

国際廃炉研究開発機構(IRID)における 1F廃炉技術開発の状況

令和2年2月13日

国際廃炉研究開発機構 (IRID)
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

目次

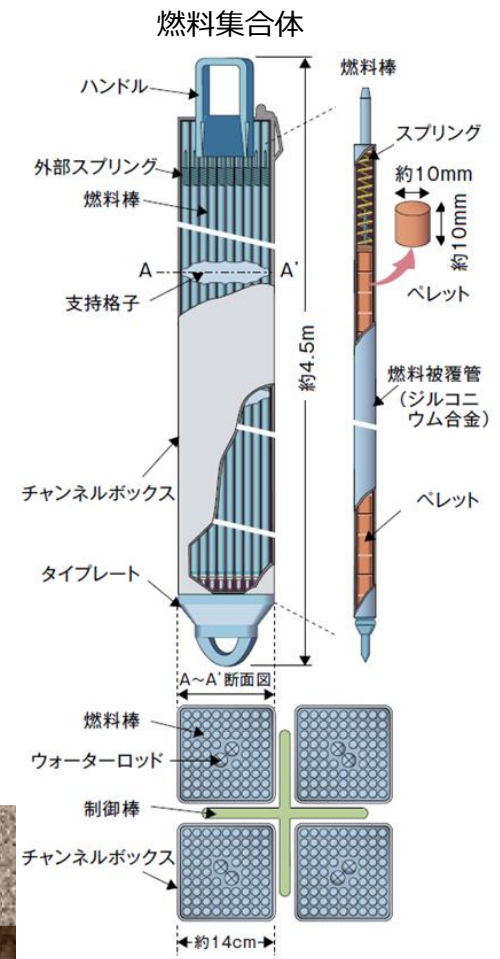
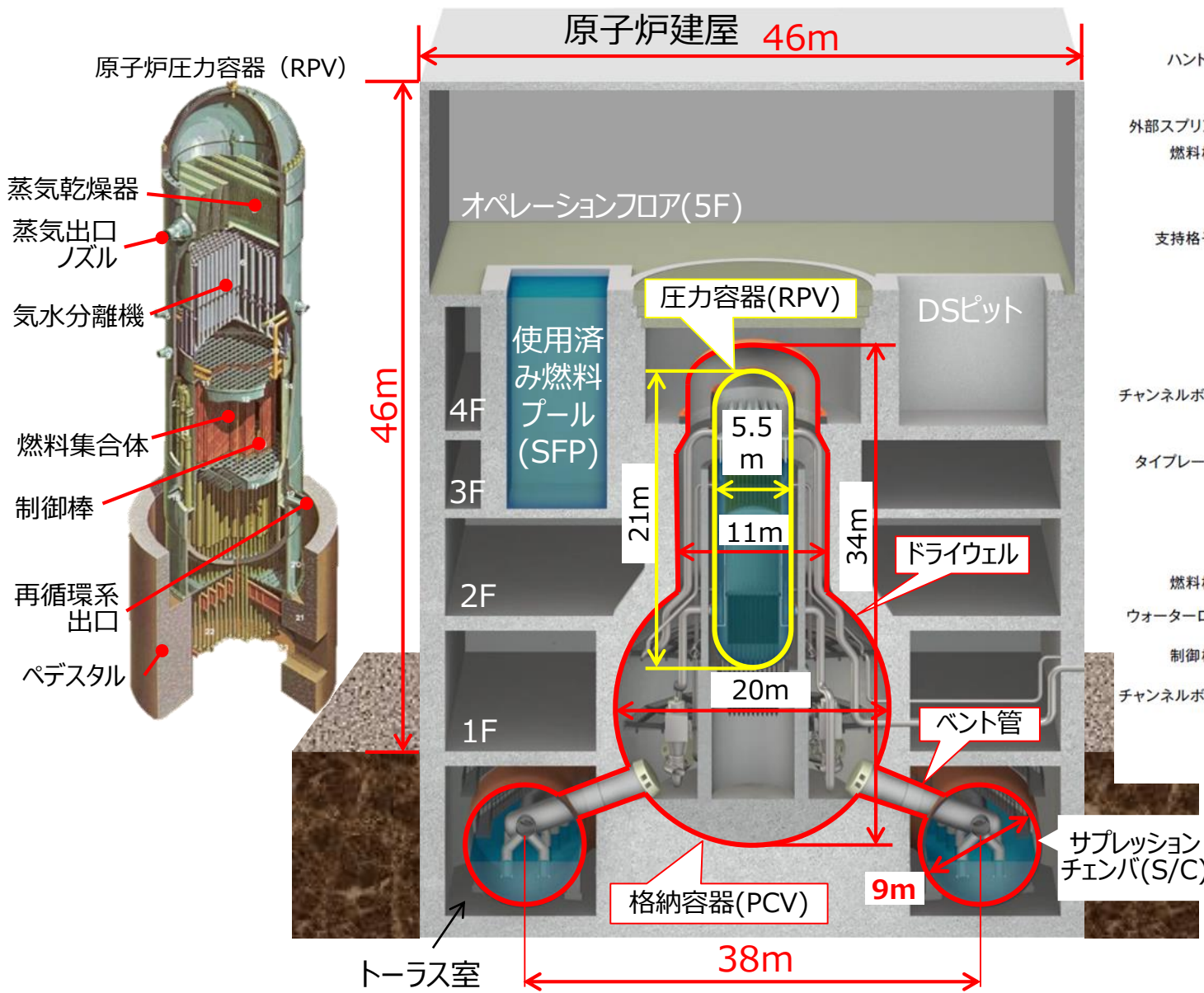
1. はじめに
2. 原子炉格納容器内部調査技術開発
 - (1)既に終了した調査
 - (2)今後計画している調査
3. 燃料デブリ取り出し技術開発

目 次

1. はじめに
2. 原子炉格納容器内部調査技術開発
 - (1)既に終了した調査
 - (2)今後計画している調査
3. 燃料デブリ取り出し技術開発

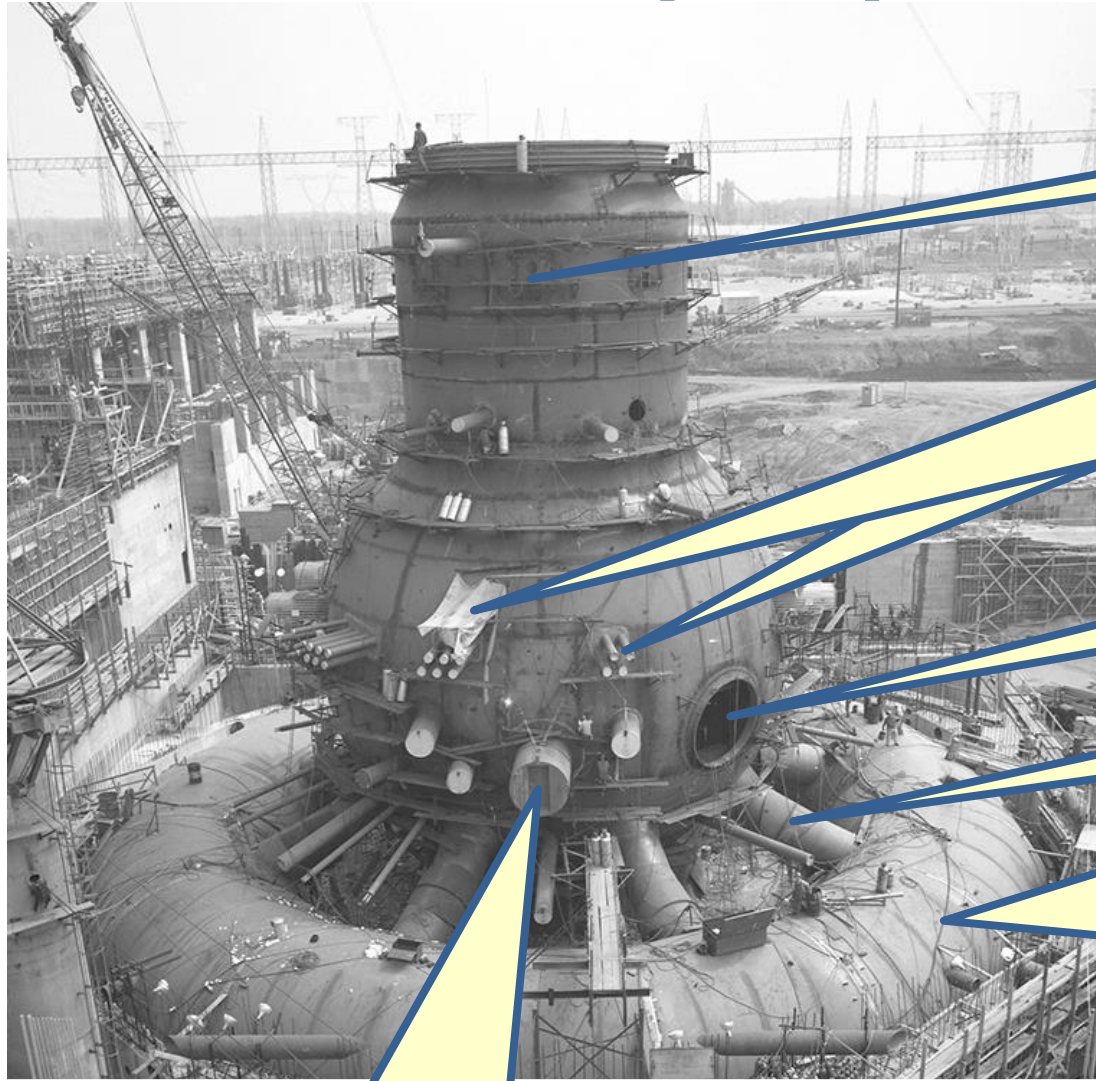
IRID紹介ビデオ

沸騰水型原子力発電所の構造



(注) 図中の寸法は 2 / 3号機の例。

原子炉格納容器(PCV)の外観 (建設写真)



「ドライウェル (D/W)」: S/Cより
上部のPCV

「PCV貫通部」: 配管貫通部、
電気配線貫通部等

1号機 約150か所
2号機 約200か所
3号機 約190か所

「機器ハッチ」: 大型機器の搬出入口

「ベント管」: D/WとS/Cの連絡配管

「サプレッションチェンバ (S/C)」:
事故が起きた時に発生した蒸気を
S/C内の水で凝縮し、PCVの圧力の
上昇を抑える。

「エアロック」: 人の出入口

「Browns Ferry Unit 1 under construction 1966.Sep.」
Tennessee Valley Authority – TVA's 75th Anniversary webpage

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

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

2019.3終了

燃料デブリ・
炉内構造物取出
基盤技術

2019.3終了

<デブリ取り出し>

燃料デブリ・
炉内構造物取出
基盤技術
**小型中性子
検出器**

2018.9終了

環境整備技術

PCV
漏えい箇所の
補修・止水
技術

2018.3終了

PCV内
水循環
技術

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
実規模試験

内部調査・分析技術

<間接的調査>

RPV内
**燃料デブ
リ検知**
技術

2016.7終了

総合的な
**炉内状況
把握**
の高度化

2018.3終了

<直接的調査>

PCV
内部調査
技術

2018.3終了

PCV
詳細調査
技術

2019.3終了

PCV詳細調査
X-6thネ
実証

PCV詳細調査
堆積物
実証

RPV
内部調査
技術

燃料デブリ
サンプリング
技術

燃料
デブリ性状
把握・分析

3. 廃棄物対策に係る研究開発

固体廃棄物の
先行的処理手法
技術

2019.3終了

固体廃棄物の
処理・処分
技術

燃料デブリ・
炉内構造物
取出技術
開発

燃料デブリ・
炉内構造物取出
ダスト集塵
システム

燃料デブリ
収納・移送
・**保管**技術

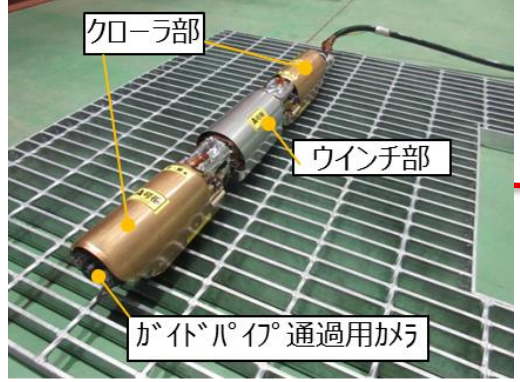
目 次

1. はじめに
- 2. 原子炉格納容器内部調査技術開発**
 - (1)既に終了した調査**
 - (2)今後計画している調査
3. 燃料デブリ取り出し技術開発

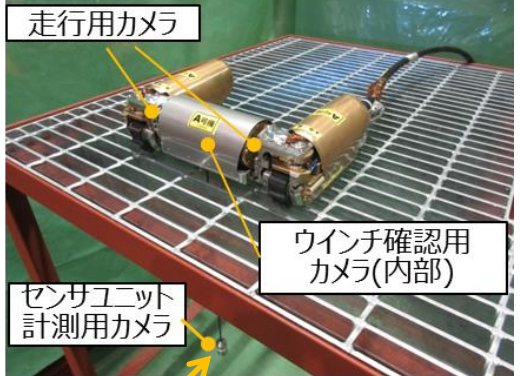
原子炉格納容器内部のロボット等による調査

ペDESTル外側の調査 (1号機)

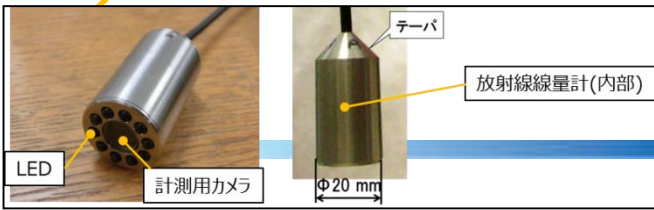
○形状変化型ロボット (B2調査)



I型(ガイドパイプ通過時)
 ↓変形
 ↓

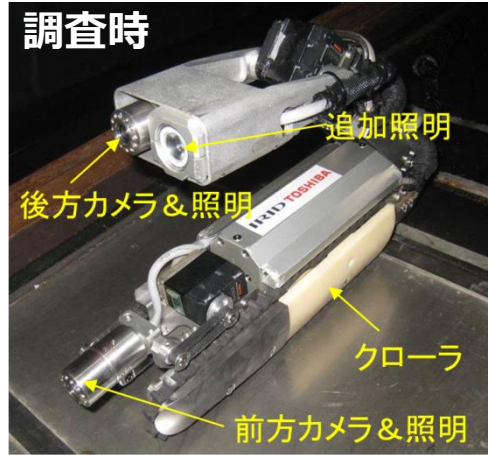
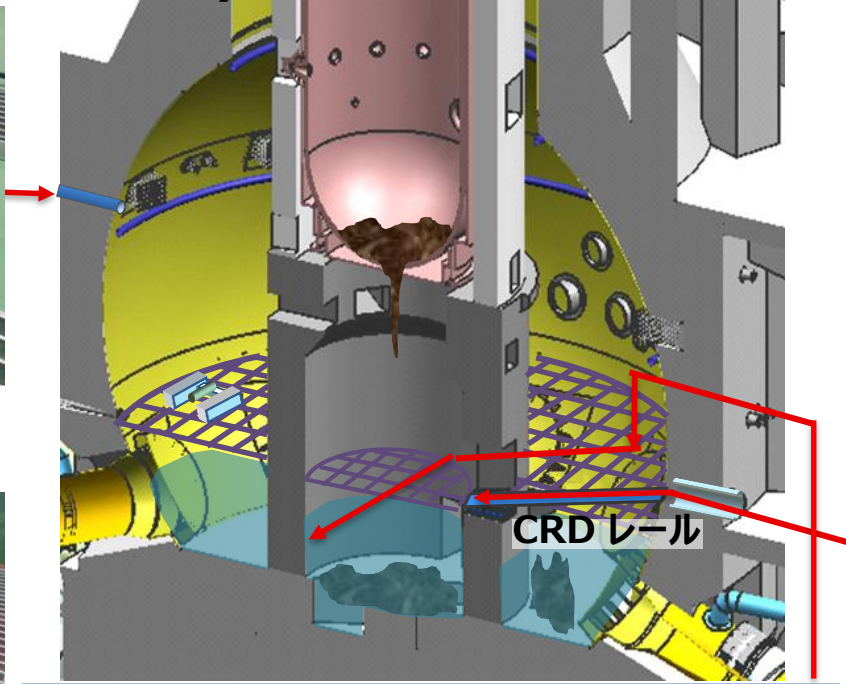


コ型(平面走行時)

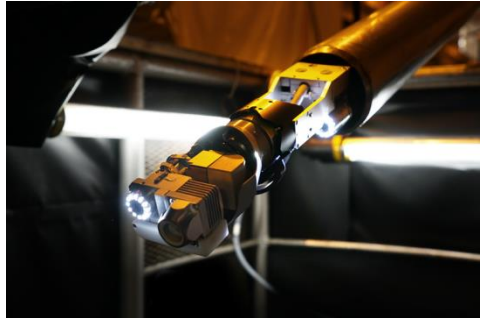


ペDESTル内側の調査 (2号機)

○クローラ型遠隔調査ロボット (A2調査)



○釣りざお型調査装置 (A2'調査)



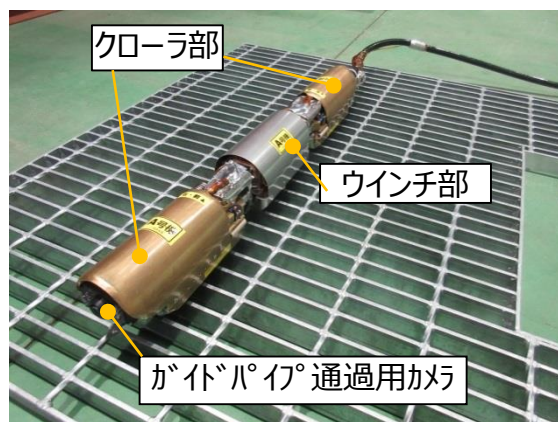
ペDESTル内側の調査 (3号機)



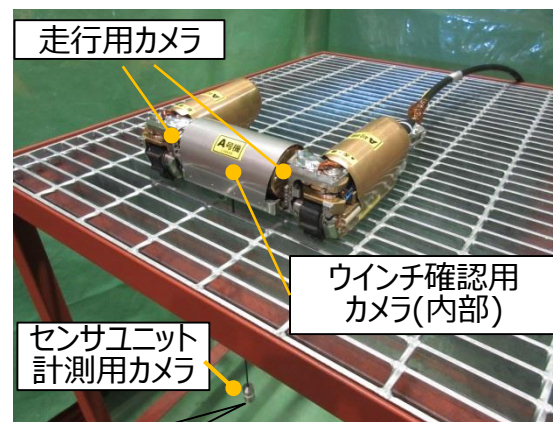
○水中遊泳型ロボット

1号機 B2 調査ロボット「PMORPH (ピーモルフ)」

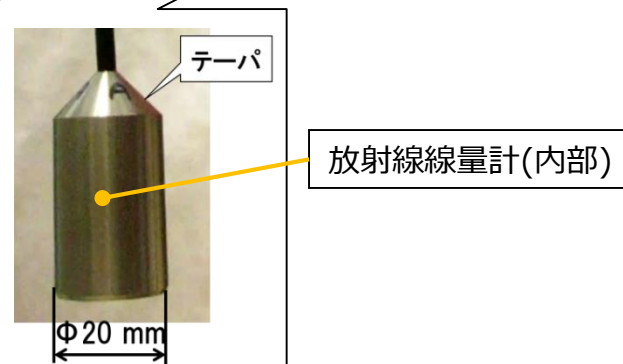
本体寸法	ガイドパイプ走行時：長さ699mm×幅72mm×高さ93mm グレーチング走行時：長さ316mm×幅286mm×高さ93mm
センサユニット寸法	幅20mm×高さ40mm ケーブル：長さ3.5m
重量	約10kg
スぺック	カメラ×5、放射線線量計×1
耐放射線性	約1000Sv以上



I型(ガイドパイプ通過時)

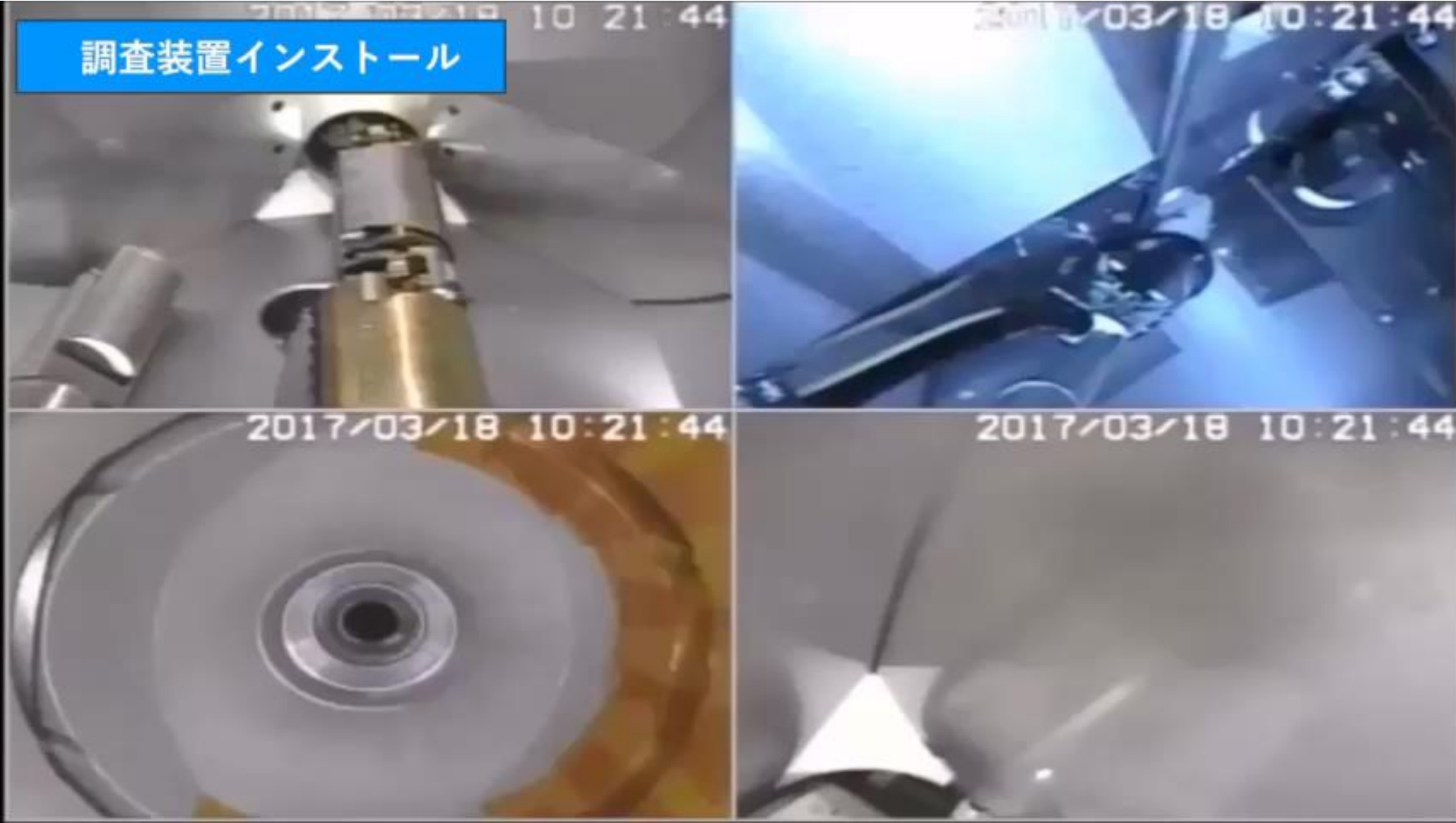


C型(平面走行時)



1号機 B2調査（動画）

調査装置インストール



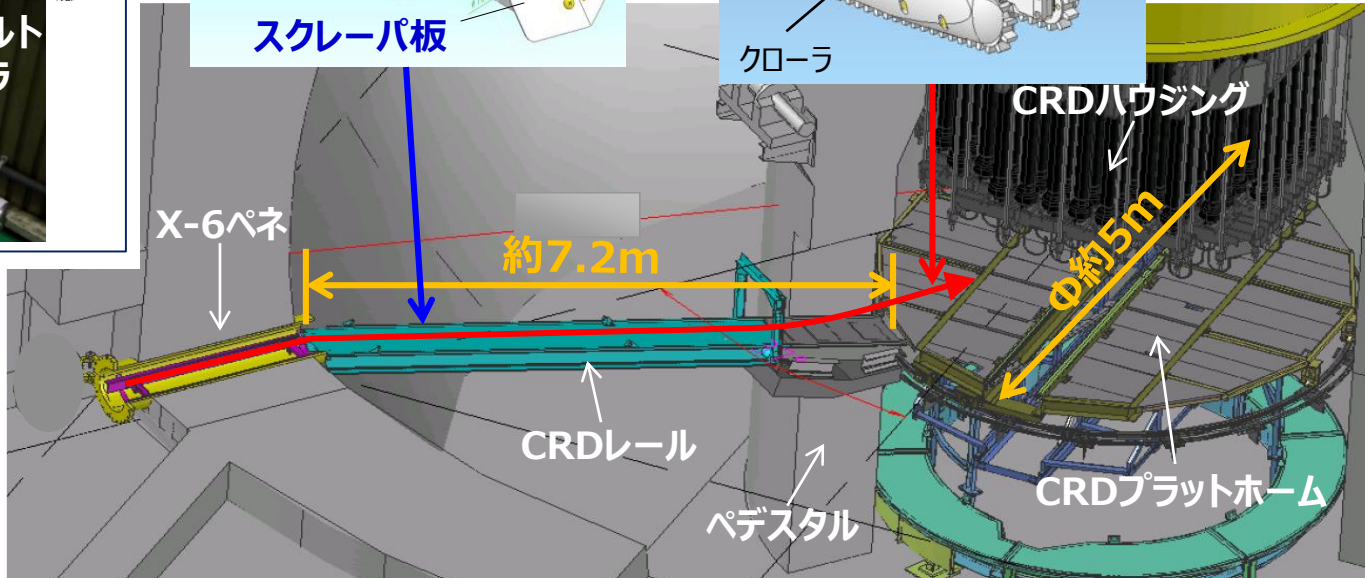
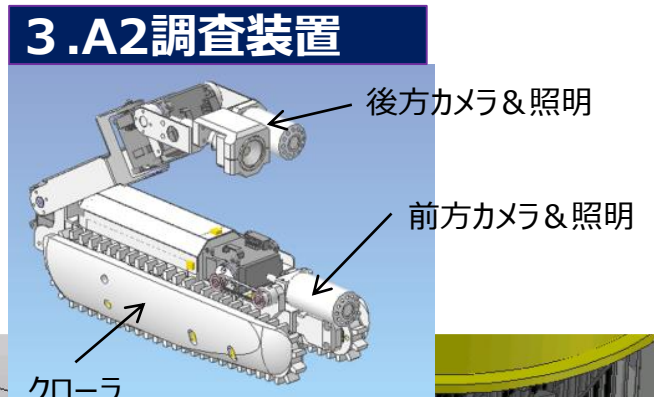
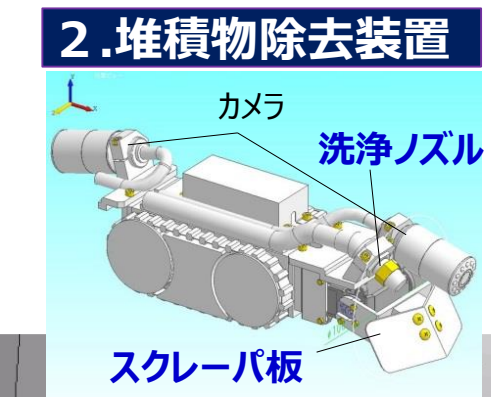
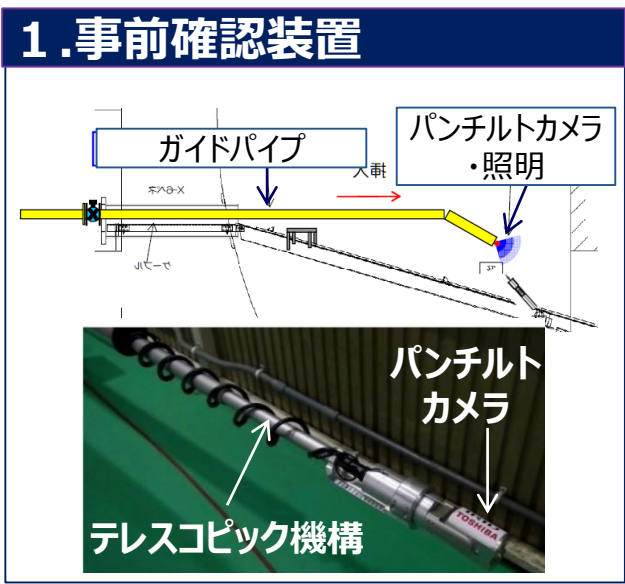
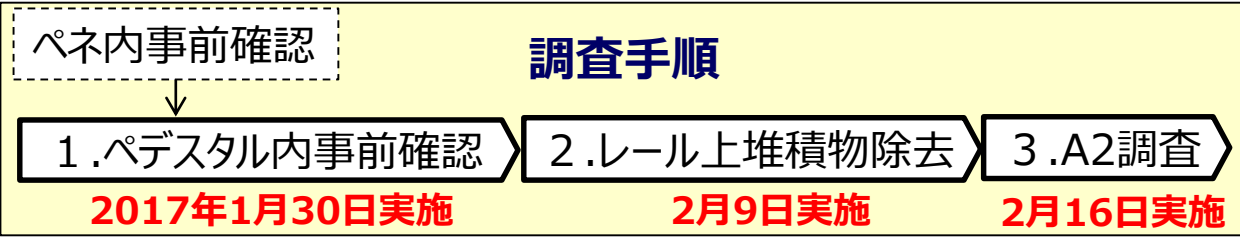
2号機 ペDESTAL内上部調査(A2調査 2017.1~2)

【調査方法】

- カメラによる撮影

【実施時期】

- 2017年1~2月



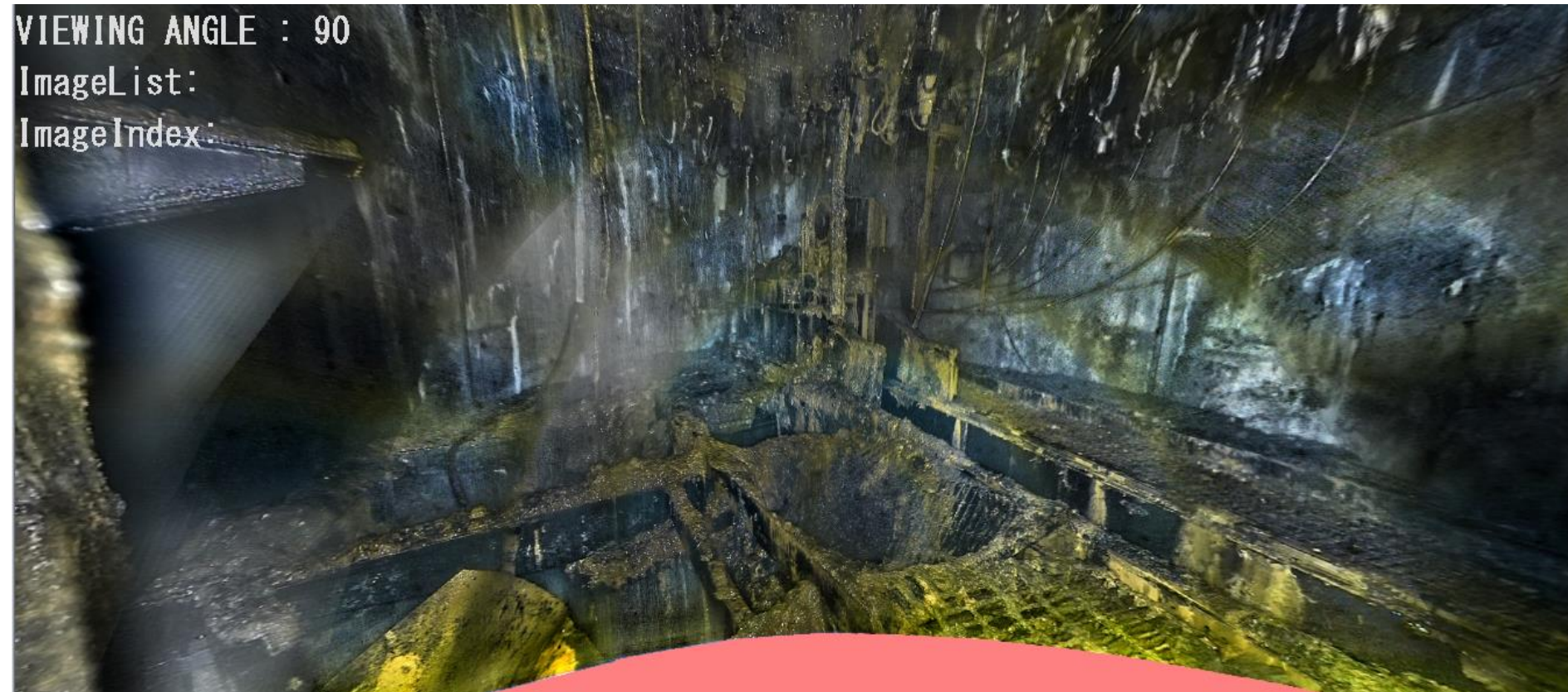
2号機 ペデスタル内上部調査(A2調査 2017.1~2)

ペデスタル内 上部 (画像処理後)

VIEWING ANGLE : 90

ImageList:

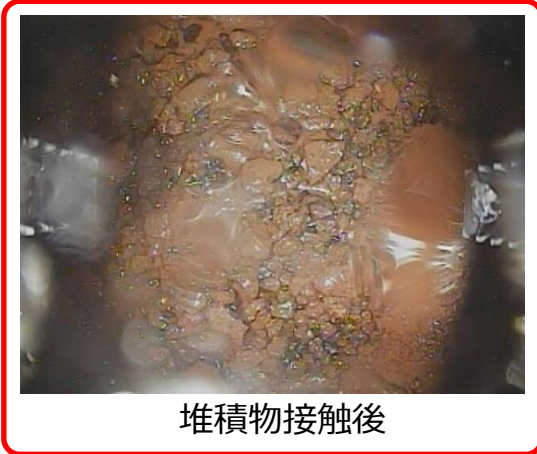
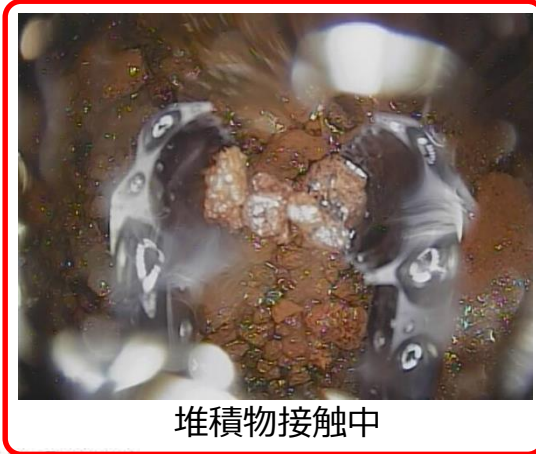
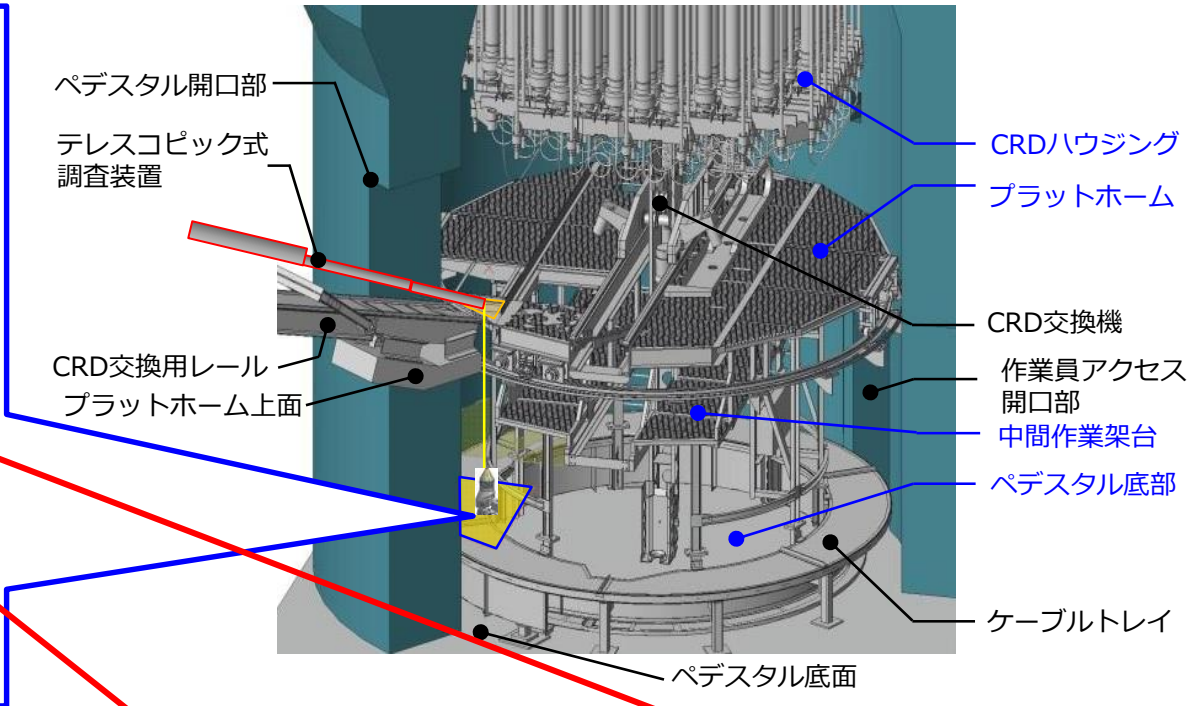
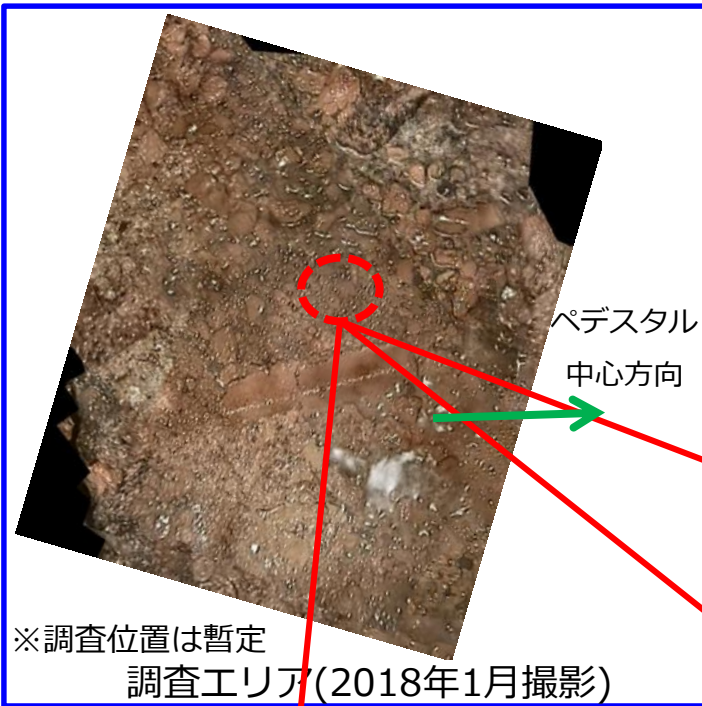
ImageIndex:



2号機ペデスタル内下部調査（A2'調査）



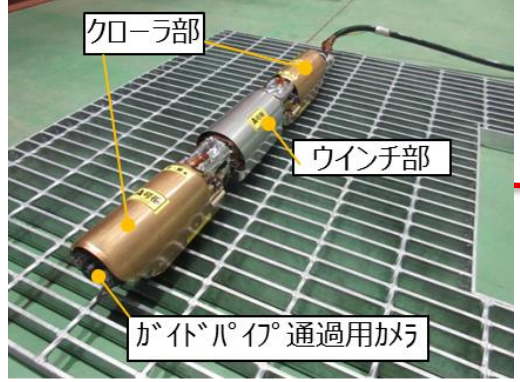
2号機 ペDESTAL内下部調査(A2"調査 2019.2)TEPCO



原子炉格納容器内部のロボット等による調査

ペDESTル外側の調査 (1号機)

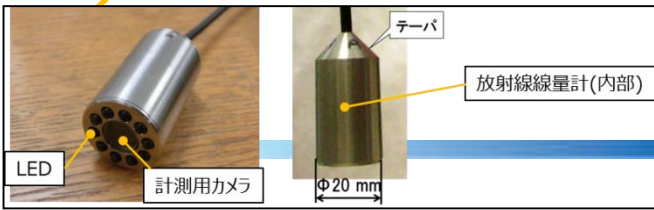
○形状変化型ロボット (B2調査)



I型(ガイドパイプ通過時)
 ↓変形

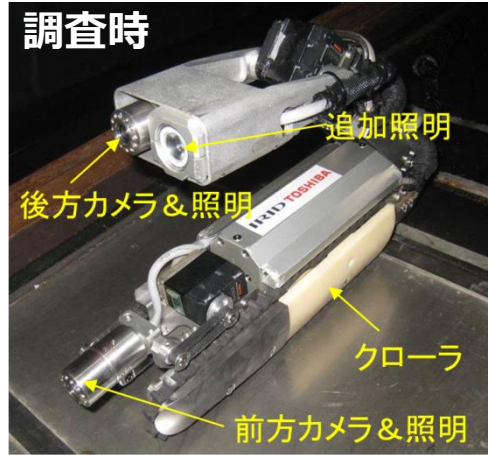
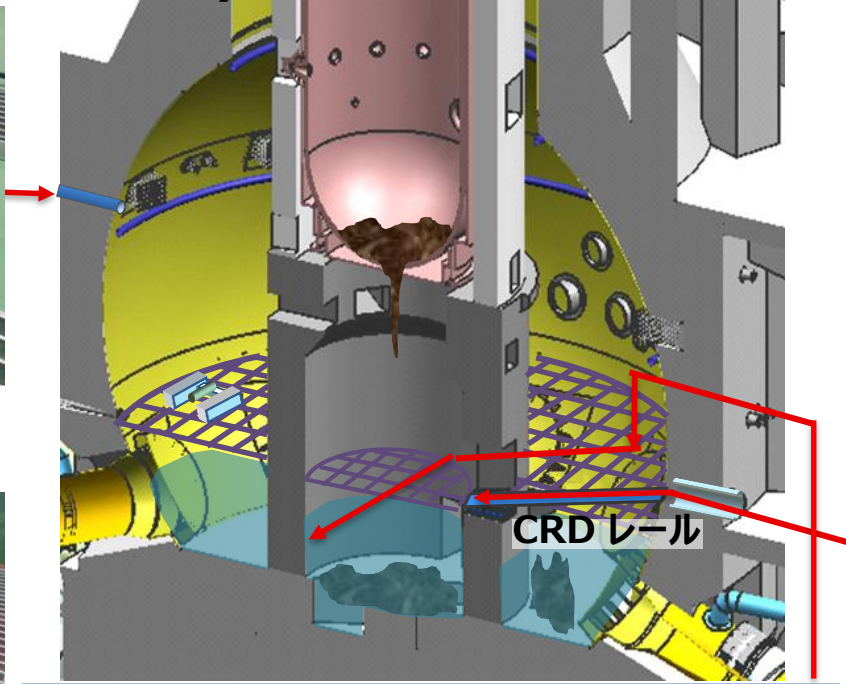


C型(平面走行時)

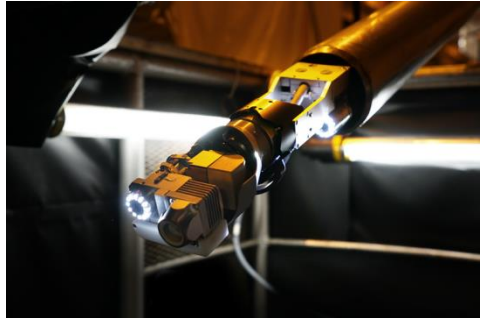


ペDESTル内側の調査 (2号機)

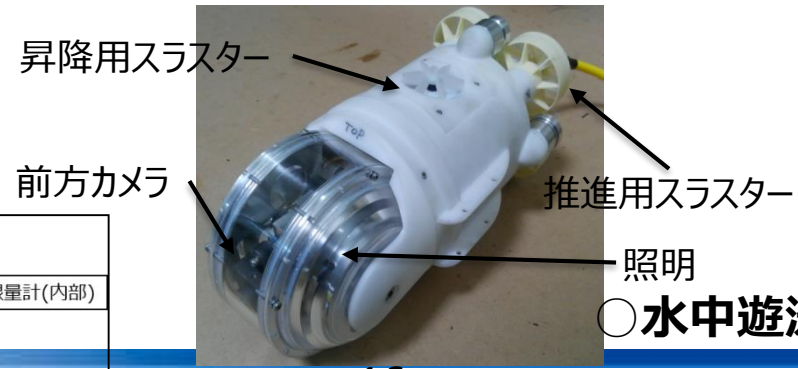
○クローラ型遠隔調査ロボット (A2調査)



○釣りざお型調査装置 (A2'調査)

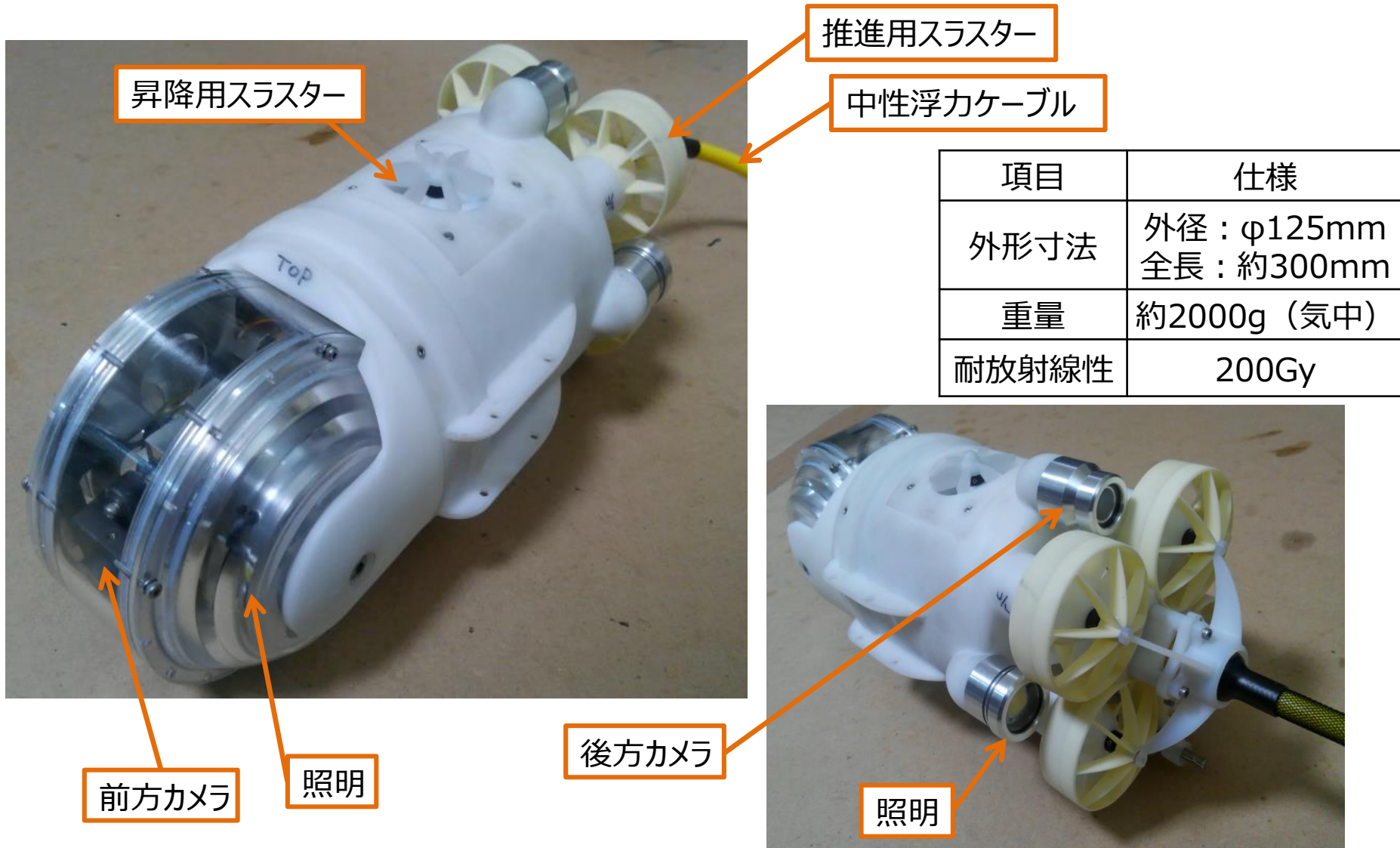


ペDESTル内側の調査 (3号機)



○水中遊泳型ロボット

3号機格納容器内調査 水中ROV



3号機水中ROV撮影映像(動画)

隔離弁 開

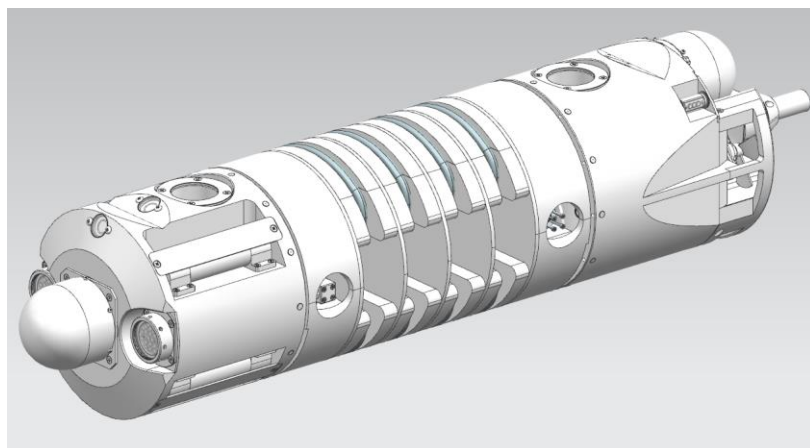


目 次

1. はじめに
- 2. 原子炉格納容器内部調査技術開発**
 - (1)既に終了した調査
 - (2)今後計画している調査**
3. 燃料デブリ取り出し技術開発

ボート型アクセス装置

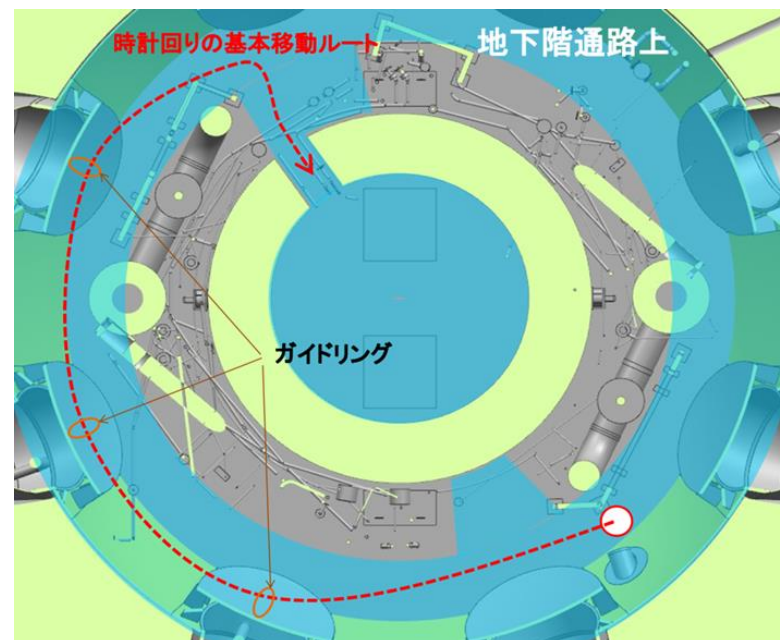
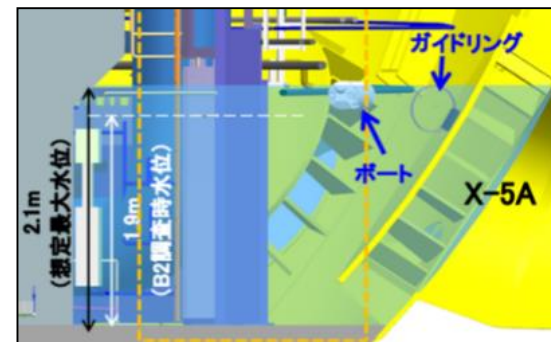
- 格納容器内の水の上を航行して、広範囲に移動可能なボート型アクセス装置を製作中



ガイドリング取付用の例

- 直径: $\phi 25\text{cm}$
- 長さ: 約1.1m
- 推力: 25N以上

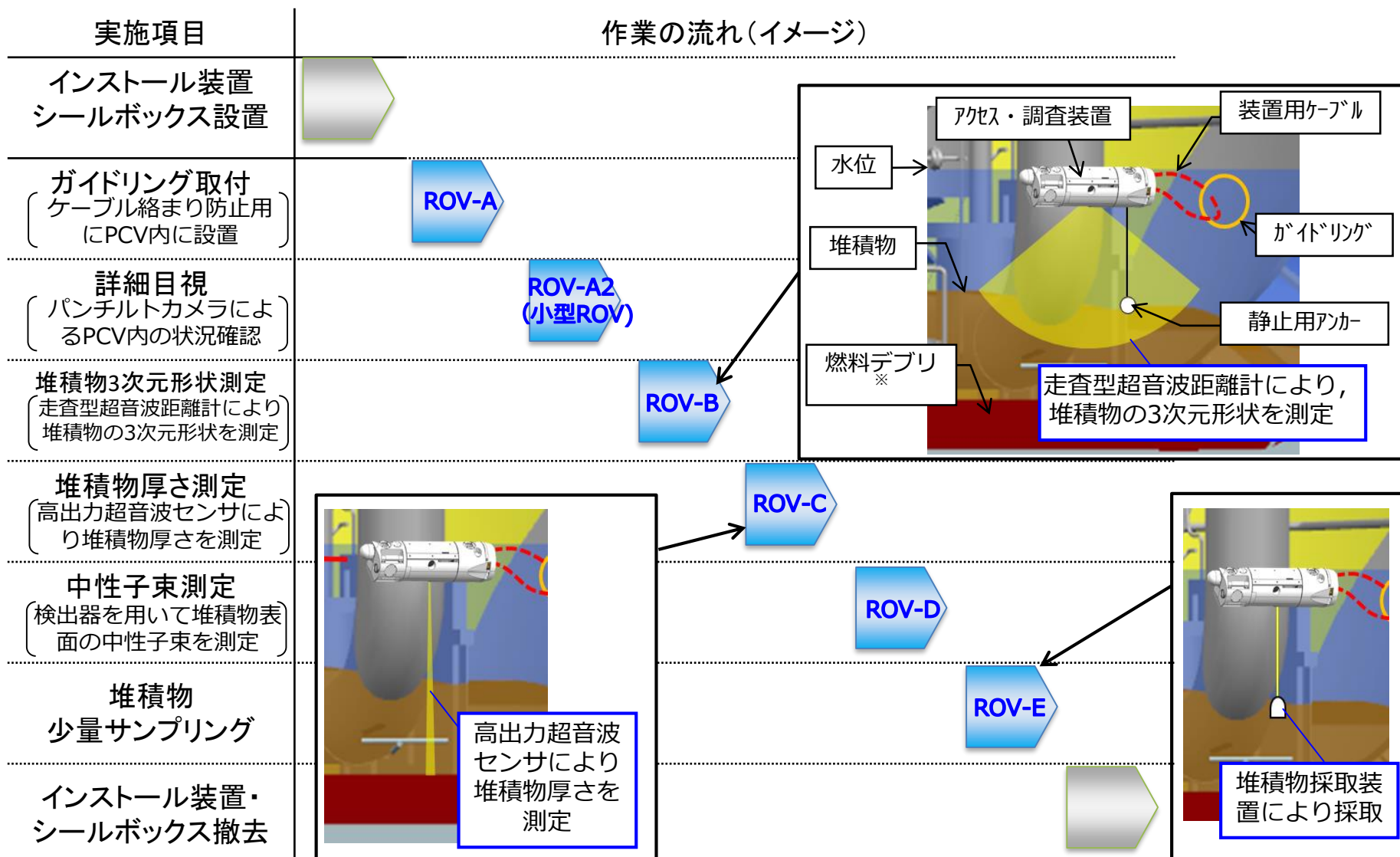
ボート型アクセス装置外観



ボート型アクセス装置の動線

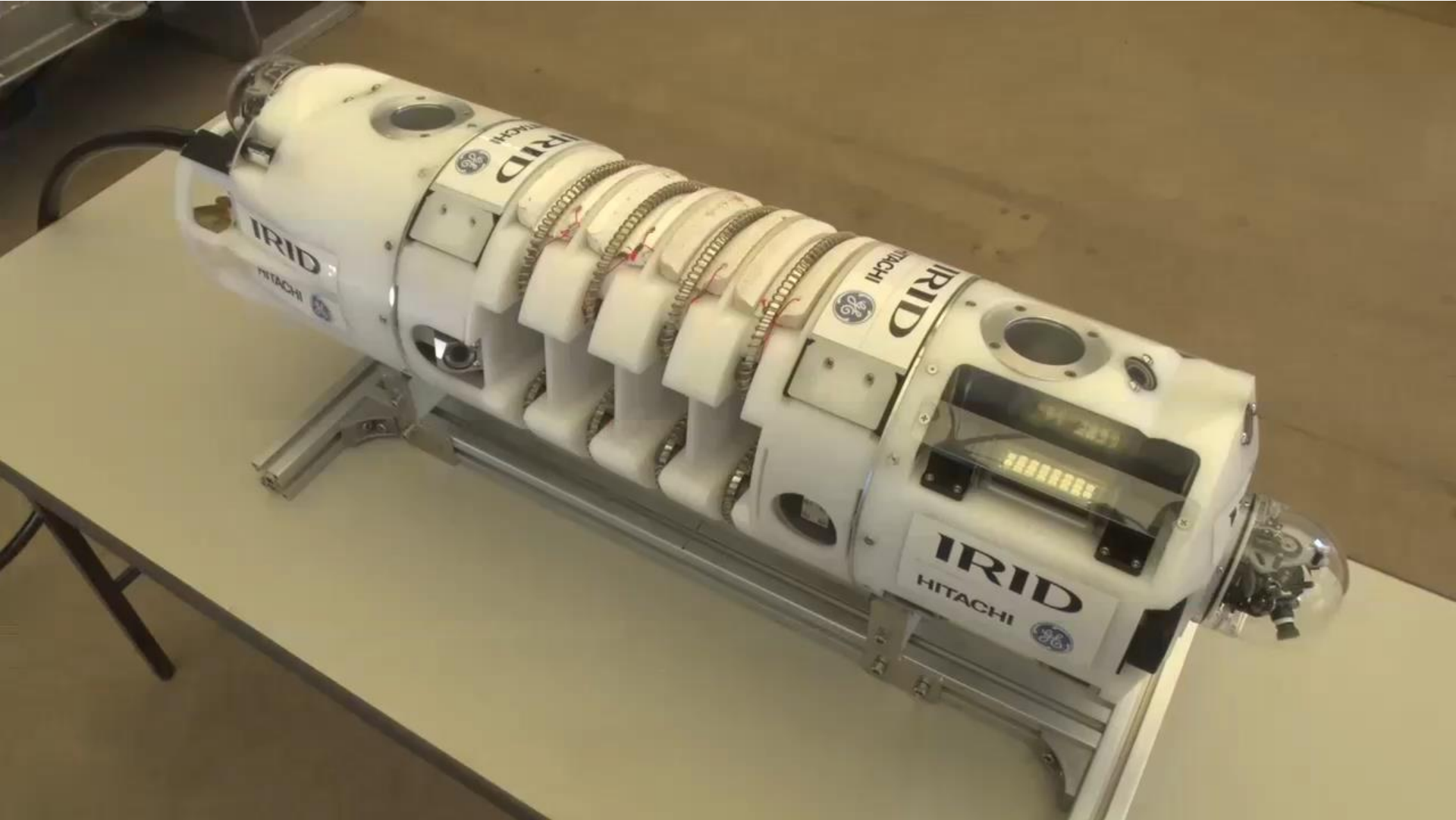
1号機：ボート型アクセス装置(X-2ペネからのPCV内部調査)

■ 潜水機能付ボート型アクセス・調査装置については、機能毎に6種類準備する予定。



※：堆積物の厚さや燃料デブリの有無及び厚さは未知だが、説明のためイメージとして記載

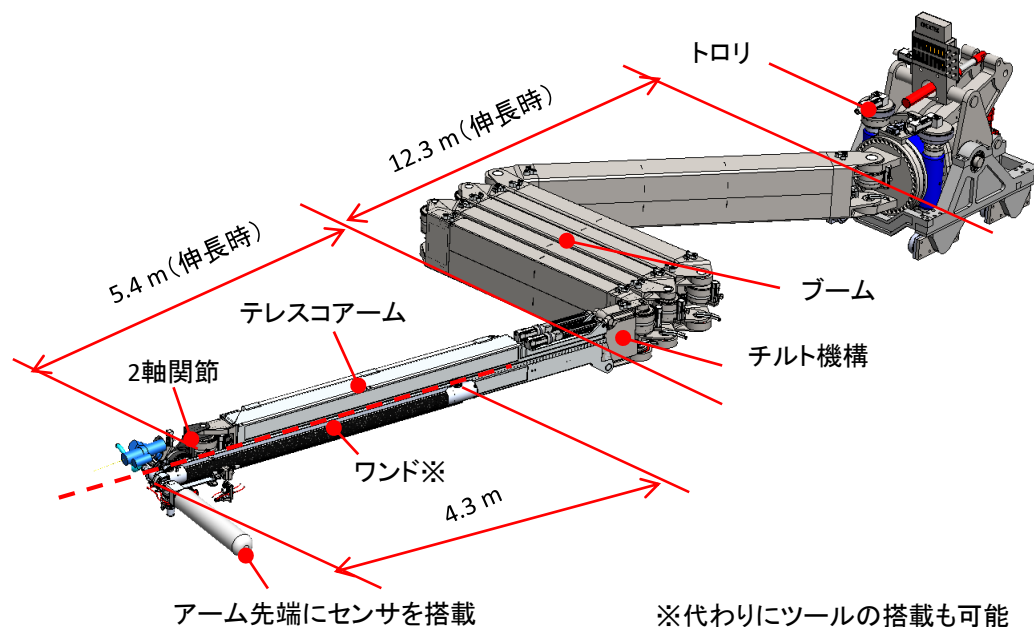
1号機：ボート型アクセス装置



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



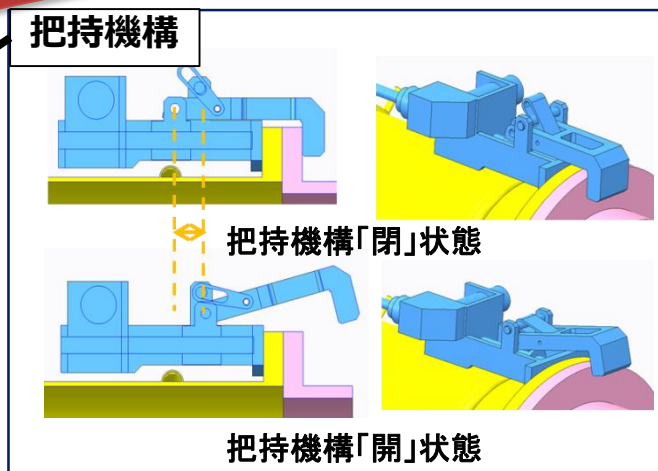
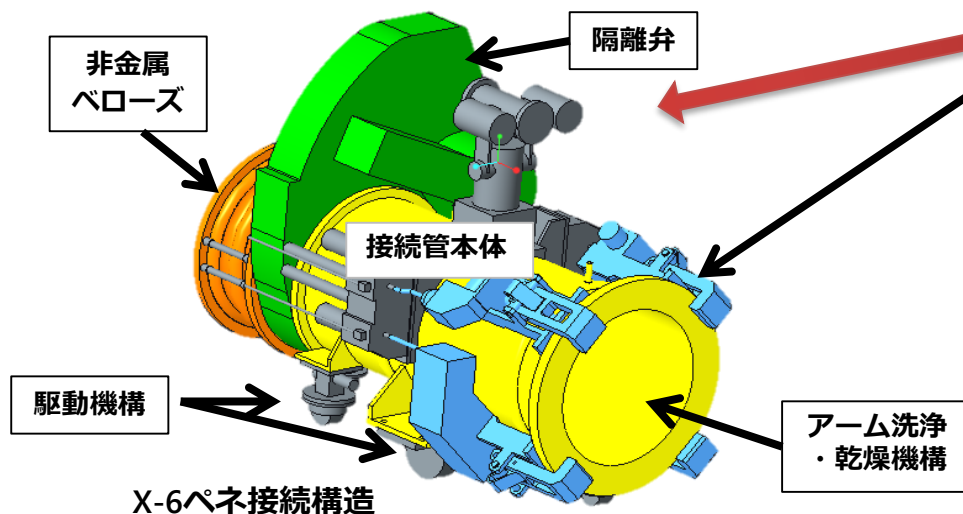
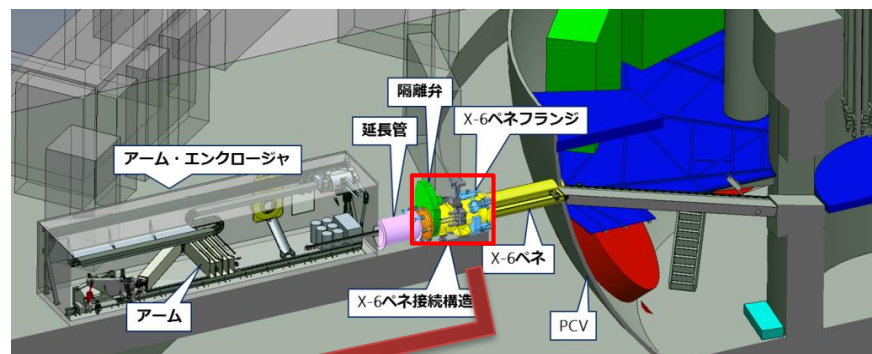
アーム型アクセス装置

アーム型のアクセスルート

■ 格納容器への接続構造体

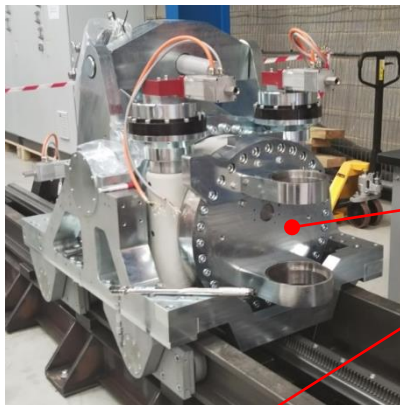
以下の機能等を有する接続構造体を開発中

- ✓ 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

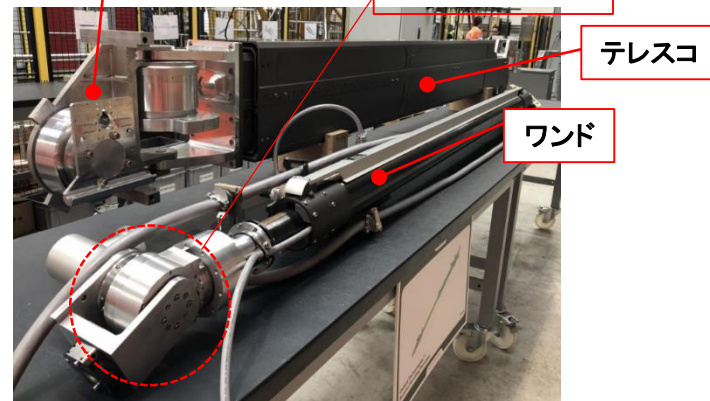
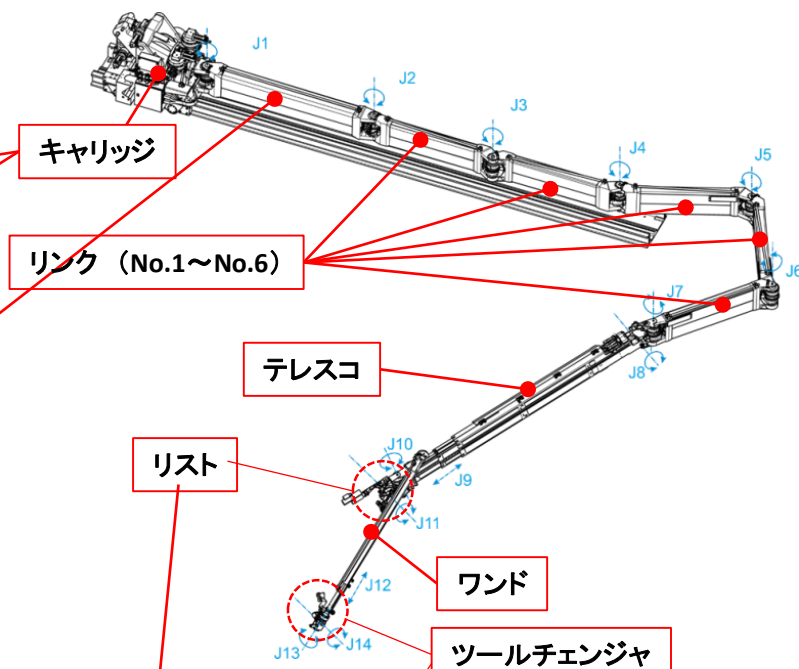


接続構造体外観

アーム型アクセス装置～製作状況～



キャリッジにリンク (No.1)を搭載

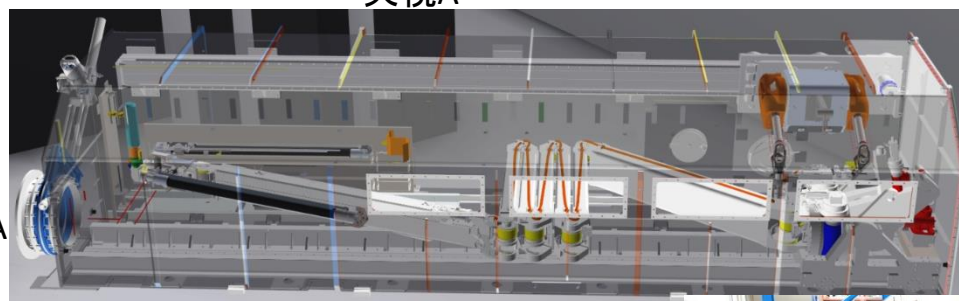


アームの製作と組立ての様子

アーム型アクセス装置～製作状況～



矢視A



矢視A

矢視B



矢視B



矢視B

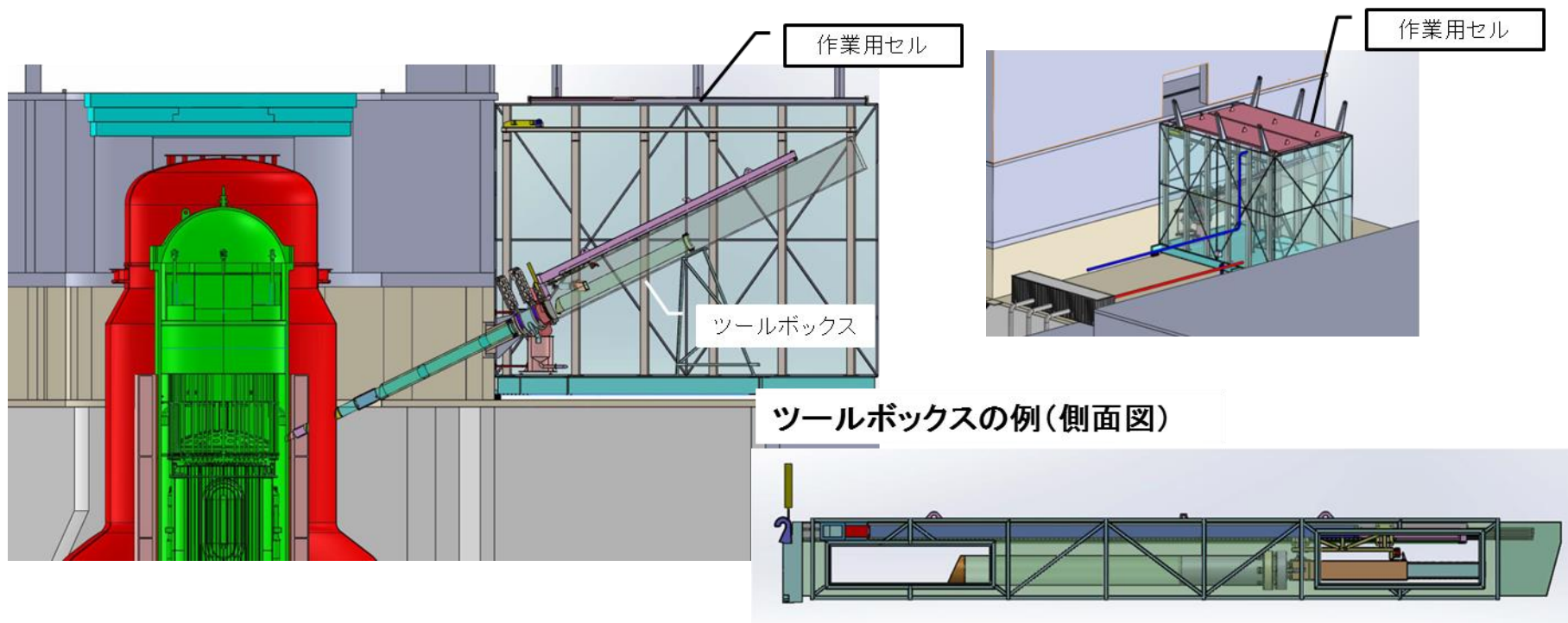
インクロージャーの製作と組立ての様子

アーム型アクセス装置(イメージ・動画)



圧力容器内部調査技術

- 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

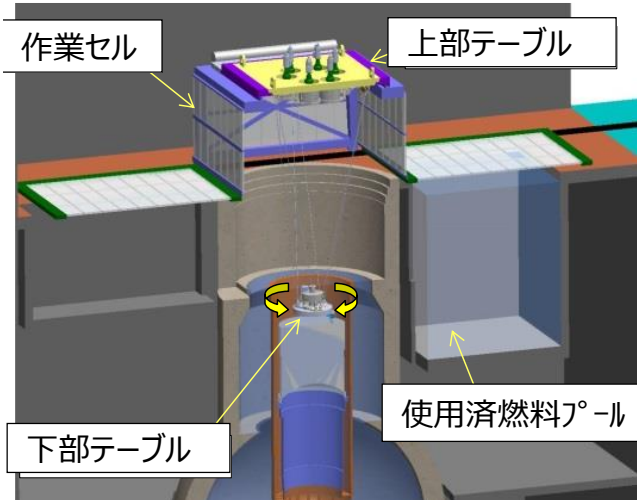
1. はじめに
2. 原子炉格納容器内部調査技術開発
 - (1)既に終了した調査
 - (2)今後計画している調査
3. **燃料デブリ取り出し技術開発**

デブリ取り出し工法

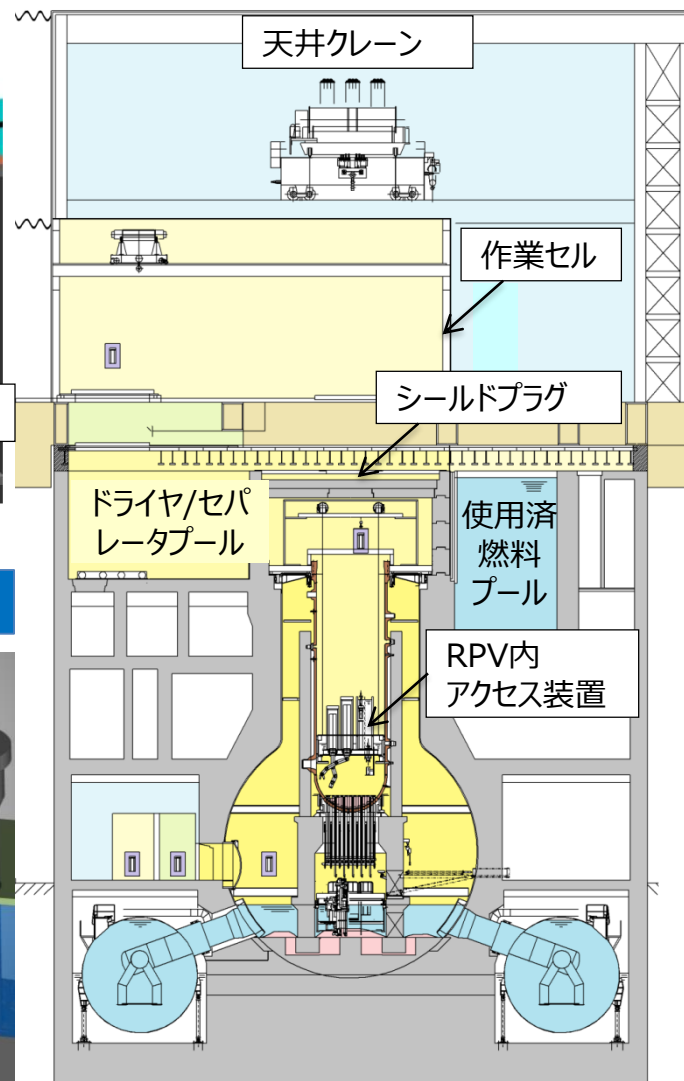
技術的課題

- **放射性ダストの閉じ込め**機能の確保
- **遠隔操作**技術の確立
- **被ばく低減・汚染拡大防止**技術の確立

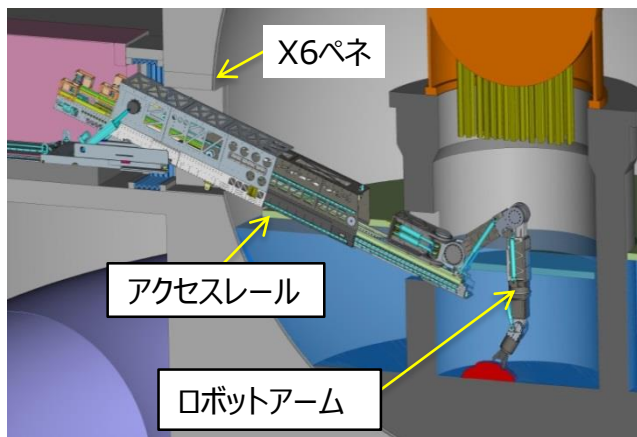
冠水-上アクセス工法（概念）



気中-上アクセス工法（概念）

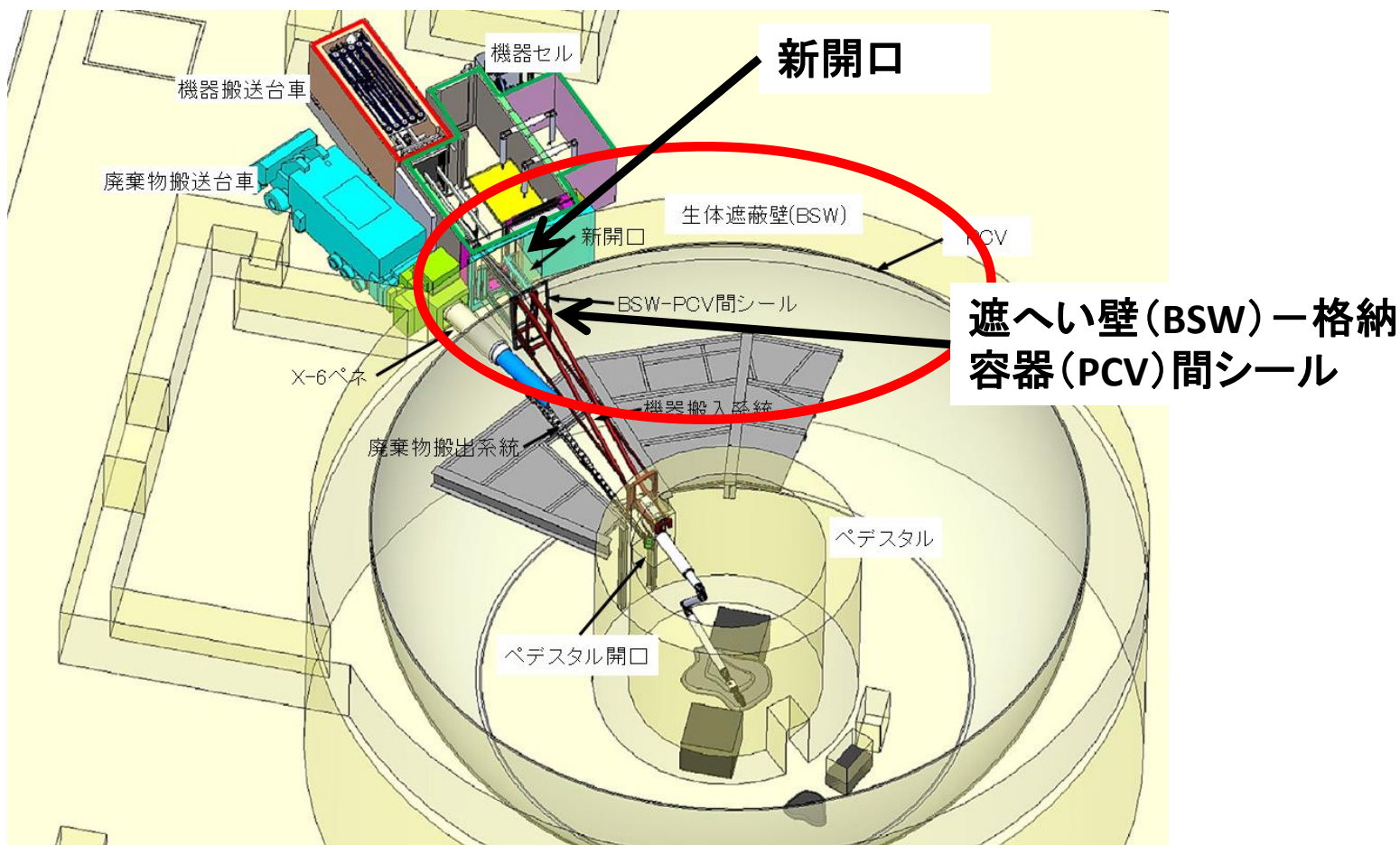


気中-横アクセス工法（概念）



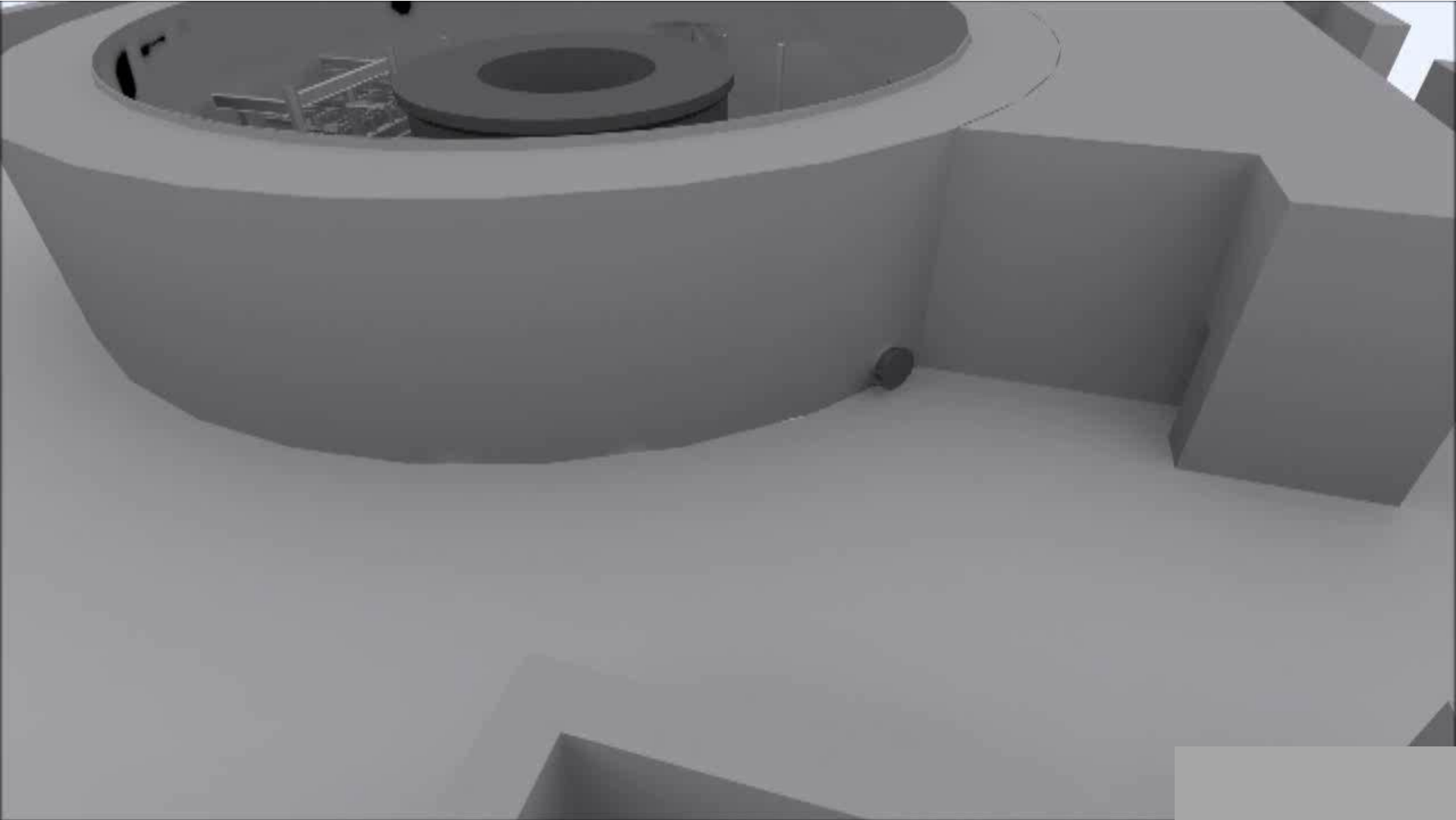
【横アクセス工法】デブリ取り出しに係る技術

- 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



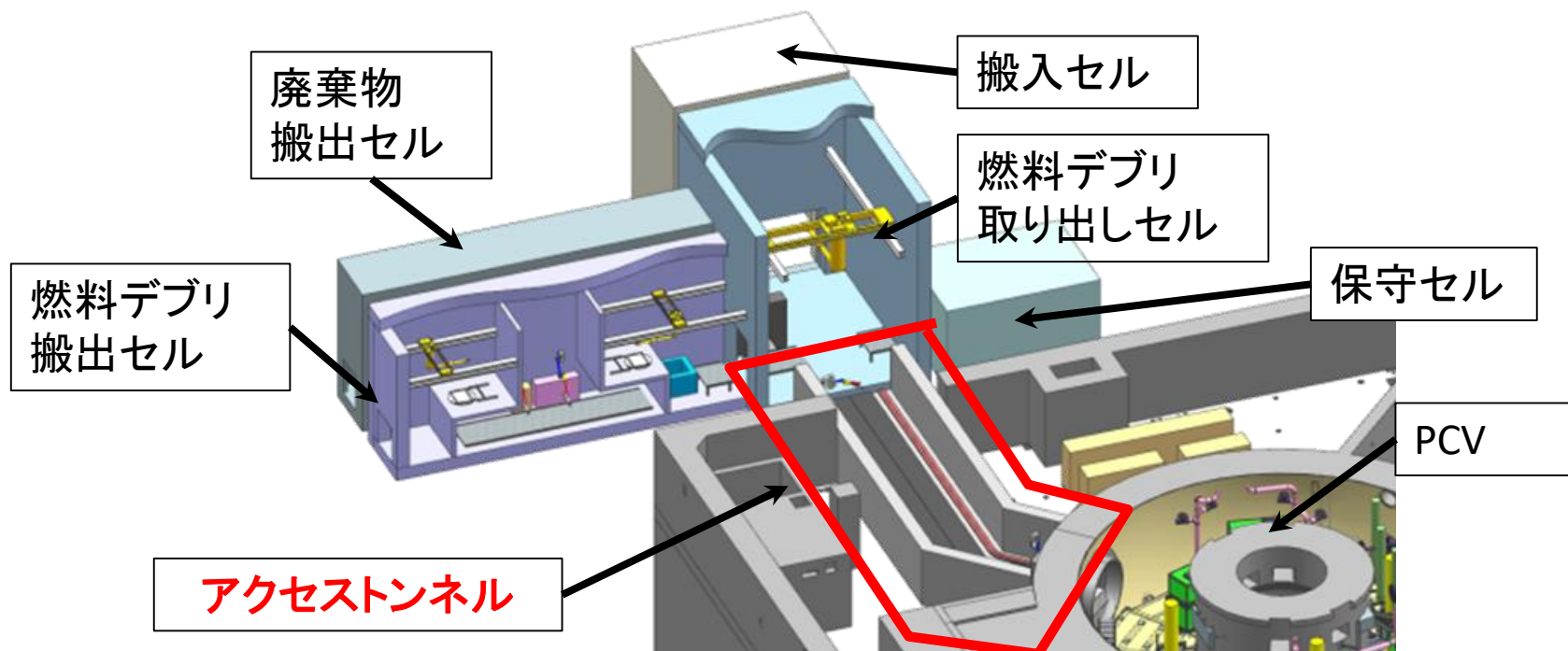
横アクセス工法の一例 イメージ

穴開け～シール設置 取り出し工法への適用イメージ



【横アクセス工法】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

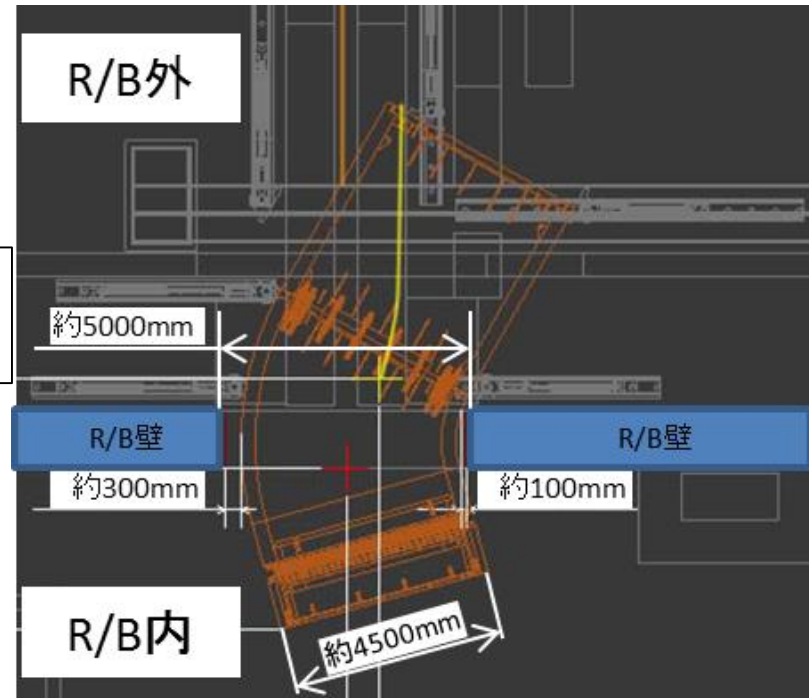
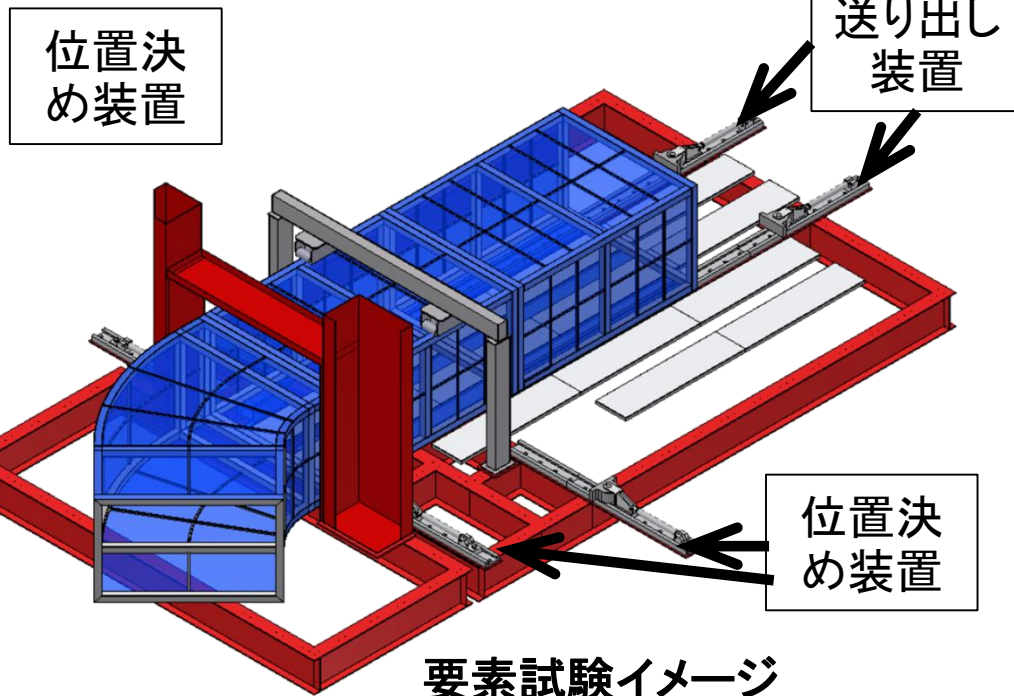


アクセストンネル工法の配置イメージ

トンネル施工技術の要素試験



送り出し工法の例

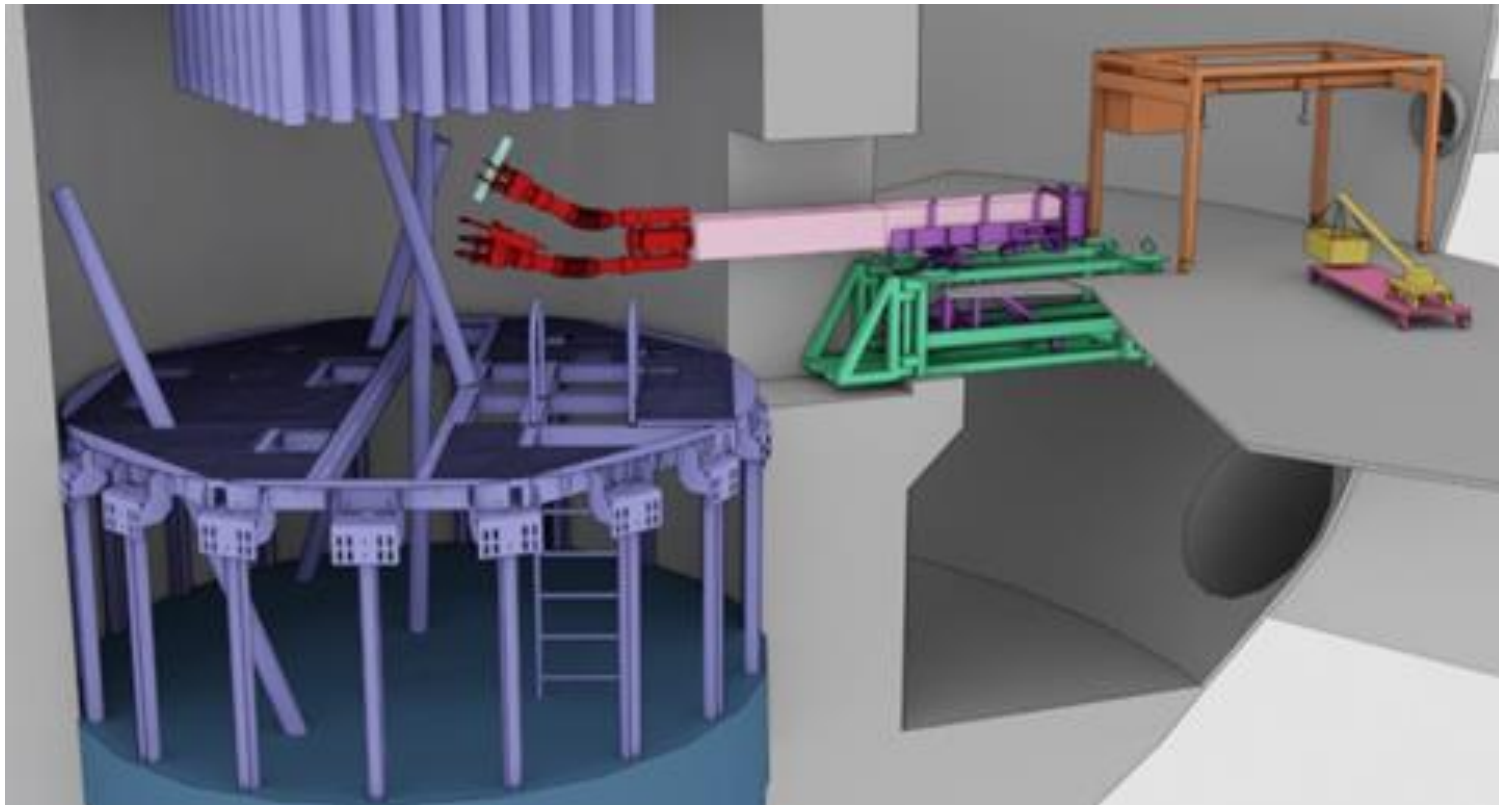


狭隘作業のイメージ

*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DESTAL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DESTラル内干渉物撤去 要素試験の様子

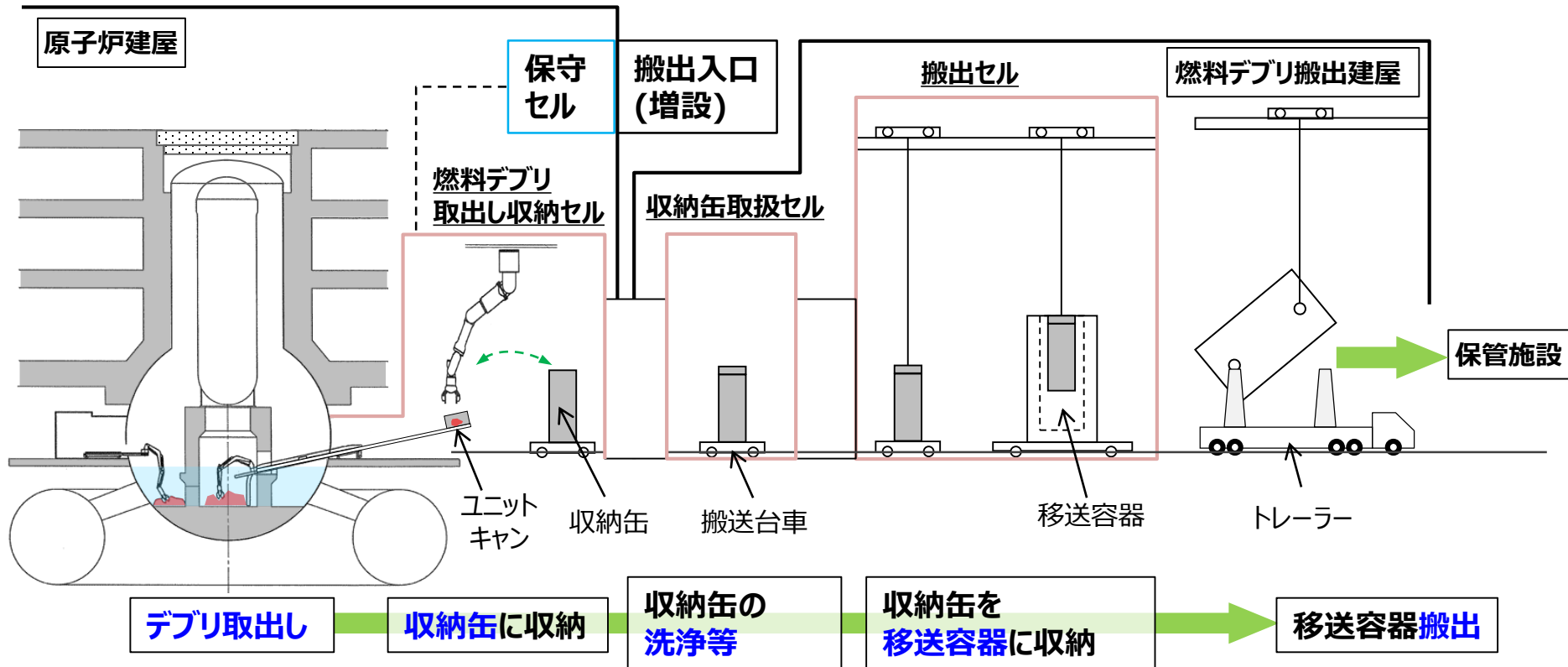


収納・移送・保管技術

収納缶の設計 ⇒ 1F固有の課題に対処

- 燃焼度と濃縮度が高い → **反応度高**
- コンクリートとの溶融生成物 → コンクリート中の水分の放射線分解による **水素発生**
- 海水注入、計装ケーブル他との溶融 → **塩分**の影響、**不純物**の混入

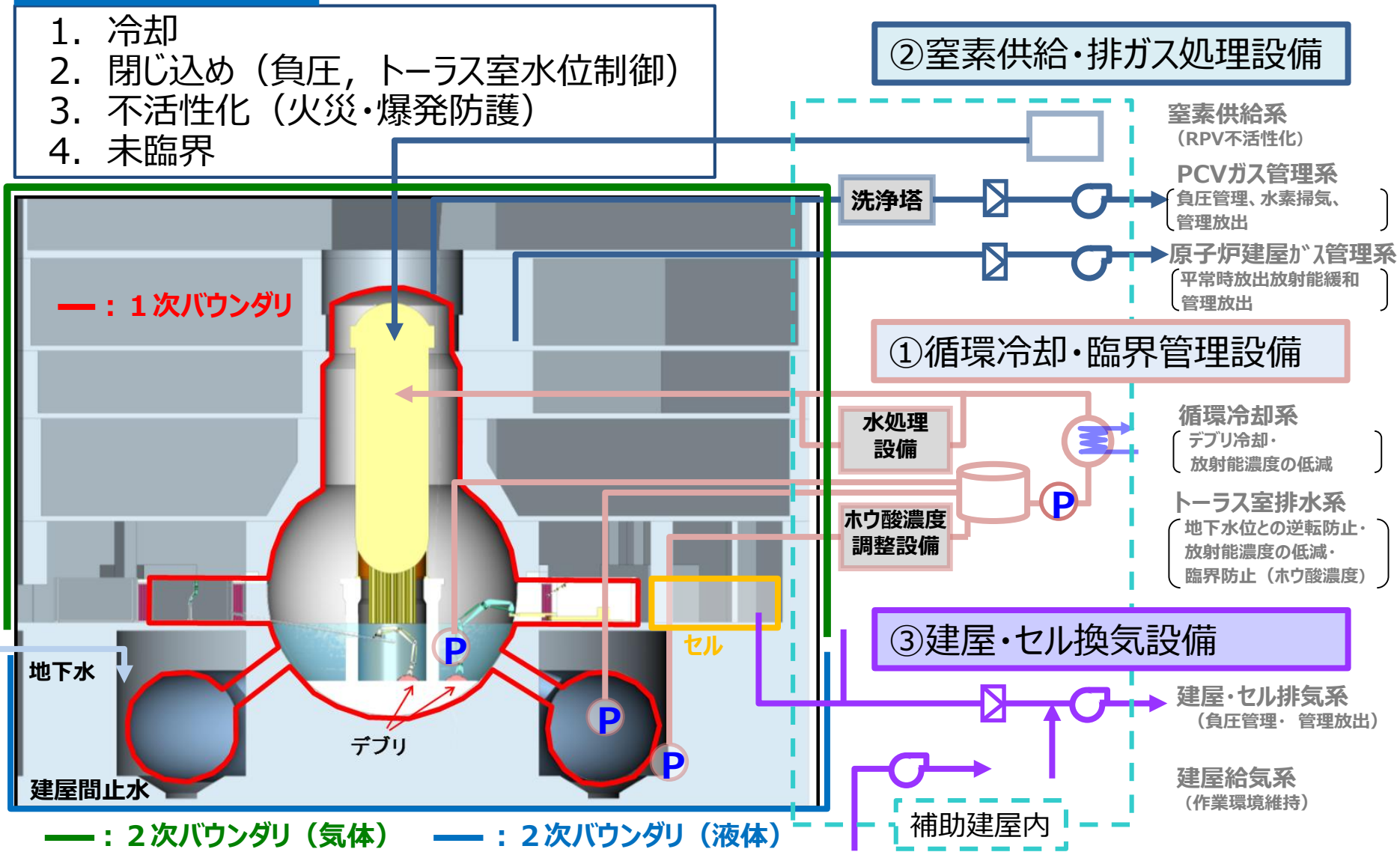
移送方法（**気中-横アクセス工法**の場合：例）



デブリ取り出し時の安全確保

必要な安全機能

1. 冷却
2. 閉じ込め（負圧，トーラス室水位制御）
3. 不活性化（火災・爆発防護）
4. 未臨界



End of presentation