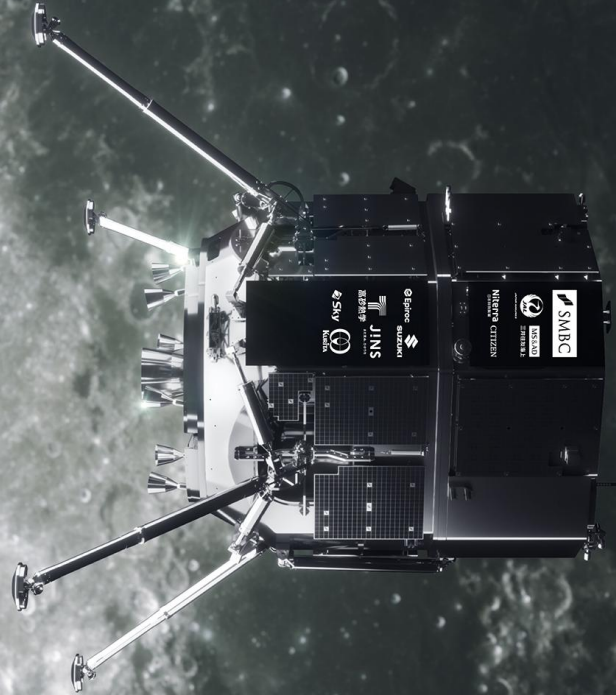




i s p a c e

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| 2022年 ミッション1の総括

2| 2025年 ミッション2の進捗

3| iSpaceが取り組むビジネスとは？

4| なぜiSpaceが世界競争に勝てるのか？

5| 終わりに

1

2022年 ミッション1の 総括

1. 2022年ミッション1の総括



↓ 2023/4/26の適時開示

2023年4月26日

各位

会社名 株式会社 ispace
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)

民間月面探査プログラム「HAKUTO-R」ミッション1月面着陸の状況について

株式会社 ispace（東京都中央区、代表取締役：袴田武史、以下 ispace）は、民間月面探査プログラム「HAKUTO-R」ミッション1のランダー（月着陸船）による、民間企業として世界初の月面着陸を本日予定しておりましたが、4月26日8時時点において、ランダーとの通信の回復が見込まれず、月面着陸を確認する Success9 の完了が困難と判断いたしましたことをお知らせいたします。

↓ 2023/5/26の適時開示

2023年5月26日

各位

会社名 株式会社 ispace
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)

ispace、民間月面探査プログラム「HAKUTO-R」ミッション1 成果報告を発表 着陸時の問題及び次のミッションへ向けた改良点を特定

株式会社 ispace（東京都中央区、代表取締役：袴田武史、以下 ispace）は、民間月面探査プログラム「HAKUTO-R」ミッション1のランダー（月着陸船）による、2023年4月26日（日本時間）に実施した着陸シーケンスに関して、日本橋にあるミッションコントロールセンター（管制室）で得られたフライトデータの解析を完了いたしました。その結果、当社のランダーが計画された着陸シーケンス中の全ての減速運用を完了し、計画通り秒速 1m 以下の降下速度かつ垂直状態で月面高度約 5km にまで接近したこと、また、月面への軟着陸には至りませんでしたが、その原因を特定の上、後続するミッション2及びミッション3に向けた改良点の特定を完了したことをお知らせいたします。

2022年打ち上げのミッション1では、惜しくも月面着陸未達だったが、約1カ月で要因を分析し報告



ispaceランダーが高度100km付近から撮影した、月面と「地球の入り」の写真
偶然、南半球での日食を捉えた貴重な1枚



ispaceランダーが高度2,000km付近から撮影した月面の様子

ispace©





ispacel

Mission 1 Milestones

ispacelは10段階の内、Success8までのマイルストーンで成功を収めることができ、Success9中においても、着陸シーケンス中のデータも含め月面着陸ミッションを実現する上での貴重なデータやノウハウなどを獲得することができました。

▶ Success 1 ✓

打ち上げ準備の完了

2022/11/28 完了

▶ Success 2 ✓

打ち上げ及び分離の完了

2022/12/11 完了

▶ Success 3 ✓

安定した航行状態の確立

(※初期クリティカル運用状態)

2022/12/16 完了

▶ Success 4 ✓

初回軌道制御マヌーバの完了

2022/12/15 完了

▶ Success 5 ✓

深宇宙航行の安定運用を
1ヶ月間完了

2023/1/11 完了

▶ Success 6 ✓

LOI前の全ての
深宇宙軌道制御マヌーバの完了

2023/3/17 完了

▶ Success 7 ✓

月重力圏への
到達／月周回軌道への到達

2023/3/21 完了

▶ Success 8 ✓

月周回軌道上での
全ての軌道制御マヌーバの完了

2023/4/13 完了

▶ Success 9

月面着陸の完了

2023/4/26 未完

▶ Success 10

月面着陸後の
安定状態の確立

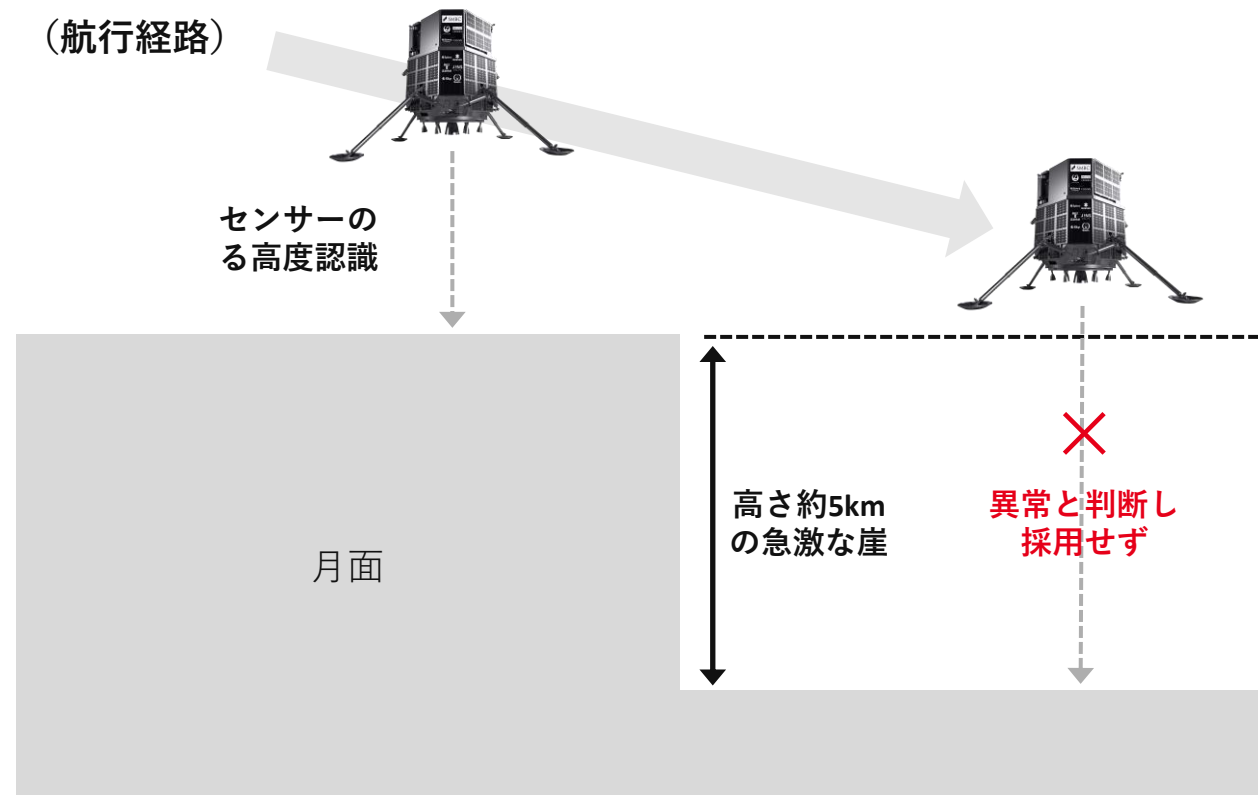
未完

月面着陸には至らなかったものの、ランダーが安定して垂直の着陸態勢に移行したことを確認



※上図はあくまでイメージです

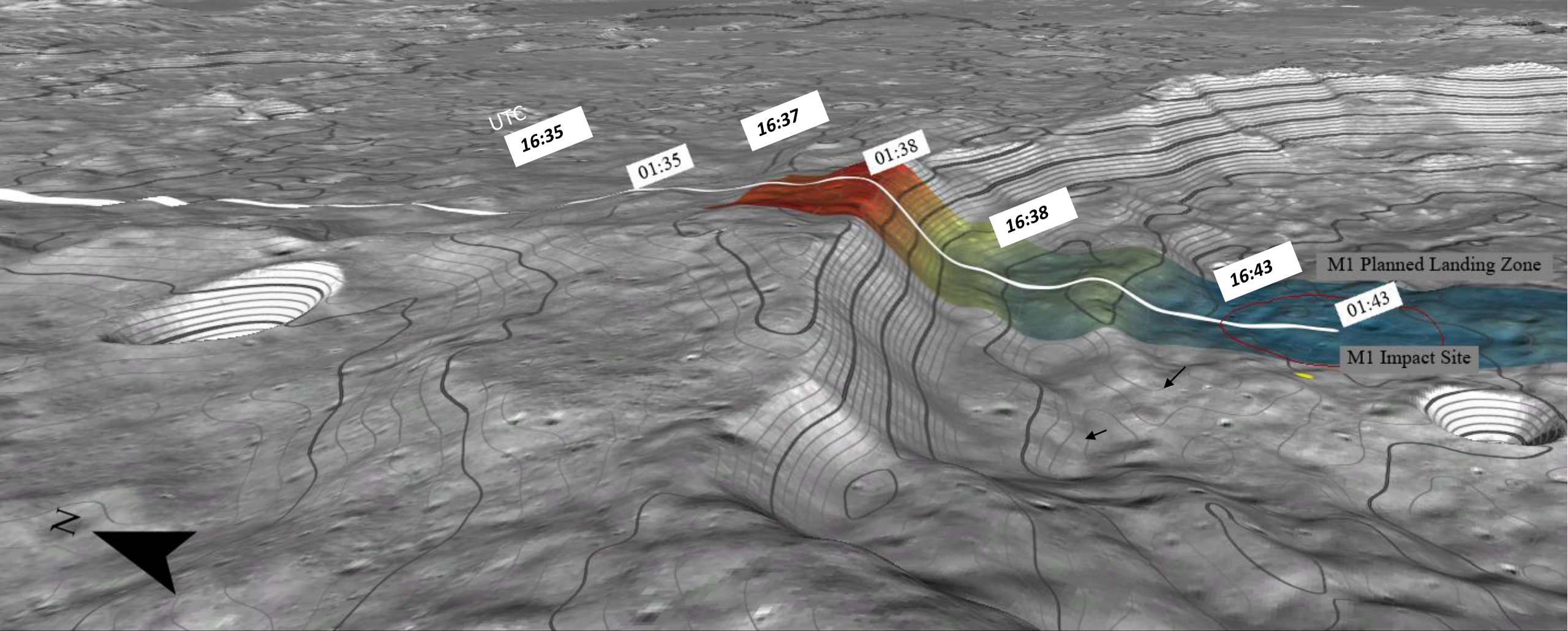
失敗の要因は「高度の誤認識」：想定外の高度変化をセンサー異常と捉えてしまったことが問題。当不具合は、ミッション2では既に修正対応済み



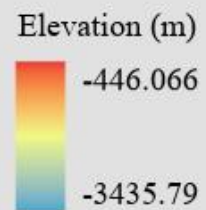
- 月面着陸直前、高度センサーが瞬間的に急激な高度変化を感知
- システムはこれを異常による誤情報と判断し、以降、センサーによる高度情報を採り入れず航行



- 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

ミッション1とミッション2の総称である「HAKUTO-R」は、月面着陸達成に向けた研究開発プログラム。同一の月着陸船を使用し、技術成熟度の向上を目指す



HAKUTO-R

ミッション1



- ハードウェア：RESILIENCEランダー
- 打上げ：2022/12/11
- 月面着陸：2024/4/26 未完
- 自社ハードウェアが宇宙空間で機能することを実証

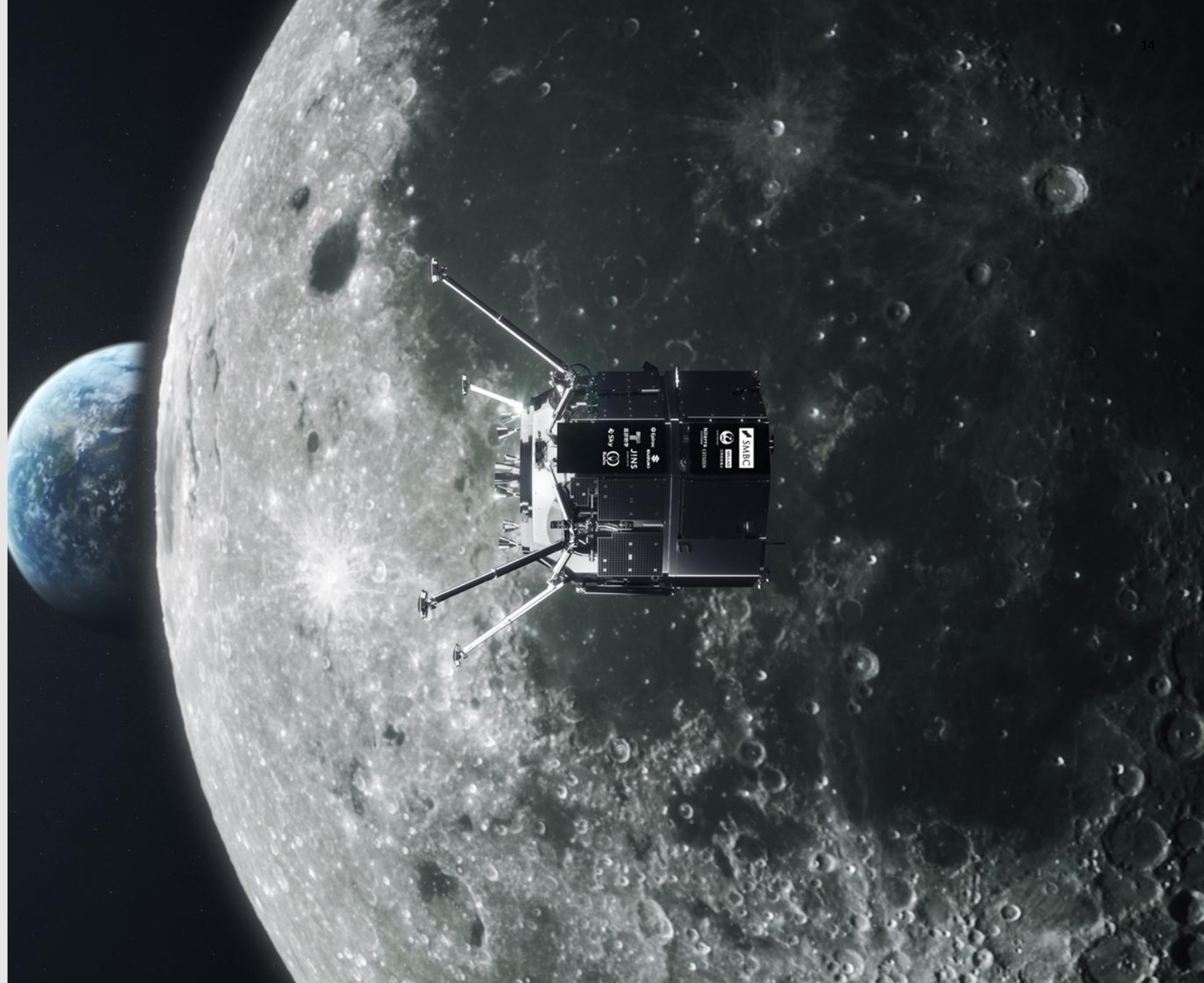
ミッション2



- ハードウェア：RESILIENCEランダー + TENACIOUSマイクロローバー
- 打上げ：2025/1/15
- 月面着陸：最速2025/6/6 4:24AM (JST) 予定
- ミッション1からのデータを基に月面着陸、並びに月面探査を行う予定

2

2025年 ミッション2の 進捗



2025年（運用中）

Mission2

ミッション全体像

- 2025/1/15に打上げ、**順調にミッション運用中。2025/6/6着陸予定**⁽¹⁾
- **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
- ミッション運用中のリスクを補償する「月保険」を締結

ペイロード顧客

営業完了・輸送中

総契約金額:

約\$ **16**MM⁽²⁾

 高砂熱学

水電解装置

 1-Grain

藻類栽培装置



放射線量計

 BANDAI NAMCO

“宇宙世紀憲章”
プレート



ムーンハウス
(アート作品)

使用するランダー等

運用中

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

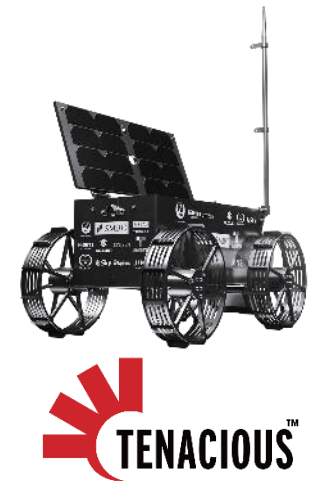
軽量かつロケット打上げ時等の
振動に耐える頑丈性を実現

重量

約5kg

ペイロード積載可能容量

最大1kg



(1) 2025/5/9時点

(2) 2025/5/9時点。数値は小数点以下切り捨てとなっています

ミッション2の進捗 - RESILIENCEランダーが撮影した動画

月フライバイで撮影された動画。2025/2/15撮影
(©ispace)



VENTURE
MOON



ミッション2の進捗 - RESILIENCEランダーが撮影した写真

“Goodbye Earth” と命名した、地球の美しさを記憶
に焼き付けた一枚。2025/2/18撮影。（©ispace）



VENTURE
MOON

2025/1/12（日本時間）

Success 1 ✓

打ち上げ準備の完了

フロリダ州米国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



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

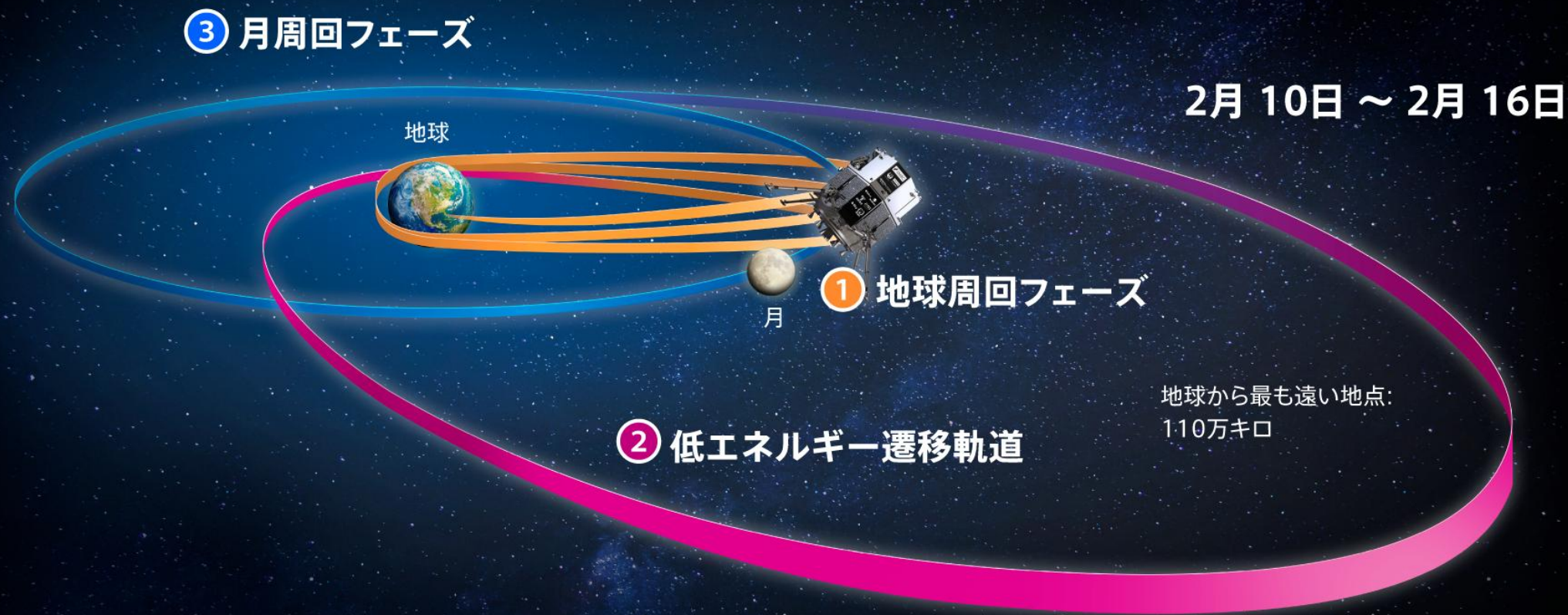


2025/1/17（日本時間）

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）

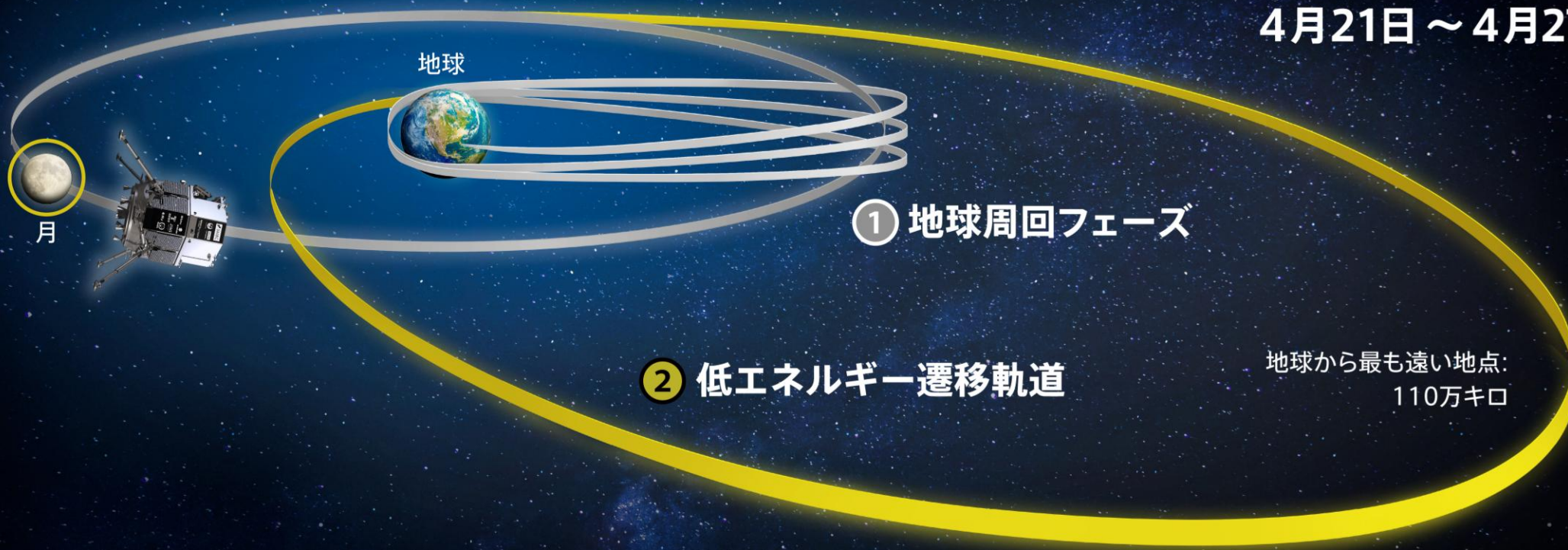
Success 6 ✓

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



2025/5/7（日本時間）

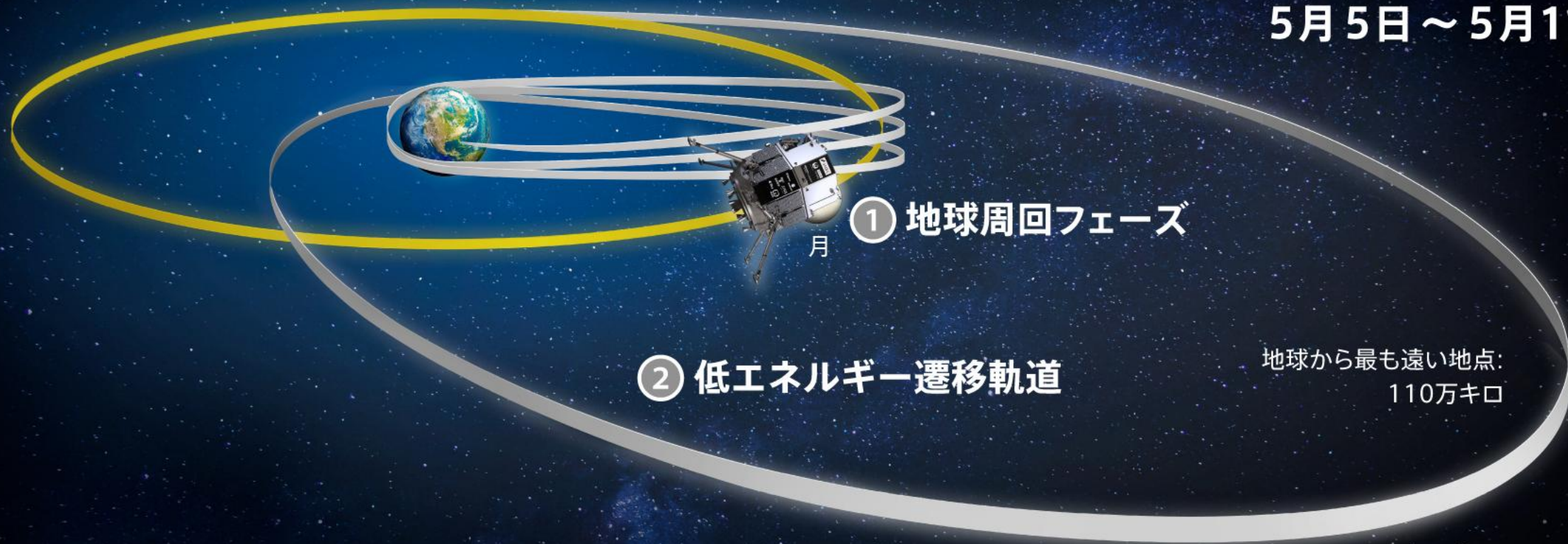
Success 7 ✓

月周回軌道への到達

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し、いよいよ月面着陸へのカウントダウンが開始！

③ 月周回フェーズ

5月5日～5月11日

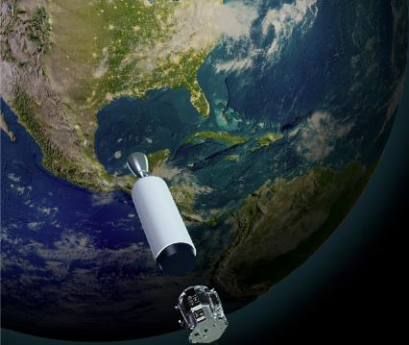


① 地球周回フェーズ

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



ミッション2 マイルストーン

ミッション2では、10段階のマイルストーンを設定し、それぞれのサクセスクライテリアを達成することを目指します。

本日時点でSuccess 7まで完了！



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

▶ **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

▶ **Success 9**
月面着陸の完了

▶ **Success 10**
月面着陸後の
安定状態の確立

ispace

※記載内容は変更となる可能性があります

SMBC × HAKUTO-R
VENTURE MOON

ミッション2
月面探査

Venture 5
▶ すべてのペイロードの運用完了

- ランダー及びマイクロローバーに搭載したすべてのペイロードの月面運用を完了する。

Venture 1
▶ ペイロード運用の開始

- ペイロードシステムの安定状態を確認し、電力供給、通信、熱管理を行いながら月面運用を開始する。

Venture 2
▶ ローバー展開

- マイクロローバーの安定状態を確認し、月面に展開する。

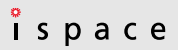
Venture 3
▶ ローバーの月面走行と通信の確立

- マイクロローバーのソーラーパネルとアンテナを展開する。
- 月面での自立走行を開始し、マイクロローバーとランダー間の通信を確立する。

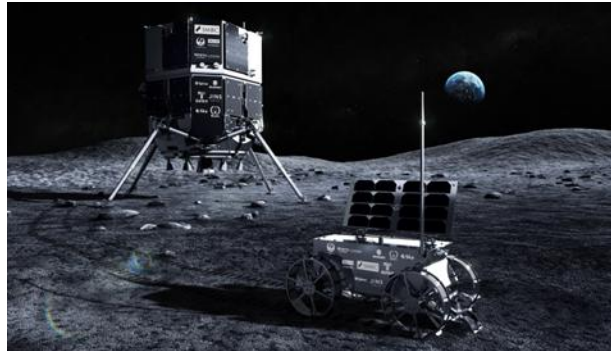
Venture 4
▶ ローバー搭載のスコップによる
月レゴリスの採取

- マイクロローバーに搭載されたスコップを用いてレゴリスを採取したことを確認する。
- NASAとの契約における第1段階、レゴリス採取を完了する。

ispaceが取り組む ビジネスとは？



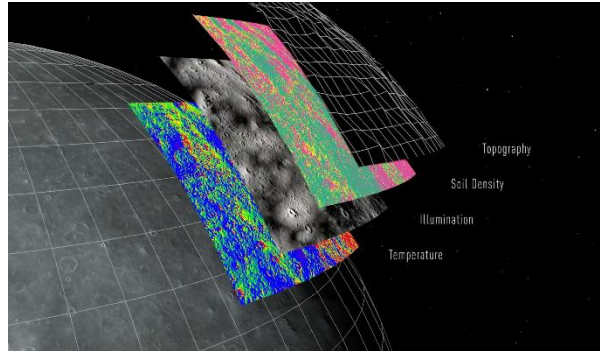
ペイロードサービスが現在のコア・ビジネス。更にデータサービスの確立を見込む



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

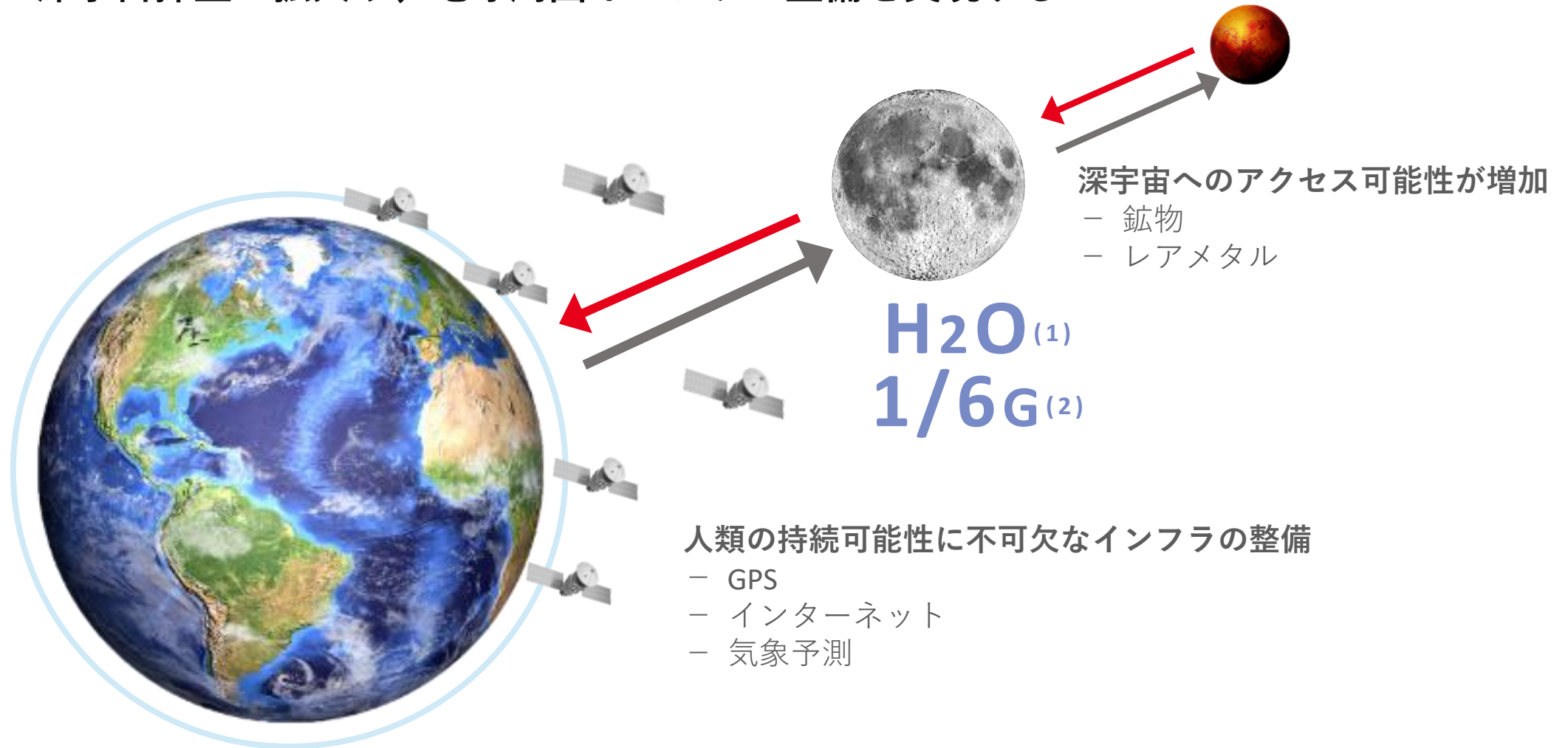
創業時から続くサービス

- 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

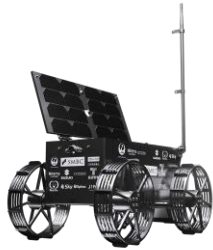


(1) 研究によると水は月に広く分布している可能性が示唆されています（例：<http://www.planetary.brown.edu/pdfs/5242.pdf>）。月面で抽出した水を水素と酸素に電気分解し、燃料源として利用できる可能性があると考えています

(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⁾

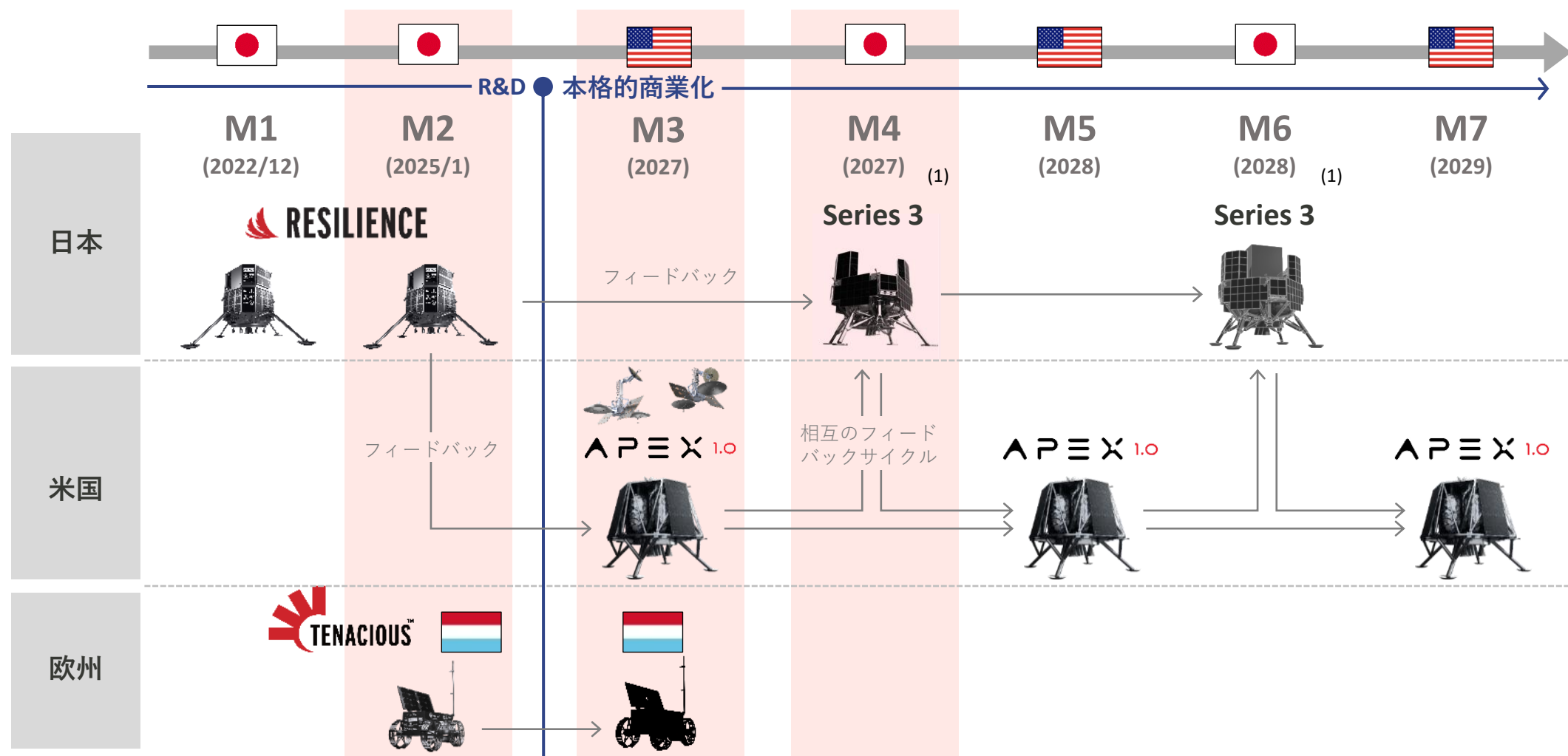
- 高さ：約3.6m
- 幅：約3.3m⁽²⁾
- 重量：約1,000kg⁽³⁾
- 積載可能容量：
最大数百kg

(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あります

(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あります

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

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

総契約金額:

約\$ **65** MM⁽²⁾

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

APEX 1.0ランダーで使用するエンジンの納品遅延が発生し、スケジュールを変更

背景：エンジン発注先の納品遅延

- APEX1.0ランダーで使用するエンジンをAgile Space Industries（以下Agile）へ発注
- Agileと当社米国法人とで協議の結果、**Agileが開発予定のエンジンが当初予定していた納期に間に合わない**ことが確定

対応策：新しいエンジンを共同開発

- Agileと米国法人とで**新エンジン「VoidRunner」を共同開発**することを決定
- Agileは当エンジンの本体部分の開発を、当社米国法人は、エンジンの出力をコントロールするバルブの開発を担当
- 当設計変更により、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

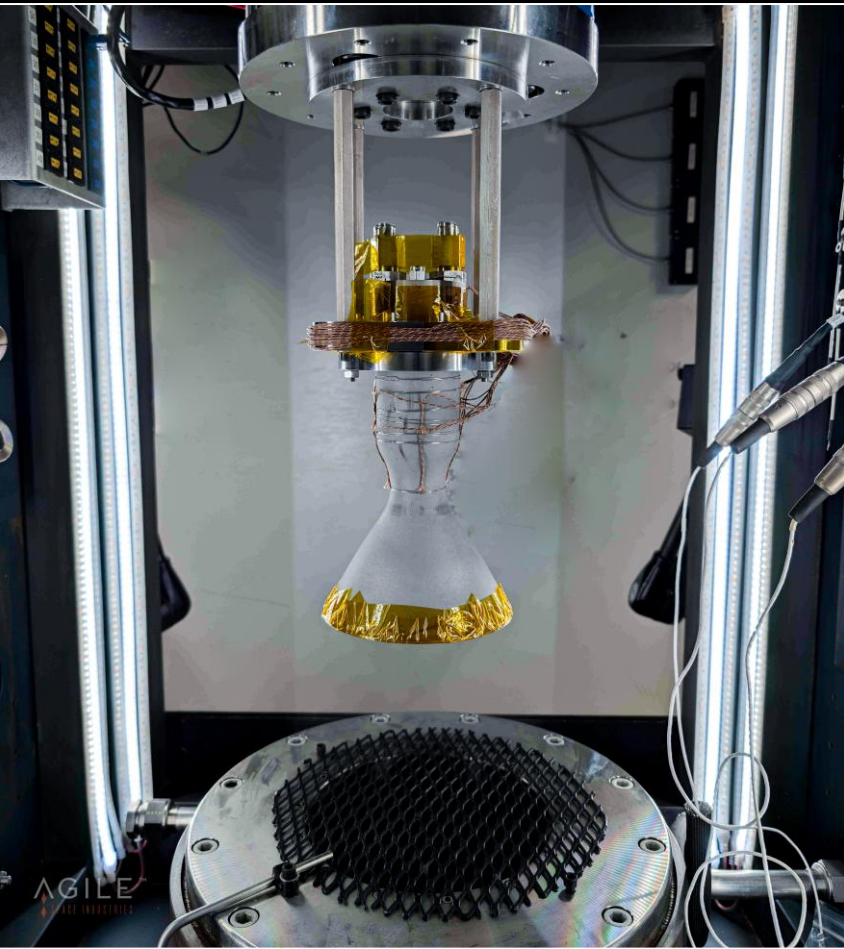
スケジュールを変更

- VoidRunnerを用いた新たなCDR⁽¹⁾実施時期を設定し、打上げ時期を約1年後ろ倒し

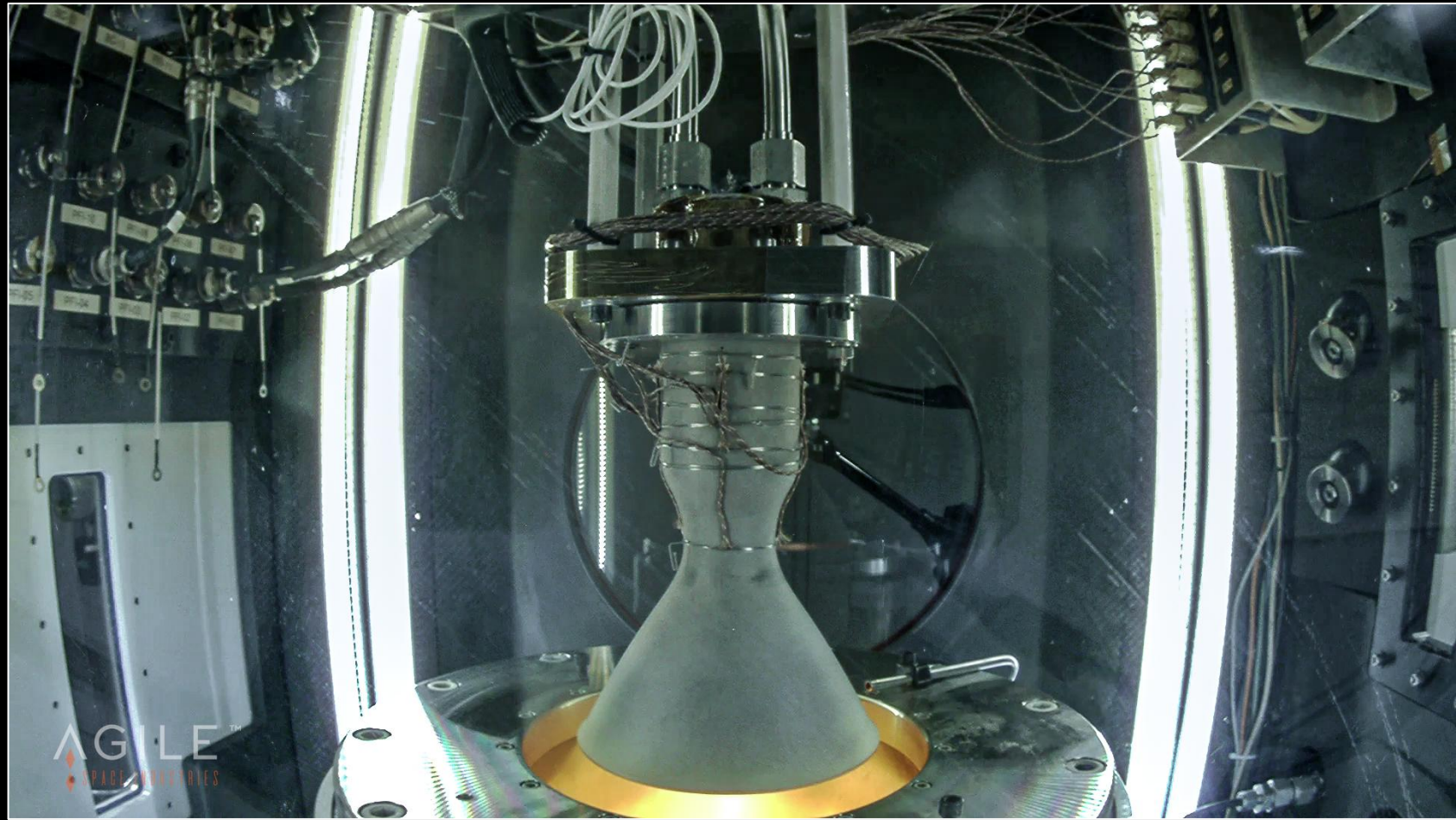
	変更前	変更後
CDR	2025年春	2025年冬
打上げ	2026年	2027年

(1) 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

Agileと共同開発中の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あります

(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



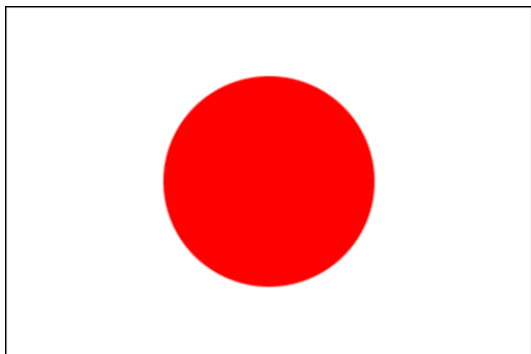
熱構造モデルでの振動試験が完了

- 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

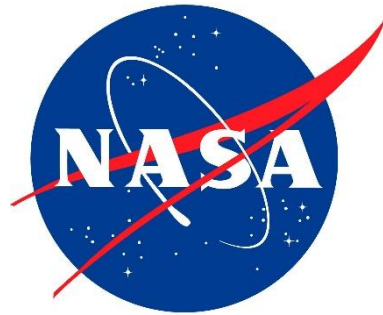


宇宙戦略基金⁽²⁾

- ・ **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

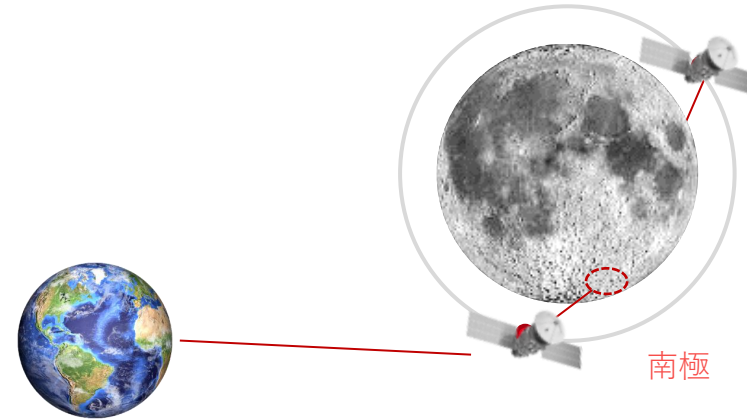
強み①強い政府からの受注：米国では、チームDRAPER⁽¹⁾の一員としてNASAより約62百万米ドルの受注が確定



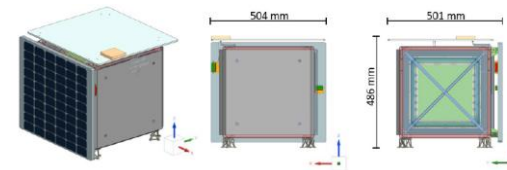
CLPS
Commercial Lunar
Payload Service

NASA CLPSプログラム

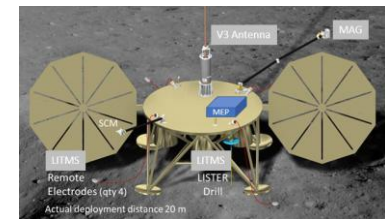
- CLPS計画に沿ってNASAは2028年までに
総額26億米ドルの発注を見込み
予算を策定（一部が実施済み）
- タスクオーダー・CP-12はその1つであり、
当社はすでに**62百万米ドル**を受注



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



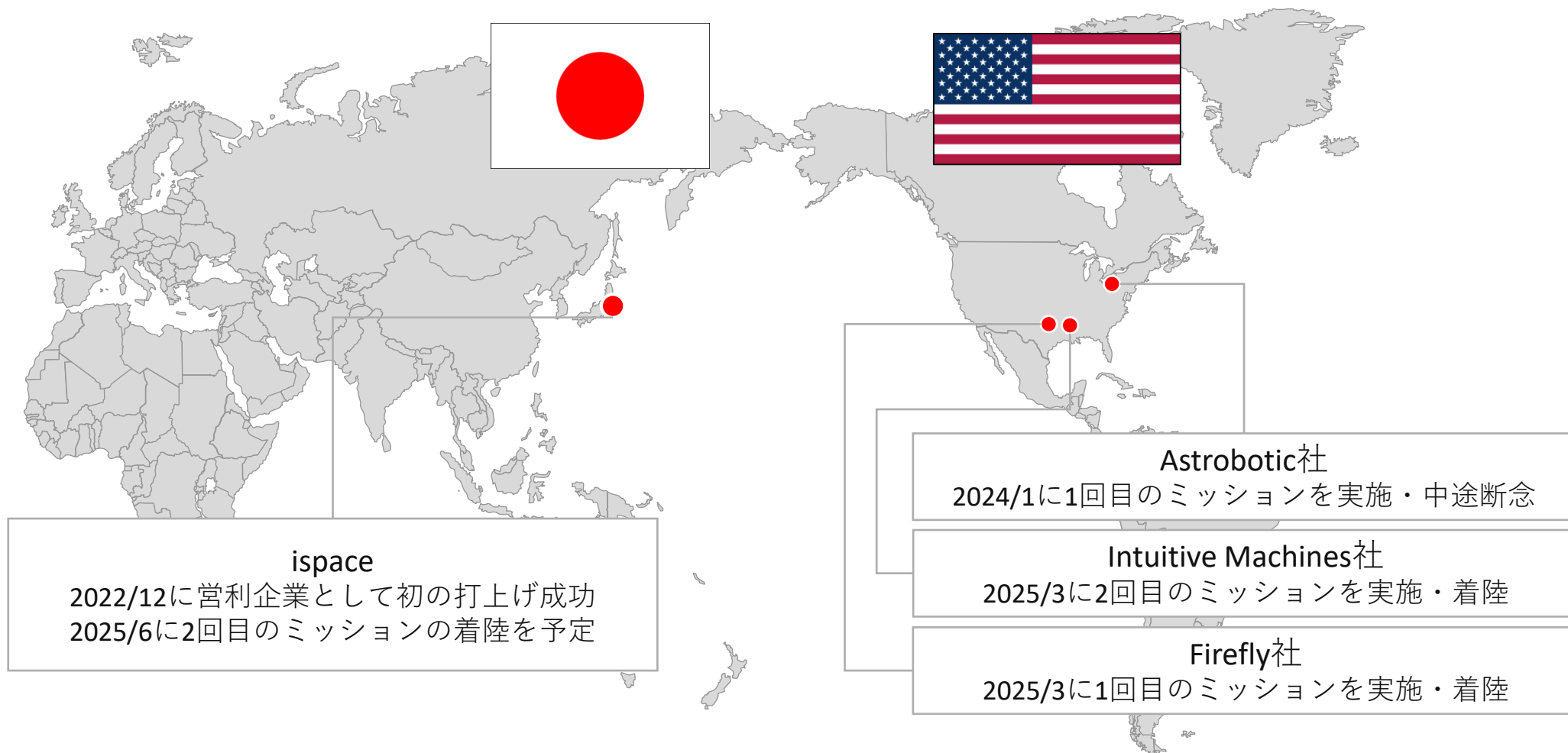
月内部温度・成分測定装置、
月表面電磁波測定装置

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

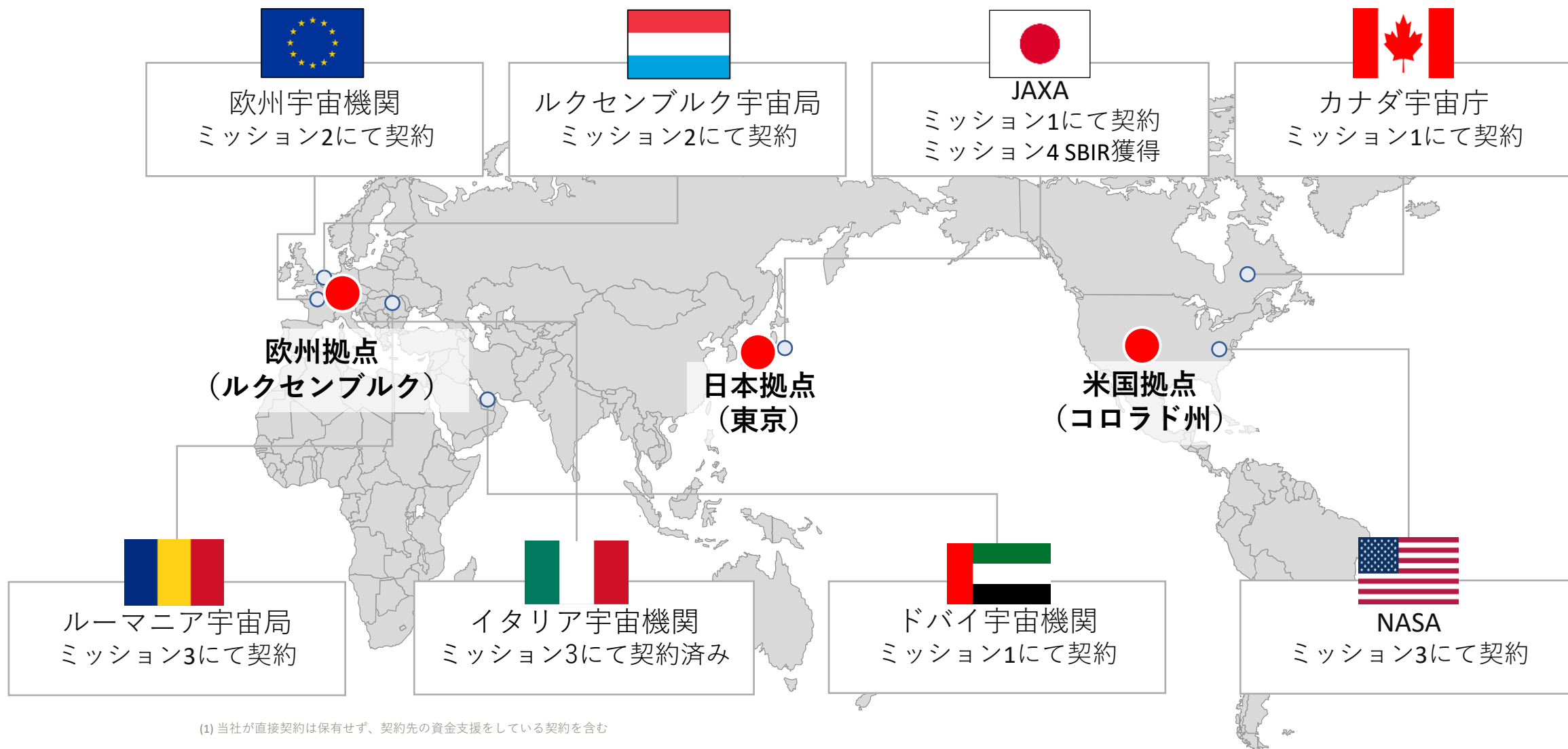
(2) 記載内容は契約の一部。イラストは「NASA CP-12 RFP Document (Appendix A)」より

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

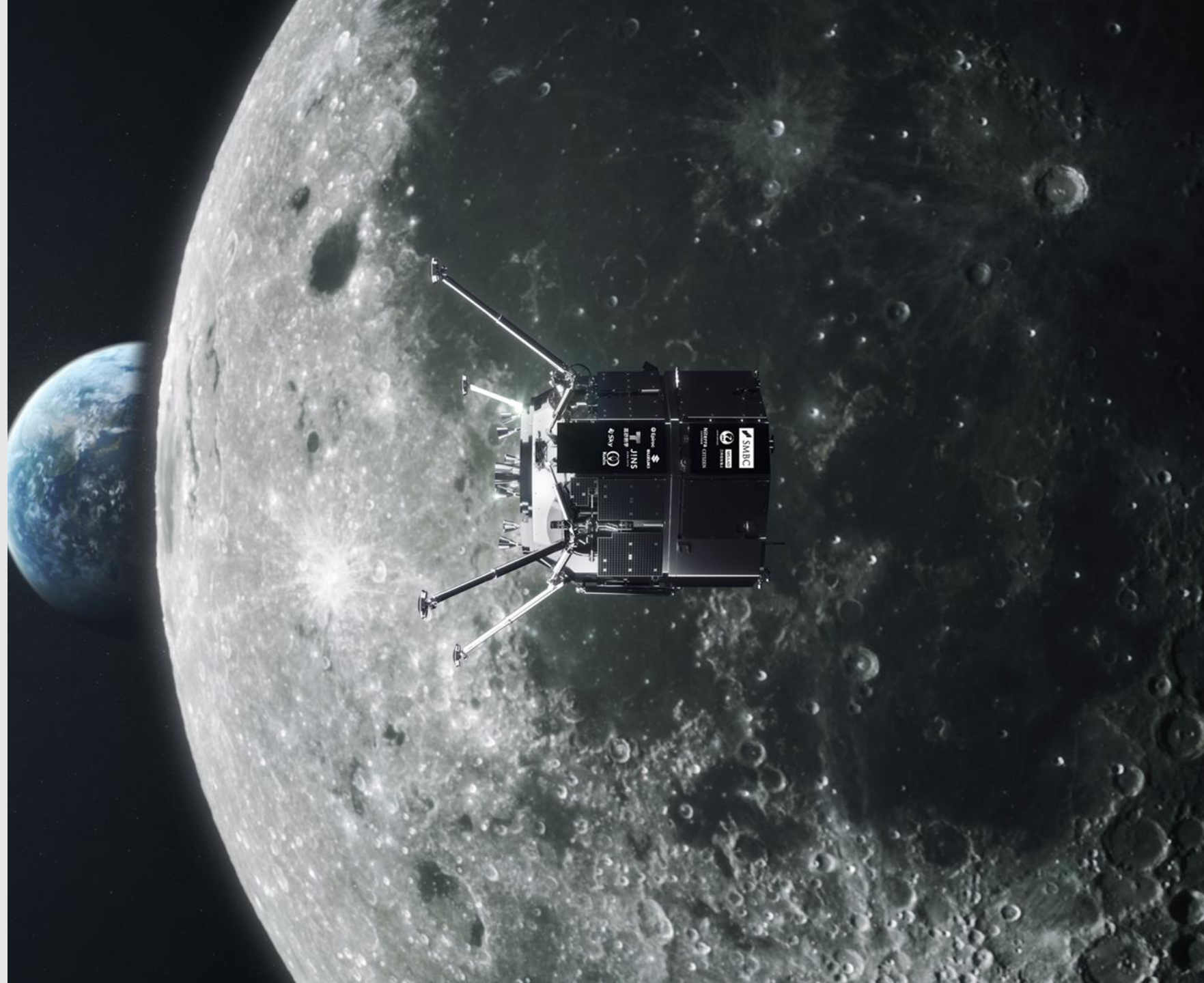


経営執行メンバー（CXO）

- 上段左より：代表取締役CEO 袴田武史、取締役 & CFO 野崎順平、欧州拠点CEO Julien-Alexandre Lamamy、CTO 氏家亮
- 下段左より：CRO 斉木敦史、米国拠点CEO Ronald J. Garan Jr.、CPO 今村健一

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

