

ロボットアーム操作装置の購入 仕様書

国立研究開発法人日本原子力研究開発機構

福島廃炉安全工学研究所

廃炉環境国際共同研究センター

放射線デジタルデジタルグループ

1. 件名

ロボットアーム操作装置の購入

2. 目的本件は、国立研究開発法人日本原子力研究開発機構（以下、原子力機構）が実施する受託研究「1F DMU 実モックアップ評価手法の研究開発委託」の一環として、1F Digital Mock-Up の性能検証に必要なロボットアーム操作装置の購入を目的とする。

3. 購入品仕様

- (1) Inverse3 HaplyRobotics 社製 2 台（相当品不可）

相当品不可の理由: Digital Mock-Up の性能検証のためには(ROS/Unreal Engine 等) とリアルタイムに連携し、再現性のある検証を実施することが必須である。Haply Robotics Inverse3 は Linux SDK、ROS/ROS2 パッケージ、API レベルの 6-DoF wrench 制御、及び 1 ms 級の制御ループに対応するリアルタイム API を有しているため、本要件を満たす唯一の機器である。前述したいずれの要件（公式 SDK/ROS パッケージ/リアルタイム保証/シミュレータ同期/ライセンス適合）を満たさない代替機器は本調達対象として認められない。

4. 納期

令和 9 年 1 月 29 日（金）

5. 納入場所及び納入条件

- (1) 納入場所

〒979-0513

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 研究管理棟指定場所

- (2) 納入条件

持込渡し

6. 検収条件

第 5 項（1）に示す納入場所に納入後、員数検査・外観検査の合格をもって検収とする。

7. 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、O A 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) 本仕様で定める提出図書（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。

8. 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