IRID

IRIDシンポジウム2017 in いわき 「燃料デブリ取り出しに挑む」



~IRIDが取り組む研究開発の状況~

2017年8月3日

技術研究組合 国際廃炉研究開発機構(IRID) 研究管理部長 清浦 英明

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

はじめに

- □ 原子炉圧力容器(RPV)内の燃料は構造物とともに溶融し、一部は原子炉格納容器(PCV)の底部まで到達して固まっている、と推定されている。
- D 廃炉作業を進めてゆくために燃料デブリを取り出し、安全で 安定した状態で保管する。
- □ 燃料デブリの調査
 - 取り出し技術の開発のために、所在と量を明らかにする
 - 取り出し技術の開発のために、損傷状況を明らかにする
 - 取り出し作業の安全確保のために、性状を明らかにする

目 次

- 1. 燃料デブリの広がりを推定する
- 調査の実施
 ・ラジオグラフィ(ミュオン)
 ・PCV内のロボットによる調査
- 3. 今後の展開を考える
 - ・PCV内調査の拡充
 - ・RPV内のロボットによる調査
 - ・燃料デブリのサンプリング



原子力発電所の構造



IRID





©International Research Institute for Nuclear Decommissioning



IRID

©International Research Institute for Nuclear Decommissioning



IRID

1Fのデブリはどうなっているか?



ラジオグラフィ(ミュオン)

■ 宇宙線ミュオンを活用したラジオグラフィの適用

- 全天から1m²あたり毎分1万個の宇宙線ミュオン粒子
- 平均エネルギー3~4GeV, 高エネルギーのミュオンは大型構造物を透過
- ミュオンの散乱角は原子番号に比例(散乱法)
- 炉心部や格納容器内部の高密度な場所を推定
 - 透過法:物体の有無(ただし、相対的評価にとどまる)
 - フラックスの変化を影として画像化 比較的小型の検出器で可能
 - 内部構造の推測にはシミュレーションとの比較





透過法検出器(約2.5mX2.0mX高さ2.1m)

分解能が透過法より高い ■対象を挟む大きな検出器 ガンマ線分別アルゴリズム他計算量

RID

1号機ミュオン調査結果(透過法)

【測定期間】2015.2.19~9.7



3号機ミュオン調査結果※ (透過法)

- 原子炉建屋を透過するミュオンの測定により、格納容器外周の遮へいコンクリート、 使用済燃料プール、原子炉建屋の壁などの主要な構造物を確認した。
 > 原子炉建屋の構造図を元に、物質量分布をシミュレーションした結果と比較すると、
 - ミュオン測定により得られた物質量分布の影は、主要な構造物の配置と一致。



(2017年7月20日時点)



ミュオン測定による物質量分布(密度長)の評価

※東京電力HD webより

南

IRI

シミュレーションによる物質量分布(密度長)の評価 (炉心域,および炉底部に燃料デブリありのケース)

<u></u>1Ł.

2号機及び3号機ミュオン調査結果(透過法)

- 2号機では原子炉底部付近に高密度物質の存在が推定されている。
- 3号機の原子炉圧力容器内部には、2号機の原子炉圧力容器底部で確認されたような大きな高密度物質の存在は確認できていない。



IRID

12

©International Research Institute for Nuclear Decommissioning

H28.7.28東京電力HD公表資料から引用

(参考) 1~3号機のミュオン測定結果と、燃料デブリ分布の推定との比較



※ 溶融した燃料がほぼ全量が格納容器に落下 し、元々の炉心部にはほとんど燃料が存在し ない

- 溶融した燃料のうち、一部は原子炉圧力容器下部プレナムおよび格納容器へ落下し、燃料の一部は元々の炉心部に残存
- 3号機は2号機よりも多くの燃料デブリが格納容器に落下していると推定

※「廃炉・汚染水対策事業費補助金(総合的な炉内状況把握の高度化)」(IRID, IAE) 第2回福島第一廃炉国際フォーラム講演資料より抜粋(http://ndf-forum.com/program/day2.html, 2017年7月3日)



PCV内部調査方針



IRID

©International Research Institute for Nuclear Decommissioning

PCV内部のロボットによる調査

■ 燃料デブリの広がりや格納容器内の損傷状況をさぐる

- 1号機格納容器内 ペデスタル外
 - グレーチング上を移動し、カメラ付き線量計を水面下に 投入して調査
- 2号機格納容器内 ペデスタル内
 > CRDレールを経由して直接ペデスタル開口部へ侵入
- 3号機格納容器内ペデスタル内
 > 水位が高いため、遊泳ロボットを採用
 > 着水後、潜水によりペデスタル入口から内部へ





©International Research Institute for Nuclear Decommissioning

PCV内部のロボットによる調査 技術的課題の例

■ 高線量率環境への対応

- ➤ ~数十 Gy/h, 累積線量~数百 Gy
- ▶ 耐放射線性の高い電子機器、測定器、カメラの採用
- ▶ 照射試験による確証、測定誤差の検証

PCVバウンダリの確保

- ▶ ロボットサイズ <貫通口径(走破性、搭載機器制約)
- ▶ 隔離弁の追設、シール機構、窒素加圧管理
- ▶ チャンバー内にユニット化されたケーブル送り機構、ロボット
- ▶ 現地施工の取合い、PCV外装置設置エリア作業線量率の低減

■ ケーブル,ケーブルマネジメント

- ▶ 乱巻の抑制、干渉物の回避、ロボット放置時の処置
- ▶ ケーブル重量 < ロボットのけん引力(調査範囲を制約)
- ▶ ケーブルサイズ・特性 [動力、制御、通信](搭載機器を制約)
 オペレーション
 - ▶ (損傷)環境に応じた走破性
 - ▶ 自己位置の確認方法、俯瞰カメラ、後部カメラ、ランドマークの活用
 - ▶ 徹底した訓練、実機モックアップ試験

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



IRID

1号機ペデスタル外調査(B2調査)



IRID

B2調査 調査ポイント

【調査日】平成29年3月18日~22日

【調査ポイント】5エリア(BG、DO、D1、D2、D3)



IRID

測定点	推定する内容
D0	ドレンサンプからの燃料デブリの拡散有無
BG	D0~D3の測定に対するバックグラウンドレベルの 把握
D1、D2	作業員アクセス開口からの燃料デブリの拡散有無
D3	PCVシェルに燃料デブリが到達している可能性

• 計測ユニットを底部まで下ろし、その後 5 cm間隔で 上昇させながら線量を測定。













RD

22 ©Interr

©International Research Institute for Nuclear Decommissioning

1号機B2調査 まとめ ※

- <映像データの分析結果>
- ドレンサンプから距離の近いD0ポイント付近の映像データの分析の結果、ドレンサンプ(X-100B側)周辺の視認される構造物(鋼材、バルブ)に大きな損傷や 倒壊がないことが確認できた。
- <線量データの分析結果>
- BGにおける堆積物表面の主線源の推定結果から,堆積物表面の主線源はCs-137 であると推定できた。
- BG及びD0③においては、堆積物厚さが薄く、堆積物表面にCs-137を仮定した場合の解析で測定値と解析結果が良好な一致を示していることから、燃料デブリが存在していないか、又は存在しても少量であると推定できた。
- ペデスタル開口部から距離が近いD1, D2ポイントにおける線量率評価を実施したが、今回の条件における解析結果においては、堆積物表面高さが高く、堆積物中に燃料デブリが存在するかどうかは推定出来なかった。

く今後の検討方針>

今回の調査結果及びX-100Bペネの直下で採取した堆積物の特性等を踏まえ、次回調査範囲と方法について検討を行う。

2号機ペデスタル内上部調査(A2調査)



IRID



25

RID



▶ CRDプラットホームのグレーチングが脱落しているが、フレームは残存している。

※上記画像は、東電HDにて鮮明化した画像をもとに画質改善したものを全天球化

ペデスタル内(プラットフォーム 左側) グレーチングが欠損した開口部からは湯気が上昇している 相当の水滴が落下し続けている









ペデスタル内(プラットホーム 右奥側)





©International Research Institute for Nuclear Decommissioning

2号機CRDレール堆積物除去

調查日:2017年2月9日

ガイドパイプ着座位置付近





2 号機堆積物除去装置(動画)





2号機A2調査装置(サソリロボ動画)





2号機A2調査 まとめ(推定事項)

- ① 燃料デブリの一部は圧力容器からペデスタル下部に移行した可能性がある。
 - 量と広がりは不明。今後ペデスタル下部での燃料デブリ落下状況の詳細調 査が必要。
- ② ペデスタルプラットフォームには事故前と同様の空間が残っていて大規模な機器の落下物はないことから、次フェーズペデスタル内部調査においてアクセス上の大きな障害はないものと推定される。
- ③ 今後のデブリサンプリングや横取出しのアクセスルートとしてX6ペネトレーションは 1つの有力な候補となる。

3号機ペデスタル内調査



- 配管貫通部 (X-53ペネ) からアクセスしペデスタル内に侵入。プラット フォーム、CRD下部の損傷状況を確認する。
 ペデスタル地下階へのアクセスルートを確認する。
- ③ 地下階への進入が可能であれば、ペデスタル底部デブリの堆積状況や 作業員アクセスロからペデスタル外へのデブリの流出状況を確認する。



3号機フルモックアップ試験



IRID

36

©International Research Institute for Nuclear Decommissioning

3号機フルモックアッフ。試験(動画)



3号機水中ROV撮影映像(動画)







画像取得結果(CRDレール~ペデスタル開口部)



・ペデスタル内において複数の構造物の損傷を確認した。

画像取得結果(ペデスタル内)



40



※

東京電力HD web より引用

3号機格納容器内調査 当座のまとめ

3号機ペデスタル内部の状況を初めて撮影。

ペデスタル内部において,溶融物が固化したと思われるものや,複数の構造物の損傷を確認することができた。

- CRDハウジング支持金具の複数箇所で損傷が確認され, CRDハ ウジング支持金具に溶融物が固化したと思われるものが付着してい ることを確認した。
- ■ペデスタル下部において溶融物が固化したと思われるものやグレーチ ング等の複数の落下物,堆積物を確認した。

得られた画像データを元に、ペデスタル内部等の状況を継続確認する。

今後の展開を考える

■ PCV内調査の拡充:燃料デブリの所在(分布・量)

- ▶ 得られた情報の活用
- ▶ 獲得したノウハウ(例)
 - バウンダリの確保、ケーブルマネジメント、確実な回収、 耐放射線を考慮した機器、PCV外準備作業 遠隔操作、モックアップ訓練の効果 etc
- ➢ 教訓·課題(例)
 - 走破性、干渉物(損傷機器)への対応、堆積物
 - 自己位置確認
 - ロボットサイズ、機能拡張、貫通部口径の拡大 etc

■ RPV内の調査

■ 燃料デブリのサンプリング

RPV内部調查技術(開発中)

RPVおよびRPV内の炉内構造物の損傷状況や燃料デブリの状態を調べる。

<調査部位・項目>





/

開発目的

上部穴あけによるRPV内部調査



44

©International Research Institute for Nuclear Decommissioning

燃料デブリサンプリング(アクセス装置)の検討例









ご清聴ありがとうございました。