

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(H24年度追加分)

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
3-1	移動技術	1	各種計測における無人ヘリコプタの利用	ヤマハ発動機株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-2	移動技術	2	小型ヘリコプター	丸紅ユティリティ・サービス株式会社/IMS/Fly-n-Sence	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-3	移動技術	9	壁面検査ロボット「スカイクライマー」	株式会社大林組	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-4	移動技術	10	壁面検査ロボット「点検虫」	株式会社大林組	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-5	移動技術	11	高所調査用遠隔移動体(マルチコプタ)	株式会社NSi真岡	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-6	移動技術	12	無人機システム	フジ・インバック株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-7	移動技術	13	自律航行無人ヘリコプター	富士重工業株式会社	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-8	移動技術	14	多段自動伸縮テレスコピックボ	エルゴナテック株式会社	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)	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認			水中遠隔移動体	実用化段階
3-9	移動技術	15	水中における吊り荷の位置決め装置	株式会社大林組	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 - システムアーキテクチャ				水中遠隔移動体	実用化段階
3-10	移動技術	16	安定・俊敏・堅牢・コンパクトな油圧式4脚双腕作業ロボット	東明工業株式会社 / 立命館大学	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
3-11	PCV(拡充)	19	水圧駆動式(ADS)炉内検査、燃料デブリ取り出しのための駆動・制御技術	K Y B 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)				水中遠隔移動体	実用化段階
3-12	PCV(拡充)	20	遠隔操作用マニピュレータ(HWM社TELBOT及びシミュレーションシステム)	三井造船株式会社/Walischmiller Engineering GmbH(HWM)	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)シミュレーション - 運用検討				実用化段階
3-13	PCV(拡充)	21	格納容器補修パワーマニピュレータ	株式会社IHI / 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)	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
3-14	PCV(拡充)	23	ハンドリングロボット	川崎重工業株式会社	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
3-15	PCV(拡充)	24	小型重機用遠隔配管切断装置	株式会社日立プラントテクノロジー	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)	補修作業装置(格納容器補修) - 穿孔					研究開発段階
3-16	PCV(拡充)	25	多関節マニピュレータ	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
3-17	PCV(拡充)	26	遠隔操作用マニピュレータ(HWM社TELBOT及びシミュレーションシステム)	三井造船株式会社/Walischmiller Engineering GmbH(HWM)	(共通)シミュレーション - 運用検討	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
3-18	PCV(拡充)	27	AR応用作業指示支援システム	株式会社日立プラントテクノロジー	(共通)シミュレーション - システム開発	(共通)シミュレーション - 運用検討					研究開発段階
3-19	その他(拡充)	28	DTモジュールによる放射性滞留水の処理	株式会社神鋼環境ソリューション	(共通)システム化 - その他	その他					実用化段階
3-20	その他(拡充)	29	CAD・画像連係照合システム	株式会社日立プラントテクノロジー	(共通)システム化 - その他	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
3-21	移動技術	1	Depth Evaluation of Entrained Products (DEEP)	Create Technologies Ltd & Costain Group PLC	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 - その他					実用化段階
3-22	移動技術	3	Airborne Radiation Measuring and Mapping UAV (ARM-U)	Blue Bear Systems Research Ltd and Create Technologies Ltd	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-23	移動技術	5	ARM system	Interface Analysis Centre (University of Bristol) supported by National Nuclear	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-24	移動技術	10	RadBall®	National Nuclear Laboratory (NNL)	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
3-25	移動技術	13	Modification of commercially available ROVs for the use in high radiation areas	AMEC	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
3-26	移動技術	14	Snake Robots for Underwater Investigation	Dr Howie Choset	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
3-27	移動技術	16	Research and Development	Forth Engineering	(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
3-28	移動技術	17	Snake-arm robots	OC Robotics	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	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
3-29	移動技術	19	Avexis	National Nuclear Laboratory (NNL) and University of	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				研究開発段階
3-30	移動技術	21	Remote Camera Inspection & High Pressure Wash System for recovery of in-cell vessel and pipe blockages	National Nuclear Laboratory	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
3-31	移動技術	23	Remote gamma radiation measurement.	National Nuclear Laboratory, UK	(共通)システム化 - 遠隔操作	その他					実用化段階
3-32	移動技術	24	Remote Underwater Sludge Sampling System	National Nuclear Laboratory	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				水中遠隔移動体	実用化段階
3-33	移動技術	26	Underwater Cleaning and inspection	Weda Poolcleaner AB/ Klas Lange	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				水中遠隔移動体	実用化段階
3-34	PCV(拡充)	28	Jaco, low weight multi purposes robotic manipulator	Kinova Robotics	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
3-35	PCV(拡充)	29	Remote Handling and Lifting Systems for Hazardous Environments	PaR Systems 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
3-36	PCV(拡充)	30	SAM - Force-Feedback Exoskeleton Arm for Robotics Teleoperation and Virtual	Space Applications Services	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)シミュレーション - 運用検討	(共通)システム化 - その他				実用化段階
3-37	PCV(拡充)	35	Thickness surveys of variable bore pipework and over long distance.	National Nuclear Laboratory, UK	計測装置 (漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	計測装置 (内部調査) - 燃料デブリ・ベデスタル状況確認	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)				実用化段階
3-38	PCV(拡充)	36	Remote Replacement of Water Cooled High Voltage Conductors	National Nuclear Laboratory	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 - 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
3-39	PCV(拡充)	38	Remote Active Raffinate Pipework Diversion Manipulator System (RAFFMAN) Pipe Clearance Manipulator (PIPEMAN)	National Nuclear Laboratory	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)シミュレーション - 運用検討				実用化段階
3-40	PCV(拡充)	40	Remote Fuel Rod Retrieval Manipulator (RODMAN)	National Nuclear Laboratory	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)	(共通)システム化 - 遠隔操作				実用化段階
3-41	PCV(拡充)	42	Increased CCTV coverage of close cells	National Nuclear Laboratory, UK	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
3-42	PCV(拡充)	43	Telepresence Robotic Inspection and Decommissioning Augmentation, Five Appendage Apparatus	MRISAR, Institute of Science, Art & Robotics.	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				研究開発段階
3-43	PCV(拡充)	46	Simulator Technologies for Operator Training	Cyberbotics Ltd. / Dr. Olivier Michel	(共通)シミュレーション - システム開発	(共通)シミュレーション - 運用検討					実用化段階
3-44	その他(拡充)	49	Experts in stakeholder engagement, communication, governance, risk and sustainability - strategy development, planning, implementation and engagement	Article 13 Ltd.	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
3-45	その他(拡充)	52	CyCurex® Technology for Scrubbing and Sequestration of Air and Liquid-borne Heavy Metal Radio Nucleotides.	Cylenchar Limited	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	その他					実用化段階
3-46	その他(拡充)	54	Computer System for Nuclear Land and Building Pollution Management and Remediation	Informed Solutions	(共通)シミュレーション - 運用検討	その他					実用化段階
3-47	その他(拡充)	57	GENERAL SUPPORT	NDSL	(共通)シミュレーション - 運用検討	その他					実用化段階
3-48	その他(拡充)	58	3D Laser Scan and Structural Stability Appraisal	NW Structural Consultants Ltd	(共通)シミュレーション - システム開発	その他					実用化段階
3-49	その他(拡充)	60	N-VisageTM 3-D System	REACT Engineering	(共通)シミュレーション - システム開発	その他					実用化段階
3-50	その他(拡充)	63	(書式未記入)	Tata Steel Projects	その他						実用化段階
3-51	その他(拡充)	64	(書式未記入)	Tata Steel Projects and Siempelkamp Nuclear Technology UK	その他						実用化段階
3-52	その他(拡充)	65	Cosmic-ray Muon Radiography	UK National Nuclear Laboratory (UK NNL)	その他						実用化段階
3-53	その他(拡充)	66	ENIGMA - Fuel behaviour modelling software	National Nuclear Laboratory (NNL)	(共通)シミュレーション - システム開発	(共通)シミュレーション - 運用検討					実用化段階
3-54	その他(拡充)	68	Process Intensified Chemical Precipitation	Dr Luke O' Brien	その他						実用化段階
3-55	その他(拡充)	71	Tube boiler thickness surveys using radial deployment system.	National Nuclear Laboratory, UK	計測装置(漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	その他				実用化段階
3-56	その他(拡充)	72	CCTV inspections beyond obstructions in closed cells	National Nuclear Laboratory, UK	計測装置(漏えい箇所特定) - 微小ガス漏えい検出	計測装置(内部調査) - 燃料デブリ・ペDESTAL状況確認	その他				実用化段階
3-57	その他(拡充)	73	RadLine®	National Nuclear Laboratory (NNL)	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
3-58	その他(拡充)	76	Coupling Training Quality management and Validation Services	Scottish Environmental Research Centre (SUERC), University of Glasgow	(共通)シミュレーション - 運用検討	その他					実用化段階
3-59	その他(拡充)	78	Accelerator Mass Spectrometry Analysis of Long Lived Radionuclides	University of Glasgow School of Physics and Astronomy & Scottish Environmental Research Centre (SUERC)	その他						研究開発段階
3-60	その他(拡充)	79	Real Time Mobile Radiometric Mapping and Analysis	Scottish Environmental Research Centre (SUERC) & University of Glasgow School of Physics and Astronomy	その他						実用化段階
3-61	その他(拡充)	81	Foamed Grout to support decommissioning activities	Westlakes Engineering	その他						実用化段階
3-62	その他(拡充)	83	Nuclear Waste Management, Spent Fuel Management, Decommissioning, Nuclear Engineering and Consulting	NUKEM Technologies GmbH	(共通)シミュレーション - システム開発	(共通)シミュレーション - 運用検討	その他				実用化段階
3-63	その他(拡充)	84	(書式未記入) A desalination, Cooking, Boiling and water Saving Design/Buoyant Renewable Powered Desalination	Rosemary Jones	その他						研究開発段階
3-64	移動技術	1	作業型自律探査機「Marine Robot Experimental-1 (MR-X1)」	独立行政法人海洋研究開発機構	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・ベデスタル状況確認			水中遠隔移動体	実用化段階
3-65	移動技術	2	CyberQuad Maxi	Cyber Technology	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-66	移動技術	3	BRV-03	BRV	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-67	移動技術	4	Easycopter	Alcore 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				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-68	移動技術	5	AR100B	AirRobot	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-69	移動技術	6	AR120	AirRobot	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-70	移動技術	7	AR150	AirRobot	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-71	移動技術	8	AR200	AirRobot	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-72	移動技術	9	Francopter	EMT	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-73	移動技術	10	Netra	IdeaForge	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-74	移動技術	11	RV-VTOLx4	A2Tech	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-75	移動技術	12	Sixton-A	Alpi Aviation	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-76	移動技術	13	Asio	Selex Galileo	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	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
3-77	移動技術	14	Drako	Selex Galileo	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-78	移動技術	15	Spyball	Selex Galileo	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-79	移動技術	16	Zala 421-21	Zala Aero Group	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-80	移動技術	17	Hornet Micro UAS	Adaptive Flight	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-81	移動技術	18	Skate	Aurora Flight Science	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-82	移動技術	19	Qube	AV	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-83	移動技術	20	Shrike	AV	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-84	移動技術	21	T-Hawk Micro Air Vehicle	Honeywell	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-85	移動技術	22	Aerobot (Model A20M-350)	Moller International	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階
3-86	移動技術	23	Oviwun	Trek Aerospace	移動 - 移動機構(脚・クローラ・車輪)	(共通)システム化 - 遠隔操作				高所調査遠隔移動体	実用化段階