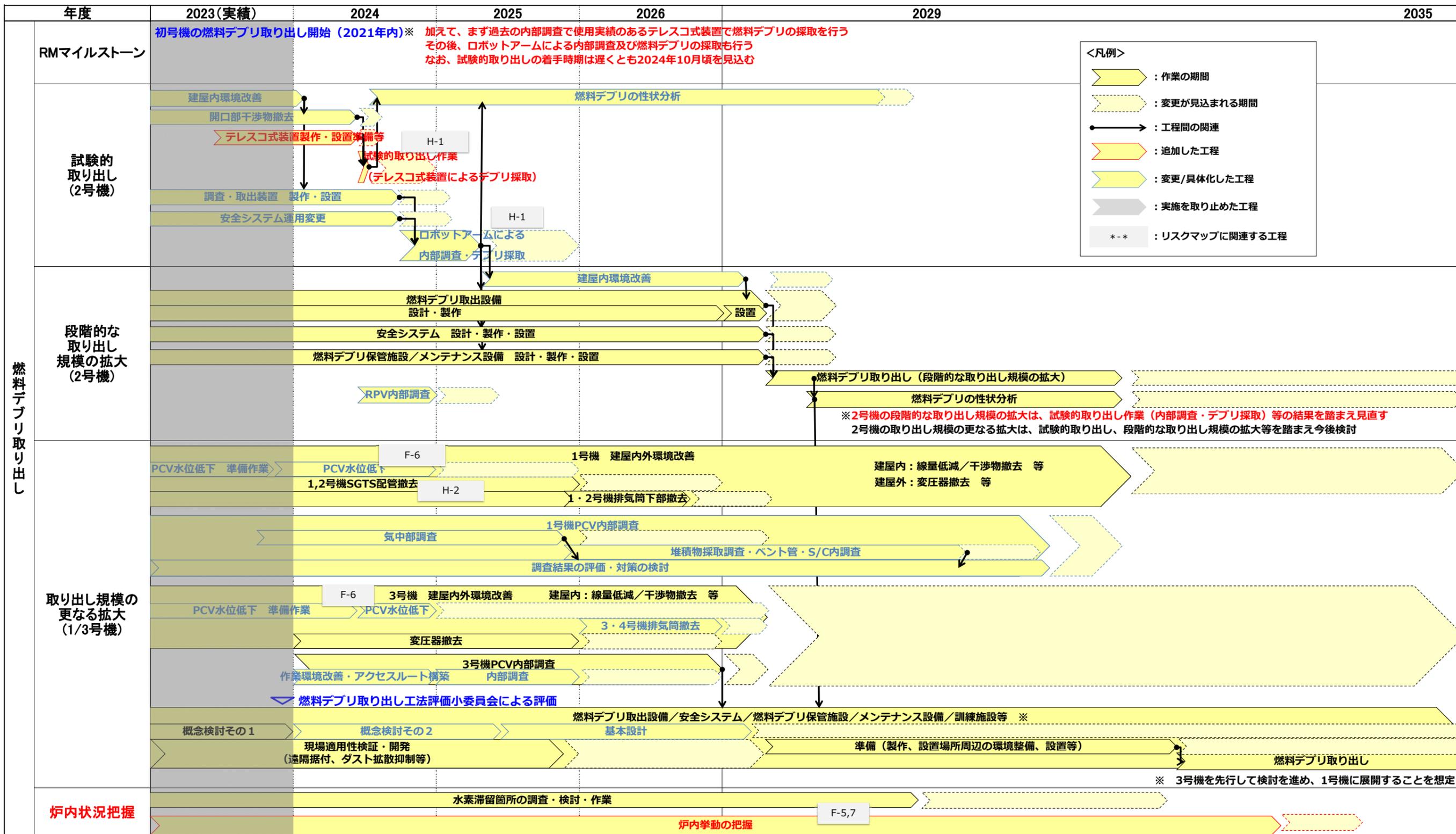


燃料デブリ取り出し準備 スケジュール

分野	廃炉中長期実行プラン2024 目標工程	作業内容	これまで1ヶ月の動きと今後6ヶ月の予定	4月	5月					6月	7月	8月	9月	10月	11月以降	備考		
				28 29 30 1	5 12 19 26	上 中 下	上 中 下	上 中 下	上 中 下	上 中 下	上 中 下							
燃料デブリ取り出し準備	原子炉建屋内環境改善	原子炉建屋内の環境改善	1号 (実績) ○建屋内環境改善(継続) (予定) ○建屋内環境改善(継続)	現場作業												建屋内環境改善 ・2階線量低減の準備作業'20/7/20~'23/7/21 他工事との工程調整のため作業中断中。'22/2/23~'22/9/19 ・RCW入口ヘッダ配管穿孔'22/10/24~'22/11/14 ・RCW熱交換器(C)入口配管内包水サンプリング'23/2/22 ・RCW熱交換器(C)内包水サンプリング'23/6/21~'23/7/6		
			2号 (実績)なし (予定) ○建屋内環境改善(継続)	現場作業													建屋内環境改善 ・R/B大物出入口2階遮へい設置'21/11/29~'22/1/10 ・1階西側通路MCC撤去'22/1/11~'22/2/25 ・2階北側エリア除染'23/4/10~'23/10/13 ・原子炉系計装配管の線量感減'23/8/30~'23/9/26	
			3号 (実績) ○建屋内環境改善(継続) (予定) ○建屋内環境改善(継続) ○圧力抑制室内滞留ガスパーシ	検討・設計 現場作業														建屋内環境改善 ・北西エリア機器撤去および除染'21/7/12~'22/1/10 ・北側エリア板設置へい設置'22/1/11~'22/3/22 ・北西エリア機器撤去'22/4/18~'22/7/14 ・1階北東側エリア除染'22/8/30~'23/2/22 圧力抑制室内滞留ガスパーシ'23/10/25~
	格納容器内水循環システムの構築	格納容器内水循環システムの構築	1号 (実績)なし (予定) 圧力抑制室内包水のサンプリング	現場作業													圧力抑制室内包水のサンプリング ・原子炉冷却材浄化系逆井開放(モックアップ)'22/11/1~'23/7/4'23/7/18~'23/10/31 ・圧力抑制室高部確認、圧力抑制室内包水サンプリング'23/11/15~'23/11/17 ・PCV(S/C)水位計設置'23/12/5~'24/1/18 ・常設監視計器取替'23/12/8~'24/2/1	
			2号 (実績)なし (予定)なし	現場作業														
			3号 (実績) ○原子炉格納容器水位低下(継続) ○圧力抑制室内包水の水质改善(継続) (予定) ○原子炉格納容器水位低下(継続) ○圧力抑制室内包水の水质改善(継続)	現場作業													3号機格納容器内取水設備の運転開始 (継続実施) ・3号機原子炉格納容器内取水設備設置に係る実施計画変更申請('21/2/1) →補正申請('21/7/14) →認可('21/7/27) ・取水設備設置'21/10/1~'22/3/31 ・使用前検査(3号)'22/4/26 ・3号機格納容器内取水設備による圧力抑制室内包水の水质改善開始'22/10/3~ ・PCV(S/C)水位計設置'24/2/21~'24/4/24	
	燃料デブリ取り出し	燃料デブリの取り出し	共通 (実績) ○【研究開発】格納容器内部詳細調査技術の開発(継続) ○【研究開発】圧力容器内部調査技術の開発(継続) ○燃料デブリ取出設備 概念検討(継続) (予定) ○【研究開発】格納容器内部詳細調査技術の開発(継続) ○【研究開発】圧力容器内部調査技術の開発(継続) ○燃料デブリ取出設備 概念検討(継続)	検討・設計													(継続実施) (継続実施) (継続実施) (継続実施) (継続実施)	
				現場作業														OPCV内部調査 ・PCV内部調査に係る実施計画変更申請('18/7/25) →補正申請('19/1/18)→認可('19/3/1) 【主要工程】 PCV内部気中調査 ・ヘテスタル外側'24/2/28 ・ヘテスタル内側'24/3/14 ○1/2号機SGTS配管撤去 1/2号機SGTS配管撤去(その1)に係る実施計画変更申請('21/3/12)→認可('21/8/26) 【主要工程】 ・1/2号機SGTS配管切断時ダスト飛散対策(ウレタン注入)'21/9/8~'21/9/26 ・1/2号機SGTS配管切断'22/5/23~'23/5月中旬 ・1/2号機SGTS配管切断(残り分)M/U'23/1/29~'23/3/3 ・1/2号機SGTS配管切断(残り分配管①~⑧)'23/4/18~'23/7/14 ・1/2号機SGTS配管切断(残り分配管⑨)については実施時期調整中。
				現場作業														PCV内部調査 ○ロボットアームの性能確認試験・モックアップ・訓練(国内) (継続実施) (継続実施)
検討・設計																PCV内部調査 ○原子炉格納容器内部調査(継続) (予定) ○原子炉格納容器内部調査(継続)		
現場作業																PCV内部調査 ○原子炉格納容器内部調査(継続) (予定) ○原子炉格納容器内部調査(継続)		
現場作業																PCV内部調査 ○原子炉格納容器内部調査(継続) (予定) ○原子炉格納容器内部調査(継続)		



廃炉中長期実行プラン2024



注：今後の検討に応じて、記載内容には変更があり得る

# 1号機 P C V内（X-2ペネ内扉）サンプル採取について

2024年5月30日

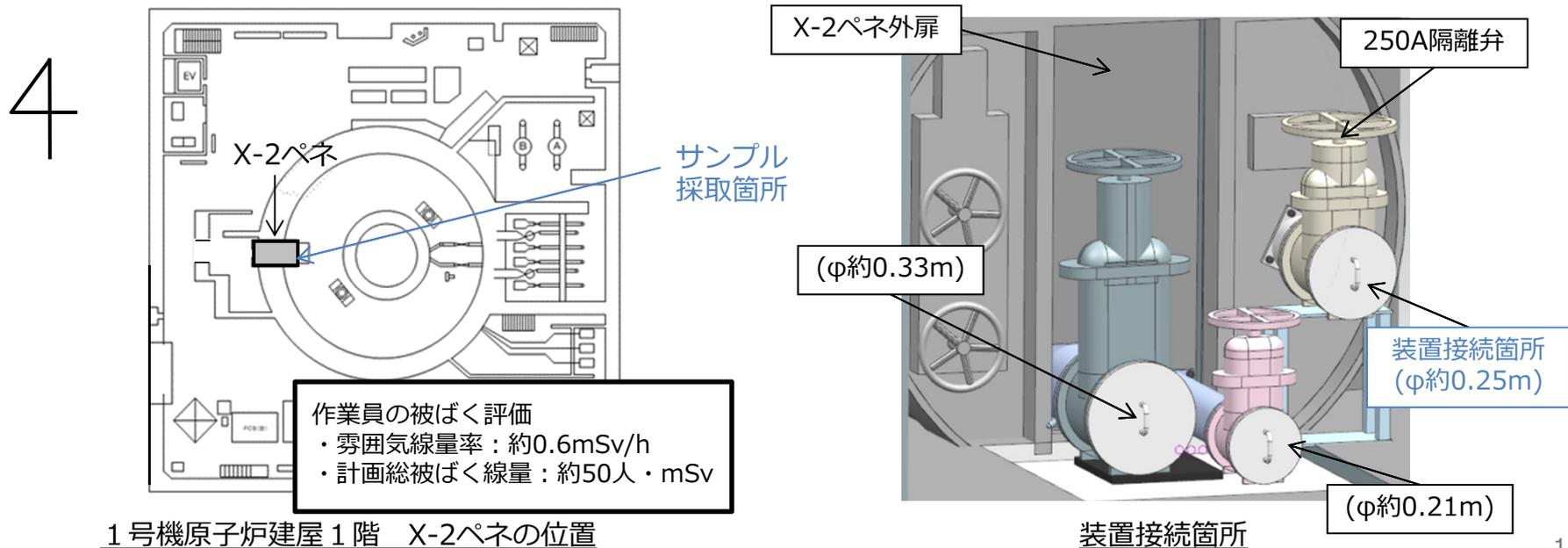
**TEPCO**

---

東京電力ホールディングス株式会社

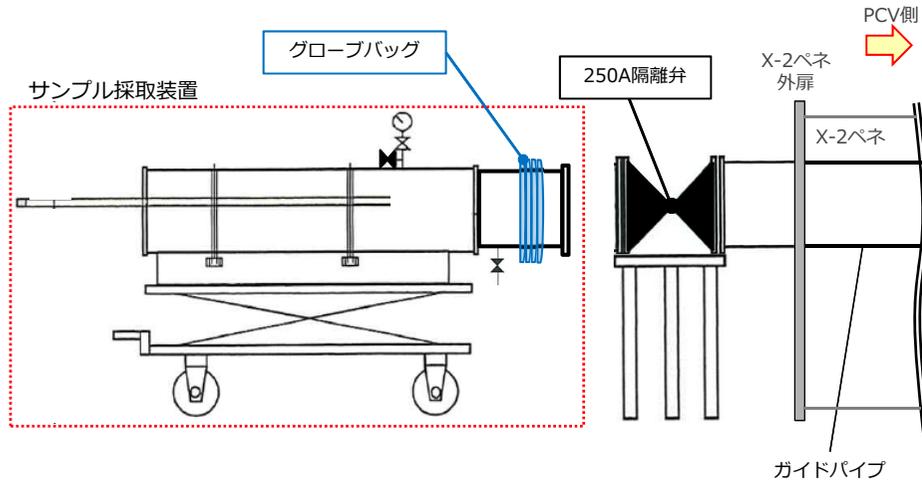
## 1. 概要

- 1号機原子炉格納容器（以下、PCV）内の状況把握を目的として、PCV内壁の拭き取りサンプリングを計画。取得したサンプルを分析することにより、事故進展に対する理解深化及び今後実施する作業の安全性の検討に活用する。
- PCV内壁には、放射性物質を含む粒子が付着しており、こうした粒子を分析することで粒子が生成・移行する過程を推定することができれば、事故後のPCV内の状況推定に活用できる可能性がある
- また、燃料デブリ取り出し作業時のダスト発生評価等において、PCV内の汚染の核種組成は基礎的なデータでありこれを拡充するものとなる
- 作業は、X-2ペネトレーション（以下、X-2ペネ）の隔離弁にサンプル採取装置を接続して行い、X-2ペネ内扉のサンプリングを行う計画
- 実施時期は、PCV水位低下の状況により調整することとし、6月上旬の実施を予定

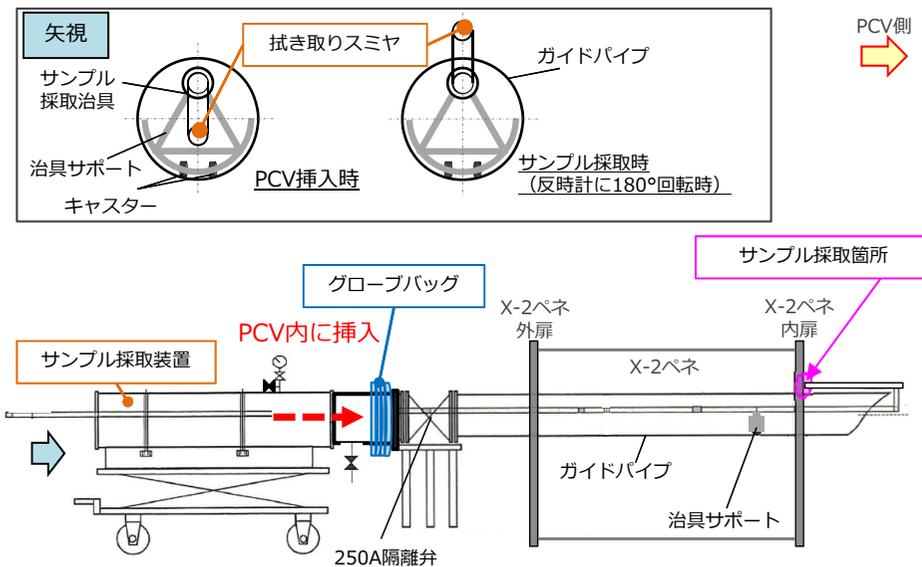


## 2. 作業手順

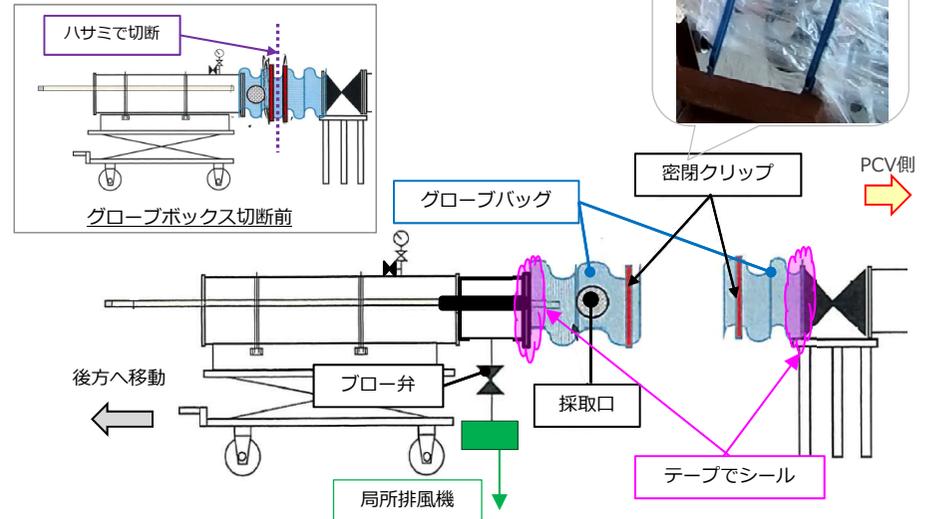
### ■ 手順1 サンプル採取装置隔離弁接続



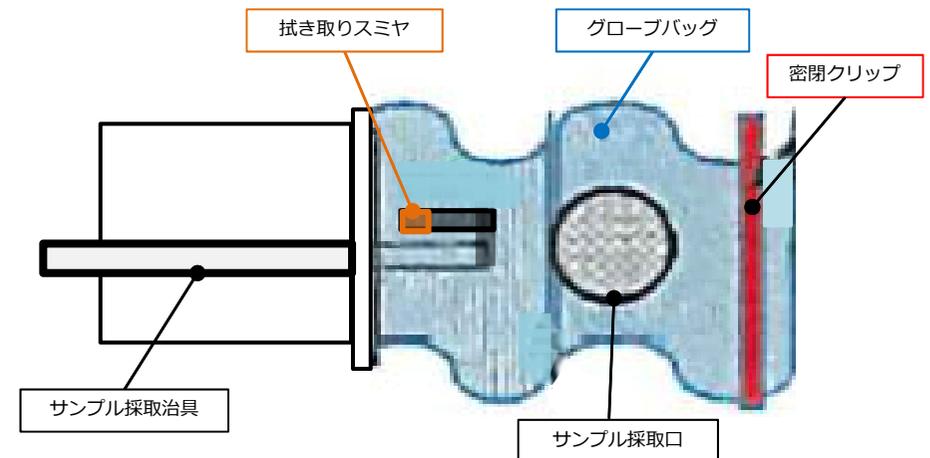
### ■ 手順2 サンプル採取装置挿入, サンプル採取



### ■ 手順3 サンプル採取装置切り離し



### ■ 手順4 サンプル採取, 仕分け

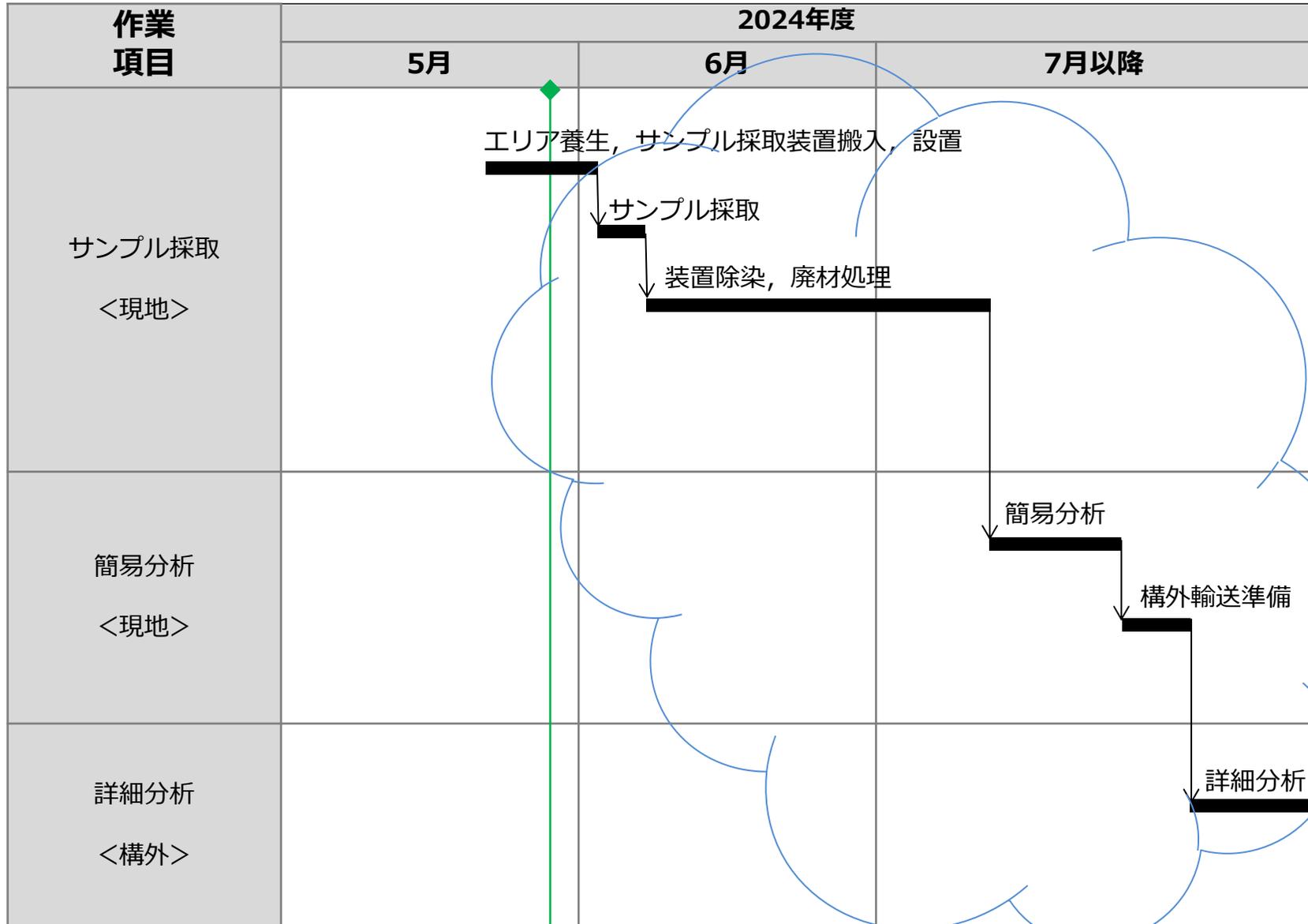


### 3. 分析項目（案）

---

- 分析施設及び分析項目はサンプル採取後に測定する表面線量率等をもとに決定するが、以下の項目の実施について検討中
  - 非破壊分析
    - 走査型電子顕微鏡（SEM-EDS）：外観及び元素分布の観察
    - $\gamma$ スペクトル分析： $\gamma$ 核種ごとの濃度を把握
  - サンプルを溶解し、核種や元素の種類や濃度を把握するための分析
    - ICP-MS/AES：質量数ごと/元素ごとの濃度を把握
    - $\gamma$ 、 $\alpha$ スペクトル分析： $\gamma$ 、 $\alpha$ 核種ごとの濃度を把握

### 3. 工程



※各作業工程については計画であり, 現場作業の進捗によって変更の可能性有

# 2号機 PCV内部調査・試験的取り出し作業の準備状況

2024年5月30日

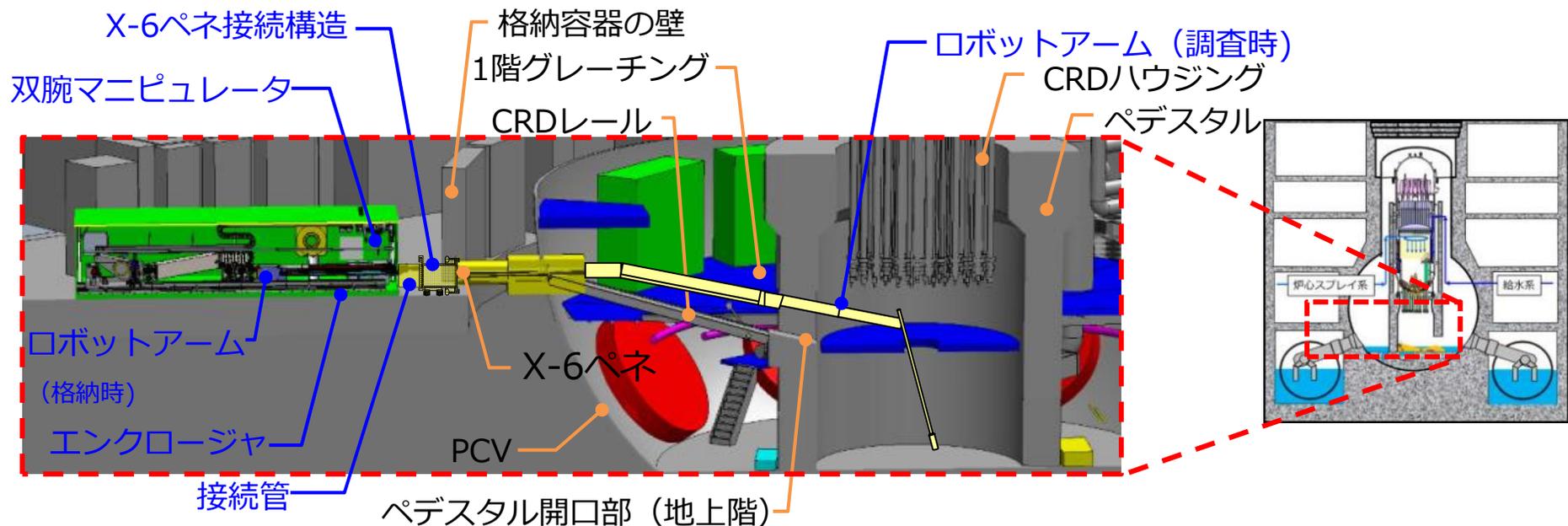
**IRID** **TEPCO**

---

技術研究組合 国際廃炉研究開発機構  
東京電力ホールディングス株式会社

# 1. PCV内部調査及び試験的取り出しの計画概要

- 2号機においては、PCV内部調査及び試験的取り出し作業の準備段階として、作業上の安全対策及び汚染拡大防止を目的として、今回使用する格納容器貫通孔（以下、X-6ペネ）に下記設備を設置する計画
  - PCV内側と外側を隔離する機能を持つ X-6ペネ接続構造
  - 遮へい機能を持つ 接続管
  - テレスコ式装置、ロボットアームを内蔵する金属製の箱（以下、エンクロージャ）
- 上記設備を設置した後、アーム型装置をX-6ペネからPCV内に進入させ、PCV内障害物の除去作業を行いつつ、内部調査や試験的取り出しを進める計画



2号機 内部調査・試験的取り出しの計画概要

## 2-1. 現地準備作業状況

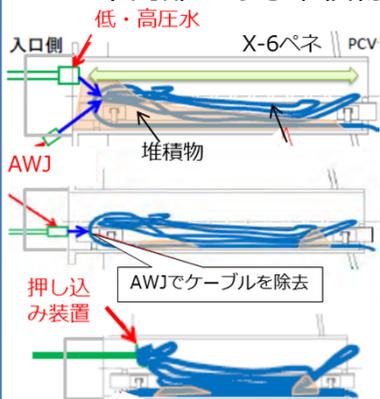
### 試験的取り出し作業（内部調査・デブリ採取）の主なステップ

#### 1. 隔離部屋設置

#### 2. X-6ペネハッチ開放

#### 3. X-6ペネ内堆積物除去

X-6ペネ内部にある堆積物・ケーブル類を除去する

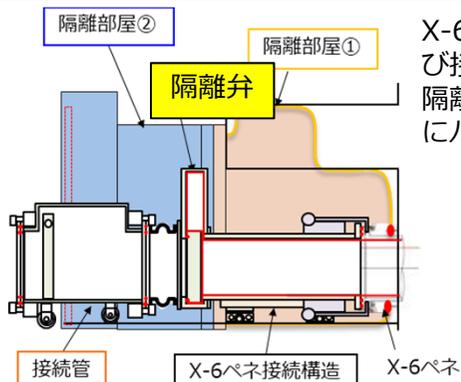


- 【低・高圧水】で堆積物の押し込み

- 【AWJ】でケーブル除去

- 【押し込み装置】でケーブルを押し込み

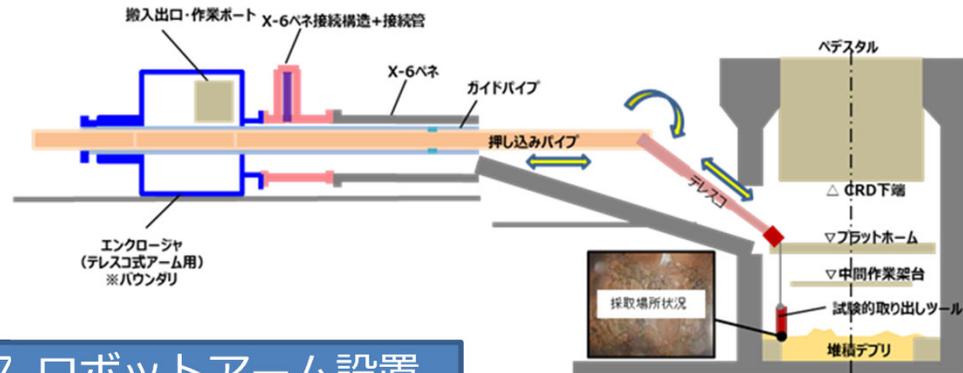
#### 4. X-6ペネ接続構造及び接続管設置



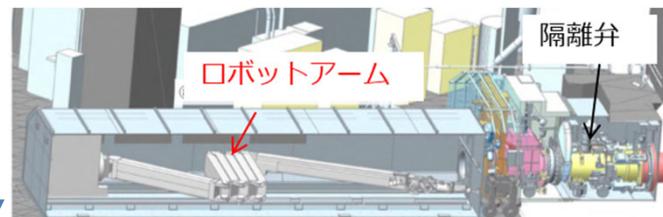
X-6ペネに接続構造及び接続管を取り付け、隔離部屋から接続構造にバウンダリを変更

#### 5. テレスコ式装置設置

#### 6. 試験的取り出し作業（テレスコ式装置によるデブリ採取）

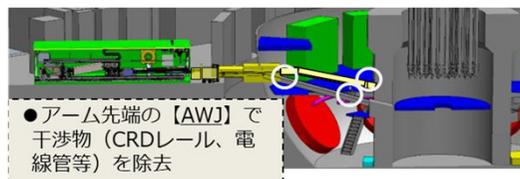


#### 7. ロボットアーム設置



#### 8. ロボットアームによる内部調査・デブリ採取

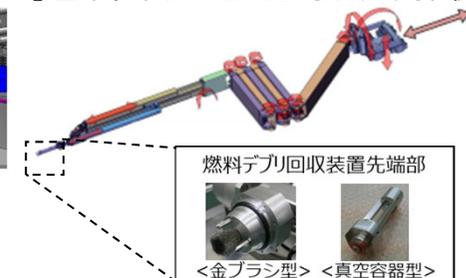
##### ①内部調査



(注記)

- ・ 隔離弁：PCV内/外を仕切るために設置した弁
- ・ AWJ（アブレイブウォータージェット）：  
高圧水に研磨材（アブレイブ）を混合し、切削性を向上させた加工機

##### ②ロボットアームによるデブリ採取

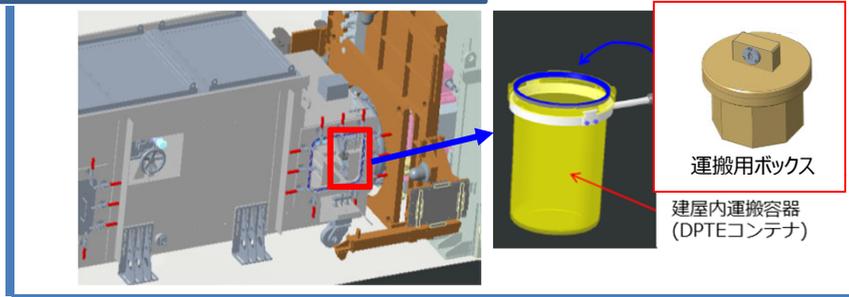


## 2-2. 現地準備作業状況

### 試験的取り出し作業（内部調査・デブリ採取）の主なステップ

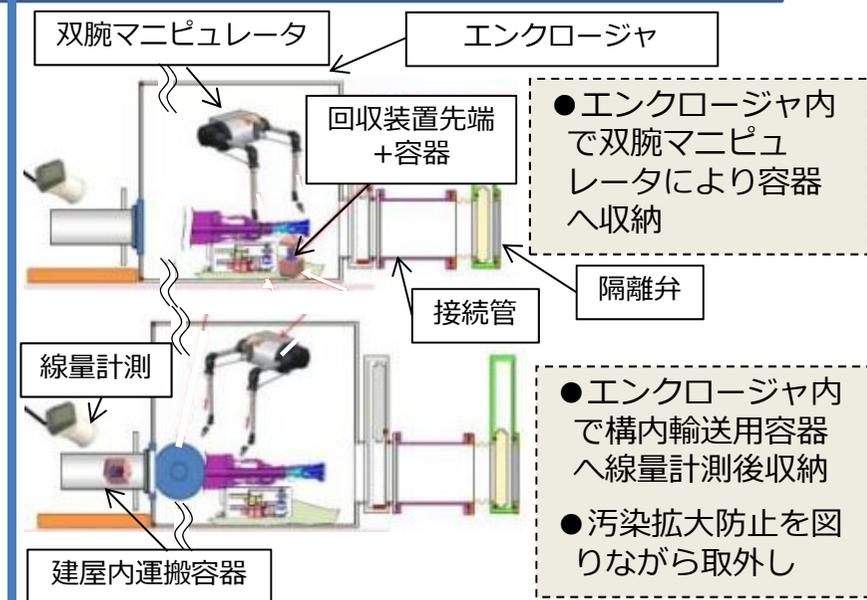
↓(前スライド ステップ6より)

#### 9-1. 燃料デブリの収納



↓(前スライド ステップ8より)

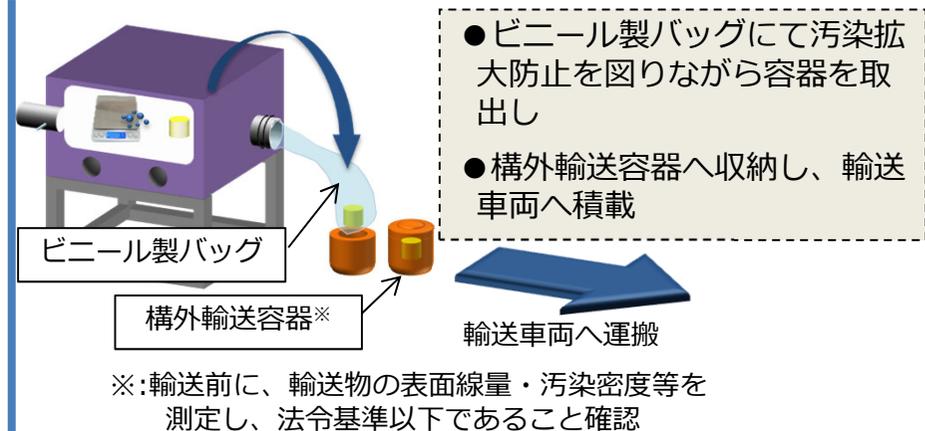
#### 9-2. 燃料デブリ回収装置先端部の収納 構内輸送用容器へ収納・線量計測



#### 10. グローブボックス受入・計量



#### 11. 容器の取出し・輸送容器へ収納・搬出



#### 12. 構外輸送及び構外分析

### 3-1. テレスコ式試験的取り出し装置のモックアップ状況

- 2号機試験的取り出しに向けて、現在工場にてモックアップによる機能検証中。



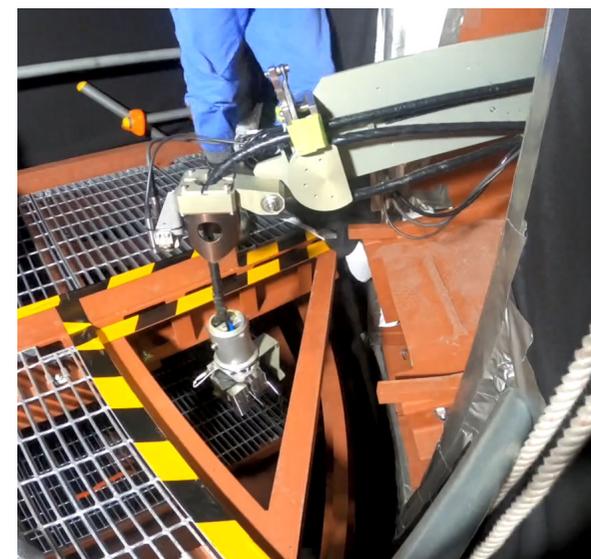
テレスコ式試験的取り出し装置（装置を上方から撮影）



ガイドパイプの挿入



ペDESTル開口部への  
装置挿入

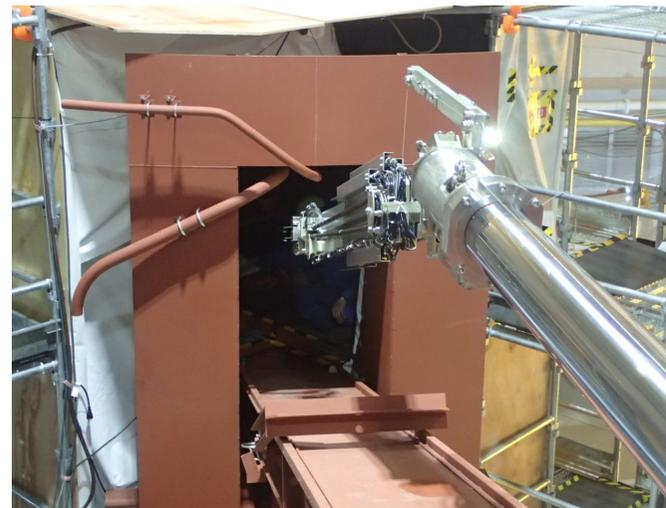


グレーチング開口部からの  
先端治具吊り下ろし

### 3-2. テレスコ式試験的取り出し装置のモックアップ状況



エンクロージャ及び後方ハウス



ペDESTアル開口部への装置挿入



ペDESTアル内への先端治具の挿入



グレーチング開口部からの先端治具吊り下ろし

## 4 - 1. 現場作業の進捗状況

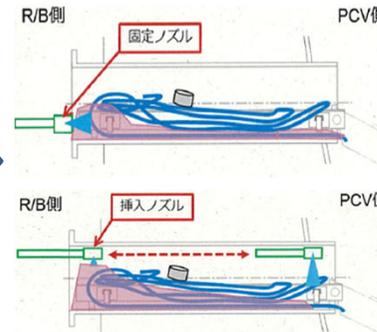
- X-6ペネ内堆積物除去作業は、PCVバウンダリとなる隔離部屋の中に堆積物除去装置を設置し、PCV内の気体が外部に漏れ出て周辺環境へ影響を与えないよう安全かつ慎重に作業を進める
- これまでの作業と同様に、PCV内の気体が外部に漏れ出て周辺環境へ影響を与えていないことを確認するため、作業中はダストモニタによるダスト測定を行い、作業中のダスト濃度を監視する



堆積物除去装置  
(低圧水) 設置



スプレイ治具設置  
※X-53ペネに接続



堆積物除去 (低圧水)

※遠隔作業  
ドーザツールによる堆積物の押し込み、  
低圧水の噴射による堆積物の除去

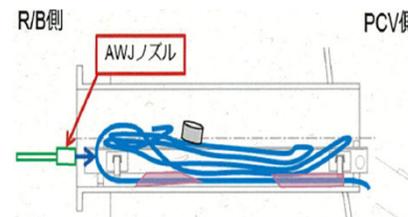


堆積物除去装置  
(低圧水) 撤去

赤枠内：現在の状況  
X-6ペネ接続構造及び接続管設置作業 実施中



堆積物除去装置  
(高圧水、AWJ) 設置



堆積物除去装置  
(高圧水、AWJ)

※遠隔作業  
ドーザツールによる堆積物の押し込み、  
高圧水・AWJの噴射による堆積物の除去



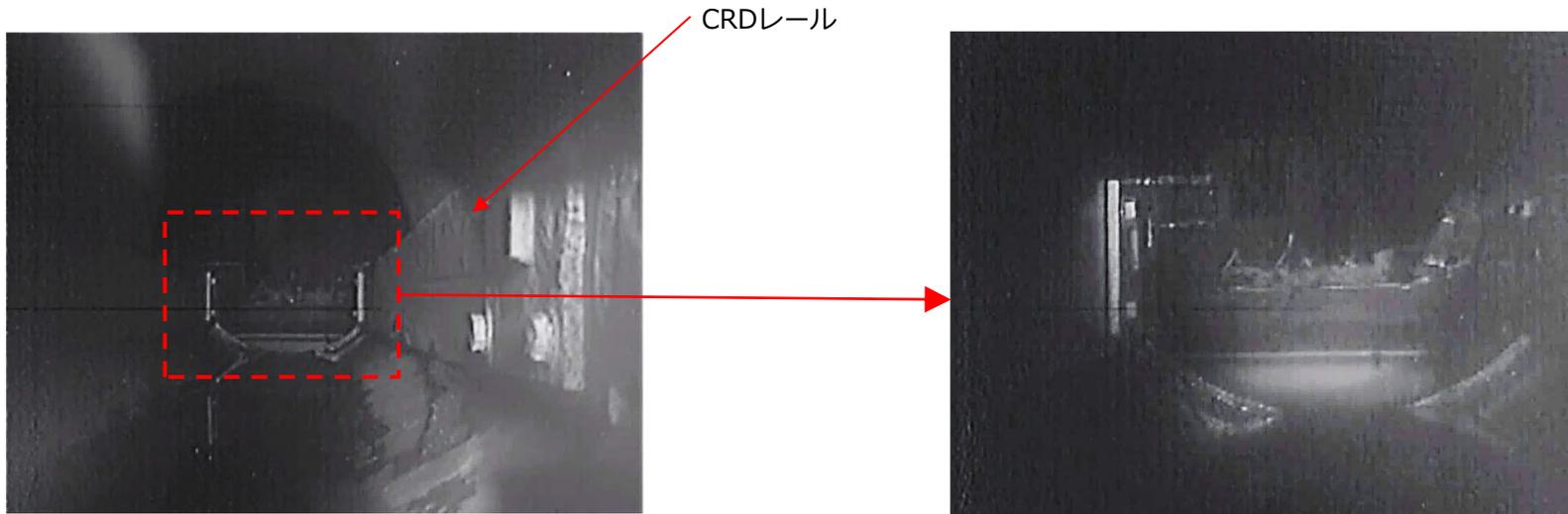
堆積物除去装置  
(高圧水、AWJ) 撤去

次工程へ  
X-6ペネ接続構造設置

※写真はモックアップ時の状況

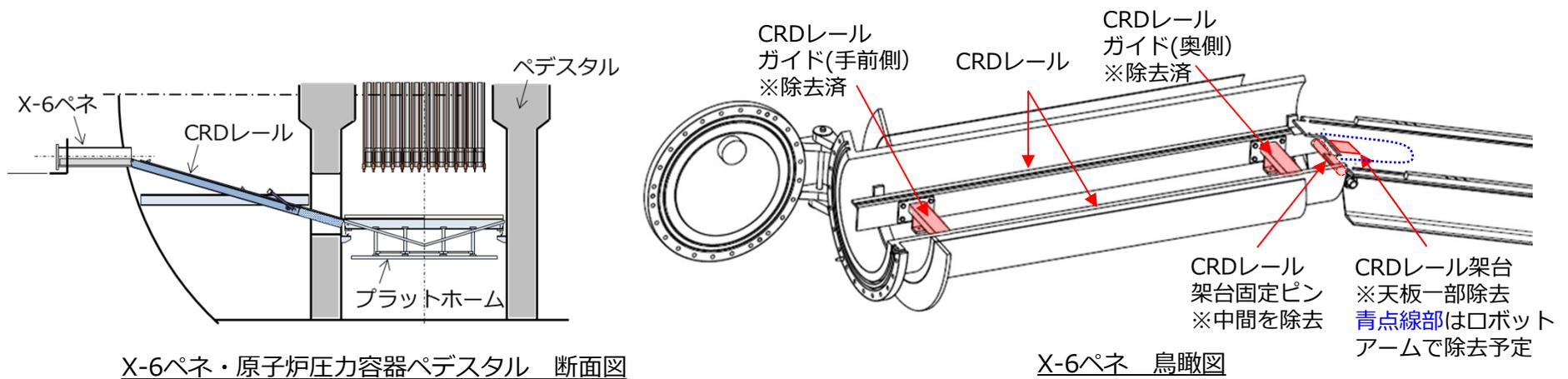
## 4 - 2. 現場作業の進捗状況 (X-6ペネ内堆積物除去 (高圧水・AWJ) : AWJ施工)

- X-6ペネ内堆積物除去作業が完了し、テレスコ式装置及びロボットアームのPCVアクセスに影響がないことを確認



X-6ペネ 堆積物除去後の状況 (手前より奥側を撮影)

X-6ペネ 堆積物除去後の状況 (奥側)



X-6ペネ・原子炉压力容器ペデスタル 断面図

X-6ペネ 鳥瞰図

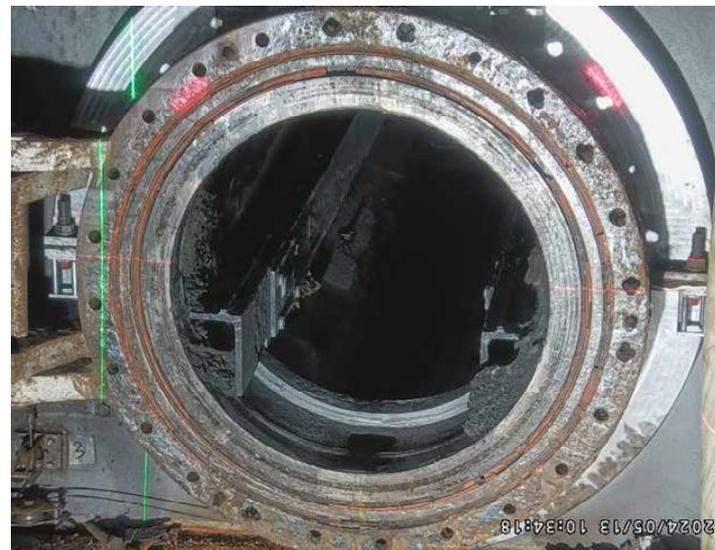
### 4 - 3. 現場作業の進捗状況

(X-6ペネ内堆積物除去 (高圧水・AWJ) : AWJ施工)

- 堆積物除去装置 (高圧水・AWJ) のX-6ペネから取り外し、装置の撤去を実施
- 引き続き、X-6ペネ接続構造及び接続管の設置作業を実施中



X-6ペネの状況 (堆積物除去前)



X-6ペネの状況 (堆積物除去後)

## 5. 工程

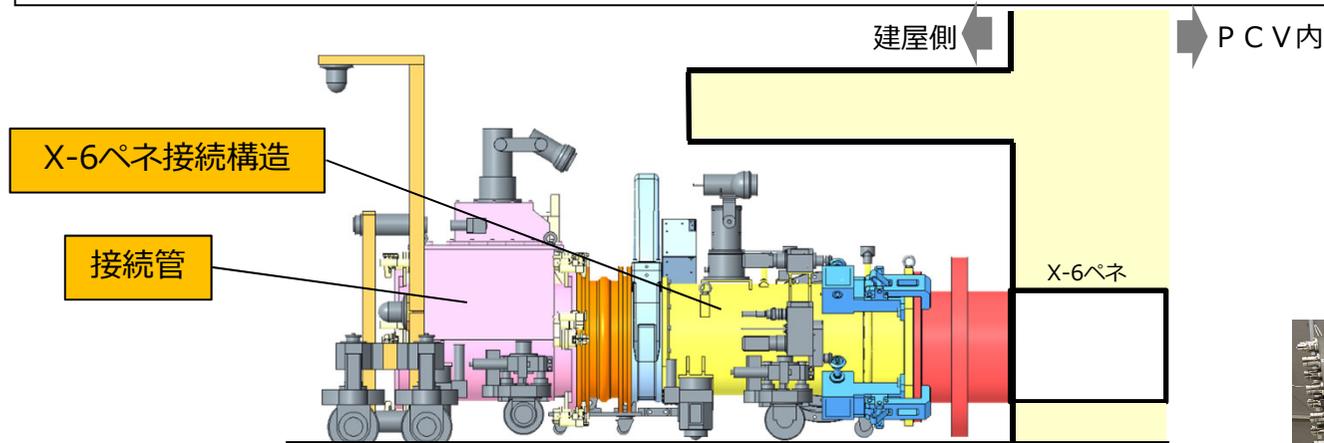
- 現場では、高圧水/AWJによる堆積物除去作業を実施し、テレスコ式装置及びロボットアームのPCVへのアクセス（X-6ペネ内の通過）に影響がないことを確認し、堆積物除去装置の取り外しを実施、引き続きX-6ペネ接続構造及び接続管の設置を実施中。
- 試験的取り出しの着手時期としては、現時点で2024年8月から10月頃を見込む。
- 今後も試験的取り出し作業について、安全確保を最優先に着実に作業を進めていく。

	2023年度	2024年度				2025年度
	第4Q	第1Q	第2Q	第3Q	第4Q	
堆積物除去作業	■					
テレスコ式装置製作・設置準備等	■		□			
試験的取り出し作業 (テレスコ式装置によるデブリ採取)			□	□		
ロボットアーム装置試験、 試験結果に応じた必要な追加開発	■		□	□		
ロボットアーム設置準備等・ ロボットアームによるアクセスルート構築				□	□	
ロボットアームによる内部調査・デブリ採取					□	□

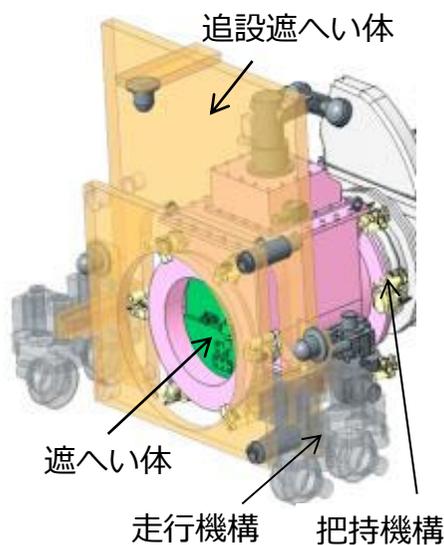
## 参考. X-6ペネ接続構造及び接続管の概要

試験的取り出し作業用のアクセスルートを構築及びPCVバウンダリを確保するため、以下の機構を設置

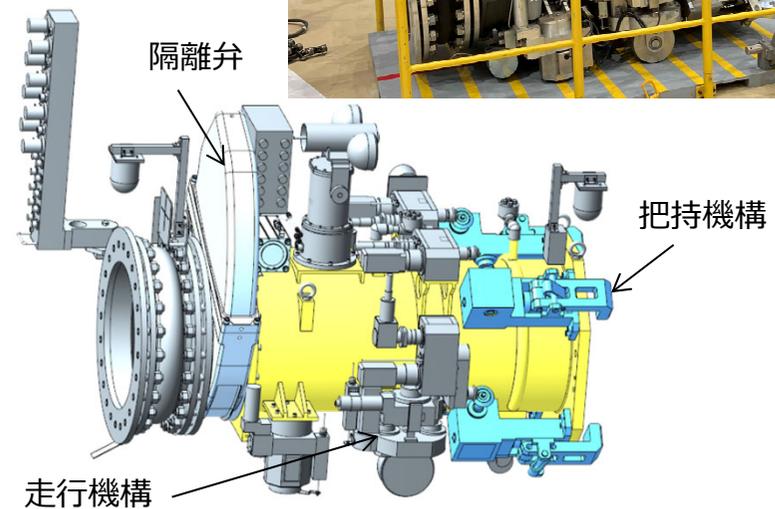
- X-6ペネ接続構造：X-6ペネと接続し、PCVと隔離する隔離弁によりPCVバウンダリを確保
- 接続管：PCV内からの放射線を遮へいし、X-6ペネ前の線量率を低下させる



### ➤ 接続管

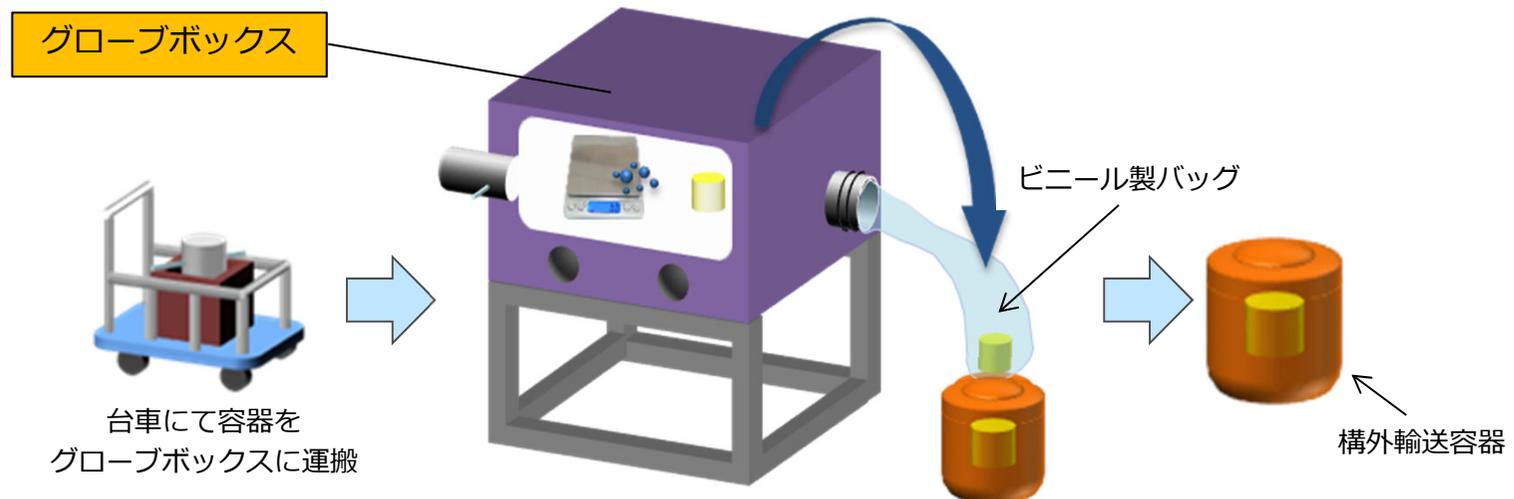


### ➤ X-6ペネ接続構造



## 参考. グローブボックスの概要

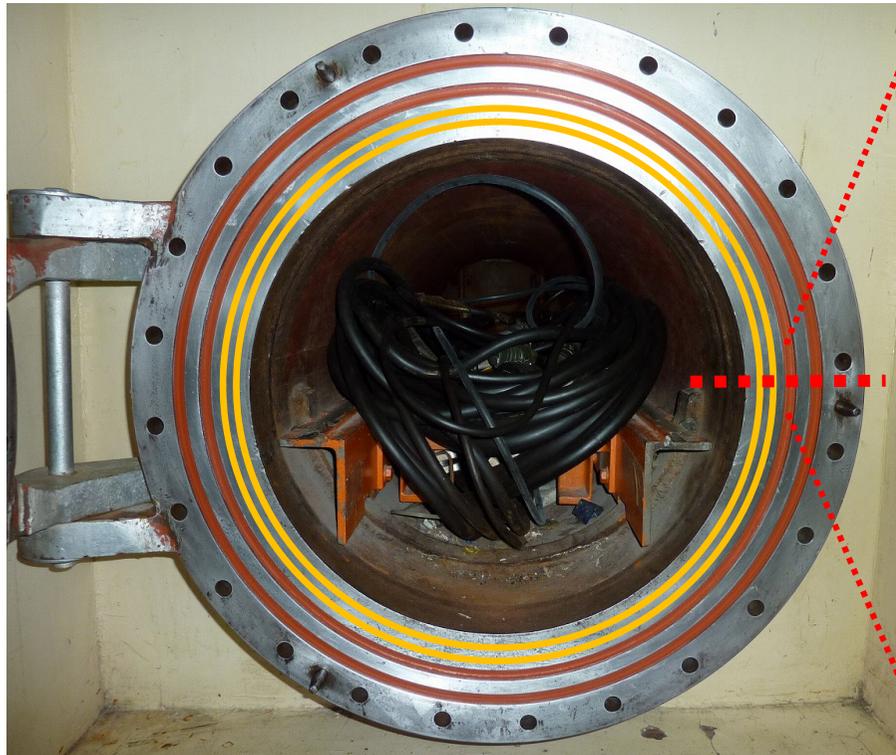
- 採取した燃料デブリは、テレスコ式装置またはロボットアームのエンクロージャから搬出する際に線量測定を行い、原子建屋内に設置するグローブボックスまで運搬し、グローブボックス内で各種測定を行う。測定後、汚染拡大防止措置を実施し、構外運搬を行う。



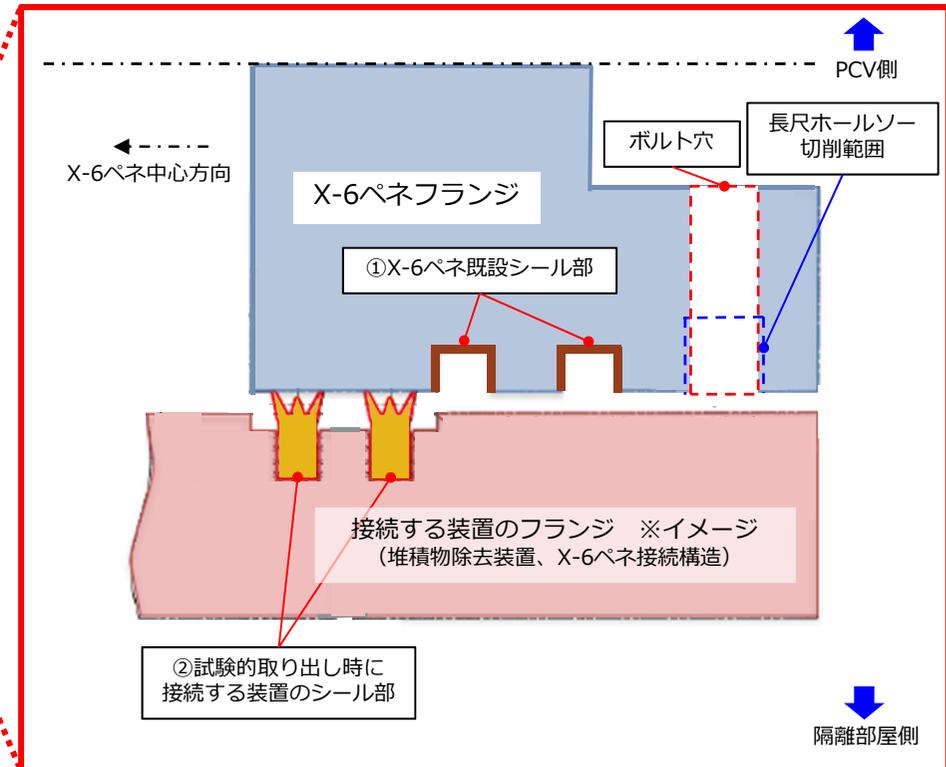
- 内部を負圧にしたグローブボックスに受入
- グローブボックス内で各種測定、容器への収納を実施
- ビニール製バッグにて汚染拡大防止を図りながら容器を取り出し
- 構外輸送容器へ収納し、輸送車両へ積載

# 参考. X-6ペネに接続する装置のシール部

- ・ハッチ開放後のフランジ面に堆積物除去装置、X6ペネ接続構造を接続



震災前のX-6ペネハッチ（開放時）



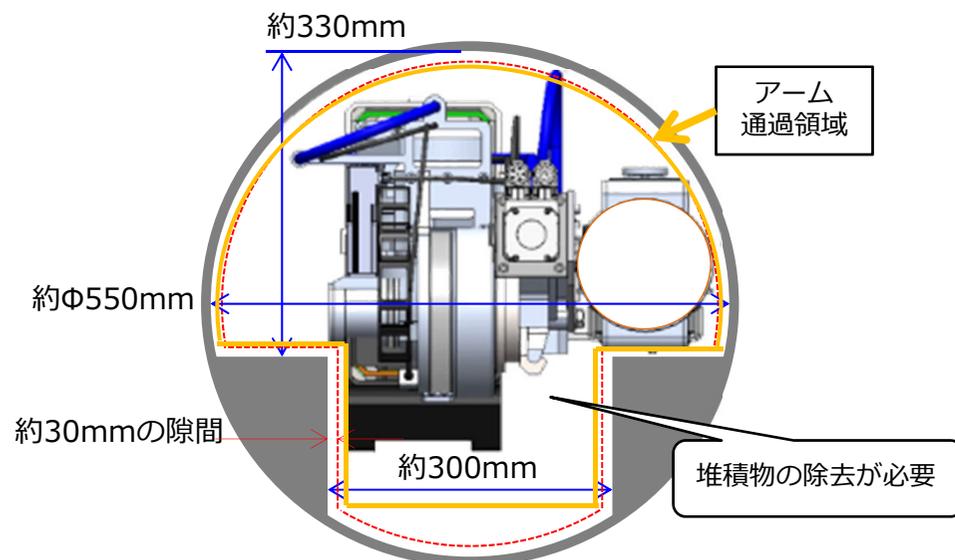
X-6ペネ接続時のシール位置（上から見た図）

- : ①X-6ペネ既設シール部
- : ②試験的取り出し時に接続する装置のシール部  
※堆積物除去装置、X-6ペネ接続構造

参考. X-6ペネ通過時のロボットアーム/テレスコ式アームの状態

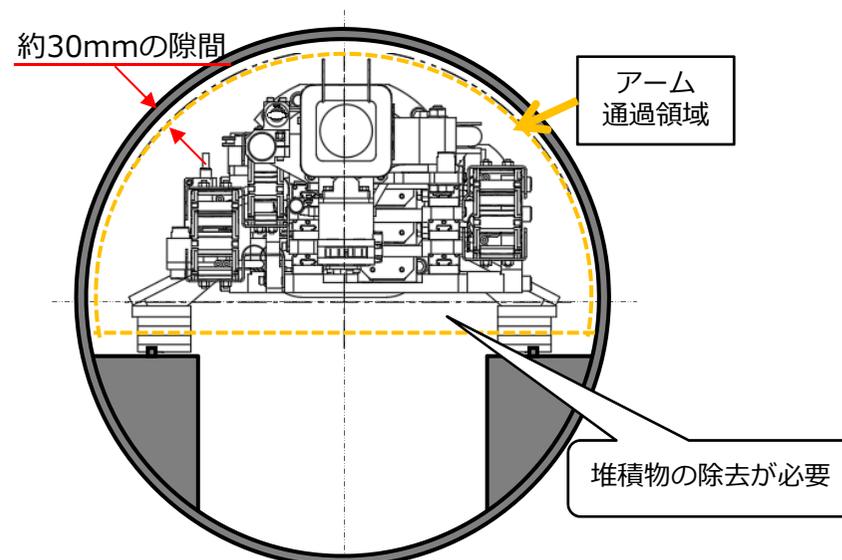
**ロボットアーム**

(X-6ペネ通過時の断面図)



**テレスコ式アーム**

(X-6ペネ通過時の断面図)



堆積物除去後のX-6ペネの状況

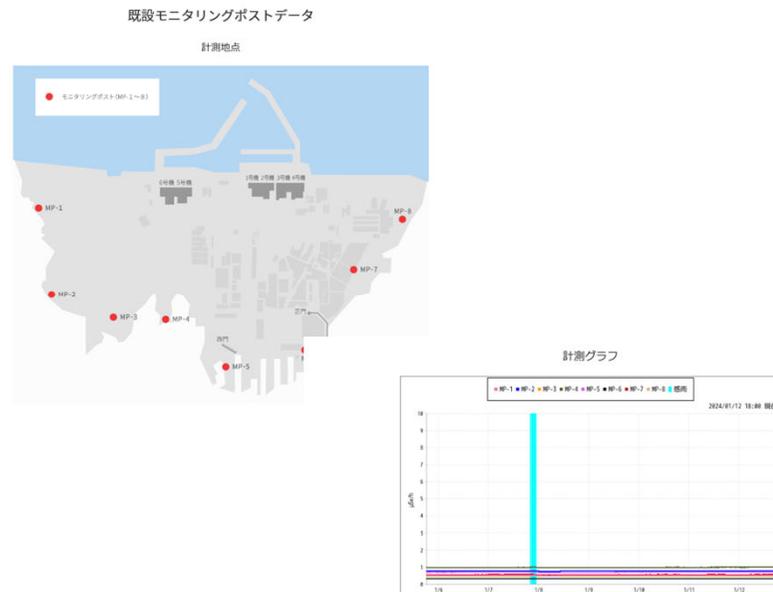
## 参考：環境への影響について（1/2）

- 2号機X-6ペネ内堆積物除去作業を1月10日から実施していますが、**周囲への放射線影響は発生していません。**
- 調査においては**格納容器内の気体が外部へ漏れないようバウンダリを構築して作業を実施**しました。
- **作業前後でモニタリングポスト／ダストモニタのデータに有意な変動はありません。**
- 敷地境界付近のモニタリングポスト／ダストモニタのデータはホームページで公表中です。

参考URL：[https://www.tepco.co.jp/decommission/data/monitoring/monitoring\\_post/index-j.html](https://www.tepco.co.jp/decommission/data/monitoring/monitoring_post/index-j.html)  
<https://www.tepco.co.jp/decommission/data/monitoring/dustmonitor/index-j.html>

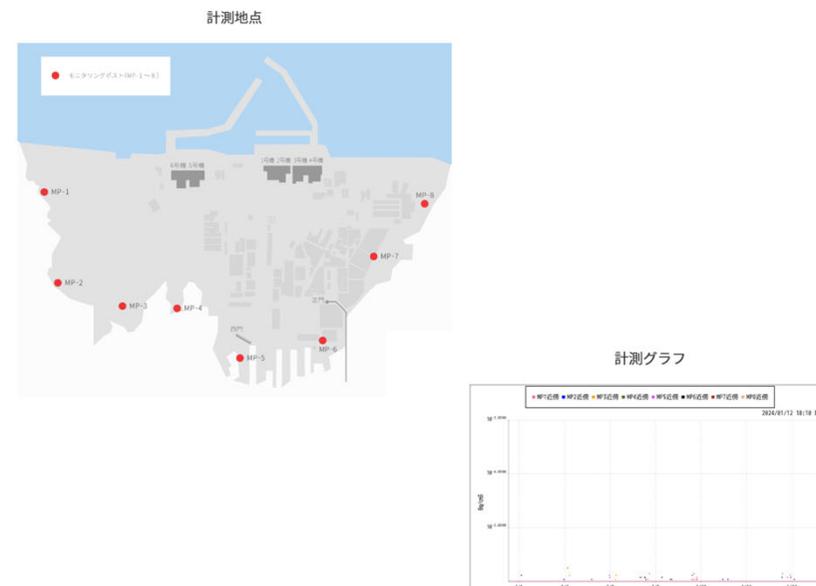
福島第一原子力発電所敷地境界でのモニタリングポスト計測状況

福島第一原子力発電所の敷地境界にあるモニタリングポスト（MP1～8）において測定している。空気中の放射線量の測定結果をお知らせいたします。



福島第一原子力発電所敷地境界付近のダストモニタ計測状況

福島第一原子力発電所の敷地境界にあるモニタリングポスト（MP1～MP8）近傍において測定している。空気中の放射性物質濃度の測定結果をお知らせいたします。



## 参考：環境への影響について（2/2）

- 2号機X-6ペネ内堆積物除去作業を1月10日から実施していますが、調査中のプラントパラメータについても常時監視しており、**作業前後で格納容器温度に有意な変動はなく、冷温停止状態に変わりはありません。**
- 原子炉格納容器内温度のデータはホームページで公表中です。

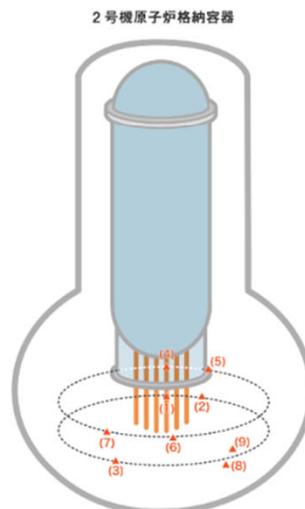
参考URL：[https://www.tepco.co.jp/decommission/data/plant\\_data/unit2/pcv\\_index-j.html](https://www.tepco.co.jp/decommission/data/plant_data/unit2/pcv_index-j.html)

### （参考）ホームページのイメージ

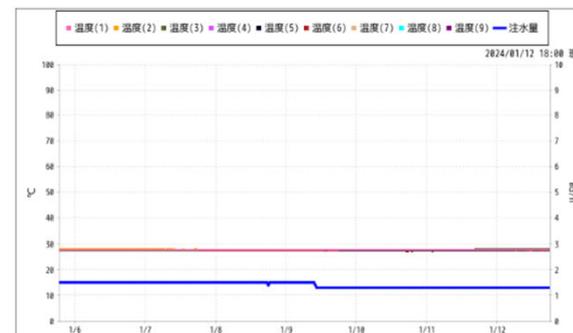
福島第一原子力発電所2号機 原子炉格納容器内温度計測状況

福島第一原子力発電所2号機の原子炉格納容器内温度の測定結果をお知らせいたします。

計測地点



計測グラフ



温度単位: °C、注水量単位: m<sup>3</sup>/h  
○計測値 (2024/01/12 18:00)

温度(1)	温度(2)	温度(3)	温度(4)	温度(5)	温度(6)	温度(7)	温度(8)	温度(9)	注水量
27.5	27.8	27.9	27.7	27.4	27.3	27.2	-	-	1.3

# 3号機原子炉建屋内調査の進捗について

2024年5月30日

**TEPCO**

---

東京電力ホールディングス株式会社

# 1. 概要

- 当社は「福島第一原子力発電所1～3号機の炉心・格納容器の状態の推定と未解明問題に関する検討」として、事故進展の解明にかかる取組みを継続。
- この取組みの一環として、今後の原子炉建屋（R/B）内の調査計画立案に資する情報を取得するため、**3号機R/B内の空間情報（アクセス性等）や線量率情報について、可能な範囲で現状の把握を実施。**（調査期間：2024年4月16日～6月中旬目途）
- **調査装置として、遠隔操作が可能な高所作業台車および四足歩行ロボット(SPOT)を活用。**
- **測定装置として、 $\gamma$ イメージャ及び3次元画像取得装置、線量計等を使用。**
- 本報告では、今回の調査で確認した建屋内の状況および線源分布を中心に報告。



○高所作業台車  
 $\gamma$ イメージャ/FirstLook/SPOTを  
搭載するための架台を設置し、  
各階に運搬



○SPOT  
カメラ/線量計/点群データ  
取得装置を搭載し、2,3階を  
移動・調査



○ $\gamma$ イメージャ  
ホットスポット特定機能と  
点群データ取得機能を組み  
合わせ、 $\gamma$ 線源分布の解析  
評価を実施



○FirstLook/SPOTを搭載するための架台



○FirstLook  
カメラ/無線中継器を  
搭載し、2,3階を移動



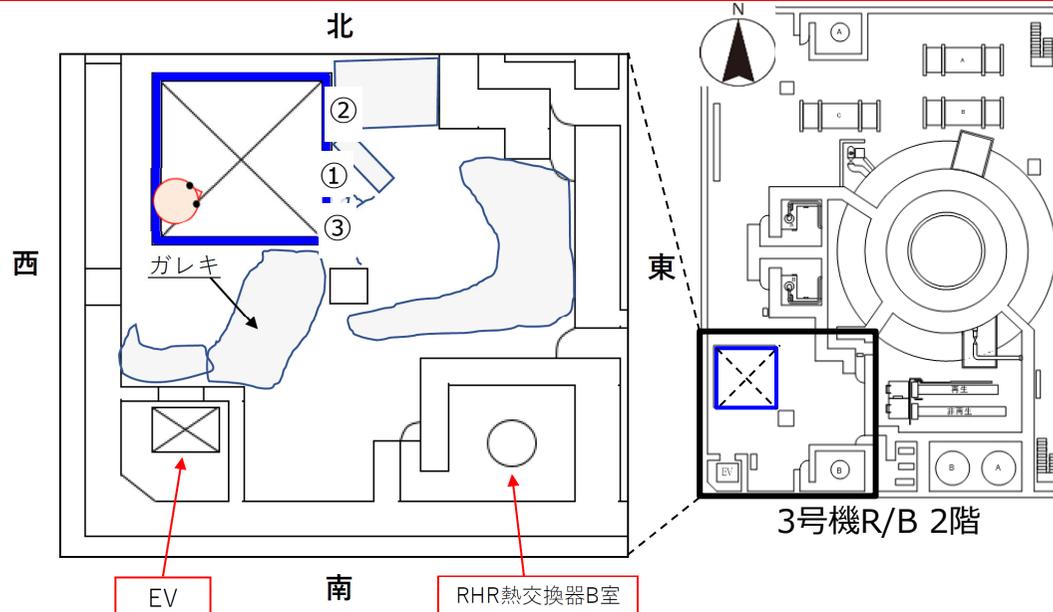
○3次元画像取得装置  
レーザースキャンを行い、  
精密な点群データを取得

## 2. 3号機R/B 2階の調査結果 (1 / 2)

### ■ 建屋内の空間線量率

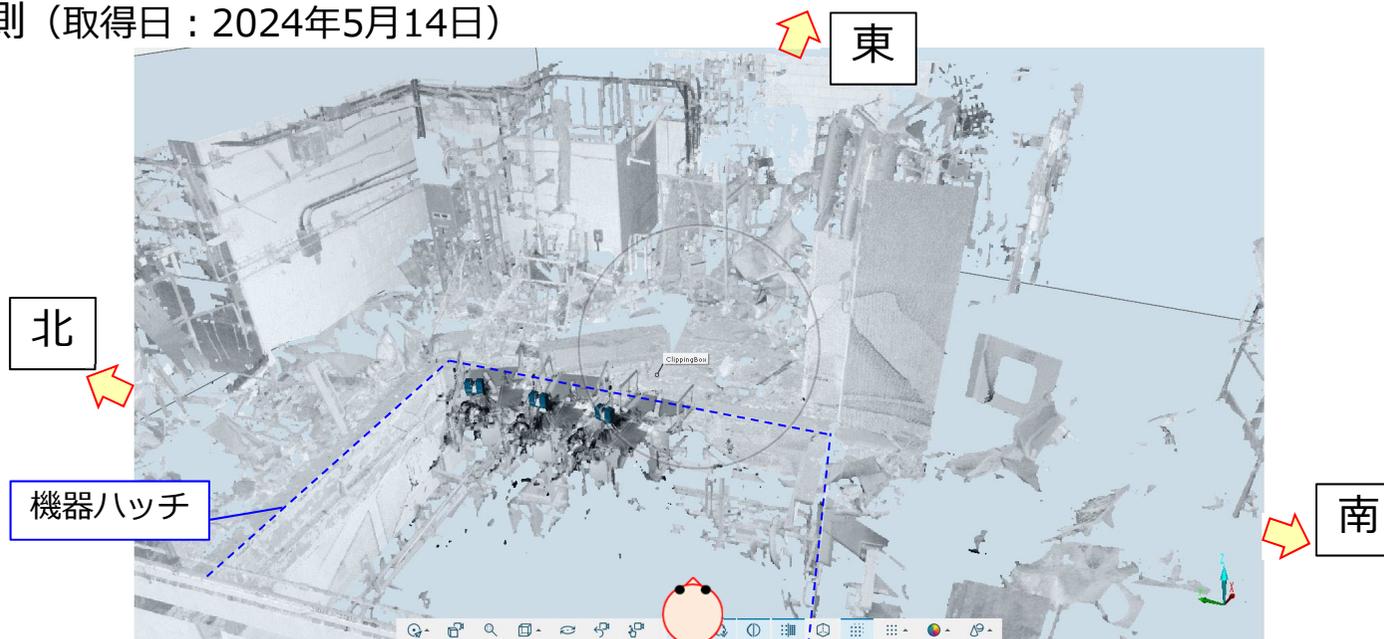
- 2階東側 (測定日：2024年5月13日)

測定箇所	測定高さ ※2階床面(T.P.17264) を基準とする	線量率 [mSv/h]
①	約850mm	4.64
②		4.75
③		4.60



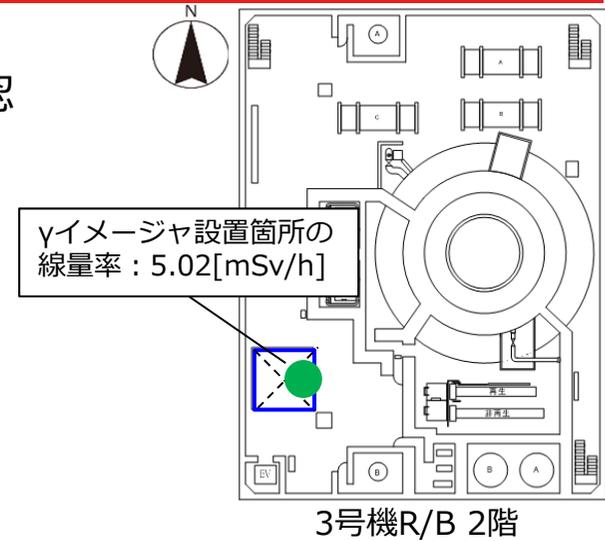
### ■ 点群データ

- 2階東側 (取得日：2024年5月14日)

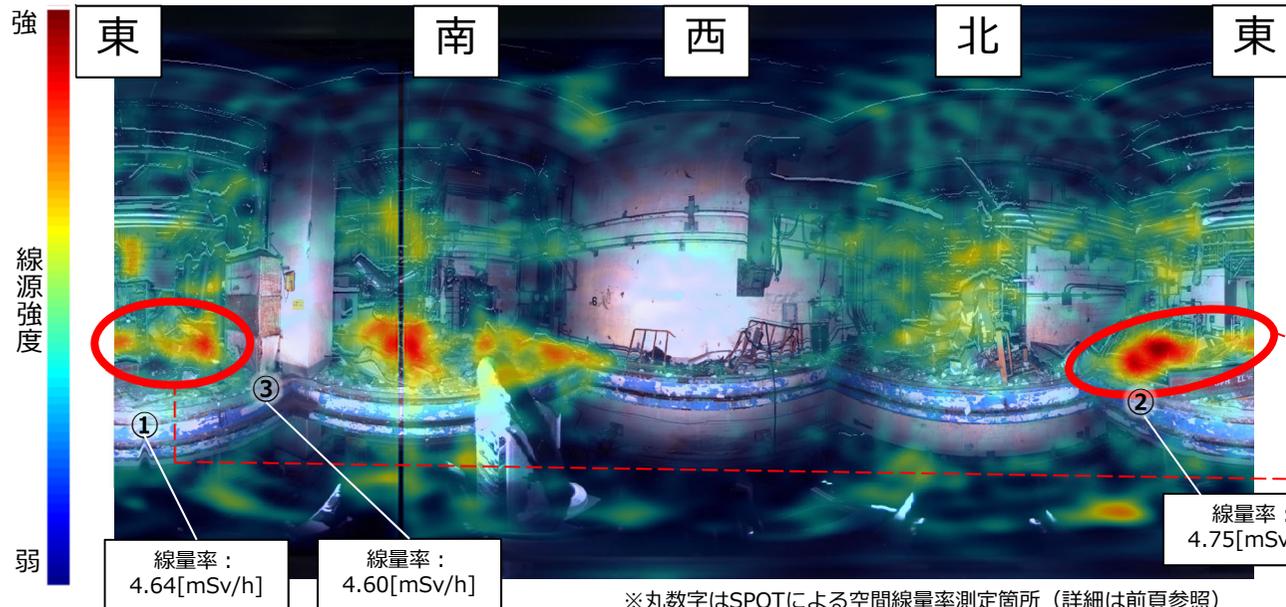


## 2. 3号機R/B 2階の調査結果 (2 / 2)

- γイメージャ測定によるγ線源分布
  - ・ 2階では、床付近のガレキ周辺が線源であることを確認



- : 機器ハッチ位置
- : γイメージャ設置位置 (高所作業台車の架台上)



※丸数字はSPOTによる空間線量率測定箇所 (詳細は前頁参照)



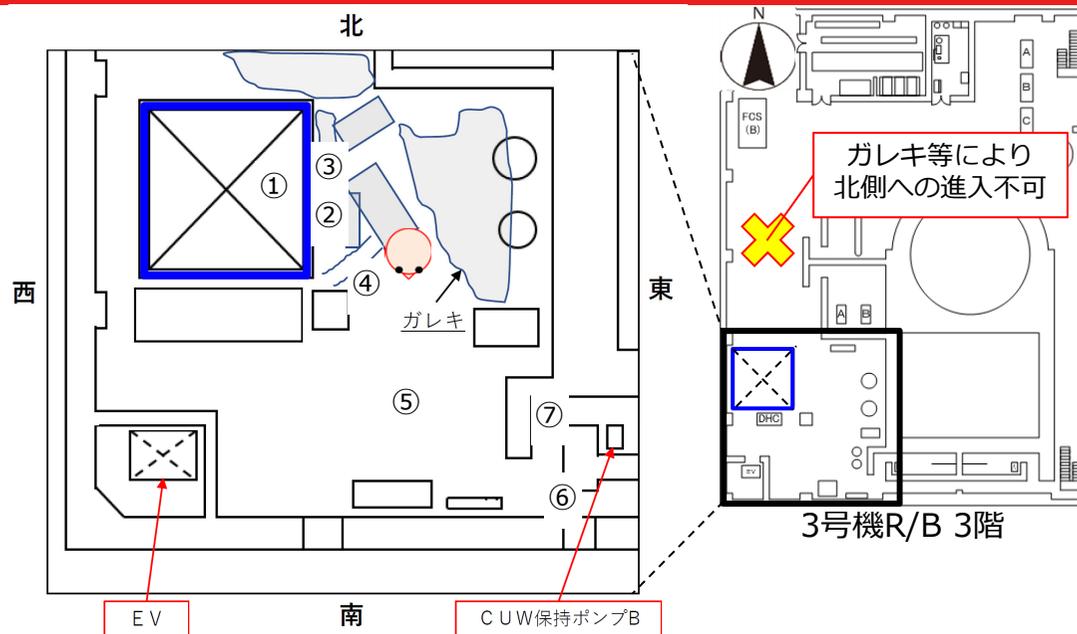
画像撮影日: 2024年4月16日  
γイメージャ測定日: 2024年4月17日

※画像内における線源強度の最大値 (赤色) を基準とし、最大値の10% (青色) までの強度分布を相対的に表示。

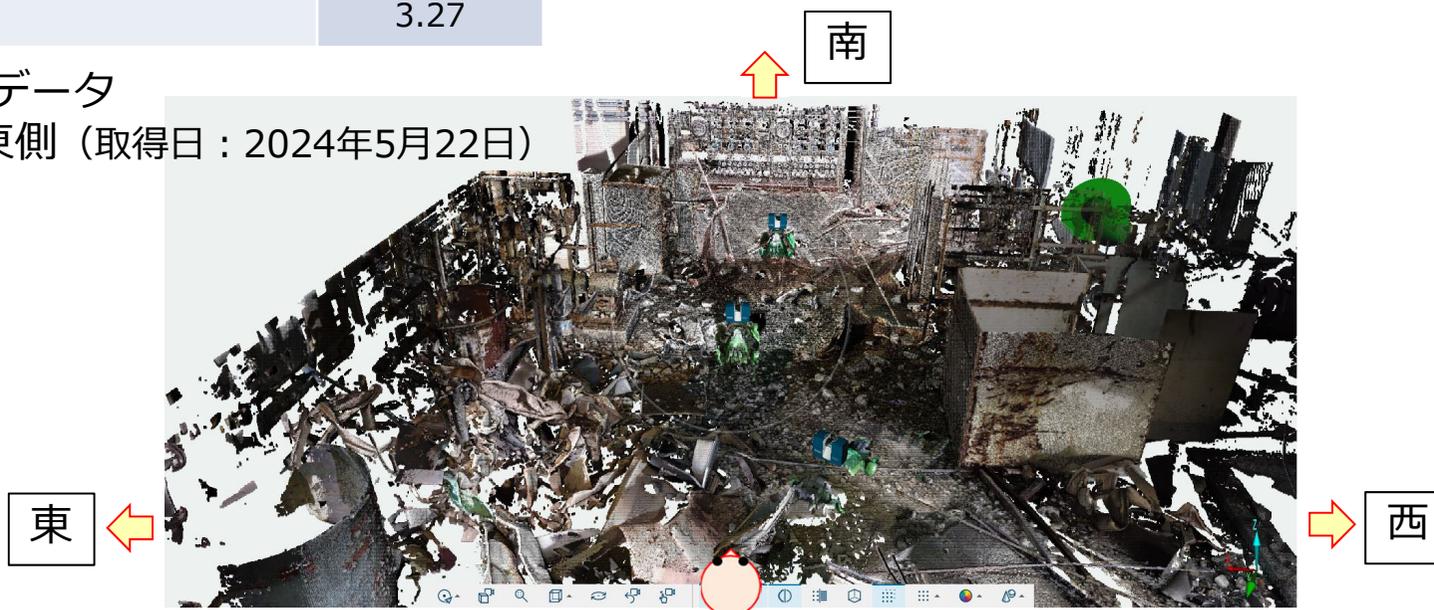
### 3. 3号機R/B 3階の調査結果 (1 / 2)

- 建屋内の空間線量率
  - 3階東側 (測定日: 2024年5月21日)

測定箇所	測定高さ ※3階床面(T.P.25464) を基準とする	線量率 [mSv/h]
①	約650mm ※高所作業台車に 設置した架台上	8.21
②	約750mm	10.2
③		10.1
④		12.7
⑤		14.4
⑥		4.75
⑦		3.27

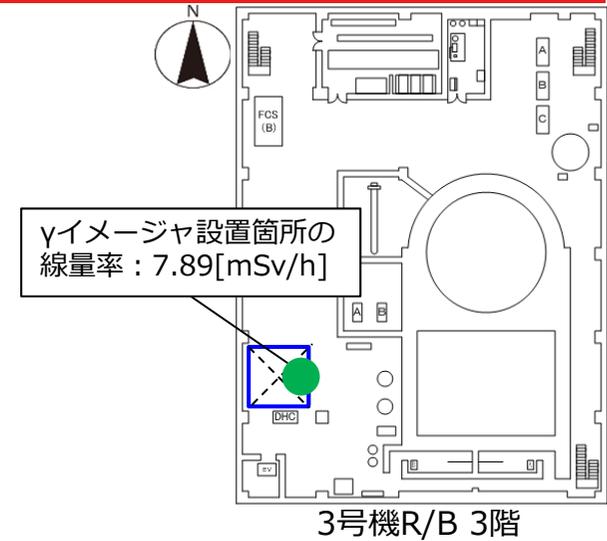
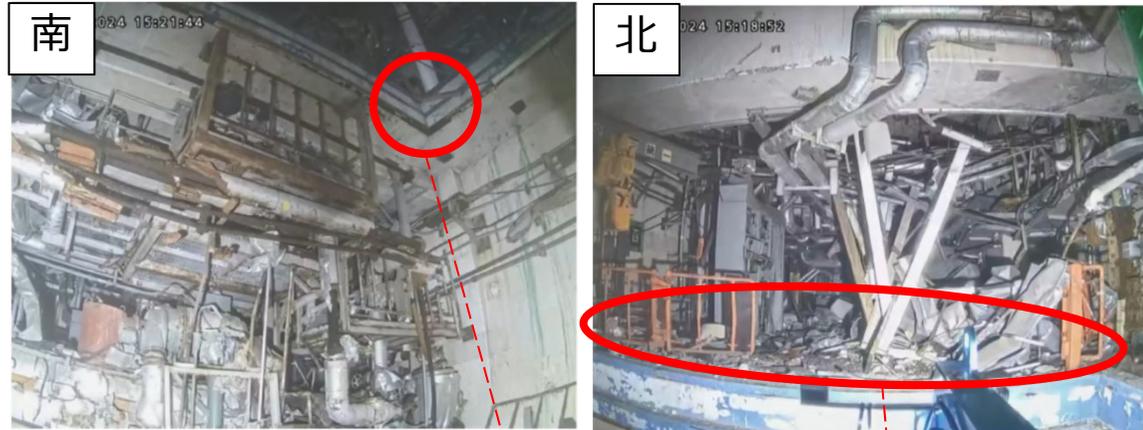


- 点群データ
  - 3階東側 (取得日: 2024年5月22日)

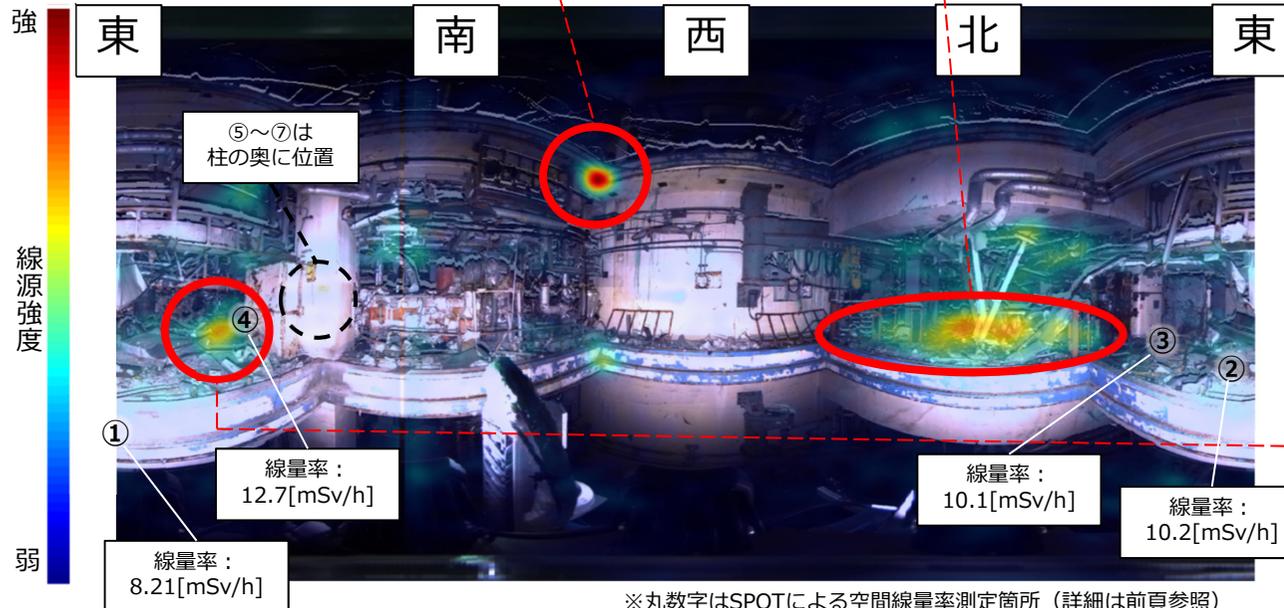


### 3. 3号機R/B 3階の調査結果 (2 / 2)

- γイメージャ測定によるγ線源分布
  - ・ 3階では、機器ハッチ上部の縁および床付近のガレキ周辺が線源であることを確認



- : 機器ハッチ位置
- : γイメージャ設置位置 (高所作業台車の架台上)



※丸数字はSPOTによる空間線量率測定箇所 (詳細は前頁参照)

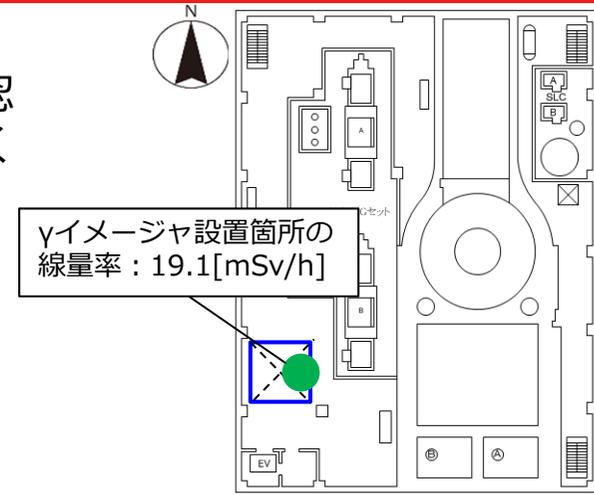


画像撮影日：2024年4月18日  
γイメージャ測定日：2024年4月18日

※画像内における線源強度の最大値 (赤色) を基準とし、最大値の10% (青色) までの強度分布を相対的に表示。

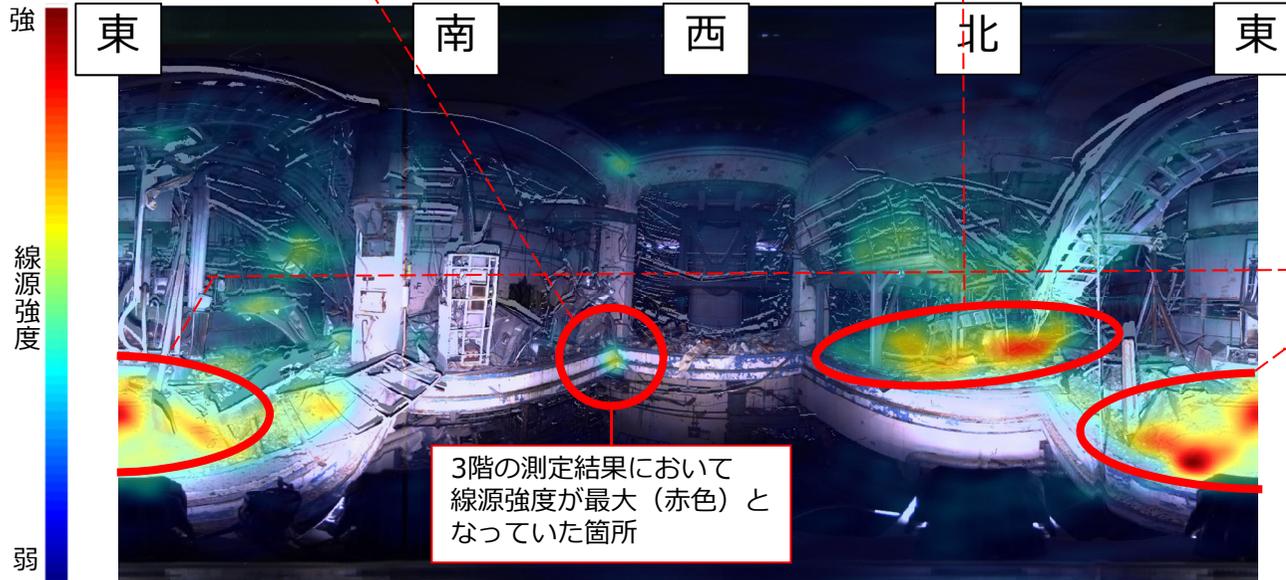
# 4. 3号機R/B 4階の調査結果

- $\gamma$ イメージャ測定による $\gamma$ 線源分布
  - 4階では、床付近のガレキ周辺が線源であることを確認
  - 3階で線源となっていた箇所の線源強度が相対的に弱くなっていることから、4階はより高線量であると推定



3号機R/B 4階

- : 機器ハッチ位置
- :  $\gamma$ イメージャ設置位置 (高所作業台車の架台上)



画像撮影日：2024年4月19日  
 $\gamma$ イメージャ測定日：2024年4月19日

※画像内における線源強度の最大値(赤色)を基準とし、最大値の10%(青色)までの強度分布を相対的に表示。

## 5. 取得した情報の活用

- 映像（アクセス可能な空間、ガレキの位置、損傷状況の把握）
  - 事故の痕跡を記録
  - ガレキ撤去や廃炉作業関連設備設置等の検討
  - 未調査範囲の調査計画立案
  
- 点群データ（アクセス可能な空間、ガレキの位置、損傷状況の定量的な把握）
  - 事故の痕跡を記録
  - ガレキ撤去や廃炉作業関連設備設置等の検討
  - 未調査範囲の調査計画立案
  
- 線量率データ（現場の空間線量率や高線量箇所の把握）
  - 今後の現場作業における被ばく線量の検討
  - 現場の線量低減に向けた高線量設備やガレキ撤去の検討
  
- $\gamma$ イメージャ測定結果（線源強度分布の推定）
  - 測定範囲内の線源箇所の特定および線量率分布の推定
  - 評価結果は線量率データと同様に活用

# (参考) $\gamma$ イメージャ測定結果を活用した線量率分布の推定例



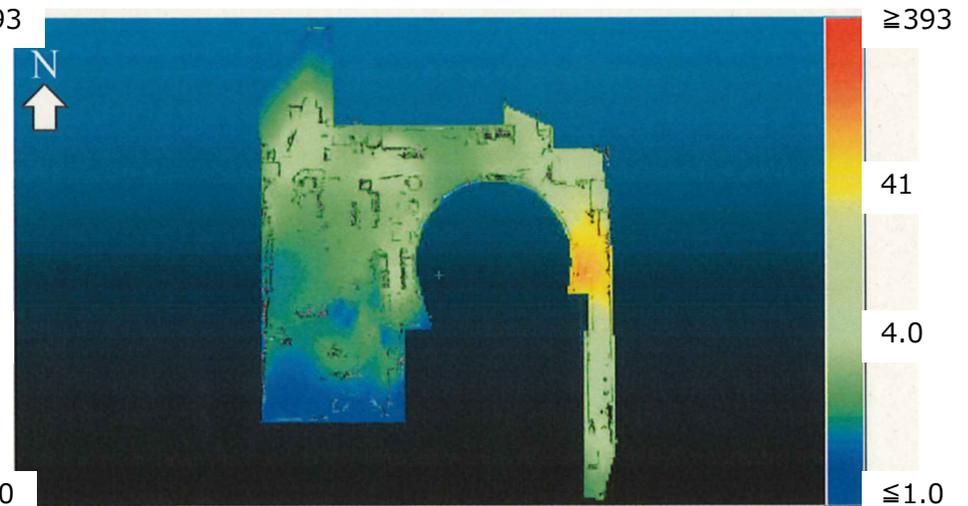
- $\gamma$ イメージャ測定結果による線量率分布推定結果 (例)  
(例：1号機R/B 3階 (2021年度調査実施) )



1号機R/B 3階 測定箇所③における $\gamma$ イメージャ測定結果



1号機R/B 3階 床上近傍0.20mの線量率分布 [mSv/h]



1号機R/B 3階 床上1.5mの線量率分布 [mSv/h] 8

## 6. まとめ

- 3号機R/B内南西エリアを対象とし、遠隔操作ロボットを活用して事故の痕跡を留める場所の情報（映像、点群データや線量率データ）を取得。
- 2～4階において、床付近のガレキ周辺が主な線源となっていることを確認。
- 取得した情報を元に、当該エリアでの線源箇所特定や線量率分布の推定を実施予定。
- 本調査で取得した情報は、今後の廃炉作業（ガレキ撤去による線量低減の検討や廃炉作業関連設備設置の検討等）や、未調査範囲の調査計画立案に活用していく。

# (参考) 調査の概要

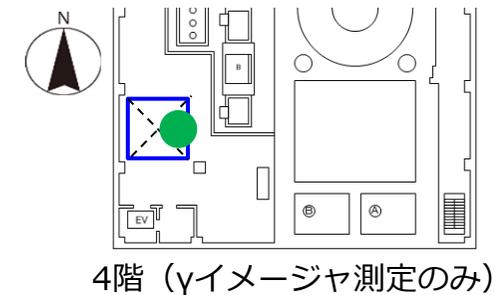
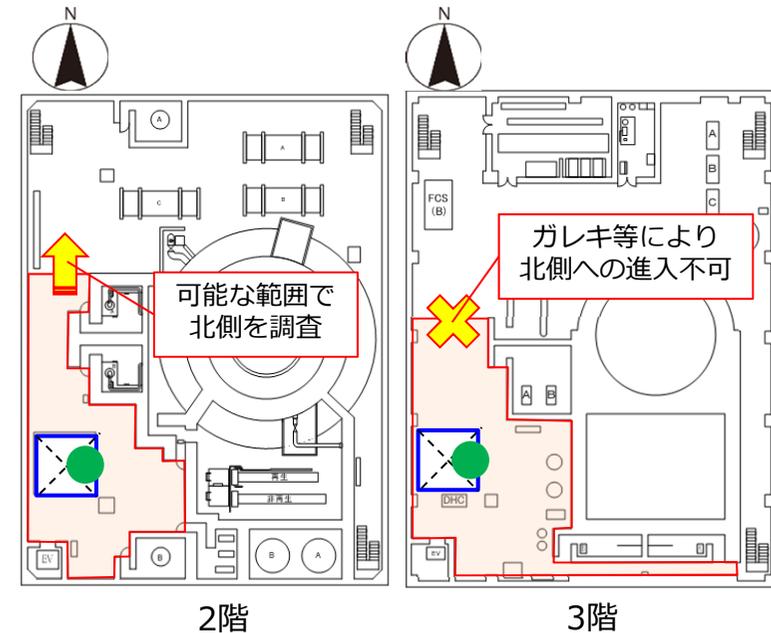
## ■ 調査方法

- R/B内の空間情報（アクセス性等）や線量率情報を取得するため、調査装置としてカメラ、線量計、γイメージャおよび点群データ取得装置等を使用
- 遠隔操作ロボットに調査装置を搭載し調査を実施
- 高所作業台車を活用し、R/B南西にある機器ハッチから調査装置を各階に運搬

## ■ 調査範囲

- 2～4階の南西機器ハッチ周辺を中心に調査を実施（右図参照）
- 4階はγイメージャ測定のみ実施（高所作業台車のアーム長さの制約上、遠隔操作ロボットを4階まで運搬することが困難のため）
- 調査における主な着目点

調査方法 着目点	映像取得	線量率測定	γイメージャ 測定	点群データ 取得
各階のアクセス性	○			○
ガレキの状況	○			○
建屋の損傷状況	○			○
線量率分布		○	○	
高線量箇所の状況	○	○	○	○



- : 機器ハッチ位置
- : 遠隔操作ロボット調査範囲  
(ガレキの状況や無線通信の状況により変動)
- : γイメージャ設置位置 (高所作業台車の架台上)

## ■ 調査期間 (予定)

- 2024年4月～6月

3号機R/B内調査範囲 (概略)