女川原子力発電所第2号	号機 工事計画審査資料
資料番号	02-工-B-05-0016_改1
提出年月日	2021年5月25日

# VI-1-5-3 発電用原子炉の運転を管理するための制御装置に係る 制御方法に関する説明書

### 2021年5月

# 東北電力株式会社

1.	概	要·	••••••							• • • •		$\cdots 1$
2.			針 • • • • • • • • •									
3.	中	央制	御室に係る制御	■方法 ・・・・・						• • • •		$\cdots 2$
3. 1	l	発電	用原子炉の通常	掌運転時の出力	制御・・・・							•••• 3
	3.1.	. 1	起動手順							• • • •	• • • • •	• • • • 3
c t	3.1.	. 2	停止手順							• • • •		•••• 4
3.2	2	発電	用原子炉の負荷	<b>寄急変時の出力</b>	制御・・・・					• • • •	• • • • •	$\cdots 4$
3. 3	3	発電	用原子炉の緊急	急停止 ・・・・・・						• • • •		•••• 4
3.4	1	発電	用原子炉の制御	『設備の構成等								• • • • 5
ç	3.4.	. 1	原子炉出力制御	卯 •••••								• • • • 5
	3.4.	. 2	プロセス制御							• • • •	• • • • •	• • • • 6
ç	3.4.	. 3	安全保護系(原	京子炉保護系及	び工学的	安全施設	比作動回路	客) 及び	その他	の工	学的多	安全
			施設等の作動調	è備 · · · · · · · ·								$\cdots 7$
c U	3.4.	. 4	その他の保護装	設置 ・・・・・・・・								9
4.	中	央制	御室外原子炉停	亭止装置								$\cdots 28$
4. 1	l í	制御	機能 ••••••									$\cdots 28$
4.2	2	監視	機能									$\cdots 28$

#### 1. 概要

本資料は、「実用発電用原子炉及びその附属施設の技術基準に関する規則」(以下「技術基準 規則」という。)第38条及び第74条並びにそれらの「実用発電用原子炉及びその附属施設の技 術基準に関する規則の解釈」(以下「解釈」という。)に関わる制御方式である中央制御方式に よる常時監視並びに手動及び自動制御としての発電用原子炉の運転を管理するための制御装置に 係る制御方法について説明するものである。併せて技術基準規則第33条,第35条~第37条,第 59条及び第61条並びにそれらの解釈に関わる制御方式である発電用原子炉の出力制御(制御棒 駆動制御系,原子炉再循環流量制御系),プロセス制御(タービン制御系,原子炉給水制御系), 安全保護系(原子炉保護系及び工学的安全施設作動回路),その他の工学的安全施設等の作動設 備,発電用原子炉の起動及び停止等の発電用原子炉の運転を管理するための制御装置に係る制御 方法についても説明する。

なお,設計基準対象施設の機能に関しては,技術基準規則の要求事項に変更がないため,今回 の申請において変更は行わない。

今回は,発電用原子炉の運転を管理するための制御装置に係る制御方法のうち,工学的安全施 設等の起動信号を発信する設備(緊急停止失敗時に発電用原子炉を未臨界にするための設備及び 原子炉冷却材圧力バウンダリを減圧するための設備)の制御方法について説明する。

#### 2. 基本方針

女川原子力発電所第2号機は,原則として基底負荷用として高負荷運転を行う。発電用原子炉の出力変更は,中央給電指令所からの指令に基づく発電課長の指示により,運転員の原子炉再循環ポンプ速度設定操作又は運転員の負荷設定操作により発生する負荷要求偏差信号で原子炉出力を調整することにより行われる。

また,蒸気タービンの出力制御は,電気油圧式制御装置(速度制御,負荷制御,圧力制御,タ ービンバイパス弁制御及び流量制御)による出力の制御並びに発電用原子炉,蒸気タービン及び 発電機の自動あるいは手動トリップによる制御を各制御設備により制御する。

また,発電用原子炉の起動及び停止においては適切な操作手順により制御するとともに,発電 用原子炉の出力変更は原子炉再循環流量制御系の主制御器の自動あるいは手動による流量調整及 び制御棒の位置調整によって行う。

中央制御室(発電用原子炉の運転を管理するための制御装置)は、運転員が発電用原子炉の制 御,発電用原子炉の起動及び停止に必要な操作ができる機能を有し、通常運転時(起動及び停止 を含む。),運転時の異常な過渡変化時,設計基準事故時及び重大事故等時に、中央制御室内に 集中して中央制御方式による常時監視並びに手動及び自動制御に必要な機能として,操作,記録, 表示及び警報機能等を有する表示装置及び操作器を設置した中央制御盤等を構成することで集中 的に発電用原子炉を管理する。

万が一中央制御室が使用不能の場合には,中央制御室外からも発電用原子炉を冷温停止するこ とができる。

 $\sim$ 

また,通常運転時の熱的制限値の監視,プラント性能計算は,プロセス計算機により行われる。 なお,その他の中央制御室の機能(中央制御盤等,外部状況把握,居住性の確保,通信連絡) については,添付書類「VI-1-5-4 中央制御室の機能に関する説明書」に示す。

運転時の異常な過渡変化時において発電用原子炉の運転を緊急に停止することができない事象 (以下「ATWS」という。)が発生するおそれがある場合又は当該事象が発生した場合においても, 炉心の著しい損傷を防止するため,原子炉冷却材圧力バウンダリ及び原子炉格納容器の健全性を 維持するとともに,発電用原子炉を未臨界に移行させるため,ATWS 緩和設備(代替制御棒挿入機 能)により,全制御棒を全挿入させて発電用原子炉を未臨界に移行させる設計とする。

また,ATWS 緩和設備(代替原子炉再循環ポンプトリップ機能)により,原子炉再循環ポンプを 自動停止させ原子炉再循環流量の低下により原子炉出力を抑制する設計とする。

原子炉冷却材圧カバウンダリが高圧の状態であって,設計基準事故対処設備が有する発電用原 子炉の減圧機能が喪失した場合においても炉心の著しい損傷及び原子炉格納容器の破損を防止す るため,代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)により,主蒸気逃がし安全弁(自動減圧機能) を動作させることにより,原子炉冷却材圧力バウンダリを減圧する設計とする。

ATWS が発生した場合において,自動減圧系又は代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)が動作 すると,高圧炉心スプレイ系からの注水に加え,残留熱除去系(低圧注水モード)及び低圧炉心 スプレイ系から大量の冷水が注水され,出力の急激な上昇につながることを防止するため,ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能)は,自動減圧系及び代替自動減圧回路(代替自動減圧機能) による自動減圧を阻止する設計とする。

3. 中央制御室に係る制御方法

計測制御系統施設のうちプラント全体に係る制御方法は,様々な制御方式によって制御され, プラントの運転状況に応じた制御方法で自動又は手動操作により発電用原子炉の運転を管理する。

このため、プラントの運転状況に応じた制御方法である通常運転時の出力制御、その他発電用 原子炉の主要な起動手順及び停止手順を「3.1 発電用原子炉の通常運転時の出力制御」、負荷急 変時の出力制御を「3.2 発電用原子炉の負荷急変時の出力制御」、発電用原子炉に異常状態が生 じた場合の原子炉スクラム及び蒸気タービン並びに発電機のトリップによる制御を「3.3 発電用 原子炉の緊急停止」に示す。

これらの発電用原子炉の運転を制御するための設備構成等として,発電用原子炉の出力制御(制 御棒駆動制御系,原子炉再循環流量制御系),プロセス制御(タービン制御系,原子炉給水制御 系),安全保護系(原子炉保護系及び工学的安全施設作動回路)並びにその他の工学的安全施設 等の作動設備を「3.4 発電用原子炉の制御設備の構成等」に示す。また,発電用原子炉の出力制 御設備を「図 3-1 発電用原子炉の出力制御設備」に示す。

なお,発電用原子炉の出力制御設備の制御能力については,平成18年5月8日付け平成18・ 04・19原第29号にて認可された工事計画の添付書類「IV-2-2 制御能力についての計算書」に よる。

3.1 発電用原子炉の通常運転時の出力制御

通常運転中の出力は,手動操作又は自動による原子炉再循環流量の調整あるいは手動操作に よる制御棒位置の調整により原子炉出力を変更することにより増減される。

また,発電用原子炉の主要な起動手順及び停止手順は以下に述べるとおりであり,初期条件, その他の要因により実際の運転操作に当たっては必ずしも以下の手順によらない場合がある。

3.1.1 起動手順

冷温停止の状態から所内電源の切替え(定格の約 20%出力状態)までの起動要領は以下 のとおりである。

- (1) 起動前準備として各系統設備は次のような状態にあること。
  - a. 原子炉水位が,通常運転水位に保持された状態にあり,原子炉再循環系,原子炉冷却 材浄化系が運転中である。
  - b. 復水器の真空度が確立された状態にある。
  - c. 低圧復水ポンプが運転中であり、発電用原子炉への給水が可能な状態にある。
- (2) 原子炉モードスイッチを「起動」位置にし、制御棒操作シーケンスに従って、制御棒の 引抜きを開始する。
- (3) 発電用原子炉が臨界に達したら、発電用原子炉の温度、圧力上昇を開始する。
- (4) 発電用原子炉の圧力上昇に伴い、下記の操作を実施する。
  - a. タービン発電機の保護装置をリセットし、蒸気タービンの暖機を行う。
  - b. タービングランドシールに用いるグランド蒸気発生器の加熱蒸気源を所内蒸気系蒸気 より,主蒸気側に切替える。
  - c. 起動停止用蒸気式空気抽出器から蒸気式空気抽出器に切替える。
  - d. 電動機駆動原子炉給水ポンプを起動する。
  - e. 電気油圧式制御装置圧力制御機能の圧力設定値を原子炉圧力の上昇に合わせて上昇させ、最終的に原子炉定格圧力に調整する。
- (5) 引続き制御棒操作シーケンスに従って制御棒を引抜き,原子炉出力を増加させ,主蒸気 をタービンバイパス弁を通して復水器にバイパスする。
- (6) 原子炉出力上昇の過程で、平均出力領域モニタの監視範囲に入ったら原子炉モードスイ ッチを「運転」位置に切替える。
- (7) タービン発電機初期負荷に必要な主蒸気流量が得られるまで原子炉出力が増加したら, タービン発電機を起動し同期速度まで上昇させる。
- (8) タービン発電機を外部電源系統に並入し、タービンバイパス弁が閉じるまで、タービン 発電機の出力を増加させる。
- (9) さらに制御棒操作シーケンスに従って制御棒を引抜き原子炉出力、タービン発電機出力 を増加させ、タービン発電機出力が所内負荷以上になったら、所内電源を起動変圧器側か ら所内変圧器側に切替える。

3.1.2 停止手順

所内電源の切替え(定格の約 20%出力状態)から冷温停止状態までの停止要領は以下の とおりである。

- (1) 所内電源を所内変圧器側から起動変圧器側に切替える。
- (2) 制御棒操作シーケンスに従って制御棒を挿入し,原子炉出力,タービン発電機出力を減 少させる。
- (3) さらに制御棒操作シーケンスに従って制御棒を挿入し、タービン発電機出力が最小となった時点で、タービン発電機を外部電源系統より解列する。
- (4) タービン発電機を停止する。
- (5) 原子炉出力減少の過程で起動領域モニタの監視範囲に入ったら,原子炉モードスイッチ を「起動」位置に切替える。
- (6) 引続き制御棒操作シーケンスに従って制御棒を挿入し、全制御棒を全挿入状態にする。 全挿入となったら原子炉モードスイッチを「燃料取替」又は「停止」位置に切替える。
- (7) タービンバイパス弁を使用し、原子炉圧力の減少及び発電用原子炉の冷却を開始する。
- (8) 発電用原子炉の圧力減少に伴い下記の操作を実施する。
  - a. 電動機駆動原子炉給水ポンプを停止する。
  - b. 蒸気式空気抽出器から起動停止用蒸気式空気抽出器に切替える。
  - c. タービングランドシールに用いるグランド蒸気発生器の加熱蒸気源を主蒸気側から所 内蒸気系蒸気に切替える。
- (9) 引き続き原子炉圧力の減少及び発電用原子炉の冷却を行い、原子炉圧力が低下したらタ ービンバイパス弁を閉じ残留熱除去系を停止時冷却モードで運転し、発電用原子炉を冷温 停止状態に移行させる。
- 3.2 発電用原子炉の負荷急変時の出力制御

発電機が定格出力の 40%以上で運転中,例えば系統事故などにより発電機負荷遮断が生じる と,出力負荷アンバランス検出回路からの信号によって蒸気加減弁が急速に閉鎖し,発電用原 子炉はスクラムする。

また,タービンバイパス弁が急開するとともに,原子炉圧力上昇に伴い主蒸気逃がし安全弁 が開き,蒸気をそれぞれ復水器及びサプレッションプールの水中に放出し,主蒸気圧力の調整 を行う。

3.3 発電用原子炉の緊急停止

保護装置は,異常状態又は故障が生じた場合に,発電用原子炉,蒸気タービン及びタービン 発電機を緊急停止する。また,必要に応じて運転員の判断によって発電用原子炉,蒸気タービ ン及びタービン発電機を緊急停止させることも可能である。

なお、原子炉保護系、タービン保護装置又は発電機保護装置が作動した場合、「図 3.3-1プ

ラントインターロック」に示すように発電所の緊急停止を行う。

#### 3.4 発電用原子炉の制御設備の構成等

プラントの運転状況に応じた制御方式による制御設備である,制御棒の挿入位置を調節する ことによって反応度を制御する制御棒駆動制御系,原子炉再循環流量を調整することによって 反応度を制御する原子炉再循環流量制御系,蒸気タービンの速度を制御するタービン制御系, 原子炉水位を一定に保持するよう制御する原子炉給水制御系,発電用原子炉の停止等を制御す る安全保護系(原子炉保護系及び工学的安全施設作動回路)及びその他の工学的安全施設等の 作動設備について以下に示す。

#### 3.4.1 原子炉出力制御

3.4.1.1 制御棒駆動制御系

制御棒位置の調整は、中央制御室から手動遠隔操作で行われる。すなわち、制御ス イッチで制御棒駆動系の弁類を操作することによって行われ、通常の操作過程では制 御スイッチの1回の操作ごとに、制御棒は1ノッチずつ動くようになっている。また、 制御棒価値ミニマイザの許可範囲で専用スイッチにて連続引抜き・挿入が可能になる ようになっている。

操作すべき制御棒は, 選択スイッチで選択され, 制御棒は同時に1本しか動かせな いようなインターロックを有している。

なお、制御棒は次のような場合には制御棒引抜きが阻止される。

- (1) 原子炉モードスイッチ「停止」の位置にあるとき。
- (2) 原子炉モードスイッチ「燃料取替」の位置にある場合で,燃料<mark>交換</mark>機位置が原子炉 上部にあり,荷重状態のとき。
- (3) 原子炉モードスイッチ「燃料取替」の位置にある場合で,引抜かれている制御棒本数が1本のとき。
- (4) 原子炉モードスイッチ「燃料取替」の位置にある場合で,スクラム排出容器水位高 によるスクラム信号がバイパスされているとき。
- (5) スクラム排出容器水位高による制御棒引抜阻止信号のあるとき。
- (6) 原子炉モードスイッチ「起動」の位置にある場合で、起動領域モニタの指示低、指 示高、原子炉周期(ペリオド)短又は動作不能のとき。
- (7) 原子炉モードスイッチ「運転」の位置にある場合で、出力領域モニタの中性子束指示低又は動作不能のとき。
- (8) 出力領域モニタの指示高のとき。(ただし、ブロックは、任意の出力運転状態からの制御棒の引抜きによって、MCPR(最小限界出力比)が過渡時の限界値以下に低下することを防止するために設けられており、設定点は原子炉再循環流量の変化に対して自動的に変わるようになっている。)

(9) 制御棒価値ミニマイザによるブロック信号のあるとき。

また,原子炉再循環ポンプが1台以上トリップし,発電用原子炉が低炉心流量高出 力領域(炉心流量45%相当以下,原子炉出力35%以上)に至った場合,自動的に選択 制御棒をアキュムレータによる蓄圧駆動で挿入するインターロックを有している。こ の選択制御棒は,自然循環状態で原子炉出力約35%になるように選択されている。

3.4.1.2 原子炉再循環流量制御系

原子炉再循環流量制御は,手動操作又は自動による原子炉再循環ポンプの速度調整 によって行われるが,所要のポンプ速度は静止形原子炉再循環ポンプ電源装置を通し, 原子炉再循環ポンプ駆動電動機の電源周波数及び電圧を変化させることにより調整さ れる。また,原子炉高出力運転時(原子炉出力30%以上)におけるタービントリップ 又は発電機負荷遮断時には,主蒸気止め弁閉又は蒸気加減弁急速閉の信号により原子 炉再循環ポンプ2台を同時トリップし,タービントリップ又は発電機負荷遮断直後の 原子炉出力の上昇を抑制する。

3.4.2 プロセス制御

3.4.2.1 タービン制御系

通常の出力運転中において,原子炉圧力を一定に自動制御する系統であり,蒸気加 減弁とタービンバイパス弁によって手動操作又は自動により制御する。

例えば、原子炉出力が上昇すると原子炉圧力がそれに伴って上昇する。この圧力上 昇は、圧力検出器により、電気信号に変換されタービン電気油圧式制御装置の一部で ある圧力制御機能の出力信号増加となり、蒸気加減弁のサーボ弁に伝達され、この弁 開度を調整し原子炉圧力を一定にするようタービン発電機出力を増加させる。したが って、通常運転時には、タービン発電機出力は原子炉出力に従属して制御されている。

### 3.4.2.2 原子炉給水制御系

原子炉出力に応じ,可変速のタービン駆動原子炉給水ポンプの速度又は,給水調節 弁の開度を手動操作又は自動により,原子炉水位を一定に保持するように制御される。

原子炉給水制御系が自動の場合,タービン駆動原子炉給水ポンプあるいは給水調節 弁は,三要素(原子炉水位,主蒸気流量,給水流量)あるいは単要素(原子炉水位) の制御が行われる。

例えば,原子炉出力が上昇すると主蒸気流量が増大し原子炉水位が低下する。この 水位低下を水位検出器により検出し,原子炉水位低下分に相当する水位制御器の出力 を増加させ,この信号は,タービン駆動原子炉給水ポンプ制御装置又は給水調節弁制 御装置に伝達され,タービン駆動原子炉給水ポンプの回転数の増大又は給水調節弁の

開度増大となり給水流量が増大し水位を一定に保持する。また,三要素制御の場合に は原子炉出力の上昇による主蒸気流量の増大を流量検出器により検出し,主蒸気流量 の増大に伴う給水流量との偏差を水位低下分として水位信号に加えることにより,給 水流量の制御を行う。

3.4.3 安全保護系(原子炉保護系及び工学的安全施設作動回路)及びその他の工学的安全施設 等の作動設備

発電用原子炉の異常状態を検知した場合に発電用原子炉を停止させ、必要に応じて非常 用炉心冷却設備を作動させることにより燃料要素の許容損傷限界を超える等のことがない 設計とする原子炉保護系及び工学的安全施設等の作動設備、運転時の異常な過渡変化時に おいて発電用原子炉の運転を緊急に停止することができない事象(以下「ATWS」という。) が発生するおそれがある場合又は当該事象が発生した場合においても、炉心の著しい損傷 を防止するため、原子炉冷却材圧力バウンダリ及び原子炉格納容器の健全性を維持すると ともに、発電用原子炉を未臨界に移行させる ATWS 緩和設備(代替制御棒挿入機能)及び ATWS 緩和設備(代替原子炉再循環ポンプトリップ機能),原子炉冷却材圧力バウンダリが 高圧の状態であって、設計基準事故対処設備が有する発電用原子炉の減圧機能が喪失した 場合においても炉心の著しい損傷及び原子炉格納容器の破損を防止するため、原子炉冷却 材圧力バウンダリを減圧する代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)並びに ATWS が発生し た場合において、自動減圧系又は代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)が動作すると、 高圧炉心スプレイ系からの注水に加え、残留熱除去系(低圧注水モード)及び低圧炉心ス プレイ系から大量の冷水が注水され、出力の急激な上昇につながることを防止するため、 自動減圧系及び代替自動減圧回路 (代替自動減圧機能) による自動減圧を阻止する ATWS 緩 和設備(自動減圧系作動阻止機能)について以下に示す。

(1) 原子炉保護系

原子炉保護系は,発電用原子炉の安全性を損なうおそれのある運転時の異常な過渡変化 あるいは設計基準事故が発生した場合又は発生が予想される場合に,それを抑制あるいは 防止するため,異常を検知し発電用原子炉をスクラムさせる。

原子炉保護系は,基本的に二重の「1 out of 2」方式のトリップチャンネルとし,チャンネル相互間を分離した構成とする。

チャンネル相互間の分離は、ケーブル等を適切な隔離距離をとって分離配置、障壁の設 置、電気的に分離することによって独立性を確保する。

原子炉保護系は、2 チャンネルで構成され各チャンネルには、1 つの測定変数に対して少 なくとも 2 つ以上の独立したトリップ接点があり、いずれかの接点の動作でそのチャンネ ルがトリップし、両チャンネルの同時のトリップに対して、原子炉がスクラムされるよう になっている。

原子炉スクラム信号一覧表を「表 3.4.3-1 原子炉スクラム信号一覧表」に示すととも

に,安全評価の条件である応答時間及びその内訳を「表 3.4.3-2 解析に使用する原子炉 スクラム信号の応答時間」に示す。

(2) 工学的安全施設作動回路

工学的安全施設作動回路は,原子炉冷却材喪失あるいは主蒸気管破断等に際して,事故の拡大の防止及び環境への放射性物質の放出を抑制するため,異常を検知し工学的安全施設を作動させる。

工学的安全施設として,原子炉格納容器隔離弁,主蒸気隔離弁,非常用ガス処理系,高 圧炉心スプレイ系,低圧炉心スプレイ系,低圧注水系,自動減圧系,格納容器スプレイ冷 却系の機器を作動させる回路を設ける。

工学的安全施設起動信号一覧表を「表3.4.3-3 工学的安全施設の起動信号一覧表」,安 全評価の条件である応答時間及びその内訳を「表3.4.3-4 解析に使用する工学的安全施設 の起動信号の応答時間」に示す。

(3) ATWS 緩和設備(代替制御棒挿入機能)

ATWS 緩和設備(代替制御棒挿入機能)は、ATWS が発生するおそれがある場合又は当該事 象が発生した場合においても、炉心の著しい損傷を防止するため、原子炉冷却材圧力バウ ンダリ及び原子炉格納容器の健全性を維持するとともに、発電用原子炉を未臨界に移行さ せるため、ATWS 緩和設備用として原子炉保護系とは独立した原子炉圧力高又は原子炉水位 低(レベル2)の信号により、全制御棒を全挿入させる。あるいは、操作スイッチを手動で 操作することで作動させる。

ATWS 緩和設備(代替制御棒挿入機能)の起動信号を「表 3.4.3-5 工学的安全施設等(ATWS 緩和設備(代替制御棒挿入機能))の起動信号一覧表」に示す。

(4) ATWS 緩和設備(代替原子炉再循環ポンプトリップ機能)

ATWS 緩和設備(代替原子炉再循環ポンプトリップ機能)は,ATWS が発生するおそれがあ る場合又は当該事象が発生した場合においても,炉心の著しい損傷を防止するため,原子 炉冷却材圧力バウンダリ及び原子炉格納容器の健全性を維持するとともに,原子炉再循環 ポンプを自動停止させ原子炉再循環流量の低下により原子炉出力を抑制するため,ATWS 緩 和設備用として原子炉保護系とは独立した原子炉圧力高又は原子炉水位低(レベル 2)の 信号により,原子炉再循環ポンプをトリップさせる。あるいは,操作スイッチを手動で操 作することで代替原子炉再循環ポンプトリップ遮断器を開放させ,原子炉再循環ポンプを 停止させる。

ATWS 緩和設備(代替原子炉再循環ポンプトリップ機能)の起動信号を「表 3.4.3-6 工 学的安全施設等(ATWS 緩和設備(代替原子炉再循環ポンプトリップ機能))の起動信号一 覧表」に示す。

(5) 代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)

代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)は,原子炉冷却材圧力バウンダリが高圧の状態 であって,設計基準事故対処設備が有する発電用原子炉の減圧機能が喪失した場合におい

ても炉心の著しい損傷及び原子炉格納容器の破損を防止するため,原子炉水位低(レベル 1)及び残留熱除去系ポンプ(低圧注水モード)又は低圧炉心スプレイ系ポンプが運転して いる場合に,主蒸気逃がし安全弁(自動減圧機能)6個のうち2個を作動させ,原子炉冷 却材圧力バウンダリを減圧させる。代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)は,自動減圧 系が不動作時に期待される機能であるため,自動減圧系本来の安全機能と干渉しないよう, 自動減圧系の減圧信号より遅く動作する必要があることから,信号発信後に自動減圧系起 動信号が成立する120秒(タイマ動作時間のバラツキ及びセット誤差を考慮し,セット値 は

ただし,ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能)が作動した場合には,代替自動減圧 回路(代替自動減圧機能)の起動信号は発信されない。

代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)の起動信号を「表 3.4.3-7 工学的安全施設等 (代替自動減圧回路(代替自動減圧機能))の起動信号一覧表」に示す。

(6) ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能)

ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能)は,ATWS が発生した場合において,自動減圧 系又は代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)が動作すると,高圧炉心スプレイ系からの 注水に加え,残留熱除去系(低圧注水モード)及び低圧炉心スプレイ系から大量の冷水が 注水され,出力の急激な上昇につながるため,原子炉水位低(レベル 2)及び中性子束高 の同時信号により,自動減圧系及び代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)の起動を阻止 する。あるいは,操作スイッチを手動で操作することで自動減圧系及び代替自動減圧回路 (代替自動減圧機能)の起動を阻止させる。

ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能)の起動信号を「表 3.4.3-8 工学的安全施設等(ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能))の起動信号一覧表」に示す。

- 3.4.4 その他の保護装置
  - タービン保護装置

タービン保護装置は、タービン設備が異常な状態へ接近することを検知して、非常調速 機又はマスタートリップ電磁弁により非常トリップ油をドレンし、主蒸気止め弁、中間止 め弁、蒸気加減弁及びインタセプト弁を閉鎖することによりタービンをトリップさせる。 タービントリップ信号一覧表を「表 3.4.4-1 タービントリップ信号一覧表」に示す。 なお、原子炉起因のタービントリップ信号として、原子炉水位高(レベル 8)信号によ り、タービンをトリップする。

(2) 発電機保護装置

発電機保護装置は,発電機設備が異常な状態へ接近するのを検知して,発電機ロックアウトリレー86G1 又は 86G2 により発電機用遮断器及び界磁遮断器を開くことにより,発電機を系統より自動遮断させる。

発電機トリップ信号一覧表を「表 3.4.4-2 発電機トリップ信号一覧表」に示す。

Q

-	表3.4.3	)1	見 ナ 炉 イ ク フ ム 信 方	序一覧表(1/2)	
原子炉非常停止 信号の種類	検 出器の 種 類	個数	原子炉非常停止 に要する信号の 個 数	設 定 値	原子炉非常停止信号 を発信させない条件
原子炉圧力高	原子炉圧力 検出器	4	2*1	7.22MPa 以下	
原子炉水位低 (レベル3)	原子炉水位 検出器	4	$2^{*1}$	原子炉圧力容器 零レベル <sup>x2</sup> より 1344cm 以上	
ドライウェル 圧力高	ドライウェル 圧力検出器	4	2*1	13. 7kPa 以下	
中性子束高	出力領域 中性子束 検出器	6*3	2*4	原子炉モードスイ ッチ「運転」位置 で定格出力の 120%以下 原子炉モードスイ ッチ「運転」位置 以外で定格出力の 15%以下 自動可変設定 (図 3.4.3-1 参照)	
原子炉周期 (ペリオド) 短	起動領域 中性子束 検出器	8	2* <sup>5</sup>	10 秒以上	原子炉モードスイッ チ「運転」位置
スクラム排出 容器水位高	スクラム 排出容器 レベル スイッチ		2*6	68.50/個に相当 するレベル	原子炉モードスイッ チ「燃料取替」又は 「停止」位置,かつ
	スクラム 排出容器 水位検出器	4		(合計 1370)	スクラム排出容器水 位高バイパススイッ チ「バイパス」位置

表3.4.3-1 原子炉スクラム信号一覧表 (1/2)

	衣3.4.3		ペナル・イク ノム信う	了一見衣(2/2)	1	
		検	出器及び起動信号			
原子炉非常停止 信号の種類	検 出 器 の 種 類	個数	原子炉非常停止 に要する信号の 個 数	設定値	原子炉非常停止信号を 発信させない条件	
核計装装置	出力領域 中性子束 検出器	6 <sup>*3</sup>	$2^{*4}$			
動作不能	起動領域 中性子束 検出器	8	2* <sup>5</sup>		原子炉モードスイッチ 「運転」位置	
主蒸気管 放射能高	主蒸気管 放射能 検出器	4	$2^{*1}$	通常運転時の放 射能の 10 倍以下		
主蒸気隔離弁 閉	主蒸気隔離弁 位置検出器	16	4*7	開度 90%以上	原子炉圧力 4.14MPa 以 下,かつ原子炉モード スイッチ「運転」位置 以外	
主蒸気止め弁 閉	主蒸気止め弁 位置検出器	8	4*8	開度 90%以上	原子炉出力 30%以下	
蒸気加減弁急速	蒸気加減弁 制御油圧 検出器	4	2*6	4.12MPa 以上	原子炉出力 30%以下	
閉	蒸気加減弁 位置検出器	4	2	急速作動 電磁弁 励磁位置		
原子炉モード スイッチ 「停止」	原子炉モード スイッチ	1	1			
手動	手動スイッチ	2	2			
		4		水平方向 (0. P8. 10m) 200Gal 以下		
地震加速度大	地震加速度 検出器	4	2*9	水平方向 (0.P. 6.00m) 400Gal 以下		
		4		鉛直方向 (0. P8. 10m) 100Gal 以下		

表3.4.3-1 原子炉スクラム信号一覧表 (2/2)

- 注記\*1:スクラム回路は、2個の検出器からなるA、B2系統のチャンネルで構成され、A、B各々に属す る最低1個の検出器が同時に動作すれば、発電用原子炉はスクラムされる。
  - \*2:原子炉圧力容器零レベルは、セパレータスカート下端より1278cm下。
  - \*3:個数は平均出力領域モニタのチャンネル数を示す。
  - \*4:スクラム回路は、3個の検出器からなるA、B2系統のチャンネルで構成され、A、B各々に属す る最低1個の検出器が同時に動作すれば、発電用原子炉はスクラムされる。
  - \*5:スクラム回路は、4個の検出器からなるA、B2系統のチャンネルで構成され、A、B各々に属す る最低1個の検出器が同時に動作すれば、発電用原子炉はスクラムされる。
  - \*6:スクラム回路は、各検出器2個ずつからなるA、B2系統のチャンネルで構成され、A、B各々に 属する最低1個の検出器が同時に動作すれば、発電用原子炉はスクラムされる。
  - \*7:スクラム回路は、8個の検出器からなるA、B2系統のチャンネルで構成され、A、B各々に属す る最低2個の検出器が同時に動作すれば、発電用原子炉はスクラムされる。
  - \*8:スクラム回路は、4個の検出器からなるA、B2系統のチャンネルで構成され、A、B各々に属す る最低2個の検出器が同時に動作すれば、発電用原子炉はスクラムされる。
  - \*9:スクラム回路は、水平方向4個、鉛直方向2個の検出器からなるA、B2系統のチャンネルで構成され、A、B各々に属する最低1個の検出器が同時に動作すれば、発電用原子炉はスクラムされる。

	応答時間(秒)								
原子炉非常停止信号	T1*1	T2*2	合計 (T1+T2) *3	T3*4	合計 (T1+T2+T3)				
原子炉圧力高			0.55	1.62	2.17				
原子炉水位低			1.05	1.62	2.67				
中性子束高			0.09	1.62	1.71				
原子炉周期(ペリオド)短			0.20	1.62	1.82				
主蒸気隔離弁閉			0.06	1.62	1.68				
主蒸気止め弁閉			0.06	1.62	1.68				
蒸気加減弁急速閉			0.08	1.62	1.70				

表 3.4.3-2 解析に使用する原子炉スクラム信号の応答時間

注記\*1:プロセス量が設定値に達してから検出器が検知し、アナログ回路の信号がスクラム論理回路 に発信されるまでの検出遅れ時間

\*2:スクラム論理回路及び原子炉スクラム用電磁接触器での信号処理遅れ時間

\*3:設置許可添付資料十「運転時の異常な過渡変化の解析」における解析条件

\*4:原子炉スクラム用電磁接触器の動作から制御棒が全ストロークの75%に至るまでの時間

		衣 3.4.3-3 上		主他設の起動信方		
			検出	出器及び起動信号		工学的学会振乳学の
工学的安全施設等の起 動 信 号 の 種 類		検 出 器 の 種 類	個数	工学的安全施設 等の起動に要す る信号の個数	設定値	工学的安全施設等の 起動信号を発信させ ない条件
	原子炉水位低 (レベル2)	原子炉水位 検出器	4	2*1	原子炉圧力容 器零レベル <sup>x2</sup> よ り 1216cm以上	
	主蒸気管 圧力低	主蒸気管 圧力検出器	4	$2^{*1}$	5.86MPa以上	原子炉モードスイッ チ「運転」位置以外
	主蒸気管 放射能高	主蒸気管 放射能 検出器	4	$2^{*1}$	通常運転時の 放射能の 10 倍 以下	
主蒸気隔離弁	主蒸気管 トンネル 温度高	主蒸気管 トンネル 温度検出器	44	2* <sup>3</sup>	通常運転最高 温度の 1.5 倍 以下	
南 離 弁	主蒸気管 流量大	主蒸気管 流量検出器	16	2*4	定格流量の 140%以下	
	復水器 真空度低	復水器 真空度 検出器	4	2*1	-28. 8kPa 以下	主蒸気止め弁開度 90%以下,かつ原子 炉圧力 4.14MPa 以 下,かつ復水器真空 度低バイパススイッ チ「バイパス」位置 かつ原子炉モードス イッチ「運転」位置 以外

表 3.4.3-3 工学的安全施設の起動信号一覧表 (1/3)

	検出器及び起動信号								
		安全施設等の 言号の種類	検 出器の 種 類	個 数	工学的安全施設 等の起動に要す る信号の個数	設定値	工学的安全施設等 の起動信号を発信 させない条件		
そ	*5	ドライウェル 圧力高	ドライウェル 圧力検出器	4		13. 7kPa 以下			
の 他	(1)	原子炉水位低 (レベル 3)	原子炉水位 検出器	4	2*6	原子炉圧力容器 零レベル <sup>x2</sup> より 1344cm以上			
の原子炉格納容器隔離弁	*7 (2)	原子炉水位低 (レベル 3)	原子炉水位 検出器	4	2*8	原子炉圧力容器 零レベル <sup>x2</sup> より 1344cm以上			
離弁	*9 (3)	原子炉水位低 (レベル2)	原子炉水位 検出器	4	2*8	原子炉圧力容器 零レベル <sup>*2</sup> より 1216cm以上			
ま作月		原子炉建屋 原子炉棟 放射能高	原子炉建屋 原子炉棟 放射能 検出器	8	2*10	通常運転時の 放射能の 10 倍以下			
フランター		ドライウェル 圧力高	ドライウェル 圧力検出器	4		13.7kPa 以下			
	里系	原子炉水位低 (レベル3)	原子炉水位 検出器	4	2*11	原子炉圧力容器 零レベル <sup>x2</sup> より 1344cm以上			
高圧炉		ドライウェル 圧力高	ドライウェル 圧力検出器	4	$2^{*12}$	13. 7kPa 以下	—		
	王戸シュスプレイ系	原子炉水位低 (レベル2)	原子炉水位 検出器	4	2*12	原子炉圧力容器 零レベル <sup>x2</sup> より 1216cm以上			

表 3.4.3-3 工学的安全施設の起動信号一覧表 (2/3)

		~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~~	3.4.3-3 上子印	-	脳設め起動信号 器及び起動信号		
		全施設等の 信号の種類	検 出器の 種 類	個数	工学的安全施設	設定値	工学的安全施設等 の起動信号を発信 させない条件
低日均心	17. 旦日好	ドライウェル 圧力高	ドライウェル 圧力検出器	2		13. 7kPa 以下	
ンフレーマデ	氐王戸シスプノイ系	原子炉水位低 (レベル 1)	原子炉水位 検出器	2	2* <sup>13</sup>	原子炉圧力容 器零レベル <sup>*2</sup> より 947cm以上	
	低	ドライウェル 圧力高	ドライウェル 圧力検出器	4		13. 7kPa 以下	
残留	低圧注水系	原子炉水位低 (レベル 1)	原子炉水位 検出器	4	$2^{*14}$	原子炉圧力容 器零レベル <sup>*2</sup> より 947cm以上	
残留熱除去系	格納容器スプレイ冷却系	手動		_			
自動	自助	原子炉水位低 (レベル1)	ドライウェル 圧力検出器	4	2* <sup>15</sup>	13. 7kPa 以下	ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止
目動減圧系		とドライウェ ル圧力高の同 時信号	原子炉水位 検出器	4	$2^{*16}$	原子炉圧力容 器零レベル <sup>2</sup> より 947cm以上	機能)が作動した場合

表 3.4.3-3 工学的安全施設の起動信号一覧表 (3/3)

注記\*1:主蒸気隔離弁の作動回路は、2個の検出器からなるA, B2系統のチャンネルで構成され、A, B 各々に属する最低1個の検出器が同時に動作すれば、主蒸気隔離弁は閉となる。

\*2:原子炉圧力容器零レベルは、セパレータスカート下端より1278cm下。

\*3: 主蒸気隔離弁の作動回路は、22 個の検出器からなる A、B2 系統のチャンネルで構成され、A、 B各々に属する最低1個の検出器が同時に動作すれば、主蒸気隔離弁は閉となる。

\*4: 主蒸気隔離弁の作動回路は,8個の検出器からなるA,B2系統のチャンネルで構成され,A,B 各々に属する最低1個の検出器が同時に動作すれば、主蒸気隔離弁は閉となる。

- \*5:本信号により,原子炉系,残留熱除去系,原子炉格納容器調気系,格納容器内雰囲気モニタ系, 原子炉核計装系,非常用ガス処理系,可燃性ガス濃度制御系,放射線ドレン移送系に属する格 納容器隔離弁が作動する。
- \*6:内側及び外側隔離弁の各作動回路は,各検出器1個ずつからなるA, B2系統のチャンネルで構成され,A, B各々に属する最低1個の検出器が同時に動作すれば,隔離弁は閉となる。
- \*7:本信号により,残留熱除去系に属する格納容器隔離弁が作動する。
- \*8:内側及び外側隔離弁の各作動回路は,検出器1個からなるA,B2系統のチャンネルで構成され,A,B各々に属する1個の検出器が同時に動作すれば,隔離弁は閉となる。

\*9:本信号により,原子炉冷却材浄化系,計装用圧縮空気系に属する格納容器隔離弁が作動する。 \*10:非常用ガス処理系A,Bの各作動回路は,燃料取替エリア放射線モニタ及び原子炉建屋原子炉

棟排気放射線モニタそれぞれ1個ずつの検出器からなる A, B2 系統のチャンネルで構成され,

A, B各々に属する最低1個の検出器が同時に動作すれば,非常用ガス処理系起動となる。

- \*11:非常用ガス処理系 A, B の各作動回路は,各検出器 1 個ずつからなる A, B2 系統のチャンネル で構成され, A, B 各々に属する最低 1 個の検出器が同時に動作すれば,非常用ガス処理系起 動となる。
- \*12:高圧炉心スプレイ系の作動回路は、4 個の検出器からなる並列の論理和回路で構成され、最低2 個の検出器が同時に動作すれば、高圧炉心スプレイ系起動となる。
- \*13:低圧炉心スプレイ系の作動回路は、各検出器2個ずつの計4個の検出器からなる並列の論理 和回路で構成され、最低2個の検出器が同時に動作すれば、低圧炉心スプレイ系起動となる。
- \*14:残留熱除去系低圧注水モードの作動回路は,各検出器2個ずつからなるA,B2系統のチャン ネルで構成され,同じチャンネルに属する最低2個の検出器が同時に動作すれば,1系統以 上の残留熱除去系低圧注水モード起動となる。
- \*15:自動減圧系の作動回路は、2個の検出器からなる A、B2 系統のチャンネルで構成され、同じ チャンネルに属する2個の検出器及び「原子炉水位低(レベル1)」が同時に動作すれば、自 動減圧系起動となる。
- \*16:自動減圧系の作動回路は、2個の検出器からなる A、B2系統のチャンネルで構成され、同じ チャンネルに属する2個の検出器及び「ドライウェル圧力高」が同時に動作すれば、自動減圧 系起動となる。

			応答時間	(秒)
工学的安全施言	T1'*1	T2'* <sup>2</sup>	合計 (T1'+T2') *3	
主蒸気隔離弁	主蒸気管流量大			0. 50
土佘义昭阳开	主蒸気管放射能高			0. 50

表 3.4.3-4 解析に使用する工学的安全施設の起動信号の応答時間

注記\*1:プロセス量が設定値に達してから検出器が検知し、アナログ回路の信号がロジッ

ク回路に発信されるまでの検出遅れ時間

\*2:ロジック回路部での信号処理遅れ時間

\*3:設置許可添付資料十「事故解析」における解析条件

1		的女主他权守	(1111)及	们就佣(11、省前仰你	₱1甲/N/XHG/ / ♥>	他到百万一克孜
			検出	出器及び起動信号		工学的安全施設等
工学的安全施設等の起 動 信 号 の 種 類		検 出 器 の 種 類	個 数	工学的安全施設等 の起動に要する信 号 の 個 数		の起動信号を発信
ATWS緩和設備 代	原子炉圧力高	原子炉圧力 検出器	4	2*1	7.35MPa 以下	
代替制御棒挿入機能)	原子炉水位低 (レベル2)	原子炉水位 検出器	4		原子炉圧力容 器零レベル <sup>*2</sup> より 1216cm 以上	

表 3.4.3-5 工学的安全施設等(ATWS 緩和設備(代替制御棒挿入機能))の起動信号一覧表

注記\*1: ATWS 緩和設備(代替制御棒挿入機能)の作動回路は,各検出器2個ずつからなるA, B2系統の チャンネルで構成され,A, B各々に属する最低2個の検出器が同時に動作すれば,ATWS 緩和 設備(代替制御棒挿入機能)作動となる。

\*2:原子炉圧力容器零レベルは、セパレータスカート下端より1278cm下。

			検出	器及び起動信号		工学的安全施設等
工学的安全施設等の 起 動 信 号 の 種 類		検 出 器 の 種 類	個 数	工学的安全施設 等の起動に要す る信号の個数	設定値	エ <del>ノ</del> -m 女 王 施設寺 の起動信号を発信 させない条件
ATWS緩和設備 代替原子	原子炉圧力高	原子炉圧力 検出器	4		7.35MPa 以下	
代替原子炉再循環ポンプトリップ機能)	原子炉水位低 (レベル2)	原子炉水位 検出器	4	2*1	原子炉圧力容 器零レベル <sup>*2</sup> より 1216cm 以上	

の起動信号一覧表

注記\*1: ATWS 緩和設備(代替原子炉再循環ポンプトリップ機能)の作動回路は,各検出器2個ずつからなるA,B2系統のチャンネルで構成され,A,B各々に属する最低2個の検出器が同時に動作すれば,ATWS緩和設備(代替原子炉再循環ポンプトリップ機能)作動となる。

\*2:原子炉圧力容器零レベルは、セパレータスカート下端より1278cm下。

₹ 0.4.0 T 工手	为 工 過 段 子 ( 1 、				起到旧方 見衣
検出器及び起動信号			工学的史入坛凯兹		
工学的安全施設等の 起動信号の種類	検 出器の 種 類	個 数	工学的安全施設 等の起動に要す る信号の個数		工学的安全施設等 の起動信号を発信 させない条件
代 代 代	原子炉水位 検出器	4	2*1	原子炉圧力容 器零レベル <sup>2</sup> より 947cm 以上	ATWS 緩和設備(自 動減圧系作動阻止 機能)が作動した 場合

表 3.4.3-7 工学的安全施設等(代替自動減圧回路(代替自動減圧機能))の起動信号一覧表

注記\*1:代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)の作動回路は,2個の検出器からなるA,B2系統のチャンネルで構成され,同じチャンネルに属する2個の検出器が同時に動作すれば,1系統以上の代替自動減圧回路(代替自動減圧機能)作動となる。

\*2:原子炉圧力容器零レベルは、セパレータスカート下端より1278cm下。

武 0.	4.5-0 上子印99	《土池成寺(加	113 小女子中国文	佣(日期倾江市作	刘P卫卫们及旧日/ / (	7起到后方 見衣
		検出器及び起動信号				工业站中人长现体
工学的安全施設等の 起動信号の種類		検 出 器 の 種 類	個 数	工学的安全施設 等の起動に要す る信号の個数	設定値	工学的安全施設等 の起動信号を発信 させない条件
A T W S 緩和設備 自動減 圧 系 作 動 阻 止 機能)	原子炉水位 検出器	6	4*1	原子炉圧力容 器零レベル <sup>*2</sup> より 1216cm 以上		
	出力領域 中性子束 検出器	6 <sup>*3</sup>	4*4	10%*5以下		

表 3.4.3-8 工学的安全施設等(ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能))の起動信号一覧表

注記\*1: ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能)の作動回路は、3 個の検出器からなる A, B2 系統の チャンネルで構成され、A, B 各々に属する最低 2 個の検出器及び「中性子束高」が同時に動 作すれば、ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能)作動となる。

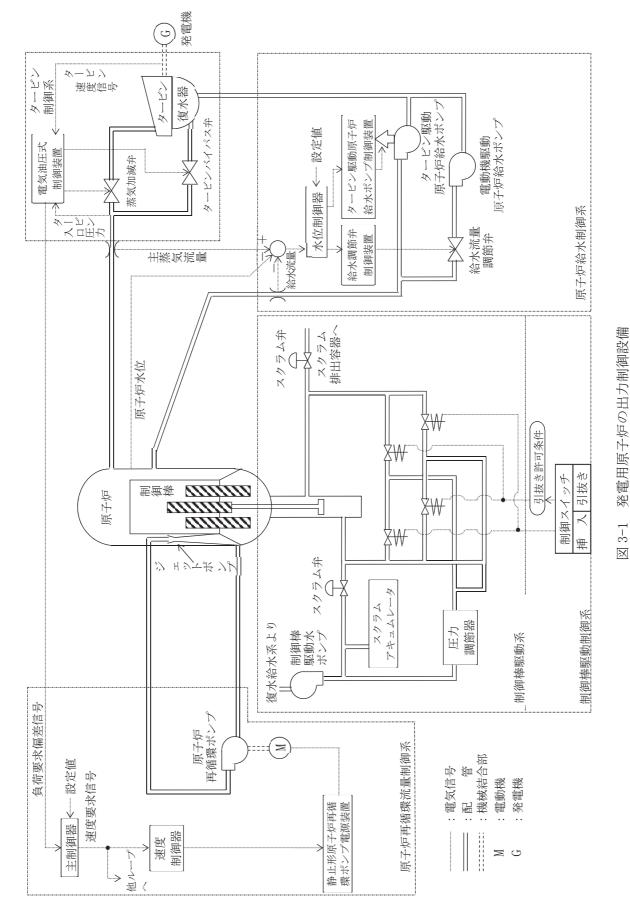
- \*2:原子炉圧力容器零レベルは、セパレータスカート下端より1278cm下。
- \*3:個数は平均出力領域モニタのチャンネル数を示す。
- \*4: ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能)の作動回路は,3個の検出器からなるA,B2系統の チャンネルで構成され,A,B各々に属する最低2個の検出器及び「原子炉水位低(レベル2)」 が同時に動作すれば,ATWS 緩和設備(自動減圧系作動阻止機能)作動となる。
- \*5: 定格出力時の値に対する比率で示す。

衣 3.4.4-1 クーレントリック 旧方一見衣				
タービントリップ信号	検出器			
バックアップ過速度大	バックアップ過速度検出器			
主復水器真空度低	主復水器圧力検出器			
スラスト軸受摩耗	スラスト軸受摩耗検出装置			
振動大	軸振動検出器			
排気室温度高	排気室温度検出器			
湿分分離加熱器水位高	湿分分離加熱器水位検出器			
主油ポンプ出口圧力低	主油ポンプ出口圧力検出器			
高圧制御油圧力低	高圧制御油圧力検出器			
発電機トリップ	発電機ロックアウトリレー			
原子炉水位高(レベル 8)	原子炉水位検出器			

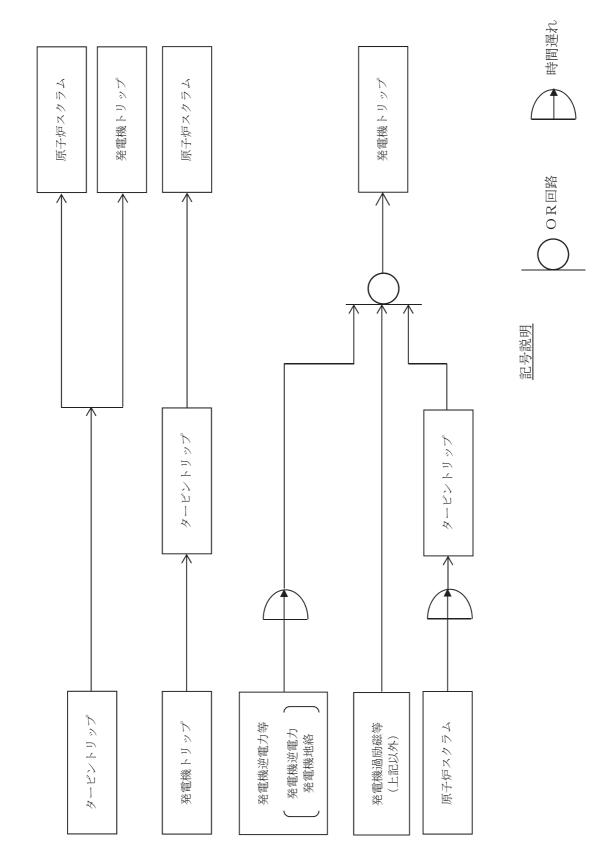
表 3.4.4-1 タービントリップ信号一覧表

発電機トリップ信号	検出器		
発電機比率差動	発電機比率差動継電器		
発電機・主変圧器比率差動	発電機・主変圧器比率差動継電器		
発電機逆電力	発電機逆電力継電器		
発電機地絡	発電機地絡継電器		
発電機界磁喪失	発電機界磁喪失継電器		
発電機過励磁	発電機過励磁継電器		
発電機逆相電流	発電機逆相電流継電器		
発電機脱調	発電機脱調継電器		
励磁変圧器比率差動	励磁電源変圧器比率差動継電器		
励磁変圧器過電流	励磁電源変圧器過電流継電器		
タービントリップ	主蒸気止め弁全閉位置検出器 中間止め弁全閉位置検出器 インタセプト弁全閉位置検出器		

表 3.4.4-2 発電機トリップ信号一覧表







UI-1-5-3 R 2

02

図3.3-1 プラントインターロック

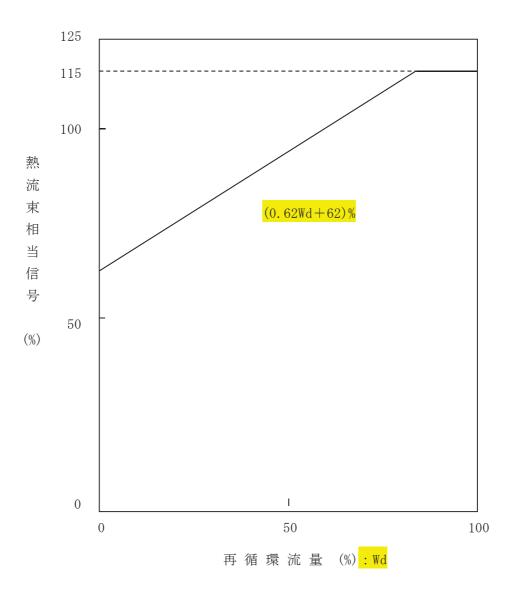


図 3.4.3-1 中性子束高-自動可変設定(熱流束相当)の原子炉非常停止信号の設定値

4. 中央制御室外原子炉停止装置

万が一中央制御室が使用不能の場合には,中央制御室外において原子炉保護系作動回路の電 源を遮断すること等により発電用原子炉をスクラムさせる。

発電用原子炉を急速に停止した後,中央制御室外原子炉停止装置により発電用原子炉をスク ラム後の高温状態からその後の低温状態に導く。

4.1 制御機能

発電用原子炉をスクラム後の高温状態から,その後の低温状態に導くため,原子炉冷却系統設備による残留熱除去,減圧,水位の保持を行うが,それらに必要な系統及び操作場所を 表 4.1-1 に示す。

4.2 監視機能

発電用原子炉をスクラム後の高温状態から,その後の低温状態に導くために必要な計装及 び指示場所を表 4.2-1 に示す。

X 1.1 1 一个人的两主人的人力,从上在一个人的一种人们的一种人们的一种人们的一种人们的一种人们的一种人们的一种人们的一种人			
系 統	系統数	操作場所	機能
原子炉隔離時冷却系 主蒸気系逃がし安全弁 残留熱除去系	1 3 弁 1	中央制御室外原子炉停止装置盤	発電用原子炉をスク ラム後の高温状態か らその後の低温状態 に導く
原子炉補機冷却水系 原子炉補機冷却海水系	2 2	中央制御室外原子炉停止装置盤	補機冷却
所内非常用電源系	2	中央制御室外原子炉停止装置 盤, 現場制御盤	外部電源喪失時の非 常用電源確保

表 4.1-1 中央制御室外原子炉停止装置系統一覧表

計 装	指示場所	機能
原子炉圧力指示計		
原子炉水位指示計		
サプレッションプール水位指示計		
サプレッションプール温度指示計		
ドライウェル圧力指示計		
ドライウェル温度指示計		発電用原子炉をスクラム後の
原子炉隔離時冷却系流量指示調節計	中央制御室外原子炉停 止装置盤	高温状態から,その後の低温 状態に導く場合の主要変数の
原子炉隔離時冷却系ポンプ駆動用 蒸気タービン速度指示計		監視
残留熱除去系流量指示計		
残留熱除去系熱交換器入口温度指示 計		
復水貯蔵タンク水位指示計		
6.9kV 6-2C 非常用母線電圧計		
6.9kV 6-2D 非常用母線電圧計		

表 4.2-1 中央制御室外原子炉停止装置計装一覧表