

**ispace と韓 UEL 社、2028 年の月面着陸ミッションで
二輪月面探査ローバーを輸送するためのペイロードサービス契約（PSA）を締結**

株式会社 ispace（東京都中央区、代表取締役：袴田武史、以下 ispace）（証券コード [9348](#)）は、このたび、韓国の宇宙ロボティクスおよび宇宙探査企業である Unmanned Exploration Laboratory（以下 UEL）との間で、韓国初となる二輪月面探査ローバーを月面へ輸送するためのペイロードサービス契約を締結したことを発表しました。本契約に基づき、ispace は 2028 年に予定している新ミッション 3（旧ミッション 4）において、新ランダーモデル「ULTRA」に UEL が開発する二輪月面探査ローバーをペイロードとして搭載し、月へ輸送する予定です。



ispace 新本社にて行われた署名式にて、UEL CEO の Jaeho Lee 氏（左）および株式会社 ispace 代表取締役 CEO & Founder の袴田武史（右）

UEL が開発する二輪月面探査ローバー「SCARAB」は、約 2 kg の超小型ローバーであり、本ミッションでは技術実証を通じた宇宙実績（スペースヘリテージ）の確立を目的としています。初号機的主要なミッションは、月の昼間における画像データ取得です。SCARAB ローバーは、2 台

のカメラを用いた「ランダー・セルフイー・ローバー」構成により、ランダーおよびその搭載ペイロードを撮影し、高精度な3次元画像を生成することで、月面探査システム全体の検証を行います。

また、SCARAB ローバーには、約200gまでのペイロードを搭載可能です。ローバーはシンプルな「クイック・リリース」機構により月面に展開される予定で、この設計により、複雑な構造を排除し、全体的な軽量化を実現しています。同ローバーは、韓国の将来の月面探査ミッションに向けた初期の技術実証において、重要な役割を担うことが期待されています。

ispace は UEL と 2024 年 10 月に本ミッションに向けた最初の覚書を締結^{*1}し、協議を開始しました。その後、2025 年 10 月には、UEL が開発する二輪月面探査ローバーを最大 2 台、月面へ輸送するためのペイロードサービス中間契約を締結^{*1}し、今回の正式契約に至っています。本契約は、約 2 年にわたり積み重ねてきた日韓協業の成果として、両社の関係深化を示すものです。

^{*1} 関連プレスリリース <https://ispace-inc.com/jpn/news/?p=6212>
<https://ispace-inc.com/jpn/news/?p=7938>

今後も ispace と UEL は、将来の月ミッションにおいて、後続の月面探査ローバーの輸送契約について継続的な検討を続け、両社でシスルナ経済圏の発展および月面のモビリティサービス拡大を目指してまいります。

■ 株式会社 ispace 代表取締役 CEO & Founder 袴田武史のコメント

「このたびの、UEL とのペイロードサービス契約は、日本と韓国の宇宙探査企業が連携して、世界に向けて月面での技術実証を示していく、ispace の協調的かつ段階的なアプローチを示すものです。今後も、機動力のある月面へのペイロードサービスを提供していくことで、世界中のパイオニアによる技術実証を力強く支えてまいります。」

■ Unmanned Exploration Lab, inc. CEO, Jaeho Lee 氏のコメント

「本契約により、UEL は民間主導による月面ミッションを実施する、韓国初の企業となることを目指しています。また、当社の技術的な成熟度をグローバルな宇宙市場に示すとともに、新たなビジネスモデルの有効性を実証します。

UEL は、さらに、将来の有人月ミッションに向けて、有益なデータを取得するロボティクスミッションを通じ、人類の深宇宙探査および火星探査への活動も支援していきます。加えて、宇宙における極限環境での生存に向けて開発した技術を、地球上の過酷な環境下におけるモビリティソリューションへ応用することも目指してまいります。」

■ 株式会社 ispace (<https://ispace-inc.com/jpn/>)について

「Expand our planet. Expand our future. ~人類の生活圏を宇宙に広げ、持続性のある世界へ~」をビジョンに掲げ、月面資源開発に取り組んでいる宇宙スタートアップ企業。日本、ルクセ

ンブルク、アメリカの 3 拠点で活動し、現在約 350 名のスタッフが在籍。2010 年に設立し、Google Lunar XPRIZE レースの最終選考に残った 5 チームのうちの 1 チームである「HAKUTO」を運営した。月への高頻度かつ低コストの輸送サービスおよびデータサービスを提供することを目的とした小型のランダー（月着陸船）と、月探査用のローバー（月面探査車）を開発。民間企業が月でビジネスを行うためのゲートウェイとなることを目指し、新たに月周回の自社衛星を活用した、通信・測位を中心とするルナ・コネクトサービスの提供も目指す。2023 年には民間企業として世界で初めて月面着陸に挑戦するミッション 1 を実施。2025 年にはミッション 2 を実施し、月周回までの確かな輸送能力や、ランダーの姿勢制御、誘導制御機能を実証することが出来た。最速 2027 年には新ミッション 2.5 として月周回衛星 1 基を月周回軌道へ投入することを予定。2028 年ⁱには、経産省の SBIR 補助金を活用し、日本拠点が主導で開発を進めるランダーモデル「ULTRA（ウルトラ）」による新ミッション 3（旧ミッション 4）の打ち上げを予定しており、続く 2029 年ⁱⁱには南極近傍への高精度着陸を目指す新ミッション 4（旧ミッション 6）の打ち上げを予定している。さらに、米国拠点が主導する新ミッション 5（旧ミッション 3）（正式名称：Team Draper Commercial Mission 1）の打ち上げは 2030 年ⁱⁱⁱを予定しており、NASA が行う「アルテミス計画」にも貢献する計画。

ⁱ 当該打ち上げ時期については 2026 年 3 月時点の予定であり、今後変更する可能性があります。なお、当社が補助対象事業として採択された SBIR（Small Business Innovation Research）制度の公募テーマ「月面ランダーの開発・運用実証」の事業実施期間が原則として 2027 年度とされており、SBIR 制度に基づく補助金の対象となるミッション 4 は、当初 2027 年中の打ち上げとして経済産業省及び SBIR 事務局と合意しておりましたが、2026 年 3 月時点では当社内の開発計画上、2028 年内の打ち上げとなることを見込んでおります。本変更については今後、関係省庁及び SBIR 事務局と調整中の段階であり、最終的には経済産業省により正式に計画変更が認可されることとなります。

ⁱⁱ 2026 年 3 月時点

ⁱⁱⁱ 本米国ミッションは当社が Team Draper の一員として NASA の CLPS タスクオーダー CP-12 に採択されているミッションであり、新スケジュールの下での CP-12 実行に関しては NASA からの正式な承認待ちとなります