

ITER 遠隔保守機器用力覚フィードバックデバイスの
ロボット制御拡張機器の購入

仕様書

国立研究開発法人量子科学技術研究開発機構
量子エネルギー部門
那珂研究所 ITERプロジェクト部
遠隔保守機器開発グループ

1 件名

ITER 遠隔保守機器用力覚フィードバックデバイスのロボット制御拡張機器の購入

2 目的及び概要

国立研究開発法人量子科学技術研究開発機構（以下「量研」という。）では ITER ブランケット遠隔保守システム的设计・製作を進めている。ITER 真空容器内は放射線環境のため、保守作業はマニピュレータ（ロボットアーム）を利用した遠隔操作により実施される。本件では、遠隔保守機器のツールハンドリング試験に用いる遠隔ロボットの力覚フィードバックデバイスのロボット制御拡張機器を購入する。

3 購入仕様

購入する物品を以下に示す。

#	品名	メーカー, 型番	数量	相当品
1	遠隔ロボット通信インターフェース装置	Haption, TREX Box	1 台	可
2	ロボット用ライセンス	Haption, TREX/KINOVA	1 ライセンス	可

*装置の設置調整と国内サポートを含めること。

以下に機器の要求仕様を示す。

- (1) Haption 社製力覚フィードバック装置の接続が可能であること。
- (2) KINOVA 社製多関節ロボットの接続が可能で、そのために必要なライセンスが提供されること。また、追加ライセンスの購入で、将来他のロボットの接続も可能であること。
- (3) 力覚フィードバック装置およびロボットの接続は、Ethernet によること。
- (4) Linux オペレーティングシステム上で動作し、各種設定を行うユーザーインターフェイスが実装されていること。
- (5) 外形寸法は、幅 210mm、奥行 250mm、高さ 200mm 以下であること。
- (6) 重量は 6kg 以下であること。
- (7) 電源は 100VAC 50/60Hz で動作すること。

4 納期

令和 5 年 3 月 24 日

5 納入場所

〒311-0193 茨城県那珂市向山 801-1
量研 那珂研究所 第一工学試験棟

6 検査条件

3 項に示す物品の員数検査、外観検査の合格をもって検査合格とする。

7 協議

受注者は、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、量研と協議の上、その決定に従うものとする。

以上