

# 4足歩行ロボット Spot の購入 仕様書

## 1. 件名

4足歩行ロボット Spot の購入

## 2. 目的

1Fの廃炉作業において、原子炉建屋内外の状態・状況の変化を日々モニタリングするために、施設内の配管、電気設備、安全装置等の設備を対象とした日常的な巡視点検を、4足歩行ロボット Spot を用いて自動で行うことが検討されている。Spot による自動巡視により、施設内の異常を早期に発見できること、高線量環境下での人手による作業の削減し作業員の被ばくが低減されることが期待される。放射線デジタルグループでは、「1FとBE施設を自動巡視点検できるロボットシステムの開発」において、この自動巡視システムの構築のため検証及び開発を実施する。本件は、自動巡視システム構築のために4足歩行ロボット Spot 一式の購入を目的とする。

## 3. 購入品仕様

### 1) 各製品仕様

- (1) Spot Enterprise Package . . . . 1台  
Boston Dynamics 社製 (PBD\_1.2.1) 相当品不可
- (2) Spot 操作用タブレット . . . . 1台  
Boston Dynamics 社製 (PBD\_3.2.1) 相当品不可
- (3) Spot CAM+IR (Front) . . . . 1台  
Boston Dynamics 社製 (PBD\_2.2.3) 相当品不可
- (4) Spot EAP2 (with antenna) . . . . 1台  
Boston Dynamics 社製 (PBD\_2.3.5) 相当品不可
- (5) Spot Docking Station (Japan) . . . . 1台  
Boston Dynamics 社製 (PBD\_2.5.1) 相当品不可
- (6) Orbit Cloud Annual License . . . . 1ライセンス  
Boston Dynamics 社製 (PBD\_4.2.3) 相当品不可

## 4. 納期

令和8年2月27日

## 5. 納入場所及び納入条件

### (1) 納入場所

福島県双葉郡楡葉町大字山田岡字仲丸 1-22  
国立研究開発法人日本原子力研究開発機構  
楡葉遠隔技術開発センター 研究管理棟内指定場所

(2) 納入条件

持込調整後渡し

6. 検収条件

第 5 項に示す納入場所に納入後、員数検査、外観検査、技術検査及び提出図書の合格をもって検収とする。技術検査では、以下の項目を確認する。

7. 技術検査

- (1) Boston Dynamics 4 足歩行ロボット Spot に購入品(2)及び(3)が不備なく取り付けられ、正常に稼働すること。
- (2) Boston Dynamics 4 足歩行ロボット Spot が購入品(4)により正常に充電できること。
- (3) Boston Dynamics 4 足歩行ロボット Spot に購入品(5)が適用され、自動巡視できること。
- (4) Boston Dynamics 4 足歩行ロボット Spot を購入品(6)により、正常に操作できること。

8. 提出図書

- (1) Boston Dynamics Orbit のライセンスを証明する書類
- (2) 調整内容について記載した書類（取扱説明書でも可）

9. 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。

10. 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、原子力機構と協議の上、その決定に従うものとする。

以上