

政府・東京電力中長期対策会議 研究開発推進本部 第9回会合 議事概要(案)

日 時: 平成24年9月24日(月) 11:50~12:20

場 所: 東京電力 本店 本館1201会議室

出席者: 中塚副大臣(内閣府)

【副本部長】園田政務官(内閣府), 神本政務官(文科省)

【構成員】中西委員(経産省), 相澤委員(東電), 大竹委員(文科省), 上塚委員(JAEA),
金山委員(産総研), 岡村委員(東芝), 丸委員(日立), 横山委員(電中研), 浅間
委員(東大), 井上委員(電中研), 田中委員(東大)

【オブザーバー】平井部長(電事連)

議 事:

1. ご挨拶

(園田大臣政務官)

- ・ 研究開発については、関連する箇所と協力しながらしっかりと取組み、進捗していることを、本会合等を通じ外部に向けて発信していくことが重要であり、その点について留意いただくようお願いしたい。

2. 個別研究開発プロジェクトの進捗状況について

―「模擬デブリを用いた特性の把握、デブリ処置技術の開発」の進捗状況概要
資料2に基づき、日本原子力研究開発機構(JAEA)より説明。

- ・ これまで概ね計画通りに進捗。
- ・ H24 下期は引き続き、デブリの機械的特性等把握のための模擬デブリ作製条件の検討や、デブリ取出しから短期保管までの処置シナリオ検討に向けた技術的要件の整理、既存処理技術の適用性検討等を進めていく予定。(JAEA)
- ・ 模擬デブリを考えるときには、急冷時の反応や、デブリの到達温度、酸素の分圧等、物性への影響が考えられるものについてマトリックス化し、データを取るような方が良い。(田中委員, 井上委員)
→拝承。(JAEA)
→H25 年度以降の実施内容については、今後 WT 内等で検討、決定したい。(エネ庁)

3. 個別研究開発プロジェクトの進捗状況について

―遠隔技術タスクフォースでの技術検討状況について

―NEDO 災害無人化システムについて

資料3-1、3-2に基づき、東京電力、プラントメーカー(日立)より説明。

- ・ 「遠隔技術タスクフォース」では、具体的に 1, 2 号 原子炉建屋 屋上階の調査のための技術、S/C 内水位測定・水中遊泳ロボット用共通基盤技術を対象に検討を進めている。今後、学会横断的組織「ROBOTAD」との連携等、国内外の叡智を更に結集するように取組む。(東電)

- ・ 「NEDO 災害無人化システム」は、メーカー、大学が連携し、災害現場での遠隔移動機構等の活用を目指したプロジェクトである。これらの開発成果について、1F のサポートとしての活用も検討している。(プラントメーカー)
- NEDO はあくまで一般災害をターゲットとしているが、1F でも導入し得るものを開発することを念頭においている。H25 年 2 月末に完成予定。(浅間教授)
- いずれ重要なプロジェクトなので、更なる叡智の結集をしながら進めていきたい。(エネ庁)

4. 東京電力(株)福島第一原子力発電所の廃止措置等に向けた機器・装置開発等に係る福島県内企業等を主な対象とした技術エントリー募集結果概要

資料4に基づき、事務局(エネ庁)より説明。

- ・ 8/7~9/14 まで、福島県内企業等からの技術募集を行い、45件、37社からのエントリーがあった。今後技術情報について、研究開発推進本部と情報共有し、データベース化してウェブ上の公開を予定。(エネ庁)

5. その他

- ・ 次回の会合は以下の日程で開催予定。
平成24年10月22日(月)11時00分頃～ (運営会議終了後)

以上