



2025年1月15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 CEO 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 CFO 野崎 順平  
(TEL.03-6277-6451)

## ミッション2マイルストーンの「Success 3」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3段階である Success 3（安定した航行状態の確立）に成功したことをお知らせいたします。

### 記

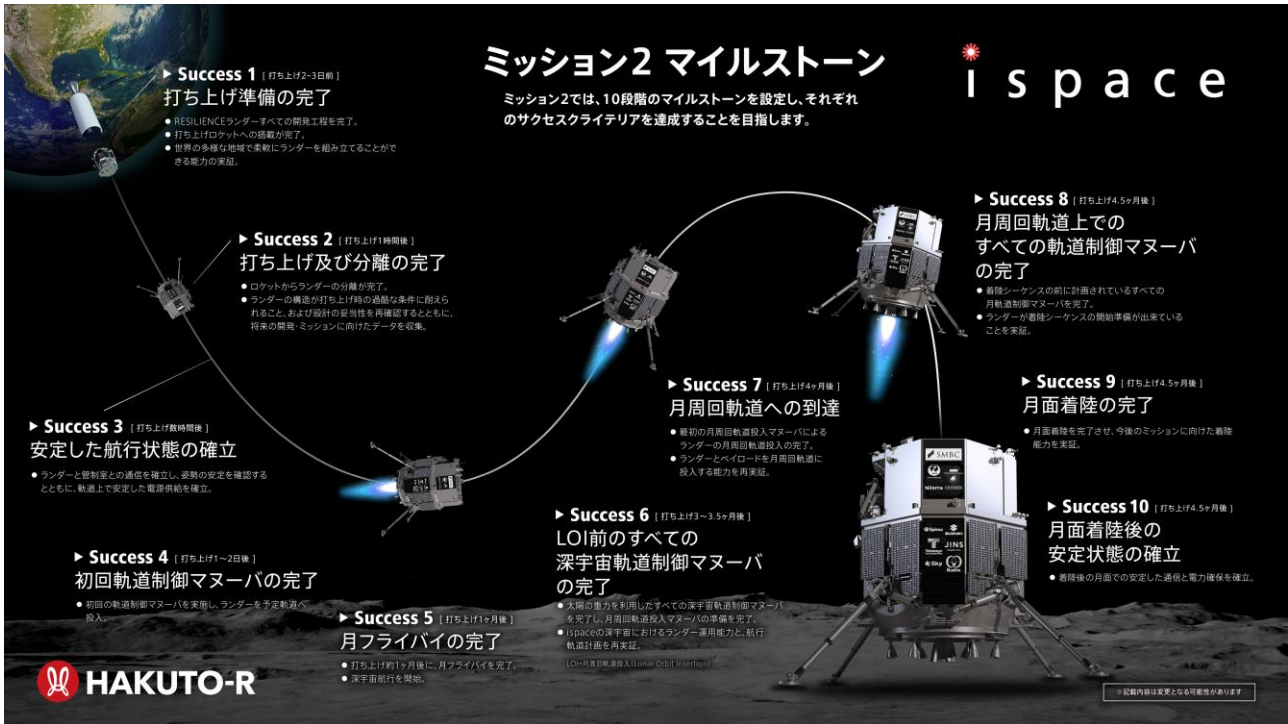
#### 1. ミッション2の進捗について（2025年1月15日現在）

当社の RESILIENCE ランダーは、本日お知らせの通り、Success 2である、打ち上げ及び分離までを完了しておりました。今般、当ランダーと東京日本橋のミッションコントロールセンター（管制室）との通信を確立し、当ランダーの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したことを確認したため、Success 3の成功をご報告いたします。

#### 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
<b>Success 1</b> (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"> <li>RESILIENCE ランダーすべての開発工程を完了。</li> <li>打ち上げロケットへの搭載が完了。</li> <li>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。</li> </ul>
<b>Success 2</b> (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"> <li>ロケットからランダーの分離が完了。</li> <li>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。</li> </ul>
<b>Success 3</b> (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"> <li>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。</li> </ul>
<b>Success 4</b>	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"> <li>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。</li> </ul>
<b>Success 5</b>	月フライバイの完了	打ち上げ 1 ヶ月後	<ul style="list-style-type: none"> <li>打ち上げ約 1 ヶ月後に、月フライバイを完了。</li> <li>深宇宙航行を開始。</li> </ul>
<b>Success 6</b>	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"> <li>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。</li> <li>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。</li> </ul>

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"> <li>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。</li> <li>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。</li> </ul>
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"> <li>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。</li> <li>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。</li> </ul>
Success 9	月面着陸の完了	打ち上げ 4.5 ヶ月後	<ul style="list-style-type: none"> <li>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。</li> </ul>
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"> <li>着陸後の月面での安定した通信と電力確保を確立。</li> </ul>

(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、航空機・宇宙機の姿勢・位置を変えること

(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<sup>(1)</sup>



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