

ロボットによりPCV内部を調査する

研究目標

- ペDESTAL外側の状況調査実施(1号機)
- ペDESTAL内側の状況調査実施(2号機)
- 段階的な装置開発と状況調査実施

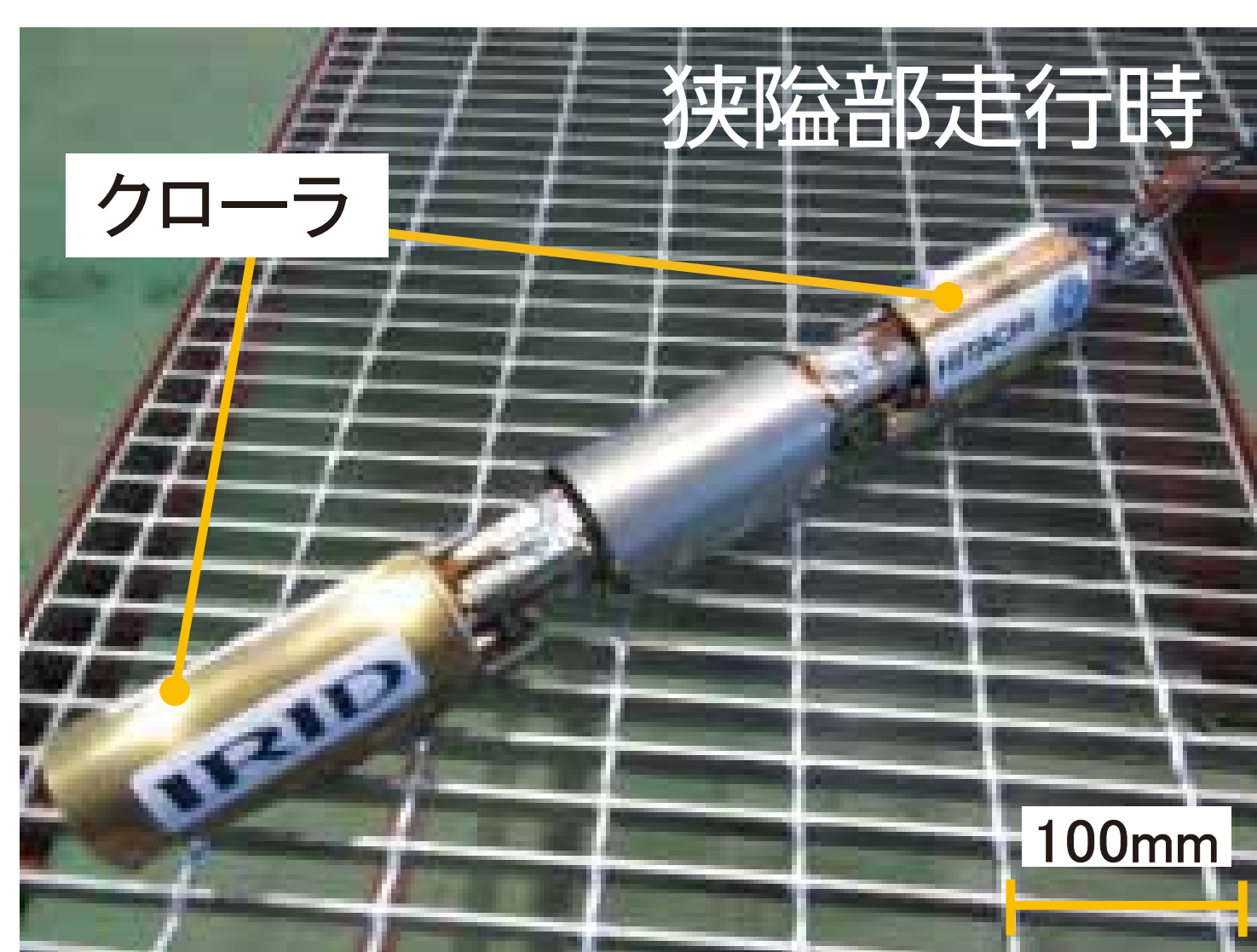
開発課題

- デブリ取り出しに向けて、内部の状況把握は不可欠
- 高線量、高湿度、暗い過酷な環境
- 狭い進入経路、多くの障害物、想定外の干渉物

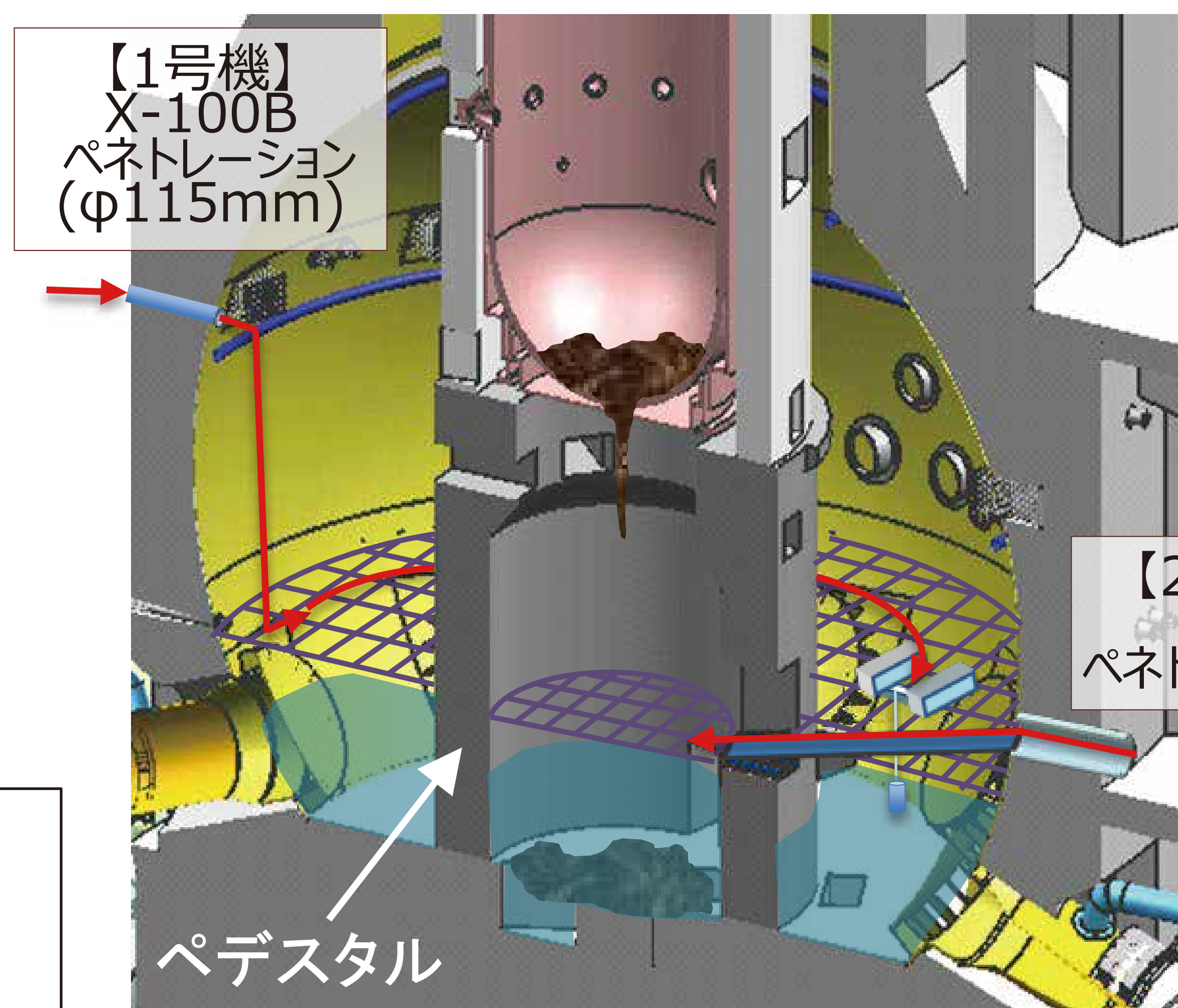
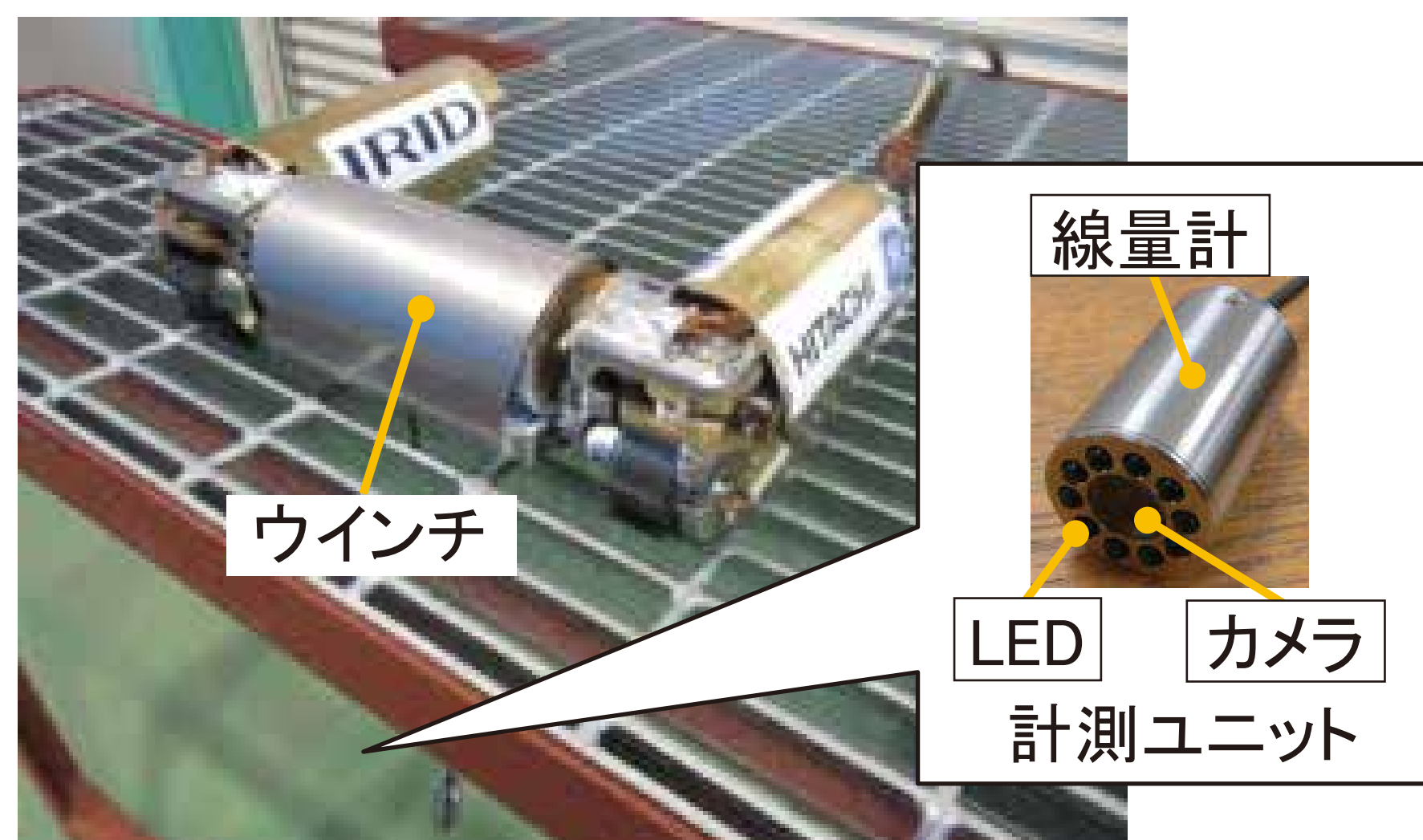
研究概要

①ペDESTAL外側の調査(1号機)

- 形状変化型ロボット(B2調査)



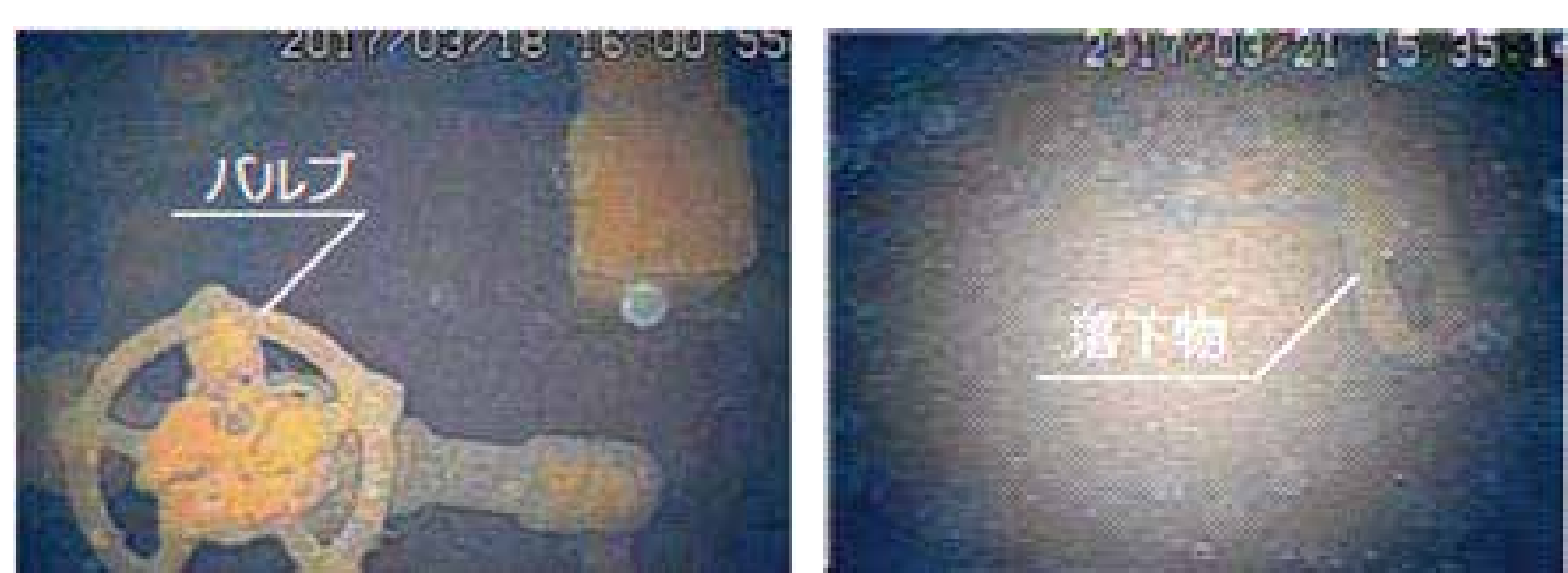
変形



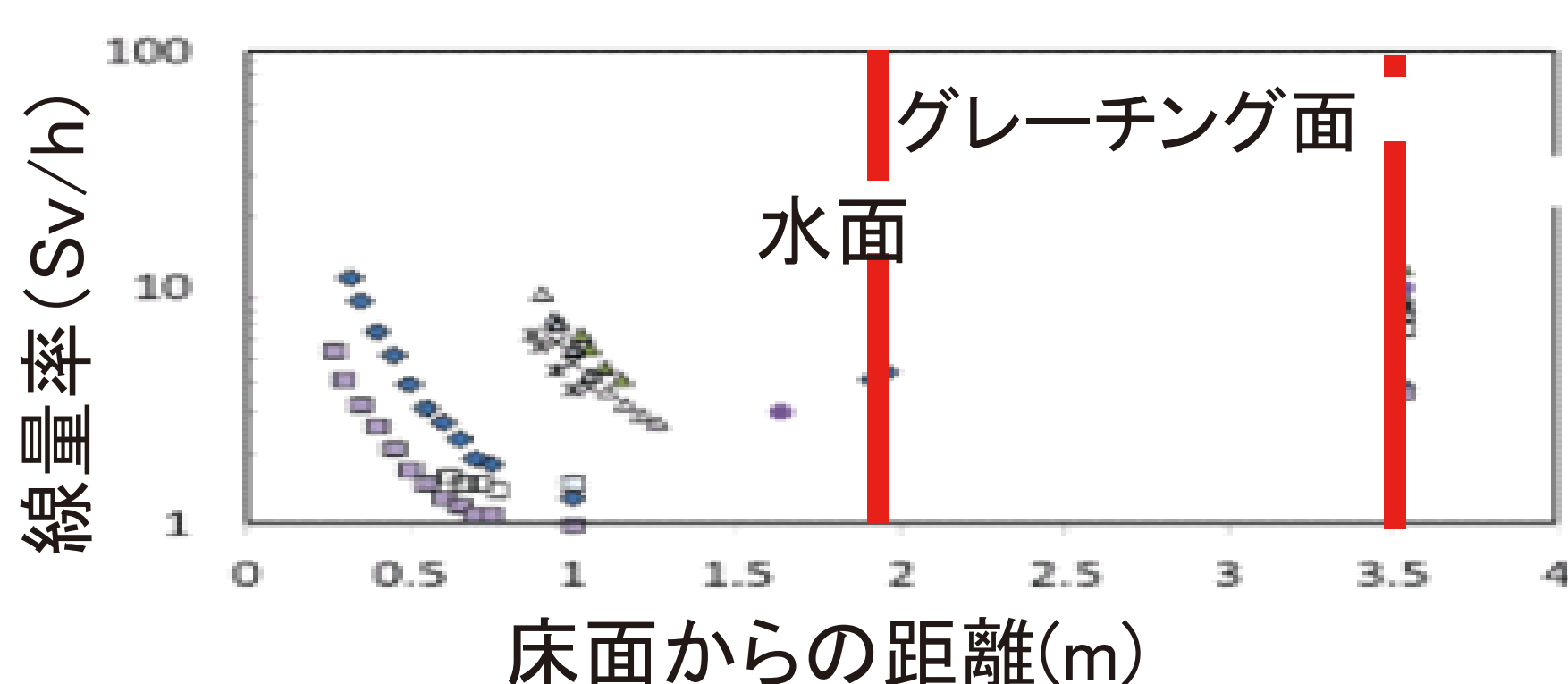
CRDLレールから
ペDESTAL内部に進入



変形

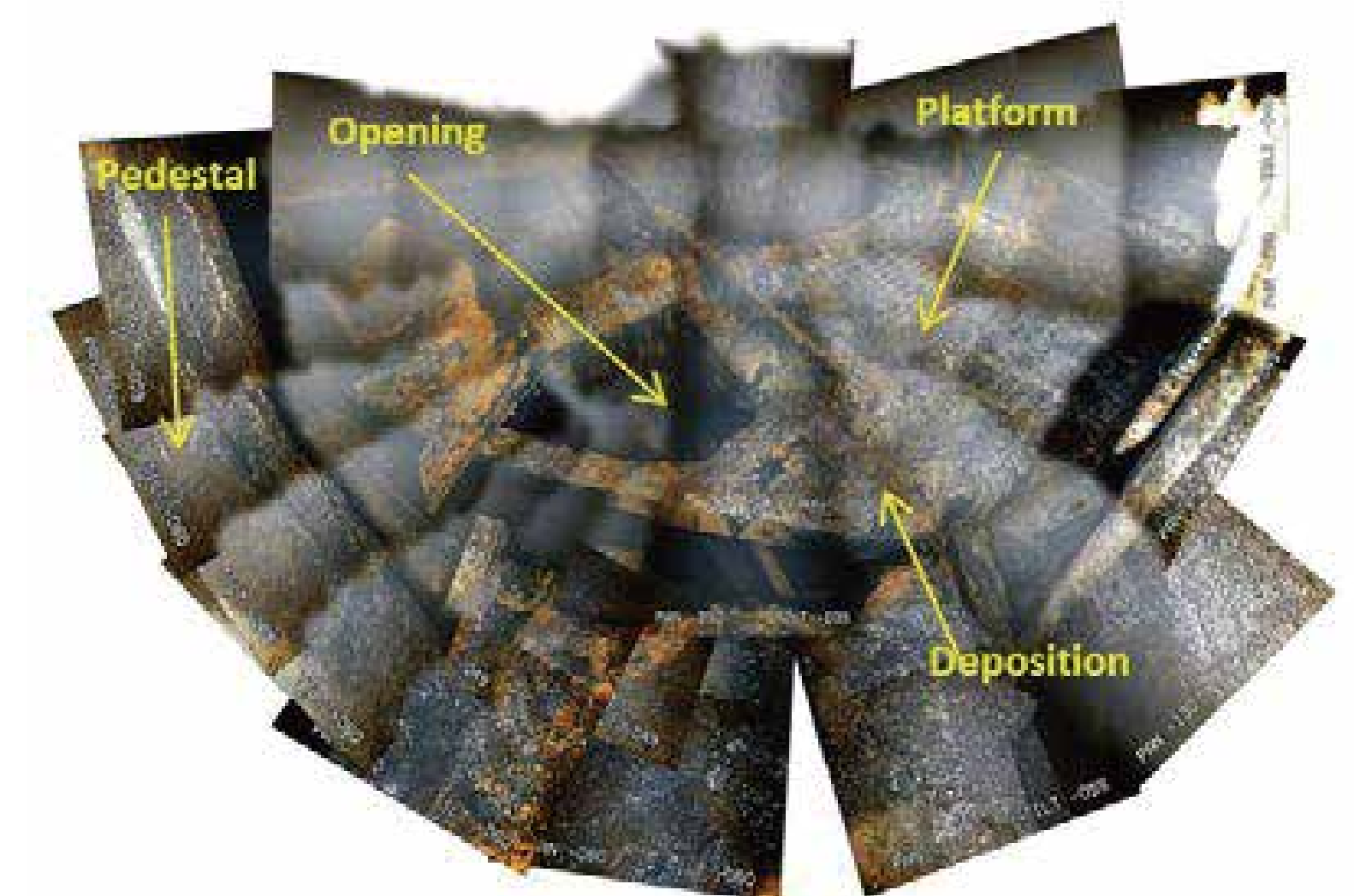
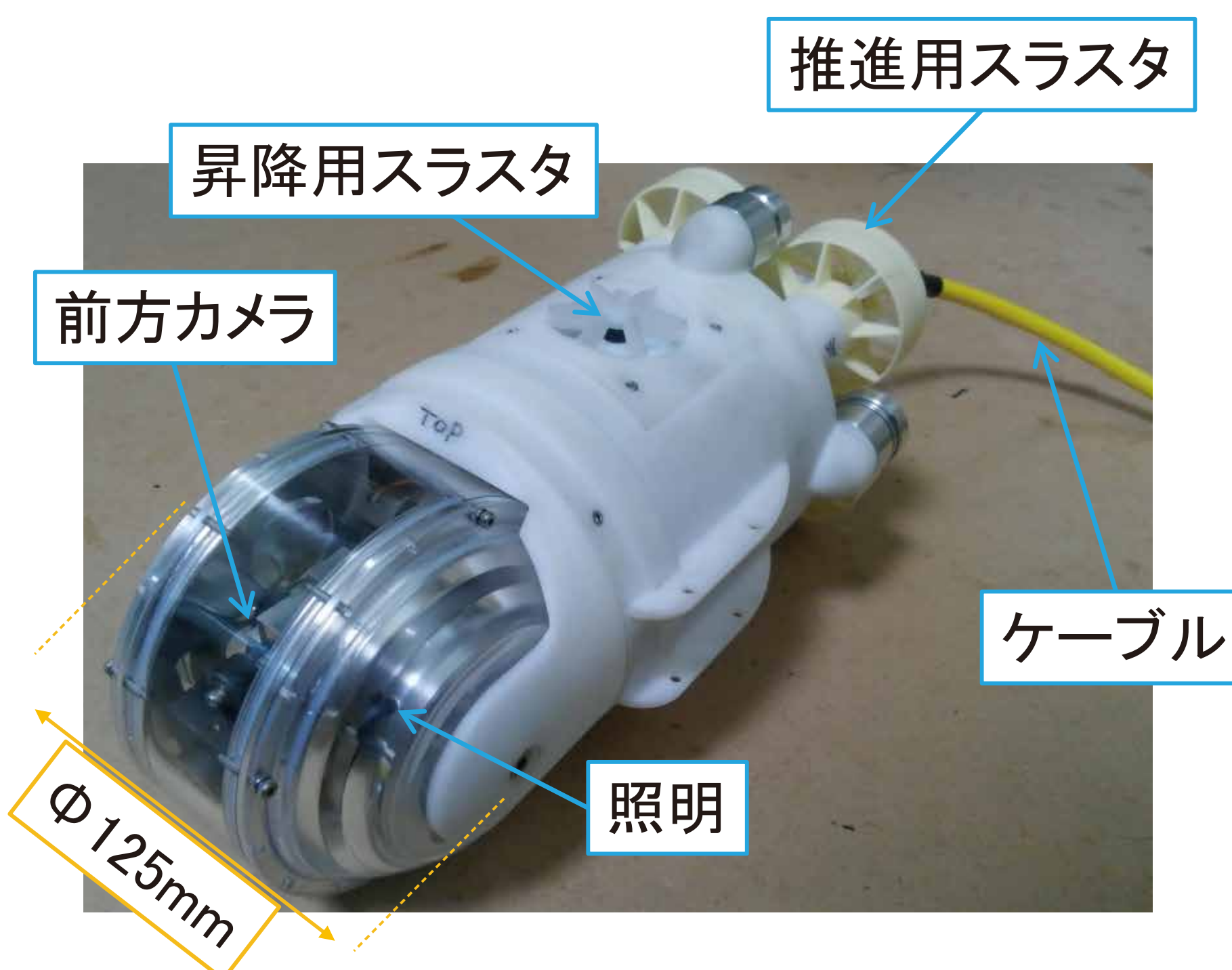


構造体に顕著な損傷無し 底面に多くの堆積物を確認



③ペDESTAL内側の調査(3号機)

- 水中遊泳型調査ロボット



2号機のペDESTAL内部の画像

評価・結果

- 1号機ペDESTAL外地下階の映像・線量率分布を取得(B2調査)し、底面に多くの堆積物を確認
- 2号機ペDESTAL内調査(A2調査)を実施し状態を確認

今後の計画

- 1号機ペDESTAL外の地下階詳細調査(B3調査)
- 2号機ペDESTAL内の地下階調査(A3調査等)
- 3号機ペDESTAL内の状況調査