

## 2号機 P C V 内部調査・試験的取り出し (ロボットアーム) の準備状況

2026年5月26日

**IRID** **TEPCO**

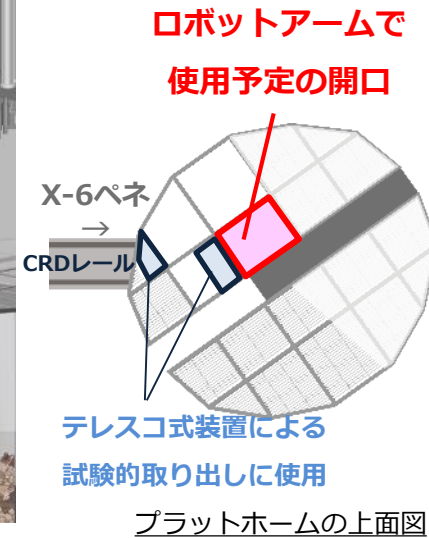
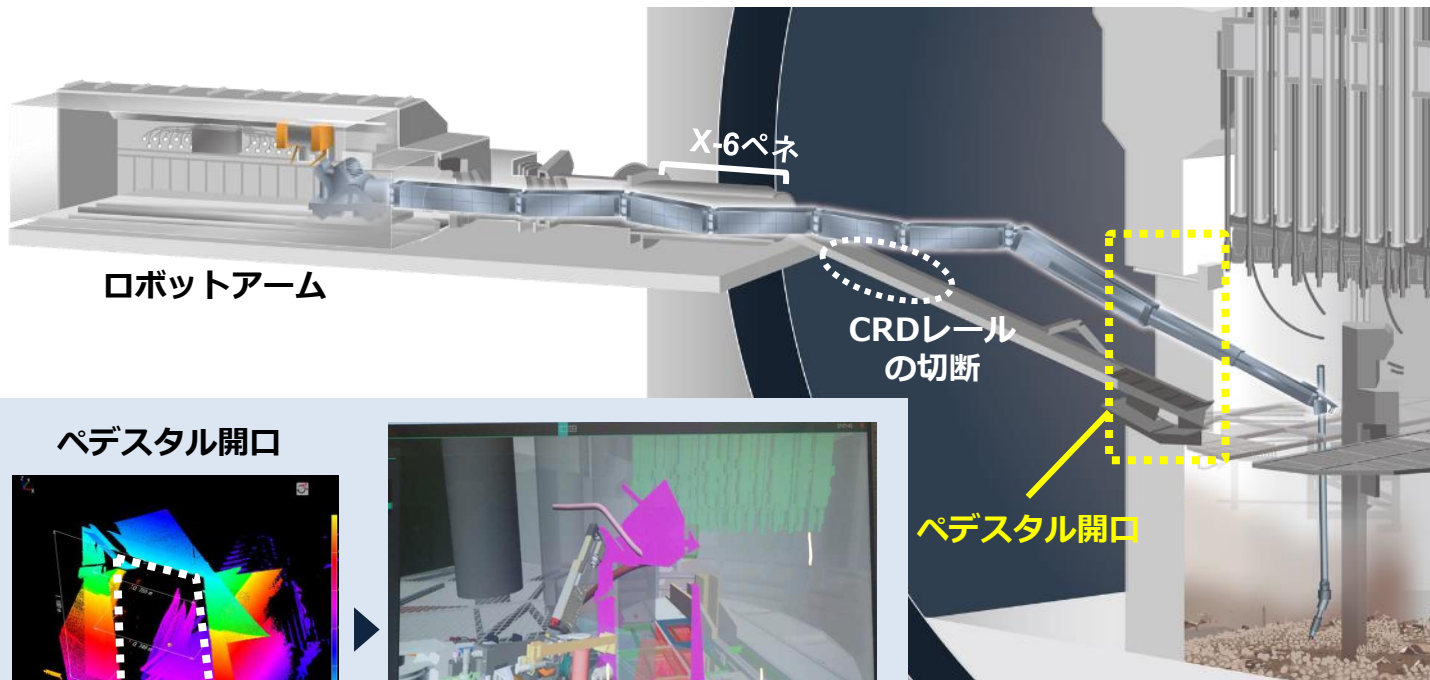
---

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

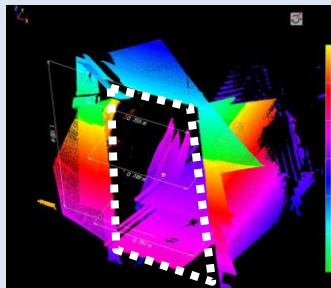
# 1 - 1. PCV内部調査・試験的取り出しの目的

- PCVの貫通孔となるX-6ペネからロボットアームを進入させ、内部調査や試験的取り出しを実施する計画
- ◆ 目的
  - テレスコ式装置より大型のロボットアームを進入させる際に障害となる干渉物を撤去する**アクセスルートの構築**※
  - 段階的に規模を拡大した燃料デブリの取り出しにおける取り出し装置の設計や作業計画の妥当性確認に活用するため、**PCV内部の3次元形状データや映像等を取得**
  - デジタル環境（VR）を活用した**完全遠隔オペレーション作業の実証**や**高線量環境下での長期間使用による装置の実証**

※PCV内干渉物の撤去



ペDESTAL開口



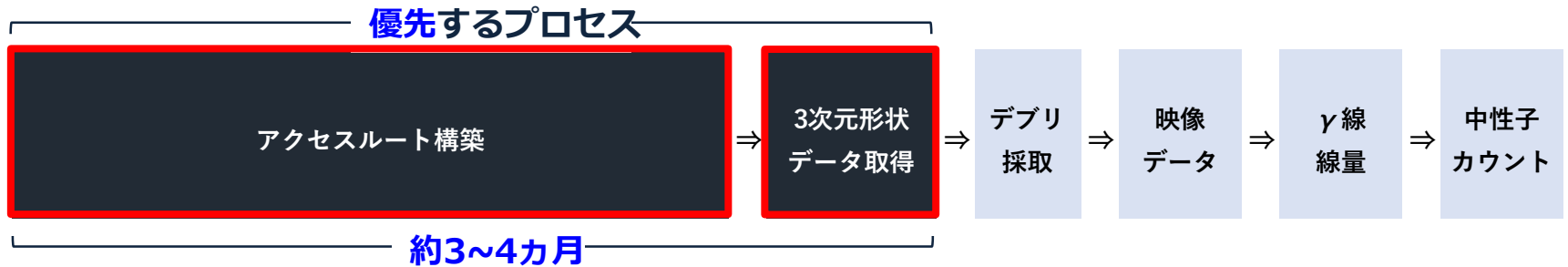
3次元形状データ取得



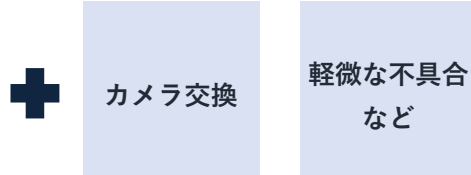
デジタル環境（VR）作成

# 1 - 2. PCV内部調査・試験的取り出しの作業工程

- 作業工程については、**アクセスルート構築**、**3次元形状データ取得**、**デブリ採取**、**その他データの取得**を実施する計画
- この中では、**アクセスルート構築**や的確な装置設計・妥当性検証及びオペレーションの検証・効率化を行うための**ペDESTAL内の3次元形状データ取得**を優先して実施。全工程で**約6カ月のオペレーション**

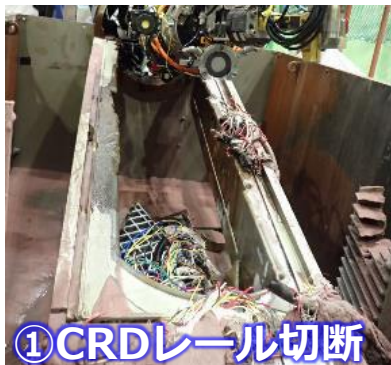
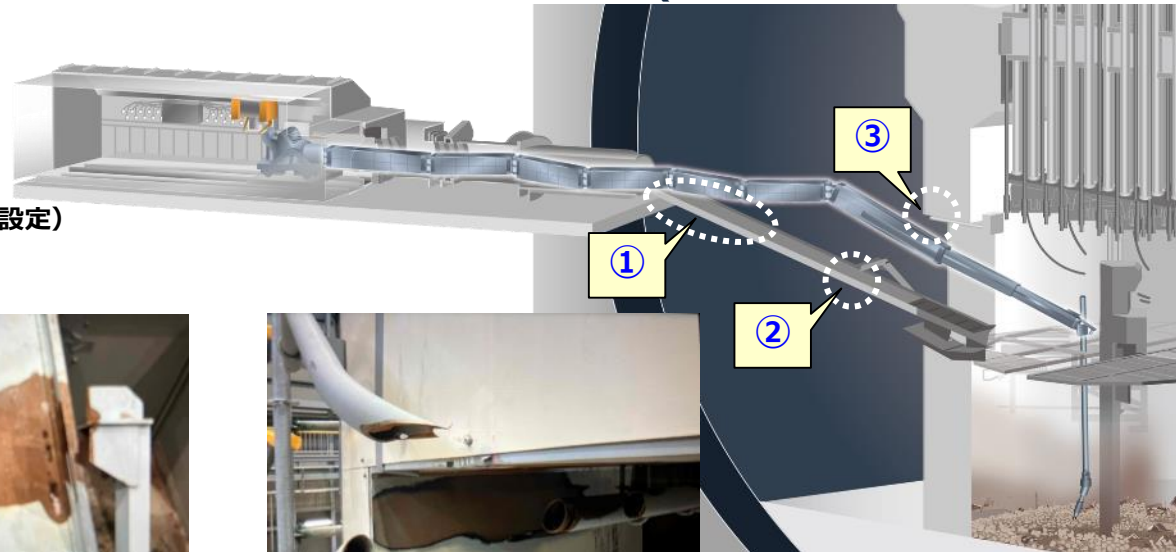


上記の作業ステップ中に、適宜追加で実施



(カメラ交換は照射試験状況からの目安として設定)

## ■ アクセスルート構築(干渉物除去箇所)



## 2 - 1. ロボットアームの試験状況 (性能確認試験項目)

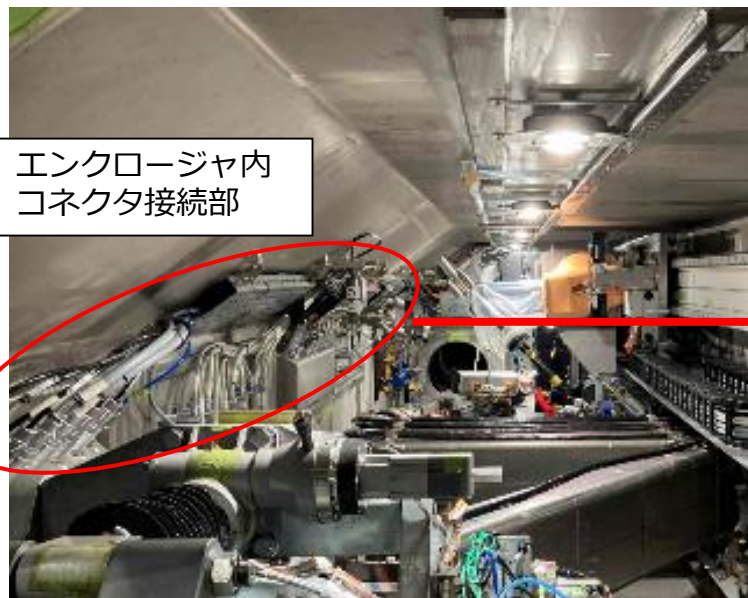
- 楢葉モックアップ施設を用いたロボットアームの性能確認試験が完了

### 性能確認試験項目

試験分類	試験項目	JAEA楢葉
アーム関連	X-6ペネの通過性	完了
	AWJによるX-6ペネ出口の障害物撤去	完了
	各種動作確認（たわみ測定等）	完了
	PCV内部へのアクセス性（ペDESTAL上部および下部へのアクセス）	完了
	PCV内部障害物の撤去（X-6ペネ通過後のPCV内障害物の切断）	完了
双腕マニピュレータ関連	センサ・ツールとアームの接続	完了
	外部ケーブルのアームへの取付/取外し	完了
	センサ・ツールの搬入出	完了
	アーム固定治具の取外し	完了
	アームカメラ/照明の交換	完了
	エンクロージャのカメラの位置変更	完了
	アームの強制引き抜き	完了
組合せワンスルー試験 (アーム+双腕マニピュレータ)	センサ/外部ケーブル、ツール/外部ケーブルのアームへの取付等	完了
	ペDESTAL上部調査（センサ、ワンド搭載）	完了
	ペDESTAL下部調査（センサ、ワンド搭載）、燃料デブリ採取	完了
	アクセスルート構築（AWJツール搭載し、障害物撤去）	完了
全体点検	全体点検（メンテナンス）	完了
組合せ検証試験	全体点検（メンテナンス）後の動作確認	完了

## 2-2. ロボットアームの試験状況 (防水試験の状況)

- テレスコ式装置による作業時のエンクロージャ内の結露状況等を考慮し、結露対策の確認を検証
- 検証試験の最終項目として、エンクロージャ内に水を噴霧し防水試験を実施したところ、通信エラーが発生
- 調査の結果、当該通信エラーはコネクタ内部への浸水が原因であることを確認したことから、防水性を高めるためコーキング処理を実施
- コーキング処理後に改めて検証試験を行い、防水対策の有効性を確認



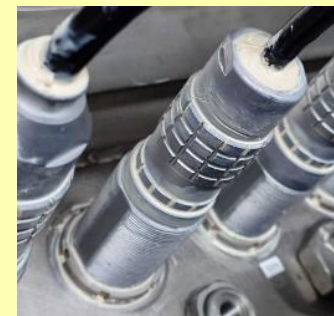
エンクロージャ内  
コネクタ接続部

エンクロージャ内部

※エンクロージャ後方から撮影



コーキング処理前



コーキング処理後

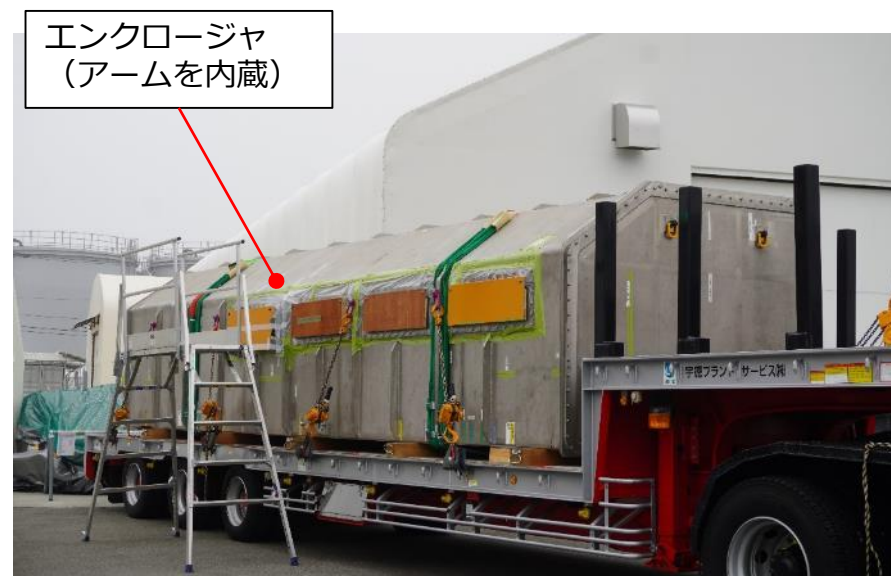
コネクタ状況

### 3-1. ロボットアームの設置状況 (福島第一原子力発電所への搬送)

- 4月7日に2号機PCV内部調査および燃料デブリの試験的取り出し作業で使用するロボットアームについて、JAEA楡葉遠隔技術開発センターから福島第一原子力発電所構内の保管場所に搬送を実施
- 構内保管場所に搬送し、搬送後の装置の状態確認等を実施。また、ロボットアームの搬送以降、付帯設備の搬送も実施



JAEA楡葉遠隔技術開発センターからの搬送



福島第一原子力発電所構内に到着

### 3-2. ロボットアームの設置状況 (2号機原子炉建屋内への搬入) 撤去

4月21日に2号機原子炉建屋内へロボットアームを搬入し、据付作業を実施中。



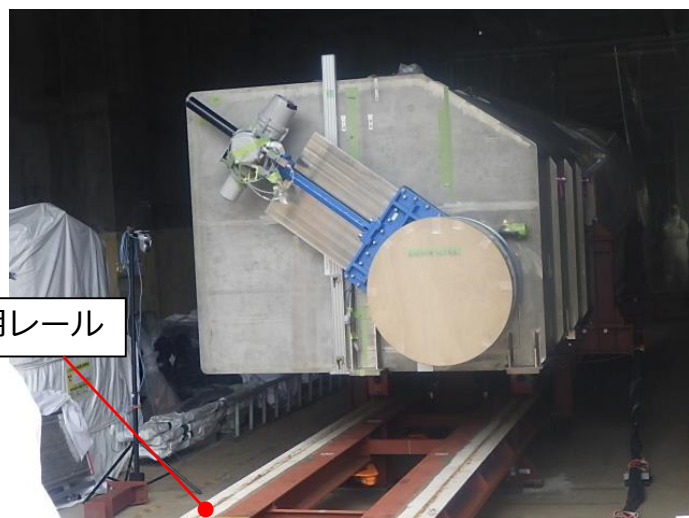
ロボットアーム

構内保管場所から2号機原子炉建屋に向けて搬送



2号機原子炉建屋

2号機原子炉建屋内に搬入



搬送用レール

2号機原子炉建屋内に搬入後



【運搬作業モックアップ時】※建屋内(模擬)から撮影

## 4. 工程

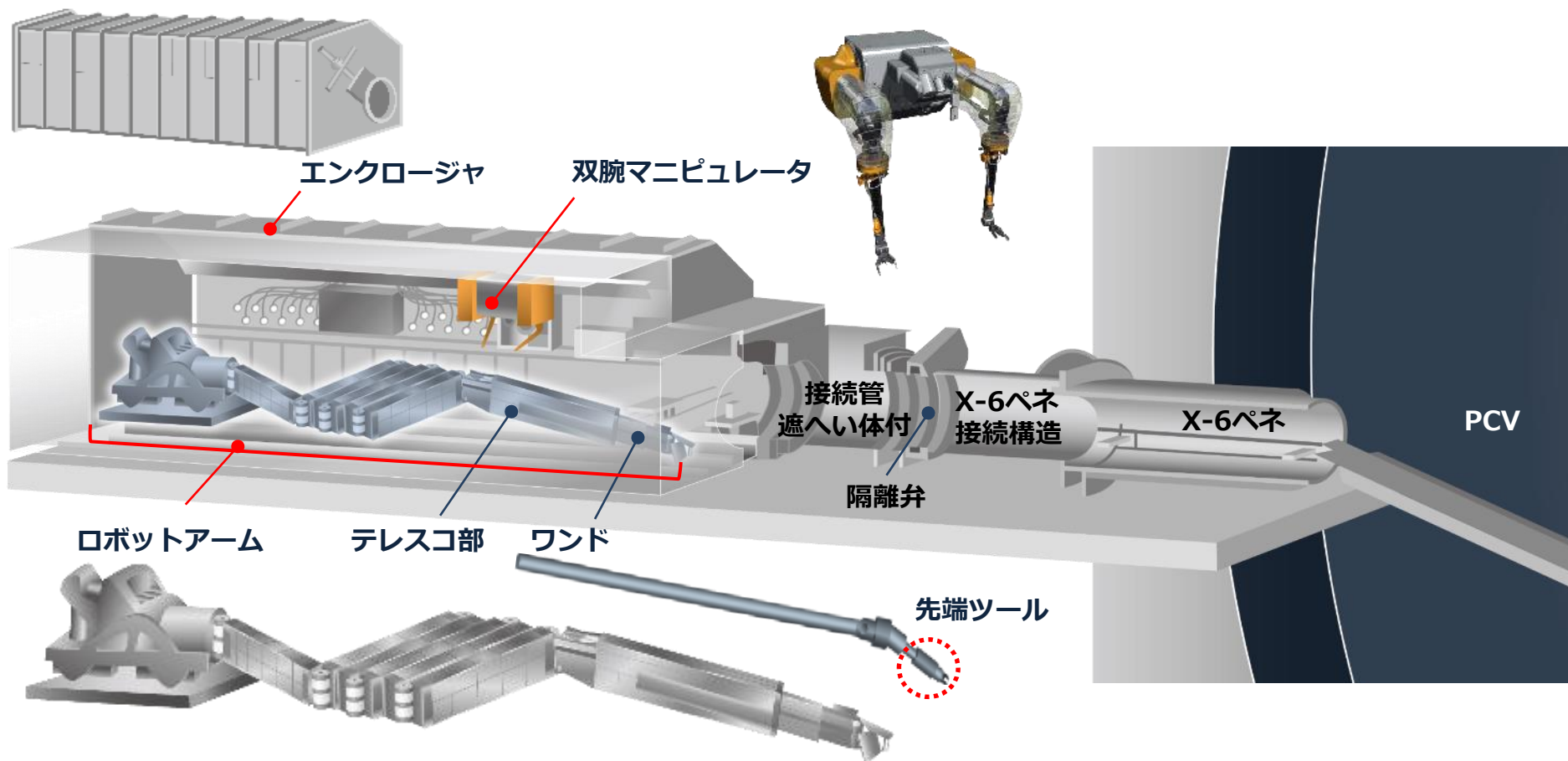
- 現地作業においては、大型装置の完全遠隔オペレーションであり、難易度の高い作業となることから、リスクを想定しモックアップ施設で一連のメンテナンスを実施
- カメラ変更に伴う視認性の確認、マニピュレータによるカメラ交換、非常時を想定したアーム回収操作の訓練等の検証試験を実施。また、テレスコ式装置の事案を踏まえて、ロボットアーム及び付帯設備の据付作業について、模擬環境での作業訓練を実施
- 検証試験が完了したことから、ロボットアームを1Fへ搬送実施。その後、2号機原子炉建屋への搬入を行い、建屋内搬送作業を実施
- 今後3～4ヵ月かけて装置の据付作業を行い、PCV内部調査・デブリ採取の着手は、2026年夏頃の予定

		2026年度			
		第1Q	第2Q	第3Q	第4Q
ロボットアーム	ワンスルー試験・試験結果に応じた必要な追加開発や点検・保守等				
	福島第一原子力発電所への搬送				
	設置準備等・アクセスルート構築				
	内部調査・デブリ採取				

: これまでの実績 : 開始時期と終了時期は精査中

## 参考. ロボットアームの構造

- PCVバウンダリを確保する**エンクロージャ**内に、**ロボットアーム**及び**双腕マニピュレータ**を格納
- 双腕マニピュレータは、**ロボットアームの先端治具の交換**や**カメラの交換等のメンテナンス**、**採取した燃料デブリの容器への収納**を実施。また、ロボットアームには先端ツールを取り付ける**ワンド**を搭載



●ロボットアーム：全長 約22 m (ワンドを除くと約18m) /重さ 4.6t

●エンクロージャ：大きさ 約2.4m×約8.8m×高さ約2.0m/重さ 約30t (アーム・双腕マニピュレータ等を含む)

## 参考. ロボットアームの動作

- ロボットアームをエンクロージャからPCV側へ進展させ、X-6ペネを通してPCV内へ進入。その後、テレスコ部を下降及び延伸させワンドを立ち上げ、ペDESTAL底部へアプローチする



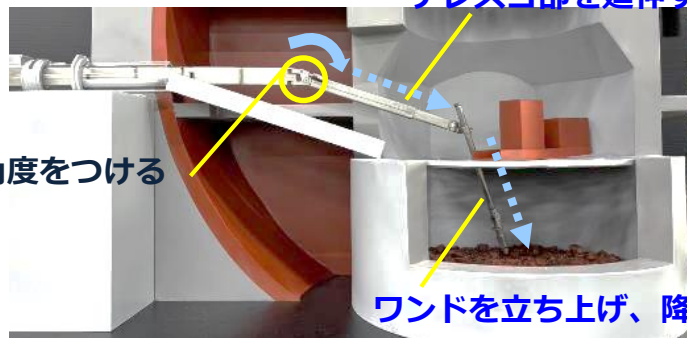
ロボットアームがエンクロージャに格納されている

ロボットアームを延伸させ、アームをX-6ペネからPCV内へ進入させる



隔離弁を「開」 X-6ペネ

テレスコ部を延伸する



チルト機構で角度をつける

ワンドを立ち上げ、降ろす



X-6ペネ

ロボットアームがX-6ペネを通過する際の隙間  
約10~20mm

ペDESTAL

# 参考. ロボットアームの遠隔操作

- 位置調整等を人が現場で直接操作するテレスコ式装置とは異なり、本プロジェクトで使用するロボットアームは、実寸大の配管等（X-6ペネ模擬体等）を用いた**アクセス性検証を重ねたうえで作成したプログラムに基づいて操作**。予め周辺構造物との干渉が生じないことを確認した**検証済みのプログラム**を使用することで、**作業の再現性と安全性を確保した遠隔オペレーションを実現**

## ロボットアーム操作

### 動作プログラムによる遠隔操作



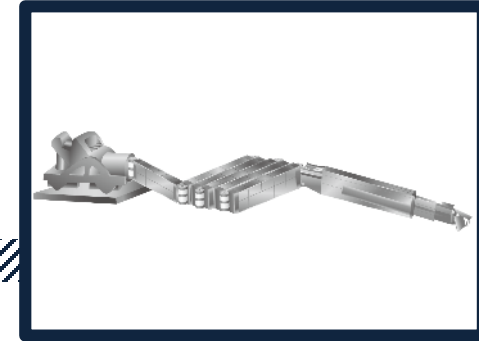
## 制御システム (プログラム)



## VR



## ロボットアーム

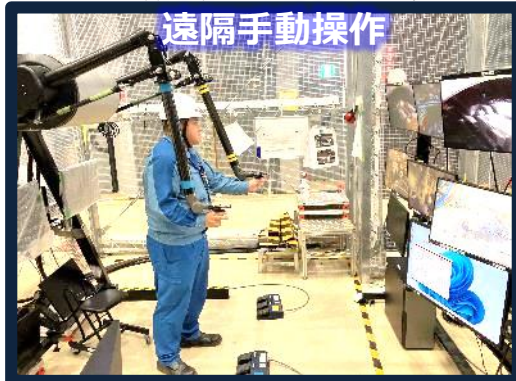


アームの各関節の角度や動作速度、プログラムの内容等を確認しながら、マウス操作でアーム動作させる。また、カメラ映像に加え3次元形状データを反映した仮想空間（VR）上で周辺の構造物との位置関係を確認

- ロボットアームのワンドに装着する先端ツールは複数あり、作業内容に応じて交換。その**先端ツールの交換はエンクロージャ内の双腕マニピュレータを遠隔で手動操作し実施**

## 双腕マニピュレータ

### 遠隔手動操作



遠隔操作室

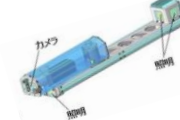
### <先端ツール>



切断ツール



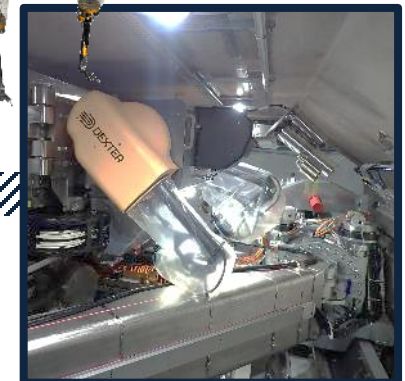
3次元形状データ



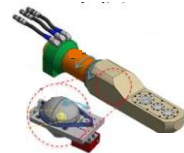
映像データ



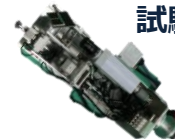
## 双腕マニピュレータ



エンクロージャ内



ガンマ線量



金ブラシ型

### 試験的取り出し

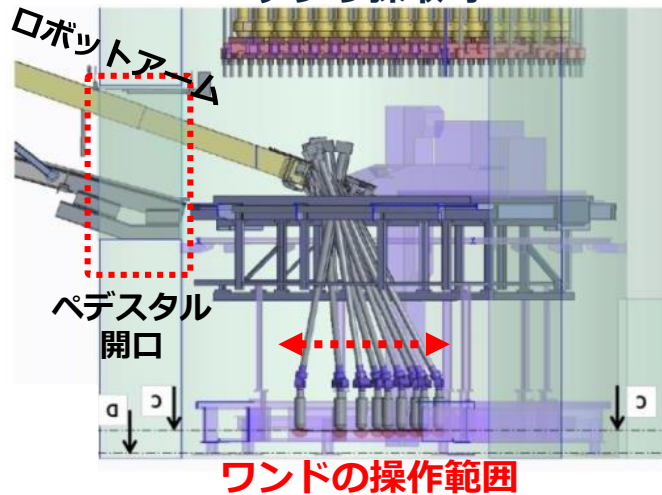


真空容器型

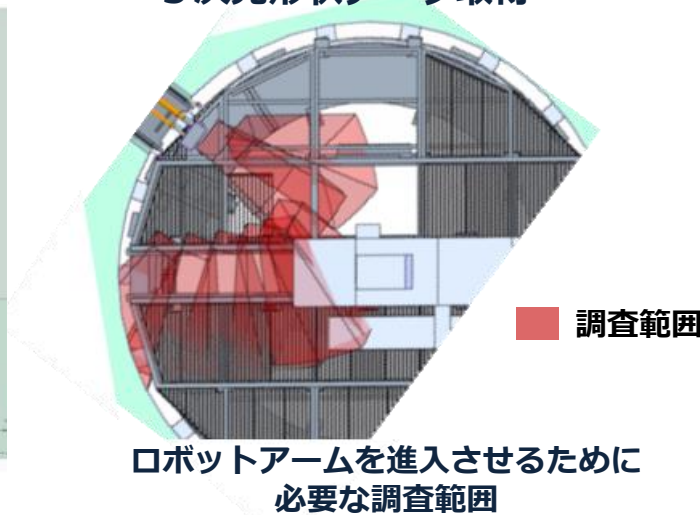
## 参考. ロボットアームのアクセス範囲と運用方針

- ロボットアームはテレスコ式装置に比べ、**PCV内の広い範囲にアクセスが可能**
- 数種類の先端ツールをワンドに装着し干渉物の除去作業やPCV内部調査を行う計画

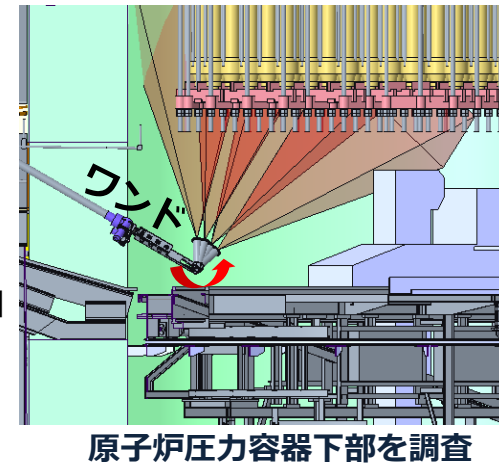
デブリ採取時



3次元形状データ取得



カメラ調査

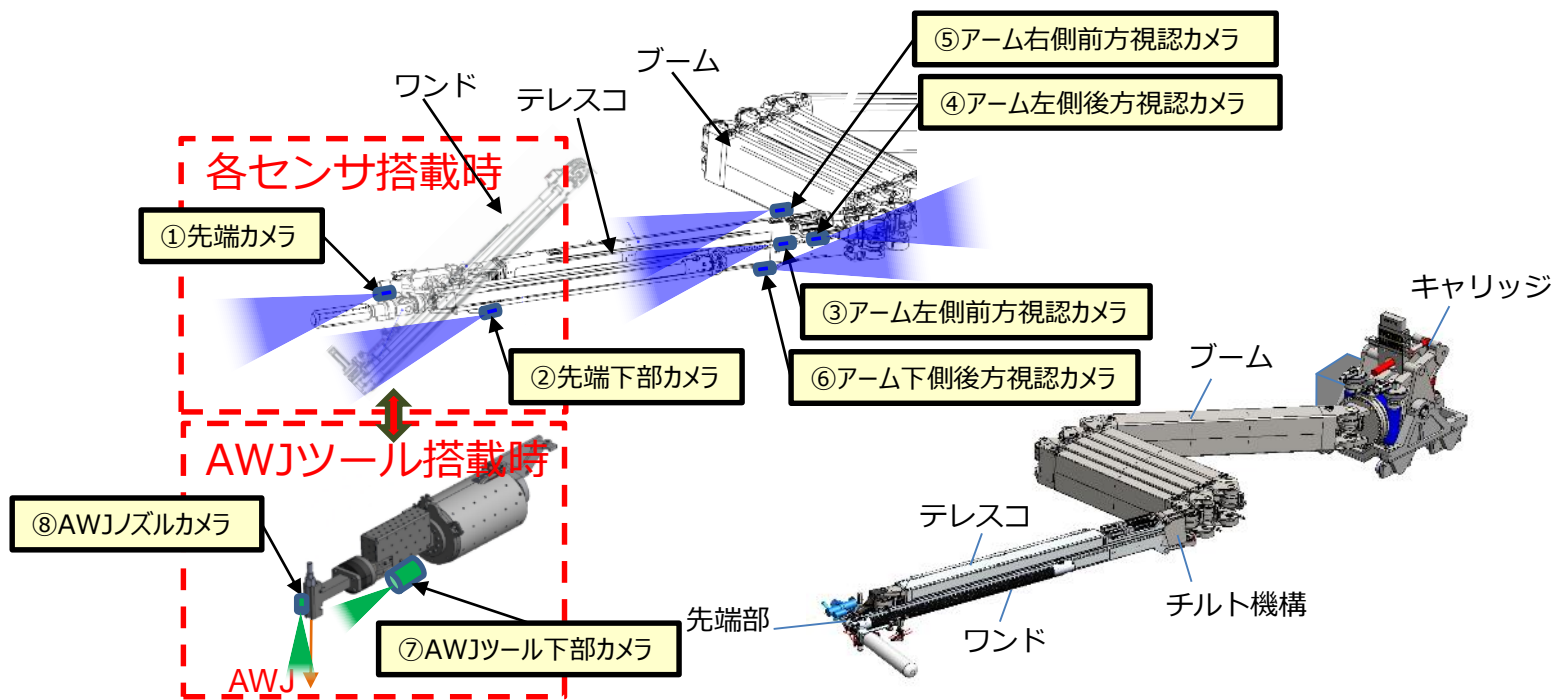


- 現地作業への適用に向けてリスク評価を行い、**劣化による故障リスクの低減を目的に構成部品のメンテナンスを実施**
- また、**ロボットアーム各関節の電動機の電流値の監視等の予兆管理**を導入し、**異常の傾向を検知**することで、故障発生前にエンクロージャ内に回収し動作確認等を行い作業を進める計画



具体的には「アーム」や「双腕マニピュレータ」の電動機の電流値や線間抵抗値を監視し、異常を検知

- テレスコ式装置のカメラ不具合事案を踏まえて、**ロボットアーム搭載カメラの照射試験を実施**
- メーカー仕様通りの耐放射線性を確認できないものを確認。また、カメラは予備機が入手不可のため、現地作業にて高い累積放射線量が必要となるカメラについては、**当社作業において使用実績のあるカメラへ変更を実施**
- **変更カメラについては、メーカー仕様通りの耐放射線性を確認。但し、耐放射線性が現地作業の計画線量よりも低いため、マニピュレータでの遠隔操作により適宜交換を行い、オペレーションを継続する計画**
- 現在、モックアップ施設で、カメラ変更に伴う視認性の確認、マニピュレータによるカメラ交換等の追加検証試験等を実施中
- なお、検証試験において、**アーム搭載カメラが全台停止した場合においても、制御プログラムやVRを使用し、エンクロージャにアームを回収できることを確認**



ロボットアーム搭載カメラの状況

## 参考. 主な想定リスクと対策の代表例

- 主な想定リスクとして、ロボットアームの主要な構成要素であるアーム、ワンド、双腕マニピュレータ、カメラにおける故障と予防策、故障発生時の対応は以下の通り
- **ロボットアームが動作不良となった場合はエンクロージャへ回収し、アームの動作確認等の対応を実施**

### <主な想定リスクと対策の代表例>

故障	予防策	故障発生時の対応
アームの関節部の電動機が故障	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 部品の交換等のメンテナンスを行い、組立後は動作確認を実施</li> <li>・ 現地作業時は予兆管理を行い不具合の早期検知を行う。</li> </ul>	<p>現地で遠隔交換不可の部品についてメンテナンスを実施しリスクを低減</p> <p>予兆管理で検知した状況に応じて対応</p> <p>アームが動作不良となった場合は回収し、動作や制御系の確認等の対応を行う</p>
アームの先端部（ワンド）の電動機が故障	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 作業体制を見直し、日々の作業時間を拡大することでPCV内滞在時間を低減（累積線量を低減）</li> </ul>	<p>アーム先端部が動作不良となった場合は先端部の切り離しを行い、アームを回収（調査の続行は不可）</p>
マニピュレータ制御の通信エラー	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ アーム動作不良時の回収方法、マニピュレータ交換方法の検証実施</li> </ul>	<p>マニピュレータ制御系のエラー状況を確認し、リセット装置または電源On-Off実施</p>
マニピュレータの電動機の故障	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ PCV内に滞在する際は、万一の場合の回収を容易にするためPCV内でアームを真っすぐに伸ばした姿勢で待機</li> </ul>	<p>マニピュレータの交換を検討（長期間必要）</p>
アームの動作不良+マニピュレータ故障	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 事前に照射試験を行い、耐放射線性の実力値を確認</li> </ul>	<p>アーム回収不可及びマニピュレータの遠隔操作不可の場合、アームを切断し回収を検討（長期間必要）</p>
アーム搭載カメラの映像が映らない	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ カメラ映像停止時の回収方法の検証</li> <li>・ カメラ予備品の確保</li> </ul>	<p>確実なオペレーションが困難と判断した場合、アームをエンクロージャへ回収し、カメラを交換</p> <p>アーム搭載カメラが全台映像停止した場合でもエンクロージャへ回収できることを確認</p>

## 参考. 想定リスクと対策の例

- **アームが動作不良となった場合は、エンクロージャ内に回収し、動作や制御系の確認等の対応を実施**

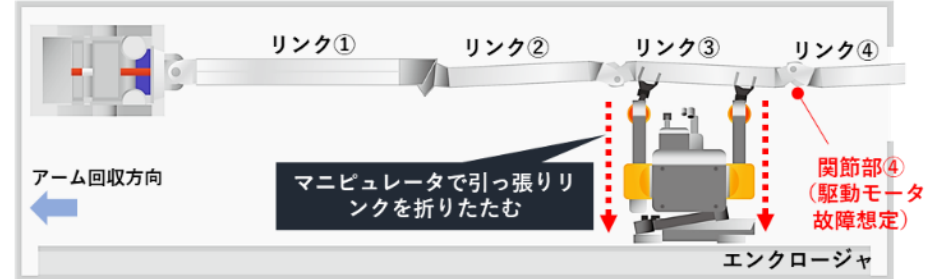
- 内部調査中のアームの駆動部(モータ)の故障を想定し、アームの強制引き抜き(非常時回収)試験を実施

### キャリッジ部(前後駆動モータ)故障を想定した非常時回収試験



- 双腕マニピュレータにより電動工具を使用して故障モータを強制駆動しキャリッジ部を後退させてアームを回収
- **エンクロージャ内へのアーム回収が可能な見込みが得られたことを確認**

### リンク部(関節部④軸駆動モータ)故障を想定した非常時回収試験



- リンク④ (関節部) のクラッチを遠隔操作で解除し、リンク④以外の健全な軸の遠隔操作及び双腕マニピュレータによるリンク部の引き込み (折りたたみ) により **エンクロージャ内へのアーム回収が可能な見込みが得られたことを確認**

## 参考. 想定リスクと対策

- テレスコ式装置のパイプ順番間違いの教訓を踏まえ、本調査の準備段階となる**装置の運搬据付作業のモックアップ**を行い**作業員の習熟訓練を実施**



エンクロージャの搬送



付帯設備の搬送



ケーブルラックの設置



ケーブルの敷設

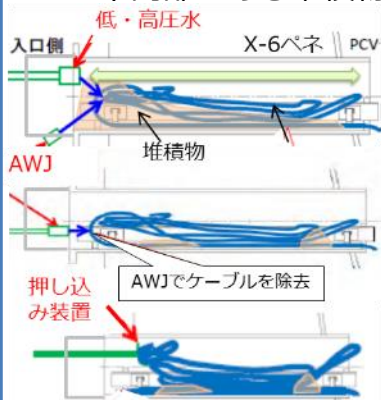
# 試験的取り出し作業（内部調査・デブリ採取）の主なステップ

## 1. 隔離部屋設置

## 2. X-6ペネハッチ開放

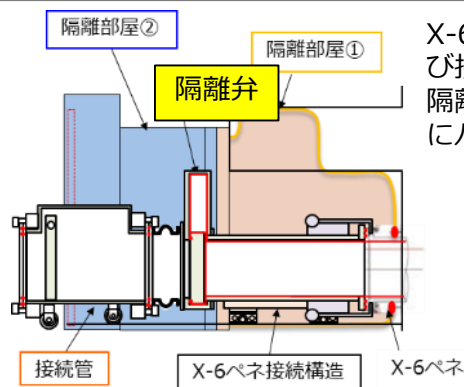
## 3. X-6ペネ内堆積物除去

X-6ペネ内部にある堆積物・ケーブル類を除去する



- 【低・高圧水】で堆積物の押し込み
- 【AWJ】でケーブル除去
- 【押し込み装置】でケーブルを押し込み

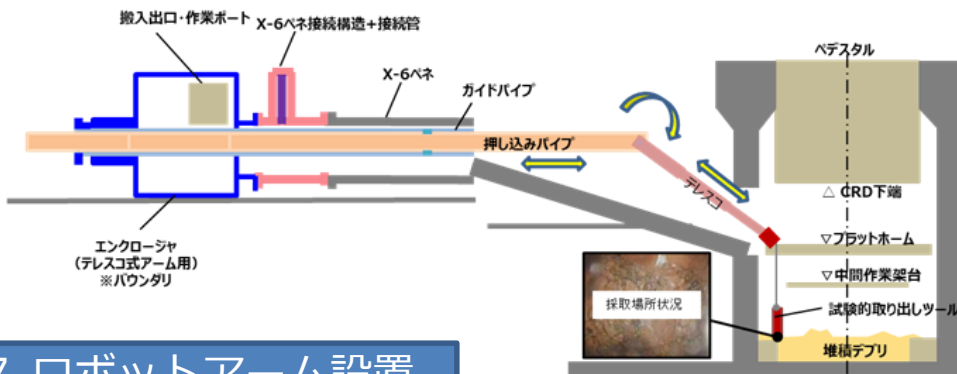
## 4. X-6ペネ接続構造及び接続管設置



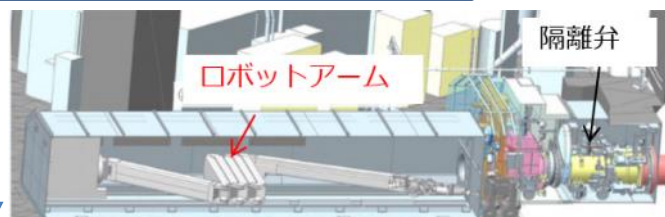
X-6ペネに接続構造及び接続管を取り付け、隔離部屋から接続構造にバウンダリを変更

## 5. テレスコ式装置設置

## 6. 試験的取り出し作業（テレスコ式装置によるデブリ採取）



## 7. ロボットアーム設置

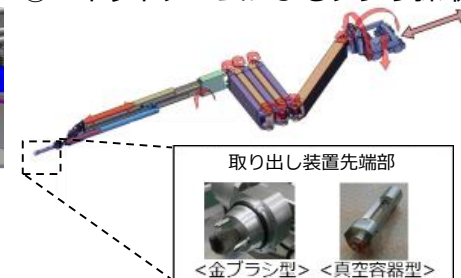


## 8. ロボットアームによる内部調査・デブリ採取

### ①内部調査



### ②ロボットアームによるデブリ採取



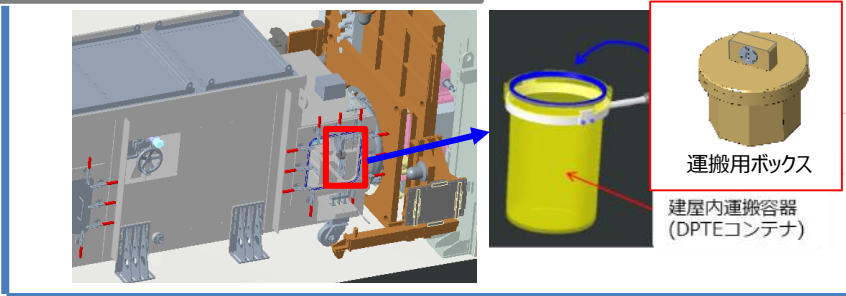
(注記)

- ・ 隔離弁：PCV内/外を仕切るために設置した弁
- ・ AWJ（アブレシブウォータージェット）：高圧水に研磨材（アブレシブ）を混合し、切削性を向上させた加工機

# 試験的取り出し作業（内部調査・デブリ採取）の主なステップ

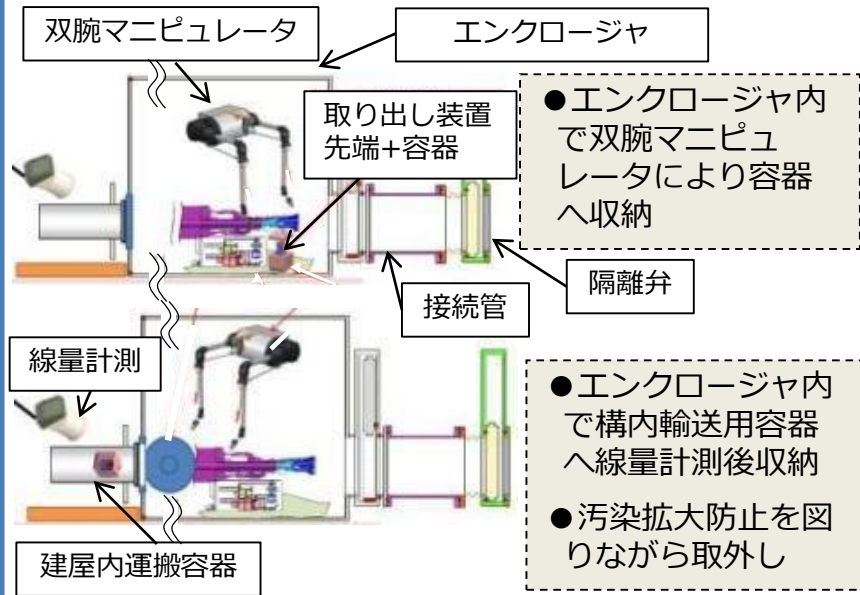
↓(前スライド ステップ6より)

## 9-1. 燃料デブリの収納



↓(前スライド ステップ8より)

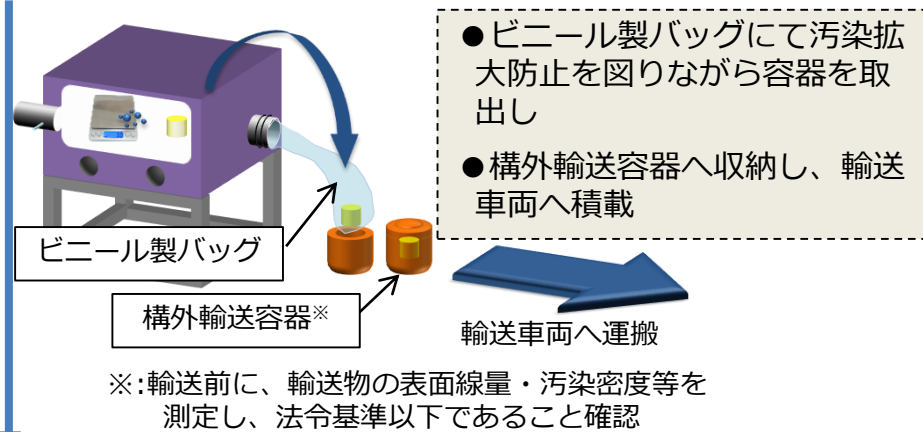
## 9-2. 燃料デブリ回収装置先端部の収納 構内輸送用容器へ収納・線量計測



## 10. グローブボックス受入・計量



## 11. 容器の取出し・輸送容器へ収納・搬出



## 12. 構外輸送及び構外分析

(注記)

● DPTEコンテナ : Double Porte pour Transfert Etancheの略  
コンテナの蓋とグローブボックスのダブルドアが一体となって開閉することで、密閉を維持しながら物を移送することが可能なコンテナ