

原子力施設の自動巡視点検に使用する
四脚歩行ロボット Spot の購入

仕様書

令和 8 年 8 月

国立研究開発法人日本原子力研究開発機構

福島安全工学研究所

廃炉環境国際共同研究センター

放射線デジタルグループ

1. 件名

原子力施設の自動巡視点検に使用する四脚歩行ロボット Spot の購入

2. 目的

東京電力ホールディングス株式会社福島第一原子力発電所（以下「1F」という。）の廃炉作業および原子力施設における点検・巡視では、施設内の状態や設備状況の変化を継続的に把握するため、配管、電気設備、安全装置等を対象とした巡視・点検が実施されている。

これらの巡視・点検を四脚歩行ロボット「Spot」（以下「Spot」という。）により自動化することで、施設内の異常の早期発見に加え、高線量環境下における人手作業の削減による作業員の被ばく低減が期待される。

そこで、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」という。）では、1F・機構バックエンド対策推進研究テーマ「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」の一環として、Spot を基盤とした自動巡視システムの構築に向けた検証および開発を実施する。

本件は、自動巡視システムの構築に必要な Spot 一式を購入することを目的とするものである。

3. 購入品仕様

1) 各製品仕様

- (1) Spot Enterprise Package . . . 1 式
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

4. 納期

令和 9 年 3 月 29 日（月）

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

Boston Dynamics 4 足歩行ロボット Spot が購入品(2)によって、正常に稼働することを確認すること。

8. 提出図書

(1) 取扱説明書

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の推進等に関する法律）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。

11. その他

- (1) 本業務は日本国内で行うこととし、原子力機構担当者と綿密に日本語で連絡を取り作業を実施すること。また原子力機構担当者から個別の打ち合わせ要請があった場合には現地にて対応にあたること。
- (2) 搬入等にあって生ずる残材等は搬出し、処分すること。
- (3) 搬入等は原子力機構立ち会いのもと行うこと。
- (4) 搬入等に必要な関連業者との調整、官公署及び第三者に対する許認可手続等を行うこと。
- (5) 作業に際して、横転・破損事故等のないよう細心の注意をもって行うこと。万一事故等が発生した場合には速やかに原子力機構に報告すること。なお、その損害の補償については、受注者の責任において行うものとする。

以上