバによるランダーの月周回軌道投入の完了。 ランダーとペイロードを月周回軌道に投入する能力を再実証。
Success 8	月周回軌道上でのすべての軌道制御マヌーバの完了	打ち上げ 4.5 ヶ月後	<ul style="list-style-type: none"> 着陸シーケンスの前に計画されているすべての月軌道制御マヌーバを完了。 ランダーが着陸シーケンスの開始準備が来ていることを実証。
Success 9	月面着陸の完了	打ち上げ 4.5 ヶ月後	<ul style="list-style-type: none"> 月面着陸を完了させ、今後のミッションに向けた着陸能力を実証。
Success 10	月着陸後の安定状態の確立	打ち上げ 4.5 ヶ月後	<ul style="list-style-type: none"> 着陸後の月面での安定した通信と電力確保を確立。

(注1) マヌーバ：推進システムなどのアクチュエーター（エネルギーを動作に変換する装置）を制御し、宇宙機の姿勢や位置、軌道などを変えること

(注2) LOI：月周回軌道投入（Lunar Orbit Insertion）

4. （ご参考）ミッション2の概要

Mission2

ミッション全体像

- ミッション1を通して実証されたハードウェアを再度活用した RESILIENCEランダーを使用
- ミッションの成熟度の向上、月面着陸技術の検証完了を目指す
- 欧州法人が開発したマイクロローバーを初めて実証予定。将来的な月面探査に向けた第一歩
- 月のレゴリスを採取しその所有権をNASAに譲渡する、NASAとの月資源商取引プログラムを実施予定

使用するランダー等

RESILIENCEランダー

サイズ
高さ約2.3m、幅約2.6m
(着陸脚を広げた状態)

重量
約1,000kg (Wet: 燃料装填時)
約340kg (Dry: 無燃料時)

ペイロード積載可能容量
最大30kg



TENACIOUSマイクロローバー

デザイン
軽量かつロケット打上げ時等の振動に耐える頑丈性を実現

重量
約5kg

ペイロード積載可能容量
最大1kg




ペイロード顧客

総契約金額:


約\$ 16 MM⁽¹⁾



水電解装置



藻類栽培装置



“宇宙世紀憲章”プレート



ムーンハウス (アート作品)



放射線量計

(1) 数値は小数点以下切り捨て

以上