

技術カタログ リスト(一次公募)

○(除染)：除染関連技術であり、除染プロジェクトで活用

No.	特に求められる技術							有用な 技術	技術カタログタイトル (提案書記載タイトル)	提案者	ページ
	移動	通信	制御	作業	計測	支援	他				
1	○					○			廃炉作業支援ロボット	(株)スカイブラットフォーム、(株)新産業創造研究所	1
2	○			○		○			遠隔作業用ロボット重機: Brokk(電動/ディーゼル駆動)	(株)ビージーイー/BROKK 社	2
3					○				防暴、耐環境製カメラデバイス	MAM株式会社:英 真一	3
4						○			ガラス封止電気ペネトレーション/ターミナル	NEC SCHOTT コンポーネンツ株式会社	4
5							○		3次元視覚による遠隔解体支援システム	キヤノンITソリューションズ(株)、日本原子力発電(株)	5
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	6
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	7
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)	8
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	9
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	10
11	○								吸着走行装置	株式会社アトックス	11
12							○		配管検査装置	株式会社アトックス	12
13	○								表層検査装置	株式会社アトックス	13
14	○								ブラシ型吸着走行装置	株式会社アトックス	14
15	○								水中壁面吸着走行装置	株式会社アトックス	15
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	16
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	17
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	18
19							○		移動ロボット	株式会社ゼットエムピー	19
20							○		臨界監視システム	株式会社ナイス	20
21							○		耐放射線内視鏡(開発品)	株式会社モリテックス	22
22							○		SPR工法	丸紅ユティリティ・サービス株式会社	23
23							○(除染)		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	24
24							○(除染)		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	26
25							○(除染)		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	27
26						○			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	28
27							○(除染)		プルシアン・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)	29
28					○				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	30
29	○				○				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	31
30					○				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	32
31					○				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	33
32							○		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	34
33						○			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	35

技術カタログ リスト(一次公募)

○(除染)：除染関連技術であり、除染プロジェクトで活用

No.	特に求められる技術							有用な 技術	技術カタログタイトル (提案書記載タイトル)	提案者	ページ
	移動	通信	制御	作業	計測	支援	他				
34				○					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	36
35							○		遮蔽材(Novashield)	丸紅ユティリティ・サービス株式会社/仏Lemer Pax 社	37
36							○		廃炉シミュレーション・ソフト(3D シミュレーション・ソフト)	丸紅ユティリティ・サービス株式会社/仏OREKA SUD 社	38
37							○		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	39
38	○				○				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	40
39	○								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	41
40					○				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	42
41					○				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	43
42					○				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	44
43	○								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	45
44					○				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	46
45	○								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	47
46						○			遮蔽システム	丸紅ユティリティ・サービス株式会社/米国NPO 社	48
47							○(除染)		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/米国ICM 社	49
48	○								小型検査ロボット	丸紅ユティリティ・サービス(株)/ADROC Tech 社(スロバキア)	50
49	○			○					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(株)/ADROC Tech 社(スロバキア)	51
50	○								水中検査ロボット(SUSI)	丸紅ユティリティ・サービス(株)/AREVA NP GmbH(ドイツ)	53
51					○				小型検査カメラ(IMU)	丸紅ユティリティ・サービス(株)/AREVA NP GmbH(ドイツ)	54
52							○		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(株)/AREVA NP GmbH(ドイツ)	55
53	○								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(株)/AREVA NP GmbH(ドイツ)	57
54	○								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	58
55	○								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	60
56	○			○					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	62
57							○(除染)		Warrior中型作業ロボットによるプラスチック	双日エアロスペース株式会社	63
58							○(除染)		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	64
59							○		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)	65
60				○					完全無水コアボーリング	大成建設(株)・日本ファステム(株)	66
61							○		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	67
62	○			○					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	70
63	○								流体ロープウェイ	東京工業大学 准教授 塚越秀行	73
64				○					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	74
65							○		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	75
66							○		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	76

技術カタログ リスト(一次公募)

○(除染)：除染関連技術であり、除染プロジェクトで活用

No.	特に求められる技術							有用な技術	技術カタログタイトル (提案書記載タイトル)	提案者	ページ
	移動	通信	制御	作業	計測	支援	他				
67			○						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	77
68					○				原子炉内点検ロボット	東京農工大学 /(株)キュー・アイ /オーケー・ロボティクス	78
69	○				○				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	79
70	○				○				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	80
71	○				○				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	81
72	○						○		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	82
73	○						○		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	83
74					○				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	84
75					○				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	85
76					○				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	86
77					○				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	87
78					○				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	88
79							○		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	89
80					○				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	90
81					○				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	91
82					○				水素濃度センサ	独立行政法人日本原子力研究開発機構	92
83							○		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	93
84							○		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	94
85	○				○				管内検査用カメラシステム	日本原子力研究開発機構	95
86				○					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	96
87					○				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	97
88							○		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	98
89							○		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	100
90			○						燃料交換機	富士電機(株)	101
91			○						炉内回収装置	富士電機(株)	102
92			○						原子炉内観察装置	富士電機(株)	103
93		○							遠隔操作・制御装置	富士電機(株)	104
94			○						炉上部機構下面観察装置	富士電機(株)	105
95			○						原子炉内狭隘環境作業用装置	富士電機(株)	106
96							○		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)	107
97							○		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	108
98							○		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 大道武生	109
99				○					格納容器漏えい個所点検カメラ	明星電気株式会社	110
100									アクセス困難な箇所対応遠隔技術	AREVA NC JAPAN PROJECTS	-
	○								(マルチ・セグメント・アーム)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	112
	○								(スネーク・アーム)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	113
	○			○					(イン・パイプ・マニピュレータ)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	114
	○			○					(小型多目的ユニット)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	115
101									水中遠隔操作技術	AREVA NC JAPAN PROJECTS	-
	○			○					(SUSI 420型・水中ロボット)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	116
				○					(RPV解体用水中ロボットアーム)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	118

技術カタログ リスト(一次公募)

○(除染) : 除染関連技術であり、除染プロジェクトで活用

No.	特に求められる技術							有用な 技術	技術カタログタイトル (提案書記載タイトル)	提案者	ページ
	移動	通信	制御	作業	計測	支援	他				
102									遠隔操作対応ロボットアーム	AREVA NC JAPAN PROJECTS	-
				○					(遠隔操作対応キャパシティブ・ロボットアーム)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	119
				○					(精密作業用マスター/スレイブ・ロボットアーム)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	120
103	○								高線量耐久遠隔操作クローラーユニット	AREVA NC JAPAN PROJECTS	121
104								○(除染)	Dry Gels(除染技術)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	-
105								○(除染)	遠隔操作対応ロボットアーム(除染技術)	AREVA NC JAPAN PROJECTS	-
106	○								遠隔操作検査機ARIANE	ONET TECHNOLOGIES	123
107					○				カメラ	ONET TECHNOLOGIES	125
108					○				CHATV検査機	ONET TECHNOLOGIES	127
109					○				NAJA IIIロボット	ONET TECHNOLOGIES	129
110					○				大型遠隔操作アーム	ONET TECHNOLOGIES	131
111					○				ダブルアーム遠隔操作機器	ONET TECHNOLOGIES	133
112				○					吸引取り出し(燃料デブリの取り出し)	ONET TECHNOLOGIES	135