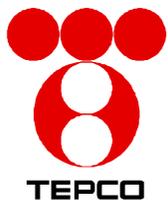


< 参考資料 >

福島第一原子力発電所
3号機 PCVガス管理システム
ダクトの状況確認について

平成24年11月26日

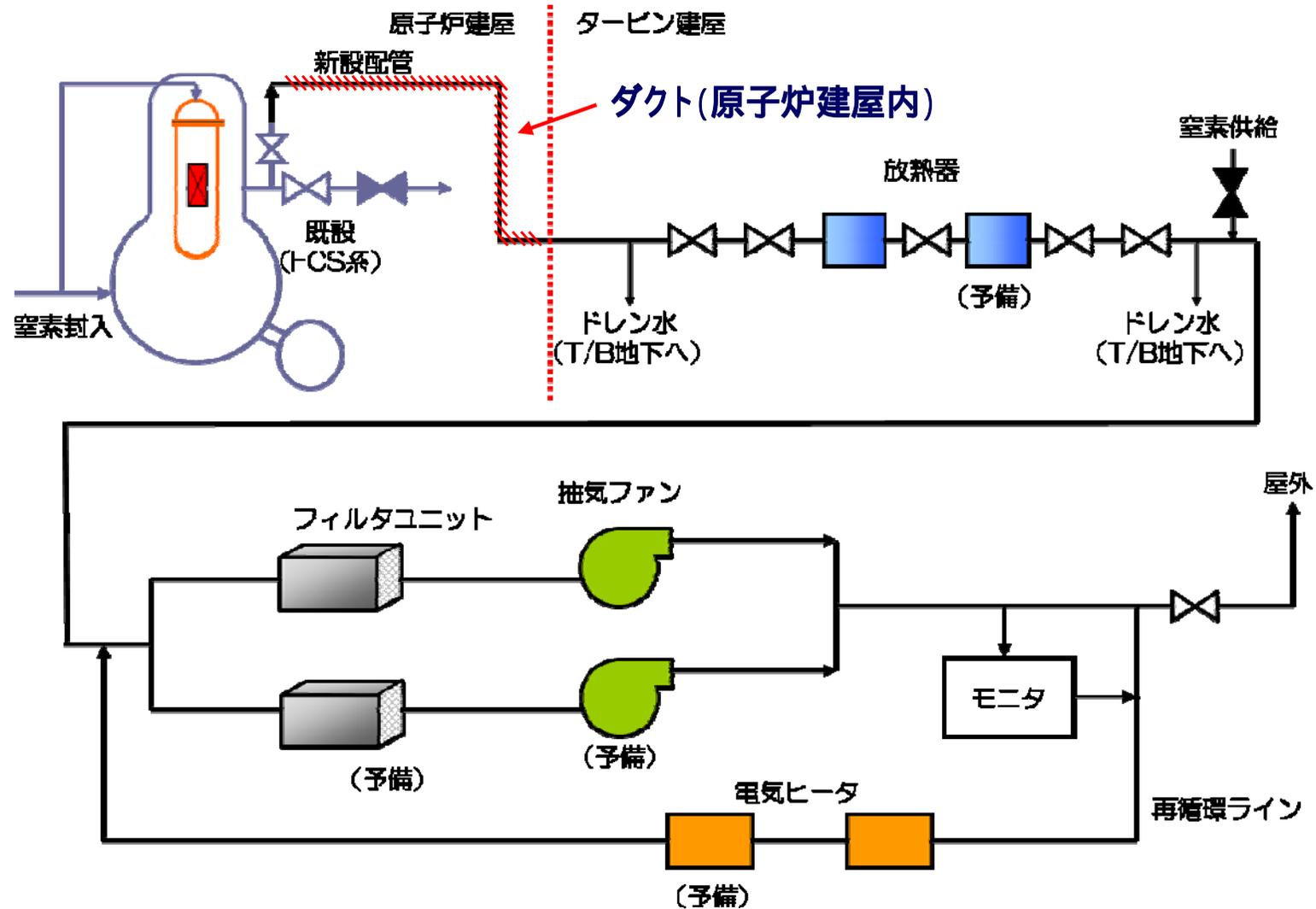
東京電力株式会社



東京電力

1. 状況確認の目的

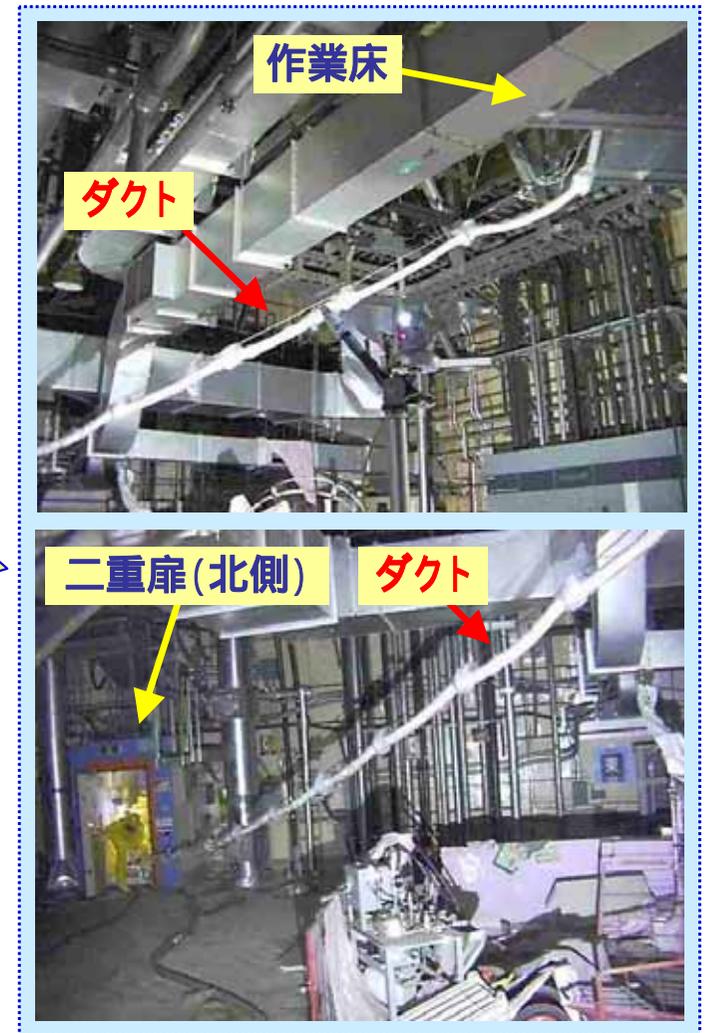
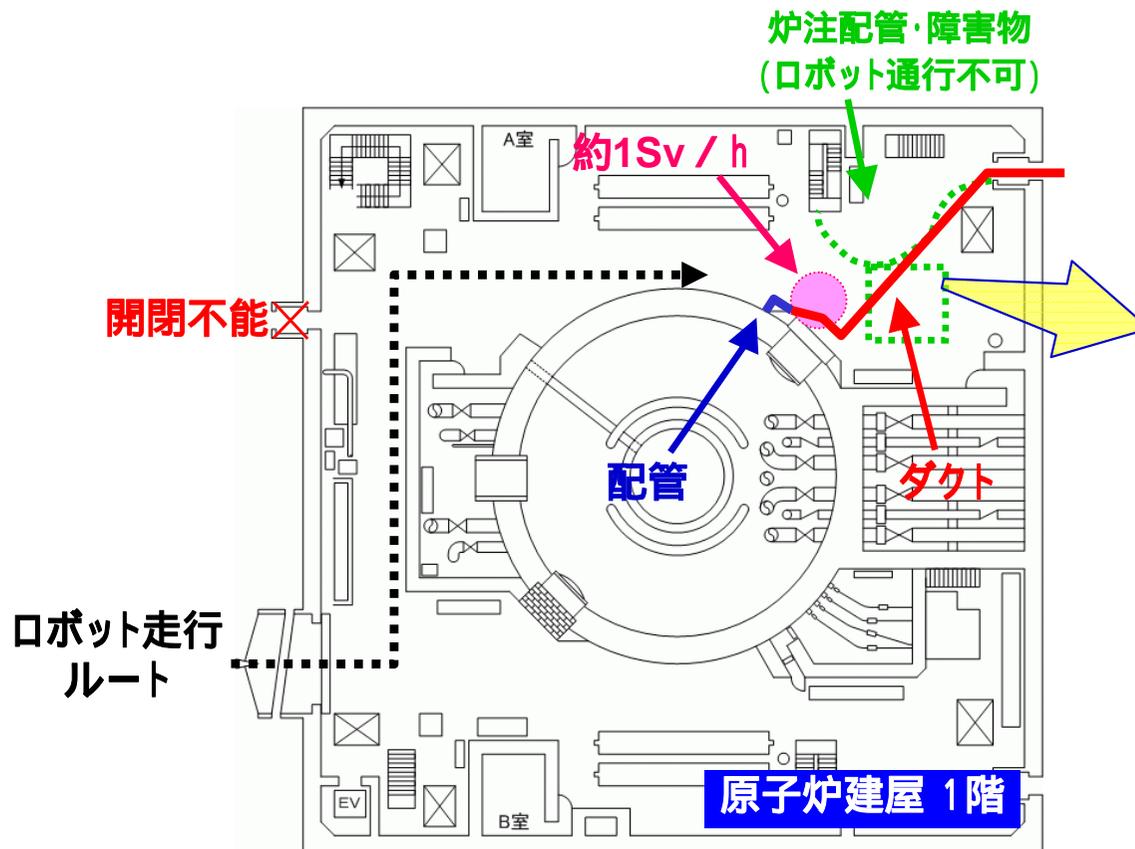
■3号原子炉建屋内のダクトの状況確認を行う。



2号機については10/16ダクト修理時に健全性を確認済み

2 . 状況確認の方法

- 3号機原子炉建屋内のダクト周辺は高線量エリア（最大約1Sv/h）のため、ロボットカメラでの確認を試行
- 実施時期はH24.11.27（28予備日）予定



PCVガス管理設備ダクト敷設状況

3 . 新型ロボット

ロボット名	F R I G O - M A (フライゴー エムエー)
メーカー	三菱電機特機システム (株)
スペック	自重約 3 8 kg 全長 6 5 0 mm 全幅 4 9 0 mm 全高 7 5 0 mm (機能) 階段昇降 録画・録音 線量率測定 温度・湿度測定 有線ケーブルによる操作 (ケーブル断線時は無線による 救援機能有り)



H24.11.7

福島第一原子力発電所へ受入

4 . 使用するロボット

- 上方向を確認可能なパンチルト機能を有したカメラや録画機能等、当該箇所
の調査に適した機能を有しているため、FRIGO - MAを採用
- FRIGO - MAのカメラ視界の明るさ補助のためPackbotを投入
- FRIGO - MAは有線操作、PackbotはFRIGO - MAを中継機にした無線操作
- ロボットの操作は、免震重要棟から実施
- ケーブル断線による通信トラブル時の救援機としてQuince 2を待機



FRIGO - MA



Packbot



Quince 2