

ITER 下部ポート統合機器用
遠隔操作多関節ロボットの購入

Procurement of the Remote Handling Multi-Joints Robot for
the ITER Lower Port Integration

仕 様 書

国立研究開発法人量子科学技術研究開発機構
那珂フュージョン科学技術研究所
ITER プロジェクト部 計測開発グループ

1. 件名

ITER 下部ポート統合機器用遠隔操作多関節ロボットの購入

2. 目的

本件は、国立研究開発法人量子科学技術研究開発機構（以下「QST」という。）が調達を進める ITER 下部ポート統合機器の遠隔保守性確認試験に用いる遠隔操作多関節ロボットの購入を目的とする。

3. 購入品仕様

受注者は、以下に示す遠隔操作ロボット及び付属品等を納入すること。

(1) 遠隔操作多関節ロボット

(ア) 型式 TELBOT TB100(HWM 社製)(相当品可) : 1 台

(イ) 耐放射線性 : 1MGy 以上

(ウ) 自由度 : 8(関節数 7(同時操作可能関節数 6)+グリップ開閉)以上

(エ) 可搬重量 : 15kg 以上

(オ) 第一関節からグリップ先端までの長さ : 2.65m 以上

(2) 制御盤 : 1 台

(3) 操作装置(マスターアーム) : 1 台

(4) ケーブル : 1 式

4. 提出図書

下表に示す図書を提出期限までに提出すること。

No.	図書名	提出期限	部数	確認要否
1	構造図	納入時	1 部	不要
2	盤外形図	納入時	1 部	不要
3	展開接続図	納入時	1 部	不要
4	取扱説明書	納入時	1 部	不要
5	出荷前検査成績書	納入時	1 部	不要

5. 納期

令和 7 年 11 月 28 日

6. 納入場所及び納入条件

(1) 納入場所

茨城県那珂市向山801-1

QST 那珂フュージョン科学技術研究所 指定場所

(2) 納入条件

車上渡し

※ 納入時の荷姿(梱包方法、重心位置・吊位置の表示等)は、受入れ環境により制限があるため、事前にQSTと協議の上決定すること。

7. 検査条件

3項に示す物品が納入され、4項に示す提出図書が提出されたことをQSTが確認したときをもって検査合格とする。

8. グリーン購入法の推進

(1) 本契約において、グリーン購入法(国等による環境物品等の調達の推進等に関する法律)に適用する環境物品(事務用品、OA機器等)の採用が可能な場合は、これを採用するも

のとする。

- (2) 本仕様書に定める提出図書（納入印刷物）については、グリーン購入法の基本方針に定める「紙類」の基準を満たしたものであること。

9. 協議

本仕様書に記載されている事項及び本仕様書に記載のない事項について疑義が生じた場合は、QSTと協議の上、その決定に従うものとする。

以 上