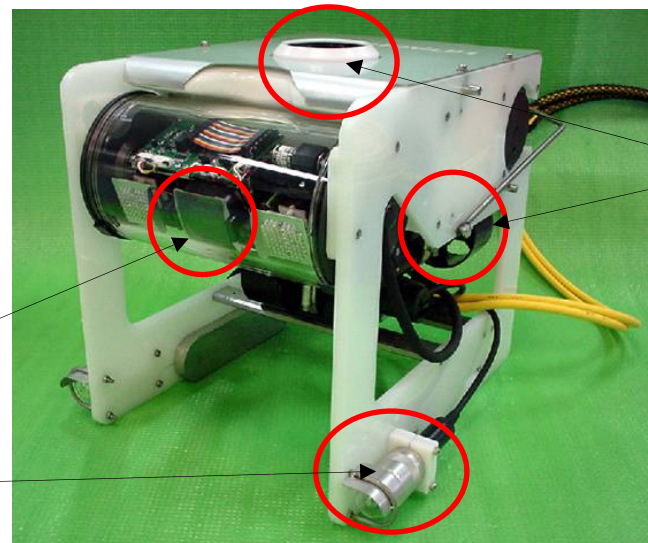


< 参考資料 >

福島第一原子力発電所 4号機使用済燃料プール内ガレキ分布状況の調査について

*Remotely Operated Vehicle
(遠隔水中探査機)

使用済燃料プール内のガレキ分布状況調査にあたっては、遠隔操作が可能であり、かつ水中カメラ自身が駆動力を持つ自走可能なROV*を用いる。



カメラ

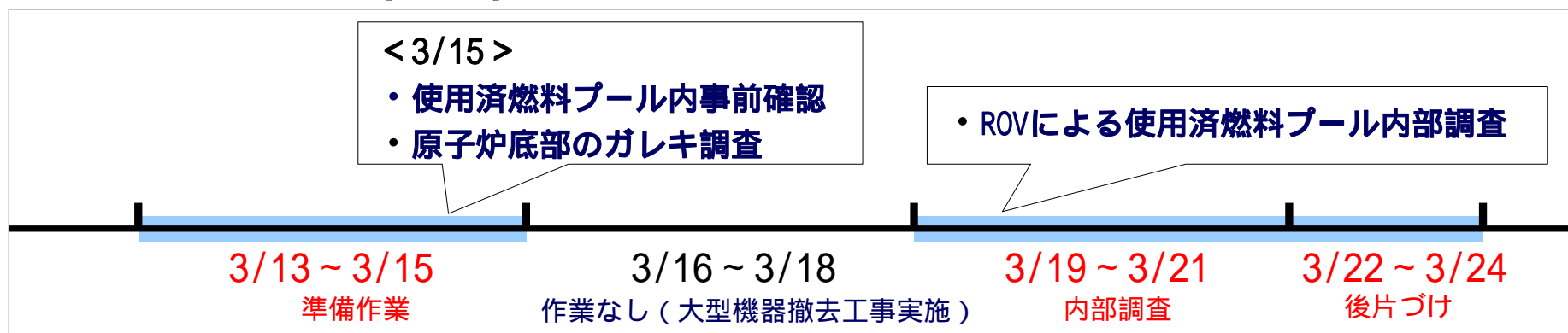
照明

プロペラ

撮影日：平成24年2月7日

提 供：日立GEニュークリア・エナジー株式会社

< 全体スケジュール (予定) >

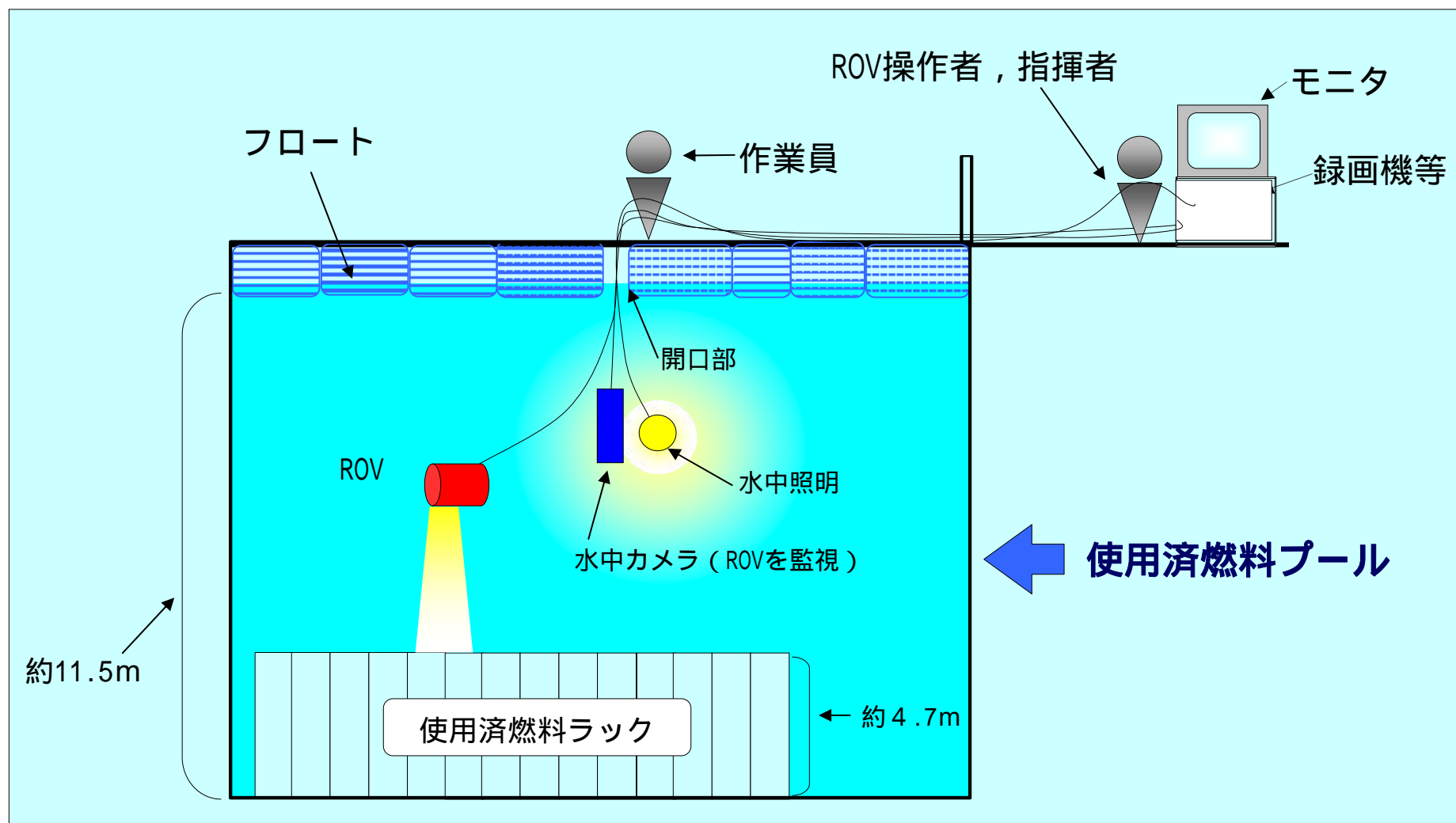


日程については、作業状況や天候により前後します。

< 参考資料 >

福島第一原子力発電所 4号機使用済燃料プール内ガレキ分布状況の調査について

使用済燃料プール上を覆っているフロート養生の開口部からROVを使用済燃料プール内に投入し、オペレーティングフロア上で操作を行う。

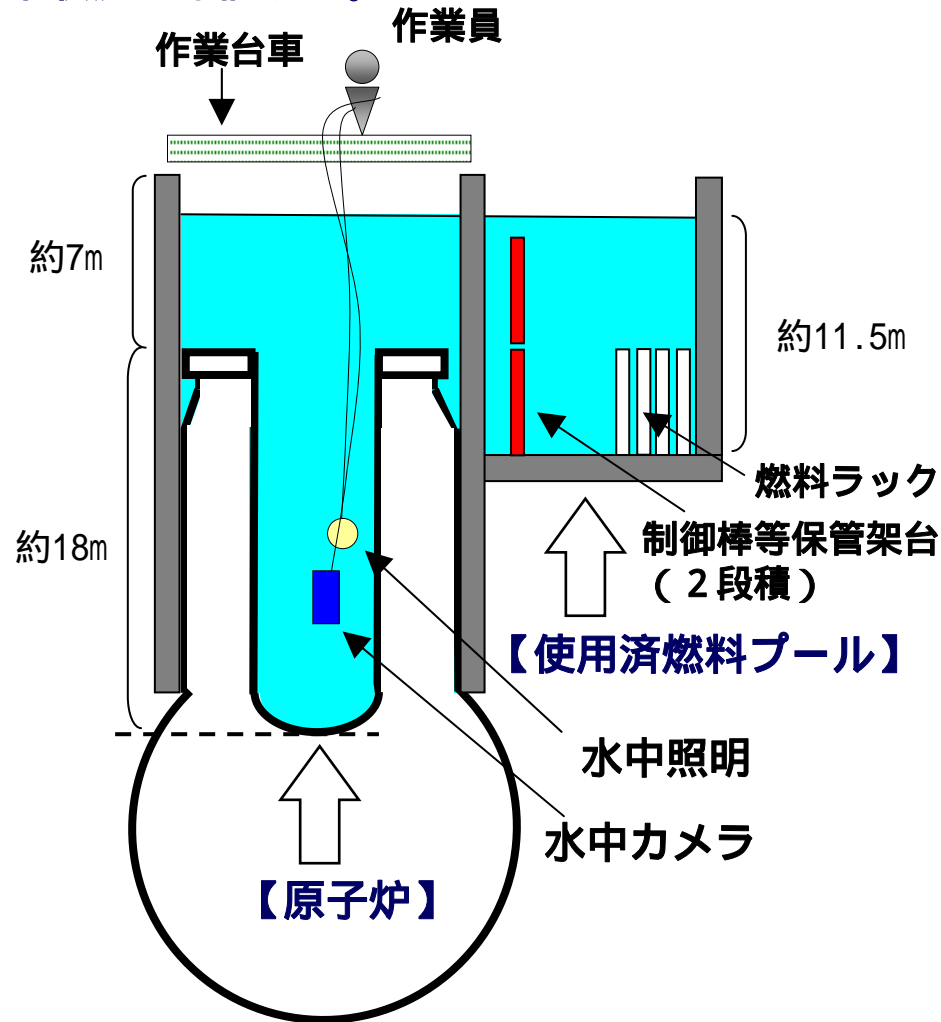


< 参考資料 >

福島第一原子力発電所 4号機原子炉底部ガレキ調査の概要について

【作業目的】

今後の使用済燃料プール内の燃料取り出しの際に、キャスクピット内に保管されている制御棒などを原子炉底部へ移動することを検討しており、計画立案に資するため原子炉底部のガレキ落下状況を確認する。



< 作業手順案 >

- ・原子炉ウェル上の作業台車から水中カメラを投入
- ・作業台車の上から25m程度水中カメラを照明と一緒に吊り下ろす。
- ・水中カメラの映像を確認しながら、適宜カメラの首振り操作を行い、視認可能な範囲で炉底部状況を調査（必要に応じてROVを使用）。

< 参考資料 >

福島第一原子力発電所 4号機原子炉底部ガレキ調査の概要について

