

表9.1.1-1 要因分析表

発生事象	想定事象	要因1	要因2	要因3	確認方法	確認結果	No.
吊り荷重急減	IVTM 落下	卷上機構異常	ワイヤー破断 ロードセル取付ナット分離 ECモータ故障	ロードセル荷重 ワイヤーロープ現場調査 ロードセル荷重 ロードセル現場調査 ストローク指示値	・8月26日の荷重チャートにてロードセル荷重がゼロでは無いことを確認した。 ・現場分解調査により、ワイヤーロープに破断がおきていなことを確認した。	x	1
		AHMグリッパ異常	爪が閉じた 爪が外れた 爪が壊れた	つかみLSの確認 爪開閉ロッドの誤動作 爪位置の外観調査 分解調査による確認 爪の外観調査 爪の外観調査 爪の外観調査 爪の外観調査	・工場調査にてLSの動作確認を実施し、異常が無いことを確認した。 ・現場分解調査の結果、爪開閉ロッドの位置は正常なつかみ位置にあるため誤動作ではないことを確認した。	x	4
		グリッパ爪つかみ不完全(爪 先端引っかかり部に乗り上げ、爪が開ききっていない)	つかみ位置 LS位置不良 つかみ位置ランプ誤点灯 パワーシリンダの接続ピン破損 爪開閉ロッドの回転 つかみ時の芯ずれ 上記以外の原因で爪が十分開いていなかった	爪の開閉寸法確認 (調整記録確認含む) LSの経年劣化 LS設定位置不良 LS取付ねじの緩み LS取付けロッドの変形 つかみ判定LSロジック確認 (ECWD確認) U字金具の緩み 各部の画面寸法確認 爪開閉ロッドの磨耗、へこみ	・平成15年6月のパワーシリンダ交換時の爪開閉記録は正規の開閉寸法となっており問題無いことを確認した。 ・平成20年1月の点検時の爪開閉記録は正規の開閉寸法となっており問題無いことを確認した。 ・工場調査で分解時にLS動作確認を行い、異常が無いことを確認した。 ・工場調査によりパワーシリンダ単体でLS設定位置を確認し異常がないことを確認した。 ・工場調査により、LS取付ねじがエボキシで固定され、緩みがないことを確認した。 ・工場調査により、LS取付けロッドが変形していないことを確認した。 ・LSに信号のA接点の単純なANDロジックのため、LS動作しない限り、リレーに電圧印加され、ランプ誤点灯や他信号誤認成立しないことを確認した。 ・現場分解調査により、パワーシリンダ接続ピンの外観を確認し、ピンが破損していないことを確認した。 ・現場分解調査により、U字金具に緩みがあることを確認した。 △・爪開閉ロッドの回転がIVTM落下を生じた要因である可能性があるため、表9.1.1-2で爪開閉ロッド回転に着目した要因分析を参照。 ・つかみの芯ずれは最大で2mm程度であり、爪が正規寸法に開いていた場合、爪がつかみ不完全の状態になることが無いことを確認した。 ・工場調査にて寸法を測定した結果、爪がH／H内径寸法よりも小さなような爪開閉ロッドの磨耗、へこみは観察されなかつた。	x	11
		IVTM ハンドリングヘッド(H/H)異常	爪先端引っかかり部破損 H/H取り付けボルト部 分離	IVTM 上部外観調査 IVTM 上部外観調査 (グリッパ部へのH/H部品が残存確認)	・ファイバースコープによる上面の観察では、特に異常は確認されていない。 ・H/H上部をペリスコープにて確認し、異常が無かつた。	x	21
		グリッパ爪「はなし」信号誤出力	モータ誤動作 PB誤操作 リレー誤動作 ブレーキ誤動作 制御装置故障	PB誤操作/ブレーキ誤動作除外、下記2つ要因(リレー誤動作、制御装置故障)に帰着する。 ・作業者のヒヤリング ・制御装置選択COS選択状態 ・リレー接点使用方法 ・つかみランプ点灯状態 ブレーキ動作状態(励磁、無励磁) つかみランプ点灯状態	・モータ駆動用コンタクタ動作必要で、単体誤動作はない。PB誤操作/ブレーキ誤動作除く、以下2つの要因(リレー誤動作、制御装置故障)に帰着する。 ・現場分解調査により爪開閉ロッドが所定の上下位置にあることを確認した。 ・制御装置『使用』に置いていないと、吊り不吊り判定もしないので、チャートで判定を行っていることから『使用』で運転していたことは間違いないことを確認。 ・グリッパ爪開閉に係るリレーロジックはA接点構成の正論理であり、リレー単体の誤動作結果とは考えられない。 △・つかみランプが点灯維持のため、はなし誤信号の後、再度つかみ誤信号発生は考えられない。 ・現場分解調査により爪開閉ロッドが所定の上下位置にあることを確認した。 ・ブレーキコイル動作でブレーキ解除につき、爪開閉モータ駆動用コンタクタ動作が必要なため、単体での誤動作はない。 ・現場分解調査により爪開閉ロッドが所定の上下位置にあることを確認した。 ・「つかみ」ランプが点灯維持のため、はなし誤信号の後、再度つかみ誤信号発生は考えられない。 ・現場分解調査により爪開閉ロッドが所定の上下位置にあることを確認した。	x	23
	ロードセル異常			A/Bロードセルの確認	・8月26日の荷重チャートにて、グリッパ単体の荷重が前回作業と同等の重量を示していることからロードセルの異常は無いことを確認した。	x	28

【確認結果の分類】

- ：要因である
- △：可能性は否定できない
- ✗：要因ではない

表9.1.1-2 爪開閉ロッドの回転に関する要因分析表

No.	確認結果	確認方法	要因	発生事象
18-1-1	△ 「メーカーへの購入仕様で特別なワッシャ等の組み込み管理は要求していません。(メーカー標準仕様の認識不足)	△ 元請け発注仕様及びワーナー・リンダード社取扱説明書の確認	メーク標準仕様の認識不足	爪開閉ロッドの回転
18-1-2	△ 「購入品メーカーでは組立ゴロセスを管理していることを確認した。通常使用では爪開閉ロッドには爪等に拘束され回転しないが現地組立・管脚の移動などによる接触部位は対角二方向の点検(原子炉機器輸送ケーン・ブリッジ)で保守点検報告書大型キースクの点検にも記載はない。」	△ 購入品メーカーでは組立ゴロセスを管理	購入品メーカーでの組立時の組み不足	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-1-3	△ 「通常使用では爪開閉ロッドには爪等に拘束され回転しないが現地組立時取付方法の確認	△ 地盤立・管脚の移動などによる接触部位は対角二方向の点検(原子炉機器輸送ケーン・ブリッジ)で保守点検報告書大型キースクの点検原子炉機器輸送ケーン・ブリッジにも記載はない。	現地組立時の取付方法の確認	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-2	△ 「工具調査の結果、ワッシャが緩くなりかつ変形が確認された(ネジの拆卸及び、上面・下面のスレ)」	△ 外観・寸法・硬度の確認 (ワッシャ材質:ニトリルゴム(NBR))	ワッシャの経年劣化	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-3	△ 「爪開閉ロッドは80円筒面間に接触部位は対角二方向のため、アンバランスな接觸状態は既往で認めなかつた。工具調査の結果、爪の寸法は設計寸法どおりで異常無し。(→工具調査と併せて、爪開閉ロッドの詳細調査)」	△ 爪開閉ロッド接触痕状態確認 分解調査での手法検査	左右の爪のアンバランス接触による緩み発生	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-4	△ 「現地分解調査の結果、リ字金具のねじが緩んでいたAMMグリップハンドル装着からの振動伝達やAIMM機倒し移送、起立・機器サポート昇降時の振動等が振動源として考えられる。」	△ 分解調査(寸法・緩み確認) 昇降・移送・起立等の履歴調査	移送時などの振動により緩み発生	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-5	△ 「現地調査により、リ字金具のねじが緩んでいていたことと確認した。從って、疲労によるものと判断する。」	△ 分解調査(破面観察)	疲労	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-6	△ 「現地調査により、リ字金具のねじが緩んでいないことを確認した。從って、過荷重によるものと判断する。」	△ 分解調査(破面観察)	過荷重	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-7	△ 「現地調査により、リ字金具のねじが緩んでいないことを確認した。從って、疲労によるものと判断する。」	△ 分解調査(外観調査)	腐食	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-8	△ 「現地調査により、接続ビンは健全であり、接続ビンは抜けしていない事を確認した。」	△ 分解調査	接続ビンの抜け (割りシリンダの破損)	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-9	△ 「現地調査により、接続ビンが緩んでいないことを確認した。」	△ 分解調査(破面観察)	疲労	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-10	△ 「現地調査により、接続ビンが緩んでいないことを確認した。從って、過荷重によるものと判断する。」	△ 分解調査(破面観察)	過荷重	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-11	△ 「現地調査の外観調査により、接続ビンが緩んでないことを確認した。從て離食によるものと判断される。」	△ 分解調査(外観調査)	腐食	ワーナー・リンダード社金具ねじが緩んでいた
18-12	△ 「工具調査の外観調査により、接続ビンが緩んでないことを確認した。從て離食によるものと判断される。」	△ 分解調査(外観調査) (ワーナー・リンダード分解後に実施)	ワーナー・リンダードの上端廻り止め が機能しなかった	ワーナー・リンダードロッドの上端廻り止め が機能しなかった
18-13	△ 「工具調査の外観調査、ワーナー・リンダード分解調査により、ロッド下端廻り止めが実施されていることを確認した。」	△ 分解調査(外観調査) (ワーナー・リンダード分解後に実施)	ワーナー・リンダードの下端廻り止め が機能しなかった	ワーナー・リンダードロッドの下端廻り止め が機能しなかった
18-14	△ 「工具調査の外観調査、ワーナー・リンダード分解調査により、スライドナットの廻り止めが実施されていることを確認した。」	△ 分解調査(外観調査) (ワーナー・リンダード分解後に実施)	ワーナー・リンダードのシャフトが回転しない	ワーナー・リンダードのシャフトが回転しない
18-15	△ 「工具調査の外観調査により、爪開閉ロッドの先端リ字金具への接続部が緩んでいた事を確認した。」	△ 分解調査	爪開閉ロッドのワーナー・リンダードの接続部破損	ワーナー・リンダードの接続部破損

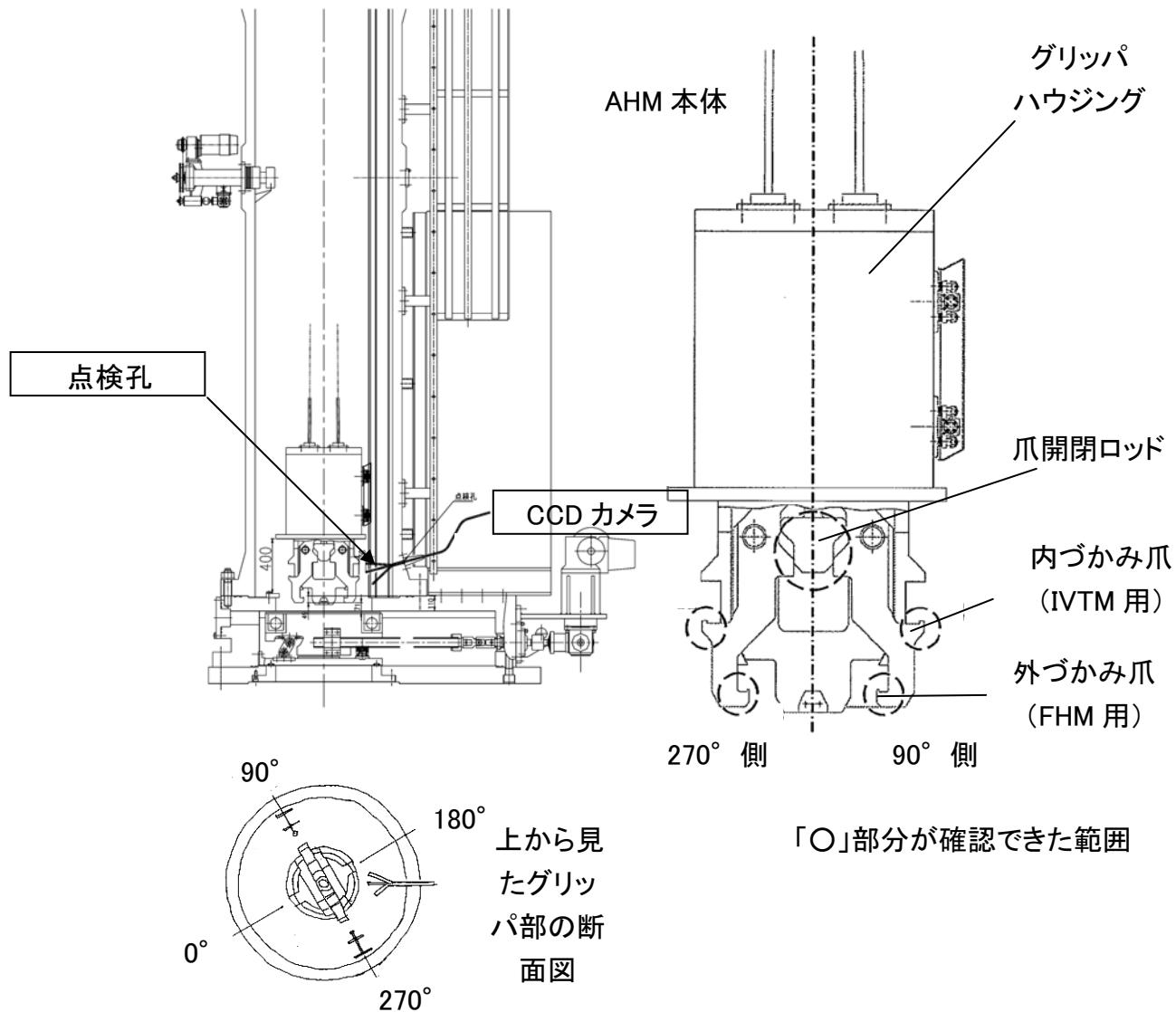
【確認結果の分類】	
○：要因である	△：可能性は否定できない
×：要因ではない	

表 9.1.2-1 調査項目一覧

設備	実施項目	調査場所	調査目的	内容・備考
グリッパ	外観調査	現地	・AHM内部各構成部品の状態確認 ・グリッパの状態確認	AHM 点検孔より CCD カメラを挿入して確認する。
	分解調査		・グリッパ構成部品の状態確認 ・寸法計測	AHM を M/B に移動後にグリッパの外観調査を行う。 上記外観調査終了後にグリッパを分解して状態を確認する。
ゴムワッシャの調査	工場		・グリッパ構成部品の状態確認 ・グリッパの詳細寸法計測	3 次元計測等により、構成部品の正確な寸法を把握する。
	AHM グリッパの昇降荷重データトレンド評価	現地	・ワッシャの経年劣化確認 ・吊り荷重急減の状況及び原因の調査	寸法 目視確認他
IVTM	購入品メーカーのプロセス確認(ヒアリング)	現地	当該品購入時の U 字金具の締め込み不足の有無の確認	今回と平成 21 年昇降荷重データの比較分析
	外観調査		・破損状況の確認 ・着座位置の確認 ・各部の状態確認 ・ハンドリングヘッド付近の詳細な状態確認	炉内観察用フランジの点検窓から目視、カメラ(ズーム)、ファイバースコープによる確認。
レーザー距離計による計測			・着座位置の確認 ・破損状況の確認	ペリスコープタイプ CCD カメラを準備・製作し、ハンドリングヘッド付近の詳細な状態を確認する。
	回転ラック駆動軸接続確認		・着座位置、着座状態の確認 ・着座位置の確認	プラバッゲ設置、炉内観察用フランジのプラグ孔からファイバースコープを挿入して近接観察する。

表 9.1.2-2 AHM グリッパ昇降荷重変動調査工程

項目・設備	平成22年8月										平成22年9月							
	28(木)	29(金)	30(土)	31(日)	1(火)	2(水)	3(木)	4(金)	5(土)	6(日)	7(月)	8(火)	9(水)	10(木)	11(金)	12(土)	13(日)	14(火)
グリッパ調査項目																		
グリッパ調査項目	CCDによる内部確認			AHM取外し	AHM M/B移送	グリッパ外観調査	グリッパ分解調査	グリッパ分解調査			・グリッパ工場寸法測定	・コムフジシャ調査 ・購入品メーカーのプロセス確認						
IVTM調査項目											レーザー距離計による位置確認	回転ラック駆動軸接続確認	レーザー距離計による計測					
IVTM調査項目	上部点検窓設置	目視確認	CCDによる外観調査	レーザー距離計による位置確認	回転ラック駆動軸接続確認	レーザー距離計による計測												



AHMグリッパ外観確認方法

AHMグリッパ外観調査箇所

図 9.2.1-1 AHMグリッパ外観確認方法と調査箇所

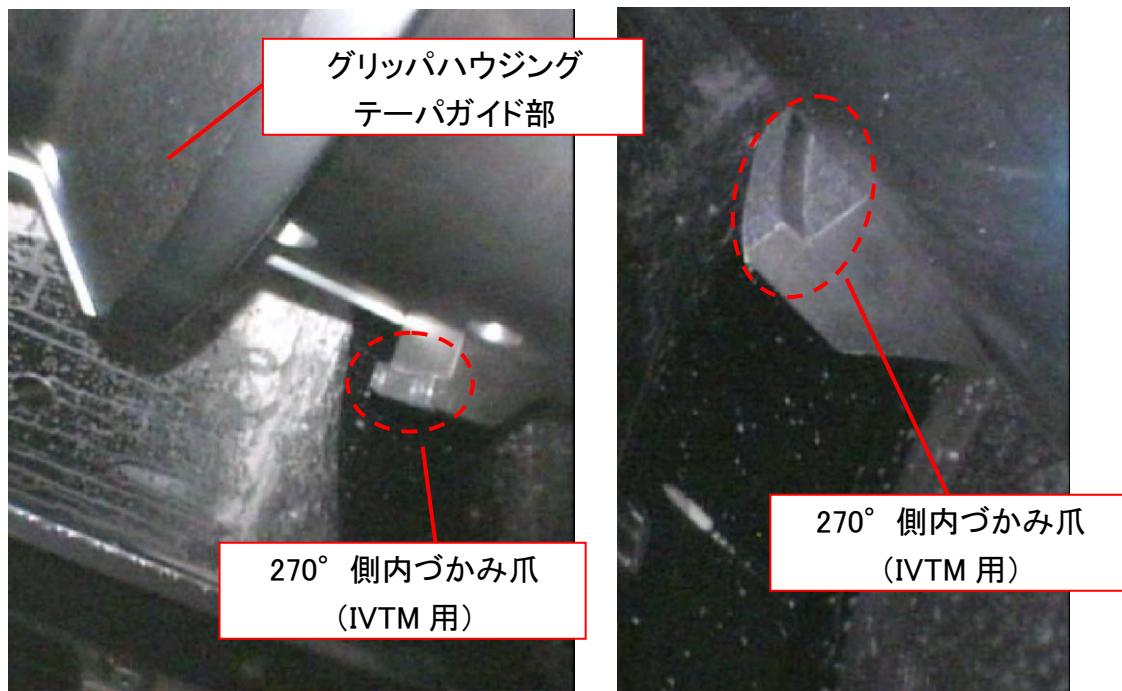
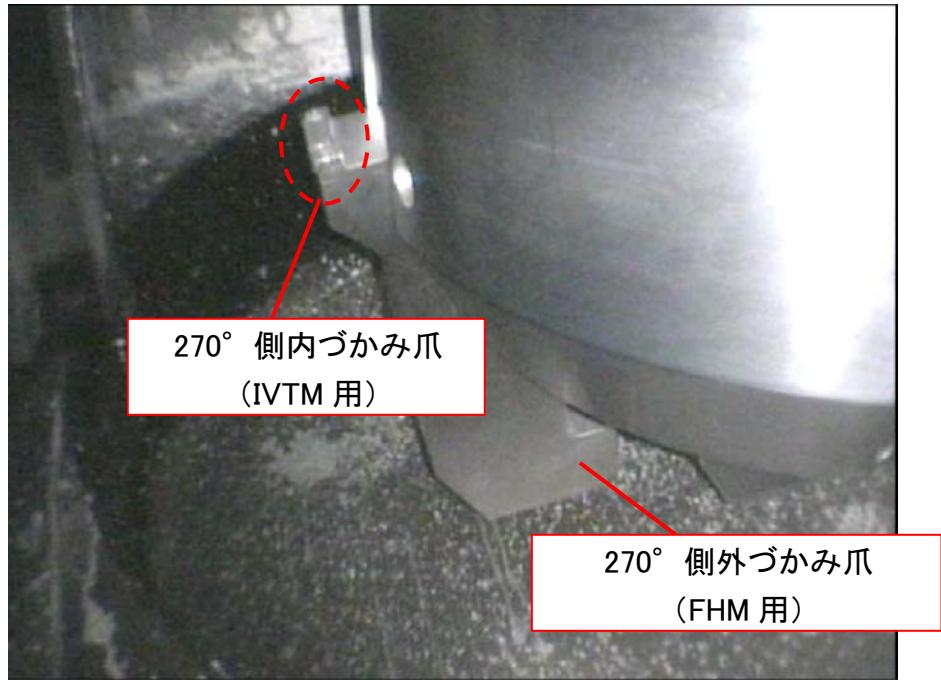


図 9.2.1-2 AHMグリッパ外観調査結果(1)

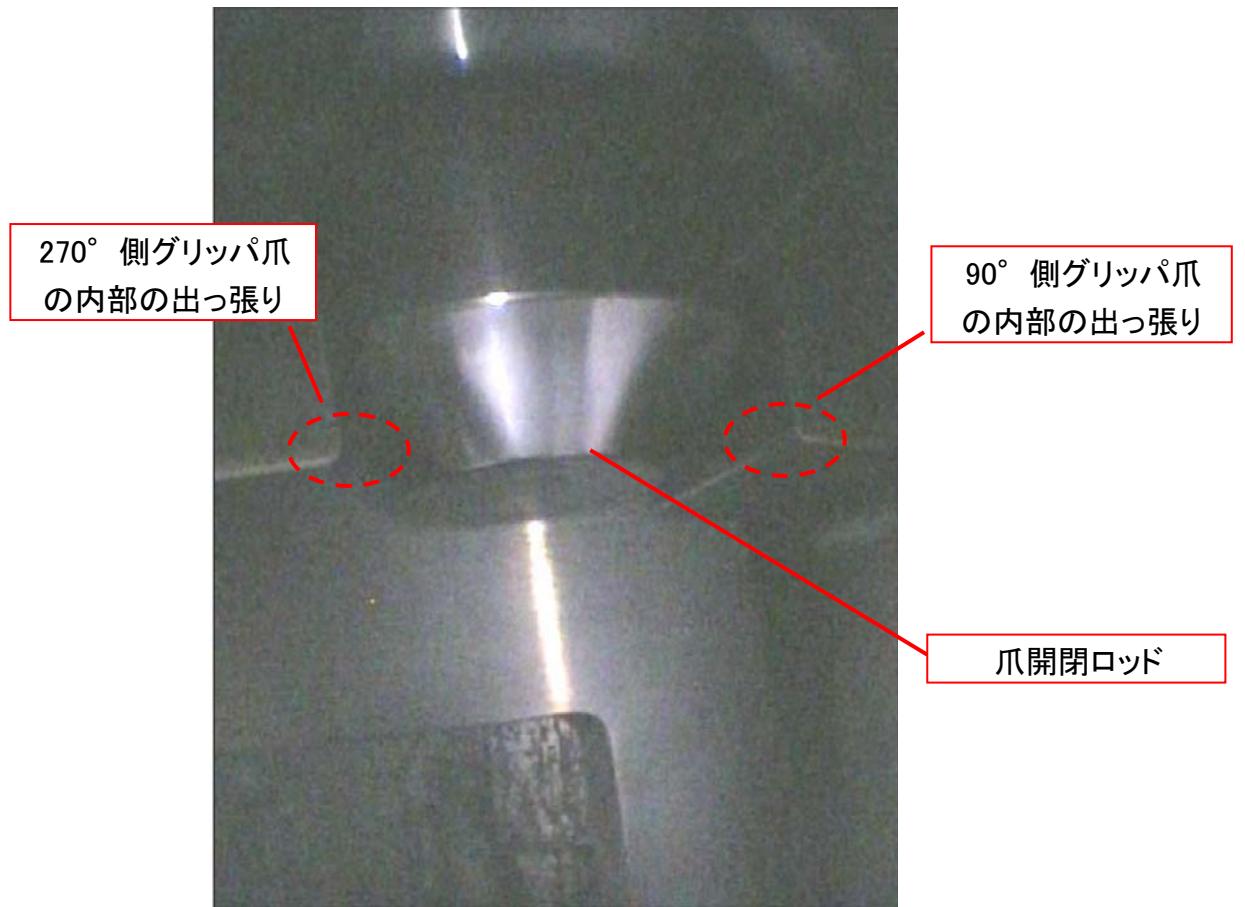
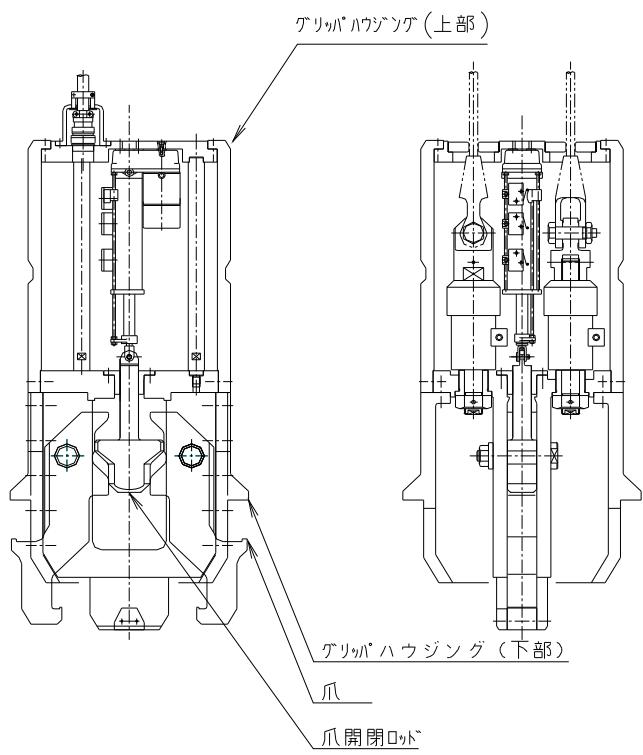


図 9.2.1-3 AHMグリッパ外観調査結果(2)



図 9.2.1-4 AHM グリッパ外観調査結果(3)

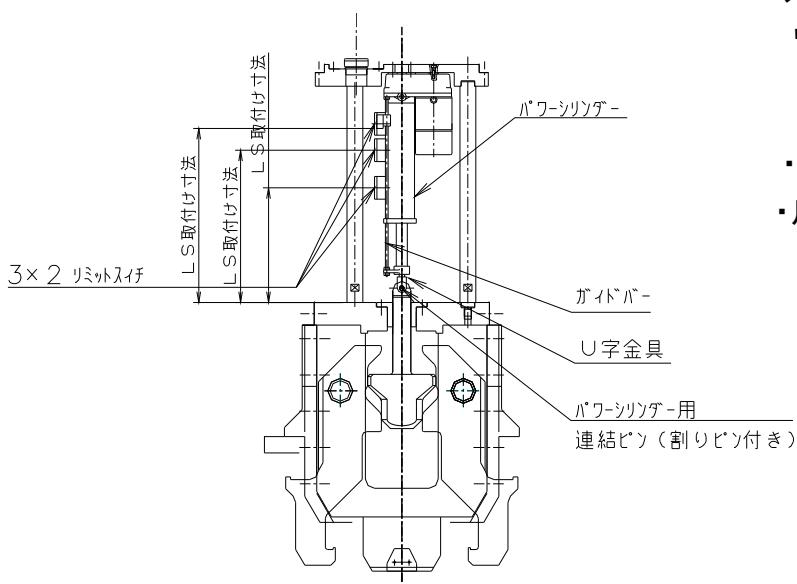


AHM を M/B 内機器試験ピットに据付け、ドアバルブを開放して、手動にてグリッパをストローク位置約 17m まで下降させた状態

- ・爪開閉ロッドの外観調査
- ・爪の外観調査
- ・爪開閉ロッドの回転角度
- ・爪内づかみ状態の爪幅及び支持板下端～爪開閉ロッド下端寸法
- ・グリッパ本体の傾き量

図 9.2.2(2)-1 グリッパ分解前

分解調査①の状態より、グリッパハウジング(上部)を取り外した状態



- ・グリッパハウジングの外観調査
- ・爪支持板先端と爪との隙間測定
- ・パワーシリンダの調査

図 9.2.2(2)-2 グリッパハウジング上部取外し

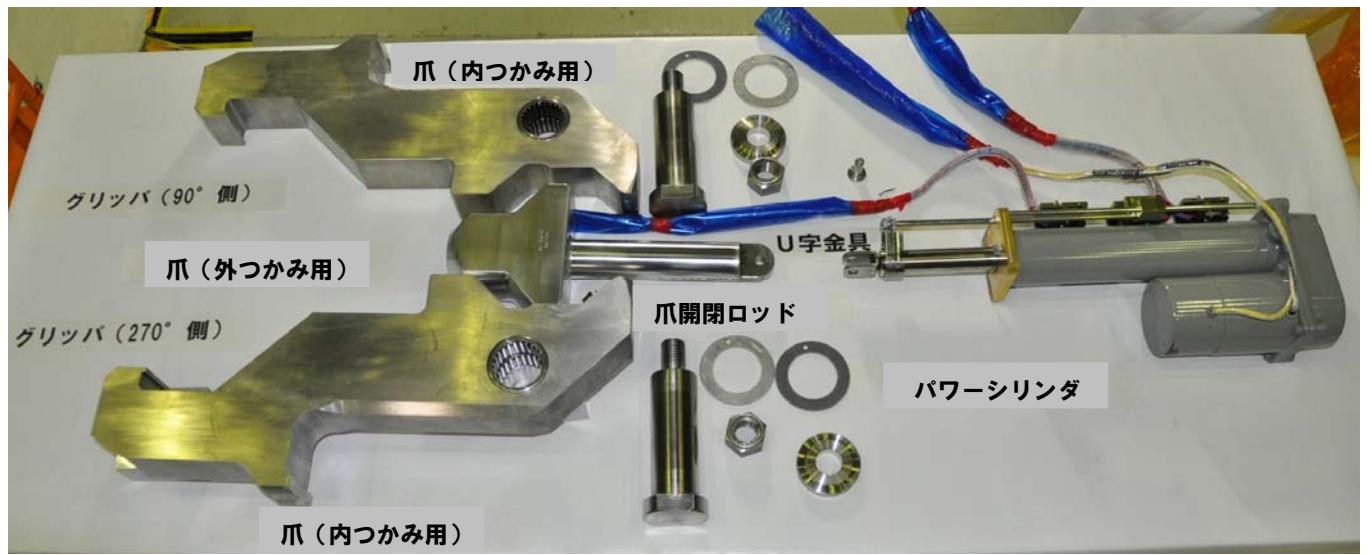


図 9.2.2(3)-1 AHMグリッパ構成部品

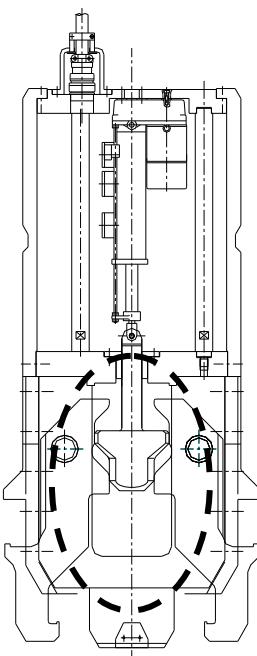


図 9.2.2(3)-2 爪開閉ロッドの外観調査箇所



図 9.2.2(3)-3 爪開閉ロッド外観

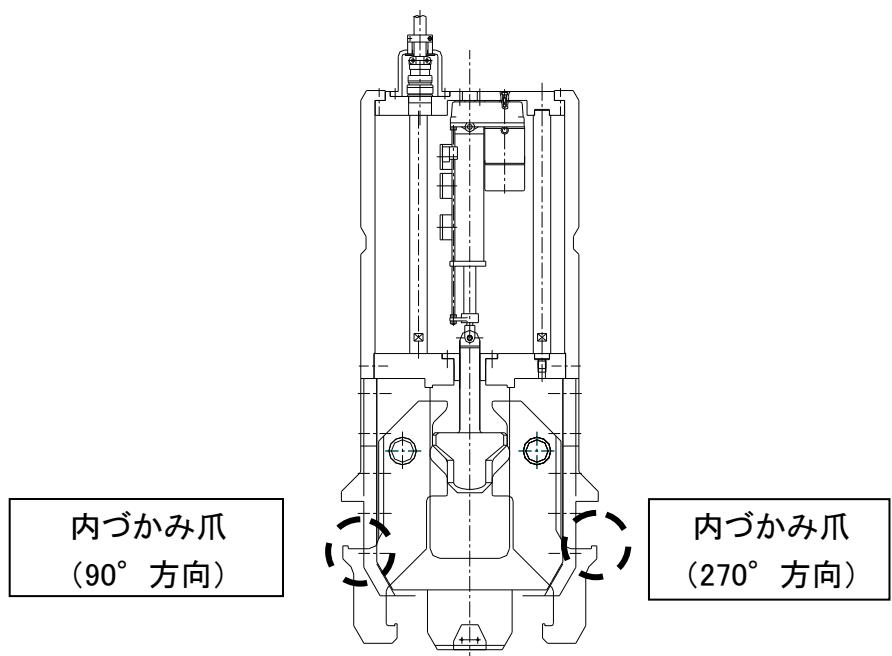


図 9.2.2(3)-4 内づかみ爪の外観調査箇所



図 9.2.2(3)-5 内づかみ爪(90° 方向)外観

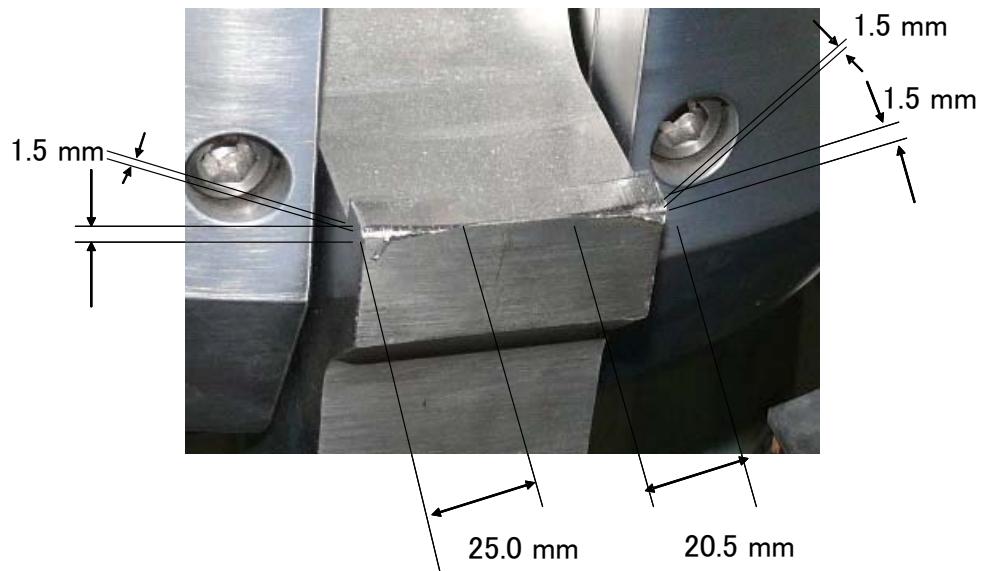
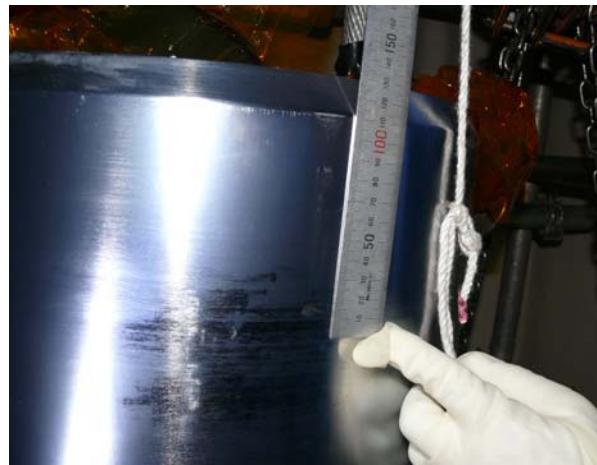
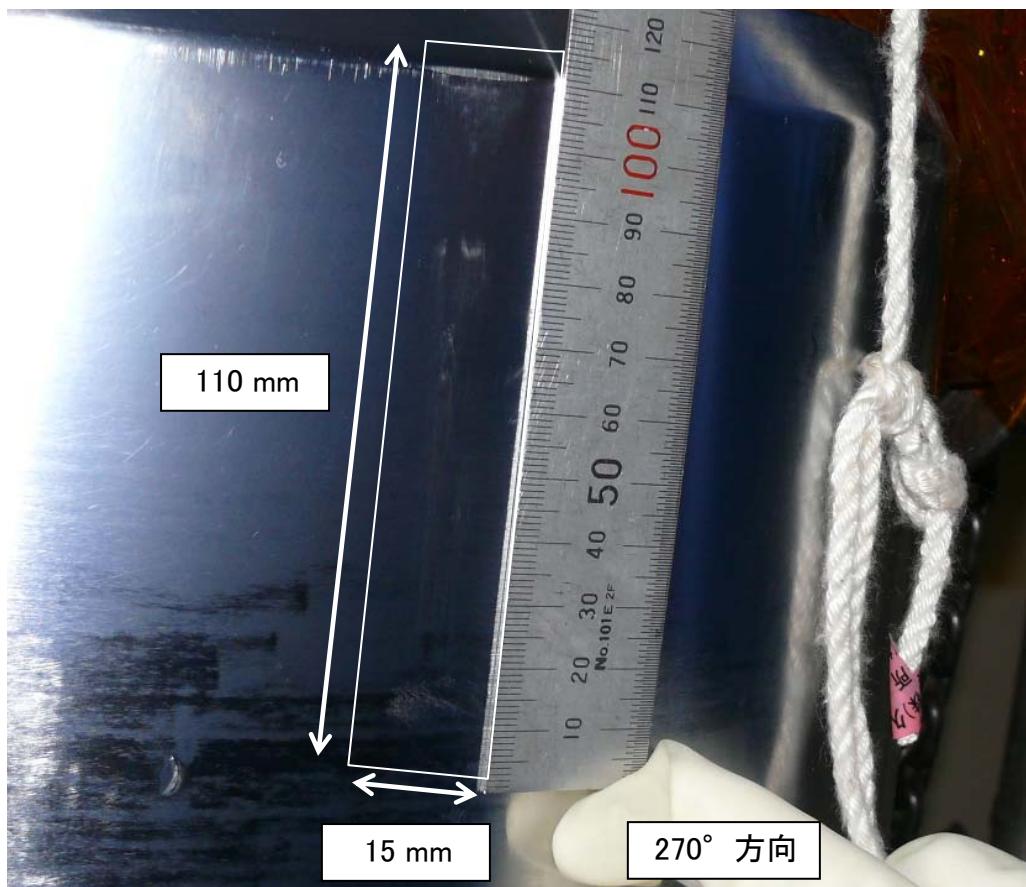


図 9.2.2(3)-6 内づかみ爪(270° 方向)外観



(a) 全体画像



(b)拡大画

図 9.2.2(3)-7 グリッパハウジングの外観調査状況



図 9.2.2(3)-8 爪開閉ロッドの回転角度の確認

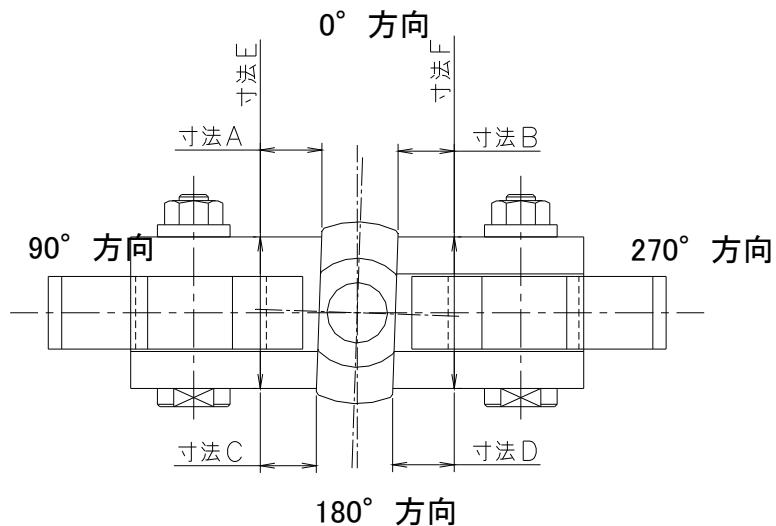


表 9.2.2(3)-1 寸法測定結果
(爪開閉ロッドの回転角度)

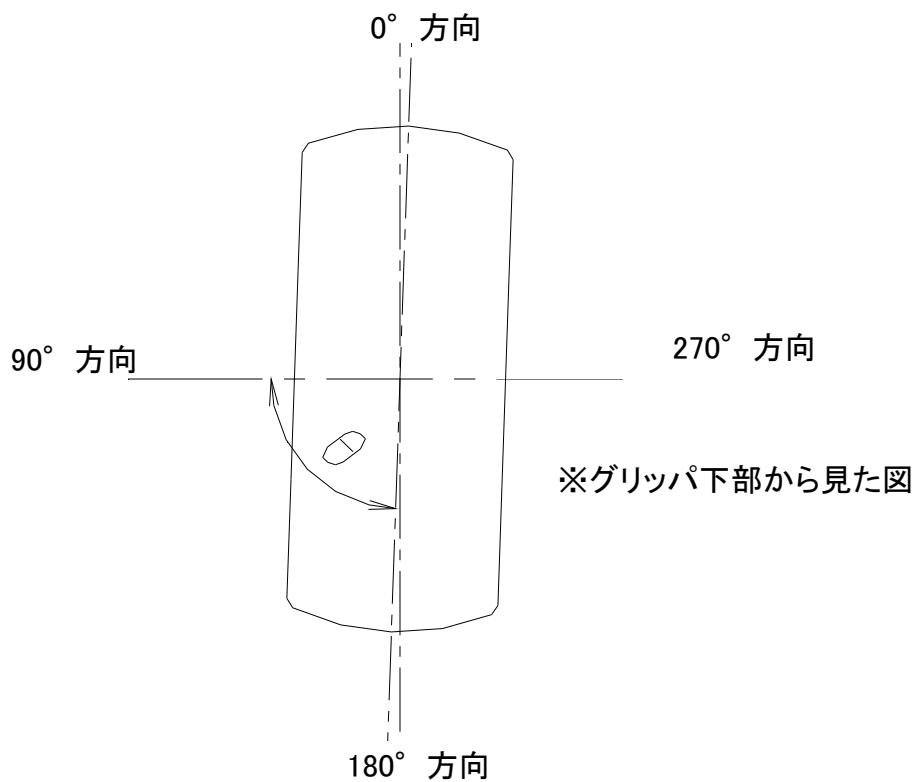
測定個所	測定値 [mm]
A	51
B	49
C	47
D	52
E	125.18
F	125.21

図 9.2.2(3)-9 寸法測定箇所
(グリッパ爪開閉ロッドの回転角度同定)

注)E、F はノギスで計測



図 9.2.2(3)-10 寸法測定の様子(爪開閉ロッドの回転角度)



$$\begin{aligned}
 \text{爪開閉ロッド回転角度 } \theta_1 &= \arctan\left(\frac{125}{51 - 47}\right) \\
 &= 88.2^\circ \\
 &\approx 90^\circ
 \end{aligned}$$

※爪開閉ロッド回転角度 θ_1 は、寸法 A、C から算出した。
※グリッパ爪支持板間距離は、図面寸法から 125mm とした。

$$\begin{aligned}
 \text{爪開閉ロッド回転角度 } \theta_2 &= \arctan\left(\frac{125}{52 - 49}\right) \\
 &= 88.6^\circ \\
 &\approx 90^\circ
 \end{aligned}$$

※爪開閉ロッド回転角度 θ_2 は、寸法 B、D から算出した。
※グリッパ爪支持板間距離は、図面寸法から 125mm とした。

図 9.2.2(3)-11 爪開閉ロッド回転角度