

2026年2月18日

各 位

会 社 名 株式会社 セ ッ ク
代表者名 代表取締役社長 櫻 井 伸 太 郎
(コード番号：3741 東証プライム市場)
問合せ先 取締役管理本部長 杉 山 寿 顕
(TEL. 03-5491-4770)

JAXA 宇宙探査イノベーションハブ Moon to Mars Innovation 第13回研究提案募集に共同研究先として採択内定

株式会社セック（代表取締役社長：櫻井伸太郎）は、国立研究開発法人宇宙航空研究開発機構（JAXA）宇宙探査イノベーションハブが進める共同研究「Moon to Mars Innovation」の第13回研究提案募集において、慶應義塾大学などと共同で提案・応募し、共同研究先として採択が内定しました。

研究開発テーマ

「次世代月面ロジスティクスに資する積載能力強化型物流ローバの研究開発」

将来の月面探査・活用においては、月面での運輸を支える移動ローバプラットフォーム（物流ローバ）の役割が重要になります。従来のローバは、ローバ本体の質量の10%程度の積載量を想定して設計されてきましたが、月面での本格的な活動を支えるには、より積載量の多い物資輸送手段が必要です。

本研究では、自身の本体質量を超えるペイロードの積載が可能な「積載能力強化型物流ローバ」（Enhanced Payload Capacity Rover for Lunar Surface Logistics: EPaC Rover）の実現を目指します。

まず、物流ローバの月面での利用シナリオを整理し、それに基づく機能・システム要求を策定した上で、以下の研究課題に取り組みます。研究期間の3年間で、地上で走行可能な試験モデルを開発し、デモンストレーションを実施します。宇宙仕様化に向けたギャップ、宇宙実証計画への展望、地上への技術援用の可能性について具体化します。

- ① 物流ローバのハードウェアの設計・制作、試験
- ② 物流ローバにおいて想定される故障予測と診断技術
- ③ 物流ローバに特化した自律移動技術の開発
- ④ 物流ローバのオープンプラットフォーム化とコミュニティ形成

プロジェクト体制

慶應義塾大学（実施代表機関）

株式会社たすく

コマツ

株式会社セック

パナソニックアドバンステクノロジー株式会社

特定非営利活動法人ロボットビジネス支援機構（RobiZy）

三菱重工業株式会社

国立研究開発法人宇宙航空研究開発機構（JAXA）

当社の役割

当社は本プロジェクトにおいて「物流ローバにおいて想定される故障予測と診断技術」の開発を担当します。ローバのスタック現象や電源系トラブルなど、サブシステムレベルに分割した故障予測技術について研究開発に取り組めます。

JAXA 宇宙探査イノベーションハブ Moon to Mars Innovation について

<https://www.ihub-tansa.jaxa.jp/introduction/index.html>

第 13 回研究提案募集（RFP）採択内定結果について（JAXA）

https://www.ihub-tansa.jaxa.jp/topics/RFP_announcement13.html

ニュースリリースに関するお問い合わせ先

株式会社セック 広報担当

TEL：03-5491-4770

お問い合わせフォーム：<https://www.sec.co.jp/ja/contact/contact.html>

以上