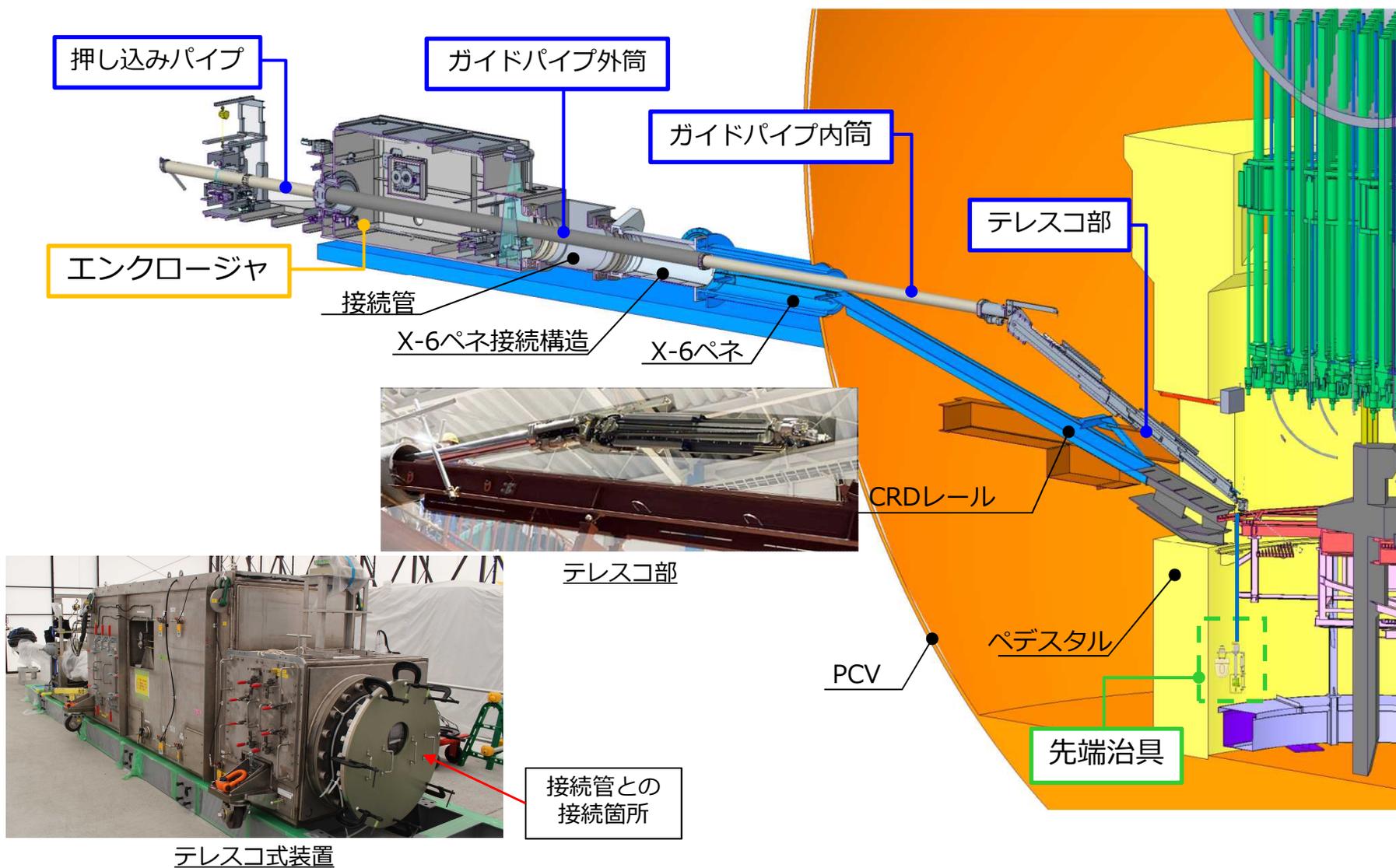


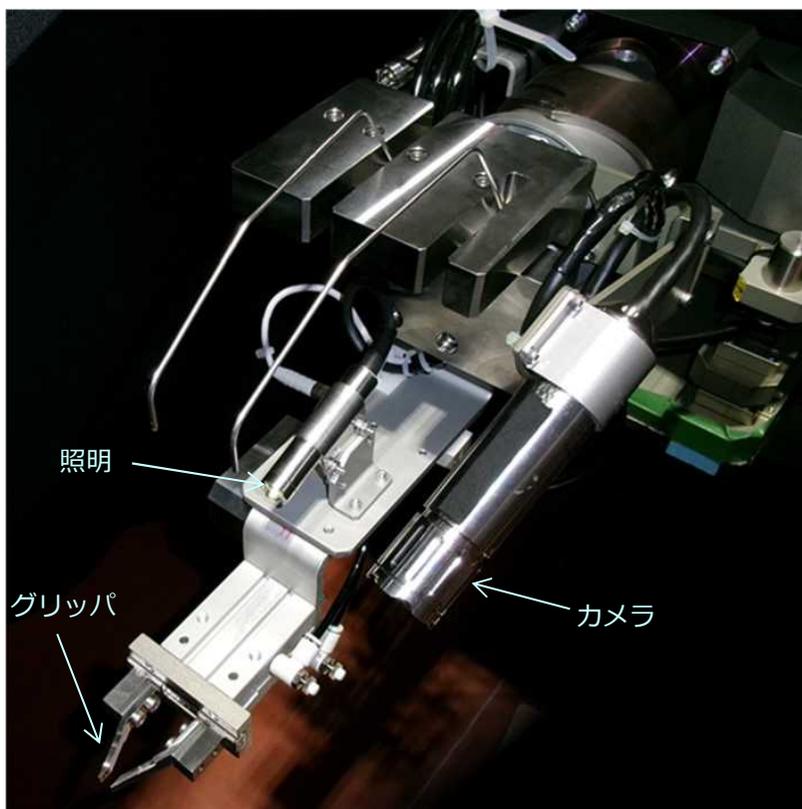
# テレスコ式試験的取り出し装置によるデブリ採取

- テレスコ式装置は、X-6ペネからPCV内にアクセスし、燃料デブリの試験的取り出しを行う装置
- エンクロージャは、接続管に接続することで試験的取り出し時におけるPCVバウンダリの機能を有する

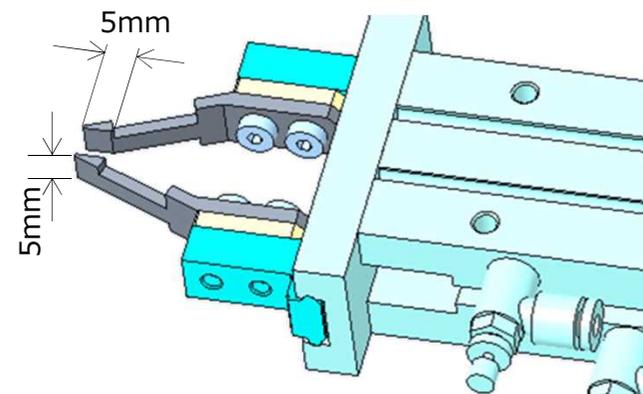


## 【参考】テレスコ式試験的取り出し装置によるデブリ採取

- テレスコ式装置による試験的取り出しに使用する先端治具については、グリッパ型を選定
- 先端治具のカメラを用いて、採取する燃料デブリの大きさを判定



グリッパ型



サイズを把握するためのグリッパ爪  
(グリッパ型)



球体と立方体の模擬デブリを把持したカメラ映像  
(グリッパ型)

# 【参考】現地準備作業状況

## 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

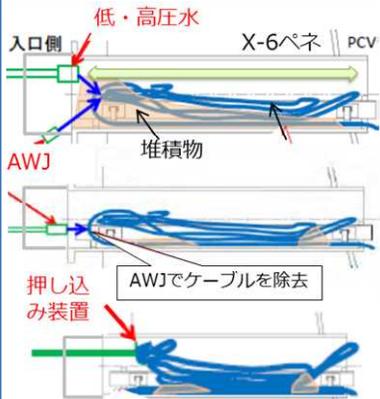


### 1. 隔離部屋設置

### 2. X-6ペネハッチ開放

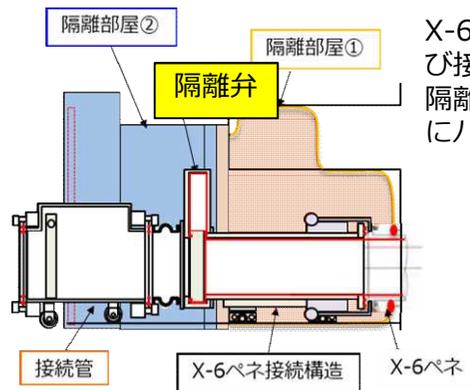
### 3. X-6ペネ内堆積物除去

X-6ペネ内部にある堆積物・ケーブル類を除去する



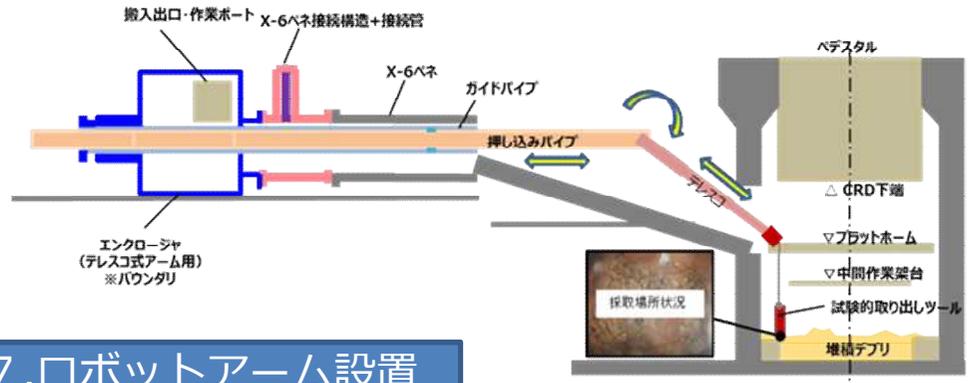
- 【低・高圧水】で堆積物の押し込み
- 【AWJ】でケーブル除去
- 【押し込み装置】でケーブルを押し込み

### 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

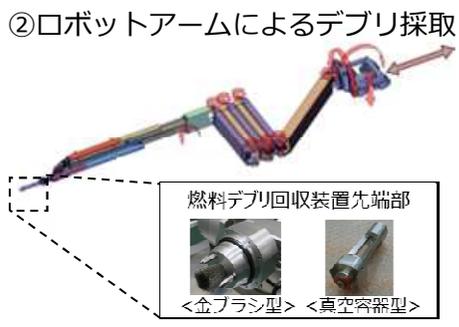
### 5. テレスコ式装置設置 6. 試験的取り出し作業（テレスコ式装置によるデブリ採取）



### 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



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

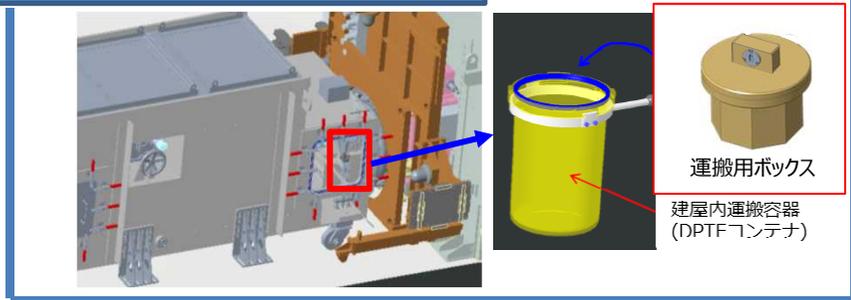
# 【参考】現地準備作業状況

## 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



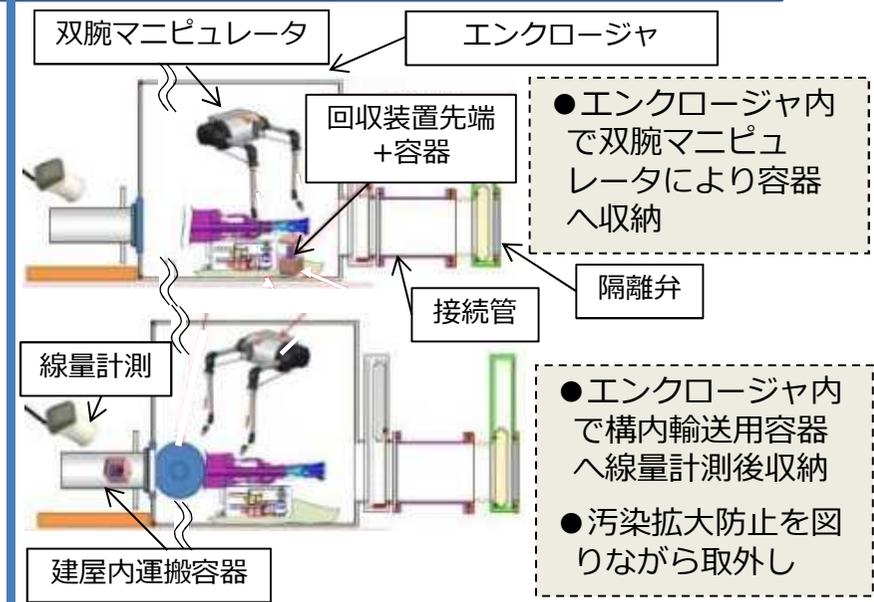
↓(前スライド ステップ6より)

### 9-1. 燃料デブリの収納



↓(前スライド ステップ8より)

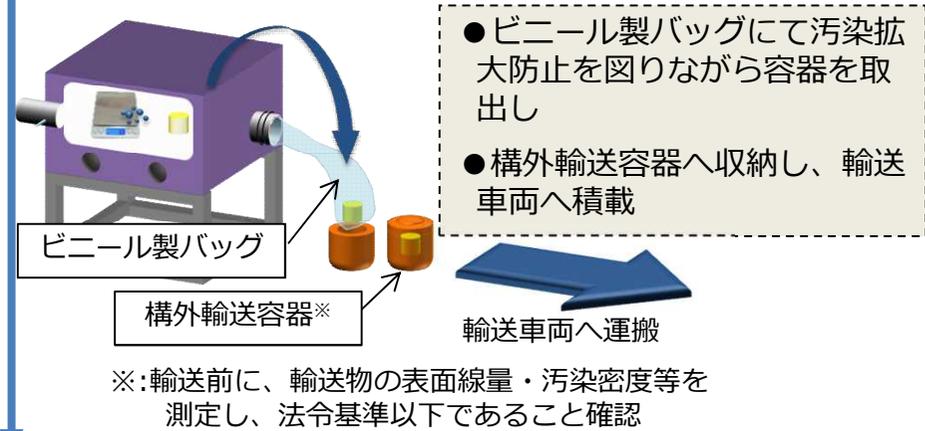
### 9-2. 燃料デブリ回収装置先端部の収納 構内輸送用容器へ収納・線量計測



### 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)  
・DPTF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