

- 1号機については、原子炉格納容器（以下、PCV）内にある堆積物の回収手段ならびに回収する設備の検討を行うこと等を目的に、PCV内部の調査を実施し、堆積物の量や由来などの情報を得ることを計画しており、今後、用途別に開発した遠隔操作ロボット（以下、水中ROV）を用いて、『ペDESTアル※¹内外の詳細目視調査』や『堆積物厚さ測定』『堆積物デブリ検知』『堆積物サンプリング』『堆積物3Dマッピング』等の調査を順次実施する予定です。
- 2月8日午前11時17分、X-2ペネトレーション※²から水中ROV-Aを投入し、『ガイドリング※³』を設置する作業を開始し、2月9日午後1時50分、PCV南側にあるジェットデフレクター※⁴ 4箇所への設置が完了しました。
- その後、水中ROVを回収するため、吊り下ろし地点への移動を開始し、同日午後3時58分、移動が完了しました。（2月9日までにお知らせ済み）
- 本日（2月10日）午前10時より、水中ROVの吊り上げ作業等を開始し、午後4時33分に完了しました。これにより、今後の調査を円滑に行うことを目的としたガイドリングの設置作業が完了しました。
- また、2月9日にガイドリングの設置作業が完了後、今後予定している調査に資する情報取得を目的にPCVの東北東（215°）付近の状況を調査したところ、当該エリアにあるジェットデフレクター付近に堆積物があることを確認しました。（スライド4参照）

-
- さらに、ペDESTAL開口部付近の状況についても調査を実施しました。開口部付近からペDESTAL開口部内部の状況を確認したところ、炉内構造物か燃料デブリかの特定はできていないものの塊状の堆積物を確認しました。また、開口部付近に鉄筋らしきものを確認しました。（スライド5参照）
 - 今回の調査で取得できた情報を活用し、今後、詳細調査を実施してまいります。
 - なお、本調査においては、PCV内の気体が外部へ漏れないようバウンダリ※5を構築した上で作業を実施しており、作業前後においてモニタリングポストやダストモニタのデータ、プラントパラメータに有意な変動は確認されておらず、周辺環境への放射線影響は発生しておりません。引き続き、安全を最優先に慎重に調査を進めてまいります。

※1 ペDESTAL：原子炉圧力容器下部にある作業用の空間・土台

※2 X-2ペネトレーション：作業員通行用の貫通口

※3 ガイドリング：水中ROVのケーブル絡まり防止を目的に設置するリング

※4 ジェットデフレクター：PCVと圧力抑制室を繋ぐ配管のPCV側に設置してある円盤状の鋼材

※5 バウンダリ：PCV閉じ込め機能

1号機PCV内部調査の時系列（2月10日午後4時40分時点）

【2月8日】

- 午前10時00分 PCV内部調査の準備作業開始（各機器の電源を順次投入）
- 午前10時38分 水中ROV-Aに内蔵されている線量データや水中ROVのカメラモニタのタイムスタンプが正確に表示されていることを確認
- 午前11時17分 **PCV内部調査開始**（X-2ペネトレーションに設置している隔離弁開）
- 午後3時27分 水中ROV-AがPCV内の水面に着水完了
- 午後3時58分 水中ROV-Aの動作確認開始
- 午後4時16分 水中ROV-Aの動作確認完了（異常無し）
- 午後6時18分 ガイドリング（1箇所目）の設置完了
- 午後7時49分 ガイドリング（2箇所目）の設置完了
- 午後9時49分 ガイドリング（3箇所目）の設置完了

【2月9日】

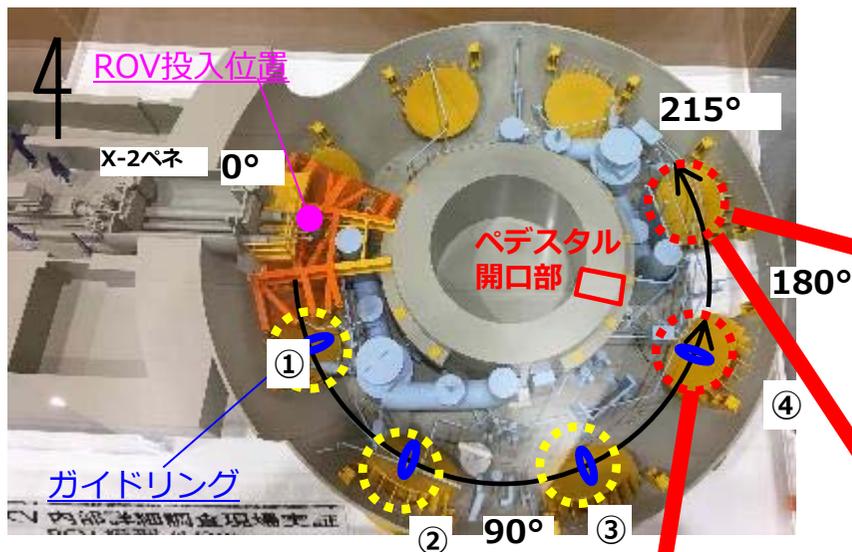
- 午前10時00分 PCV内部調査の準備作業開始（各機器の電源を順次投入）
- 午後1時50分 ガイドリング（4箇所目）の設置完了
- 午後2時22分～午後3時35分 PCVの東北東（215°）付近およびペDESTAL開口部付近の状況調査
- 午後3時35分 吊り下ろし地点への移動開始
- 午後3時58分 吊り下ろし地点への移動完了

【2月10日】

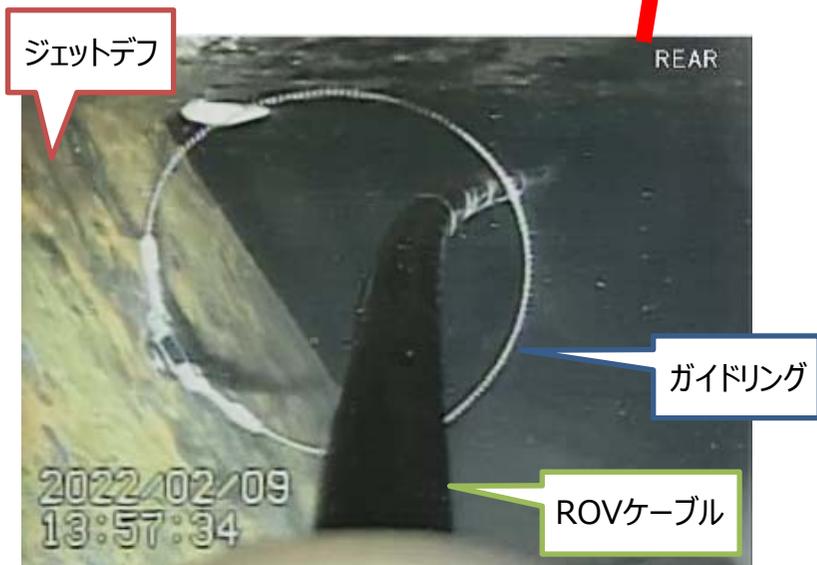
- 午前10時00分 PCV内部調査の準備作業開始（各機器の電源を順次投入）
- 午後1時47分 水中ROV-Aの吊り上げ作業開始
- 午後4時33分 **PCV内部調査完了**（X-2ペネトレーションに設置している隔離弁閉）

ガイドリング④設置状況およびPCV東北東（215°）付近調査状況（2月9日調査分）

※撮影日はいずれも2月9日



PCV東北東付近の状況(俯瞰)



ガイドリング④設置状況（2月9日午後1時50分設置完了）

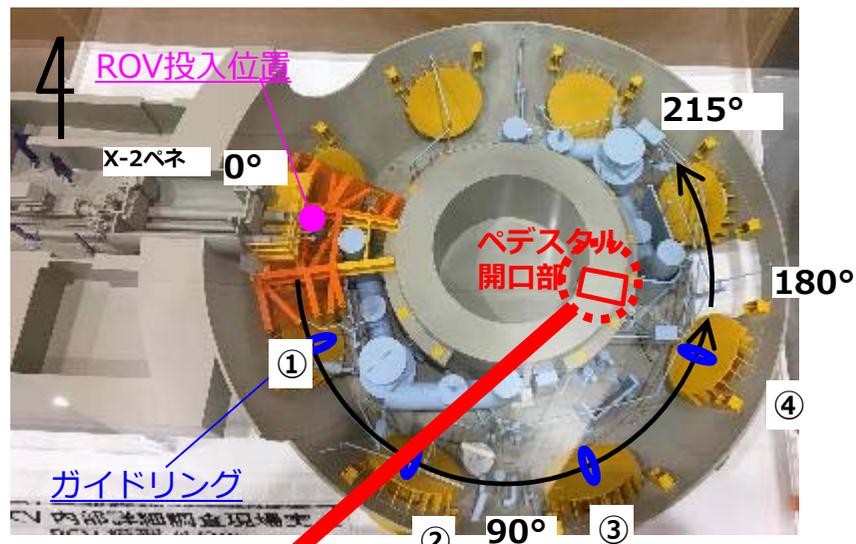


PCV東北東付近の状況（近接）

資料提供：国際廃炉研究開発機構（IRID）・日立GEニュークリアエナジー

ペDESTアル開口部付近調査状況（2月9日調査分）

※撮影日はいずれも2月9日



各写真の矢視はスライド6参照



A. ペDESTアル開口部付近



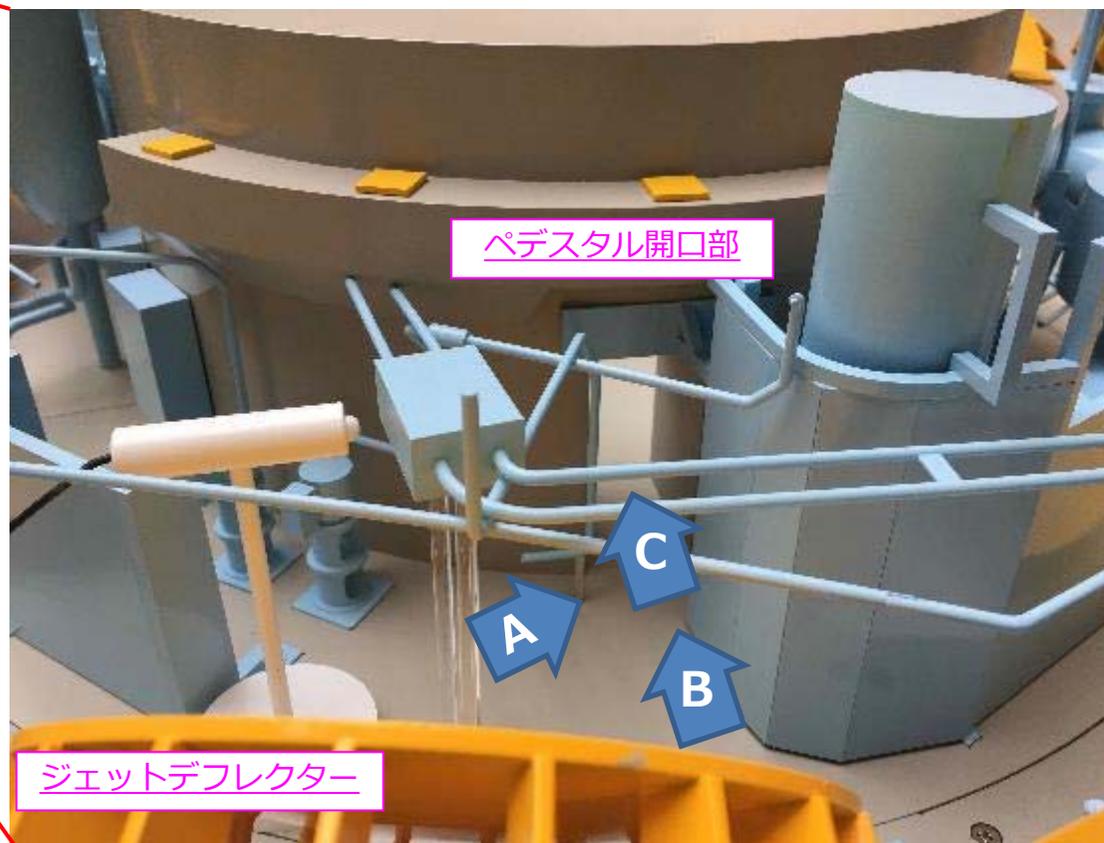
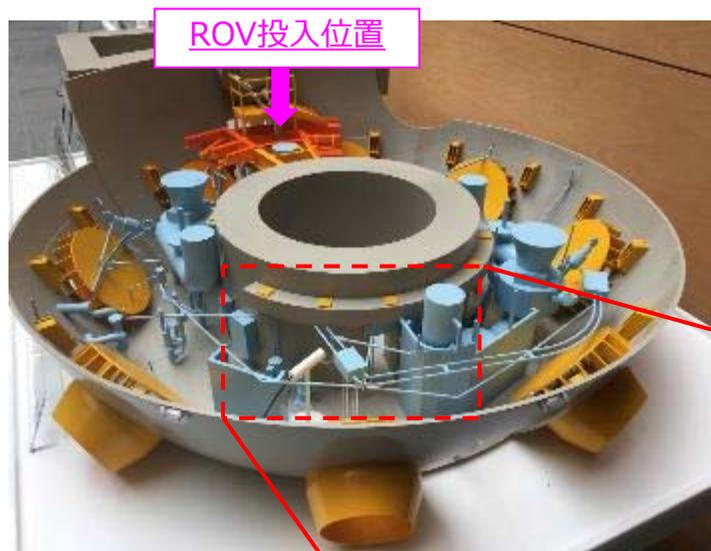
B. ペDESTアル開口部俯瞰



C. ペDESTアル開口部内部

資料提供：国際廃炉研究開発機構（IRID）・日立GEニュークリアエナジー

ペDESTアル開口部付近調査状況（2月9日調査分）（スライド5写真の矢視）



作業体制等

■ 作業体制

PCV外部(X-2ペネ)前 : 8人/班×8班

現場本部 : 監理員等約36人

遠隔操作室 : 操作員4名(班長1名,操作者3名)/班×4班+監視員約10人

■ 装備

PCV外部(X-2ペネ)前 : R装備(アノラック,カバーオール,全面マスク,ヘルメット,綿手袋,ゴム手袋3重,靴下3重,靴カバー,R靴)

現場本部 : Y装備(カバーオール,全面マスク,ヘルメット,綿手袋,ゴム手袋2重,靴下2重,Y靴)

■ 線量

計画 : 3mSv/日・人

APD設定値 : 1.5mSv

実績(個人最大) : ガンマ0.61mSv、ベータ0mSv (2月8日実績)

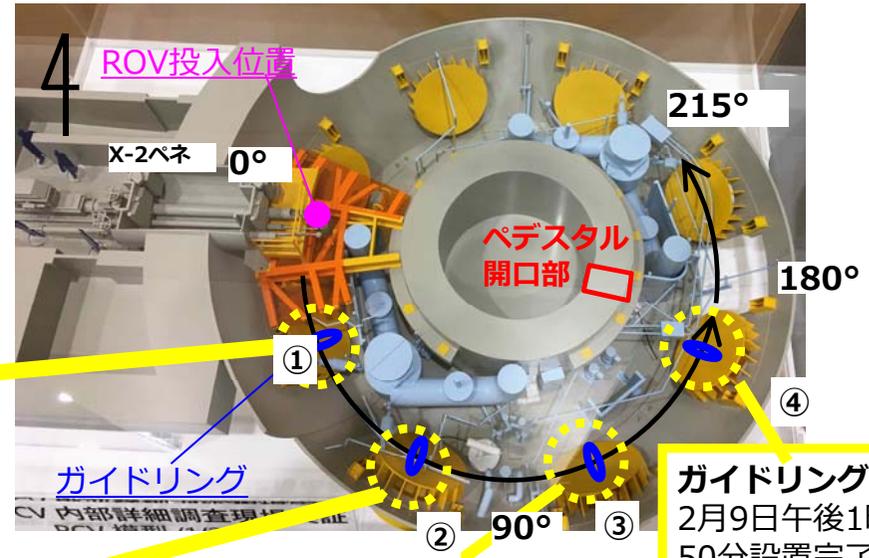
ガンマ0.19mSv、ベータ0mSv (2月9日実績)

【参考】ガイドリング設置状況（2月8日調査分）

※撮影日はいずれも2月8日



ガイドリング①設置状況（2月8日午後6時18分設置完了）



ガイドリング④
2月9日午後1時
50分設置完了



ガイドリング②設置状況（2月8日午後7時49分設置完了）



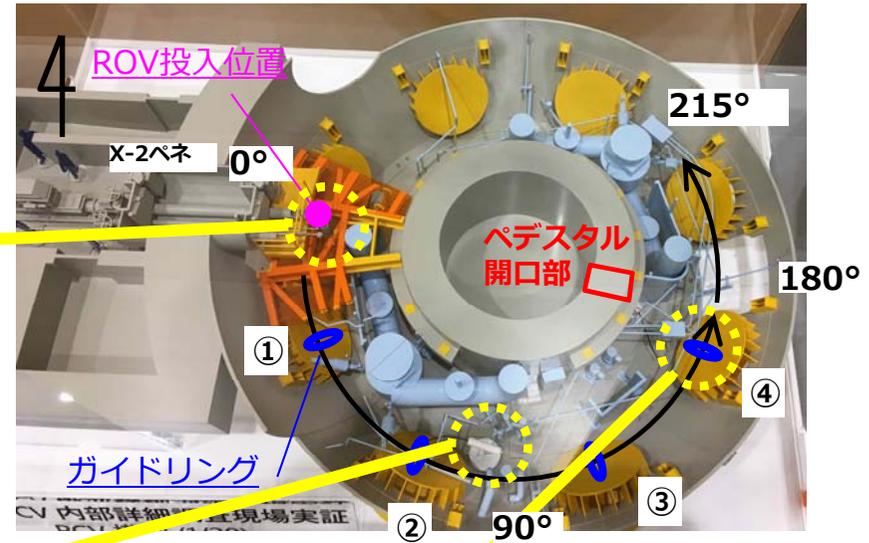
ガイドリング③設置状況（2月8日午後9時49分設置完了）

【参考】PCV内の状況（2月8日調査分）

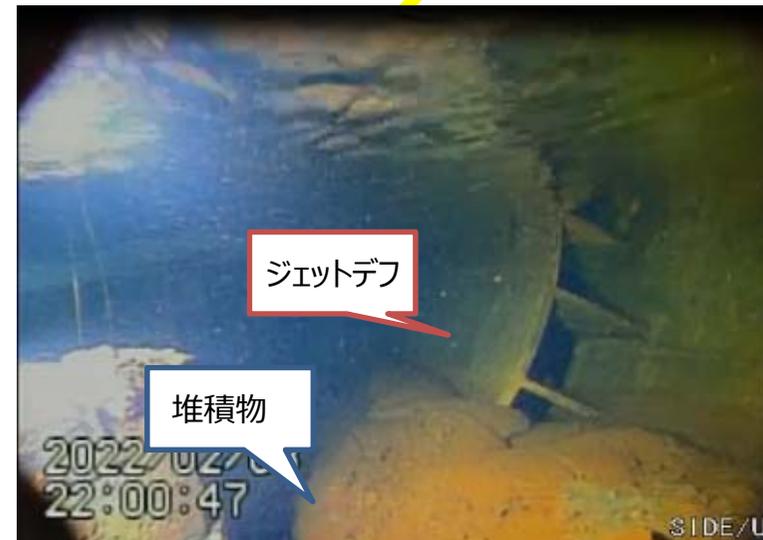
※撮影日はいずれも2月8日



水中ROV投入位置 直下近傍



水面の浮遊物



ジェットデフレクター④付近の堆積物

【参考】作業状況（2月8日調査分）

※撮影日はいずれも2月8日



遠隔操作室での作業



現場本部での作業



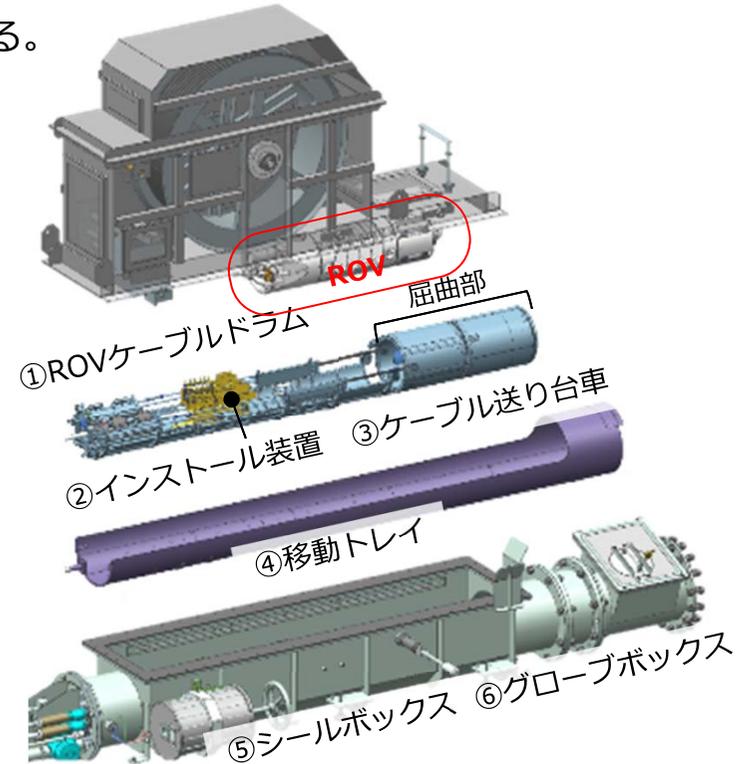
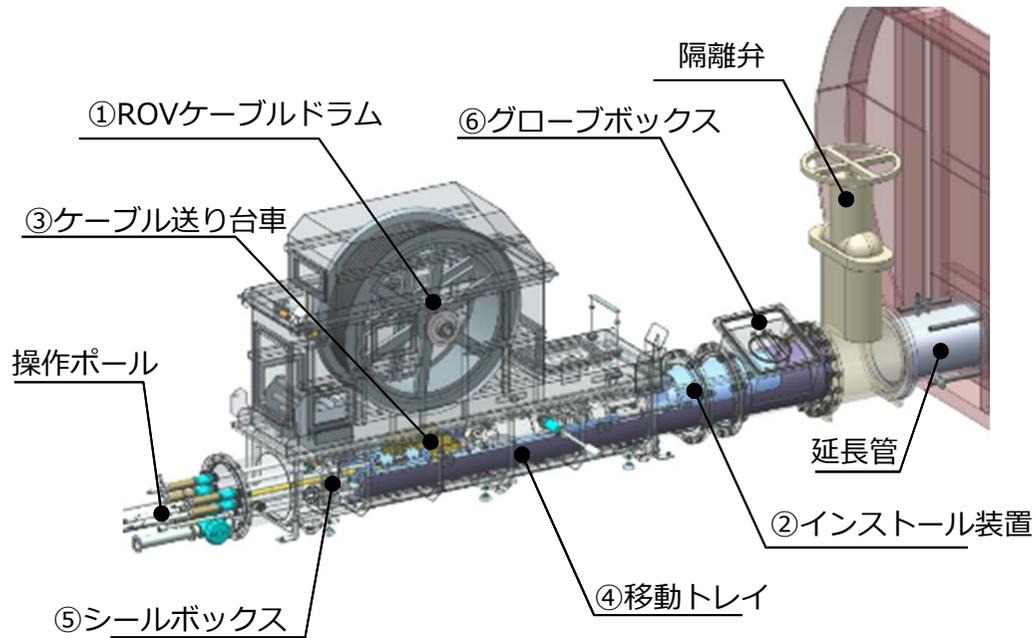
現場X-2ペネ前での作業1



現場X-2ペネ前での作業2

【参考】調査装置詳細 シールボックス他装置

ROVをPCV内部にインストール/アンインストールする。
ROVケーブルドラムと組み合わせてPCVバウンダリを構築する。

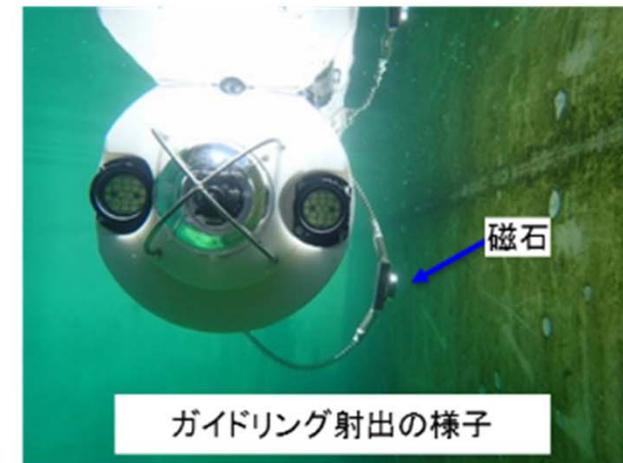
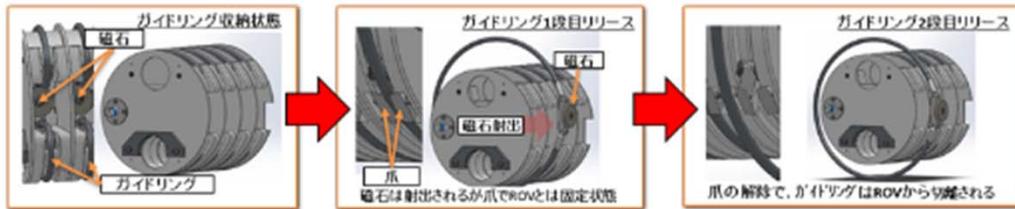
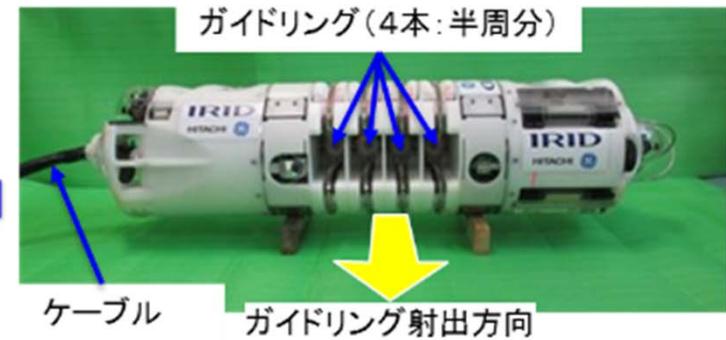
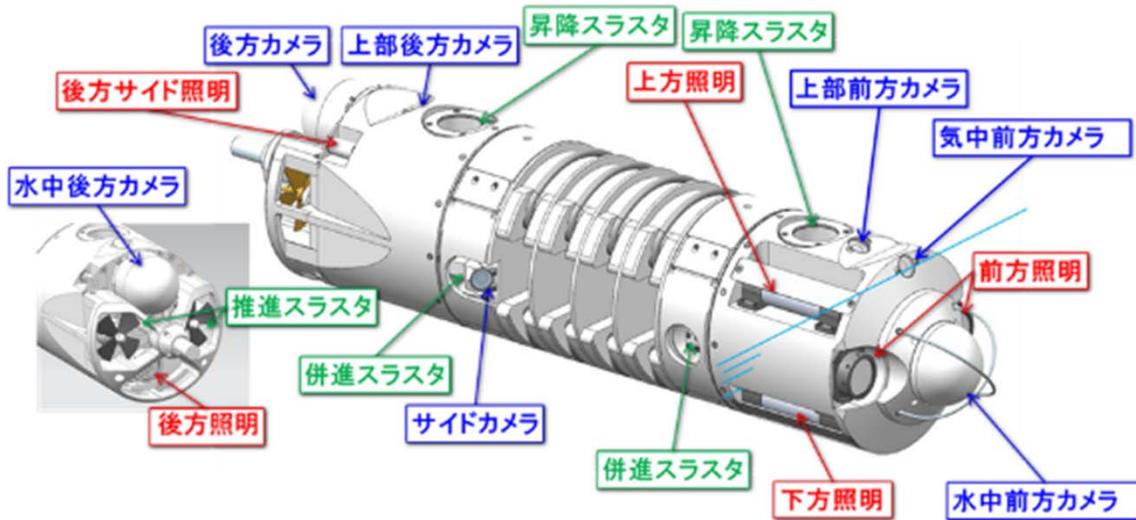


構成機器名称		役割
①	ROVケーブルドラム	ROVと一体型でROVケーブルの送り/巻き動作を行う
②	インストール装置	ROVをガイドパイプを経由してPCV内部まで運び、屈曲機構によりROV姿勢を鉛直方向に転換させる
③	ケーブル送り台車	ケーブルドラムと連動して、ケーブル介助を行う
④	移動トレイ	ガイドパイプまでインストール装置を送り込む装置
⑤	シールボックス	ROVケーブルドラムが設置されバウンダリを構成する
⑥	グローブボックス	ケーブル送り装置のセッティングや非常時のケーブル切断

【参考】調査装置詳細 ROV-A_ガイドリング取付用

調査装置	計測器	実施内容
ROV-A ガイドリング取付	ROV保護用 (光ファイバー型γ線量計※) ※: ペDESTAL外調査用と同じ	ケーブルの構造物との干渉回避のためジェットデフにガイドリング(内径300mm(設計値))を取付ける
	員数: 北用1台、南用1台 航続可能時間: 約80時間/台	最初に投入されるROVであるため低摩擦で比較的硬いポリウレタン製ケーブル(φ24mm)を採用

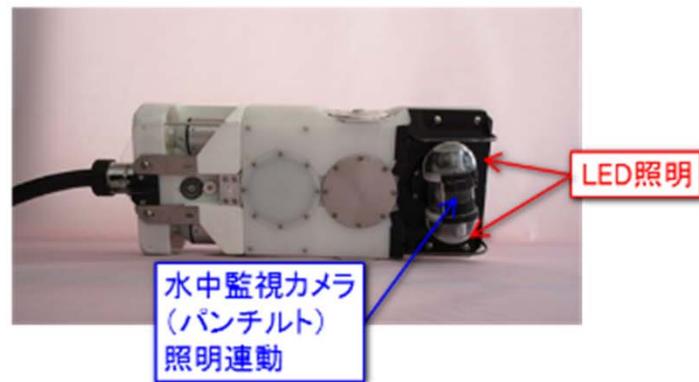
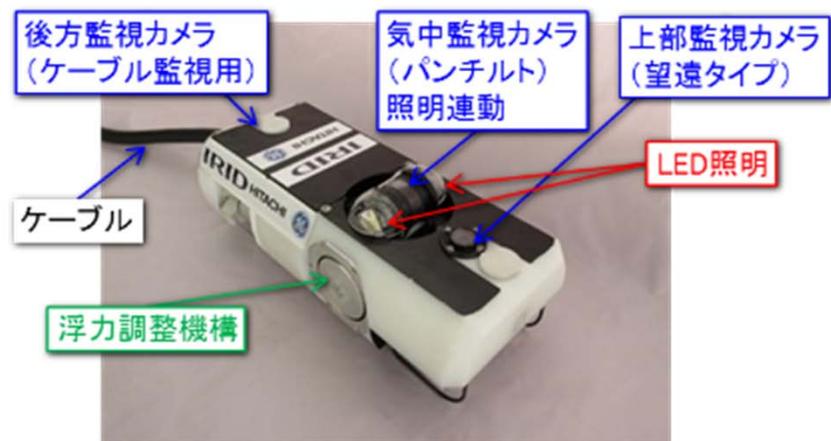
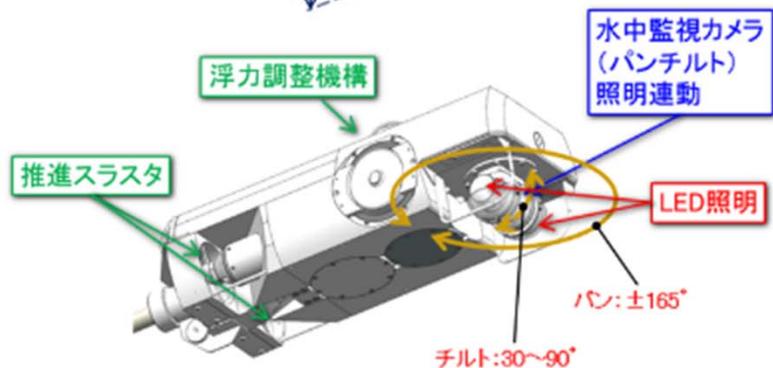
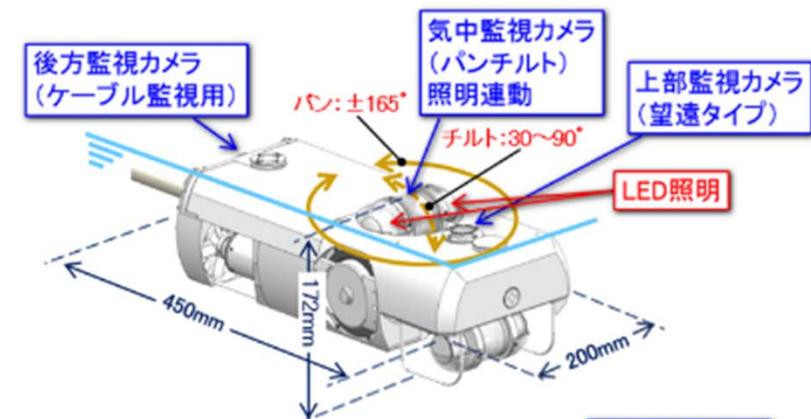
推力: 約25N 寸法: 直径φ25cm × 長さ約110cm



【参考】調査装置詳細 ROV-A2_詳細目視調査用

調査装置	計測器	実施内容
ROV-A2 詳細目視	ROV保護用（光ファイバー型γ線量計※，改良型小型B10検出器） ※：ペDESTAL外調査用と同じ	地下階の広範囲とペDESTAL内（※）のCRDハウジングの脱落状況などカメラによる目視調査を行う（※アクセスできた場合）
	員数：2台 航続可能時間：約80時間/台 調査のために細かく動くため、柔らかいポリ塩化ビニル製のケーブル(φ23mm)を採用	

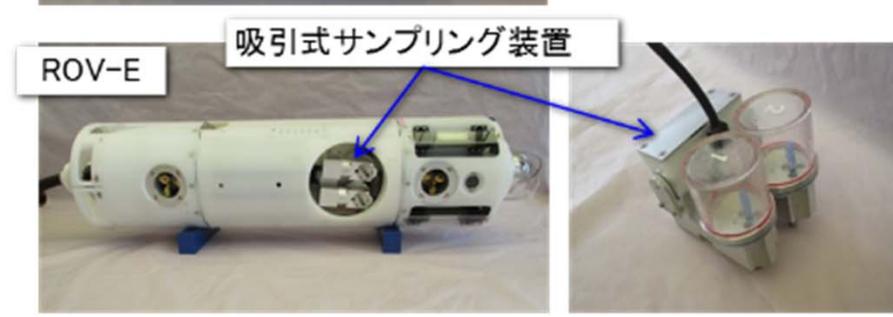
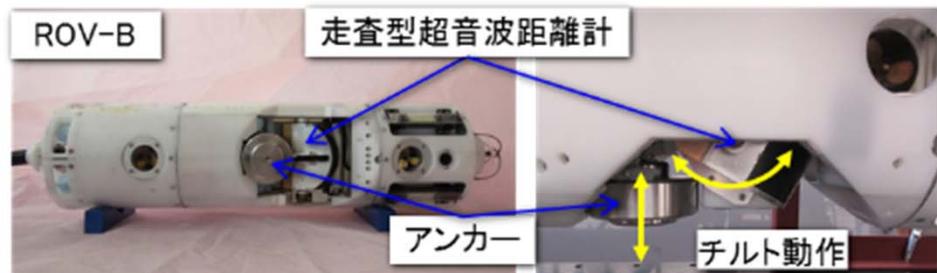
推力：約50N 寸法：直径φ20cm×長さ約45cm



【参考】 調査装置詳細 ROV-B~E__各調査用

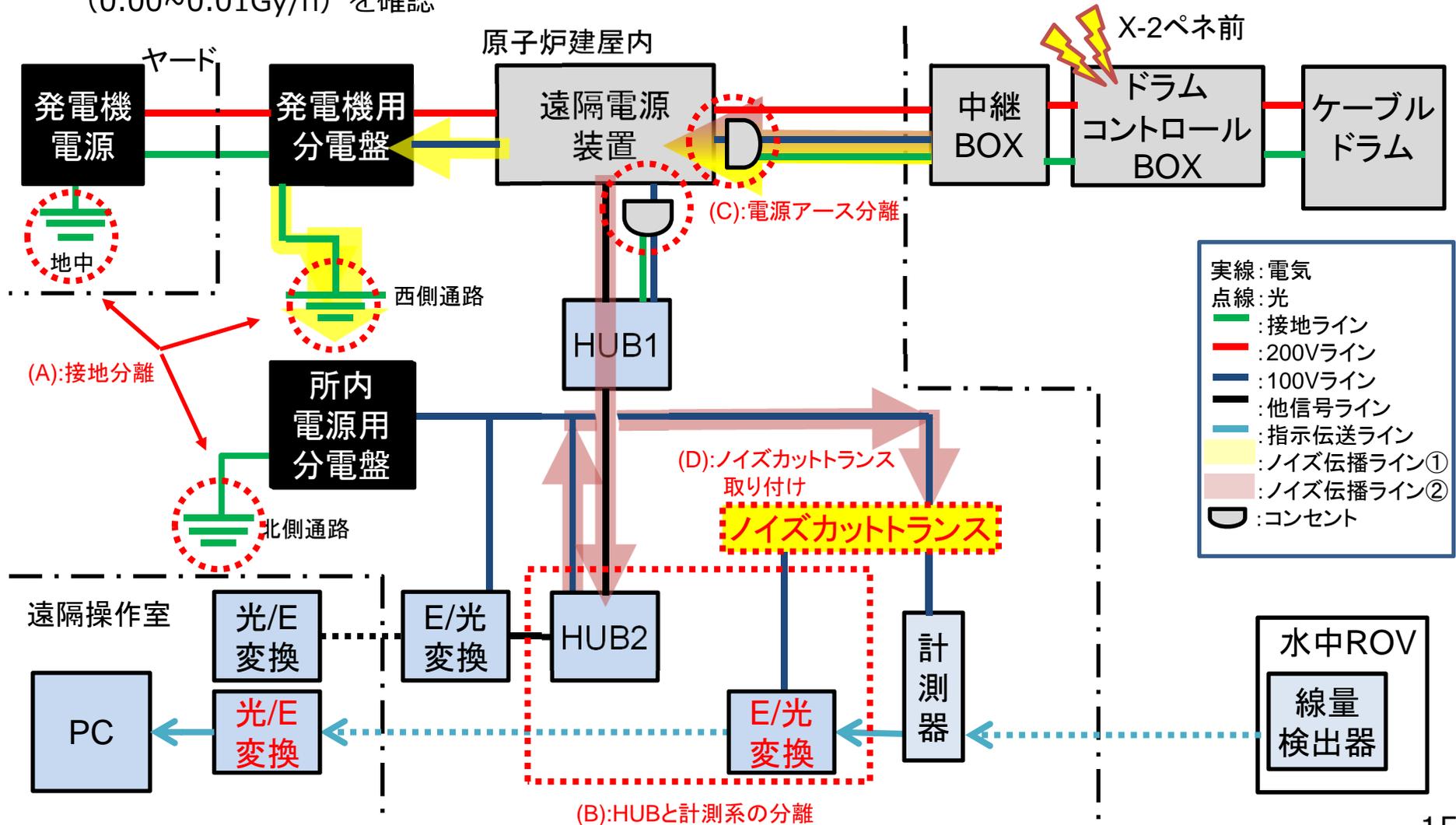
調査装置	計測器	実施内容
ROV-B 堆積物3Dマッピング	<ul style="list-style-type: none"> ・ 走査型超音波距離計 ・ 水温計 	走査型超音波距離計を用いて堆積物の高さ分布を確認する
ROV-C 堆積物厚さ測定	<ul style="list-style-type: none"> ・ 高出力超音波センサ ・ 水温計 	高出力超音波センサを用いて堆積物の厚さとその下の物体の状況を計測し、デブリの高さ、分布状況を推定する
ROV-D 堆積物デブリ検知	<ul style="list-style-type: none"> ・ CdTe半導体検出器 ・ 改良型小型B10検出器 	デブリ検知センサを堆積物表面に投下し、核種分析と中性子束測定により、デブリ含有状況を確認する
ROV-E 堆積物サンプリング	<ul style="list-style-type: none"> ・ 吸引式カプリアゲ装置 	堆積物サンプリング装置を堆積物表面に投下し、堆積物表面のサンプリングを行う

員数：各2台ずつ 航続可能時間：約80時間/台 調査のために細かく動くため、柔らかいポリ塩化ビニル製のケーブル (ROV-B：φ33mm、ROV-C：φ30mm、ROV-D：φ30mm、ROV-E：φ30mm)を採用



【参考】1月12日の準備作業中に確認された不具合についての原因および対策（1/2）

- 追加的な調査の結果等から、ドラムコントロールBOX由来のノイズが以下ノイズ伝播ラインを通じ、計測器に影響を与えていると推定（①：西側接地からのノイズ伝播、②：HUBからのノイズ伝播）
- 下図(A)～(D)に示す対策を実施し、各ノイズ伝播ラインを遮断することで、計測器指示不良の解消（0.00～0.01Gy/h）を確認



【参考】1月12日の準備作業中に確認された不具合についての原因および対策（2/2）

■ 原因

カメラ通信ラインのケーブル（1本）について、外部からの影響によりテンションがかかり、導通不良が発生したことでタイムスタンプの表示に影響を及ぼしたもの

■ 対策

導通不良が確認されたケーブルの交換を実施，併せて外部からの影響によりテンションがかからないようケーブルの余長を確保した。その後の再現性の確認を行った結果，タイムスタンプ表示に異常が無いことを確認

