

遠隔技術タスクフォース の活動について(案)

平成23年4月23日

研究開発推進本部
遠隔技術タスクフォース

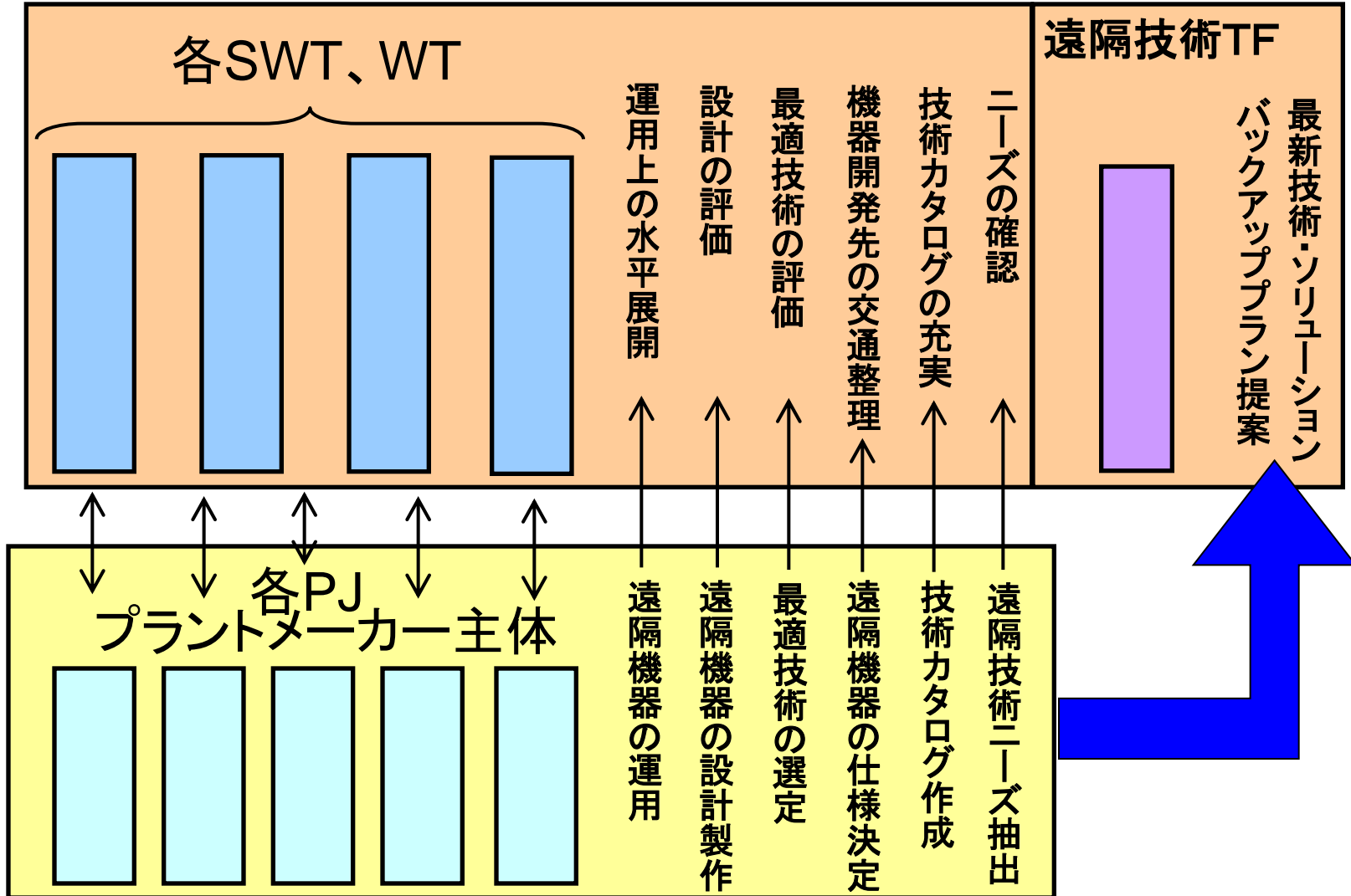
はじめに

<基本方針>

- ◆政府東京電力中長期対策会議の研究開発推進本部の中で燃料取り出しに向けてのプロジェクトが進行中である。しかしながら、これらの研究は世界初の試みであることから、研究が期待通りの成果を上げるまでには、相当な困難が予想される。現状の遠隔技術では困難と思われるものへの備えやTMIの事例でも強調されているように、現在進行中の計画が困難に遭遇したときの方法を予め考えておくことが重要である。そこで、研究開発推進本部の各プロジェクトの中で、実現が困難な、または困難になる可能性のある遠隔技術に対して最新の遠隔技術やソリューションおよびバックアッププランを検討、提案していくものとする。メンバーは知見豊富な有識者やロボットメーカーを中心とし、各PJとは異なる発想で新たな解決策を提案できるものと期待する。
- ◆活動内容については、状況を見ながら適宜見直しを図る。

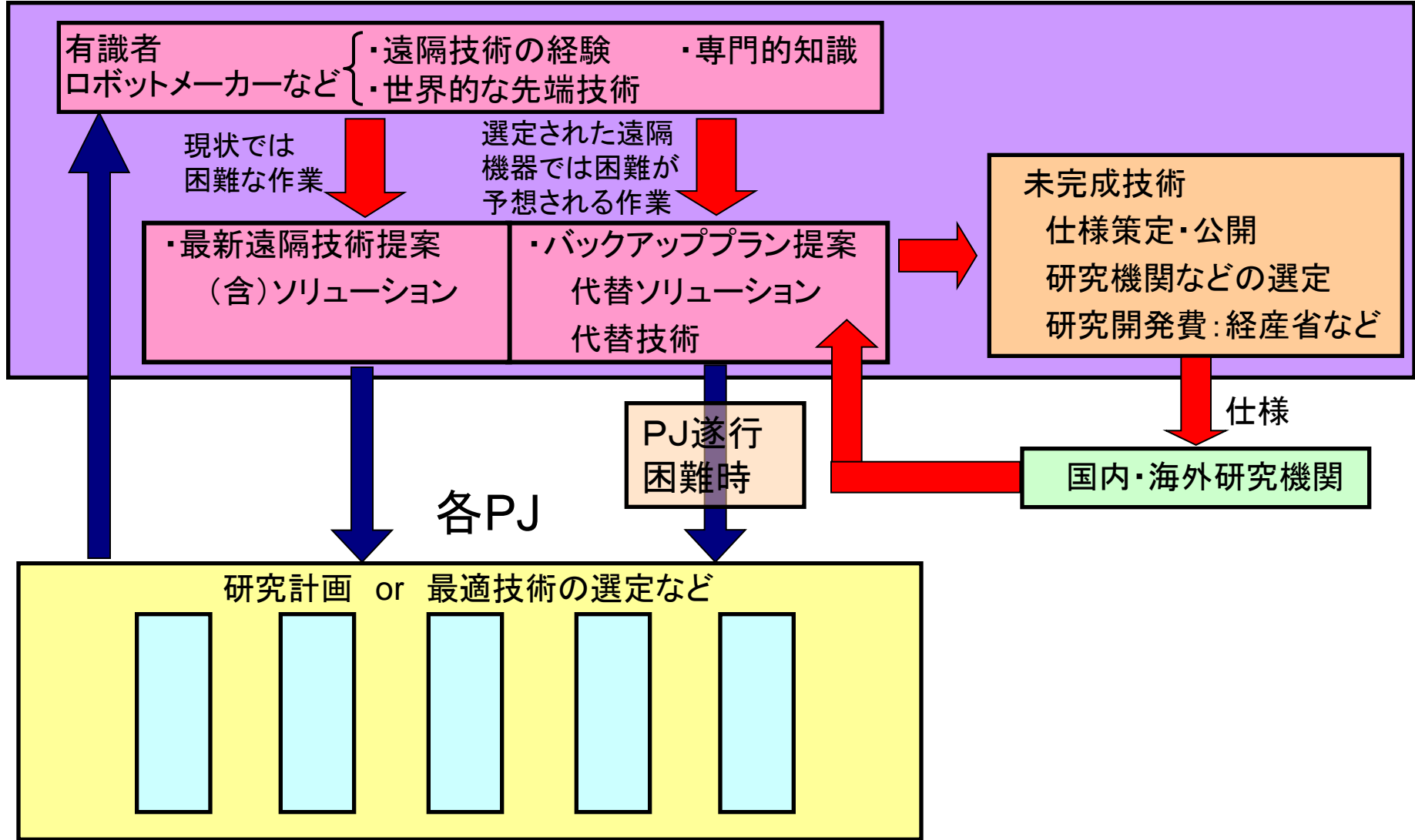
遠隔技術管理業務

研究開発推進本部



当面のTFの活動

遠隔技術タスクフォース



共通基盤技術について

- 遠隔技術共通基盤TFの本来の役割は共通基盤技術である通信やヒューマンインターフェイスを共通化して、開発された遠隔機器の使い易さを向上させることも当初の目的であった。
- その一方で共通基盤技術については、NEDOのプロジェクトや総務省のプロジェクトで災害対策用として開発中のものを利用することも可能である。
- 遠隔TFがそのような他のPJとどのように係わっていくかについては、必要性も含めて要検討。
- 本TFでは共通基盤技術よりも、さらに広い領域をカバーすることから遠隔技術共通基盤TFから遠隔技術TFへ改名することにする。

今後の活動について

- 今後は、現在取り組んでいるプロジェクトの中で困難と思われる遠隔機器による作業を具体的に示して、困難を可能にする最新技術やソリューションについて具体的に議論する。

TFメンバー

2012/4/23現在

氏名	所属・役職
浅間 一(主査)	東京大学 大学院工学系研究科 精密工学専攻 教授
中村 仁彦	東京大学 大学院情報理工学系研究科 知能機械情報学専攻 教授 → 災害対策ロボティクスタスクフォースと連携
田所 諭	東北大学 大学院情報科学研究科 応用情報科学専攻 教授
大道 武生	名城大学 理工学部 機械システム工学科 教授
横小路 泰義	神戸大学 大学院工学研究科機械工学専攻 教授
松日楽 信人	芝浦工業大学 機械機能工学科 教授
比留川 博久	(独)産業技術総合研究所 知能システム研究部門 研究部門長
川妻 伸二	(独)日本原子力研究開発機構 福島技術本部 復旧技術部 遠隔操作技術室長
舟木 健太郎	経済産業省 資源エネルギー庁 原子力政策課 原子力政策担当企画官
岡崎 潤	経済産業省 製造産業局 産業機械課 課長補佐
湯口 康弘	(株)東芝 原子力システム設計部 CRD・サービス機器設計担当 グループ長
米谷 豊	日立GEニュークリア・エナジー(株) 原子力設計部 メカトロニクス設計グループ グループリーダー主任技師
細江 文弘	三菱重工業(株) 原子力機器設計部 装置設計課 課長
加瀬 隆明	三菱電機特機システム(株) 東部事業部 新事業推進室 新事業推進担当部長
津久井 慎吾	トピー工業(株) サイエンス事業部 環境システム部 クローラーロボットグループ 主幹
藤川 正剛	(株)アトックス 常務取締役 技術開発センター長
田中 勤	東京電力(株) 原子力・立地本部 部長
吉野 伸(事務局)	東京電力(株) 技術開発研究所 機械システム技術グループマネージャー

※今後の検討テーマに応じて、メンバーを追加予定。