

- 1号機原子炉格納容器（以下、PCV）内部調査については、2012年から2023年にかけて、燃料デブリの状態を確認するため、主に原子炉格納容器の地下階の調査を実施しました。
- 今後予定している、燃料デブリ取出しに向けて、地下階の情報だけでなくPCV全体の状況を把握する必要があることから、1FLエリアの調査を中心とした1号機PCV内部気中部調査を計画しています。
- PCV内部は狭隘かつ暗所であることから、小型で機動性が高く、撮影能力の高い小型ドローンを使用します。また、小型ドローン操作の無線通信範囲をカバーすることを目的に無線中継を搭載したヘビ型ロボットも併せて使用します。
- 気中部調査では、ペDESTAL外だけでなく水中ROV調査で確認しきれなかった、ペDESTAL内部のRPV底部周辺（気中部）調査も計画しています。

<以上、2月27日までにお知らせ済>

- 2月28日午後1時18分、小型ドローンによる1号機PCV内部気中部調査を開始し、同日、午後2時13分、1日目の調査を終了しました。
- 本日（2月28日）の調査では、小型ドローンを用いて、ペDESTAL外側の気中部を調査し、原子炉格納容器貫通孔（X-6ペネ）や制御棒起動機構（CRD）の交換用開口部およびレール等の状態を確認しています。
- 現在、本日（2月28日）の調査で取得したドローン映像から、明日（2月29日）調査を予定しているペDESTAL内部への進入可否を確認しています。ペDESTAL内部へ進入可能と判断した場合、明日（2月29日）の調査開始前に小型ドローンが安定してペDESTAL内部を飛行できるよう、1号機の原子炉注水を一時的に停止する予定です。
- なお、本調査においては、過去に水中ROVを使用した調査と同様、X-2ペネトレーションにシールボックスを取り付けし、PCV内部の気体が外部へ漏えいしないよう、PCVの隔離状態を保ったまま小型ドローンとヘビ型ロボットをPCV内に投入し調査を実施しています。
- 一連の作業にあたっては、周辺環境に影響を与えないよう、安全を最優先かつ慎重に作業を進めてまいります。

2月28日PCV内部気中部調査の時系列

午前11時35分 PCV内部気中部調査の準備作業開始

(各調査ロボット用シールボックスの気密性最終確認等)

午後0時12分 X-2ペネトレーションから小型ドローンをPCV内部へ投入 (隔離弁開)

午後0時51分 X-2ペネトレーションからヘビ型ロボットPCV内部へ投入

午後1時18分 **PCV内部気中部調査開始 (小型ドローン (1機目) の離陸準備ができたタイミング)**

午後2時13分 **PCV内部気中部調査完了 (隔離弁閉)**

【参考：小型ドローン飛行時間】

1機目：午後1時22分から約5分間

2機目：午後1時34分から約5分間

2月28日PCV内部調査（気中部調査）の作業の様子



写真1.遠隔操作室における作業の状況



写真2.ヘビ型ロボットインストール状況
(左画面：前方カメラ 右画面：後方カメラ)

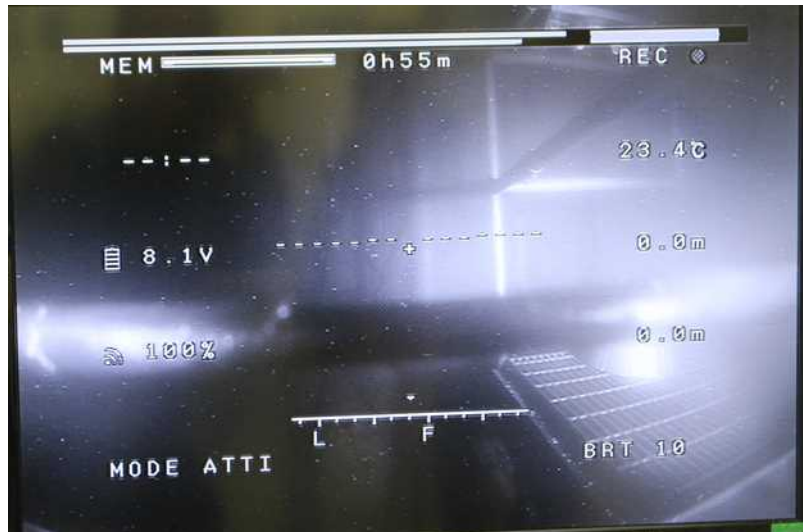


写真3.小型ドローンインストール状況（1号機）



写真4.小型ドローン着陸の様子（2号機）