

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

平成24年度発電用原子炉等事故対応関連技術基盤整備事業
(技術カタログ拡充のための技術調査)

■技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-1	PCV	1	耐放射線性工業用ビデオスコープシステム「IV8675X1」	オリンパス株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認					実用化段階
2-2	PCV	2	超音波腐食検査用厚さ計「38DL PLUS」	オリンパス株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出						実用化段階
2-3	PCV	3	フェイズドアレイ機能搭載超音波探傷器「EPOCH1000i」	オリンパス株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出						実用化段階
2-4	PCV	4	工業用ビデオスコープシステム「IV88200L1」	オリンパス株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認					実用化段階
2-5	PCV	5	工業用ビデオスコープシステム「IV88300Y」	オリンパス株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認					実用化段階
2-6	PCV	6	超音波フェイズドアレイ探傷器「OmniScan MX2」	オリンパス株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出						実用化段階
2-7	PCV	7	移動式ボーリングマシン、グラウトポンプ	ジェイアール東日本 コンサルタンツ株式 会社/応用地質株式 会社/株式会社ワイ ビーエム	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	補修作業装置 (格納容器補修) - 穿孔	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)				実用化段階
2-8	PCV	8	クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-9	PCV	9	クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-10	PCV	10	フリッパー付クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出					実用化段階
2-11	PCV	11	クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認				実用化段階
2-12	PCV	12	クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-13	PCV	13	クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-14	PCV	14	フリッパー付クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-15	PCV	15	クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-16	PCV	16	クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-17	PCV	17	クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-18	PCV	18	クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-19	PCV	19	クローラー	トビー工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-20	PCV	20	除染システムを搭載し、除染作業が可能な遠隔操作装置	トビー工業株式会社	(共通)システム化 - 遠隔操作	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ				実用化段階
2-21	PCV	21	3CMOS 方式カラーズームカメラ	NUCRON/ミルスシステムズ	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認					実用化段階
2-22	PCV	22	磁気クローラ	バブ日立工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-23	PCV	23	管内走行クローラ	株式会社石川鉄工所	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			実用化段階
2-24	PCV	24	管内・平地走行装輪車	株式会社石川鉄工所	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			実用化段階
2-25	PCV	25	管内・平地走行装輪車	株式会社石川鉄工所	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			実用化段階
2-26	PCV	26	管内・平地走行装輪車	株式会社石川鉄工所	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			実用化段階
2-27	PCV	27	原子力防災ロボット(SWAN)	株式会社日立製作所	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-28	PCV	28	管内走行クローラ	株式会社キュー・アイ	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認				実用化段階
2-29	PCV	29	管内走行クローラ	株式会社キュー・アイ	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認				実用化段階
2-30	PCV	30	水中遊泳型ビークル	株式会社キュー・アイ	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	計測装置(漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	(共通)システム化 - 遠隔操作		水中遠隔移動体	実用化段階
2-31	PCV	31	水中遊泳型ビークル	株式会社キュー・アイ	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	計測装置(漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	(共通)システム化 - 遠隔操作		水中遠隔移動体	実用化段階
2-32	PCV	32	非接触給電システム	株式会社コンテック	(共通)システム化 - その他						実用化段階
2-33	PCV	33	移動作業ロボット グリフォン(Gryphon)	株式会社ハイボット/東京工業大学	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-34	PCV	34	クランク車輪走行ユニット(Crank Wheel Vehicle)	株式会社ハイボット/東京工業大学	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-35	PCV	35	バイラテラル遠隔操作アーム ヘリオスアーム(HELIOS Arm)	株式会社ハイボット/東京工業大学	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作					研究開発段階
2-36	PCV	36	磁気吸着壁面移動ロボット 群龍	株式会社ハイボット/ベステラ株式会社/東京工業大学	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)					研究開発段階
2-37	PCV	37	ワイヤ伸張型ROV アンカーダイバー(Anchor Diver)	株式会社ハイボット/東京工業大学	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	(共通)システム化 - 遠隔操作	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)			実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-38	PCV	38	ヘビ型ロボット ACM-R4.1, ACM-R4.2	株式会社ハイボット/東京工業大学	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-39	PCV	39	自重補償型多関節アーム フロートアーム(Float Arm)	株式会社ハイボット/東京工業大学	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)				実用化段階
2-40	PCV	40	形状可変3輪ロボット ラクーン	株式会社ハイボット/東京工業大学	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-41	PCV	41	撮像管方式カメラ(STS-71/91/102)	DIAKONT/株式会社ミルス・システムズ	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認					実用化段階
2-42	PCV	42	管内移動クローラ	株式会社リバスト	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出					実用化段階
2-43	PCV	43	管内移動磁気クローラ	株式会社リバスト	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出					実用化段階
2-44	PCV	44	小型マニピュレータ	株式会社リバスト	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)						実用化段階
2-45	PCV	45	小型マニピュレータ	株式会社リバスト	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)						実用化段階
2-46	PCV	46	LUNA	広和株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認				実用化段階
2-47	PCV	47	RTV.N-100EX	三井造船株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認				水中遠隔移動体	実用化段階
2-48	PCV	48	水道管点検ロボットPipescope	三井造船株式会社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)			実用化段階
2-49	PCV	49	HWM A1000/TELBOT	三井造船株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-50	PCV	50	中距離無線モデム FRH-SD07T	双葉電子工業株式会社	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-51	PCV	51	遠隔操作システム	東電工業株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			研究開発段階
2-52	PCV	52	ボーリングマシン DM-03	東邦地下工機株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - 穿孔						実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階	
2-53	PCV	53	遊泳型ROV	日立GEニュークリア・エナジー株式会社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)					水中遠隔移動体	実用化段階
2-54	PCV	54	磁気クローラ式吸着移動ロボット	日立GEニュークリア・エナジー株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)							実用化段階
2-55	PCV	55	電離箱式サーベイメータ ICS-323C	日立アロカメディカル株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出							実用化段階
2-56	PCV	56	測域センサ(スキャナ式レンジセンサ) UTM-30LX	北陽電機株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出							実用化段階
2-57	PCV	57	U-ROBOT SYSTEM (V-Robo/30D)	有限会社浦上技術研究所	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)							実用化段階
2-58	PCV	58	ヘッド分離カメラ	MHIソリューションテクノロジーズ株式会社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出						実用化段階
2-59	PCV	59	ビデオスコープ、VIS、LIS	カールストルツ・エンドスコーピー・ジャパン株式会社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出						実用化段階
2-60	PCV	60	多指ロボットハンド(グリッパーモジュール)	シュンク・ジャパン株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	補修作業装置 (格納容器補修) - 穿孔						実用化段階
2-61	PCV	61	エア式5指ロボットハンド	スキューズ株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)							実用化段階
2-62	PCV	62	熱可塑性プラスチック材料(PEEK材)	ピクトレックスジャパン株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - 格納容器補修(止水)	その他						実用化段階
2-63	PCV	63	液体オートサンプラー	株式会社ヤナコ計測(輸入総代理店 株式会社ヤナコニューサイエンス)	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認							実用化段階
2-64	PCV	64	土壌サンプリング	株式会社宇部セントラルコンサルタント	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認							研究開発段階
2-65	PCV	65	耐放性ケーブル	株式会社フジクラ	(共通)システム化 - その他							実用化段階
2-66	PCV	66	エア式ハンド、ロボットチャック	株式会社近藤製作所	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)							実用化段階
2-67	PCV	67	ロッド自動連結型ロボット	三菱重工業株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)							実用化段階
2-68	PCV	68	不正地走行多目的ロボット	三菱重工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出					実用化段階
2-69	PCV	69	金属コアサンプリング	三菱重工業株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - 穿孔							実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-70	PCV	70	金属ポートサンプリング	三菱重工業株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - マニ ピュレータ(アーム部・ハ ンド部)	補修作業装置 (格納容器補修) - 格納 容器補修(止水)					実用化段階
2-71	PCV	71	レーザーレーダ監視システム	三菱重工業株式会社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブ リ・ペデスタル状況確認	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微 細欠陥、損傷検出	(共通)システム化 - シス テムアーキテクチャ				実用化段階
2-72	PCV	72	耐放射線用・工業用ファイバース コーブ	三菱電線工業株式 会社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブ リ・ペデスタル状況確認	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微 細欠陥、損傷検出					実用化段階
2-73	PCV	73	対放射線環境ゴム	早川ゴム株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - 格納 容器補修(止水)	その他	(共通)システム化 - その 他				実用化段階
2-74	PCV	74	自動採水器	日科機バイオス株式 会社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブ リ・ペデスタル状況確認						実用化段階
2-75	PCV	75	コンクリートコアサンプリング	日特機械工業株式 会社	(共通)システム化 - その 他						実用化段階
2-76	PCV	76	コンクリートウォールクラッシャー	平戸金属工業株式 会社	補修作業装置 (格納容器補修) - マニ ピュレータ(アーム部・ハ ンド部)						実用化段階
2-77	PCV	77	ゴムシール材	六菱ゴム株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - 格納 容器補修(止水)						実用化段階
2-78	PCV	78	ALPS HIC取扱設備 トランス ファーベル遮へい胴	ヨシザワエルエー株 式会社	その他						実用化段階
2-79	PCV	80	ALPS HIC取扱設備 トランス ファーベル用ホイスト	株式会社キトー	補修作業装置 (格納容器補修) - マニ ピュレータ(アーム部・ハ ンド部)	移動 - 移動機構(脚・ク ローラ・車輪)					実用化段階
2-80	PCV	81	垂直多関節マニピュレータ MOTOMAN	株式会社安川電機	補修作業装置 (格納容器補修) - マニ ピュレータ(アーム部・ハ ンド部)						実用化段階
2-81	PCV	82	ガンマクローラ	株式会社東芝	移動 - 移動機構(脚・ク ローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔 操作					実用化段階
2-82	PCV	83	マニピュレータ	株式会社東芝	補修作業装置 (格納容器補修) - マニ ピュレータ(アーム部・ハ ンド部)						実用化段階
2-83	PCV	84	真空用グローブボックス	株式会社美和製作 所	計測装置 (内部調査) - 燃料デブ リ・ペデスタル状況確認	(共通)システム化 - その 他	その他				研究開発段階
2-84	PCV	85	マニピュレータシステム/クレーン システム	株式会社明電舎	補修作業装置 (格納容器補修) - マニ ピュレータ(アーム部・ハ ンド部)	(共通)システム化 - 遠隔 操作					実用化段階
2-85	PCV	86	各種監視装置	株式会社明電舎	移動 - 移動機構(脚・ク ローラ・車輪)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微 細欠陥、損傷検出					実用化段階
2-86	PCV	87	垂直多関節ロボット「 VP/VS/VM」、水平スカラ型ロ ボット「HS/HM」	株式会社デンソー ウェーブ	補修作業装置 (格納容器補修) - マニ ピュレータ(アーム部・ハ ンド部)	補修作業装置 (格納容器補修) - 穿孔					実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-87	PCV	88	耐放射線カメラ装置(TM600N)	東芝テリー株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出						実用化段階
2-88	PCV	89	管内検査カメラ装置(HS3040)	東芝テリー株式会社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認						実用化段階
2-89	PCV	90	管内検査カメラ装置(AS8850D)	東芝テリー株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			実用化段階
2-90	PCV	91	垂直多関節マニピュレータ「TV800/TV1000」	東芝機械株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)						実用化段階
2-91	PCV	1	廃炉作業支援ロボット	(株)スカイプラットフォーム、(株)新産業創造研究所	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			半水没での作業可能	実用化段階
2-92	PCV	2	遠隔作用ロボット重機:Brokk(電動/ディーゼル駆動)	(株)ビージーイー/BROKK社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			実用化段階
2-93	PCV	3	防暴、耐環境製カメラデバイス	MAM株式会社・英真一	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認					研究開発段階
2-94	PCV	4	ガラス封止電気ベネトレーション/ターミナル	NEC SCHOTT コンポーネンツ株式会社	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-95	PCV	5	3次元視覚による遠隔解体支援システム	キャノンITソリューションズ(株)/日本原子力発電(株)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)シミュレーション - 運用検討				実用化段階
2-96	PCV	6	遠隔操作用マルチエンドエフェクタ	ダブル技研株式会社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-97	PCV	7	油圧カッター&コンクリートクラッシャー	パワーシステム株式会社	補修作業装置 (格納容器補修) - 穿孔	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-98	PCV	8	熱電対などの計測系電気回路を1台の計測器で複数の計測方法により計測し熱電対及びその伝送回路の健全性・信頼性・劣化進行状況を検証・解析するシステム	阿南電機(株)/(米)CM Technologies社(PENTEK社子会社)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出						実用化段階
2-99	PCV	9	トラス室壁面の材料の組合せによる止水方法	株式会社 竹中工務店	補修作業装置 (格納容器補修) - 格納容器補修(止水)						実用化段階
2-100	PCV	10	不整地走行、姿勢制御可能な運動型サスペンション機構	株式会社 竹中工務店	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ					実用化段階
2-101	PCV	11	吸着走行装置	株式会社アトックス	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-102	PCV	12	配管検査装置	株式会社アトックス	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)					研究開発段階
2-103	PCV	13	表層検査装置	株式会社アトックス	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他			水中遠隔移動体	実用化段階
2-104	PCV	14	ブラシ型吸着走行装置	株式会社アトックス	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他					実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階	
2-105	PCV	15	水中壁面吸着走行装置	株式会社アトックス	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他					水中遠隔移動体	実用化段階
2-106	PCV	16	耐放射線カメラ、および電動雲台	株式会社アトックス / セントロニック	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-107	PCV	17	濁水内観察カメラ	株式会社アトックス / 東電工業株式会社	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出							実用化段階
2-108	PCV	18	アドホック無線通信機RMR及びアドホック無線通信用ソフトウェアMeshCruzer	株式会社シンクチューブ	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作						実用化段階
2-109	PCV	19	移動ロボット	株式会社ゼットエムビー	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-110	PCV	20	臨界監視システム	株式会社ナイス	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ							実用化段階
2-111	PCV	22	耐放射線内視鏡(開発品)	株式会社モリテックス	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他					研究開発段階
2-112	PCV	23	SPR工法	丸紅ユティリティ・サービス株式会社	補修作業装置(格納容器補修) - 格納容器補修(止水)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-113	PCV	24	放射線マッピング・ロボット	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / SRA / Cyberia	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-114	PCV	25	放射線マッピング・ロボット	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / SRA / Cyberia	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-115	PCV	26	ミニロボット	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 英国Marshall社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)							実用化段階
2-116	PCV	27	除染技術 サクション回収(表面堆積物の回収)	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 英国Marshall社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)							実用化段階
2-117	PCV	28	階段リフター・ロボット	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 英国Marshall社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)							実用化段階
2-118	PCV	29	ブルシアン・ブルー(紺青)不織布	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / クラレ(株) / 丸紅CLS(株)	その他							研究開発段階
2-119	PCV	30	原子炉ビデオ検査装置	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏eca HYTEC社	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認						実用化段階
2-120	PCV	31	放射線量測定ロボット	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏eca HYTEC社	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-121	PCV	32	ビデオ検査装置(耐放射線カメラ)	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏eca社	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認						実用化段階
2-122	PCV	33	使用済み燃料プールビデオ検査装置(耐放射線カメラ)	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏eca社	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)					実用化段階

技術体系表によるタグ付け (PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-123	PCV	34	流体のインライン放射線量測定システム	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏Lemer Pax 社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細ガス漏えい検出	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-124	PCV	35	遮蔽フォークリフト	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏Lemer Pax 社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-125	PCV	36	遮蔽マルチ重機	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏Lemer Pax 社	補修作業装置 (格納容器補修) - 穿孔	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-126	PCV	37	遮蔽材(Novashield)	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏Lemer Pax 社	補修作業装置 (格納容器補修) - 格納容器補修(止水)						実用化段階
2-127	PCV	38	廃炉シュミレーション・ソフト(3Dシュミレーション・ソフト)	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏OREKA SUD 社	(共通)シミュレーション - システム開発	その他					実用化段階
2-128	PCV	39	放射性廃棄物用特殊キャスク	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏ROBOTEL 社	その他						実用化段階
2-129	PCV	40	セメント配管ビデオ検査装置	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏SRA 社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-130	PCV	41	ビデオ検査装置	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏SRA 社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-131	PCV	42	ファイバースコープ検査装置	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏SRA 社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-132	PCV	43	PWR加圧器ビデオ検査装置	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏SRA 社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細ガス漏えい検出	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-133	PCV	44	原子炉ビデオ検査装置	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏SRA 社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細ガス漏えい検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-134	PCV	45	原子炉上部ビデオ検査装置	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏SRA 社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-135	PCV	46	PWR原子炉燃料ビデオ検査装置	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏SRA 社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-136	PCV	47	配管ビデオ検査装置	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 仏SRA 社	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-137	PCV	48	遮蔽システム	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 米NPO 社	その他						実用化段階
2-138	PCV	49	レーザー除染ロボット	丸紅ユティリティ・サービス株式会社 / 米ICM 社 / 米LASER CLEANALL 社	その他						実用化段階
2-139	PCV	50	小型検査ロボット	丸紅ユティリティ・サービス(株) / ADROC Tech 社(ス)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			水中遠隔移動体	実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-140	PCV	51	防爆・耐水クローラーロボット	丸紅ユティリティ・サービス㈱／ADROC Tech 社(スロバキア)	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他		水中遠隔移動体	実用化段階
2-141	PCV	53	水中検査ロボット(SUSI)	丸紅ユティリティ・サービス㈱／AREVA NP GmbH(ドイツ)	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他		水中遠隔移動体	実用化段階
2-142	PCV	54	小型検査カメラ(IMU)	丸紅ユティリティ・サービス㈱／AREVA NP GmbH(ドイツ)	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認					実用化段階
2-143	PCV	55	亀裂部の補修(耐放型 樹脂コーティング)	丸紅ユティリティ・サービス㈱／AREVA NP GmbH(ドイツ)	補修作業装置(格納容器補修) - 格納容器補修(止水)						実用化段階
2-144	PCV	57	遠隔操作式 検査補修ロボット	丸紅ユティリティ・サービス㈱／AREVA NP GmbH(ドイツ)	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	補修作業装置(格納容器補修) - 格納容器補修(止水)	(共通)システム化 - 遠隔操作	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	水中遠隔移動体	実用化段階
2-145	PCV	58	原子炉建屋内調査ロボット	三菱電機特機システム株式会社	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他		水中遠隔移動体	実用化段階
2-146	PCV	59	原子炉建屋内調査ロボット	三菱電機特機システム株式会社	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他		水中遠隔移動体	実用化段階
2-147	PCV	60	舗装路面主体の不整地を対象にした高効率、高速な移動を実現する車輪と脚機能を有する4車輪型移動プラットフォーム	千葉工業大学工学部 中嶋秀朗	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ					実用化段階
2-148	PCV	62	Warrior中型ロボット、PackBot小型ロボット	双日エアロスペース株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-149	PCV	63	Warrior中型作業ロボットによるブラスティング	双日エアロスペース株式会社	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-150	PCV	64	PackBot小型作業ロボットによる除染作業監視、除染作業援助	双日エアロスペース株式会社	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作			実用化段階
2-151	PCV	65	遠隔画像計測システム(格納容器周囲/内部調査用)	大成建設(株)	移動 - 自己位置推定・最適経路計画	(共通)シミュレーション - システム開発					実用化段階
2-152	PCV	66	完全無水コアポーリング	大成建設(株)・日本ファステム(株)	補修作業装置(格納容器補修) - 穿孔						実用化段階
2-153	PCV	67	環境データに基づく軌道補正を用いた遠隔誘導アルゴリズム	中央大学	移動 - 自己位置推定・最適経路計画	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-154	PCV	70	マニピュレータを搭載した遠隔移動作業ロボット: Micor06-02	中央大学	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作		実用化段階
2-155	PCV	73	流体ローブウェイ	東京工業大学 准教授 塚越秀行	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)				水中遠隔移動体	実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-156	PCV	74	静油圧駆動ロボットアクチュエータ	東京大学 中村仁彦・神永 拓	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-157	PCV	75	大規模三次元モデリングソフトウェア技術	東京大学生産技術研究所 池内研究室	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ						実用化段階
2-158	PCV	76	全方位カメラとバンドル調整を用いた3次元計測ソフトウェア技術	東京大学生産技術研究所 池内研究室	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認					実用化段階
2-159	PCV	77	人間動作をなめらかにロボットにマッピングするソフトウェア技術	東京大学生産技術研究所 池内研究室 / 電気通信大学 工藤研究室	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ						実用化段階
2-160	PCV	78	原子炉内点検ロボット	東京農工大学 遠山茂樹 / (株)キュー・アイ / オーケー・ロボティクス	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-161	PCV	79	超音波探傷試験ロボット	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	(共通)システム化 - その他			水中遠隔移動体	実用化段階
2-162	PCV	80	水中観察ロボット	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)			水中遠隔移動体	実用化段階
2-163	PCV	81	自航式水中探査型遠隔点検装置	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他	水中遠隔移動体	実用化段階
2-164	PCV	82	狭隘部遠隔高所作業車	独立行政法人 産業技術総合研究所	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-165	PCV	83	狭隘部遠隔高所作業ロボット	独立行政法人 産業技術総合研究所 / 株式会社本田技術研究所	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-166	PCV	84	チェレンコフ光測定システム	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細ガス漏えい検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	(共通)システム化 - 遠隔操作			実用化段階
2-167	PCV	85	ヒータ付熱電対型水位計	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-168	PCV	86	自己出力型ガンマ線検出器(SPGD)	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-169	PCV	87	細径多対式熱電対	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-170	PCV	88	ハイブリッド自己出力型中性子検出器(SPND)	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-171	PCV	89	集中監視可能で放射線管理機能を備えた入退室管理システム	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-172	PCV	90	過酷事故時における格納容器内の温度等の計測システム	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-173	PCV	91	遠隔操作による3次元X線CT試験	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-174	PCV	92	水素濃度センサ	独立行政法人 日本原子力研究開発機構	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ						実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-175	PCV	93	耐放射線性セラミックシール	独立行政法人日本原子力研究開発機構	その他	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-176	PCV	94	格納容器内の計装線等の取出技術	独立行政法人日本原子力研究開発機構	補修作業装置(格納容器補修) - 格納容器補修(止水)						実用化段階
2-177	PCV	95	管内検査用カメラシステム	日本原子力研究開発機構	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他			水中遠隔移動体	実用化段階
2-178	PCV	96	内部観察・レーザーモニタリング技術	日本原子力研究開発機構	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他			水中遠隔移動体	実用化段階
2-179	PCV	97	ミュオンを用いた非破壊検査技術	日本原子力研究開発機構、エンジニアリング協会	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ					実用化段階
2-180	PCV	98	カメラ画像の3次元CAD図変換システム	日本原子力研究開発機構、宇都宮大学	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-181	PCV	100	ガンマカメラを利用した線量マップの作成について	富士ソフト株式会社 金井 健	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他	(共通)シミュレーション - システム開発				実用化段階
2-182	PCV	101	燃料交換機	富士電機株	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-183	PCV	102	炉内回収装置	富士電機株	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他			実用化段階
2-184	PCV	103	原子炉内観察装置	富士電機株	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-185	PCV	104	遠隔操作・制御装置	富士電機株	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-186	PCV	105	炉上部機構下面観察装置	富士電機株	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他			実用化段階
2-187	PCV	106	原子炉内狭隘環境作業用装置	富士電機株	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-188	PCV	107	放射線管理システム(格納容器内エリアモニタ)	富士電機株中島 定雄	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ						実用化段階
2-189	PCV	108	水圧ロボット・機器の設計技術	名城大学 理工学部機械システム工学科教授 大道武生	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	補修作業装置(格納容器補修) - 格納容器補修(止水)	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-190	PCV	109	耐放射線ロボットの設計法	名城大学 理工学部機械システム工学科教授 大道武生	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)シミュレーション - システム開発					実用化段階
2-191	PCV	110	格納容器漏えい箇所点検カメラ	明星電気株式会社	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出					実用化段階
2-192	PCV	112	(マルチ・セグメント・アーム)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他				実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-193	PCV	113	(スネーク・アーム)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-194	PCV	114	(イン・パイプ・マニピュレータ)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他		水中遠隔移動体	実用化段階
2-195	PCV	115	(小型多目的ユニット)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-196	PCV	116	(SUSI 420型・水中ロボット)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作		水中遠隔移動体	実用化段階
2-197	PCV	118	(RPV解体用水中ロボットアーム)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - その他				水中遠隔移動体	実用化段階
2-198	PCV	119	(遠隔操作対応キャパシティブ・ロボットアーム)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - その他			実用化段階
2-199	PCV	120	(精密作業用マスター/スレイブ・ロボットアーム)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-200	PCV	121	高線量耐久遠隔操作クローラユニット	AREVA NC JAPAN PROJECTS	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-201	PCV	123	遠隔操作検査機ARIANE	ONET TECHNOLOGIES	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認			実用化段階
2-202	PCV	125	カメラ	ONET TECHNOLOGIES	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-203	PCV	127	CHATV検査機	ONET TECHNOLOGIES	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他	水中遠隔移動体	実用化段階
2-204	PCV	129	NAJA IIIロボット	ONET TECHNOLOGIES	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他		実用化段階
2-205	PCV	131	大型遠隔操作アーム	ONET TECHNOLOGIES	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-206	PCV	133	ダブルアーム遠隔操作機器	ONET TECHNOLOGIES	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他			水中遠隔移動体	実用化段階
2-207	PCV	135	吸引取り出し(燃料デブリの取り出し)	ONET TECHNOLOGIES	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ベDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他				水中遠隔移動体	実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-208	PCV	1	Nuclear Remote Inspection and Repair Device	Westinghouse Electric Japan	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他			実用化段階
2-209	PCV	3	Submersible Decommissioning Remotely Operated Vehicle	SMD Robotics Limited	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他			水中遠隔移動体	実用化段階
2-210	PCV	6	Debris Clearance Remotely Operated Vehicle	SMD Robotics Limited	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他			実用化段階
2-211	PCV	9	TECHNICAL SUPPORT TO TEPCO FOR INSPECTION EQUIPMENT IN HEAVY RADIATION FIELD	IFE - OECD HALDEN REACTOR PROJECT	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-212	PCV	10	Andros and Andros Heavy Duty Remote Control Equipment	Northrop Grumman Remotec	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-213	PCV	12	DADM, Dual Arm Dexterous Dual Arm Manipulator 3D	Remotec Northrop Grumman	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)						実用化段階
2-214	PCV	16	Modular Snake Robot	Carnegie Mellon University Biorobotics Lab (Prof. Howie	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)			水中遠隔移動体	実用化段階
2-215	PCV	18	Radiation tolerant video camera	Centronic Limited	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-216	PCV	19	Radiation detectors (neutron-gamma probe)	Centronic Limited (Mr David	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-217	PCV	20	Remote Controlled Vehicle (Crawler) to analyse situation in hazardous environment	NUKEM Technologies GmbH	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)			水中遠隔移動体	実用化段階
2-218	PCV	24	-	NUKEM Technologies GmbH/Alzenau, Germany	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	補修作業装置(格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作		水中遠隔移動体	実用化段階
2-219	PCV	37	Automatic Path Planning for dismantlement	KINEO GAM	移動 - 自己位置推定・最適経路計画						実用化段階
2-220	PCV	39	Remote controlled monitoring	AMEC	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作			実用化段階
2-221	PCV	41	Climbing ROV for inspection & remote installation of sensors	AMEC	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ						実用化段階
2-222	PCV	42	Dry Storage Inspection Device	Carnegie Mellon University Biorobotics Lab (Prof. Howie	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - その他			水中遠隔移動体	研究開発段階
2-223	PCV	44	Remotely operated tools for remote cleanup, inspection and 3D mapping of inaccessible region on nuclear reactor plant.	AMEC	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-224	PCV	46	Remotely operated tools for remote detection, cutting and welding in an inaccessible region on nuclear reactor plant.	AMEC	計測装置(漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	補修作業装置(格納容器補修) - 穿孔	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-225	PCV	47	ROV for emergency remote inspection and evaluation of damaged power plant	AMEC	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-226	PCV	48	Remotely operated tools for underwater remote survey and cutting in an inaccessible region on nuclear fuel reprocessing plant	AMEC	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	補修作業装置 (格納容器補修) - 穿孔	(共通)システム化 - 遠隔操作			水中遠隔移動体	実用化段階
2-227	PCV	49	ROV for emergency remote inspection and evaluation of part-constructed power plant	AMEC	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-228	PCV	50	Intelligent Sensor Delivery Platform	Idaho National Laboratory	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ					実用化段階
2-229	PCV	51	Testing and use of Geosealants to stop leakage from Primary Containment Vessels	Idaho National Laboratory	補修作業装置 (格納容器補修) - 格納容器補修(止水)	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-230	PCV	52	REMOTE TECHNOLOGIES FOR THE APPLICATION OF FUEL DEBRIS RETREIVAL AND DECONTAMINATION	Kinectrics Inc	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-231	PCV	53	Carbon Fiber Long Reach Manipulators	S.A.Technology	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)						実用化段階
2-232	PCV	60	Technology for applying dust suppressing coating with confinement effect	Alexandrov Research Institute of Technology	その他						実用化段階
2-233	PCV	61	Technology for decontamination («dry» decontamination), isolation and confinement of contaminated surfaces (soil, rooms, equipment, rolled roofing) using polymer coatings	Alexandrov Research Institute of Technology	その他						実用化段階
2-234	PCV	62	Complex technology for decontamination of residential houses, offices, neighboring territories and private lands	Alexandrov Research Institute of Technology	その他						実用化段階
2-235	PCV	63	Complex technology for decontamination of construction machinery and transport vehicles	Alexandrov Research Institute of Technology	その他						実用化段階
2-236	PCV	64	Adhesive web for remote decontamination	Alexandrov Research Institute of Technology	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-237	PCV	65	Technology for deactivation of contaminated items using quick setting polymer compositions	Alexandrov Research Institute of Technology	その他						実用化段階
2-238	PCV	65	Festoon system for dose measurements	Alexandrov Research Institute of Technology	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ						実用化段階
2-239	PCV	67	Calandria Vessel Inspections and Debris Removal	Candu Energy Inc.	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)					実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-240	PCV	70	Life extension program - National Research Universal (NRU) reactor	Candu Energy Inc.	(共通)シミュレーション - システム開発	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-241	PCV	73	Vessel Inspection Tool	Candu Energy Inc.	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-242	PCV	76	Calandria Tube to LISS Gap Measurement	Candu Energy Inc.	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認					実用化段階
2-243	PCV	79	Real-Time Video Processing Software: Filtering Radiation Noise from Remote Video-Aided Visual Inspections	Candu Energy Inc.	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ					実用化段階
2-244	PCV	82	Design, Development, and Deployment of Remotely Controlled Equipment Delivery Systems	Idaho National Laboratory	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-245	PCV	86	Fullabot	Carnegie Mellon University Biorobotics Lab	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			水中遠隔移動体	実用化段階
2-246	PCV	88	Autonomous Working Robot in Hazardous Environments	Korea Advanced Institute of Science and Technology and Korea Institute of Machinery and Materials, collaborating with Hydraulmatics	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	補修作業装置 (格納容器補修) - 穿孔	移動 - 自己位置推定・最適経路計画	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作		実用化段階
2-247	PCV	92	Remote Detection and Visualization of Leakage using Microphone Array & CCD	Korea Atomic Energy Research Institute (Jin-Ho)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-248	PCV	94	Remote Detection of Leak Location by Laser Humidity Sensing	Korea Atomic Energy Research Institute (Do-Young)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-249	PCV	95	Underwater Crawler module for inspection and debris removal	Korea Atomic Energy Research Institute (Kyoung-	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作			水中遠隔移動体	実用化段階
2-250	PCV	96	On-Line Hybrid Electronic Radiation Dosimeter for Highly Radioactive Area	Korea Atomic Energy Research Institute (Nam-Ho)	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ						実用化段階
2-251	PCV	97	Integrated Mobile Robotic System for Radiation Monitoring and Leakage Detection	Korea Atomic Energy Research Institute (Seungho)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出					実用化段階
2-252	PCV	98	CHATV Crawlers	ONET TECHNOLOGIES	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他			実用化段階
2-253	PCV	101	Cameras	ONET TECHNOLOGIES	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - その他				実用化段階
2-254	PCV	103	Remote controlled crawler ARIANE	ONET TECHNOLOGIES	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - その他			実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-255	PCV	105	Robotic equipment NAJA III	ONET TECHNOLOGIES	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認					実用化段階
2-256	PCV	107	能動スコープカメラ	東北大学大学院情報科学研究科/国際レスキューシステム研究機構(田所)	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)					実用化段階
2-257	PCV	108	遠隔操作可能なハイビジョンカメラ	中部電力(株)/(株)アトックス	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微細欠陥、損傷検出	(共通)システム化 - 遠隔操作	(共通)システム化 - その他			水中遠隔移動体	実用化段階
2-258	PCV	109	マイクロ波支援レーザー誘起ブレイクダウン分光法	イマジニアリング株式会社	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ					実用化段階
2-259	PCV	110	TAURUS - Intuitive Dexterous Telemanipulation	SRI International	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)						実用化段階
2-260	PCV	111	Scan 3D & Gamma Camera Inspection Tools	AREVA	(共通)シミュレーション - システム開発	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ					実用化段階
2-261	PCV	116	BIMDI cumulated dose measurement	AREVA and partner ERMES	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ						実用化段階
2-262	PCV	119	Water Blast Remote Controlled System	ATOX- AREVA	その他						実用化段階
2-263	PCV	123	NiThrow™ solution	AREVA NC JAPAN PROJECTS	その他						実用化段階
2-264	PCV	126	Chemical Decontamination CORD® Family	AREVA	その他	(共通)システム化 - 遠隔操作					実用化段階
2-265	PCV	132	Small and thin 3-axis force sensor (Shokac Chip)	Touchence Inc.	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ					実用化段階
2-266	PCV	133	Electroadhesive Wall-Climbing Robots	SRI International	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)						実用化段階
2-267	PCV	134	Link Manipulator (Linkman)	James Fisher Nuclear Ltd	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-268	PCV	136	Light Duty Hydraulic Manipulator (ModuMan 25)	James Fisher Nuclear Ltd	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-269	PCV	138	Heavy Duty Hydraulic Manipulator (ModuMan 100)	James Fisher Nuclear Ltd	補修作業装置 (格納容器補修) - マニピュレータ(アーム部・ハンド部)	(共通)システム化 - その他					実用化段階
2-270	PCV	140	Visual feedback control of robotic devices via overhead/external camera	Dr. Max Blanco	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ						実用化段階
2-271	PCV	141	Reactor Core Inspection - Consultancy	Atkins Energy (Nuclear)	その他	補修作業装置 (格納容器補修) - 穿孔	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
2-272	PCV	142	Underwater Inspection Consultancy	Atkins Energy (Oil and Gas)	その他					水中遠隔移動体	実用化段階
2-273	PCV	144	Remotely operated mechanical handling systems	Atkins Energy (Nuclear)	(共通)システム化 - 遠隔操作	その他					実用化段階
2-274	PCV	146	Integrated System Integration, Test, and Train Resource	Idaho National Laboratory	(共通)シミュレーション - システム開発						実用化段階

技術体系表によるタグ付け(PCV分)

No	カタログ区分	ページ	カタログ名	提案者(会社名)	タグ1	タグ2	タグ3	タグ4	タグ5	追加タグ	技術段階
2-275	PCV	148	Core-Topography Data Acquisition System	Idaho National Laboratory	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL 状況確認						実用化段階
2-276	PCV	152	Acoustic Water Flow Sensor System	Idaho National Laboratory	(共通)システム化 - システムアーキテクチャ						実用化段階