1号機 PCV内部調査(後半)について

2023年5月25日

IRID TEPCO

技術研究組合 国際廃炉研究開発機構 東京電力ホールディングス株式会社

1.1号機PCV内部調査の概要





PCV内部調査に用いる調査装置(以下,水中ROV)はPCV内の 水中を遊泳する際の事前対策用と調査用の全6種類の装置を開発。

水中ROV調査ステップ





1号機原子炉建屋1階におけるX-2ペネの位置



IRID TEPCO

2. ROV-B(堆積物3Dマッピング)調査結果からの考察

- ROV-Bによる堆積物3Dマッピングは3月4日から8日にかけて調査を完了しており、計34箇所の点群 データを取得している
- ROV-C(堆積物厚さ測定)において、一部堆積物の高さを評価してるが、点群データの取得により、 , 堆積物の高さ知見に関して、より広範囲に且つ連続したデータを得ることができた
- 今回の内部調査においては、全体として粉状・泥状の堆積物が薄いことや、ペデスタル開口部付近においては棚状の堆積物が存在し、内部は空洞であることなど、堆積物に関する新たな知見が得られており、今後、より詳細な堆積物に係る調査について検討していく





3. ROV-B(堆積物3Dマッピング)評価結果

- 今回の調査により取得した点群データは以下の通り
- ROV-C(堆積物厚さ測定)による調査ポイントを併せて記載し、ROV-BとROV-Cによるデータとの比較を実施、各評価結果は別スライド(評価No,1~14)にて示す
- 前半調査におけるROV-C(堆積物厚さ測定)の調査結果と比較し、PCV底部から堆積物の高さの結果 については双方のデータに相関性が見られた





【参考】ROV-B(堆積物3Dマッピング)評価における補足事項

■ 評価位置

ROV-Bで取得した点群データとROV-Cの測定ラインを合わせて評価位置を設定

- ▶ 評価位置(1)はROV-C調査開始点, (2)は終了点, (3)以降は特徴的な点を示す
- ▶ 位置のずれを考慮して評価位置に幅200mm程度の余裕を設定(評価位置解説図参照)
- 評価方法

ROV-B調査時の水位1,933mmとして点群 データの床からの高さを算出

- ▶ 高さ算出位置は評価位置とし、ROV-C評価時と同じく最小から最大を評価
- ▶ 上記で設定した約200mmの幅で投影され た範囲が堆積物の高さとして評価される ためある程度の幅を持つが(1)(2) それぞ れの最大値を採用



4. 評価結果(評価No.1)







4. 評価結果(評価No.2)





4. 評価結果(評価No.3)







ROV-Bの点群とROV-Cの測定ラインの目算による位置合わせ

<u>ROV-Cの測定ライン</u>※



ROV-Bの点群とROV-Cの測定ラインの位置合わせ





4. 評価結果(評価No.4)



評価No.4



ROV-Bの点群とROV-Cの測定ラインの目算による位置合わせ





ROV-Bの点群とROV-Cの測定ラインの位置合わせ





4. 評価結果 (評価No.5)



ベデスタル側

2520



資料提供:国際廃炉研究開発機構(IRID)

4. 評価結果 (評価No.6)







ROV-B堆積物高さ評価結果:約0.57~1.13m

4. 評価結果(評価No.7)





4. 評価結果(評価No.8)





4. 評価結果(評価No.9)



評価No.9 ROV-C測定ライン: C17-C19 / ROV-B測定ポイント: B11, B12, B16, B17, B18, B103 ROV-Bの点群とROV-Cの測定ラインの目算による位置合わせ 測定結果 ROV-Cの測定ライン※ ROV-Cの測定結果 C17-C19※ ※2022年7月28日 __ 廃炉・汚染水・処理水 対策チーム会合事務局会議資料から抜粋 調査終了点 (19) ペデスタル側 (国本の金属語)100 STATE OF STATE 8 5 ROV-C 🏽 堆積物高さ:約0.55~0.70m 調査開始 17 <u>ROV-Bの測定結果</u> ROV-Bの点群とROV-Cの測定ラインの位置合わせ 【上面図】 ベデスタル側 ROV-B 測定ポイ: C) ROV-C測定ラ ペデスタル側 A ΓA 評価時の 点群表示範囲 【A-A投影図】 685**m** 1 59 65m 97 103 PCV周方向 ROV-B堆積物高さ評価結果:約0.56~0.69m

4. 評価結果(評価No.10)







4. 評価結果(評価No.11)





4. 評価結果 (評価No.12)







4. 評価結果(評価No.13)





4. 評価結果(評価No.14)







資料提供:国際廃炉研究開発機構(IRID)

5. ROV-A2による中性子束測定結果(3月31日調査分)



- 後半調査においては、ペデスタル開口部内の棚状の堆積物上にて中性子束の測定を実施
- 前半調査時に測定したポイントと同程度の熱中性子束を確認
- 今回の測定結果から、ペデスタル開口部内の棚状堆積物上においても、燃料デブリ由来の物質が存在しているものと推定され、今後はROV-Eにより採取した堆積物サンプリングにおける詳細分析の結果も踏まえて、更なる評価を行う





【参考】ROV-D(堆積物デブリ検知)評価結果



- ROV-D(堆積物デブリ検知)は12月6日から12月10日にかけて実施し、調査ポイント全てにおいて、熱中性子束及びEu-154を検出 ※2ポイント(④,⑦)の評価速報及び、全8ポイント(①~⑧)のスペクトルについては、「2022年12月22日_廃炉・汚染水・処理水対策チーム会合事務局会議」にてお知らせ済み
- 熱中性子束及びγ線核種分析の数値については、ペデスタル開口部からの距離と堆積物の高さとの 相関は確認されなかった
- このROV-Dの調査結果から、燃料デブリ由来の物質が調査範囲に広く存在していると推定 また、堆積物の高さの影響がないことから、燃料デブリ由来の物質は堆積物の表面付近に存在する可能性が高い

燃料デブリは燃料や炉内構造物が溶融し冷えて固まったものであるが,燃料デブリから遊離した微小粒子が存在する ことも知られており,これらを合わせて燃料デブリ由来の物質と呼んでいる

- > 熱中性子束の測定値が1箇所だけ小さかった調査ポイント⑥では, Eu-154の測定値も小さかった
- 2017年のサンプル分析結果から、ウランを含有する微小粒子が堆積物表面に存在していることが分かっている。 この微小粒子には、中性子源となり得るCm244*とEu-154が含まれていたことから、今回測定された中性子線・ Eu-154γ線のうち、どの程度がこの微小粒子から発生したものか評価することが必要

ROV-Eによる堆積物サンプリングにおける詳細分析の結果も踏まえて,今後更なる評価を行う



IRID TEPCO

6.1号機PCV内部調査全体工程



(注)各作業の実施時期については計画であり,現場作業の進捗状況によって時期は変更の可能性あり。

【参考】ROV-B(堆積物3Dマッピング)調査計画



- ROV-Bによる堆積物3Dマッピングについては、ペデスタル外周の広い範囲を対象とし、点群データを取得することで、堆積物の高さ分布を確認することを計画
- トレーニング期間において、調査可能な条件の追加について検証し、調査範囲の拡大について見通しを得ている
- ただし、現地の状況(ケーブルの撚りや水流の影響)により、調査範囲が制限される可能性は残るが、可能な限り広範囲を調査する

【ROV-Bで調査可能な条件】

①ROVがPCV水面に浮上可能であること

②ROVに搭載されるアンカーの吊り降ろしが可能であること

③アンカーを着座させずに, ROV本体を既設の構造物に固定できること(検証により追加)



【参考】ROV-Cによる堆積物厚さ測定実績

- 調査範囲: ROV投入位置から約215°の範囲(測定を回避した一部の範囲を除く)
- 調査方法:水面を一定速度で遊泳しながら,堆積物(PCV底部方向)へ超音波を発信,跳ね返りを受信
 調査箇所:13箇所
- 評 価
- 取得した超音波測定データと、測定位置の映像・既設構造物の位置情報を比較し、水面から堆積物までの距離や厚さを推定



TEPCO

【参考】ROV-Cによる堆積物厚さ測定結果まとめ(全13箇所)



- 超音波測定データ及びROV-C・A2の調査時の映像から、粉状・泥状の堆積物は想定より薄いと評価。 また、堆積物(粉状・泥状および板状・塊状の堆積物含む)内部の状態(空洞の存在等)については、 今回の調査結果からは評価不可
- PCV底部からの堆積物厚さについては、ペデスタル開口部付近が比較的高く、ROV投入位置であるX-2 ペネ付近に近づくにつれて徐々に低くなっていることを確認
- ペデスタル開口部前の堆積物が一部低くなっている(下図,青点線囲い部)が,調査映像より堆積物が崩れているためと推定。



「2022年7月28日__廃炉・汚染水・処理水対策チーム会合事務局会議」資料

【参考】ROV-Cによる堆積物厚さ測定箇所マップ



IRID TEPCO

「2023年3月30日__廃炉・汚染水・処理水対策チーム会合事務局会議」資料

【参考】各ROVの調査イメージ





「2023年3月30日__廃炉・汚染水・処理水対策チーム会合事務局会議」資料

【参考】調査装置詳細 シールボックス他装置





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-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	・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		
<mark>ROV-C</mark> 堆積物厚さ測定	・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		
<mark>ROV-D</mark> 堆積物デブリ検知	・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		
<mark>ROV-E</mark> 堆積物サンプリング	・吸引式サンプリング装置	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		

貞奴: 各2台 9 フ 航統可能時間:約80時間/台 調査のために細かく動くため, 柔らかいかり塩化ヒニル裂 (ROV-B: φ33mm, ROV-C: φ30mm, ROV-D: φ30mm, ROV-E: φ30mm)を採用



IRID

TEPCO