

技術開発テーマ名

[宇宙輸送システムの統合航法装置の開発](#)

実施機関名（代表機関）

三菱プレシジョン株式会社

研究代表者名

浦山 淳

技術開発課題の名称

小型・低コスト・高性能な統合航法装置および地上検証装置の開発

技術開発課題の概要

様々なロケットに汎用的に搭載可能な小型・低コスト・高性能の統合航法装置と、様々な異常飛行ケースを地上で網羅的に模擬動作させて検証を行う共通基盤的な地上検証装置を開発する。基幹ロケット飛行安全用航法センサの実績、民間小型ロケット用航法センサの開発と製造、観測ロケットによる自律飛行安全実証により得た技術をベースに以下の開発を実施する。

小型化：キーデバイスとなる GNSS 受信機、慣性計測装置、自律飛行安全計算機を内製化し、統合することにより小型化を実現。

低コスト化：民生技術活用による低コスト化を実現。

高性能化：測位衛星捕捉数の増加とマルチパス対策機能による位置精度向上、機体の異常飛行時を含めた高レートダイナミクス対応を実現。

地上検証装置：飛行ダイナミクスを模擬する GNSS/IMU シミュレータと機体の状態を模擬する機体シミュレータを連動させ、異常飛行時を含めた網羅的なロケット動作 検証装置を構築。

**座長**

(担当PO)

神武 直彦

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

**委員**

石井 信明

元国立研究開発法人宇宙航空研究開発機構 宇宙科学研究所 教授

**委員**

大野 正博

有人宇宙システム株式会社 安全開発・ミッション保証部 航空機S&amp;MAグループ 主幹

**委員**

上森 規光

HIREC株式会社 代表取締役社長

**委員**

川畑 広文

元国立研究開発法人宇宙航空研究開発機構 宇宙輸送安全計画ユニット長

**委員**

張替 正敏

国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構 アドバイザー

敬称略、座長を除き、委員は五十音順

利益相反マネジメント規程に則り、審査委員は、利益相反がある技術開発課題についての審査をしていない