

## 評価項目との対応を示すリスト

### (1) 科学目標の重要性

#### (1.1) 長期的展望の中でのミッションの位置づけ

1.1 章を中心に記述しています。

また 4.1 に長期展望の中での MELOS1 スケジュールを示し、巻末に「参考資料：国際有人探査の将来シナリオ」を付けています。

#### (1.2) 波及効果

1.1.4 に書かれていることが最も重要と考えています。

#### (1.3) 日本の特技と独自性

1.2.1 が特にユニークな点を簡潔に記述しています。

#### (1.4) サクセスクライテリア

1.3 にミニマムサクセス～エクストラサクセスを定義しています。

### (2) 技術的実現性

#### (2.1) 科学目標から機器仕様・運用要求へのブレークダウン

目標を 1.2.1 で定義し、それに沿った測器を 2 章で、探査機システムを 3 章で記述しています。

#### (2.2) 技術的課題の克服

探査システム全体については 3.3.2 に、ローバについては 3.4.4 に検討状況と課題とを記述しています。

#### (2.3) 観測技術の共通化

3.4.7 に「月ローバと火星ローバの共有技術と固有技術」として記述しています。

### (3) 資金概算： 打ち上げ費用を含めて 300 億円（中型ミッションの上限）を想定し、それを逸脱しないシステム構成を記述しています。

#### (3.1) 科学成果とのバランス

#### (3.2) 運用と外部施設、設備の費用

宇宙検疫施設については 3.5 において約 5.6 億円と見積りを示しています。

#### (3.3) ミッションを支える研究活動の経費

### (4) システム成立性

#### (4.1) システム構成

3.3 に探査機システムの構成を、ローバ部分については 3.4 に記述しています（理学機器は 2 章）。

(4.2) 先行ミッションとの関連

国際的な火星探査の中における位置については、科学的意義および巻末の参考資料などで示しています。

(4.3) 通信の成立性

ローバの通信は火星周回オービターによるリレーを想定、図 3.4.6 付近に通信可視時間を検討しています。

(4.4) 搭載重量の考え方

表 3.3.1.7 にシステム重量表、表 3.4.3 にローバの重量表を示しています。

(4.5) 外部施設，設備

3.5 に「宇宙検疫遵守計画」として必要な外部設備を記述しています。

(5) スケジュール： 4.1 に開発スケジュールを示しています。

(5.1) 開発段階のスケジュール

(5.2) 運用・解析段階のスケジュール

(6) 体制： 4.2 に体制表を示しています。

(6.1) PI の適性

(6.2) 主要観測機器の開発(国際協力体制を含む)

(6.3) システム検討体制

(6.4) サイエンス活動