



2015.1.27  
ジグソー株式会社  
<http://www.jig-saw.com>

ジグソー株式会社は、Googleによる賞金総額3000万ドルの国際宇宙開発レース「Google Lunar XPRIZE」(以下GLXP)のGLXP中間賞授賞式(米国時間2015年1月26日、サンフランシスコ)において、モビリティサブシステム中間賞を受賞した日本初の民間月面探査チーム「HAKUTO(以下ハクト)」を運営する株式会社ispace(東京オフィス:東京都港区麻布台)と、この度パートナー契約(IoTデータマネジメント・パートナー及び各種共同研究)を締結しました。両社が合意し契約締結した内容は、主に次の通りです。

1. IoT領域におけるローバーやドローン等の自動運転分野及びロボット・人工知能分野における共同研究
2. 月面探査等に関わるIoTデータマネジメント及びジグソーSapporo Control Center(以下SCC)によるミッションサポート
3. 月面探査等に関わるIoTビッグデータアナライズサポート

当社は、ispaceが運営する月面探査プロジェクトに大いなる期待を寄せており、成功に向けてIoTデータマネジメント・パートナーとしてプロジェクト成功に貢献したいと考えております。



今回中間賞を獲得した月面探査ローバー「Moonraker」 ©HAKUTO

【SCCについて】SCC(札幌コントロールセンター)は、ジグソー株式会社が保有運営するコントロールセンターで、札幌駅地下道直結の好立地において、大型スクリーン及びLEDシグナルランプにてデータを瞬時に把握。膨大なビッグデータをベースにした自動監視システム『puzzle』によるA&A機能を軸にマネジメントサービスのご提供を実施しています。

【ハクトについて】ハクトは、株式会社ispaceが運営する、日本で唯一GLXPに参加するチームです。東北大学大学院工学研究科航空宇宙工学専攻教授であり、株式会社ispace CTOの吉田和哉教授を中心とした月面探査ローバーの開発を行っています。「ハクト」: <http://team-hakuto.jp/>

XPRIZE財団とGoogleは、GLXPミッションで発生する様々な環境を再現した実地試験と分析を行い、宇宙空間でも問題なく性能を発揮できると証明されたハードウェアとソフトウェアを表彰する中間賞を設定しています。中間賞は、月面での撮影能力を評価する「イメージング」、月面ローバーの性能を評価する「モビリティ」、そして月面に着陸するための飛行および飛行制御能力を評価する「ランダーシステム」の3つの部門があります。月面探査ローバー「Moonraker」と「Tetris」を開発し、モビリティ部門の中間賞のファイナリストとしてノミネートされていたハクトは、2014年11月、12月にかけて実施した振動試験、熱真空試験、フィールド走行試験などの宇宙環境試験の結果、月面においてもGLXPミッションを達成できることを証明(※)したことで、今回中間賞受賞に至りました。※各試験の詳細レポートについては、ハクトHPをご参照ください。

【Google Lunar XPRIZEについて】Googleがスポンサーとなり、XPRIZE財団によって運営される、民間組織による月面無人探査を競う総額3,000万ドルの国際賞金レースです。ミッションは、月面に純民間開発の無人探査機を着陸させ、着陸地点から500m以上走行し、指定された高解像度の動画や静止画データを地球に送信すること。1位のチームには賞金2,000万ドル、2位のチームには賞金500万ドルが与えられます。現在、世界各国から18チームが参加しています。

【本件お問い合わせ先】  
ジグソー株式会社 (JIG-SAW INC.)  
東京本社: 東京都港区三田2-10-6-9F  
経営管理ユニット 広報担当  
TEL: 03-5442-3957