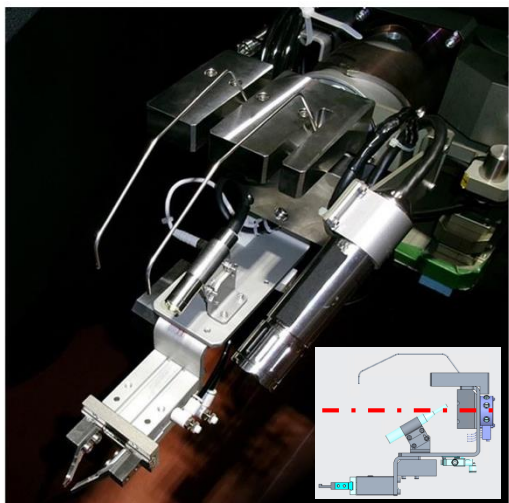
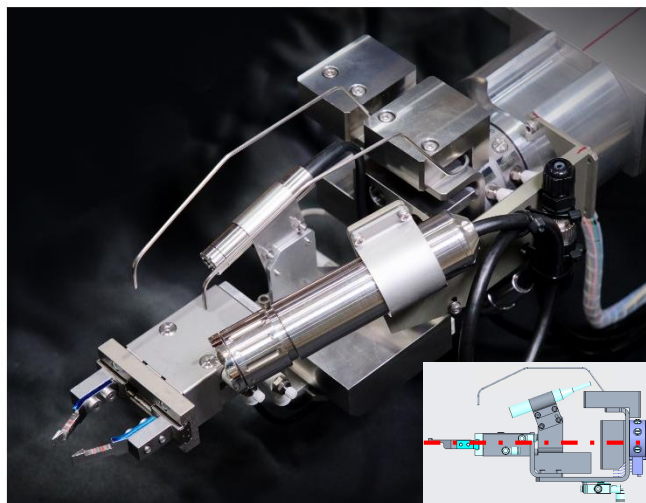


- 次回の2号機燃料デブリ試験的取り出し作業に向け、テレスコ式装置の「先端治具の改良」ならびに「工場での検証」が終了。
- 3月25日頃より1週間程度、発電所構内（2号機原子炉建屋）にて、押し込みパイプ接続などの作業員の訓練を実施する予定。また、作業員の習熟度を確認後、テレスコ式装置本体のカメラ（①先端治具監視カメラ、②アーム先端部カメラ）や先端治具の改良品への取り換えを行う予定。
- 以上のことから、テレスコ式装置を用いた次回の試験的取り出し作業は、4月中の着手を目指して準備を進めるが、作業員の習熟度や装置の動作状況などを踏まえ決定する。



改良前



改良後

先端治具改良品

(グリップ把持部を先端治具の旋回中心位置に変更することで安定性向上)

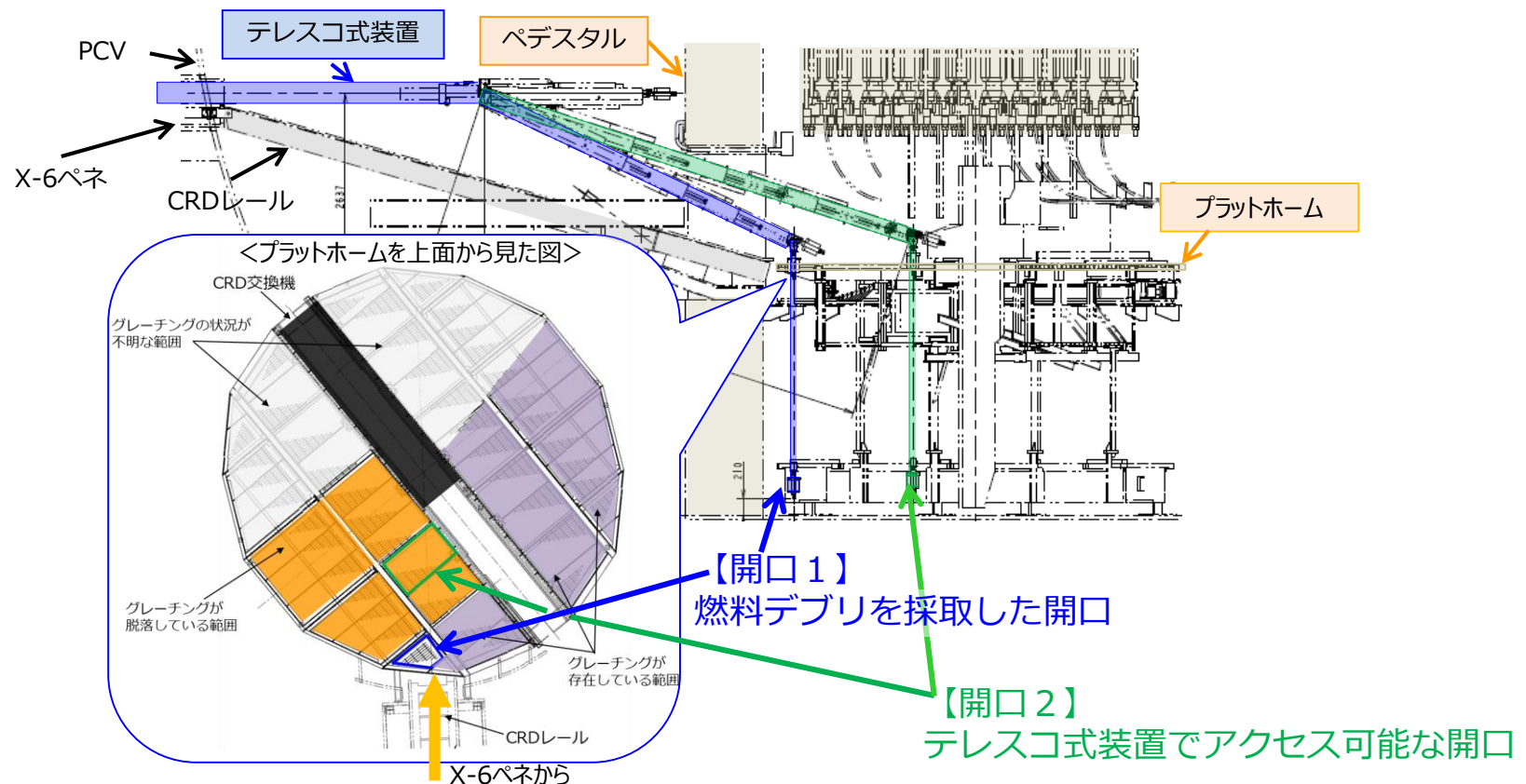


押し込みパイプの訓練状況

※写真は全て2025年3月13日に撮影

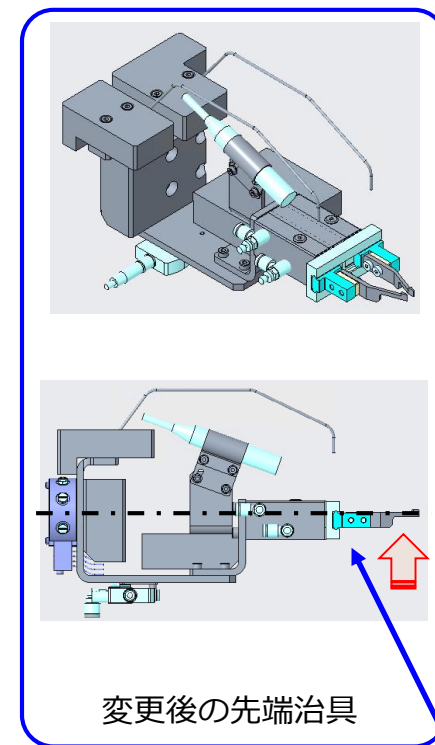
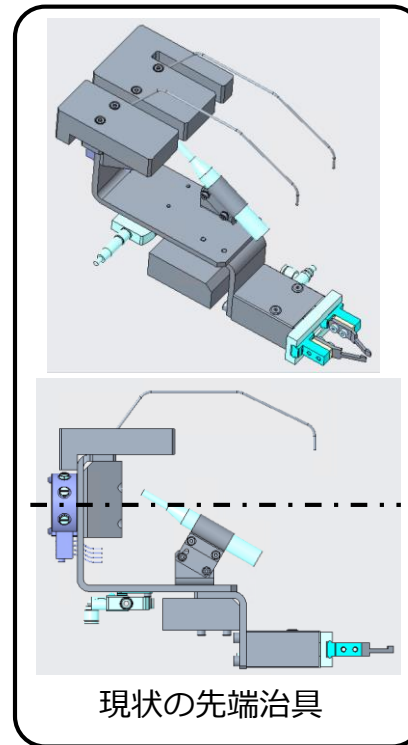
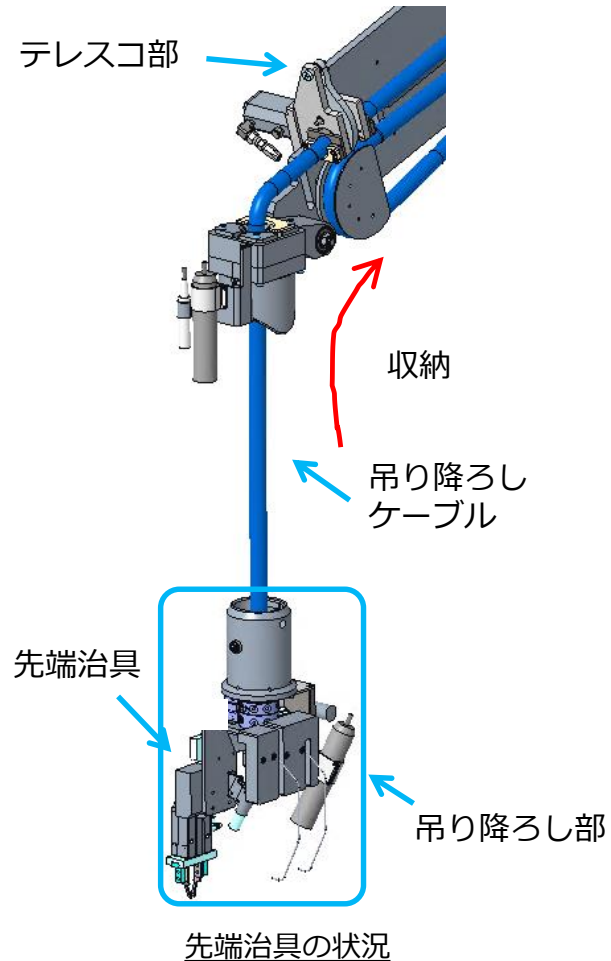
# テレスコ式装置による取り出し作業の作業計画

- テレスコ式装置でペDESTAL底部へのアクセスが可能なプラットフォームの開口は2箇所（下図の開口1，2）
  - 2024年10月の作業時は、ペDESTAL内（CRDレール側）の一番手前の開口1より先端治具を吊り降ろし、燃料デブリを採取
  - さらに奥側の開口2については、過去の調査においても詳細は確認できていない状況
  - ペDESTAL内の状況の把握及び初回の採取位置とは異なる位置から採取という観点で2回目の取り出し作業を計画
- ① プラットホーム上の開口2の状況を調査
  - ② 開口2から燃料デブリの採取を計画。ただし、開口2は過去の調査からプラットフォーム上のグレーチングの残存を把握しているため、取り出し作業当日に開口2の状況を確認し、開口2からペDESTAL底部へのアクセス可否を判断
  - ③ 開口2からペDESTAL底部へのアクセスが困難な場合は、前回と同様に開口1に先端治具を吊り降ろし、ペDESTAL底部からデブリを採取



## テレスコ式装置による追加の燃料デブリ採取

- 初回の燃料デブリ採取の際に、先端治具の動作時に吊り降ろし部が安定せず、先端治具の操作に時間を要したことから、追加の燃料デブリ採取時には先端治具を改良し操作性の向上を図るべく検討を進めている。



先端治具改良のイメージ図

グリップ把持部の設置位置を先端治具の旋回中心位置に変更し、安定性向上

- テレスコ式装置による追加の燃料デブリ採取に向けて、装置先端部のカメラ交換や先端治具の吊り降ろしを安定させるための改良を進めているところ。今後、前回の作業実績を踏まえた作業員の習熟訓練等を進め、2025年春頃に着手する方向で検討している。
- ロボットアームについては、現場環境を模擬した櫛葉モックアップ試験を通じて把握した情報をもとに、制御プログラム修正等の改良を実施し、組合せワンスルー試験が完了。
- 試験中に確認された経年劣化箇所を踏まえ、類似箇所の部品交換等を含めて、ロボットアームの全体点検を実施中。なお、テレスコ式装置カメラの不具合事案を受けて、対応について水平展開すべく検討を進めているところ。
- テレスコ式装置での燃料デブリの追加採取及びロボットアームの試験状況を踏まえ、安全かつ慎重に試験的取り出しを進めるべく、今後の工程等の詳細について精査していく。

		2024年度				2025年度
		第1Q	第2Q	第3Q	第4Q	
テレスコ式装置	堆積物除去作業 装置製作・設置準備等	■			■ 2回目準備	
	デブリ採取			■ 1回目	■ 2回目	
ロボットアーム	ワンスルー試験・試験結果に応じた 必要な追加開発や点検・保守等	■				□
	設置準備等・アクセスルート構築					□
	内部調査・デブリ採取					□

■ : これまでの実績 □ : 開始時期と終了時期は精査中