



آنالیز عدم قطعیت و حساسیت سیستم‌های خنک کننده‌ی اضطراری نیروگاه اتمی بوشهر طی حادثه‌ی شکست کوچک در مدار اولیه

سید‌محمد آل‌طه، مسعود منصوری*

گروه مهندسی هسته‌ای، واحد علوم و تحقیقات، دانشگاه آزاد اسلامی، صندوق پستی: ۱۴۵۱۵-۷۷۵، تهران - ایران

چکیده: در این مقاله عدم قطعیت و حساسیت سیستم‌های خنک کننده‌ی اضطراری مدارهای اولیه و ثانویه، در زمان حادثه‌ی شکست کوچک مدار اولیه در نیروگاه اتمی بوشهر مطالعه شده است. این سیستم‌ها شامل ابزارهای و سیستم‌های خنک کننده‌ی اضطراری فشار بالا و پایین برای مدار اولیه، و سیستم تغذیه‌ی آب اضطراری مدار ثانویه‌اند. به منظور گرددی نیروگاه بوشهر و راکتور VVER-1000/V446، از کد RELAP5/Mod3.2 در شبیه‌سازی استفاده شد. از روش GRS برای تعیین حداقل تعداد اجراهای کد RELAP5 به منظور ارزیابی سطح اعتماد و احتمال ۹۵٪ بهره گرفته شد. در مدل‌سازی حادثه، محدودیت‌های محافظه کارانه‌ای از جمله از دست دادن برق شبکه هنگام رخداد حادثه، و خرابی دو سیستم دیزل ژنراتور در نظر گرفته شدند. در نتیجه‌ی این محدودیت‌ها، دو کاتال از چهار کاتال سیستم‌های اضطراری از کار می‌افتد. هم‌چنین، یکی از ابزارهای در زمان حادثه خراب در نظر گرفته شد. نتایج بررسی ها نشان‌دهنده‌ی ایجاد حساسیت بالای ابزارهای در طی حادثه بوده است. هم‌چنین پمپ‌های سیستم اضطراری فشار بالا تأثیر نسبتاً کمی روی حادثه‌ی شکست کوچک می‌گذارند. چنان‌چه نقاط تنظیم سیستم‌های تحت بررسی، همزمان و با توزیع نرمال تغییر کنند، در یک مجموعه‌ی خاصی از نقاط تنظیم، دمای بیشینه‌ی غلاف از مقدار مشابه آن با نقاط تنظیم پیش‌فرض کاهش پیدا می‌کند و باعث اینمی بیشتر غلاف سوخت می‌شود.

کلیدواژه‌ها: حادثه‌ی شکست کوچک، سیستم‌های ایمنی اضطراری، کد انگرالی RELAP5 نیروگاه اتمی بوشهر

Uncertainty and Sensitivity Analyses of Emergency Cooling Systems in BNPP During the Small Break-LOCA in the Primary Circuit

S.M. Altaha, M. Mansouri*, Gh.R. Jahanfarnia

Department of Nuclear Engineering, Science and Research Branch, Islamic Azad University, P.O.Box: 14515-775, Tehran-Iran

Abstract: In this paper, uncertainty and sensitivity of emergency cooling systems of the primary and secondary circuits are investigated in the VVER1000/V446 nuclear reactor during the small break (SB)-LOCA. The emergency systems include accumulators, high pressure and low pressure injection systems and emergency feed-water system. The analysis is performed using the RELAP5/Mod 3.2 Code for nodalization and simulation of the nuclear power plant. The GRS method is used for the calculation of the minimum number of the code to achieve 95% of the tolerance limit and confidence level. For a conservative analysis of the accident, the loss of power to the NPP and the failure of the two diesel generators are considered when SB-LOCA occurs. These limitations cause the malfunctioning of the two channels of the emergency cooling systems. Also, by considering the single failure criteria, one accumulator is failed throughout the accident process. The results show that the accumulators develop the most sensitivity of the maximum clad temperature. Also, the HPIS pumps have relatively little influence on the SB-LOCA. When all emergency cooling setpoints are altered, a new set is achieved, which causes to lower the maximum clad temperature, in comparison with a default setpoint of the emergency cooling systems.

Keywords: Uncertainty and Sensitivity Analysis, SB-LOCA, VVER-1000 Reactor, GRS Method, Emergency Cooling Systems



فشار، مولدهای بخار و شیرهای اینمنی مدارهای اولیه و ثانویه به دست آمد. هم‌چنین انباره‌ها^(۱)، سیستم‌های اینمنی فشار بالا و پایین اضطراری مدار اولیه، سیستم‌های تغذیه‌ی آب اضطراری مدار ثانویه، و برداشت آب از چاهک محفظه‌ی اینمنی، مدل‌سازی شدند. به منظور فعال شدن یا غیرفعال شدن سیستم‌ها و تجهیزات، نقاط تنظیم و سیگنال ایست^(۲) آن‌ها با کارت‌های مرتبط در نظر گرفته شدند. از آنجا که در این پژوهش، بررسی سیستم‌های اینمنی اضطراری برای ما اهمیت دارد، نیازی به مدل کردن کامل مدار ثانویه، یعنی قسمت‌های توربین و چگالنده نیست و به عنوان شروط مرزی در مدل‌سازی ارائه شده‌اند.

به دلیل مقایسه‌ی نتایج حاصل از کد RELAP با نتایج سازنده‌ی نیروگاه بوشهر (کد TETCH-M-97)، شرایط محافظه کارانه‌ای در شبیه‌سازی حادثه‌ی شکست کوچک در نظر گرفته شد که در آن هم زمان با حادثه‌ی شکست کوچک، حادثه‌ی از بین رفتن برق شبکه^(۳) نیز رخ می‌دهد. بنابراین برق اضطراری دیزل ژنراتورها با تأخیر ۴۰ ثانیه‌ای فراهم خواهد شد و سیستم‌های^(۴) ECCS و^(۵) EFWs پس از ۴۰ و ۱۲۰ در دسترس خواهند بود. هم‌چنین با از بین رفتن برق شبکه‌ی سیستم‌های اصلی و کمکی تغذیه‌ی مدار ثانویه، سیستم‌های محفظه‌ی کنترل فشار از قبیل گرم‌کننده‌ها، اسپری‌ها و سیستم انبساط، شیر BRU-K و تمامی پمپ‌های اصلی مدار اولیه، از دسترس خارج خواهند شد. در نتیجه، سیستم‌هایی که با برق اضطراری کار می‌کنند، می‌توانند در شبیه‌سازی در نظر گرفته شوند. اما براساس معیار خرابی یک سیستم اینمنی^(۶) در هنگام وقوع حادثه، فرض می‌شود که یک انباره خراب است. هم‌چنین به دلیل خرابی دو دیزل ژنراتور در هنگام وقوع حادثه، دو کانال سیستم فشار بالا و پایین اضطراری و هم‌چنین دو سیستم تغذیه‌ی اضطراری آب ثانویه برای لوب‌های ۲ و ۳ فعال نمی‌شوند. بنابراین سیستم‌های اینمنی زیر در حادثه‌ی فوق در نظر گرفته می‌شوند:

۱. سه انباره که به محفظه‌ی تحت فشار راکتور وصل می‌شوند.
۲. دو LPIS^(۷) و HPIS^(۸) که به خطوط سرد و داغ لوب‌های ۱ و ۴ می‌توانند آب تغذیه کنند.
۳. دو سیستم EFW^(۹) که به مولدهای بخار ۱ و ۴ در مدار ثانویه، می‌توانند آب تغذیه کنند.

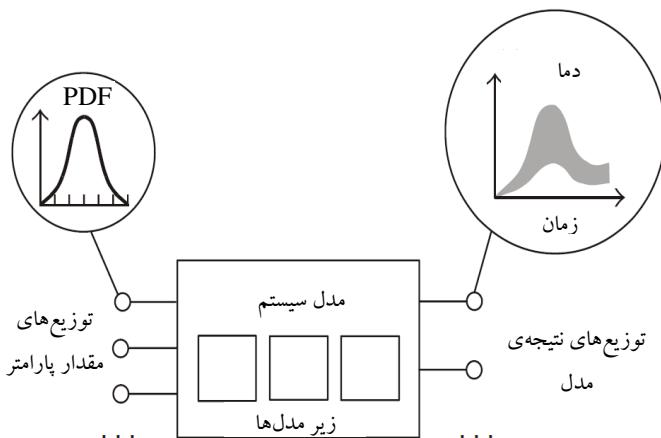
حداده‌ی شکست کوچک در مدار اولیه، یکی از حوادثی است که بیشترین احتمال وقوع آن در نیروگاه‌های اتمی انتظار می‌رود [۱]. قطر محل شکست در حداده‌ی شکست کوچک که منجر به از دست رفتن خنک‌کننده‌ی مدار اول می‌شود، در مقایسه با حداده‌ی شکست بزرگ کوچک است، اما آب از دست رفته به وسیله‌ی سیستم‌های جبران‌ساز مدار اولیه فراهم نمی‌شود. بنابراین نیاز به فعال شدن سیستم‌های اینمنی اضطراری خواهد بود. این حداده را می‌توان از افت فشار آهسته‌ی سیستم خنک‌کننده‌ی راکتور و نرخ پایین جریان جرمی خارج شده از محل شکست در مقایسه با شکست بزرگ توصیف کرد. به علت افت فشار آهسته، فازهای مایع و بخار در سیستم خنک‌کننده می‌توانند از یک‌دیگر جدا شوند.

سیستم‌های اینمنی اضطراری نقش مهمی در هدایت حوادث در نیروگاه‌های هسته‌ای دارند و عدم کارکرد یا نقص کارکرد آن‌ها به عنوان معیارهای اینمنی در ارزیابی‌های حوادث بررسی می‌شوند. در برخی کارهایی که انجام شده است، نقص در فعال شدن سیستم‌های اینمنی به هنگام حداده‌ی شکست کوچک بررسی شده است [۲، ۳]. هم‌چنین در یک بررسی، سیستم‌های اینمنی اضطراری در یک راکتور APR1400، با روش Axiomatic Design طراحی و بهینه‌سازی شده است [۴].

در این مقاله، سیستم‌های اینمنی اضطراری مدارهای اولیه و ثانویه به عنوان پارامتر عدم قطعیت در نظر گرفته، و حساسیت هر یک از این سیستم‌ها به صورت جداگانه در محدوده‌ی کاری آن‌ها بررسی می‌شوند. سپس با تغییر دادن تمامی پارامترها به صورت تصادفی و هم‌زمان، کم‌ترین دمای بیشینه‌ی غلاف به دست می‌آید و نقاط تنظیم بهینه مربوط به هر یک از این سیستم‌ها مشخص می‌شوند.

۲. روش کار

در این پژوهش، برای مدل‌سازی و گره‌بندی نیروگاه اتمی بوشهر از کد 3.2 RELAP5/Mod استفاده شده است [۵]. در این مدل‌سازی، از داده‌های گزارش‌های نهایی اینمنی نیروگاه بوشهر بهره گرفته شد [۶]. مدل کامل و توسعه‌یافته‌ای از نیروگاه بوشهر با مدل‌سازی محفظه‌ی تحت فشار و قلب راکتور، خطوط اصلی لوله‌ی مدار اول، پمپ‌های اصلی مدار اولیه، محفظه‌ی کنترل



شکل ۱. طرح‌واره‌ی روش GRS در محاسبات عدم قطعیت [۸].

هم‌چنین سیگنال خاموشی راکتور با تأخیر $1/4$ ثانیه‌ای تولید می‌شود و $0.3S$ طول می‌کشد تا میله‌های کنترل رها شوند. افتادن میله‌های کنترل از بالاترین نقطه تا پایین ترین نقطه حدود $4S$ طول می‌کشد. $5S$ بعد از صادر شدن سیگنال خاموشی راکتور، سیگنال بسته شدن شیر ورودی بخار به توربین صادر، و بخار ورودی به توربین قطع می‌شود. با فعال شدن سیگنال سیستم‌های ایمنی، آن‌ها با $2S$ تأخیر روی خط می‌آیند (به علت باز شدن شیرهای مسیر و بسته شدن شیرهای سیر کوله).

نتایج آنالیز و مقایسه با^(۱۰) نیروگاه بوشهر به منظور صحت‌سنگی مدل‌سازی در حالت پایدار و حادثه‌ی شکست 25 و $100mm$ در مرجع [۷] توضیح داده شده‌اند.

۱.۲ روش GRS برای محاسبه‌ی عدم قطعیت و حساسیت

Gesellschaft fur Anlagen- und Reaktorsicherheit در سال 1994 در کشور آلمان، روش GRS را ابداع کرد [۸]. طبق اعلام NRC [۸] در 1989 تمامی محاسبات ارزیابی نیروگاه‌های اتمی باید با یک کد محاسباتی و با بهترین تخمین به همراه محاسبات عدم قطعیت انجام شوند. به این منظور، پارامترهای مهم در عدم قطعیت شناسایی، و همراه با توزیع مربوط به کد محاسباتی به کار گرفته می‌شود. با محاسبات کد، توزیع خروجی متغیرهای مهم (عموماً دمای بیشینه‌ی غلاف) به دست می‌آید. به این ترتیب می‌توان اهمیت هر یک از پارامترها را در دمای بیشینه‌ی غلاف بررسی کرد. در شکل ۱، طرح‌واره‌ی این روش نشان داده شده است.

برای بررسی حساسیت و عدم قطعیت نقاط تنظیم سیستم‌های ایمنی، از روش GRS استفاده شده است. در این روش تعداد اجرای کدهای کامپیوتی، مستقل از تعداد پارامترهای عدم قطعیت است و در هر اجرای کد می‌توان تمامی پارامترهای عدم قطعیت را هم‌زمان تغییر داد. تعداد اجرای کد به احتمال درخواستی کاربر و درجه‌ی اطمینان^(۱۱) و خطای مجاز آماری^(۱۲) مورد نظر در محاسبات عدم قطعیت بستگی دارد. تعداد اجرای کد با فرمول ویلکس به دست می‌آید [۹]:

(۱)

$$1 - \alpha^n - n(1 - \alpha)\alpha^{n-1} \geq b$$

که در آن، α درجه‌ی اطمینان، b احتمال نتایج، و n حداقل تعداد اجرای کد را نشان می‌دهد. پارامتر α نشان‌دهنده‌ی محتوای احتمال نتایج خروجی با تابع توزیع آماری مشخص است. به عنوان مثال اگر α معادل 95% باشد، به معنی آن است که دمای بیشینه‌ی غلاف پایین‌تر از محدوده‌ی مجاز آماری با احتمال درستی 95% است. جدول ۱، حداقل تعداد اجرای کد را با توجه به درجه‌ی اطمینان و احتمال نشان می‌دهد. به عنوان مثال با 93 اجرای کد از دسته نمونه‌های تصادفی، نتایج آنالیز پارامترهای انتخابی می‌تواند با احتمال 95% و سطح اعتماد 95% ارزیابی شوند. برای اهداف قانونی صنعت هسته‌ای، مقادیر α و b معادل 95% به عنوان استاندارد پذیرفته است [۱۰].

پس از اطمینان از صحت‌سنگی مدل‌سازی و گره‌بندی نیروگاه اتمی بوشهر، به منظور بررسی و آنالیز عدم قطعیت و حساسیت نقاط تنظیم سیستم‌های ایمنی اضطراری، از روش GRS استفاده شد. درجه‌ی اطمینان و احتمال هر کدام 95% انتخاب شدند. بنابراین تعداد نمونه‌های تصادفی برای یک پارامتر 93 عدد به دست آمد. به منظور تولید اعداد تصادفی و به کارگیری آن در کد، ابتدا باید محدوده‌ی کار سیستم‌های مورد نظر به دست آید و سپس برای هر گروه از سیستم‌ها، 93 عدد تصادفی تولید، و در کد RELAP5 به کار گرفته شود. این نکته قابل بیان است که اگر تعداد اجرای کد بیشتر شود، به آن معناست که درجه‌ی قابلیت اطمینان به داده‌ها افزایش یافته است.



نظر گرفته شدند. محدوده‌ی بالای نقطه‌ی تنظیم سیستم‌های $(^{(13)}\text{HPI}(7,8 \text{ MPa})$ و $(^{(14)}\text{LPI}(1,02 \text{ MPa})$) دست نخورده باقی ماندند، زیرا نقاط تنظیم عدم تزریق آب بودند. اما برای نقاط تنظیم بعدی طوری در نظر گرفته شدند که میانگین توزیع نرمال نزدیک به مقادیر نامی یا پیش‌فرض باشند. چرا که هدف، به دست آوردن نقاط تنظیم بهینه بوده است. نکته مهم این است که در سیستم‌های تزریق آب باید نقاط تنظیم به طور ترتیبی، کاهش یا افزایش یابند. نمی‌توان بازه‌ها را به صورتی در نظر گرفت که ترتیب به هم خورد. این عامل باعث عدم اجرای کد RELAP5 می‌شود. برای انباره‌ها، توزیع فشار به منظور باز شدن نرمال و در بازه‌ی اندازه‌گیری حس‌گرهای آن‌ها انتخاب شدند. برای سیستم‌های تغذیه‌ی آب اضطراری مدار ثانویه، فشار و دبی آن‌ها در هر مرحله به صورت توزیع نرمال در بازه‌ی کاری آن‌ها در نظر گرفته شدند (مشابه سیستم‌های HPI و LPI). جزئیات بازه‌های توزیع نرمال هر یک از سیستم‌ها در جدول ۳ نشان داده شده است. با برنامه‌نویسی در زبان فرترن، دو عدد تصادفی یکنواخت $(V_1 \text{ و } V_2)$ در خود برنامه با دستور Random یا Rand تولید می‌شود. سپس با استفاده از رابطه‌ی Box-muller، متغیر گوسی (نرمال) استاندارد ($\mu = 0$ و $\sigma = 1$) تولید می‌شود [۱۱].

جدول ۲. تغییرات دبی جرمی با فشار خط در سیستم فشار پایین و بالای اضطراری

دبی (m³/h)	فشار خط (MPa)	شماره	دبی (m³/h)	فشار خط (MPa)	شماره	مراحل تغذیه‌ی آب به مدار اولیه	
						براساس فشار خطوط با LPIS	براساس فشار خطوط سرد و داغ
۰	۷,۸	۱	۰	۱,۰۲	۱		
۲۸	۷,۲	۲	۱۰۰	۰,۹۹	۲		
۶۲	۶,۵	۳	۲۰۰	۰,۹۵	۳		
۱۰۲	۵,۵	۴	۳۰۰	۰,۸۹	۴		
۱۳۵	۴,۴	۵	۴۰۰	۰,۷۸	۵		
۱۸۳	۲,۶	۶	۵۰۰	۰,۶۶	۶		
۲۴۰	۰	۷	۶۰۰	۰,۴۸	۷		
			۷۰۰	۰,۲۵	۸		
			۷۰۰	۰	۹		

در نتیجه اعداد تصادفی از نزدیکی‌های ابتدا و انتهای بازه‌ها بیشتر تولید می‌شود و منحنی‌های دما، اختلاف بیشتری با دمای

جدول ۱. حداقل تعداد اجرای کد در روش GRS

احتمال نتایج			درجه اطمینان
۰,۹۹	۰,۹۵	۰,۹	
۳۸۸	۷۷	۳۸	۰,۹
۴۷۳	۹۳	۴۶	۰,۹۵
۶۶۲	۱۳۰	۶۴	۰,۹۹

پیش‌فرض خواهند داشت. اما این نکته هم باید در نظر گرفته شود که به دلیل زمان بر بودن اجرای کد RELAP5 در شبیه‌سازی ۸۰۰۰ از حادثه، افزایش اجراهای کد بیش از این تعداد امکان‌پذیر نیست.

نحوه‌ی تزریق آب سیستم‌های ایمنی فشار بالا و پایین اضطراری به مدار اولیه، طبق جدول ۲ است. دبی پمپ‌های سیستم فشار بالا در محدوده‌ی ۳۰ الی $۲۶۰ \text{ m}^3/\text{h}$ ، و محدوده‌ی کاری دبی پمپ‌های سیستم فشار پایین بین ۲۴۰ الی $۱۲۰۰ \text{ m}^3/\text{h}$ است [۶].

انباره‌ها آب را به محفظه‌ی تحت فشار راکتور در فشار $5,88 \text{ MPa}$ تزریق می‌کنند. این انباره‌ها در خروجی خود دارای شیرهای یک‌طرفه‌ای هستند که با رسیدن فشار محفظه‌ی تحت فشار به فشار فوق، باعث جاری شدن آب به راکتور می‌شوند. با کاهش ارتفاع آب در انباره به $1,2\text{m}$ ، شیر کنترلی، مانع تزریق آب به محفظه‌ی تحت فشار راکتور می‌شود. محدوده‌ی اندازه‌گیری حس‌گرهای مرتبط با فشار انباره‌ها بین صفر تا $9,8 \text{ MPa}$ است [۶]. در این پژوهش، نقطه‌ی تنظیم بسته شدن شیر کنترلی که در ارتفاع $1,2\text{m}$ است تغییر داده نمی‌شود.

به همین ترتیب، سیستم تغذیه‌ی آب اضطراری مدار ثانویه در فشار $6,272 \text{ MPa}$ ، دبی معادل با $150 \text{ m}^3/\text{h}$ در فشار $6,86 \text{ MPa}$ ، دبی معادل با $125 \text{ m}^3/\text{h}$ و در فشار $8,4 \text{ MPa}$ دبی معادل با $80 \text{ m}^3/\text{h}$ را بالوله‌هایی به قطر 150 mm به مولدهای بخار تغذیه می‌کند. در این سیستم، محدوده‌ی کاری پمپ‌ها با دبی 40 الی $230 \text{ m}^3/\text{s}$ است [۶].

برای سیستم‌های ایمنی فشار بالا و پایین اضطراری، فشار و دبی در هر مرحله به صورت توزیع نرمال در بازه‌ی کاری شان در

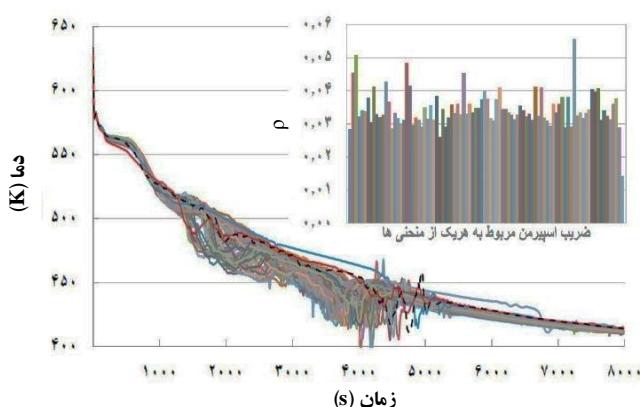


جدول ۳. بازه‌های توزیع نرمال هر یک از نقاط تنظیم

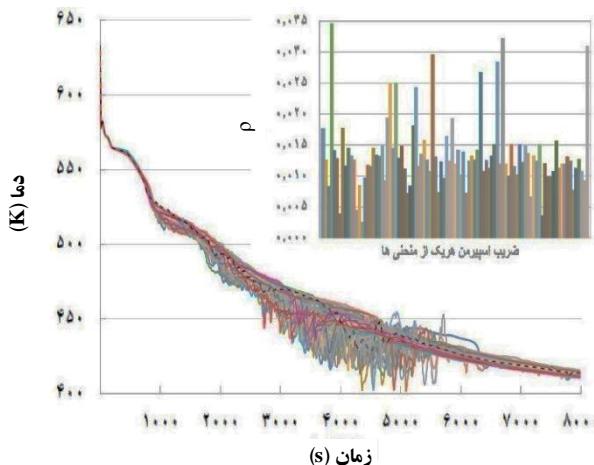
شماره	پارامتر	مقدار نامی	محدودهی بالا و پایین	انحراف معیار	میانگین
نقاط تنظیم سیستم HPI					
۱	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۷/۲	۷	۷/۸	۰,۲
۲	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۶,۵	۶	۷	۰,۲۵
۳	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۵,۵	۵	۶	۰,۲۵
۴	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۴,۵	۴	۵	۰,۲۵
۵	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۲	۰	۴	۱
۶	دبي تزریق شده با HPIS بر حسب (m³/h)	۲۸	۵۰	۰	۱۲,۵
۷	دبي تزریق شده با HPIS بر حسب (m³/h)	۶۲	۸۰	۵۰	۷,۵
۸	دبي تزریق شده با HPIS بر حسب (m³/h)	۱۰۲	۱۲۰	۸۰	۱۰
۹	دبي تزریق شده با HPIS بر حسب (m³/h)	۱۳۵	۱۵۰	۱۲۰	۷,۵
۱۰	دبي تزریق شده با HPIS بر حسب (m³/h)	۱۸۳	۲۲۰	۱۵۰	۱۷,۵
۱۱	دبي تزریق شده با HPIS بر حسب (m³/h)	۲۴۰	۲۶۰	۲۲۰	۱۰
نقاط تنظیم سیستم LPI					
۱۲	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۰,۹۹	۱,۰۲	۰,۹۷	۰,۰۱۲۵
۱۳	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۰,۹۵	۰,۹۷	۰,۹۱	۰,۰۱۵
۱۴	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۰,۸۹	۰,۹۱	۰,۸	۰,۰۲۷۵
۱۵	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۰,۷۸	۰,۸	۰,۷	۰,۰۲۵
۱۶	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۰,۶۶	۰,۷	۰,۵۵	۰,۰۳۷۵
۱۷	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۰,۴۸	۰,۵۵	۰,۳۵	۰,۰۵
۱۸	فشار خطوط سرد و داغ بر حسب (MPa)	۰,۲۵	۰,۳۵	۰	۰,۰۸۷۵
۱۹	دبي تزریق شده با LPIS بر حسب (m³/h)	۱۰۰	۱۵۰	۰	۳۷,۵
۲۰	دبي تزریق شده با LPIS بر حسب (m³/h)	۲۰۰	۲۵۰	۱۵۰	۲۵
۲۱	دبي تزریق شده با LPIS بر حسب (m³/h)	۳۰۰	۳۵۰	۲۵۰	۲۵
۲۲	دبي تزریق شده با LPIS بر حسب (m³/h)	۴۰۰	۴۵۰	۳۵۰	۲۵
۲۳	دبي تزریق شده با LPIS بر حسب (m³/h)	۵۰۰	۵۵۰	۴۵۰	۲۵
۲۴	دبي تزریق شده با LPIS بر حسب (m³/h)	۶۰۰	۶۵۰	۵۵۰	۲۵
۲۵	دبي تزریق شده با LPIS بر حسب (m³/h)	۷۰۰	۷۵۰	۶۵۰	۲۵
۲۶	دبي تزریق شده با LPIS بر حسب (m³/h)	۷۰۰	۱۲۰۰	۷۵۰	۱۱۲,۵
نقاط تنظیم سیستم EFW					
۲۷	فشار خطوط بخار بر حسب (MPa)	۶,۷۷۲	۶,۷۵	۶	۱,۶۲۵
۲۸	فشار خطوط بخار بر حسب (MPa)	۶,۸۶	۷,۶	۶,۵	۰,۲۷۵
۲۹	فشار خطوط بخار بر حسب (MPa)	۸,۴	۹,۵	۷,۶	۰,۴۷۵
۳۰	دبي تزریق شده با EFWS بر حسب (m³/h)	۱۵۰	۲۳۰	۱۳۷	۲۳,۳
۳۱	دبي تزریق شده با EFWS بر حسب (m³/h)	۱۲۵	۱۳۷	۱۰۲,۵	۸,۷۵
۳۲	دبي تزریق شده با EFWS بر حسب (m³/h)	۸۰	۱۰۲,۵	۴۰	۱۵,۶
نقطه‌ی تنظیم فشار باز شدن انباره‌ها					
۳۳	فشار باز شدن و تزریق آب (MPa)	۵,۸۸	۹,۸۵	۰	۲,۴۶
۴,۹۲	فشار باز شدن آب (MPa)	۲,۴۶	۰	۹,۸۵	۱,۶۲۵



در شکل‌های ۲ تا ۵، نتایج دمای بیشینه‌ی غلاف در طی حادثه‌ی شکست ۱۰۰ mm با تغییر دادن هم‌زمان فشار و دبی هر یک از نقاط تنظیم سیستم‌های خنک‌کننده‌ی اضطراری به طور جداگانه، نشان داده شده‌اند. در نتایج به دست آمده در شکل‌ها منحنی با خط‌چین سیاه، نشان‌دهنده‌ی دمای بیشینه‌ی غلاف با در نظر گرفتن نقاط تنظیم پیش‌فرض نیروگاه است. منحنی‌های متناسب با مقادیر ابتدایی و انتهایی هر مجموعه نقطه‌ی تنظیم هم با منحنی پرنگ شنан داده شده‌اند تا مشخص شود که منحنی‌های دیگری که از تغییر در مقادیر نقاط تنظیم بین این مقادیر به وجود آمده‌اند، چه مقدار متفاوتند.



شکل ۲. دمای بیشینه‌ی غلاف ناشی از تغییر نقطه‌ی تنظیم فشار انباره‌ها و ضریب اسپیرمن دمایها.



شکل ۳. دمای بیشینه‌ی غلاف ناشی از تغییر نقاط تنظیم سیستم HPI و ضریب اسپیرمن دمایها.

$$Z_1 = \sqrt{-2 \times \log V} \times \cos 2\pi V, \quad (2)$$

$$Z_2 = \sqrt{-2 \times \log V} \times \sin 2\pi V, \quad (3)$$

$$Z = \sqrt{-2 \times \log V} \times \sin 2\pi V, \quad (4)$$

به منظور به کار گیری عدم تقارن به اعداد تولید شده می‌توان از رابطه‌ی (۴) استفاده نمود:

(۴)

$$X = \mu + \sigma Z$$

که در آن، X عدد تصادفی با توزیع نرمال و Z عدد تصادفی با توزیع نرمال استاندارد است.

سپس کد اجرا، و از نتایج به دست آمده، دمای بیشینه‌ی غلاف ترسیم می‌شود. این فرایند برای سیستم ایمنی فشار بالا و پایین اضطراری، انباره‌ها و سیستم تغذیه‌ی آب اضطراری ۳۷۲ مولدهای بخار به طور جداگانه انجام می‌شود. در مجموع RELAP5 در راستای به دست آوردن نتایج انجام شد. با توجه به شکل‌های حاصل، به دلیل این که نمی‌توان حد بالا و پایین منحنی‌ها را در تمام زمان‌ها مشخص کرد و در بعضی زمان‌ها در هم تندیگی وجود دارد، از روش همبستگی رتبه‌ای اسپیرمن برای بررسی حساسیت روی دمای بیشینه‌ی غلاف استفاده شده است. ضریب اسپیرمن با رابطه‌ی (۵) مشخص می‌شود [۱۲]:

(۵)

$$\rho = 1 - \frac{\sum d_i}{n(n-1)}$$

که در آن، n تعداد اعداد رتبه‌بندی شده و $d_i = x_i - y_i$ یا همان اختلاف بین رتبه‌ها است.

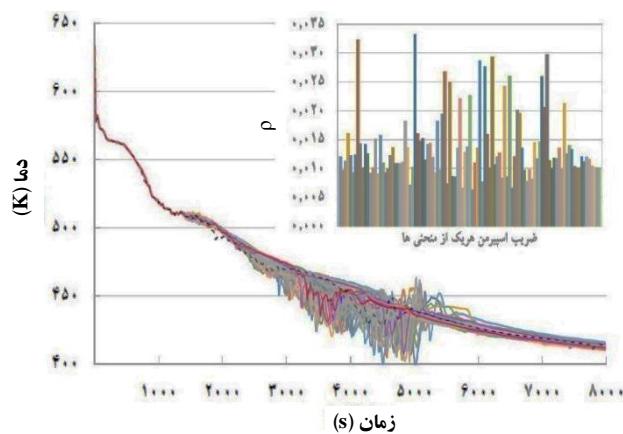
برای بررسی هم‌زمان نقاط تنظیم سیستم‌های ایمنی و تأثیر هم‌زمان آن‌ها بر روی دمای بیشینه‌ی غلاف، تعداد صد عدد تصادفی برای هر یک از آن‌ها تولید، و صد اجرای کد RELAP5 برای به دست آوردن آن دما انجام شد.

۳. نتایج و بحث

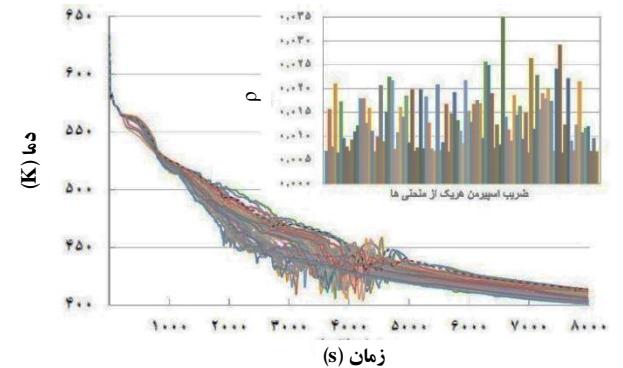


است که بیشترین حساسیت را ایجاد کرده است. نقطه‌ی تنظیم معادلی که باعث تولید آن خط بار شده است، فشاری معادل $2/454 \text{ MPa}$ برای باز شدن انباره‌ها است. هم‌چنین با توجه به LPI، HPI، EFW به ترتیب در خط‌بارهای ۴، ۳۱ و ۶۶ نشان داده شده‌اند. نقاط تنظیم معادل برای هر یک از سیستم‌های اضطراری که باعث بیشترین حساسیت در دمای بیشینه‌ی غلاف شده‌اند در جدول ۴ آرائه شده است.

با مقایسه‌ی ضرایب اسپیرمن به دست آمده در شکل‌های ۲ تا ۵ می‌توان بیان کرد که بیشترین تأثیر بر روی دمای بیشینه‌ی غلاف با تغییر در نقطه‌ی تنظیم فشار روی خط آمدن انباره‌ها است. یعنی ضریب اسپیرمن هر یک از منحنی‌های دمای بیشینه‌ی غلاف ناشی از تغییر نقطه‌ی تنظیم برای انباره‌ها بیشتر از سیستم‌های دیگر است. علت این پدیده را می‌توان این گونه بیان کرد که با تغییر در فشار باز شدن انباره‌ها، حجم بالای آبی که انباره‌ها به محفظه‌ی تحت فشار راکتور تزریق می‌کنند، باعث خنک شدن بهتر دمای سطح غلاف می‌شود. هم‌چنین با تغییر در فشار باز شدن انباره‌ها که باعث زودتر یا دیرتر باز شدن انباره‌ها نسبت به حالت پیش-فرض می‌شود، فرایند افت فشار^(۱۵) در مدار اولیه تغییر می‌کند و باعث تغییر در زمان روی خط آمدن سایر سیستم‌های ایمنی اضطراری می‌شود که با فشار مدار اولیه کار می‌کنند. بنابراین افت فشار مدار اولیه، هم به اندازه‌ی شکست و هم به سیستم‌هایی که از فشار مدار اولیه تعیت می‌کنند بستگی دارد.



شکل ۴. دمای بیشینه‌ی غلاف ناشی از تغییر نقاط تنظیم سیستم LPI و ضریب اسپیرمن دمایها.



شکل ۵. دمای بیشینه‌ی غلاف ناشی از تغییر نقاط تنظیم سیستم EFW و ضریب اسپیرمن دمایها.

در هر یک از شکل‌های ۲ تا ۵، قسمتی از شکل مربوط به ضریب اسپیرمن است، هر یک از خط‌بارها نشان‌دهنده‌ی میزان انحراف دمای بیشینه‌ی غلاف به دست آمده با دمای پیش‌فرض آن است که به صورت رتبه‌ای مشخص می‌شود. بیشترین تغییری که در شکل ۲ مشاهده می‌شود، مربوط به خط بار

جدول ۴. نقاط تنظیم پیش‌فرض و آن‌هایی که باعث بیشترین حساسیت روی دمای بیشینه‌ی غلاف شده‌اند.

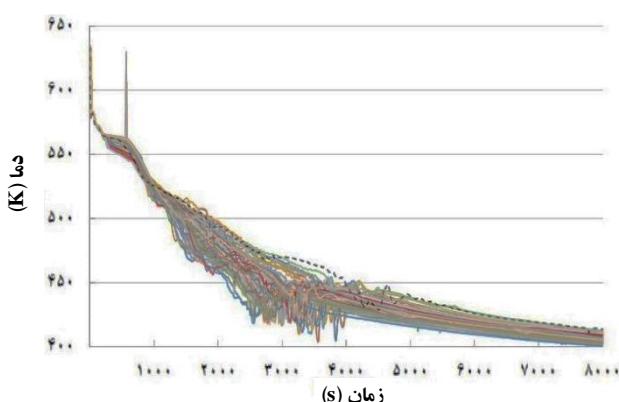
نقطه‌ی تنظیم که بیشترین حساسیت را تولید کرده است	نقطه‌ی تنظیم اولیه	شماره	نقطه‌ی تنظیم که بیشترین حساسیت را تولید کرده است	نقطه‌ی تنظیم اولیه	شماره	نقطه‌ی تنظیم که بیشترین حساسیت را تولید کرده است	نقطه‌ی تنظیم اولیه	شماره
LPI سیستم						HPI سیستم		
۴۰۳,۳	۵۰۰	۲۳	۱,۰۰۶۹	۰,۹۹	۱۲	۷,۴۸۲	۷,۲	۱
۵۵۸,۷۷۷	۶۰۰	۲۴	۰,۹۷۳۳۸	۰,۹۵	۱۳	۶,۵۶۱	۶,۵	۲
۶۷۵,۶۹۳	۷۰۰	۲۵	۰,۹۴۳۶۶	۰,۸۹	۱۴	۵,۹۲۸	۵,۵	۳
EFW سیستم			۰,۸۵۹۳۴	۰,۷۸	۱۵	۴,۷۸۴	۴,۴	۴
۴,۷۴۱۵	۶,۲۷۲	۲۷	۰,۷۶۵۱۴	۰,۶۶	۱۶	۳,۹۱۳	۲,۶	۵
۷,۱۰۱۸	۶,۸۶	۲۸	۰,۶۱۵۵۷	۰,۴۸	۱۷	۹,۴۵۸	۲۸	۶



۸,۹۷۲۵	۸,۴	۲۹	۰,۳۳۵۷۹	۰,۲۵	۱۸	۵۵,۹۱۴	۶۲	۷
۱۵۹,۰۴	۱۵۰	۳۰	۸,۶۵۵	۱۰۰	۱۹	۷۱,۱۵۶	۱۰۲	۸
۱۲۴,۸۷۶	۱۲۵	۳۱	۱۳۲,۶۲	۲۰۰	۲۰	۱۳۴,۷۰۴	۱۳۵	۹
۵۴,۰۲۵	۸۰	۳۲	۲۷۴,۱۴۷	۳۰۰	۲۱	۱۵۰,۶۴	۱۸۳	۱۰
			۳۹۷,۱۲	۴۰۰	۲۲	۲۳۴,۴۶	۲۴۰	۱۱

خنک‌سازی و برداشت حرارت مدار ثانویه تغییر می‌کند که در بیشتر حالات باعث بهتر شدن آن فرایند در مدار اولیه، و بنابراین کاهش دمای بیشینه‌ی غلاف شده است. چنان‌چه در جدول ۴، فشار در دو حالت افزایش یابد و دبی جرمی هم در هر ۵ مرحله در مقایسه با مقادیر پیش‌فرض افزایش داشته است. در نتیجه، سیستم HPI زودتر، اما با دبی جرمی کم‌تر شروع به تزریق آب می‌کند. در این صورت سیستم‌های بعدی (انباره‌ها و LPIS) که با نقطه‌ی تنظیم نامی کار می‌کنند، کمی دیرتر روی خط خواهند آمد، زیرا فرایند افت فشار مدار اولیه کندر خواهد شد. می‌توان گفت که پمپ‌های سیستم HPI تأثیر اندکی روی حادثه‌ی شکست کوچک داشته‌اند. در حالت عادی، تزریق آب با پمپ‌های سیستم HPI باعث کاهش نرخ از دست دادن خنک‌کننده در طی حادثه می‌شود و می‌تواند فرایند افت فشار را به دلیل متراکم کردن بخار در سیستم سرعت بخشد [۱۳].

در شکل ۶ تغییرات دمای بیشینه‌ی غلاف ناشی از تغییرات هم‌زمان نقاط تنظیم تمامی سیستم‌های اینمنی اضطراری در مدارهای اولیه و ثانویه نشان داده شده‌اند. بازه‌ی تغییر نقاط تنظیم مطابق جدول ۳ است. با توجه به شکل می‌توان بیان کرد که در اکثر زمان‌های حادثه، دماهای به دست آمده پایین‌تر از مقدار پیش‌فرض است. این کاهش دما در زمان‌های مختلف ثابت نیست و متغیر است. اگر کاهش دما در نظر گرفته شود، دو منحنی دمایی و منحنی‌های قرمز و آبی) که در شکل ۷ نشان داده شده- ۸۲ و ۹۱ (منحنی‌های قرمز و آبی) که در شکل ۷ نشان داده شده- اند انتخاب می‌شوند. اما برخی از منحنی‌ها در زمان‌های خیلی کوتاهی کمینه می‌شوند، ولی تنها منحنی‌هایی انتخاب می‌شوند که مدت زمان طولانی دمای کمینه را داشته باشند. با توجه به شکل ۷، دمای شماره ۸۲ (منحنی قرمز) از زمان صفر تا ۱۳۰۰ s دمای شماره ۹۱ (منحنی آبی) از ۱۳۰۰ s تا ۸۰۰۰ s کم‌ترین دمای را خواهند داشت. نقاط تنظیم سیستم‌های اینمنی (۳۳ نقطه‌ی تنظیم) که باعث تولید دماهای فوق شده‌اند در جدول ۵ نشان داده شده‌اند.



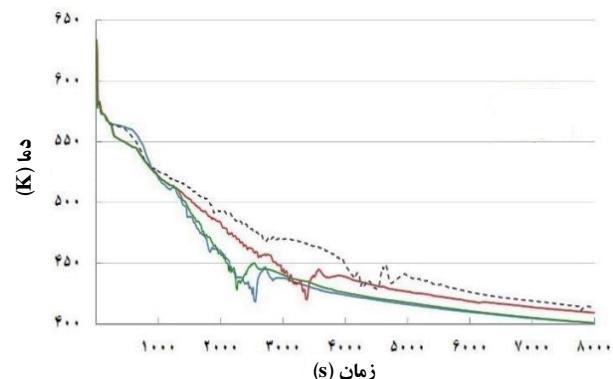
کم‌ترین تأثیر بر روی دمای بیشینه‌ی غلاف در شکل‌های ۲ تا ۵، ناشی از تغییر در نقاط تنظیم فشار و دبی سیستم تزریق فشار بالای اضطراری است. با توجه به جدول ۴، دبی‌های HPIS در تمامی حالات در مقایسه با مقادیر نامی کم‌تر شده‌اند. اما فشار در هر ۵ مرحله در مقایسه با مقادیر پیش‌فرض افزایش داشته است. در نتیجه، سیستم HPI زودتر، اما با دبی جرمی کم‌تر شروع به تزریق آب می‌کند. در این صورت سیستم‌های بعدی (انباره‌ها و LPIS) که با نقطه‌ی تنظیم نامی کار می‌کنند، کمی دیرتر روی خط خواهند آمد، زیرا فرایند افت فشار مدار اولیه کندر خواهد شد. می‌توان گفت که پمپ‌های سیستم HPI تأثیر اندکی روی حادثه‌ی شکست کوچک داشته‌اند. در حالت عادی، تزریق آب با پمپ‌های سیستم HPI باعث کاهش نرخ از دست دادن خنک‌کننده در طی حادثه می‌شود و می‌تواند فرایند افت فشار را به دلیل متراکم کردن بخار در سیستم سرعت بخشد [۱۳]. با تغییر در نقاط تنظیم فشار و دبی سیستم LPI، دمای بیشینه‌ی غلاف (در شکل ۴) تا زمان ۱۳۰۰ s، مقدار یکسانی با مقدار پیش‌فرض دارد. به دلیل افت فشار، مدت زمان فوق تا فشار حدود ۱ MPa می‌کشد. اما بعد از این زمان، تغییرات در نقاط تنظیم، باعث تغییر در دمای بیشینه‌ی غلاف می‌شود که باعث حساسیت بیشتر نسبت به سیستم HPI می‌شود. در جدول ۴ قسمت LPIS، فشار در همه‌ی ۷ مرحله، افزایشی را در مقایسه با مقادیر پیش‌فرض نشان می‌دهد. هم‌چنین به غیر از مرحله‌ی آخر، در سایر مراحل، دبی جرمی کاهش پیدا کرده است. این به آن معناست که سیستم LPI، در فشار بالاتری فعال شده، و دبی تزریق شده آن کاهش یافته است.

با تغییر در نقاط تنظیم فشار و دبی سیستم تغذیه‌ی آب اضطراری در مدار ثانویه (شکل ۵)، پس از ۱۲۰ s روی دمای بیشینه‌ی غلاف حساسیت ایجاد می‌شود. ضربی اسپیرمن برای LPI و HPI نشان می‌دهد. با تغییر نقاط تنظیم فشار و دبی این سیستم، فرایند



شکل ۷. کمترین دمای بیشینه‌ی غلاف شکل ۶ (منحنی‌های آبی و قرمز) و دمای بیشینه‌ی غلاف حاصل از ترکیب دو نقطه تنظیم جدول ۵ (منحنی سبز) در مقایسه با دمای بیشینه نقطه‌ی تنظیم پیش‌فرض (منحنی سیاه خط‌چین).

شکل ۶. دمای بیشینه‌ی غلاف ناشی از تغییر همه‌ی نقاط تنظیم سیستم‌های خنک‌کننده اضطراری به طور همزمان.



جدول ۵. مجموعه نقاط تنظیم که باعث کمینه شدن دمای بیشینه‌ی غلاف در طی حادثه‌ی شکست کوچک می‌شوند

مجموعه نقطه تنظیم ۹۱	مجموعه نقطه تنظیم ۸۲	شماره ۲۳	LPI سیستم		HPI سیستم		مجموعه نقطه تنظیم ۹۱	مجموعه نقطه تنظیم ۸۲	شماره
۵۳۲	۴۶۹	۲۳							
۶۲۲	۶۰۰	۲۴	۰,۹۸۸۳	۰,۹۸۰۹	۱۲	۷,۳۳۳	۷,۲۴۴۶	۱	
۷۱۳	۷۰۱	۲۵	۰,۹۵۸۶	۰,۹۲۳۵	۱۳	۶,۴۷۷۲	۶,۴۴۸۲	۲	
۹۰۷	۸۳۵	۲۶	۰,۸۶۱	۰,۸۱۷۴	۱۴	۵,۳۷۶۶	۵,۳۳۷۶	۳	
EFW سیستم			۰,۷۵۵۹	۰,۷۱۲۹	۱۵	۴,۴۴۲۴	۴,۷۸۹۵	۴	
۳,۲۶۳	۶,۱۵۴۲	۲۷	۰,۶۴۰۹	۰,۶۶۷۶	۱۶	۱,۷۰۲۳	۰,۶۰۶	۵	
۷,۲۲	۶,۸۱۲۸	۲۸	۰,۳۷۹۷	۰,۴۵۱۶	۱۷	۳۶,۴۴	۱۷,۱۹	۶	
۸,۰۸۶	۸,۹۱۲۴	۲۹	۰,۳۱۲۴	۰,۱۵۶۹	۱۸	۷۱,۷۹	۶۲,۰۱	۷	
۲۱۹,۸۲۲	۲۰۸,۸۳۷	۳۰	۱۴۷	۶۸	۱۹	۹۴	۹۹	۸	
۱۱۹,۵۶۲	۱۱۵,۲۷۲	۳۱	۱۵۷	۱۶۷	۲۰	۱۳۷	۱۴۰	۹	
۶۱,۱۳۳	۷۳,۳۱۵	۳۲	۳۰۴	۲۶۸	۲۱	۲۱۴	۱۶۹	۱۰	
-	۳,۷۹۵	(انباره)	۳۹۱	۴۲۱	۲۲	۲۵۳	۲۳۸	۱۱	

۴. نتیجه‌گیری

در این مقاله، عدم قطعیت و حساسیت سیستم‌های اینمنی GRS اضطراری مدارهای اولیه و ثانویه بررسی شده‌اند. از روش در محاسبات عدم قطعیت، روش اسپیرمن برای اندازه‌گیری میزان حساسیت بهره گرفته شد. نتایج دمای بیشینه‌ی غلاف، نشان‌دهنده‌ی حساسیت بالای نقطه‌ی تنظیم فشار انباره‌ها نسبت به سیستم‌های دیگر است. هم‌چنین با در نظر گرفتن عدم قطعیت کل سیستم‌های اضطراری، نقاط تنظیم جدیدی به طور همزمان به دست آمدند که با به کار گیری آن‌ها در کد محاسباتی، دمای بیشینه‌ی غلاف در برخی از فازهای حادثه تا 50 k کاهش یافت. البته به دلیل این که انباره‌ها به صورت یک سیستم غیرفعال عمل

برای بررسی تأثیر تغییر نقاط تنظیم در طی حادثه، در ورودی RELAP5 از دو ورودی استفاده شد؛ ورودی اول از زمان صفر تا 1300 s و ورودی دوم از زمان 1300 s تا 8000 s نتیجه‌ی دمای بیشینه‌ی غلاف حاصل از نقاط تنظیم ترکیبی در ورودی RELAP5 در شکل ۷ با رنگ سبز نشان داده شده است. همان‌طور که مشاهده می‌شود، تطابق خوبی بین دمای بیشینه‌ی غلاف حاصل از نقاط تنظیم ترکیبی با نوع مجزا وجود دارد، به طوری که تا زمان 1300 s ، منحنی سبز رنگ بر روی منحنی قرمز رنگ (Temp 82) (قرار می‌گیرد، و از 1300 s تا 8000 s به منحنی آبی رنگ (Temp 91) تزدیک است. هم‌چنین در طی حادثه، دمای بیشینه‌ی غلاف در مقایسه با حالت پیش‌فرض کاهشی بین 10 s تا 50 k را نشان می‌دهد.



2. Trip Signal
3. Station Black Out (SBO)
4. Emergency Core Cooling System
5. Emergency Feed-Water System
6. Single Failure Criterion
7. Low Pressure Injection System
8. High Pressure Injection System
9. Emergency Feed-Water
10. Final Safety Analysis Report
11. Confidence Level
12. Statistical Tolerance Limit
13. High Pressure Injection
14. Low Pressure Injection
15. Depressurization

مراجع

- [1] Hauff Volker, Deutsche Risikostudie Kernkraftwerke: Eine Untersuchung zu dem durch Störfälle in Kernkraftwerken verursachten Risiko, Bonn, Germany (1980).
- [2] B. Chatterjee, D. Mukhopadhyay, H.G. Lele, A.K. Ghosh, H.S. Kushwaha, P. Groudev, B. Atanasova, Analyses for VVER-1000/320 reactor for spectrum of break sizes along with SBO, *Ann. Nucl. Energy* **37** (2010) 359-370.
- [3] S.K. Mousavian, F. D'Auria, M.A. Salehi, Analysis of natural circulation phenomena in VVER-1000, *Nucl. Eng. Des* **229** (2004) 25-46.
- [4] G. Heo, S.K. Lee, Design evaluation of emergency core cooling systems using Axiomatic Design, *Nucl. Eng. Des* **237** (2007) 38-46.
- [5] RELAP5 Code Development Team, RELAP/MOD3 Code manual, Idaho national engineering and environmental laboratory, vol. 1-6. Idaho 83415 (1995).
- [6] Atomic Energy Organization of Iran (AEOI), Final safety analysis report (FSAR) for BUSHEHR VVER-1000 reactor. Tehran, Iran (2007).
- [7] S.M. Altaha, M. Mansouri, G. Jahanfarnia, Analysis of the small break loss of coolant accident in the VVER-1000/V446 reactor, *Kerntechnik* **80 (6)** (2015) 545-556.

می‌کنند و از سیستم کنترل خودکار راکتور فرمان نمی‌گیرند، در زمان‌های متفاوت نمی‌توان نقطه‌ی تنظیم آن‌ها را تغییر داد. بنابراین می‌توان پیشنهاد داد که در طی حادثه‌ی شکست کوچک در زمان‌های متفاوت، نقاط تنظیم متغیر در سیستم کنترل فعال تعیین شود تا دمای بیشینه‌ی غلاف پایین‌تر آید، و در نتیجه، این‌می‌بیش تری نسبت به حالت پیش‌فرض به وجود آید. به منظور دقیق‌تر شدن نقاط تنظیم بھینه، این پژوهش باید بر روی همه‌ی حوادث مبنای طرح انجام گیرد تا نقاط تنظیم بھینه‌ی جامعی به دست آیند.

پی‌نوشت‌ها

1. Accumulators
- [8] Glaeser Horst, GRS method for uncertainty and sensitivity evaluation of code results and applications, *Sci. Technol. Nucl. Ins.* **2008** (2008) 1-7.
- [9] USNRC, 10 CFR 50.46, Acceptance criteria for emergency core cooling systems for light water nuclear power reactors, and Appendix K, ECCS evaluation models, to 10 CFR Part 50, code of federal regulations (1989).
- [10] Glaeser Horst, Summary of existing uncertainty methods, Gesellschaft für Anlagen- und Reaktorsicherheit (GRS) mbH NEA/CSNIR (2013)8/PART2.
- [11] M.G. Cox, M.P. Dainton, P.M. Harris, Software Specifications for Uncertainty Calculation and Associated Statistical Analysis, NPL Report CMSC 10/01(2001).
- [12] Lehman Ann, Jump For Basic Univariate and Multivariate Statistics: A Step-by-step Guide, Cary, NC: SAS Press. 123. ISBN 1-59047-576-3(2005).
- [13] E. Burchill William, Physical phenomena of a Small-Break loss-of-coolant accident in a PWR, *Nucl. Saf.* **23 (5)** (1982) 525-536.

