

見積仕様書

第1節 業務概要

本業務は、「吸引型壁面・天井走行ロボット」（以下、「壁上りロボット」という。）を用いて、河口堰門柱コンクリートの鉄筋探査を行うものです。

対象施設は、利根川水系の利根川河口堰とします。

第2節 業務内容

2-1 計画準備

受注者は、業務実施に先立ち、業務の目的を十分に把握した上で業務実施方針、業務工程及び実施体制等の業務計画書を策定します。併せて、本業務に必要な資料を収集・整理するものとします。

2-2 現地調査（電磁波レーダ法による鉄筋探査）

1. 河口堰門柱の上流面外壁と下流面外壁において、壁上りロボットを用いて電磁波レーダ法による鉄筋探査を行うものとします。調査方法は、「コンクリートの非破壊試験－鉄筋平面位置及びかぶり厚さの電磁波レーダ試験方法－」（NDIS-3435:2015）によるものとします。
2. 使用する壁上りロボットは「SPIRADER」（KEYTEC 社製）を想定しています。壁上りロボットは、受注者において購入またはリースにより準備するものとします。発注者が想定しているタイプ以外の壁上りロボットを使用する場合には、壁上りロボットの仕様や適用実績等が分かる資料を事前に提出し、発注者の承諾を得るものとします。
3. 現地調査に際して仮設足場の設置、ロープアクセス技士による高所作業、特殊作業車両及びUAVの使用、調査期間中の天端道路の交通規制はできないものとします。
4. 調査時に壁上りロボットが落下することがないように、操作に際しては安全対策に十分に配慮するものとします。特に、門柱外壁の上流面の調査時には、壁上りロボットの落下等が生じないように、一般者が安全に通行できるよう十分配慮するものとします。
5. 調査に際して、河口堰門柱にある商用電源を使用することはできるものとします。商用電源を使用する場合には、事前に発注者と協議するものとします。
6. 調査対象範囲は、利根川河口堰4号門柱外壁（上流面・下流面）と11号門柱外壁（上流面・下流面）の合計4面を予定しています。
7. 走査線は、門柱1面あたり鉛直方向4本、堰軸方向8本とし、詳細については発注者と協議するものとします。
8. 現地調査の時間帯は、準備及び後片付けも含めて、8時30分から17時までとします。

す。

9. 現地作業中に強風（10 分間の平均風速の 5m/s 以上）となった場合は、現地調査を中止するものとします。現地調査を中止する場合には、発注者が指示するものとします。

2-2 データ解析

1. 現地調査で得られたデータについて解析を行います。

2-4 報告書作成

1. 本業務の成果を報告書にとりまとめるものとします。
2. 報告書には、以下のデータを含むものとします。
 - (1) レーダ測線図
 - (2) かぶり厚さ一覧表
 - (3) 調査状況写真

—以 上—