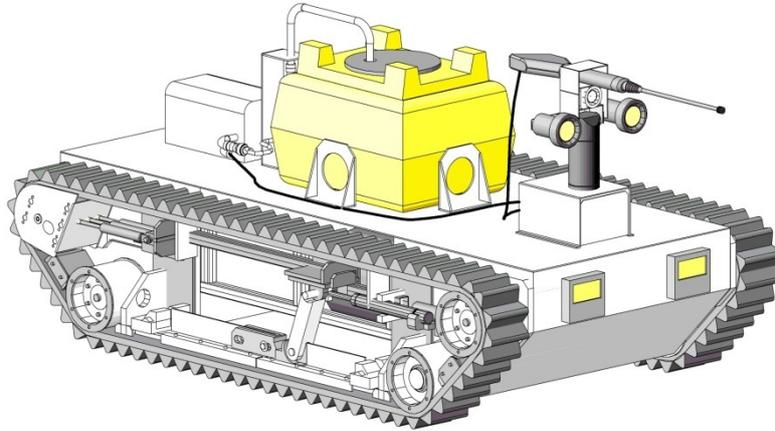


除染能力を持った遠隔ロボット



(除染用水スプレー、タンク及び耐放射線性カメラを装備)

- 日本原子力研究開発機構では、原子力施設での災害発生時の初動対応で想定される建屋内除染を行うための屋内除染ロボットの開発を計画。
※平成24年度はロボットのシステム化検討を開始し、一次試作を予定(詳細検討中)。
※実用化含めた今後の計画は未定だが、福島第一原子力発電所内の除染作業への貢献が期待されている。
- なお、開発に当たっては、平成11年度2次補正予算で製作した「原子力災害時の情報遠隔収集ロボットRESQ-C」を大幅に改造する計画。

<主な仕様>

目的: 原子炉建屋内の除染

機能: 除染機能(除染用水スプレー1機装備、タンク80ℓ装備)

耐放射線性(制御回路 数百Sv以上、耐放射線性カメラ搭載)

通信機能(バッテリーを搭載し、無線通信による制御*)

*:複数の周波数帯域を使い、自動的に健全な帯域を選択

保守機能(水密構造により除染性向上)

概略寸法: 1500mmL × 650mmW × 800mmH

走行速度: 2km/時

総重量: 約450kg