

(別紙1)

人工衛星の打上げ用ロケットの設計

1 概要

主要諸元	
型式 (※1)	
機体の名称 (※2)	
段構成	
補助ブースタ等の 有無及び本数	
全長 (m)	
直径 (代表径) (m)	
全備質量 (t) (人工衛星を除く)	
誘導方式	
飛行中断措置の方法	

※1 型式とは、機体形態の別を考慮しないロケットの型式を指す名称をいう。例：H-IIA

※2 機体の名称とは、機体形態の別により異なる名称をいう。例：202型

衛星フェアリング	
名称	
全長 (m)	
外径 (m)	
質量 (t)	
主要搭載電子装置	

各段等の詳細（必要に応じ補助ロケット等※の諸元を追記すること）							
	第 段						
全長 (m)							
外径 (m)							
質量 (t)							
エンジン等の基(本)数							
エンジン等1基(本)あたり推力 (kN)							
燃焼時間 (s)							
推進薬種類							
推進薬質量 (t)							
姿勢制御方式							
主要搭載電子装置							

※ガスジェット・サイドジェット等の姿勢制御用エンジン等を含む

打上げ能力	
高度 (km)	
軌道傾斜角 (度)	
打上げ可能質量 (kg)	

2 ロケットシステム系統図

3 飛行安全管制に係る主要構成装置等

※装置等の名称、概要及び搭載段

4 エンジン系統図（第 段）

※1 補助ロケット、姿勢制御用エンジン等を含む。

※2 着火装置等の安全に係る機能を含む。

5 軌道上における不要な人工物体（以下「軌道上デブリ」という。）発生の抑制のための措置

※ロケット軌道投入段、人工衛星分離に係る装置等