廃炉に関する基盤研究を通じた創造的人材育成プログラム -高専間ネットワークを活用した福島からの学際的なチャレンジー 平成30年度第1回研究報告会

IRID 研究開発の現状

平成30年8月27日

国際廃炉研究開発機構 (IRID) 開発計画部 奥住 直明

この成果は、経済産業省/廃炉汚染水対策事業費補助金の活用により得られたものです。 無断複製・転載禁止 技術研究組合 国際廃炉研究開発機構



IRIDの研究開発プロジェクト

1.プール燃料取り出しに係る研究開発

使用済燃料プールから取出した燃料集合体の長期健全性評価

2016.3終了

3.廃棄物 対策に係る 研究開発

固体廃棄物の

処理·処分

技術

固体廃棄物の 先行的処理手法

技術

〈デブリ取り出し〉

2.燃料デブリ取り出しに係る研究開発

除染·線量低減技術

R/B内の 遠隔除染 技術

2016.3終了

<安定状態の確保>

[/]RPV/PCVの[\] 腐食抑制 技術

2017.3終了

RPV/PCVの

〈耐震性評価〉

手法

2018.3終了

燃料デブリ取り出し技術

燃料デブリ・ 炉内構造物取出 臨界管理

技術

燃料デブリ・

炉内構造物取出

工法・

システム

RPV

内部調査

技術

燃料デブリ

サンフ°リンク゛

技術

燃料

デブリ性状

把握•分析

燃料デブリ・

環境整備技術

PCV 漏えい箇所の

補修・止水

技術

2018.3終了

PCV 漏えい箇所の 補修技術の

実規模試験

2018.3終了

PCV内

水循環

技術

PCV内

水循環技術 実規模試験

把握

2018.3終了

内部調查·分析技術

RPV内

<間接的調査>

燃料デフ リ検知

技術

2016.7終了

総合的な

炉内状況

の高度化

<直接的調査>

PCV 内部調査

技術

2018.3終了

PCV

詳細調査 技術

PCV詳細調查 PCV詳細語 X-6^° ネ

実証

堆積物 実証

炉内構造物取出 基盤技術

燃料デブリ・ 炉内構造物取出 基盤技術 小型中性子

検出器

燃料デブリ 収納·移送 **・保管**技術

目次

内部調査、燃料デブリ取り出し技術を中心として

- I 今までに分かってきたこと
- Ⅱ 今後取り組むべきこと
 - ①格納容器内部調査 ボート型アクセス装置 アーム型アクセス装置
 - ②原子炉圧力容器内部調査
 - ③デブリ取り出しに係る技術

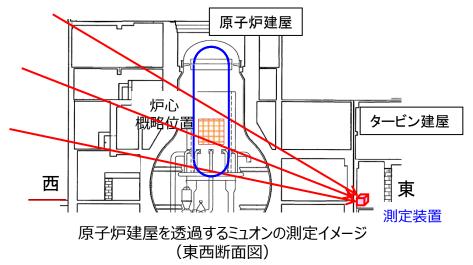
目次

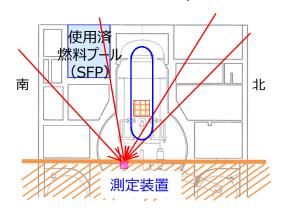
内部調査、燃料デブリ取り出し技術を中心として

- I 今までに分かってきたこと
- Ⅱ 今後取り組むべきこと
 - ①格納容器内部調査 ボート型アクセス装置 アーム型アクセス装置
 - ②原子炉圧力容器内部調查
 - ③デブリ取り出しに係る技術

ミュオン透過法による測定

- ミュオンは、宇宙から飛来する放射線が大気と衝突する過程で発生する二次的な宇宙線。 エネルギーが高く、物質を透過しやすい。
- 原子炉建屋を透過するミュオン数を測定し、その透過率から原子炉圧力容器内の燃料デブリ分布をレントゲン写真のように撮影。(高密度の物質ほど透過しにくく、暗い影になる)

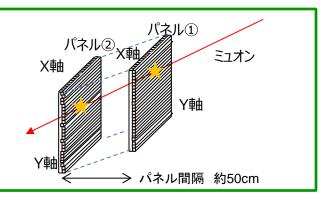




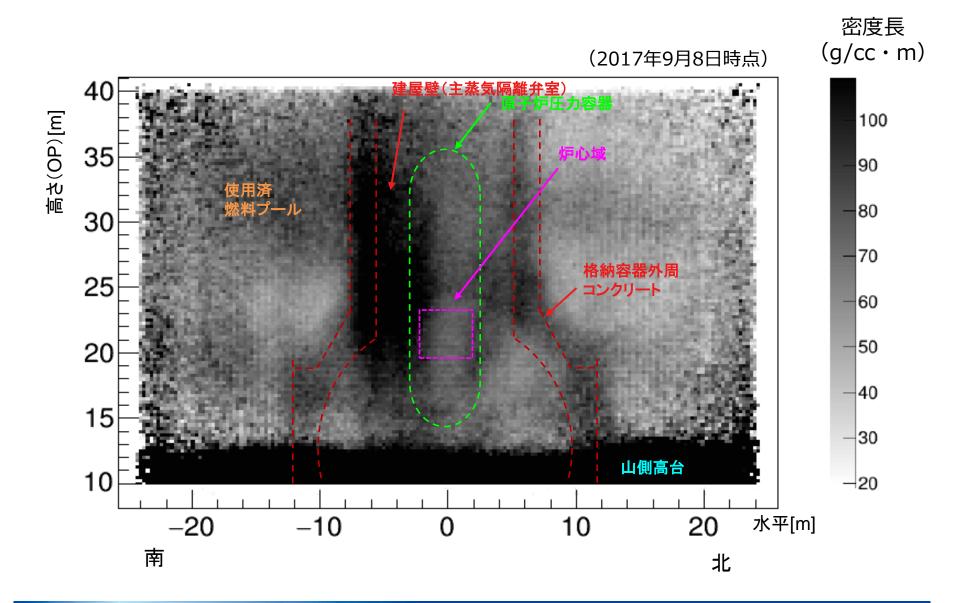
原子炉建屋を透過するミュオンの測定イメージ (南北断面図)

<ミュオン透過法測定装置の計測原理(イメージ)>

上空から飛来するミュオンを装置内部に配置した2枚のパネル検出器(プラスチックシンチレータ)で検知し、通過したパネルの座標からミュオンの軌跡を算出。



3号機ミュオン透過法測定結果



PCV内部のロボット等による調査

ペデスタル外側の調査(1号機)

. 号機) _____ ペデスタル内側の調査 (2号機)

○形状変化型ロボット(B2調査)

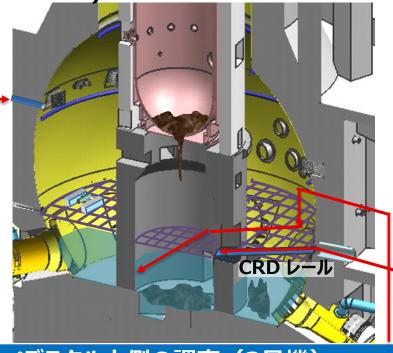
○クローラ型遠隔調査ロボット(A2調査)



拿 変形



(注)上の写真はB1調査時の ロボットです。



ペデスタル内側の調査(3号機)





○釣りざお型調査装置 (A2'調査)



1号機 B2調査ロボット「PMORPH(ピーモルフ)」

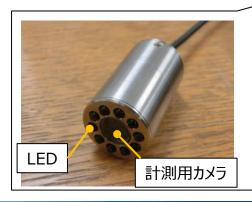
本体寸法	ガイドパイプ走行時: 長さ699mm× 幅72mm× 高さ93mm グレーチング走行時: 長さ316mm× 幅286mm× 高さ93mm
センサユニット寸法	幅20mm×高さ40mm ケーブル: 長さ3.5m
重量	約10kg
スペック	カメラ×5、放射線線量計×1
耐放射線性	約1000Sv以上

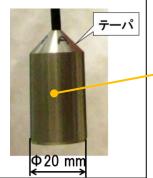


I型(ガイドパイプ通過時)



□型(平面走行時)





放射線線量計(内部)

1号機 各調査ポイントの放射線量と画像 3/18 (土) 3/19 (日) 3/21 (火) 3/22 (水) 3/20(月) 調査地点と調査 開口部 開口部からの 拡がりの確認 D 3 D 3 D 3 D 2 (平面図) D 2 D 2 D 1 D 1 D 1 D 1 開口部からの 開口部からの 拡がりの確認 拡がりの確認 の狙い BG BG D 0 D 0 BG D O BG 排水溝 排水溝からの 燃料デブリがないと 拡がりの確認 考えられる地点の ロボットが 18.4Sv/h 線量を測定 通る配管 1)6.7Sv/h 28.2Sv/h 23.6Sv/h D 3 10Sv/h 39.2Sv/h 9.3Sv/h 3.8Sv/h 12Sv/h 7.8Sv/h 地下階↓ 11.6Sv/h 約1m 1)6.3Sv/h (底面より 水面 25.9Sv/h 約0.6m) 調査結果 37.4Sv/h 6.3Sv/h 9.4Sv/h 1.5Sv/h (底面より (底面より (底面より 25.4Sv/h (底面より 約0.9m) 約1m) 11Sv/h 約0.9m) (底面より 約2.5m 約1m) 3.0Sv/h (底面より 約0.3m) (底面より 約0.3m) 約1.6m) (断面図) (1) 格納容器 🛚 底部 2017/03/22 13:32 (1) 2 (3) 2



調査ポイント ← 調査経路

※放射線量・底面からの距離は、今後評価予定。

燃料デブリの拡がりイメージ

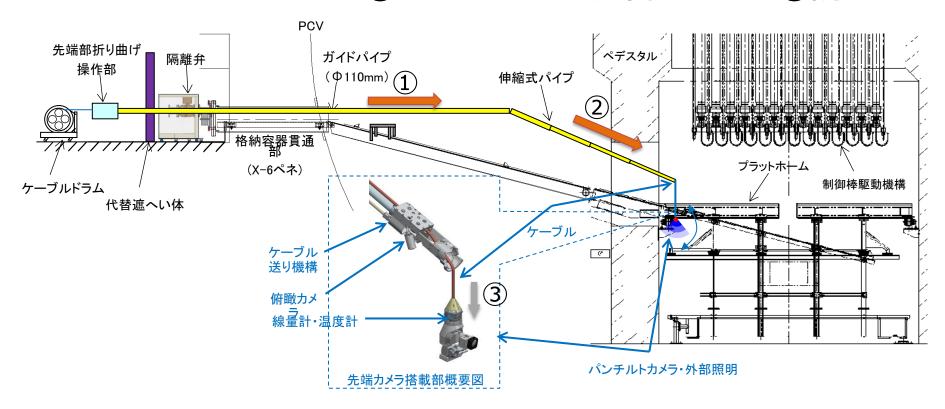
(シミュレーションの一例)

※調査中の敷地境界における線量は、約0.5~2µSv/hで変化なく、周辺環境への影響は生じていない。

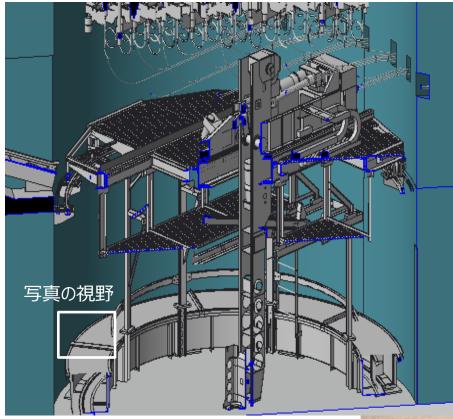
※1階部分の放射線量は前回(2015年4月)の測定値(4.1~9.7Sv/h)と同程度

2号機 ペデスタル内下部調査 (A2'調査)

- ■調査内容 プラットホーム下の状況確認
- ■調査手順
 - ①ガイドパイプ挿入 ⇒ ②伸縮式パイプ伸展 ⇒ ③パンチルトカメラ吊降し ⇒ ④調査



2号機 ペデスタル内下部調査結果



2号機格納容器内底部 (鳥瞰イメージ)

画像:2号機格納容器内底部, ペデスタル内 内壁付近



3号機 格納容器内調查 水中ROV



照明

推進用スラスター

中性浮力ケーブル

項目	仕様
外形寸法	外径: φ125mm 全長:約300mm
重量	約2000g(気中)
耐放射線性	200Gy



前方カメラ

後方カメラ

3号機 格納容器内調查結果



「3号機原子炉格納容器内部調査について(2017年11月30日 廃炉・汚染水対策チーム会合/事務局会議(第48回)報告資料)」より抜粋

目次

内部調査、燃料デブリ取り出し技術を中心として

- I 今までに分かってきたこと
- Ⅱ 今後取り組むべきこと
 - ①格納容器内部調査 ボート型アクセス装置

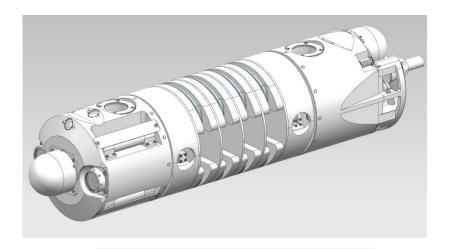
アーム型アクセス装置

- ②原子炉圧力容器内部調查
- ③デブリ取り出しに係る技術

ボート型アクセス装置

■格納容器内の水の上を航行して、広範囲に移動可能な

ボート型アクセス装置を製作中

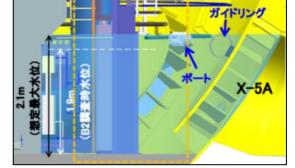


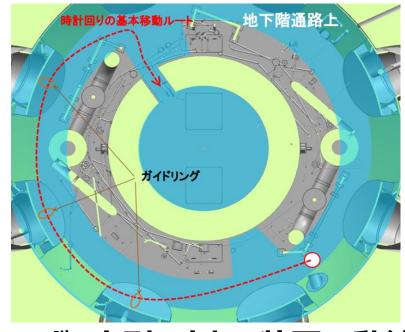
ガイドリング取付用の例

直径: Ø 25cm長さ:約1.1m

• 推力:25N以上

ボート型アクセス装置外観



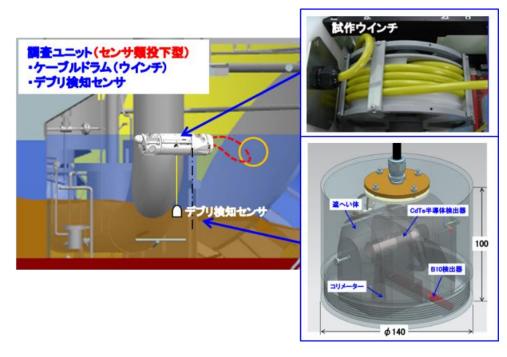


ボート型アクセス装置の動線

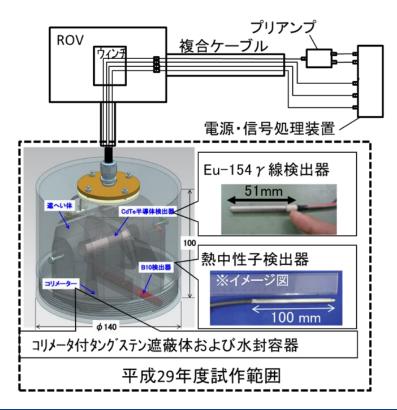


デブリ検知技術

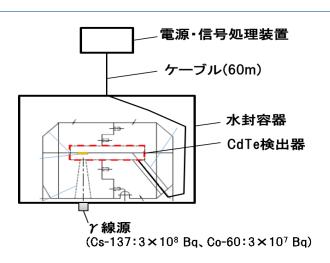
- これまでの調査で視認した堆積物中の燃料デブリを検知するための放射線計測技術を開発中
- Eu-154γ線検出器(CdTe半導体検出器)と熱中性子検出器(B10検出器)を併用し、確実なデブリ検知を目指す

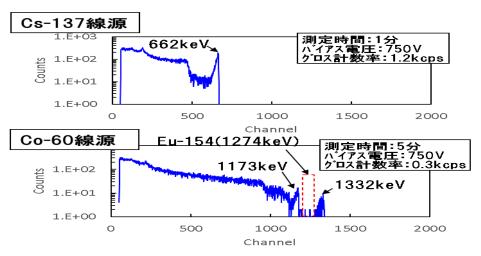




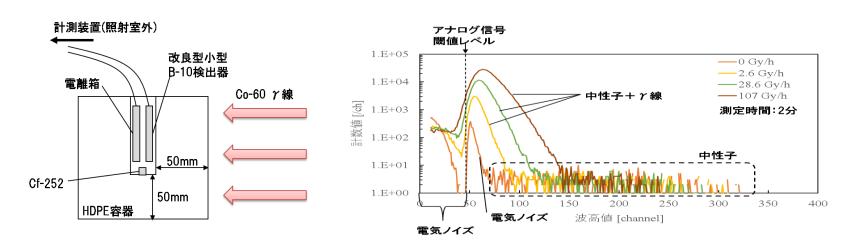


デブリ検知技術





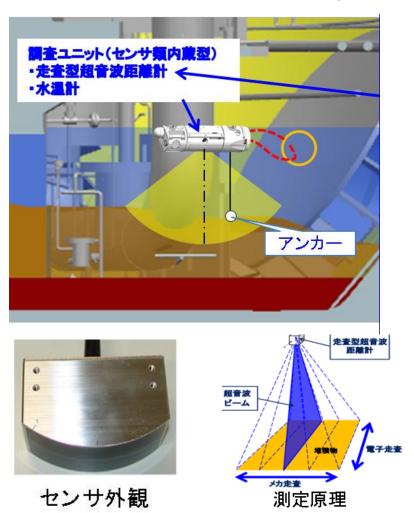
(a) CdTe半導体検出器の単体試験結果例



(b) B10検出器の単体試験結果例

形状計測技術

■ 形状計測の技術開発(<u>走査型超音波距離計</u>)

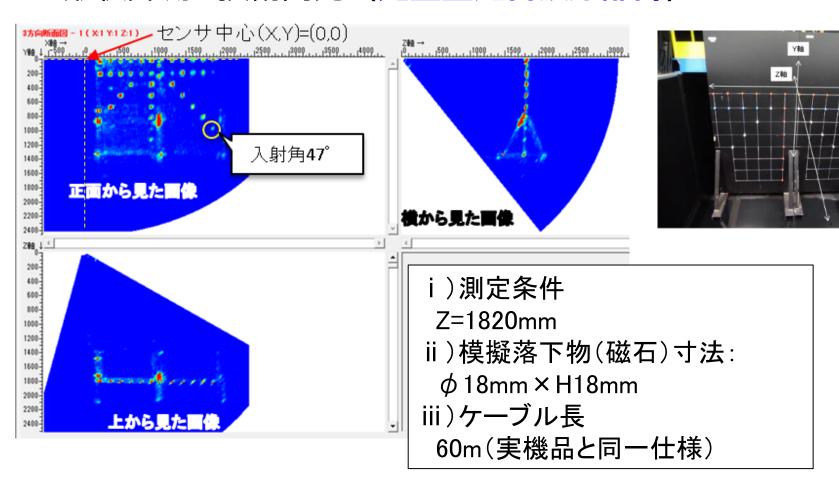


PC (操作・データ収録) 超音波装置 制御ドライバ 制御ドライバ 128ch **ROV** 走查型超音波 距離計 #1560mm メカ走査

システム構成

走査型超音波距離計の要素試験例

■ 形状計測の技術開発(走査型超音波距離計)

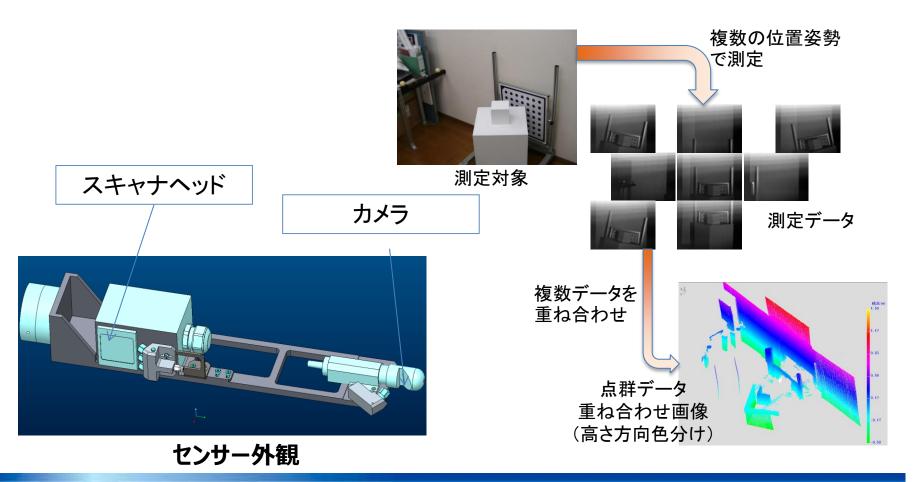


検証試験の例

形状計測技術

■ 形状計測の技術開発(レーザ光切断法)

検証試験の例(点群データの重ね合わせ性検証)



目次

内部調査、燃料デブリ取り出し技術を中心として

- I 今までに分かってきたこと
- Ⅱ 今後取り組むべきこと
 - ①格納容器内部調査

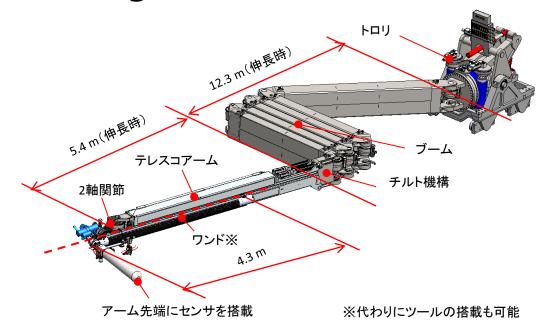
ボート型アクセス装置

アーム型アクセス装置

- ②原子炉圧力容器内部調查
- ③デブリ取り出しに係る技術

アーム型アクセス装置

- ■制御棒駆動機構メンテナンス用の格納容器貫通部(X-6ペネ)を通じて広範囲にアクセス可能なアーム型アクセス ス装置を製作中
 - アーム全長約22 m
 - 10 kgまでの調査装置を搭載可能



アーム型アクセス装置

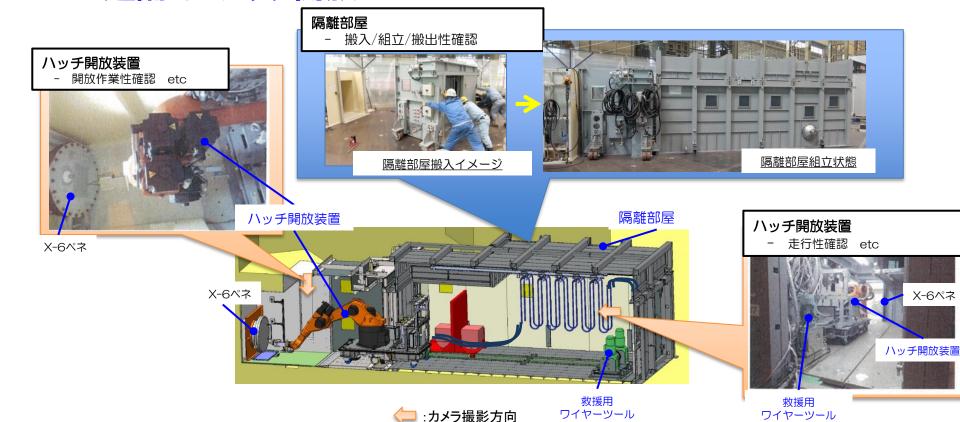


格納容器貫通部ハッチ開放

■ 格納容器貫通部 (X-6ペネ) の開放

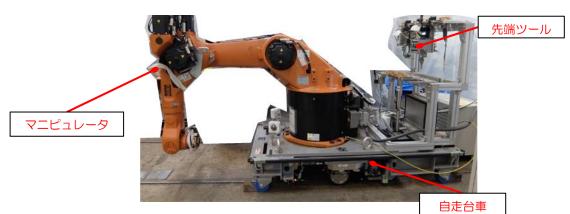
アーム型アクセス装置を投入するX-6ペネの開放技術を開発中

- ✓ ハッチ開放時の閉じ込め機能
- ✓遠隔でのハッチ開放



ハッチ開放装置

■ ハッチ開放装置の外観



■ ハッチ開放装置 X-6ペネ開放前後の外観

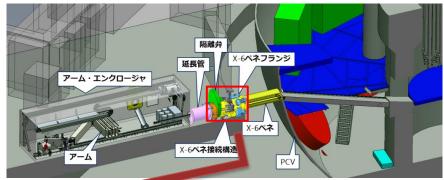


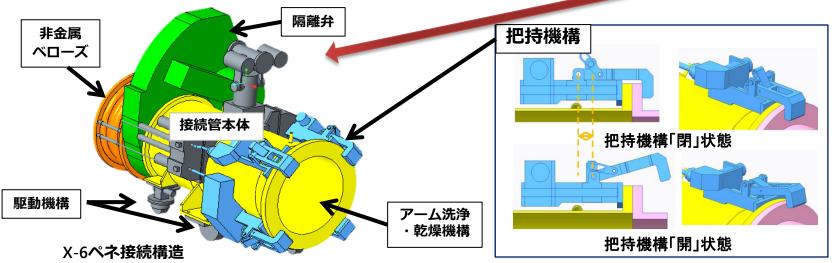
アーム型のアクセスルート

■ 格納容器への接続構造体

以下の機能等を有する接続構造体を 開発中

- ✓ 遠隔で既存のペネフランジに接近・ 取りつく機能
- ✓ 把持機構の耐震性
- ✓ 閉じ込め機能
- ✓ アーム通過性の維持





接続構造体外観

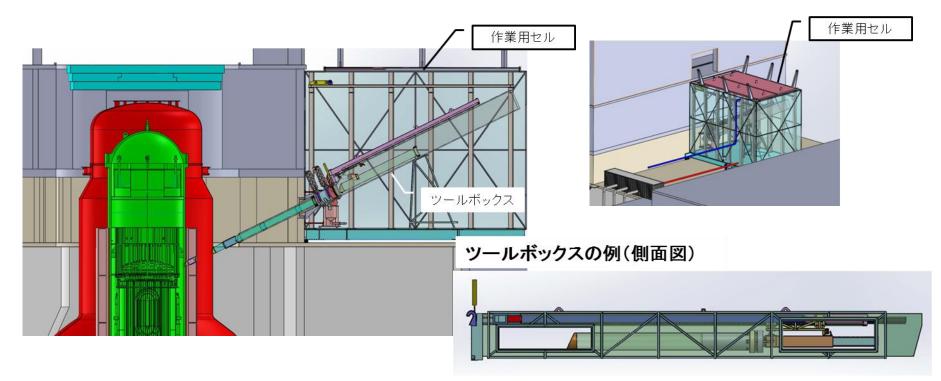
目次

内部調査、燃料デブリ取り出し技術を中心として

- I 今までに分かってきたこと
- Ⅱ 今後取り組むべきこと
 - ①格納容器内部調査 ボート型アクセス装置 アーム型アクセス装置
 - ②原子炉圧力容器内部調査
 - ③デブリ取り出しに係る技術

圧力容器内部調查技術

- 上部から圧力容器にアクセスし内部調査するための要素技術は、 今後の装置試作に向け、あらかた検証済
- 加えて側面から圧力容器にアクセスするための要素技術を開発中



側面穴開け調査工法のイメージ

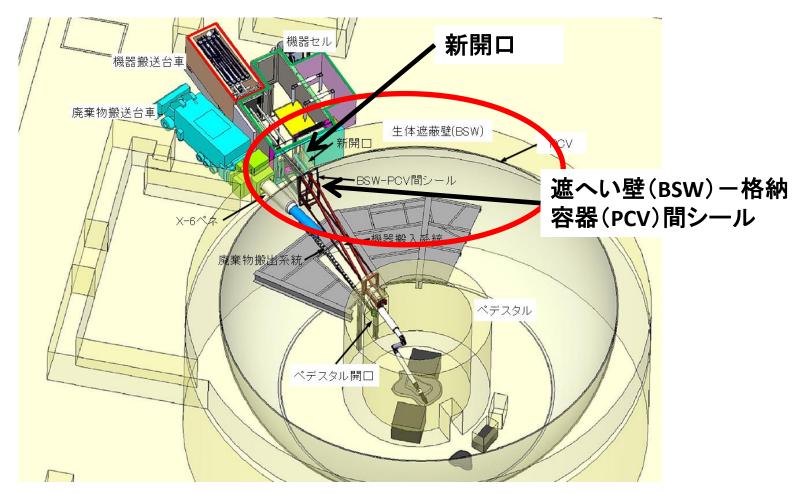
目次

内部調査、燃料デブリ取り出し技術を中心として

- I 今までに分かってきたこと
- Ⅱ 今後取り組むべきこと
 - ①格納容器内部調査 ボート型アクセス装置 アーム型アクセス装置
 - ②原子炉圧力容器内部調査
 - ③デブリ取り出しに係る技術

デブリ取り出しに係る技術

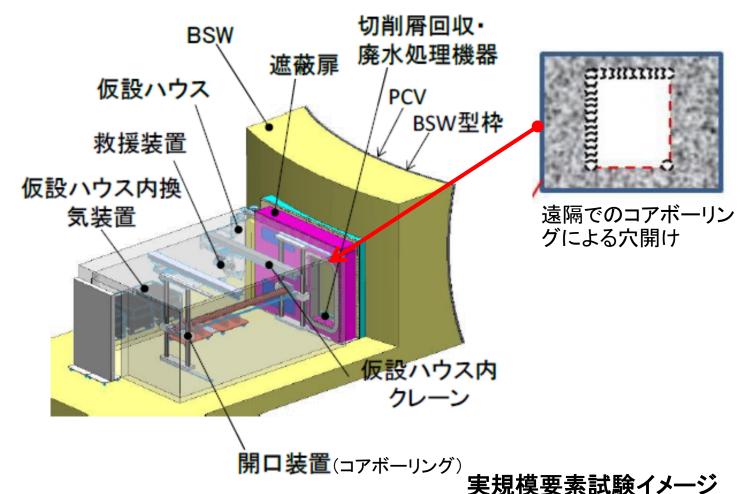
■デブリ取り出しの工法を実現するための要素技術を開発中



横アクセス工法の一例 イメージ

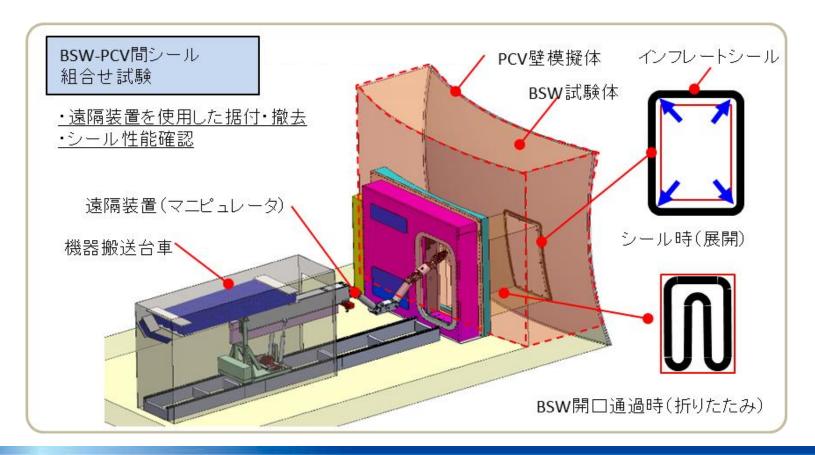
遮へい壁穴開け技術

■ 厚さ約 2 mの頑健な鉄筋コンクリート製の遮へい壁にコアボーリングを使って大きな開口を設ける技術を開発中

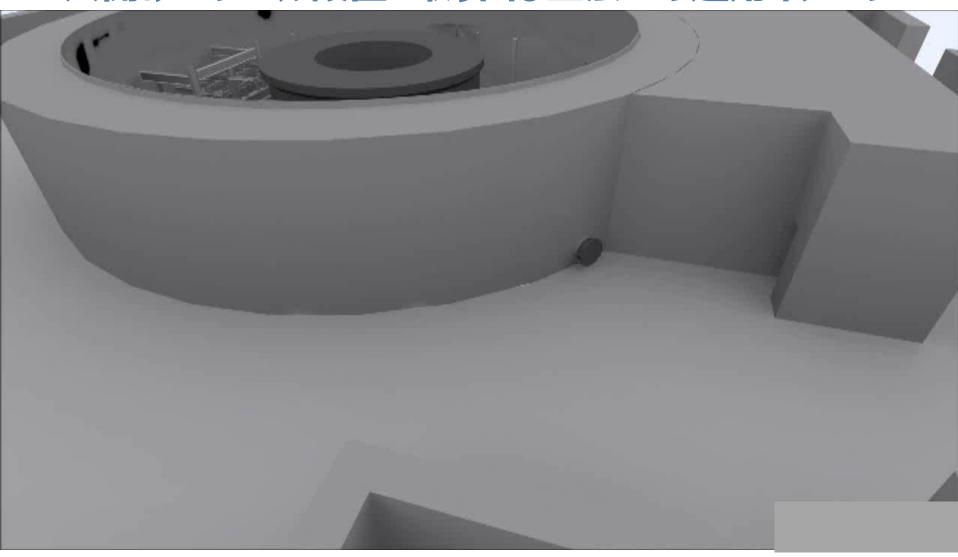


遮へい壁・格納容器間のシール技術

- 遮へい壁に穴を空けたのち、格納容器に開口を設ける際、遮へい壁と格納容器間に閉じ込めのバウンダリを構築する必要有
- ■遮へい壁・格納容器間の間隙をシールする技術を開発中

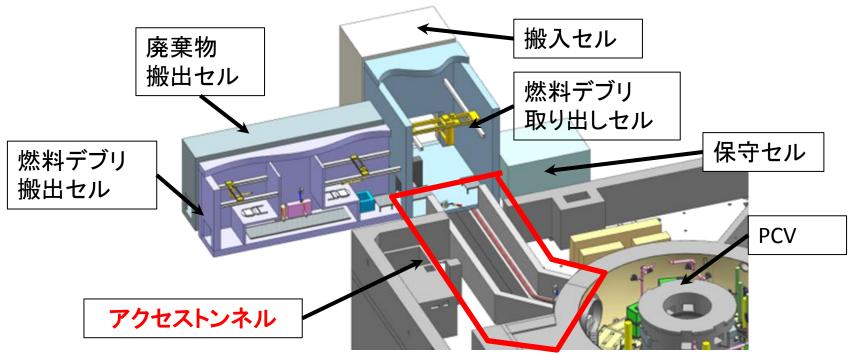


穴開け~シール設置 取り出し工法への適用イメージ



トンネル施工技術

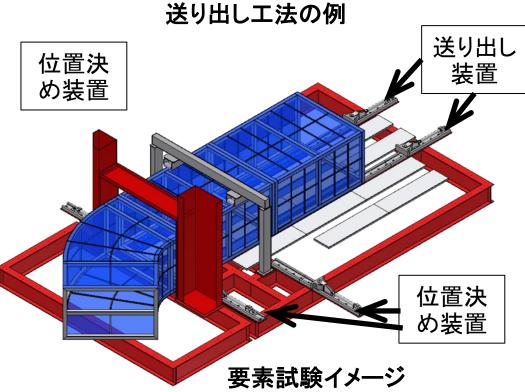
- アクセストンネル工法では、**重量物のトンネル(約800トン)を**原子炉建屋外から**精密な位置制御で送り出し、格納容器へ接続**させる必要有
- 橋梁等の工事で実績がある重量物送り出し工法を応用し、**狭隘 部に曲がった形状の重量物トンネルを送り出す技術**を開発中

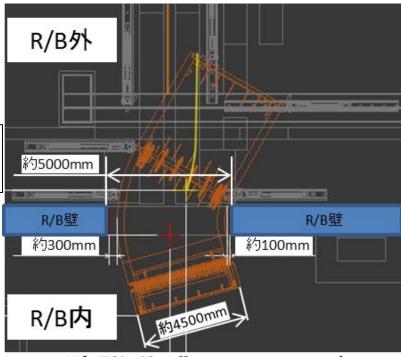


アクセストンネル工法の配置イメージ

トンネル施工技術の要素試験





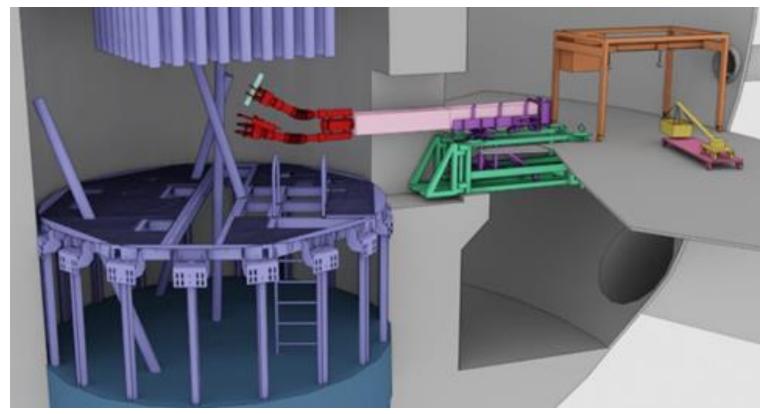


狭隘作業のイメージ

*R/B:原子炉建屋

干渉物撤去技術

- これまでの内部調査でペデスタル内に大量のがれきが散乱している 状況が明らかになりつつある
- ■これら干渉物の撤去技術を開発中



干渉物撤去の要素試験イメージ

ペデスタル内干渉物撤去 要素試験の様子



まとめ

- ■格納容器内部の詳細な状態把握に向けた技術開発に 取組中であり、調査装置の試作機を製作している。
- ■燃料デブリ取り出し工法の実現に向けた各種要素技術を検証中である。



廃炉に向け着実に技術開発を進めていく。