

# 9. 推進部会での助言に対する検討結果

No	評価における助言	検討結果
1	ロケット技術は、国の安全保障に係る技術でもあり、国としての自在性が重要であり、部品及び方式の選定等にあたっても、その点を十分考慮するべきである。	重要技術については国産品を使用する計画であり、自在性を確保している。
2	小型衛星に柔軟に対応するため、高頻度打上げの実現を徹底的に追求することを望む。	M-Vロケットに比べて打上げコストを低減するとともに射場作業期間を短縮することにより高頻度打上げの実現を追求している。
3	開発研究を進めるに当たっては、M-Vロケットに関わる技術的・人的経験の蓄積が、JAXA内および関連メーカー内において、適切に継承されていくことが重要である。	M-Vロケットの開発と打上げを経験したJAXAとメーカーの技術者が中心となり、そこに新たなメンバーが加わって開発を進めることにより、技術や経験を継承していく。
4	開発研究の当初から、信頼性に関わるエンジニアや、射場で実際に打上げに関わるエンジニア等、現場経験の豊富な先人の知見を生かしていくべきである。	開発研究の当初から、信頼性に関わるエンジニアや打上げなどの現場経験豊富なエンジニア等、現場経験の豊富な先人の知見を生かしてきた。開発移行後も継続する。

平成19年8月27日宇宙開発委員会推進部会資料  
推進7-2-3「次期固体ロケットプロジェクトの事前評価結果」

# 9. 推進部会での助言に対する検討結果

No	評価における助言	検討結果
5	効率の良いシステムの設計を行うためには、システム全体の立場からのすり合わせが重要なことから、まず全体システムの設計を行い、そこを出発点として各要素の仕様を固め、設計を進めてゆく基本を実現していくべきである。また、運用性、整備性の良いロケットを設計することが、コスト低減のキーの一つであることから、設計当初から運用担当、設備担当も加えてシステム設計を行うことが必要である。	左記のとおり、まずはシステム設計を行い、そこを出発点として各要素の仕様を固めるという基本を徹底している。また、設計当初から運用担当、設備担当も加えてシステム設計を行っている。
6	搭載系のネットワーク化及び自己診断機能等については基幹ロケットにも将来採用され得る技術なので標準化を念頭に置いた開発研究を望む。	基幹ロケットにも将来適用される技術として、高速シリアルバス化、点検の自動化・自律化、火工品回路点検機能の機体搭載化の研究開発を実施した。ただし、高速シリアルバス化は輸送系共通研究として継続実施する。
7	打上げ作業の効率向上を目指していくつかの新しい技術を取り込むとのことであるが、これらについては単に信頼性だけでなく、故障修理などの保守性や保全性についても設計要求を明確にするなど、稼働率の向上を目指すことを望む。	新しい技術であるモバイル管制システムでは汎用性のあるコンピュータを使用する要求を設定した。これにより保守・保全のしやすいシステムとしている。

# 9. 推進部会での助言に対する検討結果

No	評価における助言	検討結果
8	研究開発をおこなうにあたっては、Mシリーズロケットにおける作業方法の長所を生かしつつ、JAXAの航空宇宙のスタンダードに基づいた技術標準、技術管理プログラム管理に基づいて開発を行うべきである。	Mシリーズロケット開発と同じJAXAインテグレート方式での開発とし、かつ、モータ地上燃焼試験をJAXA主体で実施することにより技術継承と開発コスト低減を同時に実現する。また、技術標準、技術管理、プログラム管理についてはHシリーズロケット開発と同じJAXAスタンダードを適用する。
9	我が国独自の固体ロケットシステムの技術力、人材の維持、継承において支障のないスケジュールを設定するよう留意するべきである。	M-Vロケットの最終打上げから4年以上経過しており、固体ロケットシステム技術を維持・継承するためには本プロジェクトのすみやかな開発移行が必要である。
10	リスク管理は、どのようにしたら事前に出来るだけのリスクを洗い出すことが可能か、突然問題が発生した場合それを如何に迅速に処置するか、の二点が重要である。前者に関しては、設計と開発計画がある程度固まった時点で、後者に関しては非常用対策を常に考え、またスケジュールに反映して行くことが必要である。	左記のとおり、基本に忠実にリスク管理を実施している。

# 10. まとめ

- 小型衛星のニーズ分析及びベンチマーク結果を基にイプシロンロケットの目標及びその成功基準を明確にした。また、この目標に対応したイプシロンロケット実現に向けた開発方針を設定した。
- H2A用SRB-Aの採用やM5・H2A技術を最大限活用し、開発資金を低減しつつ信頼性向上を図った機体システムをイプシロンロケットのベースラインとして選定した。
- 選定した機体システムの既存技術・新規技術の識別を行い、技術成熟度分析の結果を踏まえ、必要な確認試験を設定し開発計画に反映した。
- 開発研究段階までに識別したリスクに対する対策を実施するとともに、開発フェーズで処置すべき課題とその対処方針を設定した。処置すべき課題については、その対処に要するコスト・スケジュールを開発計画に反映した。

# 付 錄

# 付録. 全体スコープ

## —開発研究移行評価前の経緯—

平成19年8月SAC評価資料

- 宇宙航空研究開発機構は平成10年2月に初号機を打上げて以降、平成18年9月に7号機で太陽観測衛星「ひので」を打上げるまで、合計7機のM-Vロケットを打ち上げた。
- 「ひので」に続く科学衛星として平成22年に金星探査衛星（PLANET-C）の打上げを計画しているが、これをM-Vロケットで打上げるには、4年間の設備等の維持費等、多額の経費を要する。
- 一方で、宇宙科学におけるプロジェクトの規模について宇宙開発委員会 計画部会の元に設置された宇宙科学ワーキンググループにおいて審議され、平成19年1月29日の計画部会にて、以下の方針がとりまとめられた。

『従来M-Vロケットによる打上げを前提とした中型科学衛星計画を中心としていたものを、中型計画に加えて、国際協力を前提とした大型計画と、機動的で迅速に成果を挙げられる小型計画の積極的な推進により、ニーズに即した多様な規模の計画を展開するよう指向すべき。』
- 中型計画に加えて小型計画を積極的に推進するという宇宙科学の計画方針には、M-Vロケットを継続して運用するよりも、機動的・迅速かつ低コストの小型ロケットとH-IIAロケットの組合せで対応する方が、効果的、効率的であり、中型計画のミッションもより充実したものになる。

これらの背景を踏まえて、宇宙開発委員会 計画部会の元に設置された輸送系ワーキンググループにて固体ロケットシステム技術の維持方策について審議され、平成19年2月27日の計画部会にて、以下の方針がとりまとめられた。

『M-Vロケットの開発・運用を通じて得た知見を継承し、基幹ロケットと基盤、機器を共通化するなどの設計思想の下「次期固体ロケット」を開発し、小型衛星への柔軟、効率的に対応することで固体ロケットシステム技術の維持・向上を図る。なお、次期固体ロケットの開発に伴いM-Vロケットの運用を終了する。』

## —開発研究移行評価前の経緯— (政策的位置づけ:総合科学技術会議)

### ●我が国における宇宙開発利用の基本戦略

(平成16年9月9日 総合科学技術会議)

- 固体ロケットシステム技術は、我が国独自の技術の多くの蓄積があり、即時打上げ要求に対応可能な特徴を持つ技術として、我が国がその自律性を確保する必要がある。M-Vロケットについては、技術開発は終了した、打上げ実績のあるロケットであることを踏まえ、固体ロケットシステム技術の維持を図るとともに、我が国の小型衛星(科学衛星を含む)打上げ手段を確保するため、当面運用を継続する。なお、固体ロケットシステム技術の維持方策としては、M-Vロケットのみによる対応だけではなく、H-IIAロケット固体ロケットブースタの技術維持による対応や、M-Vロケットのコスト削減方策の検討を含め将来における民間移管の可能性を視野に入れた対応の検討が必要である。

### ●第3期科学技術基本計画 分野別推進戦略(フロンティア分野)

(平成18年3月28日 総合科学技術会議)

- 重要な研究開発課題の概要:M-Vロケット
- 研究開発目標(計画期間中の研究開発目標)  
2010年度までに、固体ロケットシステム技術の維持方策を明確にするとともに、我が国の自律性の確保のため、即時打上げ要求に対応可能な特徴を持つ技術として、固体ロケットシステム技術を維持する。【文部科学省】
- 成果目標  
2010年度までに世界トップレベルの打上げ成功率90%(20機以上打上げ実績において)を達成し、我が国が必要な衛星を必要に応じて独自に打ち上げる能力を確立する。また、中小型から大型の衛星の打上げに対応できる能力を維持・確立する。【文部科学省、経済産業省】

## —開発研究移行評価前の経緯— (政策的位置づけ:宇宙開発委員会)

### ●宇宙開発に関する長期的な計画

(平成15年9月1日 総務大臣・文部科学大臣・国土交通大臣)

- M-Vロケットについては、政府としての技術開発を終了し、大型固体ロケット技術を確立した。これまでの技術成果を有効に利用し、打上げウィンドウなどの打上げに当たって厳しい条件を有する科学衛星について、引き続き、全段固体ロケットとしての優位性を活かした打上げを行うなどにより、固体ロケット技術の維持を図る。その際例えば、H-IIAロケットの固体推進系との共通化等により、打上げコストの低減に努めることが望まれる。なお、科学衛星の打上げ手段については、将来において国内での他の代替手段が信頼性等の観点から確立した時点で、改めて検討を行う。

### ●宇宙開発委員会計画部会輸送系ワーキンググループ (平成19年1月まで)

- 固体ロケット固有の技術の向上を図りつつ「次期固体ロケット」を開発し、小型衛星へ柔軟、効率的に対応することが適切
- 本ロケットの開発は、宇宙科学にとって有用な輸送手段を提供するという意味で極めて重要であるのみならず、ロケット工学の発展を図るもの
- 短期間・低コストの打上げオペレーションや、簡素性を徹底的に追求した射場設備などの新しい設計思想を採用し、単なる既存コンポーネントの組合せでは及ばない高品質のシステムを構築するとともに、革新的な運用性の向上を目指す
- 基幹ロケットと基盤（技術、技術者、技能者、設備）、機器を共通化するなどにより、短期、低コストでの開発や、基幹ロケットと一体となった信頼性向上、コストダウンを図る

# 付録. 全体スコープ

## －開発研究移行評価の結論－

「宇宙開発に関する重要な研究開発の  
次期固体ロケットプロジェクトの事前評価結果」(抜粋)  
平成19年8月27日宇宙開発委員会 推進部会

### 4. 次期固体ロケットプロジェクトの事前評価結果

#### (1) プロジェクトの目的(プロジェクトの意義の確認)

次期固体ロケットプロジェクトは、小型衛星計画への対応及び固体ロケットシステム技術の維持・向上を目的としている。

本プロジェクトは、基本戦略や長期計画等に規定されているわが国における宇宙開発利用全体の意義、目標及び方針等を踏まえるとともに、その目的は、次期長期計画の検討の一環として実施された輸送系ワーキンググループの結論に的確に対応するものと認められる。

さらに、固体ロケットの長所を生かし、システム構成と運用を簡素化することで、小型衛星の打上げに適した、信頼性が高く、運用性、経済性に優れた小型ロケットを開発することを目的としており、具体的に示された多岐にわたる小型衛星のニーズに対応するものと認められる。

固体ロケット技術の継承という面からも、開発経験の継続による人材育成が期待できることから意義が大きく、本プロジェクトの目的は適切である。

# 付録. 背景及び位置付け

## 小型科学衛星計画を推進する上での小型固体ロケットの必要性

### 【宇宙科学ミッションの特徴】

- 特殊な投入軌道
- 限定された打上げ可能期間
- 狹い打上げウインドー(打上げ可能時間帯)
- 地上環境下でセンサが劣化  
(液体ヘリウム等冷媒の搭載や高真空度を維持する必要)
- 地球大気科学では、環境変動を短い準備期間で迅速かつ継続的に観測することが必要(プラズマ、温暖化ガス、雲量などを観測好機に地球表面全体にわたって調査)



- 観測好機を逃さないための打上げロケットへの要求
  - 単独打上げを基本
  - 観測決定後、短期間の準備で打ち上げる「即応性」
  - 衛星の準備完了後速やかに打ち上げる「即応性」
  - ローラブル発生後、迅速に回復する「機動性」

### 【固体ロケットの特徴】

- 「即応性」、「機動性」は液体ロケットのそれを凌駕
- 大型の衛星には技術的・経済的に対応困難

小型の科学衛星には、小型の固体ロケットによる対応が最適

### 【我が国の宇宙科学研究推進の基本方針】

- 迅速・高頻度の成果創出を目的とする「小型科学衛星シリーズ」計画の推進

### 【参考:他分野における小型衛星の重要性】

- 先進的技術の軌道上実証への活用
- 小型衛星の活用による衛星実利用分野の成果拡大
- アジア等発展途上国に対する外交ツールとしての活用

### 【世界最高性能の固体ロケット技術を保有】

- M-Vロケットにより、世界で唯一固体ロケットとして惑星探査にも活用できる等、性能面では世界最高水準の技術を獲得
- M-Vロケットは、経済性、運用性、「即応性」、「機動性」に課題を有し、打上げ事業への展開が困難

小型固体ロケットの開発

# 付録. 背景及び位置付け

## 海外小型ロケットの動向

- 海外の小型固体ロケットはICBM転用により廉価な打上げ価格を設定。近年は価格上昇の傾向。
- 商業受注実績は、打上げ能力1トン以上クラスのロコットで1機／年以下、トーラスXLで0.5機／年程度。打上げ能力0.5トンクラスのペガサスで1～1.5機／年程度。
- 欧州のベガは初期5機をESAが調達。欧洲以外の打上げロケット（多国籍企業によるロコットロケット）との価格差を考慮してVERTAプログラムによる価格低減措置を実施。
- 米国はUSAFのプログラムでミノタウルスを開発。政府需要専用であり、商業打上げは行っていない。商業打上げを行っている企業（2社）はいずれもNASAと莫大なアンカーテナント契約を締結。
- ファルコン1は打上げ能力約0.5トンでありイプシロンと衛星のターゲットが異なる。（競合しない）

# 付録. 背景及び位置付け

## 政府プログラムによる小型ロケットの動向

【欧州】(2008年 ESA bulletin 135、2005年 JAXA調べ)

- ESA Vega(Vega Research & Technology Accompaniment) プログラムとして
  - ・ 固体ロケットVEGA(LEO300kmに2.3ton)を開発中。2010年初号機打上げ予定。
  - ・ 欧洲以外の打上げロケット(多国籍企業によるロコットロケット)との価格差を考慮して補助金の支出を決定。
    - 初期5機に対して247M€ → 14M€ /機の価格設定
    - 次の5機については17M€ /機、11号機以降は21M€の価格設定に対応した補助金の支出を予定。
- ESAは、"Buy European"政策により、欧洲のロケットの価格が欧洲以外の打上げロケットよりも25%以内の高値であれば、欧洲のロケットを使用すること、としている。



【米国】

- 米軍のプログラム(USAF's Orbital/Suborbital Program)の中で
  - ・ 固体ロケットミノタウルス1(LEOに0.6ton)を開発(OSC社に委託)、即応性を狙った小型技術実証衛星(TacSatシリーズ)を打上げ。
  - ・ 打上げ能力を向上したミノタウルス4(LEOに1.7ton)を2010年4月に打上げ(サブオービタル飛行)。
  - ・ ミノタウルスロケットは政府需要専用であり、商業打上げは行っていない。
- 米空軍(DARPA)は同じくOSC社による商業用の固体ロケットトーラス(LEOに1.6ton)の開発資金を負担。



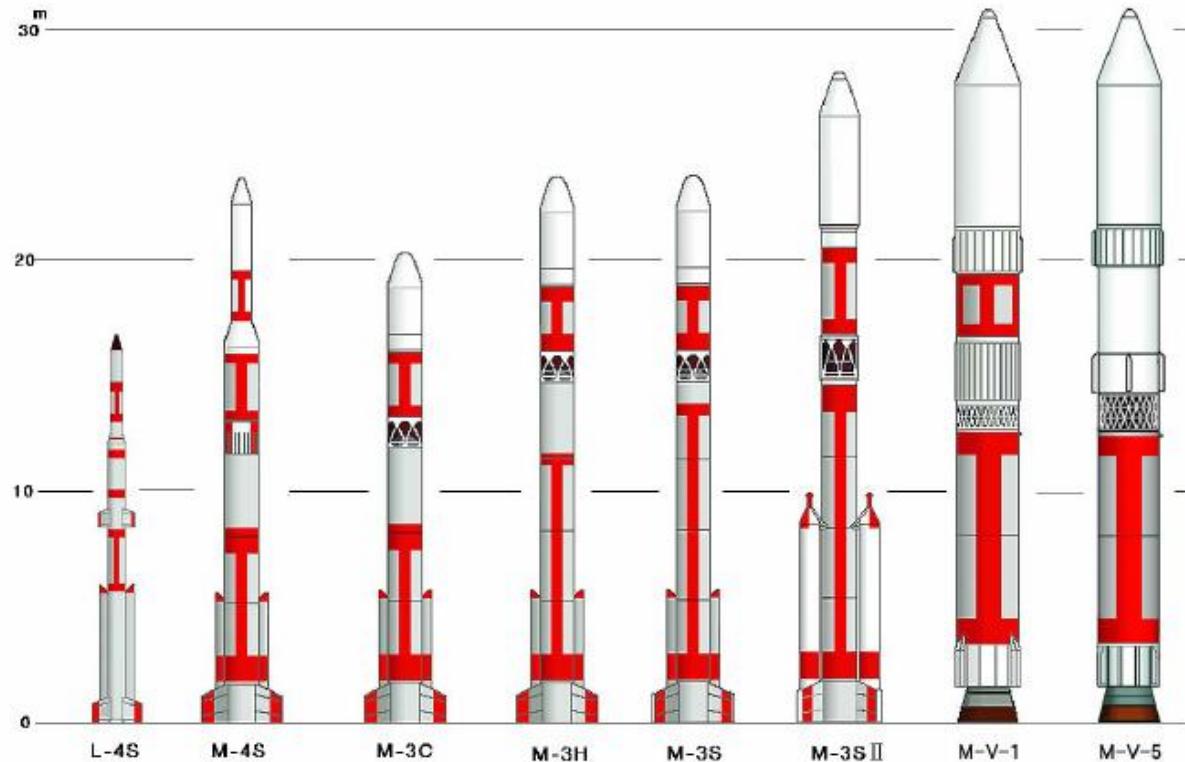
# 付録. 背景及び位置付け

## 海外小型ロケットの比較

ロケット名	ファルコン1	ペガサスXL	ミノタウルス	トーラスXL	ロコット	ベガ	
国名	米国	米国	米国	米国	露	欧州	
LEO打上能力	0. 42t	0. 44t	0. 58t	1. 46t	1. 95t	2. 2t	
初号機打上年	2006年	1990年	2000年	1994年	1990年	開発中	
打上実績	2／5 (民需は1/1)	35／40 (民需は14/15)	8／8 (全て官需)	6／8 (民需は3/5)	13／14 (民需は9/10)	— 初期5機はESA調達	
機体形態	1段	液体(ケロシン) Merlin	固体 Orion 50SXL	固体 M-55A 1 (Minuteman転用)	固体 Castor120 (Peace Keeperベースに開発)	液体(ヒドラジン系) RD-0233 (SS-19転用)	
	2段	液体(ケロシン) Kestrel	固体 Orion 50XL	固体 SR-19 (Minuteman転用)	固体 Orion 50SG or SXLG (ペガサスモータ伸張)	液体(ヒドラジン系) RD-0235 (SS-19転用)	
	3段	—	固体 Orion 38	固体 Orion 50XL (ペガサス転用)	固体 Orion 50 or 50XL (ペガサス転用)	液体(ヒドラジン系) Breeze KM (既存品活用)	
	4段	—	液体(ヒドラジン系) HAPS(option)	固体 Orion 38 (ペガサス転用)	固体 Orion 38 (ペガサス転用)	— 液体(ヒドラジン系) RD-869	
	フェアリング			ペガサス転用	既存品活用	既存品活用	
	アビオニクス			既存品活用			
	打上げ費用 (M\$)	～FY2008 *1	7	16	14. 5	25	13. 5
	FY2009～ *2	8	36～40 (※)	15	48	15	—
備考		空中発射	米空軍のOSP契約で開発。 ICBM、ペガサス、既存品の組合せ。	米空軍(DARPA)のSSLV programで開発。 ICBM、ペガサス、既存品の組合せ。			

\*1: FAA Quarterly Launch Report 1stQuarter 2009 以前 \*2: FAA Quarterly Launch Report 2ndQuarter 2009 以降、NASA予算書  
ただし、(※)はペガサスXLの実勢価格。NASA打上げサービス調達(2011及び2012打上げ予定)のプレスリリースによる。

# 付録. 固体ロケット技術発展の推移



	L-4S	M-4S	M-3C	M-3H	M-3S	M-3S II	M-V-1	M-V-5
全長(m)	16.5	23.6	20.2	23.8	23.8	27.8	30.7	30.8
直径(m)	0.735	1.41	1.41	1.41	1.41	1.41	2.5	2.5
全質量(tan)	9.4	43.6	41.6	48.7	48.7	61	139	140.4
打上げ能力(kg)	26	180	195	300	300	770	1,800	1,850