

# 仕 様 書

## 1. 件名

電柱昇降ロボットの製造

## 2. 研究の概要

国立研究開発法人産業技術総合研究所レジリエントインフラ実装研究センターでは、インフラ診断装置開発の一環として、非破壊検査技術の研究を実施している。この研究プロジェクトにおいて、電柱の非破壊検査システムを開発し、その検証を行うことを予定している。

## 3. 装置の概要

本物品は、最大 10kg の X 線検査装置を搭載可能で、直径Φ300~400mm の電柱を昇降し、電柱上で回転可能な装置である。装置はバッテリーで駆動して、リモコン操作で回転、昇降が可能なものである。

## 4. 装置の基本構成

### (1) 電柱昇降ロボット

## 5. 基本構成別仕様

### (1) 電柱昇降ロボット

- ① X 線検査装置を搭載可能で、電柱の直径 300-400mmΦ を昇降、回転可能な装置であること。
- ② 可搬重量：最大 10kg が可能であること。
- ③ 検査装置の搭載位置：電柱に対して放射方向に X 線を照射可能なよう、装置を電柱両側（対向方向）に取り付け可能な構造とすること。
- ④ 検査装置の取付方式：M6 ネジを用いた固定孔を左右対称に 2 箇所以上設け、搭載機器が任意の方向に取り付けられるよう配慮すること。
- ⑤ 取り付け部材：X 線検査装置取り付け用のアルミまたは同等強度のマウンティングプレートを準備すること（詳細については受注者決定後、調達請求者より設計段階で提示するものとする）。
- ⑥ リモコンで昇降、回転が操作可能であること。
- ⑦ バッテリーで 3 時間以上動作すること。

## 6. 納品確認試験

本物品を調達請求者が仕様書を満たしていることを確認したうえで、装置が正常に作動することを確認する。確認後は性能試験成績書を提出すること。

## 7. 納入物品

- (1) 電柱昇降ロボット本体 1 台

- |             |                 |
|-------------|-----------------|
| (2) 制作図面    | 1 部(紙媒体または電子媒体) |
| (3) 取り扱い説明書 | 1 部(紙媒体または電子媒体) |
| (4) 部品表     | 1 部(紙媒体または電子媒体) |
| (5) リモコン    | 1 セット           |
| (6) 性能試験成績書 | 1 部(紙媒体または電子媒体) |

※電子媒体の場合、原則として USB メモリ等の外部電磁的記録媒体は用いないこと。

#### 8. 納入の完了

本装置は、「7. 納入物品」に記載された納入物品が過不足なく納入され、仕様書および性能試験成績書を満たしていることを確認して、納入の完了とする。

#### 9. 納入期限及び納入場所

納入期限：2026 年 1 月 30 日

納入場所：〒305-8568 茨城県つくば市梅園 1-1-1

国立研究開発法人産業技術総合研究所 つくばセンター中央事業所 2 群  
分析計測標準研究部門 2-5 棟 043 室

#### 10. 付帯事項

- ・本仕様書の技術的内容及び知り得た情報については、守秘義務を負うものとする。
- ・納入された製品における能力内の使用中に発生した納入の完了後 1 年以内の故障については、重大な過失がある場合を除き、その修理、調整等責任をもって無償で行うこと。
- ・本仕様書の技術的内容に関する質問等については、調達請求者と協議すること。また、本仕書に定めのない事項及び疑義が生じた場合は、調達担当者と協議のうえ決定する。
- ・請負者の責において及ぼした損害は、請負者が賠償すること