



2026年度 大樹航空宇宙実験場の 実験の計画について

2026年5月18日
宇宙航空研究開発機構



2026年度の実験計画の概要

- JAXAは、1997年から大樹町の協力を得て各種の実験を行ってきました
- 2008年には、大樹町との間で連携協力協定を締結し、大樹町多目的航空公園に置かれた「大樹航空宇宙実験場」が重要な研究拠点として位置づけられることとなりました
- 2026年度においては、主に以下のような活動を計画しています

(1) 大気球による宇宙科学研究

大気球は、宇宙への「入口」である地球大気の境界領域に長く留まることができます。また、気球では、実験機器の大きさなどの条件がロケットや衛星に比べて厳しくないなど、多くの利点があります。こうした利点を活かして、宇宙の現象を捉えたり新しい技術を実証したりする最先端の宇宙科学実験を多く行ってきました。

2026年度は、2025年度に実施を見送った実験を含め、理学観測3実験、工学実証2実験（大型気球3機、小型気球2機）を実施する予定です。

(2) 航空機や宇宙技術に関する技術研究

JAXAは、ロケット、人工衛星といった宇宙分野の活動を行うと同時に、次世代の航空機に関する研究や宇宙分野の機器の実験を行っています。

大樹航空宇宙実験場では、無人航空機や航空機の安全で効率的な運航に関する飛行実験、ヘリコプタを運航した投下系実験を行ってきました。

2026年度は、ヘリコプタおよび無人機に関する技術の飛行試験を実施するとともに、実験場の環境を生かした航空宇宙関連の技術実験を実施する予定です。

2026年度の実験計画の概要

名称		2026年									2027年		
		4月	5月	6月	7月	8月	9月	10月	11月	12月	1月	2月	3月
2026年度気球実験													
被膜に網をかぶせた スーパープレッシャ気球の模擬放球実験													
航空宇宙 技術実験	次世代空モビリティの協調的運航 管理技術の研究開発												
	LTE通信確認試験												
	災害・緊急時等の活用に向けた 小型固定翼無人機の研究開発												
	災害・緊急時等の活用に向けた 多発タンデム・ティルト翼 小型無人機の研究開発												
	空中風力発電試験												
	係留気球を利用した小型モデルの 投下実験(その2)												

大気球による宇宙科学研究

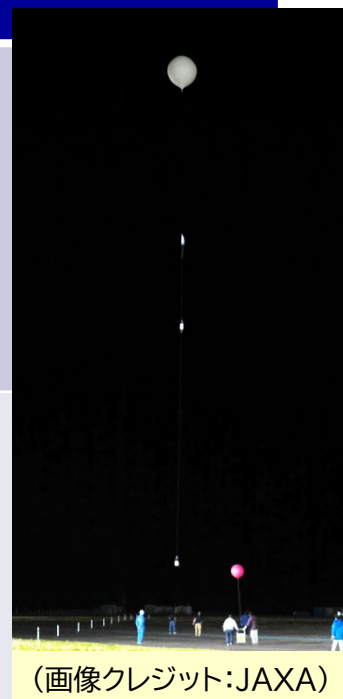


2025年度気球実験の成果(1)

2025年5月19日～9月8日に 大樹航空宇宙実験場にて 2025年度気球実験 を実施しました。

- 2025年度気球実験では 大型気球4機・小型気球4機の飛翔を計画し、うち大型3機・小型4機を実施しました。実施した全7機は計画通り飛翔し、相乗りしたピギーバック3実験を含む計10実験のデータ取得に成功しました。7機および10実験という数字は 大樹航空宇宙実験場で毎年気球実験を実施するようになった2008年以降の年間実施数として最多です。
残る1つは気象不良のために2025年度の実施を見送り、2026年度に持ち越しとなりました。
- 気球実験の「実践現場」を通じた人材育成として、2025年度も若手職員や大学院生など約50名が参加しました。いずれの実験チームでも、実験運用の最前線にて若手が中心的に活躍しました。

実施概要	成果
実験番号: BS25-02 実施日: 6月6日 使用気球: ゴム気球 飛翔目的: レーザー周波数比較による一般相対論の高精度検証に向けた基礎実験(Ⅲ-1) 学術分野: 理学 申込者所属機関: JAXA宇宙科学研究所	一般相対性理論の高精度検証に必要な地上と気球との光リンクの実現に向けた基礎実験として、飛翔中の撮像画像を用いたレーザー照射方位のリアルタイム補正などの地上局の気球追跡技術が過去2年間の気球実験実施時よりも改良されていることを検証しました。 参考: https://www.isas.jaxa.jp/topics/004024.html
実験番号: BS25-04 実施日: 8月23日 使用気球: ゴム気球 飛翔目的: レーザー周波数比較による一般相対論の高精度検証に向けた基礎実験(Ⅲ-2) 学術分野: 理学 申込者所属機関: JAXA宇宙科学研究所	BS25-02と条件を変えて実験を実施しました。 2026年度にも関連実験を実施予定です。 参考: https://www.isas.jaxa.jp/topics/004072.html



(画像クレジット: JAXA)

2025年度気球実験の成果(2)

実施概要	成果
実験番号: BS25-03 実施日: 6月12日 使用気球: ゴム気球 飛翔目的: ゴム気球を利用した剛体薄殻型大気突入カプセルの飛行試験(RERA-5) 学術分野: 工学 申込者所属機関: 北海道大学	深宇宙からのサンプルリターン実現のために開発されている薄殻型大気圏突入カプセルの低速領域における空力姿勢安定性の理解を目的に、過去3年間に実施した計4回の気球実験との対比として、質量特性を変更したカプセルの飛行試験を実施しました。 参考: https://www.isas.jaxa.jp/topics/004027.html  (画像クレジット:JAXA)
実験番号: BS25-05 実施日: 7月4日 使用気球: ゴム気球 飛翔目的: ゴム気球を利用した柔軟フレア型大気突入カプセルの飛行試験(RERA-MAW) 学術分野: 工学 申込者所属機関: 北海道大学	BS25-03と条件を変えて実験を実施しました。 2026年度にも関連実験を実施予定です。 参考: https://www.isas.jaxa.jp/topics/004044.html  (画像クレジット:JAXA)

2025年度気球実験の成果(3)

実施概要	成果
実験番号: B25-03 実施日: 6月20日 使用気球: 大型気球(満膨張体積 30,000m ³) 飛翔目的: 高精度変位計測装置の実証4 (DREAM4) 学術分野: 工学 申込者所属機関: 早稲田大学	大型望遠鏡などの大型構造物を用いた科学観測の性能向上に向けた基礎技術として開発されている大型構造物の変形をレーザーで高精度に計測する技術の実証を目的に、過去4年間に実施した計3回の気球実験にて個別に検証してきた要素技術を統合した変位計測装置システムの性能評価を実施しました。 <i>2026年度にも関連実験を実施予定です。</i> 参考: https://www.isas.jaxa.jp/topics/004032.html

B25-03 にはピギーバック実験を3つ搭載しました。
(ピギーバックも主実験と同様の公募・審査過程を経て選定されます)。

ピギーバック実験①

飛翔目的: ガンマ線バースト光学閃光監視計画と搭載スターカメラ原理実証気球実験

学術分野: 理学

申込者所属機関: 金沢大学

ピギーバック実験②

飛翔目的: 衛星メガコンステレーション時代を見据えた成層圏エアロゾルの動態調査

学術分野: 理学

申込者所属機関: 金沢大学

ピギーバック実験③

飛翔目的: ピギーバック分散配置9軸姿勢ロガー群によるラダー形荷姿の機械特性計測

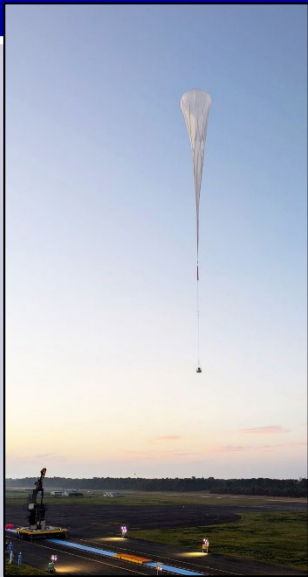
学術分野: 工学

申込者所属機関: 金沢大学



(画像クレジット: JAXA)

2025年度気球実験の成果(4)

実施概要	成果	
実験番号: B25-01 実施日: 7月8日 使用気球: 大型気球(満膨張体積 100,000m³) 飛翔目的: 改良型クライオサンプラー性能実証試験 学術分野: 理学 申込者所属機関: 東北大学	大気中の様々な気体成分を分析し成層圏の大気化学過程や力学過程の研究のために1985年以降25回の国内気球実験を含む世界各地での観測に活用されてきたクライオサンプラー(成層圏大気を大量に直接採取する装置)に関する改良を実際の成層圏大気採取によって確認しました。 参考: https://www.isas.jaxa.jp/topics/004047.html	
実験番号: B25-04 実施日: 8月31日 使用気球: 大型気球(満膨張体積 2,000m³) 飛翔目的: 皮膜に網をかぶせたスーパープレッシャー気球の飛翔性能評価 学術分野: 工学 申込者所属機関: JAXA宇宙科学研究所	大重量の観測装置を吊り下げて長時間飛翔させることを目指して開発されている皮膜に網をかぶせる手法で製作するスーパープレッシャー気球に関する, 改良された放球法の有効性の確認, 放球から回収までの一連の運用性の確認, および, 飛翔環境下での気球の展開の様子や耐圧性能を評価しました。 参考: https://www.isas.jaxa.jp/topics/004077.html	

(画像クレジット: JAXA)

(画像クレジット: JAXA)

2026年度気球実験計画(1)

2026年度気球実験では 大型気球3機, ゴム気球2機の飛翔による宇宙科学実験を実施予定です。
(実験期間: 5月18日~9月12日)

B26-01 (理学): レーザー周波数比較による光時計応用を目指した成層圏気球実験 (FLORE-SB)

極めて高精度に周波数安定化されたレーザーを大気球に搭載し, 地上のレーザーと光周波数を比較することで, 将来的に一般相対性理論を高精度で検証することを目指しています。近年急速に発展している光格子時計の技術を活用することで, 衛星軌道での検証を上回る精度での一般相対論の検証が可能となります。2023~2025年度に実施したピギーバック実験およびゴム気球実験によって, 気球位置での高精度測位, 測位演算結果に基づく地上からのリアルタイムでの気球追尾, 地上から気球への赤外線レーザー光照射によるアップリンク送信などの技術を実証しました。これらの成果を踏まえ, 第4段階となる本実験では, 気球から地上に向けたダウンリンク光送信, および, 将来の周波数比較に向けたアップリンクの送信・受光の高度化に係る技術を検証します。

FLORE-SB(フローレ-エスビー): Frequency transfer with Laser for Optical clock REsearch in Stratospheric Balloon (レーザー周波数比較による光時計応用を目指した成層圏気球実験)

(気球満膨張体積:15,000m³, 直径:34m, 搭載機器重量:97kg,
飛行高度:29km程度, PI: JAXA宇宙科学研究所)



2024~2025年度に小型気球実験として実施した成果を本実験にて発展させます

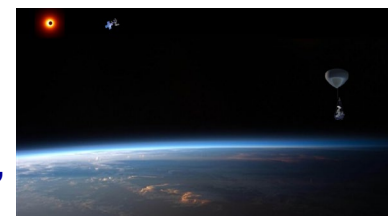
(画像クレジット: JAXA)

B26-02 (理学): 気球VLBI実験 (2025年度からの持ち越し)

気球を用いた将来のVery Long Baseline Interferometry (VLBI)電波干渉計ミッションの可能性を探るため, 電波望遠鏡の試験機を用いてフィジビリティスタディを行います。本実験では, 飛翔体と地上望遠鏡とで干渉計を構築可能なできるだけ高い周波数帯(20 GHz)にて観測を行うことで, 将来のサブミリ波帯(>300 GHz)での気球VLBI実現に必要な主要技術の検証を行います。具体的には, 過去の気球ミッションに関連技術の例がない技術課題や地上では検証できない技術課題として, 周波数標準源振の安定度や局位置決定について, 電波望遠鏡試験機を用いたフライト環境での検証を行います。

VLBI: Very Long Baseline Interferometry (超長基線電波干渉法)

(気球満膨張体積:30,000m³, 直径:42m, 搭載機器重量:440kg, 飛行高度:27km程度, PI: 国立天文台)



気球VLBIによる
天体観測のイメージ

(画像クレジット:
JAXA・国立天文台)

2026年度気球実験計画(2)

B26-03 (工学): 気球搭載ペイロードの高度な姿勢制御実験 (BACSO)

気球を用いる天体観測などの研究において、望遠鏡などの光学系を目標天体に向けてための高度な姿勢制御装置が不可欠です。そこで、過去の気球実験で用いられた姿勢制御技術や、これまでに開発してきた変位計測技術などを応用・融合し、気球を用いた次世代の天文観測など広範な研究に適用できる高性能かつ小型軽量の姿勢制御装置の実現を目指しています。本実験では、姿勢制御装置の中の粗姿勢制御系を搭載し、気球環境下にてその性能を評価します。別途開発中の精密制御系を本実験で評価する粗姿勢制御系と今後統合することを計画しており、本実験は将来の精密姿勢制御技術獲得に向けた第一段階となります。

BACSO(ボックスゼロ): Balloon-borne Attitude Control System 0 (気球搭載姿勢制御システム0号機)

(気球満膨張体積: 30,000m³, 直径: 42m, 搭載機器重量: 205kg, 飛行高度: 24km程度, PI: 愛媛大学)



©AstroX/JAXA

本実験はJAXA新事業促進部J-SPARC事業「気球用プラットフォームとしての懸垂型姿勢制御装置の研究開発」における研究の一部を兼ねています

(画像クレジット: AstroX・JAXA)

2026年度気球実験計画(3)

BS26-02 (工学): ゴム気球を用いた柔軟エアロデセラレータの自由飛行実験

新しい大気突入技術の一つとして研究開発が進められている柔軟な空力減速機(エアロデセラレータ)は、軽量・大面積の織物構成によって低弾道係数飛行を実現し、高高度での効率的な空力減速やそれによる空力加熱低減、パラシュート無しでパラシュートと同程度の速度で地上まで降下できる、などの利点を持ちます。その開発のためには、エアロデセラレータの空力特性の取得や、空気力による柔軟構造の形状変形を含む動的な空力不安定性の把握が重要課題であり、風洞実験や数値解析と相補的な手段として自由飛行によるデータ取得が欠かせません。本実験では、2022年以降に計6回実施した気球実験にて構築した自由飛行実験手法を活用することで、従来よりも重心特性を変更した柔軟エアロデセラレータの飛行試験を実施し、各種設計パラメータがエアロデセラレータの特性に与える影響を評価します。

(ゴム気球(2型), 満膨張時直径:11m, 搭載機器重量:2.0+1.9kg(2 Gondola構成), 飛行高度:32km程度, PI: 北海道大学)



両面フレア型柔軟エアロデセラレータ機の概観

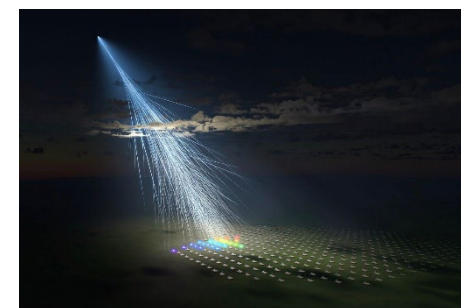
(画像クレジット:北海道大学・JAXA)

BS26-03 (理学): CLOVER実験: 宇宙線起源解明に向けた気球・地上による宇宙線シャワー同時観測法の開発

宇宙線の起源解明は宇宙物理学における最重要課題の一つであり、その起源はエネルギー帯域によって異なることが予想されます。特にペタ電子ボルト($\text{PeV} = 10^{15} \text{ eV}$)からエクサ電子ボルト($\text{EeV} = 10^{18} \text{ eV}$)にかけてのエネルギー帯域は、宇宙線の組成が遷移すると考えられていることから、組成(原子核種)の精密な測定が宇宙線の起源解明に対する重要な鍵となります。宇宙線から直接放射されるチェレンコフ光(Direct Cherenkov光 = DC光)は、組成の理解のための最有力な手掛かりですが、これまでの研究でまだ断片的な情報しか得られていません。そこで本研究では、将来的に気球高度でのDC光量測定と地上検出器アレイによる宇宙線のエネルギーや到来方向の決定を包括的に行うことでこの課題を克服し、宇宙線の組成を精密に測定することを目指しています。本実験は、それに向けた第一段階として、世界でも初めてとなる小型検出器によるDC光の観測を、ゴム気球を用いて試みます。

CLOVER: Cherenkov Light Observation Venture for Energetic cosmic rays with Rubber balloon (ゴム気球を用いた高エネルギー宇宙線由来のチェレンコフ光観測の原理実証実験)

(ゴム気球(2型), 満膨張時直径:11m, 搭載機器重量:2.0+1.9kg(2 Gondola構成), 飛行高度:32km程度, PI: 大阪公立大学)



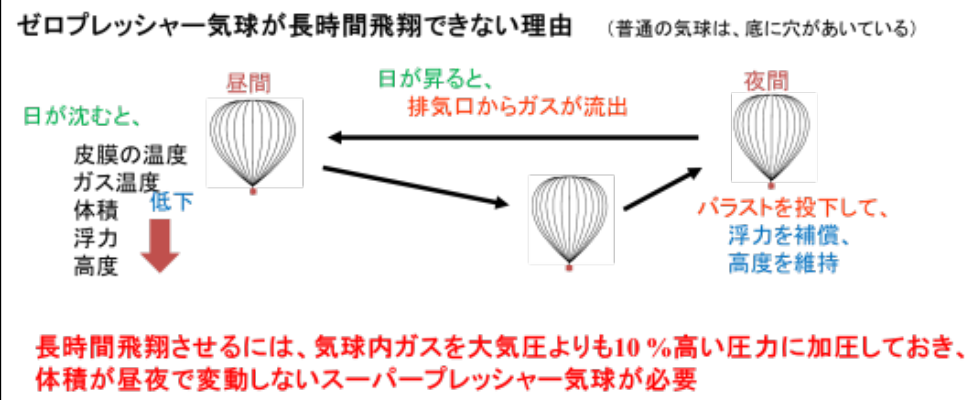
非常に高いエネルギーを持つ宇宙線事象の到来イメージ

(画像クレジット:大阪公立大学・京都大学L-INSIGHT・Ryuunosuke Takeshige)

皮膜に網をかぶせたスーパープレッシャー気球の模擬放球試験

皮膜に網をかぶせる手法で製作されたスーパープレッシャー気球は、高耐圧性能を軽量で実現し、大重量の観測装置を吊り下げて長時間飛翔させることが可能な飛翔体である。従来の放球法では網が皮膜に損傷を与え得ることが判ったことを踏まえ、2025年に実施したB25-04実験では、新規に開発したウインチを用いた準静的な放球法を用いて体積2,000m³のスーパープレッシャー気球を飛翔させた。放球法の有効性や放球から回収までの一連の運用性を確認するとともに、飛翔環境下での気球の展開の様子や耐圧性能を評価することができたが、気球の保持部に改良の余地があることも判明した。そこで、改良版の保持部を適用した気球の模擬放球試験を実施し、その有効性を確認する。飛翔試験は実施しない。

(実験担当 宇宙科学研究所 学際科学研究系)



(画像クレジット: JAXA)

スーパープレッシャー気球は、従来型のゼロプレッシャー気球では実現できない長期間の昼夜をまたいだ飛翔を実現できる。皮膜に網をかぶせる設計によって、高い耐圧性能と気球本体の軽量化を両立できる。

体積2,000m³の気球の
地上試験(2017年)



(画像クレジット: JAXA)



B25-04実験
体積2,000m³ (2025年)

航空機等に関する技術研究



(画像クレジット: JAXA)

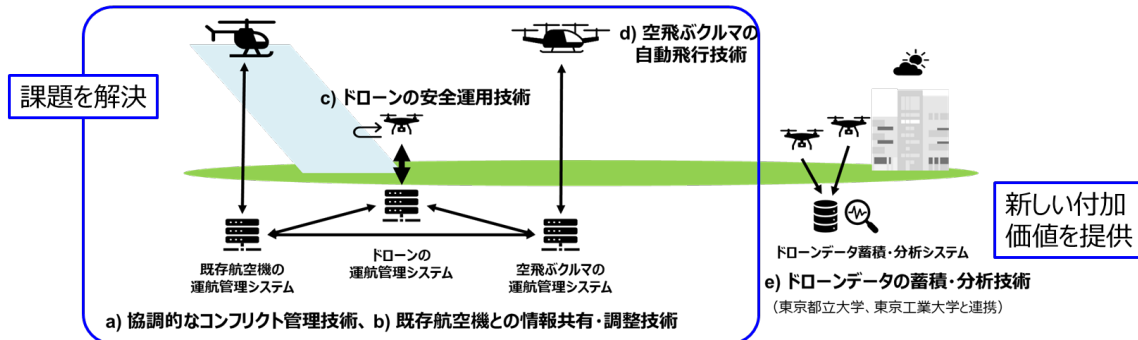
次世代空モビリティの協調的運航管理技術の研究開発 (CONCERTOプロジェクト最終総合接続実証実験)

(1) 背景・目的

- ・ドローンは有人地帯での補助者なし目視外飛行(レベル4飛行)が始まり、空飛ぶクルマは2025年の大阪・関西万博での飛行実施など機体開発、制度整備が進んでいる。
- ・これら次世代空モビリティ(ドローン・空飛ぶクルマ)と既存航空機(ヘリコプタ等)が協調し、より安全で効率的な航行を行うため、統合的な運航管理システムのイネーブラ技術を開発・実証する。(今回は2024年度に飛行実証を実施)
- ・本研究開発は、新エネルギー・産業技術総合開発機構(NEDO)の「次世代空モビリティの社会実装に向けた実現プロジェクト(ReAMoプロジェクト)」におけるNEDOからの受託業務を主体とし、企業や大学と連携して進めている。

(2) 研究開発課題

- ・ドローン・空飛ぶクルマ・既存航空機の統合的な運航管理のための課題を解決するイネーブラ技術を開発する(右図a~d)。
- ・ドローンが収集したデータを飛行安全や気象予測に活用し新たな付加価値を生み出す技術を開発する(右図e)。



(3) 実験概要

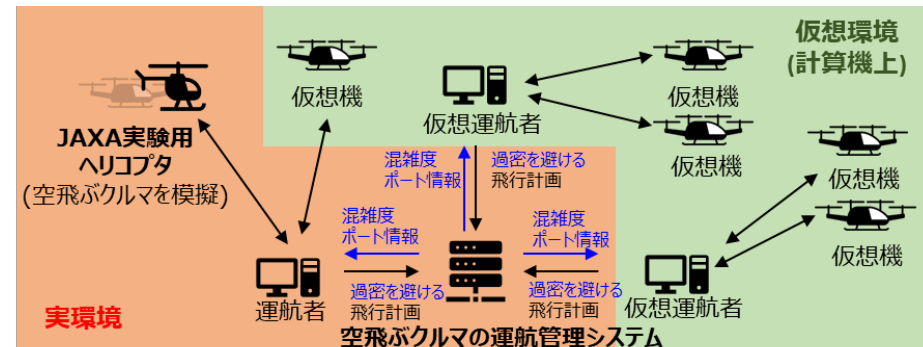
- ・空飛ぶクルマを模擬したJAXA実験用ヘリコプタを実際に飛行させる。計算機上で、多数の空飛ぶクルマやヘリコプタを仮想的に飛行させる。
- ・開発したコンフリクト管理技術等により、オンデマンド運航への対応、及びイレギュラー事象(予定外の離着陸場閉鎖)への対応等が適切に行われることを確認する。

(4) 試験担当

航空技術部門 航空利用拡大イノベーションハブ
CONCERTOプロジェクトチーム

CONCERTOの研究開発課題

(画像クレジット: JAXA)



実験イメージ

(画像クレジット: JAXA)

(1) 背景・目的

- 有人機及び無人機の通信媒体のひとつとしてLTE通信(携帯電話回線)の上空利用が有望とされているが、LTE通信地上局の配置状況や、有人機及び無人機の飛行高度等によって通信性能に差があると考えられている。しかし上空におけるLTE通信の環境調査は実施には至っていない。
- 通信事業者・通信機器開発企業等との連携により、上空におけるLTEの通信環境最適化を行うことが可能になったため、2024年度より、大樹航空宇宙実験場周辺でのLTE通信環境の調査を開始している。
- 2025年度に高高度でのLTE通信環境が使用可能になった。

(2) 研究課題

- 高度差によるLTE通信性能の変化の確認(2024年度より継続)
- LTE通信地上局の配置と機体の位置によるLTE通信性能の変化の確認(2024年度より継続)
- LTEの上空エリアの通信環境最適化による通信性能変化の確認(2025年度より継続)
- LTEを使用した機上通信装置と地上局間の高速通信(2026年度より新規)

(3) 2026年度の研究開発/飛行試験予定

- JAXAの実験用ヘリコプタを使用し、上空におけるLTE通信環境の確認(高度・エリアによる差異の確認等、大樹航空宇宙実験場周辺のLTE通信環境を確認)および通信装置を使用した通信確認試験

(4) 試験担当

航空技術部門 航空利用拡大イノベーションハブ
DOER※1プロジェクトチーム

※1 DOER: Delivering Technologies for Cooperative Aerial Emergency Response
災害・緊急時等に活用可能な運航安全管理システム及び
小型無人機システムの研究開発



(画像クレジット: JAXA)

LTE通信地上局

災害・緊急時等の活用に向けた小型無人機の研究開発

(1) 背景・目的

- 経済安全保障重要技術育成プログラム(Kプロ)において「災害・緊急時等の活用可能な小型無人機を含めた運航安全管理技術」の研究開発構想が策定され、JAXAはこの公募枠に採択され研究を進めている(2024.3-2029.2)。
- 府省庁は異なるタイプの小型無人機とD-NET*の活用を要望しており、これまでにJAXAが研究開発してきた「固定翼」や「VTOL」無人機技術をベースに、長距離・長時間の飛行が可能となる小型無人機技術(固定翼、VTOL)を開発する。さらに、有人機との連携に必要な運航安全管理システムとの接続機能を開発し、災害・緊急時の活動を高度化する。

(2) 研究課題

- 小型固定翼無人機の研究開発
 - 遠隔地での情報収集に利用可能な小型固定翼無人機システムの開発
 - 有人機連携運用MUMT(Manned-UnManned Teaming)機能の開発
 - 第一種機体認証安全基準に適合するための固定翼設計・証明法(MOC案: Means Of Compliance)の構築・検証
- 多発タンデム・ティルト翼小型無人機の研究開発
 - 運航安全管理システムとの接続機能開発
 - 有人機連携運用MUMT(Manned-UnManned Teaming)機能の開発
 - 搭載通信装置およびペイロード・カメラの搭載・システム統合

開発する小型固定翼無人機



飛行試験風景 (2025@大樹)

性能(目標)

設計離陸重量	kg	55
搭載重量	kg	10
飛行時間	hr	8
最大高度	m	1,000
巡航速度	m/s	30 (108km/h)
離着陸	滑走離着陸(〜300m)	
推進機	ガソリンエンジン	

(画像クレジット: JAXA)

開発する小型VTOL無人機



飛行試験風景 (2025@大樹)

性能(FY2025に達成確認済)

設計離陸重量	kg	37.5
搭載重量	kg	10
飛行時間	hr	1.5
最大高度	m	1,000
巡航速度	m/s	30 (108km/h)
離着陸	VTOL	
推進機	電動モータ	

(画像クレジット: JAXA)

(3) 2026年度の研究開発/飛行試験予定

- 固定翼: 目標性能達成を確認する性能実証試験を行う
運航安全管理システムとの接続基本機能进行评估する
- VTOL: 2025年度までに開発した機体を機能拡張し、
運航安全管理システムとの接続基本機能进行评估する
搭載通信装置およびペイロード・カメラ进行评估する

(4) 試験担当

航空技術部門 航空利用拡大イノベーションハブ
DOERプロジェクトチーム

*D-NET: Disaster Relief Aircraft Management System Network(災害救援航空機情報共有ネットワーク)

VTOL: Vertical Take-Off and Landing(垂直離着陸)

(1) 背景

地球温暖化や不安定な国際情勢のため、新たな再生可能エネルギーの開発は国内の重要課題である。空の高速な風を、日常生活で利用可能なエネルギーに変換できれば、その課題を解決する手段となり得る。

(2) 目的

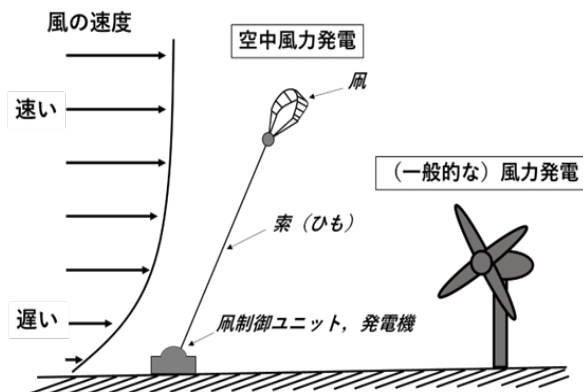
本研究では、日本国内の「社会受容性」、「気象」、「地形」を考慮した空の風を利用する発電(空中風力発電)の技術開発を行う。本試験では、①改良版の空中風力発電システムによる発電試験、②凧の飛行制御手法向上のための基礎データの取得を目的とする。

(3) 実験概要

FY2022～FY2024までの大樹町試験では、凧の自動飛行制御技術を開発した。FY2025の試験では、この制御系に発電機構を組み合わせ発電試験を実施した。本年度の試験では、改修した発電機構により発電量の向上をはかる。凧はこれまで同様に柔軟翼であり、飛行高度は最大65mである。

(4) 実験担当

航空技術部門 航空利用拡大イノベーションハブ



(画像クレジット: JAXA)



(画像クレジット: JAXA)

想定する利用シーン(離島の場合)



係留気球を利用した小型モデルの投下実験(その2)

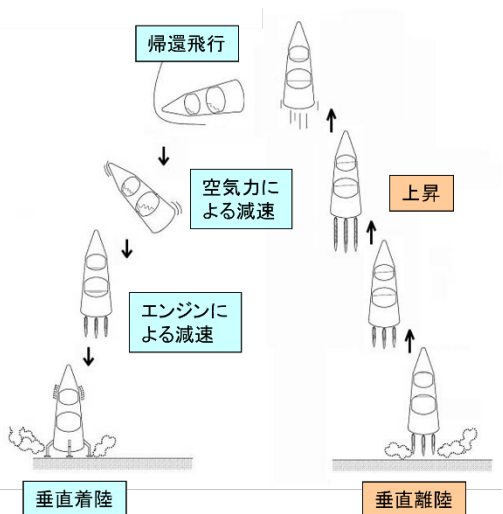
(1) 背景・目的

再使用ロケットなどの繰り返し運用が可能な宇宙輸送機においては、効率的に運用できるシステムが求められ、その観点では、輸送機が帰還する際の燃料の消費をどれだけ抑えることができるかが重要な技術である。そのためには、機体が空気から受ける力を最大限に利用して、エンジンによる減速を最小限にする必要がある。それを実現するため、飛行中に機体が空気から受ける力の特性と、それを利用した機体の運動の特性を明らかにしなければならない。FY2024の実験で確立した方法により、姿勢制御および運動の成立性を明らかにするための実験を行う。

(2) 実験概要

再使用型の宇宙輸送機の形状を想定した小型モデルに係留気球により150m未満の高度から投下し、その後の滑空飛行中の運動を観測する。小型モデルは主に樹脂および発泡スチロール製で、直径約0.2m、全長約1mの細長形状を有し、マイクロコンピュータ、姿勢センサ、圧力センサ、サーボモータ、電池等を搭載する。小型モデルは係留気球から切離し装置により投下され、降下中の姿勢やモデル表面の圧力などを計測する。

(3) 実験担当 宇宙科学研究所 宇宙飛翔工学研究系

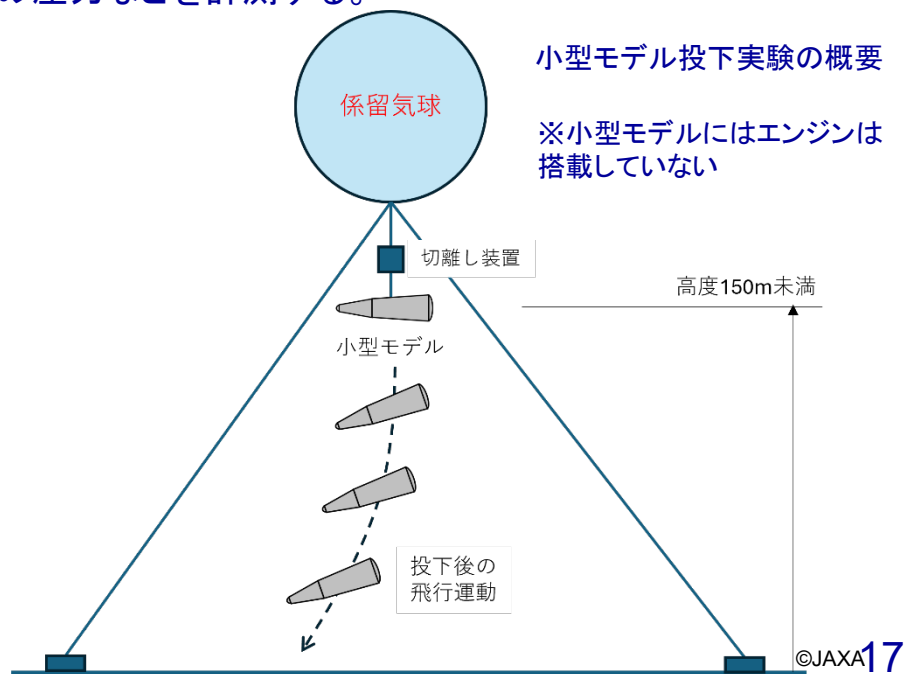


再使用ロケットの飛行の例

©JAXA



FY2024の実験の様子



©JAXA 17