

外部委託業者の募集

References: IO/26/MS/LINAC-Motion System/GRD

“Market Survey on “the LINAC Motion System”

(LINAC モーションシステムの市場調査)

IO 締め切り 2026 年 3 月 13 日(金) (JADA 締め切り 3 月 10 日)

○目的

本書の目的は、契約者の作業範囲、および IO と契約者との間の連携内容をまとめることにあります。対象となる作業は、以下のトカマク真空容器のポート（上部ポート）における溶接部の放射線検査を実施するため、線形粒子加速器システム（LINAC ヘッド）を統合したモーションシステム車両の設計および製造に関するものです。

- 上部ポート：

上部ポートスタブエクステンション

上部ポートエクステンション

上部ポートクリオスタットフランジ

上部ポートセルベロー

ビルディングフランジ

- 水平ポート：

エキポートおよびダクトベロー

Eq. クリオスタットフランジ

Eq. セルベロー

Eq. ビルディングフランジ

NB ポートスタブエクステンション 05

NB ポートエクステンション 04/05/06

NB ポートライナー HNB1 / HNB2 / HNB3

NB 円形ベロー

- 下部ポート：

RH ポートエクステンション

クリオスタットポートエクステンション

Lower RH ダクトベロー

Lower RH クリオスタットフランジ

Lower RH セルベロー

下部矩形ベロー

下部ビルディングフランジ

本仕様書は、モーションシステム車両（いわゆる LINAC Vehicle）の設計および供給に関する要求事項をまとめたものです。ただし、LINAC ヘッドシステムの設計および供給は対象外とします。

○ITER プロジェクト

ITER 機構 (IO) は、国際共同による研究開発プロジェクトであり、現在その初期建設活動が進行中です。IO の 7 つのメンバーは、欧州連合 (Fusion for Energy [F4E] が代表)、日本、中華人民共和国、インド、大韓民国、ロシア連邦、そして米国です。

本プロジェクトは、核融合エネルギーが平和目的のために科学的および技術的に実現可能であることを実証し、将来の電力生産用核融合発電所の設計・建設・運転に必要なデータを取得することを目的としています。また、加熱、制御、計測、遠隔保守など、将来の大規模核融合発電所に必要な重要技術の数々を試験します。

ITER の建設地はフランスのブーシュ＝デュ＝ローヌ県にあり、そこには IO 本部と建設サイトが含まれています。施設の建設は現在進行中です。

詳細は IO 公式ウェブサイト (<http://www.iter.org>) で確認できます。

○作業範囲

LINAC モーションシステムは、すべてのポート環境において、真空容器ポート内部で LINAC ビームヘッドを移動・精密位置決めするために必要な全機器を統合した、車両ベースのプラットフォームです。

本システムは、X線技術を用いた溶接部の放射線検査を可能とするため、LINAC ビームヘッドを真空容器内のすべてのポートに対して剛性・安定性をもって位置決めできるようにします。

車両は、まず IO の B11 ギャラリー内で事前配置され、その後ポートセルへ移送されます。最終的な設置位置に到達した後、アームを展開し、必要な撮影計画に従ってポート内部に LINAC ヘッドを配置します。

作業は、以下の 3 つのフェーズと、それぞれに関連するゲートに分かれます：

- IO LINAC モーションシステムの予備設計 (PDR)
- IO LINAC モーションシステムの最終設計 (FDR)
- IO LINAC モーションシステムの製造および試験

なお、LINAC ヘッドシステムは本業務範囲には含まれません。

LINAC ヘッドシステムとモーションシステム間の主なインターフェースについては、技術仕様書にまとめられる予定です。

1 予備検討の背景

2025年第2四半期に、契約者により、真空容器 (VV) ポートを検査するための LINAC 移動ユニットの実現可能性調査が IO において実施されました。

この予備検討により、ITER トカマクのポート溶接部に対して放射線検査を行うための移動式 LINAC システムの技術的実現性と、その潜在的な利点が示されました。

2 作業範囲の境界および LINAC ヘッドシステムとの主なインターフェース

作業範囲の境界および LINAC ヘッドシステムとモーションシステム間のインターフェースは、以下の図 (スキーム) に定義されています。

図1：LINAC 全体アーキテクチャ – LINAC システムのインターフェース構成図

(詳細は技術仕様書を参照ください)

LINACシステムは、モーションシステムと呼ばれる移動式プラットフォームを中心として構築されています。

モーションシステムはベースユニットとして機能し、ポートセル環境における輸送・位置決め・安定化に必要なサブシステムを統合しています。

ベースには関節アームが搭載されており、各ポート内で LINAC ヘッドを所定位置に配置するために使用されます。アームに必要な関節ジョイントおよびリニアステージの数・構成は、すべての指定検査ポイントへのアクセスを確保できるよう契約者によって決定されるものとします。

最終的な目的は、溶接部および対応する放射線フィルムに対して LINAC ヘッドを精密に位置決めし、適切な角度方向を実現することで、検査に最適なアライメントを確保することです。

車両のアームには以下の機器が搭載されます：

- カメラ
- 高安定性システム (関節ジョイントのドリフトなし)：X線照射中 (最大20分) の LINAC の安定性確保のため
- LINACヘッド取り付け用の機械インターフェース
- LINACケーブルマネジメントシステム (以下に例示)
- 安全対策 (例)：
 - 車両がコンクリートプラットフォームから脱落しないようにする車両統合型安全システム
 - アームの衝突防止システム
 - LINACヘッド動作中にモーションシステム側が動作しないようにするインターロック
 - 非常停止装置 (LINAC + モーション)

車両は、LINACヘッドシステム (LINACヘッド契約者が提供) およびモーションシステムの制御コマンドユニットを物理的に収納できる構造としなければなりません。

車両および LINAC システムの管理システムは (安全上の観点から) 相互に通信可能でなければなりません。単一の制御コマンドユニットに統合してはなりません。

制御/コマンド、HMI (ヒューマン・マシン・インターフェース)、および安全性に関する検討により、必要な機能および物理アーキテクチャが決定されます。

図2：ITERトカマクのポート構造

(詳細は技術仕様書を参照ください)

図3：水平ポート (一般)、下部ポート、上部ポートのジオメトリ例

○ システムアーキテクチャ

1 LINAC 全体アーキテクチャ

車両には伸縮式アームが装備され、その先端に LINAC システムが取り付けられています。

(図1：LINAC 全体アーキテクチャ – LINAC システムのインターフェース構成図)

モバイルベース (車両シャーシ) には、以下の組込み制御システムが搭載されています：

- 車両ベースのナビゲーションおよび位置決め
- アーム展開および昇降機構

さらに、シャーシには以下の重要なサービスシステムが統合されています：

- LINACヘッドの温度調整のための冷却システム（LINACヘッド契約者により提供）
- LINACヘッド専用の電気キャビネットと接続ボード
 - 検査作業中に LINACヘッドおよびその他の駆動系へ必要な電力を供給（LINACヘッド契約者により提供）
- モーションシステムの移動工程（例：保管場所～検査エリア間）の電源を供給する車載バッテリーシステム
- LINACモーションシステム専用の電気キャビネット
- LINACヘッド用ケーブルマネジメントシステム
- 車両および LINACヘッドシステムのための集中安全管理システム

この統合設計により、真空容器の制約された環境においても高い可搬性・柔軟性が確保され、放射線検査に必要な安全性と性能が維持されます。

2 追加の LINAC 位置決めシステム要件

ビームヘッドサブアセンブリの最大重量：500 kg

LINACモーションシステムの最大重量：6,500 kg

車両の外形寸法（最大値）は以下のとおりとします：

- 長さ：4,500 mm
- 幅：3,000 mm
- 高さ：3,200 mm

線形位置精度

モーションシステムは、溶接部を基準とするデカルト座標系において、LINACヘッドのビーム出口窓を、以下の3直交方向すべてに対して ± 25 mm の範囲で位置決めできなければなりません。

溶接面に対して法線方向

溶接面内の2方向

（※この値は予備設計フェーズにおいてIOにより確認される予定です。）

角度精度

モーションシステムは、溶接部基準デカルト座標系に対して、LINACヘッドを以下のとおり角度制御できなければなりません：

LINACヘッドの放射方向に対して直交する2軸まわりの回転角度精度： $\pm 1.5^\circ$

放射軸（ロール方向）まわりの回転は、放射源がパノラマ型であるため、この精度要件の対象外（※この値も予備設計フェーズにおいてIOにより確認される予定です。）

運動学制御アーキテクチャ

システムは、LINACヘッドの原点を基準としたデカルト座標系でのモーションコントロールをサポートしなければなりません。

オペレータは、この参照フレームに対して、並進および回転の動作指令を行える必要があります。

構造剛性およびたわみ補償

システム設計には、構造剛性の解析モデルを含めるものとします。

アームのたわみ（荷重による沈み込み・コンプライアンスなど）は、運用全域で定量化しなければなりません。

さらに、全展開状態で要求される位置精度を確保するため、適切な補償戦略を実装する必要があります。

フェイルセーフ設計

すべての駆動軸は、電源喪失時に 機械的にロックされた状態をデフォルト とする必要があります。

また、電源喪失またはシステム故障時には、LINACヘッドが 不用意な動作を伴わず、機械的に安定かつ安全な状態で保持される よう設計しなければなりません。

○契約の想定期間および主要作業の期間

契約者は、産業機器製造、精密加工、プロジェクト管理および契約管理において実績ある経験と能力を有していることを示さなければなりません。

契約者は、契約の遂行期間を通じて、スケジュール・コスト・品質の目標を順守することが求められます。

また契約者は、作業の実施にあたり、すべての技術指示および契約上の要求事項を遵守し、堅牢な品質管理システムを実装しなければなりません。

本業務範囲の完了を目指す期間は 18か月 と想定されています。

想定される主要マイルストーンは以下のとおりです：

- 予備設計審査（PDR）：2026年第2四半期
- 最終設計審査（FDR）：2026年第4四半期
- 製造完了・納品：2027年第4四半期

【※ 詳しくは添付の英語版技術仕様書「**LINAC Ports - Motion system (vehicle) Technical Summary**」をご参照ください。】

ITER 公式ウェブ <http://www.iter.org/org/team/adm/proc/overview> からもアクセスが可能です。

「核融合エネルギー研究開発部門」の HP : <http://www.fusion.qst.go.jp/ITER/index.html>
では ITER 機構からの各募集（IO 職員募集、IO 外部委託、IO エキスパート募集）を逐次更新しています。ぜひご確認ください。

ITER 国際核融合エネルギー機構からの外部委託 に関心ある企業及び研究機関の募集について

<ITER 機構から参加極へのレター>

以下に、外部委託の概要と要求事項が示されています。参加極には、提案された業務に要求される能力を有し、入札すべきと考える企業及び研究機関の連絡先の情報を ITER 機構へ伝えることが求められています。このため、本研究・業務に関心を持たれる企業及び研究機関におかれましては、応募書類の提出要領にしたがって連絡先情報をご提出下さい。



china eu india japan korea russia usa

Route de Vinon-sur-Verdon - CS 90 046 - 13067 St Paul Lez Durance Cedex - France

To: Potential Suppliers

Date: 17 February 2026

Ref: IO/26/MS/ LINAC-MotionSystem/GRD

Subject: Letter of Invitation for the Market Survey on “**the LINAC Motion System**”

Dear Madam/Sir,

The ITER Organization (IO) launches a Market Survey and requests information from companies having the interest, knowledge, and capacity related to **supply of the LINAC Motion System**. With this letter, we invite all potential companies, institutions, or entities from ITER Member States to participate to this Market Survey.

The main purposes of this Market Survey are to incorporate the recent market situation into the procurement conditions as well as into the technical specifications and to prepare the budget baseline for the contract(s).

china

eu

india

japan

korea

russia

usa

Please note that this is not a Call for Nomination request, and all information including cost estimation to be collected are considered only as referential and non-binding basis. Therefore, we would greatly appreciate your feedback, which will help the IO to better understand the real situation of the industry.

You will find enclosed:

Annex I: Technical Specifications for Market Survey

Annex II: Questionnaire

Please return a completed questionnaire using Annex II, **no later than 13 March 2026**, to the following email address Guillaume.Retaillaud@iter.org with copy to Yuki.Suyama@iter.org

Thanks in advance for your participation and co-operation.

Yours faithfully,



china eu india japan korea russia usa

William DE CAT
Procurement Division

William De Cat
Acting Section Leader PPMA
Procurement Division

Notices

- Please send any questions regarding the survey to the contact given in the cover letter via email. The received questions and their answers may be published in a manner that does not identify the questioner.
- If there will be any additional information and modifications to this Market Survey, they will be published at the same web page.
- All information provided in this Market Survey is tentative and subject to change.
- All intellectual property rights and other rights related to the information provided in this survey belong to the IO. Participants in the survey and viewers of the information are permitted to use the obtained information solely for the purpose of preparing responses to the survey and must not use it for any other purposes.
- Participation in this survey does not automatically grant eligibility for future procurement processes. Eligibility for future procurement procedures remains undetermined.



IDM UID

FPYWSV

VERSION CREATED ON / VERSION / STATUS

16 Feb 2026 / 1.2 / Signed

EXTERNAL REFERENCE / VERSION

Technical Specifications (In-Cash Procurement)

**LINAC Ports - Motion system (vehicle) Technical
Summary**

LINAC for Ports - Motion system (vehicle) market survey Technical Summary

Table of Contents

1	PURPOSE	2
2	DEFINITIONS	2
3	MAIN APPLICABLE CODES AND STANDARDS	3
4	SCOPE OF WORK	3
4.1	Background of Pre Study	3
4.2	Scope limits and main Interfaces with LINAC Head system	3
5	SYSTEM ARCHITECTURE	6
5.1	LINAC General Architecture.....	6
5.2	Additional LINAC positioning system requirements	6
6	EXPECTED CONTRACT AND MAIN ACTIVITIES DURATION	8

1 Purpose

The goal of this document is to summarize the scope of work of the Contractor - and the interaction between IO and the Contractor - covering design and manufacturing of a Motion system vehicle integrating a linear particle accelerator system (LINAC head) to perform the radiographic examination of welds in the following ports of the tokamak vacuum vessel Upper ports:

- Upper Ports Stub Extension, Upper Ports Extension, Upper Port cryostat flange, Upper Port Cell Bellow, building flange.
- Equatorial ports: Eq. ports and duct bellow, Eq. cryostat flange, Eq. cell bellows, Eq. building flange, NB port stub extension 05, NB port extensions 04/05/06, NB port liners HNB1/ HNB2/ HNB3, NB circular bellows
- Lower Ports : RH port extensions, Cryostat port extensions, Lower RH duct bellows, Lower RH cryostat flanges, Lower RH cell bellows, Lower rectangular bellows, Lower building flanges

This specification summarizes the requirements for the design and supply of Motion system vehicle (namely LINAC Vehicle), this excluding the design and supply of the LINAC Head system.

The ITER Project

The ITER Organization (IO) is a joint international research and development project for which the initial construction activities are underway. The seven members of the IO are: the European Union (represented by Fusion for Energy (F4E)), Japan, the People's Republic of China, India, the Republic of Korea, the Russian Federation and the USA.

The project aims to demonstrate the scientific and technological feasibility of fusion power for peaceful purposes and to gain necessary data for the design, construction and operation of the first electricity-producing fusion plant. It will also test a number of key technologies, including the heating, control, diagnostic and remote maintenance that will be needed for a full-scale fusion power station. The ITER site is in the Bouchés du Rhône department of France. It includes the Headquarters of the IO and a construction worksite. The construction of the facility is on-going. Further information is available on the IO website: <http://www.iter.org>.

2 Definitions

LINAC Head	X-Ray source used for radiographic inspection of welded interfaces. Includes Control command cabinet and power supply units, chiller, cables (with energy supply), that shall be positioned on the Vehicle. The Control command and video unit are positioned far from the Linac X-Ray
VV	Vacuum Vessel. First confinement barrier of nuclear material. The place where fusion reactions will be created
LINAC Motion system	Vehicle that includes all necessary equipment to be used for the displacement and pre-positioning of the LINAC head system in the VV environment, for all ports. It ensures fix and rigid positioning of the LINAC system. All safety measures are secured. All movements are stopped while

performing the X-Ray shots. It is classified under CE Machine Directive and CE Directive CEM.

3 Main applicable Codes and Standards

CE Directive Machine 2006/42/EC
CE EMC Directive 2014/30/UE

4 Scope of work

The LINAC Motion System is a vehicle based platform that integrates all equipment required for the displacement and precise positioning of the LINAC beam head within the vacuum vessel port environment for all ports. The system ensures rigid and stable positioning of the LINAC beam head in all vacuum vessel ports to enable radiographic inspection of welded joints using X ray techniques. The vehicle will be pre positioned in IO buildings B11 galleries and then transported to the port cells. It will reach its final standing position prior to deployment of its arm, which will position the LINAC head according to the required shooting plan inside the port.

The work is divided in 3 different phases and associated gates:

- Preliminary Design of the IO LINAC Motion system - PDR
- Final Design of the IO LINAC Motion system - FDR
- Manufacturing and testing IO LINAC Motion system

The LINAC Head system is excluded from the current Scope of Works. Main interfaces between LINAC Head system and Motion system will be summarized in the Technical Specification.

4.1 Background of Pre Study

The feasibility study of a LINAC mobile unit to inspect VV Ports has been conducted by IO Contractor in Q2 2025.

This pre-study has demonstrated the technical feasibility and potential advantages of deploying a mobile LINAC system for radiographic inspection of the ITER Tokamak port welds.

4.2 Scope limits and main Interfaces with LINAC Head system

Scope limits and interfaces between LINAC head system and Motion system are defined in the schemes below.

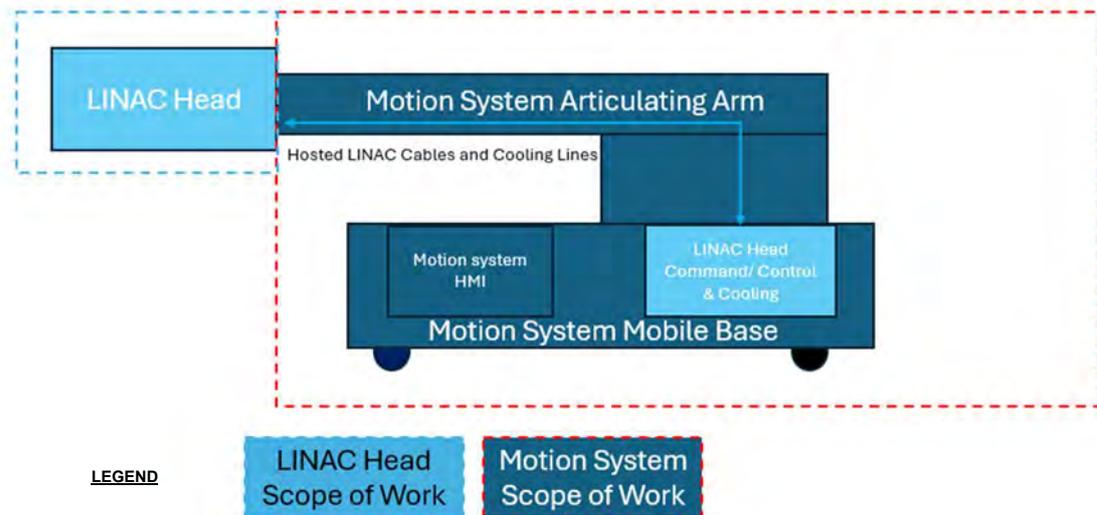


Figure 1 : LINAC general architecture - Interfaces scheme LINAC system

The LINAC system is built around a mobile platform referred to as the Motion System. The Motion System serves as the base unit and integrates the required subsystems for transport, positioning, and stabilization within the port cell environment.

An articulating arm is mounted on the base and is used to position the LINAC Head within each port. The number and configuration of articulating joints and or linear stages required for the arm shall be determined by the Contractor to ensure access to all specified inspection points. The final outcome is enabling precise positioning and angular orientation of the LINAC head relative to the welds and corresponding radiographic film, ensuring optimal alignment for inspection.

The arm of the vehicle will be equipped with:

- Cameras
- High stability system (no drift of articulated joints), to secure LINAC stability during X-Ray exposures (up to 20 min).
- Mechanical interface to mount LINAC Head
- LINAC Cable management system (see examples below)
- Safety measures such as:
 - Vehicle-integrated safety system for preventing vehicle from rolling off concrete platform.
 - Anti-collision systems for the arm
 - Interlocks ensuring no movement during LINAC Head operation
 - Emergency stops (Linac + motion)

The vehicle shall physically accommodate control command units both for LINAC Head system (provided by LINAC Head contractor) and for the Motion system.

Vehicle and Linac System management systems shall communicate (as for safety concerns) but shall not be integrated in a single control command unit. Control/Command, HMI and Safety study will determine the functionalities and physical architecture.

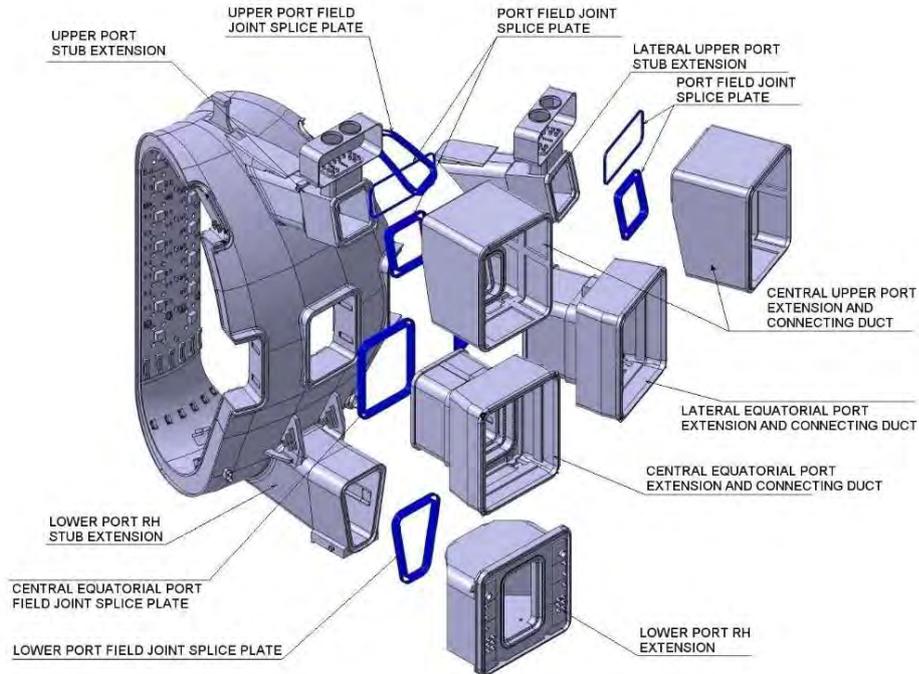


Figure 2 : The port structures of ITER TOKAMAK

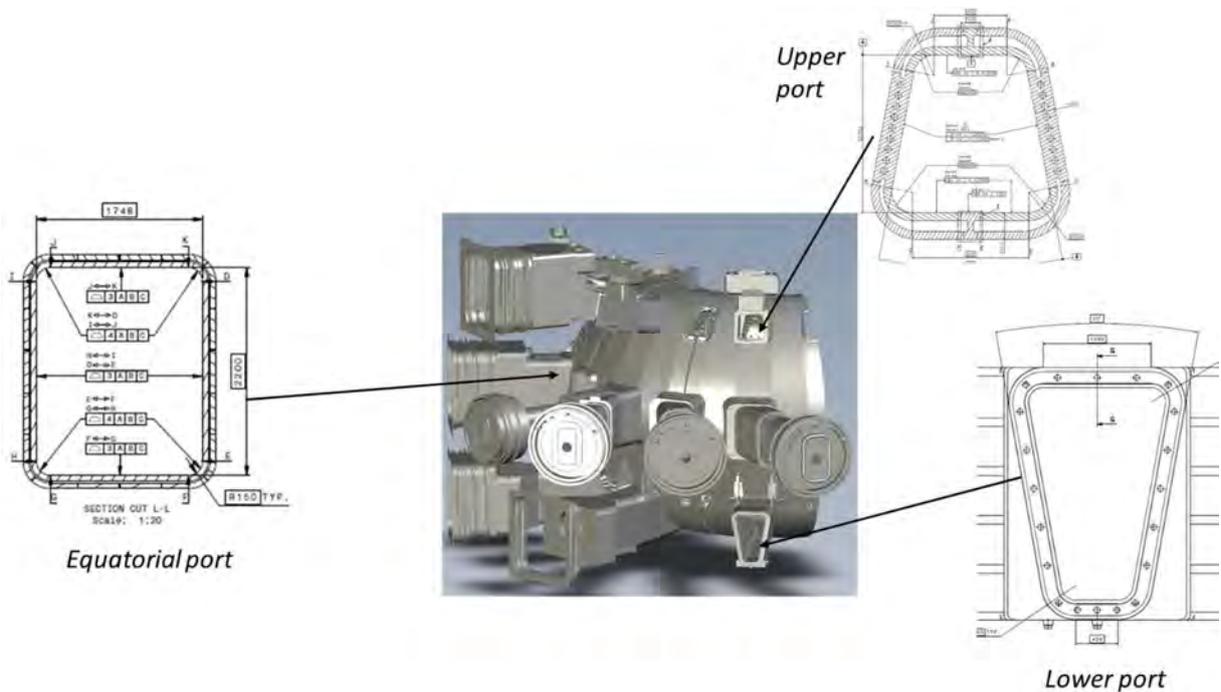


Figure 3: Example of geometries for an equatorial port (regular), a lower port and an upper port

5 System architecture

5.1 LINAC General Architecture

The Vehicle is equipped with telescopic arm. LINAC System is fixed at its extremity. **Figure 1 : LINAC general architecture - Interfaces scheme LINAC system**The chassis of the mobile base houses all embedded control systems, including:

- Mobile base navigation and positioning
- Arm deployment and lift mechanisms

In addition, the chassis integrates critical service systems, such as:

- A cooling system for thermal regulation of the LINAC Head (provided by LINAC Head contractor)
- A dedicated electrical cabinet for the LINAC Head with associated connection board, to supply all necessary energy to the LINAC Head and other actuated systems during inspection operations (provided by LINAC Head contractor)
- An onboard battery system, providing power during transit phases of the Motion system (e.g., from storage to inspection zone)
- A dedicated electrical cabinet for the LINAC Motion system
- LINAC Head cable management system
- A centralized safety management system for the Vehicle and the LINAC Head system

This integrated design ensures mobility, flexibility, within the constrained environment of the Vacuum Vessel, while maintaining high standards of safety and performance for radiographic inspection.

5.2 Additional LINAC positioning system requirements

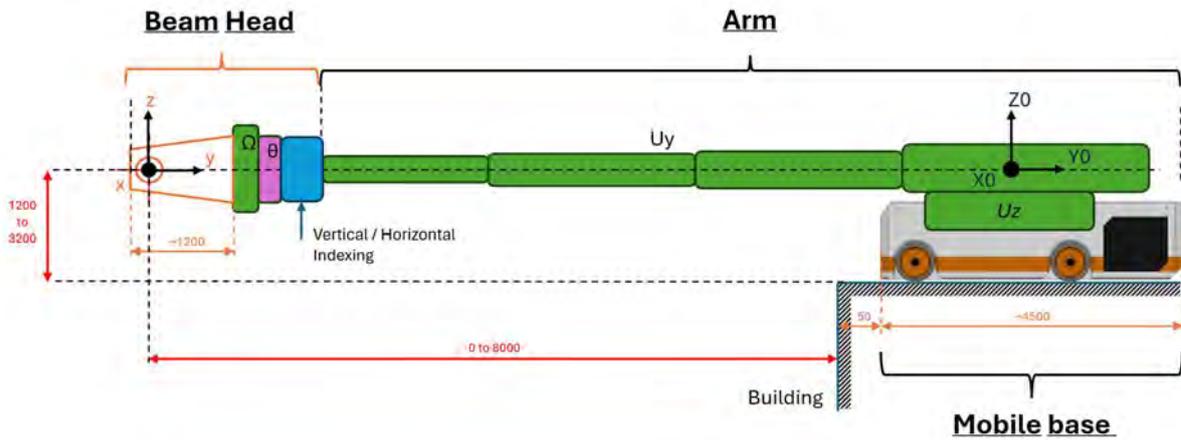


Figure 4 : System axes and movements diagram

Vehicle Sub-systems	Axis	Definition	Preliminary Range (To be verified by vendor during access study)
Arm	Uz	Beam head height	1200 to 3200 mm
	Uy	Beam head distance from the building	0 to 8000 mm
Mobile base	Ux	Lateral movement	-
	Uy	Forward / backward movement	-
	Rz0	Mobile base rotation around Z0	-
	Rz	Mobile base rotation around arm extremity	-

Maximum weight of the Beam Head subassembly: 500 Kg

Maximum weight of the LINAC motion system 6500Kg

The envelope maximum for the Vehicle is:

- 4500mm Length
- 3000mm Width and
- 3200mm in height

Linear Positional Accuracy – The Motion System shall position the LINAC head beam exit window within ± 25 mm in each orthogonal direction of a weld-referenced Cartesian coordinate system, including the direction normal to the welded interface plane and the two in-plane directions. (Value to be confirmed by IO during Preliminary Design phase.)

Angular Accuracy – The Motion System shall orient the LINAC head with an angular accuracy of $\pm 1.5^\circ$ about the two orthogonal rotational axes perpendicular to the emission axis of the LINAC head, referenced to the weld-referenced Cartesian coordinate system. Rotation about the emission axis (roll) is not subject to this accuracy requirement due to the panoramic nature of the source. (Value to be confirmed by IO during Preliminary Design phase.)

Kinematic Control Architecture - The system shall support motion control in a Cartesian coordinate system referenced to the origin of the LINAC head. The operator shall be able to command translational and rotational movements relative to this defined reference frame.

Structural Stiffness and Deflection Compensation- The system design shall include analytical modelling of structural stiffness. Deflection (including arm sag and compliance under load) shall be quantified across the full operating envelope. Compensation strategies shall be implemented to ensure required positioning accuracy at all deployment configurations.

Fail Safe Design- All actuated axes shall default to a mechanically locked condition in the event of power loss. In the event of power loss or system fault, the LINAC head shall remain in a mechanically stable and safe state without unintended motion.

6 Expected contract and main activities duration

The Contractor shall demonstrate proven experience and capability in industrial manufacturing, precision machining, and project and contract management. The Contractor is expected to ensure adherence to schedule, cost, and quality objectives throughout the execution of the contract.

The Contractor shall comply with all technical instructions and contractual requirements during the execution of the work and shall implement a robust quality management system. The targeted duration for the completion of this scope of works is 18 months.

The following milestones are tentatively proposed:

- Preliminary Design Review : Q2 2026
- Final Design Review : Q4 2026
- End of Manufacturing – Delivery : Q4 2027

Annex II - Questionnaire

Ref. IO/26/MS/Linac-MotionSystem/GRD

LINAC Motion System

Firms interested in participating to this market survey shall return a completed questionnaire to the following email address guillaume.retaillaud@iter.org and copy yuki.suyama@iter.org no later than 13 March 2026.

Please note that this is not a Call for Nomination request. At this moment the ITER Organization (IO) is preparing a procurement strategy for this project.

For all questions in the document, please refer to the Annex I - Technical Summary ref. ITER_D_FPYWSV_v1.2.

1. General information about the Company / Institute compiling the questionnaire

Company Name:

Address:

china

eu

india

japan

korea

russia

usa

Persons to be contacted:

Contact person	Name + Title	Email address	Telephone
Commercial matters:			+
Technical matters:			+

Main activities

Main activities	Description
1.	
2.	
3.	
.....	

Turnover

Contact person	Turnover 2022	Turnover 2023	Turnover 2024	Number of employees
All activities				
<i>In the field of</i> Assembly of Nuclear Plants or classified installations				

2. Technical Competence and Experience

2.1 Have you previously completed the final design and manufacturing of custom protective enclosures or covers for use in the nuclear industry or similarly regulated environments (e.g., aerospace, defense, medical)?

YES

NO

If yes, please provide overview and any complementary information:

.....
.....
.....

2.2 Can you demonstrate experience in projects requiring full design finalization based on a conceptual input, including detailed manufacturing drawings and material selection?

YES

NO

If yes, please provide overview and any complementary information:

.....
.....
.....

2.3 Do you have experience designing components for ergonomic manual handling (e.g., single-operator or two-operator handling, weight limits, lifting points)?

YES

NO

If yes, please provide overview and any complementary information:

.....
.....
.....

3. Company's capacity

3.1 Do you have in-house capabilities for precision machining and fabrication of stainless steel and/or aluminum and/or similar alloys suitable for nuclear environments? Also please mention if you have any 3D-printing capacity of high-strength polymers.

YES

NO

If yes, please provide overview and any complementary information:

.....
.....
.....

3.2 Are you able to manufacture and deliver products entirely off-site, with appropriate packaging, traceability documentation, and compliance with nuclear-grade shipping standards?

YES

NO

If yes, please provide overview and any complementary information:

.....
.....
.....

4. Nuclear / first-of-a-kind experience

Are you familiar with ITER alike projects?

YES

NO

Please provide overview and any complementary information:

.....
.....
.....

5. Quality Assurance

Is your organization ISO 9001 certified or operating under an equivalent quality management system applicable to the manufacturing of safety-related or high-reliability components?

YES

NO

Please specify your certifications.

<i>QA Certifications</i>	<i>Comments</i>	<i>Validity Period</i>

6. Scope of Works

Would your Company / Institute cover the full scope of works as a single contractor?

YES

NO

If NO, please specify and justify which part of the contract would be taken over by another company, and in which role: as a partner in a consortium or as a subcontractor? Please indicate the name and address of the potential company/companies if known at this time.

Please provide the information requested in the below table:

<i>Services to be performed by another company (and % of the work)</i>	<i>Partner in a consortium <u>or</u> Subcontractor + Name and Address (optional)</i>	<i>Comments</i>
.....		
.....		
.....		

7. General comments

Please indicate any other information that may be relevant for this Market Survey.

.....

.....

.....

.....

.....

.....

Signature:

COMPANY STAMP

Name:

Position:

Tel:

Date: