



ispace

証券コード：9348

日本発・日本初
民間月面探査
ミッションのご紹介



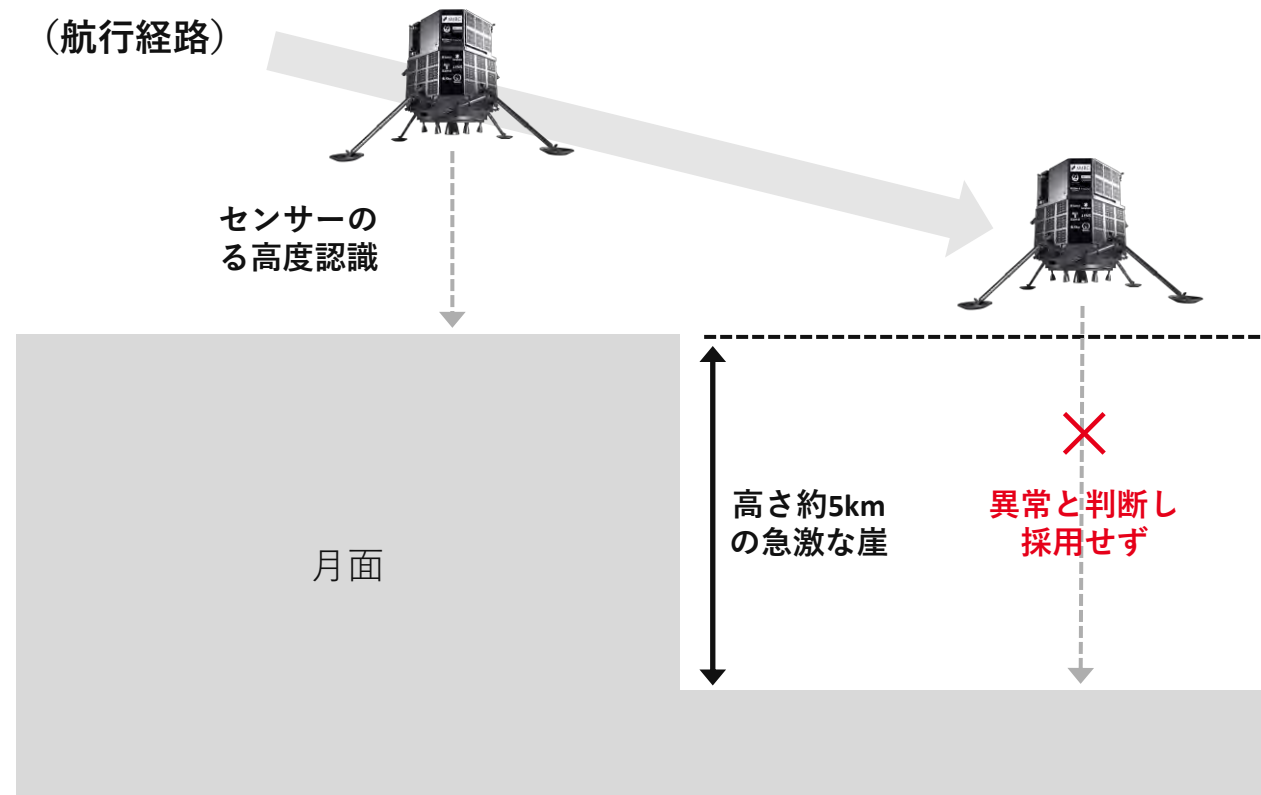


- 1| ミッション2の振り返り
- 2| ispaceが取り組むビジネスとは？
- 3| なぜispaceが世界競争に勝てるのか？
- 4| 終わりに

1

ミッション2の 振り返り

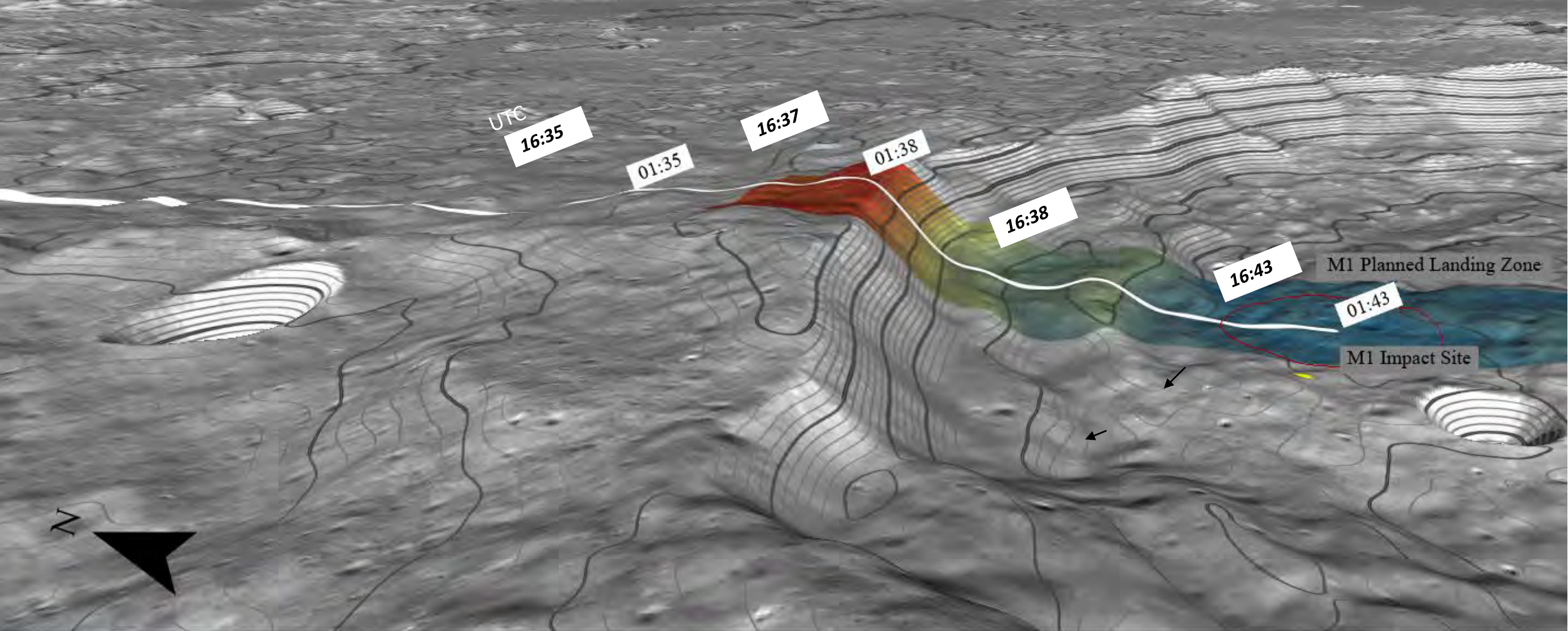
失敗の要因は「高度の誤認識」：想定外の高度変化をセンサー異常と捉えてしまったことが問題。当不具合は、ミッション2では既に修正対応済み



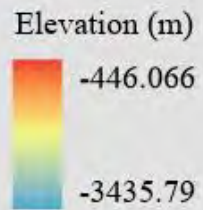
- 月面着陸直前、高度センサーが瞬間的に急激な高度変化を感知
- システムはこれを異常による誤情報と判断し、以降、センサーによる高度情報を採り入れず航行



- 実は瞬間的な高度変化は、航行経路上の高さ約5kmもの崖によるもので、センサーは正しかった
- 実際には上空にありながら、ランダーは安定した月面着陸姿勢に入る（最終的には燃料が尽き落下）



- WAC Contour: 500m
- WAC Contour: 100m
- M1 Impact Site
- ▭ M1 Landing Ellipse
- Flight Path Ground-track



These images use data from the Lunar Reconnaissance Orbiter Wide Angle Camera (WAC; Robinson and others, 2010), an instrument on the National Aeronautics and Space Administration (NASA) Lunar Reconnaissance Orbiter (LRO) spacecraft. The WAC images have been orthorectified onto the Global Lunar Digital Terrain Mosaic (GLD100, WAC-derived 100 m/pixel digital elevation model; Scholten and others, 2012) to produce elevation maps of Atlas crater and the surrounding terrain.

The NAC DTM was generated by J. Flahaut, C. Wöhler, S. Els, M.Ali-Dab using NASA LRO NAC: M1369081924

(2025年実施済)



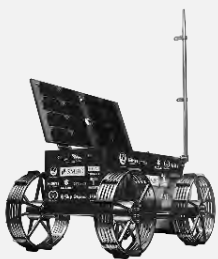
Mission2 overview

使用したハードウェア



RESILIENCE

- 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™

- 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

ミッション概要

- 月面着陸と月面探査に係る技術検証を企図したR&Dミッション
- 最終的な月面着陸は未達となるも、月周回軌道までの確かな輸送能力を実証
- 着陸未達の要因はレーザーレンジファインダー（以下LRF）のハードウェア異常
- 当該LRF含む着陸センサの見直しやJAXAからの技術支援拡張も含め、後続ミッションへの更なる改善反映に取り組む
- ペイロード契約においては、計上できる売上が\$1.5MM減少し総額\$14.5MMとなるも、返金・損害賠償等は発生せず、着陸未達による財務インパクトは限定的
- 当社**初のデータサービス売上 23百万円**を今期Q1で計上

ペイロード顧客 確定済

(ロゴ左上から)

総売上金額：\$14.5MM⁽¹⁾



- 民 高砂熱学工業：月面用水電解装置
- 民 ユーグレナ：藻類栽培装置
- 学 台湾国立中央大学：放射線量計
- 民 バンダイナムコ研究所：“宇宙世紀憲章”プレート
- 民 ミカエル・ゲンバーク氏：ムーンハウス（アート作品）

(1) 2025/8/8時点。数値は小数点以下切り捨て。総契約金額\$16MMのうち、\$1.5MMが着陸未達により受領できず、その分が売上減少。

2025/1/12（日本時間）

Success 1 ✓

打ち上げ準備の完了

フロリダ州米軍宇宙軍基地内の施設にて、
SpaceX Falcon 9ロケットの打ち上げ機アダプター
に統合されたRESILIENCEランダーの写真



2025/1/15 (日本時間)

Success 2 ✓

打ち上げ及び分離の完了

RESILIENCEランダーを載せたFalcon 9ロケットが
打ち上げられた際の写真



2025/1/15 (日本時間)

Success 2 ✓

打ち上げ及び分離の完了

SpaceXのライブ配信より、RESILIENCEランダーがFalcon 9ロケットから分離される様子



SECO-3
SES-3

DEPLOY

T+01:33:03
FIREFLY BLUE GHOST MISSION 1

SPEED
23386
KM/H

ALTITUDE
8949
KM

STAGE 2 TELEMETRY

2025/1/15 (日本時間)

Success 3 ✓

安定した航行状態の確立

日本橋にあるMission Control Center (管制室) 内の様子

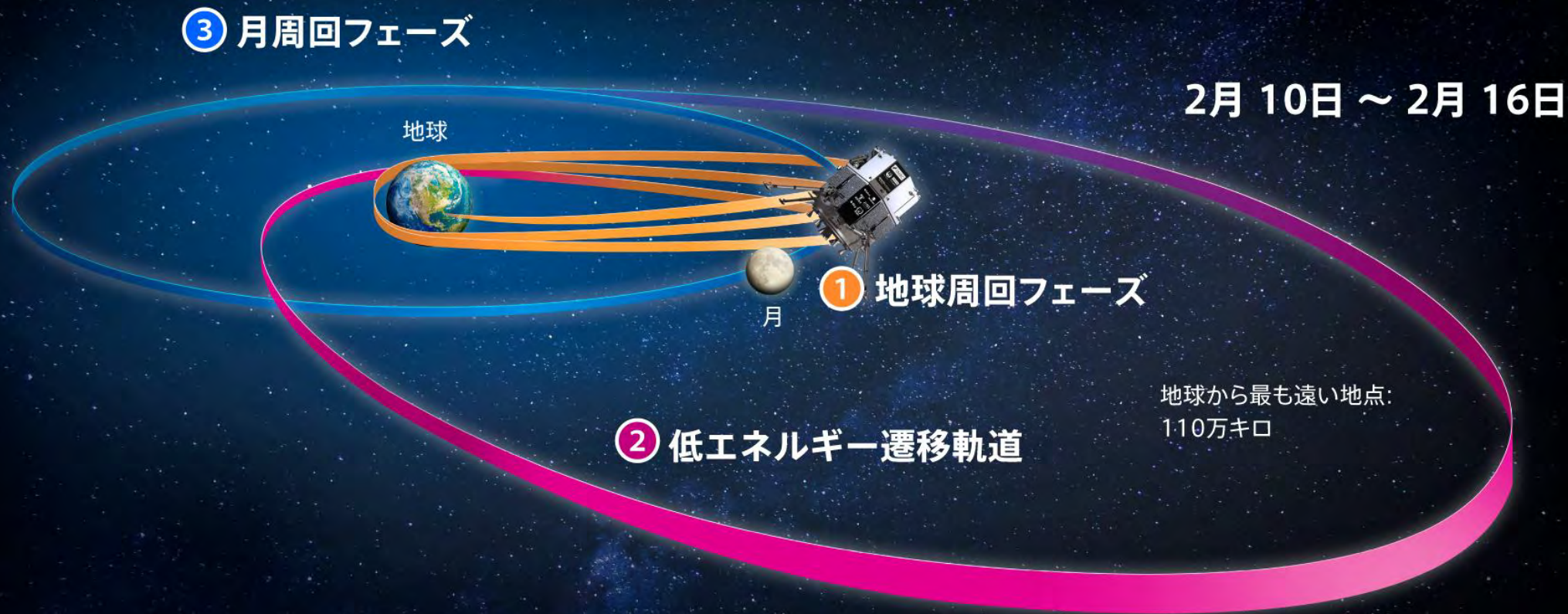


2025/1/17 (日本時間)

Success 4 ✓

初回軌道制御マヌーバの完了

RESILIENCEランダーが航行する軌道を示した画像。Success 4完了時及び2024/2/12時点では、地球周回軌道上（画像の①）を航行し、今後Success 5を完了すると低エネルギー遷移軌道（画像の②）に入っていく



※上記は、2025/2/10-16の航行状況のイメージ図です
※縮尺通りではありません

2025/2/15 (日本時間)

Success 5 ✓

月フライバイの完了

民間企業による商業用の月着陸船としては史上初の成功。2025/2/15にRESILIENCEランダーが高度14,439kmから撮影した月の写真。



2025/4/24 (日本時間)

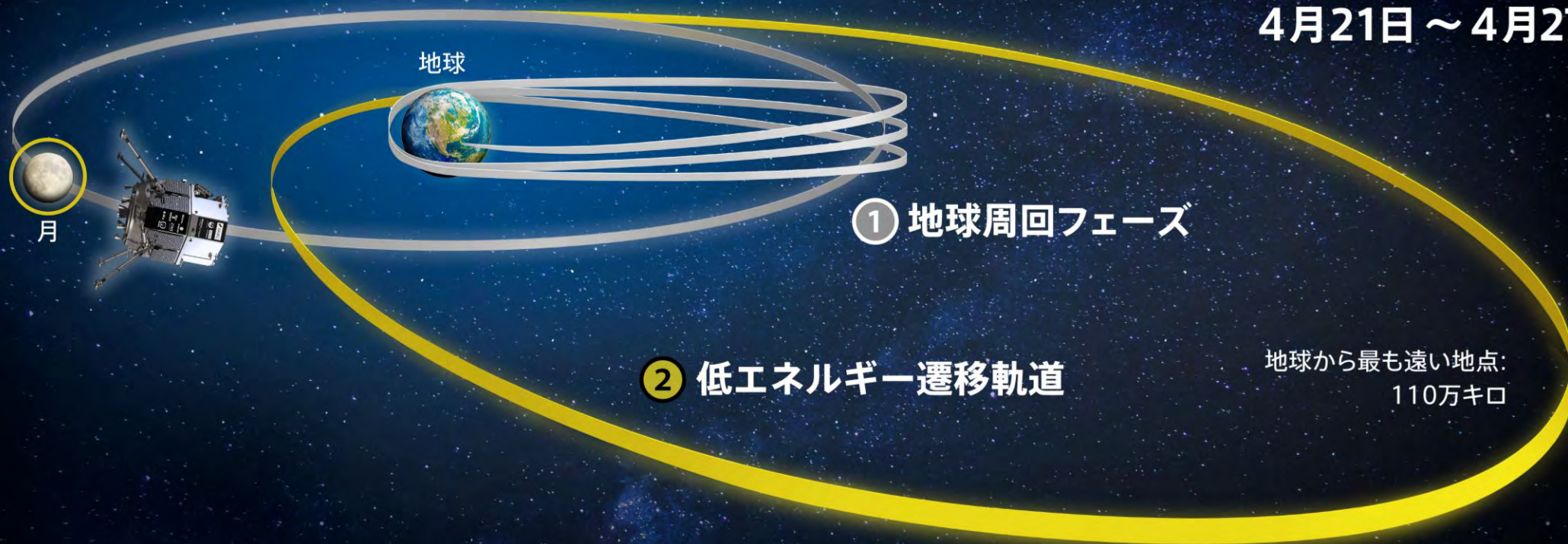
Success 6 ✓

周回軌道投入前のすべての深宇宙軌道制御マヌーバの完了

低エネルギー遷移軌道上を約2カ月の長い期間をかけて、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続けておりましたが、RESILIENCEランダーは、いよいよ月へ帰って参りました！

③ 月周回フェーズ

4月21日～4月27日



地球から最も遠い地点:
110万キロ

2025/5/7 (日本時間)

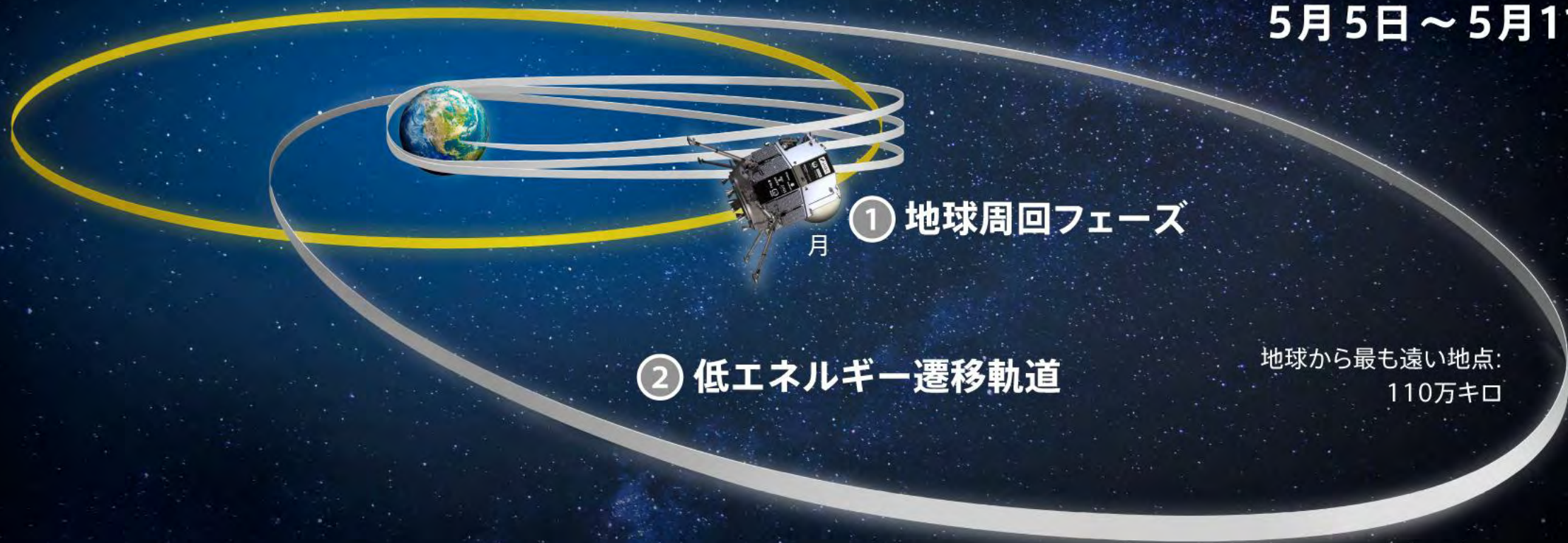
月周回軌道への到達

Success 7 ✓

2025/5/7 午前5時41分に、最初の月周回軌道投入マヌーバを実施。これまで実施の全9回のマヌーバの中で、最も長時間の燃焼を要する非常にクリティカルな運用。予定通り月の重力圏へ軌道投入を完了！

③ 月周回フェーズ

5月5日～5月11日



① 地球周回フェーズ

月

② 低エネルギー遷移軌道

地球から最も遠い地点:
110万キロ

2025/5/31 (日本時間)

Success 8 ✓

月周回軌道上での すべての軌道制御マヌーバ

すべての軌道制御マヌーバを完了させ、着陸シーケンスの開始準備が完了！写真はランダー上部に搭載されたカメラで撮影した月の様子



ミッション2 マイルストーン

i s p a c e

▶ **Success 1** ✓
打ち上げ準備の完了
2025/1/14 完了

Success 9のフェーズ4⁽¹⁾を完了し、ランダーは
垂直姿勢を確立した状態で降下を続けたものの、
着陸予定時刻の約2分前にテレメトリが途絶（月面衝突）

(1) Success 9は6つのフェーズに分かれており、フェーズ4は減速噴射及び姿勢変更フェーズ

▶ **Success 2** ✓
打ち上げ及び分離の完了
2025/1/15 完了

▶ **Success 3** ✓
安定した航行状態の確立
2025/1/15 完了

▶ **Success 4** ✓
初回軌道制御マヌーバの完了
2025/1/17 完了

▶ **Success 5** ✓
月フライバイの完了
2025/2/15 完了

▶ **Success 6** ✓
LOI前のすべての
深宇宙軌道制御マヌーバ
の完了
2025/4/24 完了

▶ **Success 7** ✓
月周回軌道への到達
2025/5/7 完了

▶ **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
2025/5/31 完了

▶ **Success 9**
月面着陸の完了
未完

▶ **Success 10**
月面着陸後の
安定状態の確立
未完

ミッション1同様、着陸フェーズにおける高度認識に課題を残す結果となったものの、その技術的要因はミッション1と異なり、変更パーツにおけるハードウェア上の問題が発生

ミッション1 (2022年打上げ)

ミッション2 (2025年打上げ)

使用ランダー



- R&Dミッションであるミッション1とミッション2を通じて同モデルを活用
- ミッション1ではハードウェアが問題なく機能していたことを実証済み
- 旧サプライヤーの製造停止を受け、レーザーレンジファインダー（以下、LRF）のみ、ハードウェアをミッション1から変更

サクセス
マイルストーン

- 10個のサクセスマイルストーンの内、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）まで成功。以降は未達

問題箇所

- 高度認識に関する問題であったことは共通
- 但し、その技術的要因はミッション1と2でそれぞれ異なる（ミッション1の問題は解決済み）

技術的要因

- **ソフトウェア**（降着制御系アルゴリズム）に問題

- **ハードウェア**（測距計のセンサであるLRF）に問題

結果的に
生じた事象

- ランダーはクレータによる想定外の高度変化をセンサ異常と判断し採用せず、高さ5kmでホバリング。最終的には燃料が尽き月面へ落下

- LRFによる有効なデータの取得タイミングが遅れた結果、十分な減速が間に合わず、最終的に月面にハードランディングしたと考えられる

着陸失敗から概ね2週間で徹底的なテレメトリ解析を行い、 LRF異常が技術的要因であることを特定。今後は立案した改善策の実行と共に、後続ミッションの開発の中で更なる要因分析を実施する予定

LRFの有効データ取得の
タイミングが遅れた要因（当社想定）

- 降下時のLRF性能が事前の想定よりも悪かった可能性
- 航行中にLRFが故障・性能劣化した可能性

その背景として想定し得るもの（当社想定）

- ▶ アルベド（反射率）特性
- ▶ レーザー入射角・レーザー出力
- ▶ 高い速度での性能
- ▶ 放射線の影響による劣化



上記写真 赤枠がLRF。ランダーの側面に設置されている

上記の要因分析結果を踏まえた改善策

着陸センサに係る改善策

- LRFを含む着陸センサの**検証戦略・計画の見直し**
- LRFを含む着陸センサの**選定・構成・運用の見直し**

広範な改善策

- 第三者専門家を含む「**改善タスクフォース**」の立ち上げ
- 今後の開発プロセス上での**JAXAからの技術支援**の拡張

「改善タスクフォース」のメンバーを選定中。世界的に著名な二名の専門家による共同議長体制

- 現時点で2名の共同議長から当タスクフォースへの参加を合意取得。他数名の外部メンバーを現在最終調整中
- 近日中にタスクフォースを開催の後、ミッション2に関する当社分析結果へのレビューなどを今後一定期間をかけて実施していく予定



改善タスクフォース 共同議長

Olivier L. de Weck教授

米・マサチューセッツ工科大学（MIT）のアポロ計画記念教授（宇宙工学）であり、航空宇宙学科の副学科長。研究分野はシステム工学で、特に複雑な技術システムの設計と進化に焦点を当てている。INCOSE（国際システム工学会）およびAIAA（米国航空宇宙学会）のフェローであり、学術誌『Journal of Spacecraft and Rockets』の編集長も務める



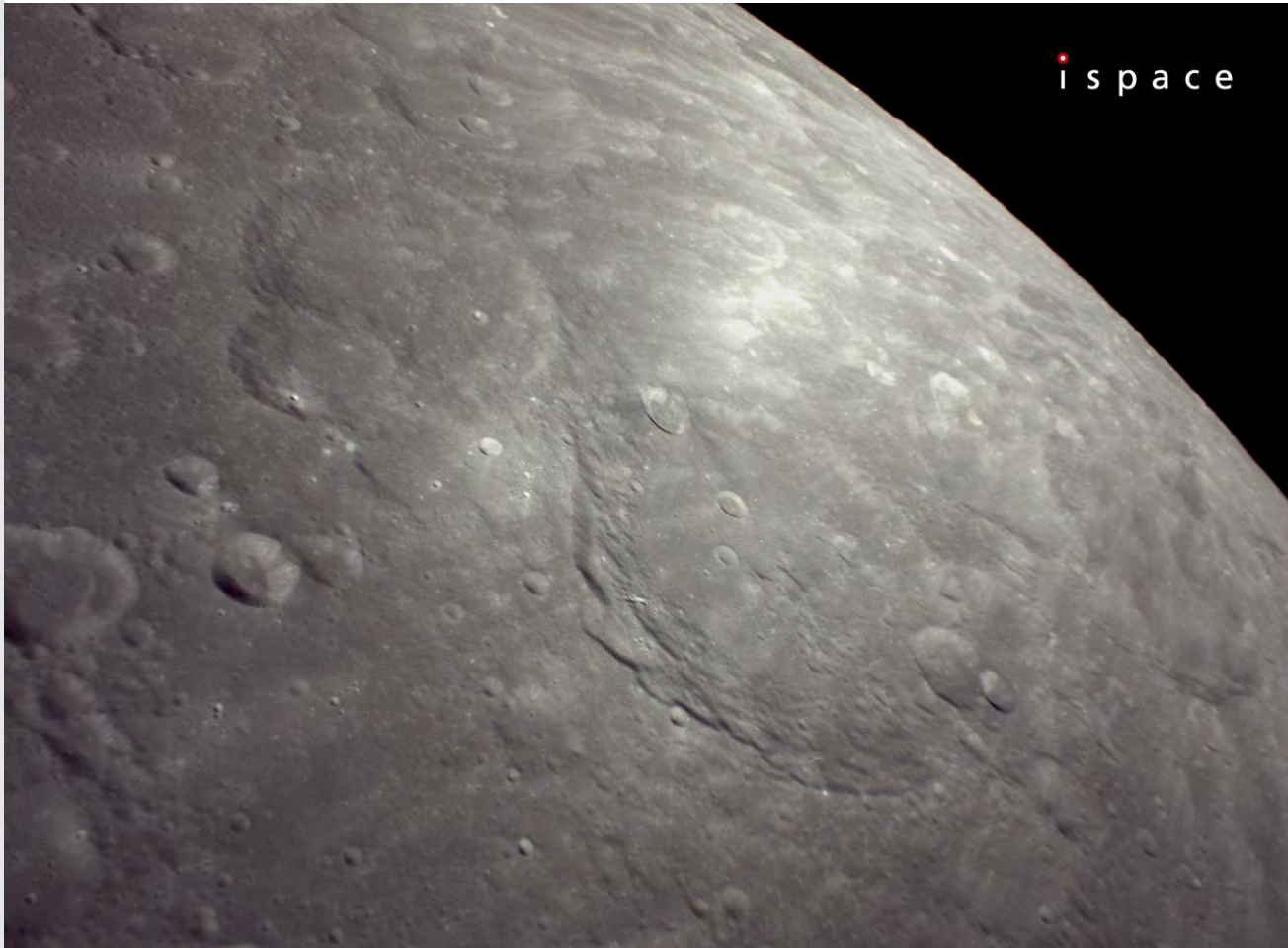
改善タスクフォース 共同議長

神武 直彦教授

慶應義塾大学大学院システムデザイン・マネジメント研究科教授。宇宙サービスイノベーションラボ事業協同組合代表理事。JAXA主任開発員、欧州宇宙機関訪問研究員を経て現職。文部科学省国立研究開発法人審議会宇宙航空研究開発機構部会長。宇宙開発利用部会調査・安全小委員会主査代理。元慶應義塾横浜初等部長。スタンフォード大学招聘教授（2025年9月より）

他複数の外部メンバーの参加を現在最終調整中

ミッション2の着陸未達による財務インパクトは限定的であり、260億円超（2025年6月時点）の手許現預金による資金の安定性も確保。現時点で後続ミッションのスケジュール変更も想定していない



ミッション2のペイロード契約への影響

着陸未達により\$1.5MMの売上計上が未達⁽¹⁾となる一方、ペイロード契約上の**返金・損害賠償等は発生しない**

後続ミッションの開発費への影響

ミッション3及び4における開発費の増加は、**合計最大約15億円の見立て⁽²⁾**

後続ミッションのスケジュールへの影響

ミッション3及び4において、ミッション2着陸未達を与える**スケジュールへの影響は無し⁽³⁾**

(1) 総契約金額\$16MMのうち、\$1.5MMが着陸未達により受領できず、その分が売上減少

(2) 2025/8/8時点の想定

(3) 2025/8/8時点の想定。なお、既に開示済のAgile Space Industriesとのエンジン共同開発に伴うミッション4のスケジュールへの影響は別途精査中

月面着陸は未達となったものの、ミッション2で得られた成果を将来ミッションへ確実に活用する方針

成果①

2度の**月周回までの確かな輸送能力**を実証

成果②

2度のミッションを通じて**異なる条件下での着陸シーケンスデータ**を獲得

成果③

目標着陸地点との差は1km圏内。**誘導制御機能**を実証

成果④

M1対比で開発・運用面の**飛躍的効率化**

- ・ ランダー開発期間：約**40%短縮**
- ・ ランダー開発コスト：約**50%削減**
- ・ 打上げ後から初期運用フェーズ完了までの期間：約**60%削減**

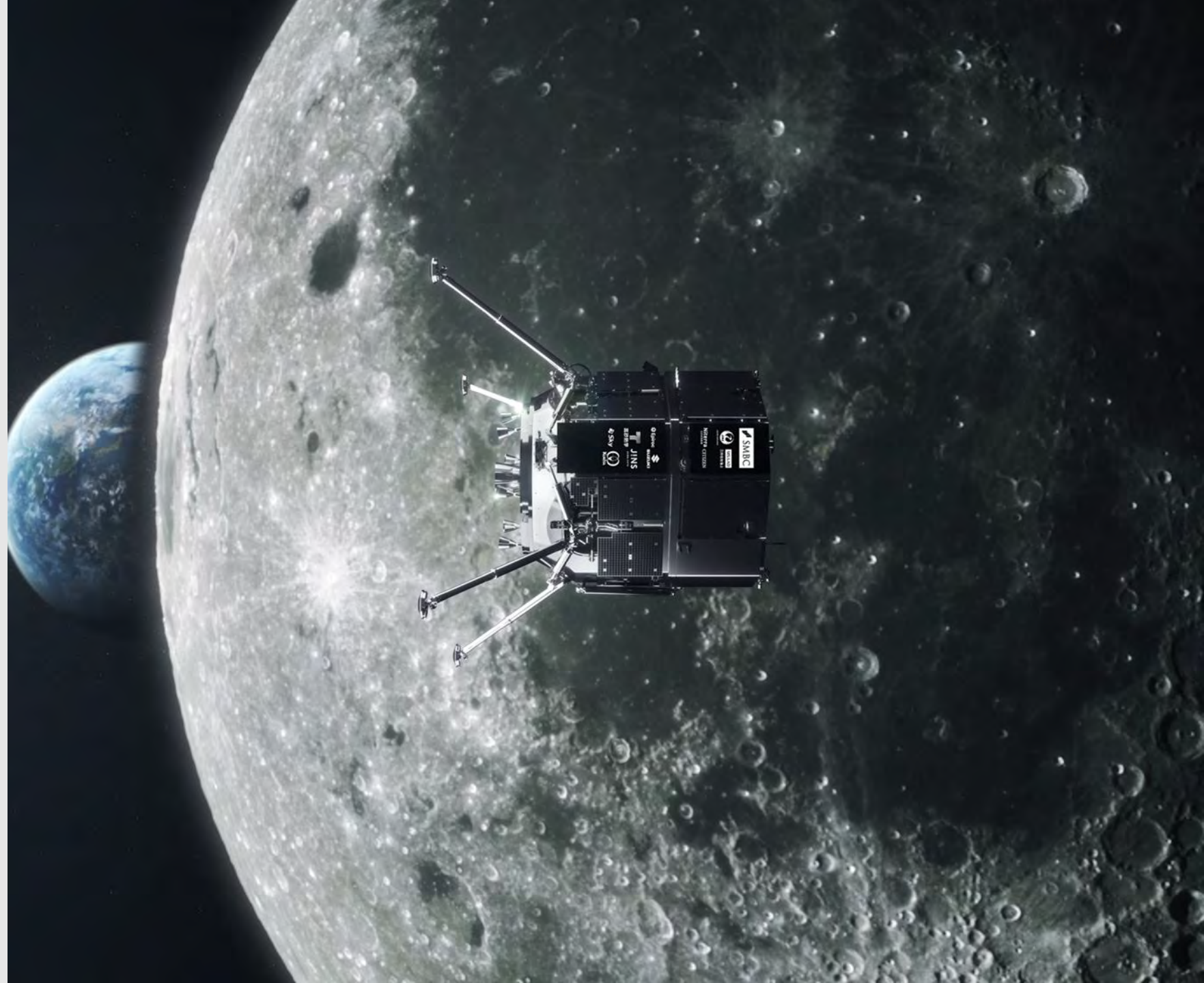
成果⑤

当社**初のデータサービス売上23百万円**をQ1で計上

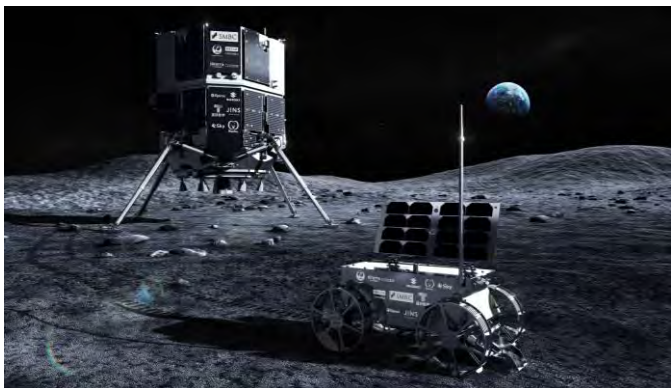


2

ispaceが取り組む ビジネスとは？



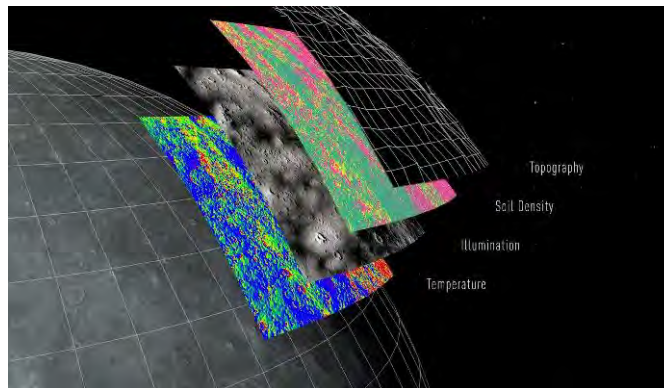
ペイロードサービスが現在のコア・ビジネス。更にデータサービスの確立を見込む



ペイロードサービス

当社の売上高を牽引する中核サービス

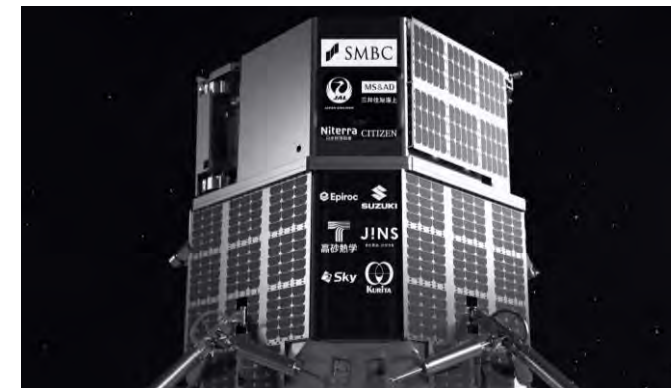
- 顧客の荷物を預かり、月周回軌道/月面まで輸送するサービス
- 顧客は必要な実験等を実施の上、月周回軌道/月面のペイロードから必要なデータを獲得



データサービス

今後の成長ドライバー

- 当社の自社ペイロードを使って顧客は必要なデータを獲得
- 将来的には、高頻度なミッションにより蓄積されたデータベースへのアクセスを顧客に提供する計画
- 26年3月期Q1より売上計上を開始



パートナーシップサービス

創業時から続くサービス

- ispaceのランダー及びローバーにスポンサーとしてロゴを掲載し、顧客のマーケティングを支援
- また各社は技術面や事業開発面で、当社と協業を実施

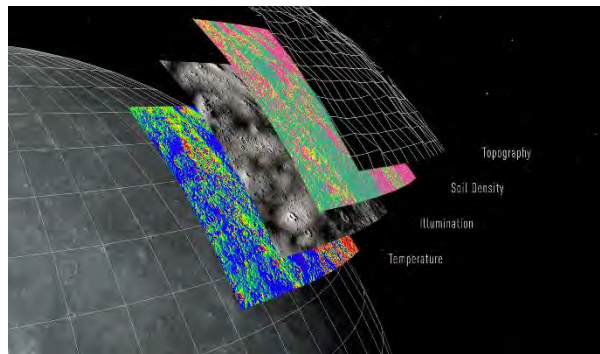
ペイロードサービスが現在のコア・ビジネス。更にデータサービスの確立を見込む



ペイロードサービス

当社売上高を牽引する中核サービス

- 顧客の荷物を預かり、月周回軌道・月面まで輸送するサービス
- 想定単価**1.5MM米ドル/kg**で顧客とペイロードサービス契約を締結
- 顧客は必要な実験等を実施の上、月周回軌道/月面のペイロードから必要なデータを獲得



データサービス

次の成長ドライバー

- 当社の自社ペイロードを使って顧客は必要なデータを獲得
- 将来的には、高頻度なミッションにより蓄積されたデータベースへのアクセスを顧客に提供する計画



パートナーシップサービス

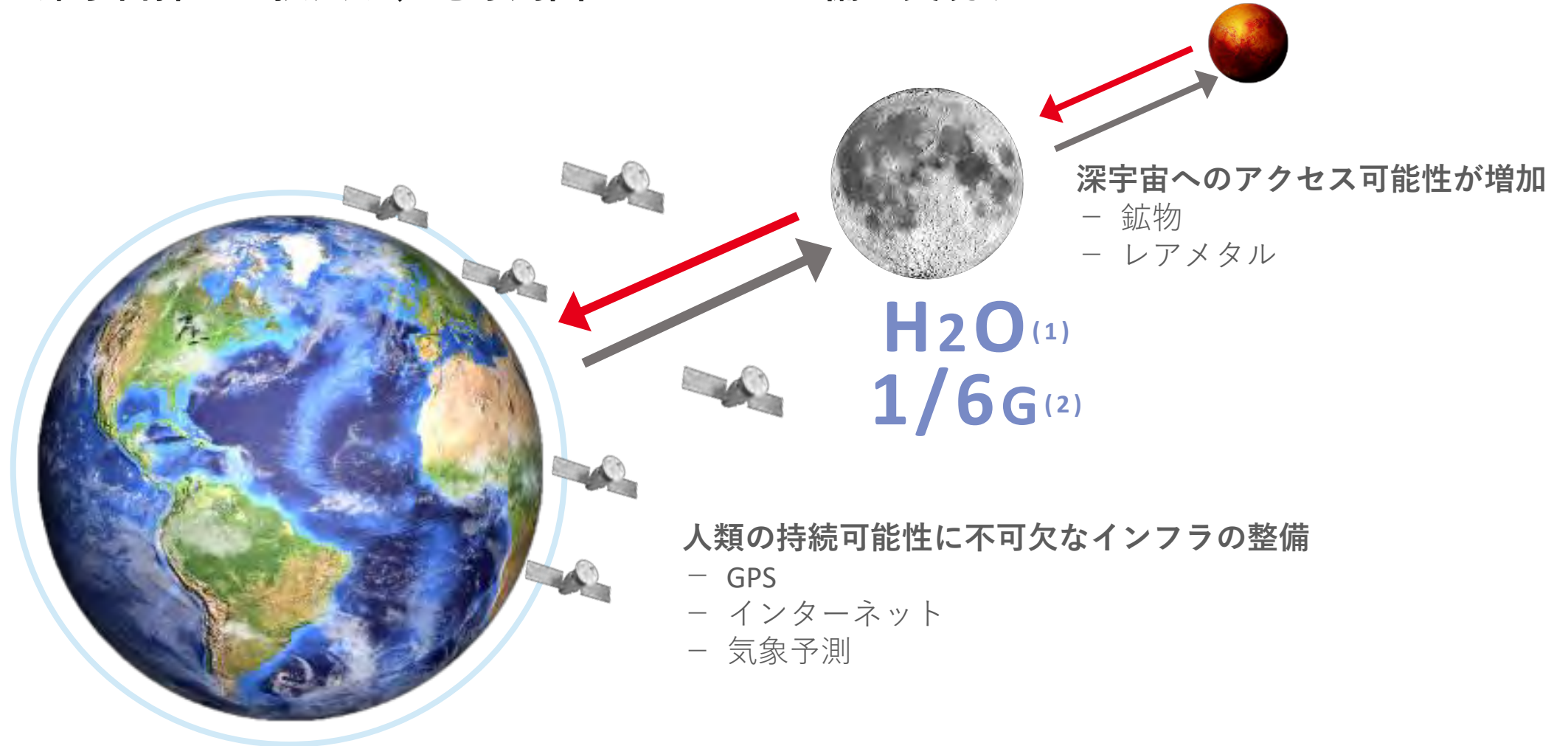
創業時から続くサービス

- ispaceのランダー及びローバーにスポンサーとしてロゴを掲載し、顧客のマーケティングを支援
- また各社は技術面や事業開発面で、当社と協業を実施

米国が主導するArtemis計画には現在50以上の国が参加し、月面拠点の構築を計画。
建設資材・発電設備・通信機器、モビリティ等、将来的な輸送ニーズが大きい



月に存在する水資源を活用し、月をエネルギー基地とすることで、 深宇宙探査の拡大や、地球周回インフラの整備を実現する



(1) 研究によると水は月に広く分布している可能性が示唆されています (例: <http://www.planetary.brown.edu/pdfs/5242.pdf>)。月面で抽出した水を水素と酸素に電気分解し、燃料源として利用できる可能性があると考えています
(2) 月は地球の1/6の重力しかないため、月の打ち上げコストは理論上地球より低くなります

ispaceのハードウェアは、お客様の荷物（ペイロード）を輸送可能な、月着陸船（ランダー）と月面探査車（ローバー）

月面探査車（ローバー）



- 高さ：約26cm
- 幅：約32cm
- 重量：約5kg
- 積載可能容量：
最大1kg

月着陸船（ランダー）



- 高さ：約2.3m
- 幅：約2.6m⁽²⁾
- 重量：約340kg⁽³⁾
- 積載可能容量：
最大30kg



- 高さ：約3.3m
- 幅：約4.5m⁽²⁾
- 重量：約1,730kg⁽³⁾
- 積載可能容量：
最大300kg



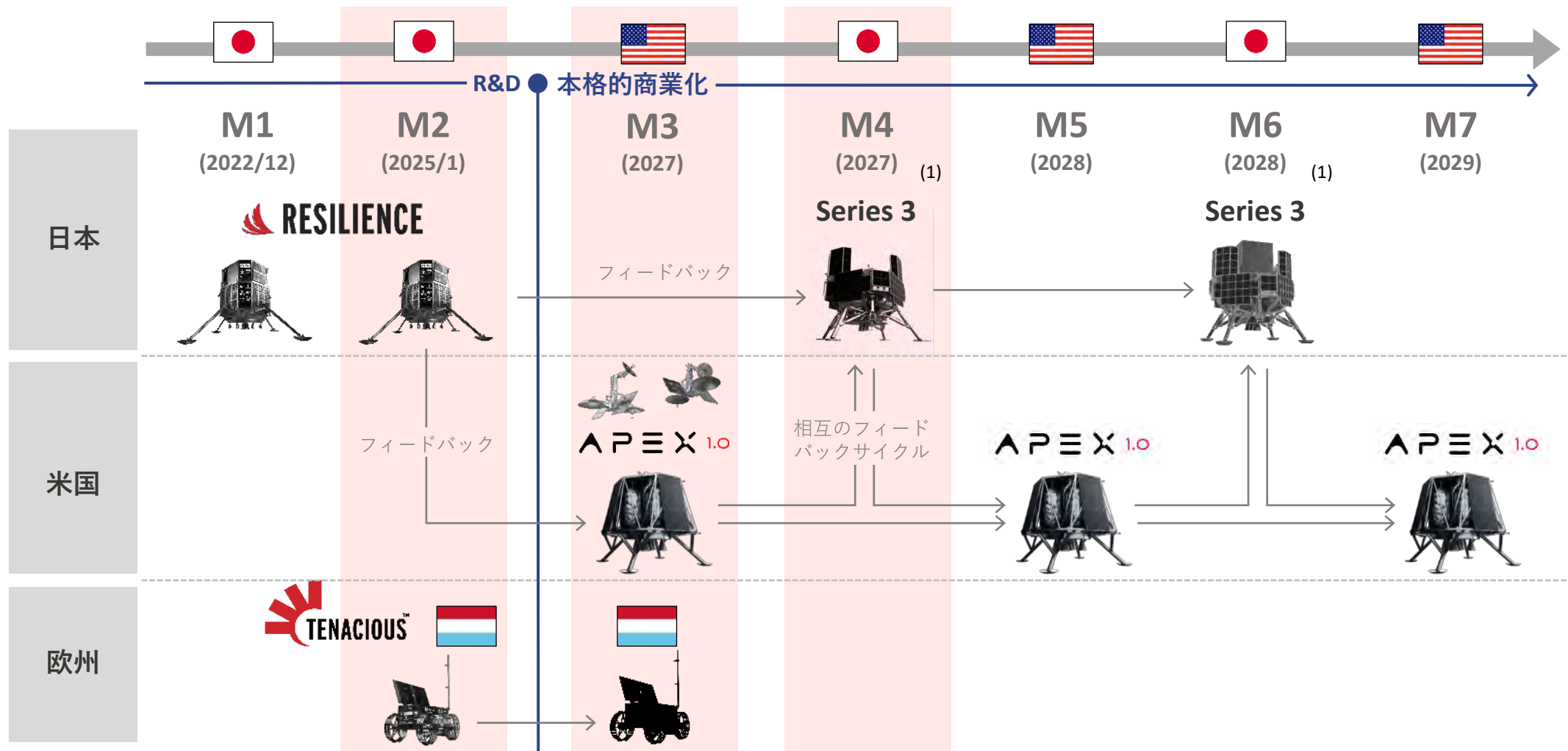
シリーズ3ランダー⁽¹⁾

- 高さ：約3.6m
- 幅：約3.3m⁽²⁾
- 重量：約1,000kg⁽³⁾
- 積載可能容量：
最大数百kg

(1) シリーズ3ランダーのデザインはまだ決定していないため、仮の名称とイメージ図です
(2) 着陸脚を広げた状態

(3) 燃料非搭載時

現在、M3・M4の2機のランダー開発が日米両拠点で同時進行中



* 上記はあくまでイメージです

* 上記は現在想定しているミッション及び打ち上げスケジュールであり、変更となる可能性がございます

(1) 2025/5/9現在の想定。今後変更の可能性のある仮称。画像のデザインは今後変更の可能性がございます

2027年 Mission3

ミッション全体像

- 打上げ時期を2026年 → 2027年⁽¹⁾に変更（詳細は次頁）
- NASA CLPS Task Order CP-12の採択ミッション
- 月の裏側、南極付近へ着陸予定
- 最大300kgのペイロード輸送が可能
- 2基のリレー通信衛星を搭載し、月周回軌道へ投入予定

ペイロード顧客

営業進行中

総契約金額:

約 \$ **65** MM⁽²⁾

NASA

複数実験機器
の輸送と実験



自律航法誘導制御機器



超広帯域無線システム



レーザー反射鏡

使用するランダー等

ランダーCDR⁽³⁾完了予定を今年冬に変更

APEX 1.0ランダー

サイズ

高さ約3.3m、幅約4.5m
(着陸脚を広げた状態)

重量

約5,390kg (Wet: 燃料装填時)
約1,730kg (Dry: 無燃料時)

ペイロード積載可能容量

最大300kg

衛星

Blue Canyon Technologiesが
提供する衛星バスを基に開発
されたリレー通信衛星2基

マイクロローバー

ミッション2に続き搭載予定



A P E X 1.0

(1) 現在想定しているミッション及びスケジュールであり、変更となる可能性があります
(2) 2025/5/9時点。数値は小数点以下切り捨て

(3) Critical Design Review (CDR): 詳細設計審査会。製造と試験の詳細設計と検証計画が適正かを、これまでに実施した施策評価、熱構造特性の評価、電気機械設計等の評価を活用して確認する審査会で、当社の開発における重要マイルストーン

2027年

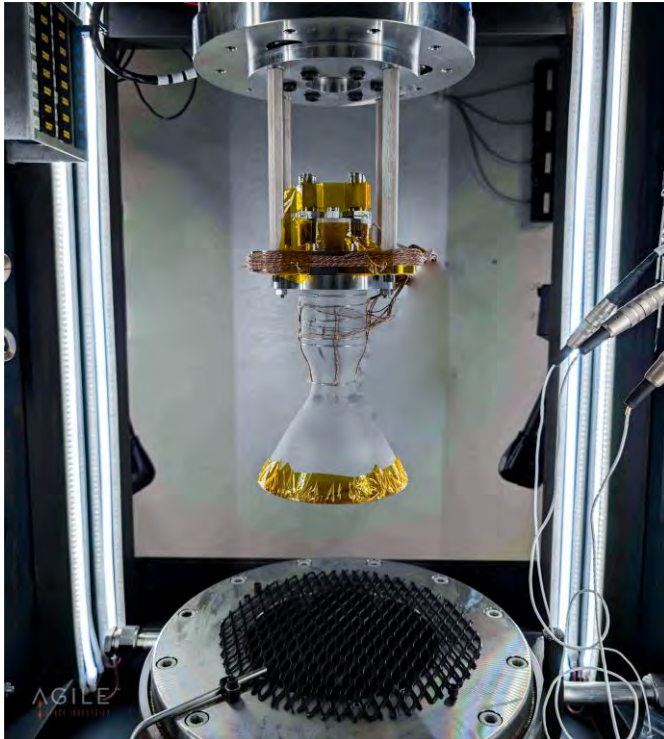
開発進捗

Mission3 エンジンの共同開発で打上げ時期にコミット

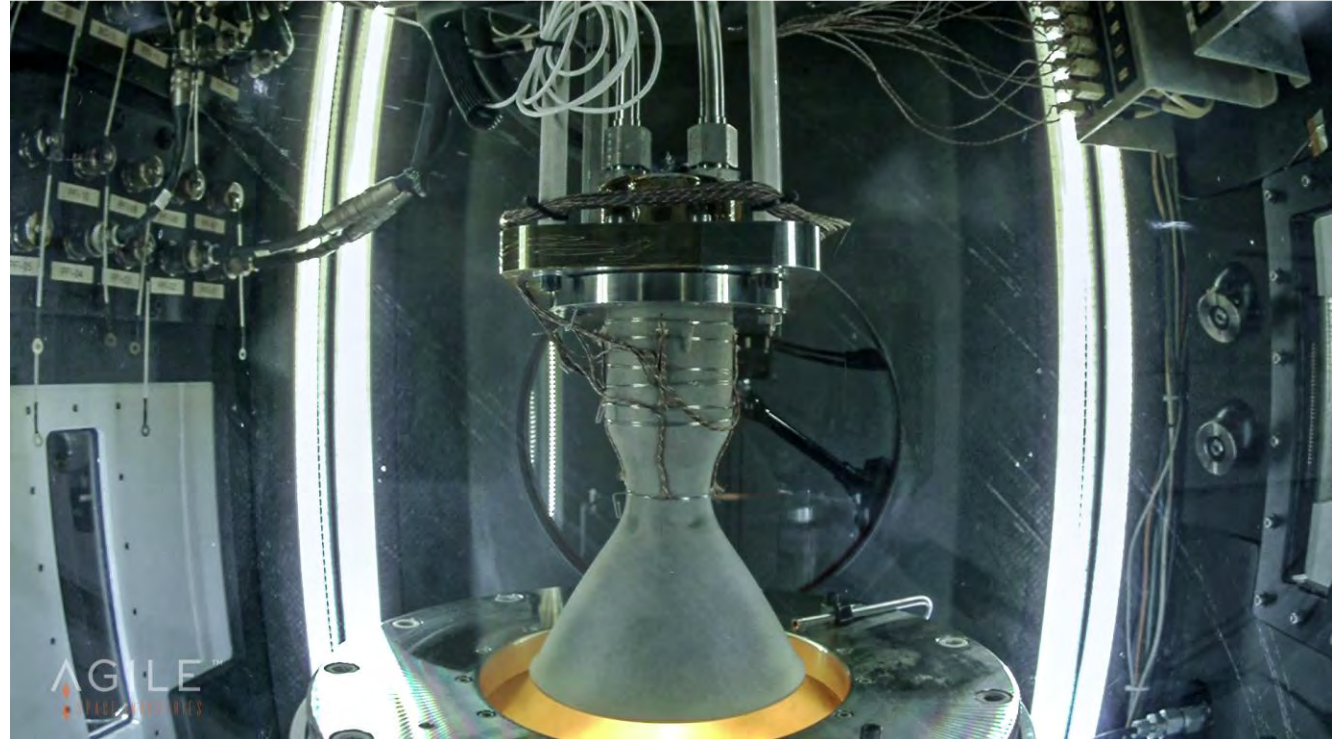
- エンジン発注先の納品遅延で、打上げ時期を約1年後ろ倒し。確実性を増すため、エンジンの共同開発へ
- 結果的に、推力増強に繋がり、また必要な部品数を4分の1に削減することで設計の複雑さを軽減させる効果を見込む

	変更前	変更後
打上げ	2026年	2027年

共同開発中のエンジン、VoidRunnerの写真



VoidRunnerが真空チャンバー（真空と熱環境を模擬できる環境）内に設置され、データ収集のためチャンバーに接続された配線が取り付けられている様子



米国コロラド州デュランゴで実施した、VoidRunnerの燃焼試験の様子

2027年 Mission4

ミッション全体像

- **2027年⁽¹⁾**に打上げ予定
- **宇宙戦略基金（第1期）採択テーマが初のペイロードに確定**
- SBIR制度⁽²⁾⁽³⁾の最大額⁽⁴⁾となる**120億円の補助金**により開発費用の一部を確保（25/3期中の業外収益への計上は結果的に限定的だが、26/3期以降は大幅に拡大予定）

ペイロード顧客 営業進行中

総契約金額:

今後確定

新規獲得

中核的連携機関として参画する研究開発課題が

JAXA
「宇宙戦略基金」

に採択

使用するランダー等

PDR⁽⁴⁾進行中

Series 3ランダー⁽⁵⁾

サイズ

高さ約3.6m、
幅約3.3m
（着陸脚を広げた状態）

重量

約1,000kg
（Dry: 無燃料時）

ペイロード積載

可能容量
最大数百kg



(1) ミッションスケジュールの変更により、2025年3期Q3より当社4番目のミッションとして位置付け。2025/5/9現在で想定しているミッション及びスケジュールであり、今後変更となる可能性がございます
 (2) 経済産業省より採択。最低100kgのペイロードを月面輸送出来るランダーを開発し、2027年中に打上げることが要件
 (3) 本補助金は一括受領ではなくSeries 3ランダーの開発支出にあわせて受領し、中間検査を行った上で営業外収益として計上されるもの

(4) Preliminary Design Review (PDR): 基本設計審査会。仕様値に対する設計結果、設計検証計画の実現性を確認する審査会で、当社のランダー開発における重要マイルストーン
 (5) 今後変更の可能性がある仮称。画像のデザインは今後変更の可能性があります

2027年

Mission4

開発進捗

振動試験が完了。ミッション3で生じたエンジン部材の納品遅延がミッション4のスケジュールに与える影響については精査中

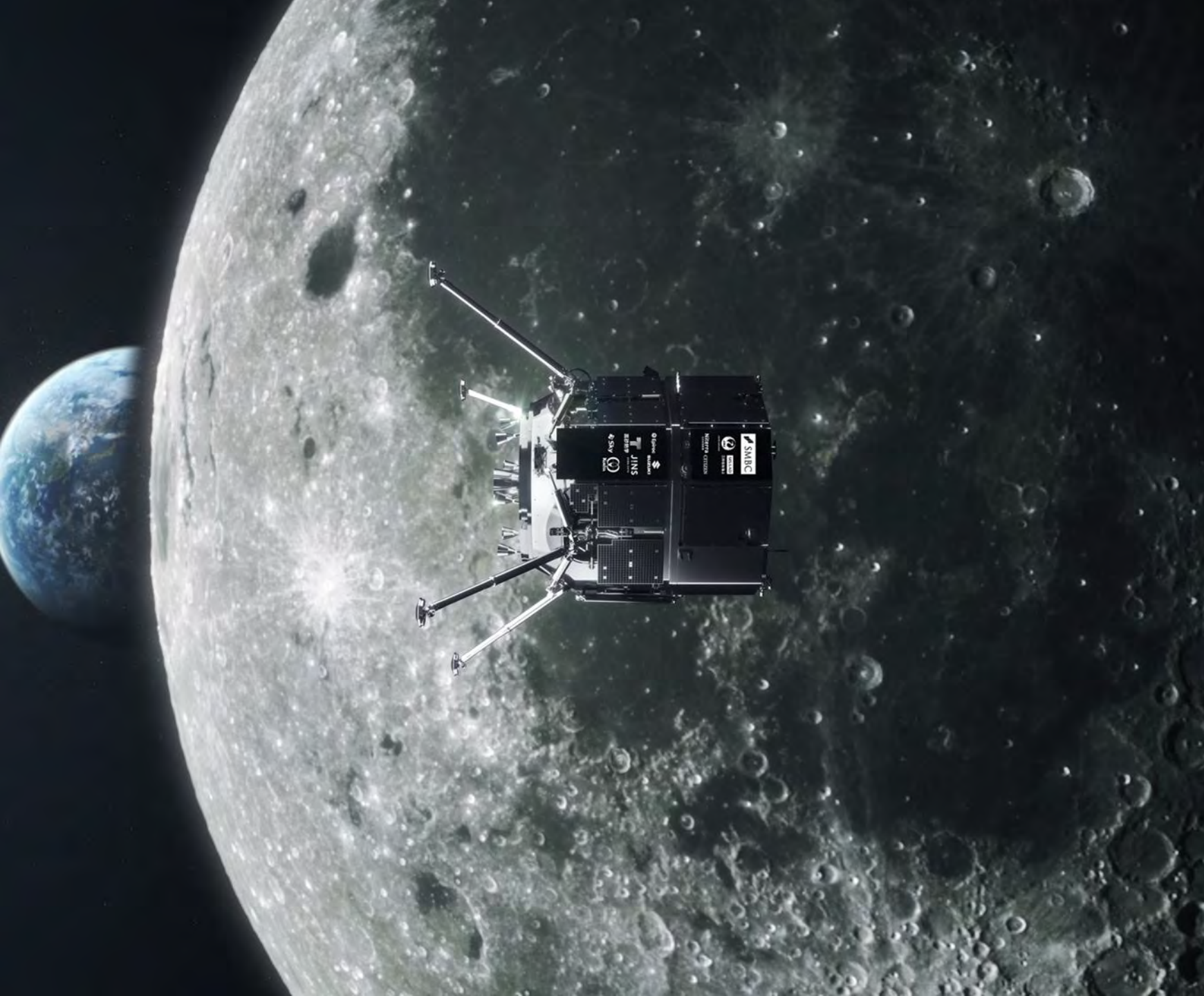


熱構造モデルでの振動試験が完了

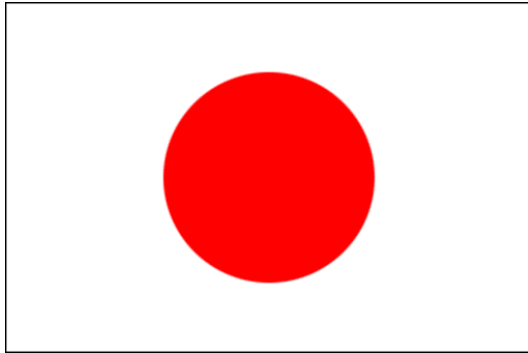
- 熱構造モデル（STM: Structural Thermal Model）を用いた、振動試験（打上げロケットの激しい振動等に耐えるかを検証するもの）が完了
- 仮称Series 3ランダーにおいても、ミッション3のAPEX 1.0ランダーで使用するエンジンと同様のものを使用予定であるが、当部材の納品遅延がミッション4以降のスケジュールに与える影響は現在精査中

4

なぜispaceが
世界競争に
勝てるのか？



強み①強い政府からの受注：日米両政府を筆頭に、各国は民間による宇宙開発を推進



宇宙戦略基金

- 民間企業・大学等が複数年度（最大10年間）にわたり研究開発に取り組めるよう、産学官の結節点としてJAXAの戦略的かつ弾力的な資金供給機能を強化（**総額1兆円**）
- 第1期・第2期それぞれ合計3,000億円の予算



CLPSプログラム

- 商業月面輸送サービス（Commercial Lunar Payload Services）
- NASAが民間企業に観測機器やローバーなどのペイロードの月への輸送を有償で委ねるサービス
- 2028年までに**総額26億米ドル**を見込む



（欧州ルクセンブルク） 宇宙資源イニシアティブ

- ESA加盟国のルクセンブルク政府が2016年からSpace Resource Initiativeのなかで民間企業の宇宙資源活用を後押し
- ESAにおいても月プログラムの検討は加速

強み①強い政府からの受注：日本では、SBIRによる120億円の補助金が確定。
宇宙戦略基金では月に関連する公募がスタートしており事業環境に追い風



SBIR⁽¹⁾

- テーマ「月面ランダーの開発・運用実証」に採択され、**補助金120億円**の交付が決定
- 月面ランダーの開発と、2027年を目途とする月への打ち上げ及び運用を実施予定

(1) 画像および内容は「<https://sbir.csti-startup-policy.go.jp/>」より



宇宙戦略基金⁽²⁾

- **10年間で総額1兆円**の基金が始動
- 第1期・第2期、それぞれ合計3,000億円の予算が付き、各省庁がテーマを公表。第2期の文科省のテーマには「月面開発」も含まれている

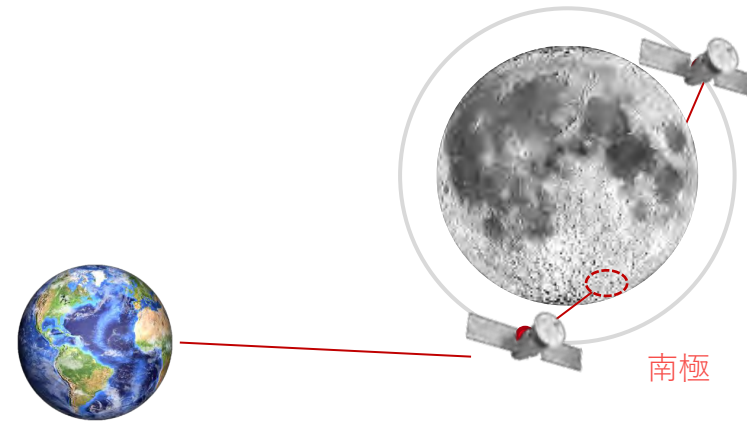
(2) 画像および内容は「<https://fund.jaxa.jp/>」より

強み①強い政府からの受注：米国では、チームDRAPER⁽¹⁾の一員としてNASAより約62百万米ドルの受注が確定



CLPS

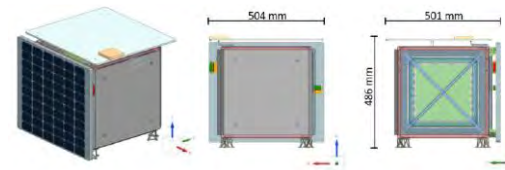
Commercial Lunar Payload Service



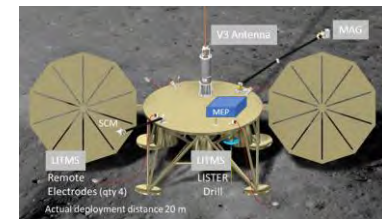
NASA CLPSプログラム

- CLPS計画に沿ってNASAは2028年までに
総額26億米ドルの発注を見込み
予算を策定（一部が実施済み）
- タスクオーダー・CP-12はその1つであり、
当社はすでに**62百万米ドル**を受注

通信リレー衛星を用い、月の南極裏側への輸送サービスを提供



月震計



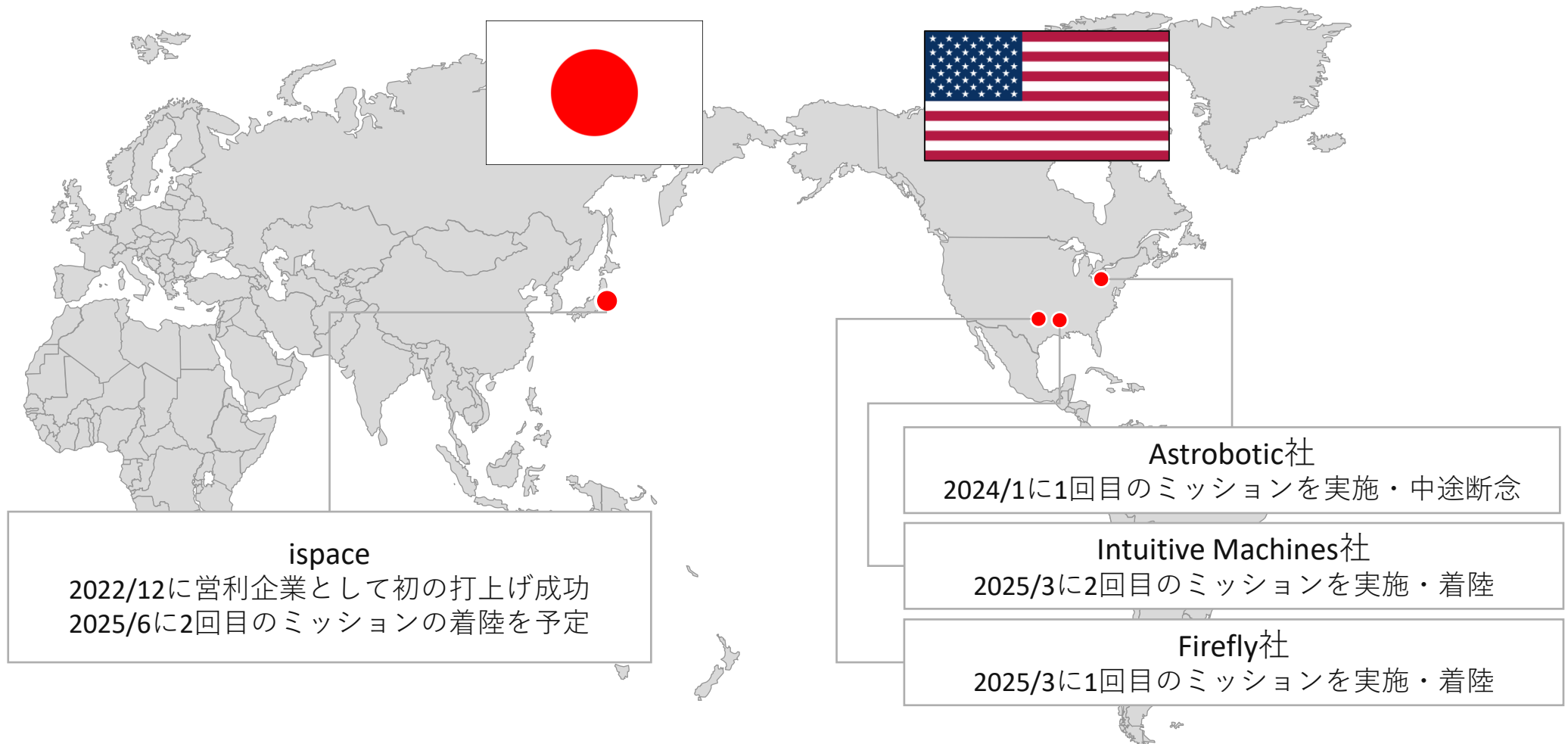
月内部温度・成分測定装置、
月表面電磁波測定装置

NASA輸送品の内容⁽²⁾

(1) 非営利組織であるドレイパー研究所を主契約者として、当社、General Atomics Electromagnetic Systems社、Karman Space & Defense社の子会社であるSystima Technologies社の合計4社から構成される

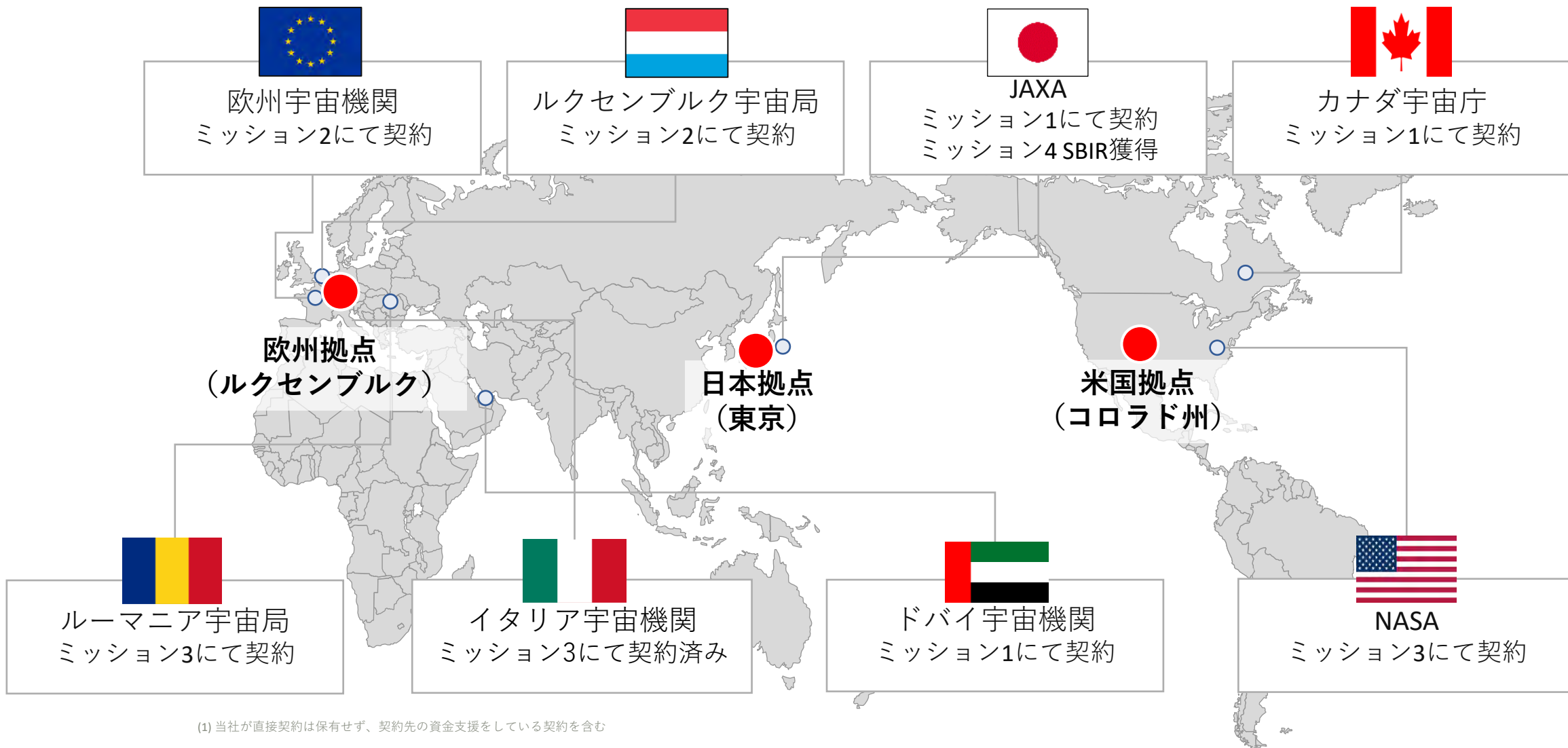
(2) 記載内容は契約の一部。イラストは「NASA CP-12 RFP Document (Appendix A)」より

強み②月ビジネスの先駆者：当社の競合⁽¹⁾は米国の3社のみ。競合に先駆け2022年にミッションを実施。月面ラッシュの中でもフロントランナーにいると自負



(1) 当社が本書作成日現在における調査による

強み③グローバル展開：3拠点を持つ強みを活かし、世界中の宇宙機関と契約を保有⁽¹⁾



強み④資金調達力：多大な開発費を要する宇宙業界において、融資含めた資金調達力は当社の強み

累計調達額

415億円

株式調達

- シリーズAでは当時国内最高額の103億円を調達
- 上場以後も積極的に資金調達を実施し、2023年のIPOと2024年の海外募集を合わせて148億円を調達
- 2024/10決議のエクイティ・プログラムではベース調達（株式調達）70億円

累計調達額（借換含む）

346億円



融資調達

- 国内3メガバンクを含め、多くの国内大手金融機関からご支援をいただく
- 2024年にはシンジケートローンで100億円を調達

強み⑤強力な経営陣：各専門領域のプロフェッショナルで構成される経営メンバー

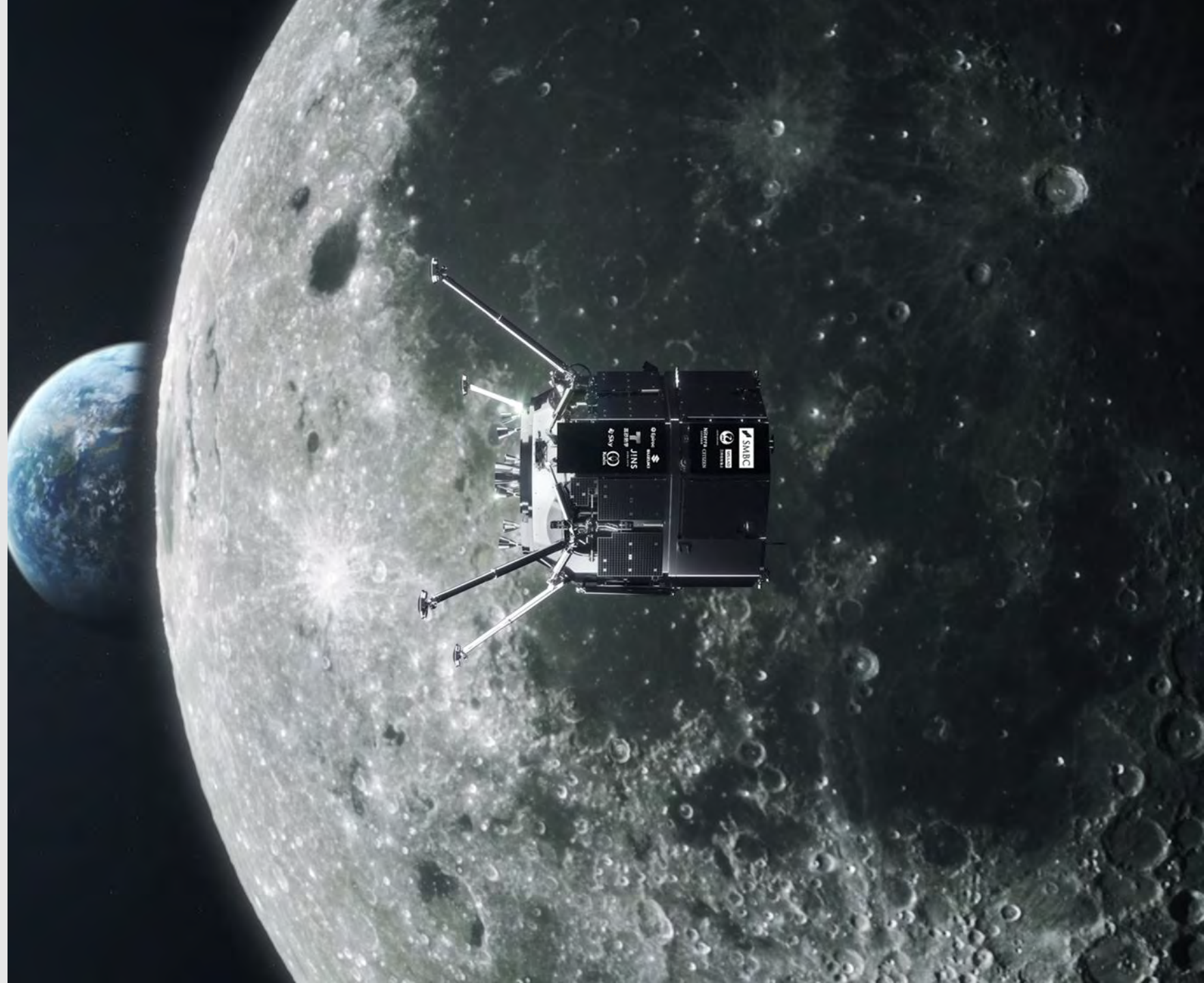


取締役及び監査役

- グローバルな宇宙ビジネスの先頭を走り続けるため社外の知見をより取り入れるべく、取締役7名のうち5名は社外取締役を選任
- 社外取締役には元日揮社長の川名氏、元IHIエアロスペース社長の牧野氏はじめ、各分野のプロフェッショナルを選任

5

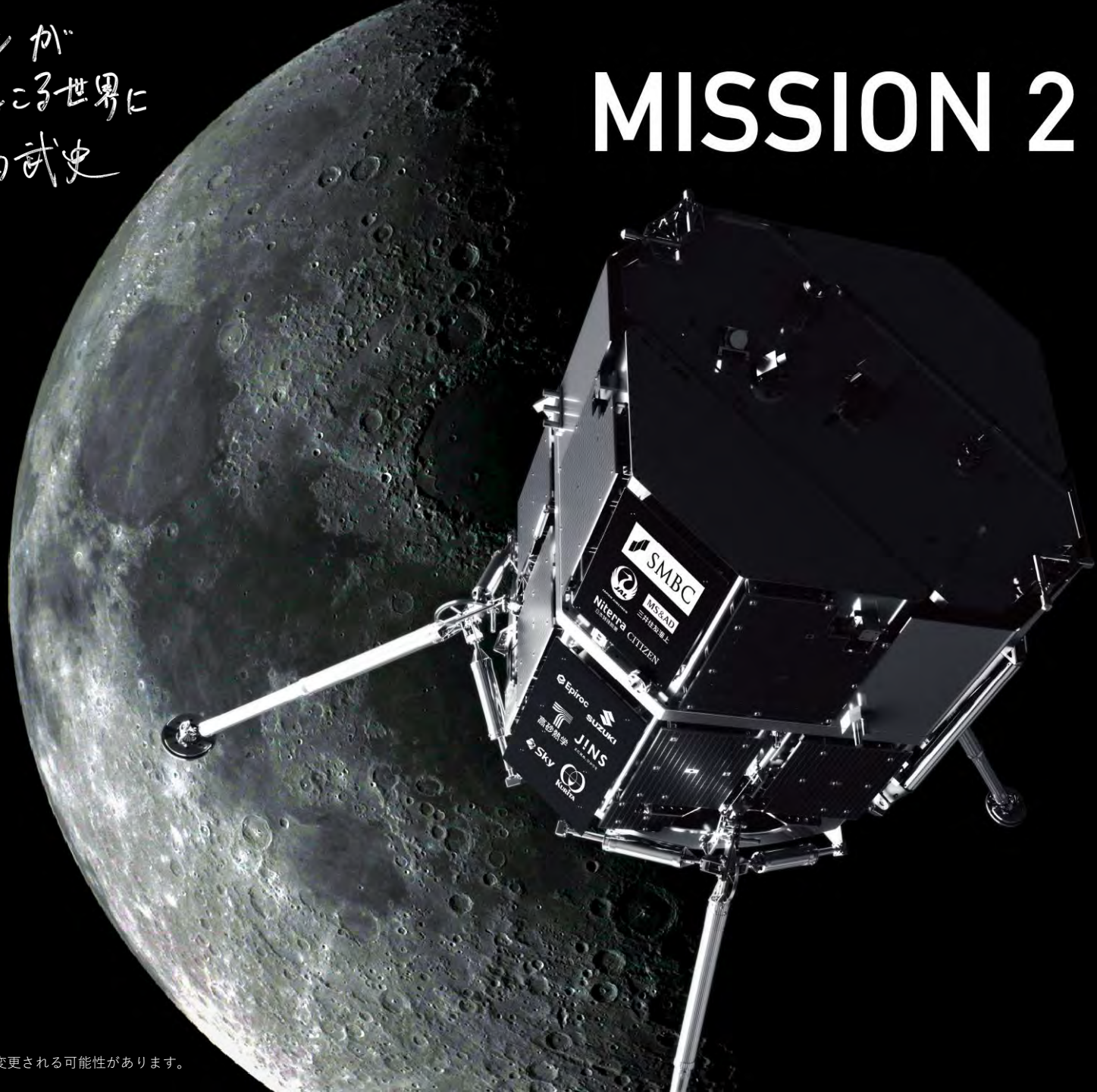
終わりに



月面ミッションが
当り前に起こる世界に
藤田武史

MISSION 2

SMBC × HAKUTO-R
VENTURE MOON



LANDING

2025.6.6. Fri

4:24 AM JST*

i s p a c e

As of May 2025
*上記日時は運用状況に応じて変更される可能性があります。

i s p a c e

Never Quit the Lunar Quest

皆様のお時間を頂き、ありがとうございました

