



2025 年 5 月 7 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 7」成功に関するお知らせ

当社は、Mission 2 “SMBC x 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 7 段階である Success 7（月周回軌道への到達）に成功したことをお知らせいたします。これにより、ispace はミッション 1 に続き、ランダーとペイロードを月周回軌道上へ輸送する技術能力および運用能力を実証しました。

記

1. ミッション 2 の進捗について（2025 年 5 月 7 日現在）

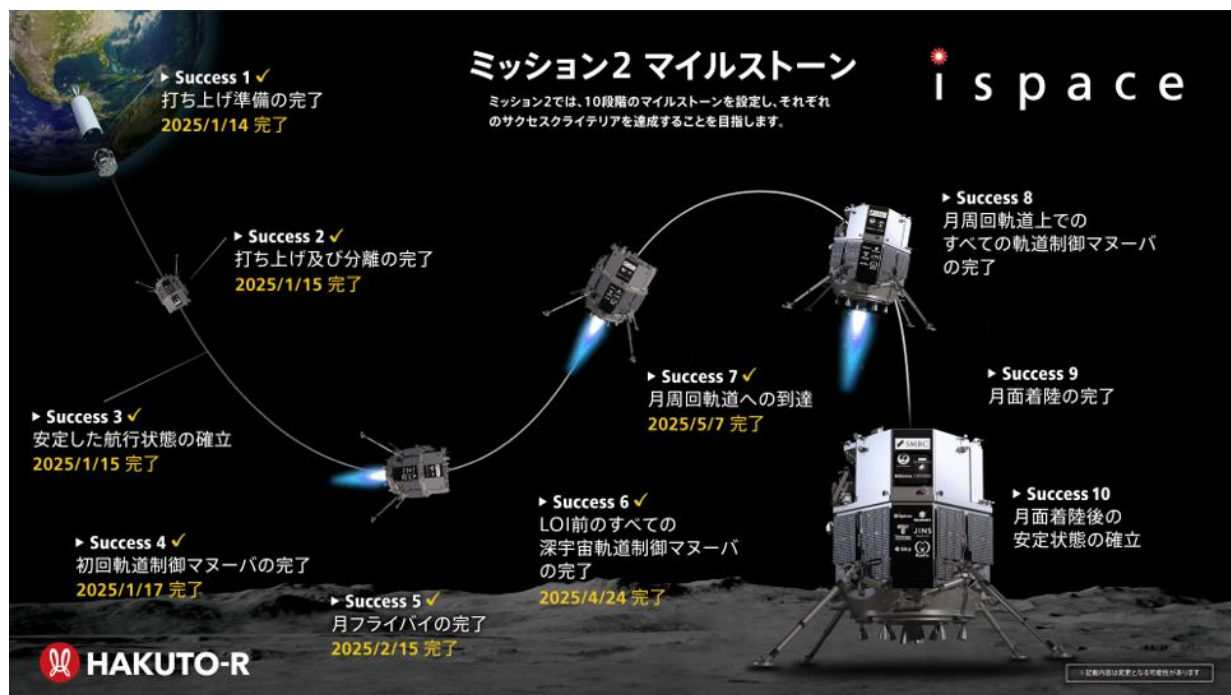
当社の RESILIENCE ランダーは、地球から最も離れた距離で約 110 万 km 地点まで到達する深宇宙の旅を経て、2025 年 4 月 25 日にお知らせの通り、Success 6 である、月周回軌道投入（Lunar Orbit Insertion : LOI）前のすべての深宇宙軌道制御マヌーバ（※1）を完了しておりました。今般、2025 年 5 月 7 日の日本時間朝、RESILIENCE ランダーはついに月周回軌道への到達を完了しましたため、Success 7 の成功をご報告いたします。RESILIENCE ランダーは、現在月軌道上を航行しており、来たる 6 月 6 日の着陸へと順調に進んでおります。いよいよ、月面着陸に向けたカウントダウンが開始されます。

※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

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	- 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	- 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	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(※1)の完了	打ち上げ 1-2 日後	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 (完了)	月フライバイ(※2)の完了	打ち上げ 1 ヶ月後	- 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 (完了)	月周回軌道投入(Lunar Orbit Insertion : LOI) 前の	打ち上げ 3-3.5 ヶ月後	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。

	すべての深宇宙軌道制御マヌーバの完了		• 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 (完了)	月周回軌道への到達	打ち上げ 4 ヶ月後	• 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	• 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出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	• 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	• 着陸後の月面での安定した通信と電力確保を確立。

※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

※2 フライバイ：フライバイとは宇宙機が天体の近くを通り過ぎる宇宙飛行のことを指す用語であり、その天体の探査を行ったり、別の目的地に向かうために通過天体の重力を利用して、軌道を変更するための航法の一種

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

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

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



(1) 数値は小数点以下切り捨て

以上