

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第6340620号
(P6340620)

(45) 発行日 平成30年6月13日(2018.6.13)

(24) 登録日 平成30年5月25日(2018.5.25)

(51) Int.Cl.

F I

B O 1 D 65/02 (2006.01)

B O 1 D 65/02

B O 1 D 61/00 (2006.01)

B O 1 D 61/00 5 0 0

F O 3 B 17/06 (2006.01)

F O 3 B 17/06

F O 3 G 7/00 (2006.01)

F O 3 G 7/00 G

請求項の数 17 (全 13 頁)

(21) 出願番号 特願2016-517712 (P2016-517712)
 (86) (22) 出願日 平成26年6月2日(2014.6.2)
 (65) 公表番号 特表2016-525938 (P2016-525938A)
 (43) 公表日 平成28年9月1日(2016.9.1)
 (86) 国際出願番号 PCT/IB2014/061898
 (87) 国際公開番号 W02014/195854
 (87) 国際公開日 平成26年12月11日(2014.12.11)
 審査請求日 平成28年11月2日(2016.11.2)
 (31) 優先権主張番号 1309873.6
 (32) 優先日 平成25年6月3日(2013.6.3)
 (33) 優先権主張国 英国 (GB)

(73) 特許権者 507283023
 アイ・ディ・イー・テクノロジーズ・リミ
 テッド
 イスラエル・60920・カディマ・ハシ
 ャロン・インダストリアル・パーク・ピー
 ・オー・ボックス・5016・ハマテチェ
 ット・ストリート・(番地なし)
 (74) 代理人 100111202
 弁理士 北村 周彦
 (72) 発明者 リーベルマン, ボリス
 イスラエル国 40500 エヴァン ヤ
 フェダ, オファリム ストリート 16/
 4

審査官 向井 佑

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 圧力遅延浸透プラントの運転方法

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

圧力遅延浸透プラントの操作方法であって、

前記プラントは、半透膜を有する少なくとも1つの浸透エレメントを含み、前記半透膜は前記浸透エレメントの供給側と透過側とを規定し、

前記方法は、

第1の動作モードにおいて、

クロスフロー構成において入口を介して前記供給側へ高濃度の溶質を有する供給流を供給するために供給流入口弁を開放する工程と、デッドエンドフロー構成において前記透過側の入口を介して低濃度の溶質を有する透過流を供給するために透過流入口弁を開放する工程と、出口を介して前記供給側から供給出口流を受けるために供給流出口弁を開放し、透過液が前記透過側から前記半透膜を介して前記供給側に流れる工程と、を含み、

第2の動作モードにおいて、前記半透膜を通過する水流方向が前記第1の動作モードと逆になるように、

前記浸透エレメントの前記供給側に前記入口を介して低濃度の逆洗流を供給するように前記供給流入口弁を閉止すると共に逆洗流供給弁を開放する工程と、前記透過側の前記入口を介して透過液出口流を受けるために前記透過流入口弁を閉止すると共に透過流出口弁を開放する工程と、を含み、

前記方法は、

10

20

製造工程を実行するための前記第 1 の動作モードと、半透膜の汚染を低減するための前記第 2 の動作モードと、を交互に実行する工程をさらに含む圧力遅延浸透プラントの操作方法。

【請求項 2】

前記第 2 の動作モードでは、前記供給側への比較的低濃度の逆洗流の供給は、比較的低濃度の希釈流と比較的高濃度の供給流とを混合し、低濃度の逆洗流を生成することを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記第 2 の動作モードで前記供給流出口弁を閉止する工程を含む、請求項 1 又は 2 に記載の方法。

10

【請求項 4】

前記逆洗流は、前記供給側の前記入口と前記出口の 1 つ又は両方から供給されることを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の方法。

【請求項 5】

前記第 1 の動作モードは、100 秒から 500 秒の範囲の持続時間を有することを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の方法。

【請求項 6】

前記第 1 の動作モードは、200 秒から 300 秒の範囲の持続時間を有することを特徴とする請求項 5 に記載の方法。

【請求項 7】

20

前記第 2 の動作モードは、10 秒から 60 秒の範囲の持続時間を有する請求項 1 又は 2 に記載の前記方法。

【請求項 8】

前記第 2 の動作モードは、20 秒から 30 秒の範囲の持続時間を有することを特徴とする請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

前記供給流のゲージ圧と前記逆洗流のゲージ圧とがほぼ等しいことを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の方法。

【請求項 10】

前記供給流のゲージ圧と前記供給流の浸透圧とがほぼ等しいことを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の方法。

30

【請求項 11】

前記プラントが複数の浸透エレメントを含み、第 1 のエレメントの前記供給側の出口が第 2 のエレメントの供給側の入口に接続されていることを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の方法。

【請求項 12】

別個の透過流を前記複数の浸透エレメントの少なくとも 2 つに供給する工程を含む請求項 11 に記載の方法。

【請求項 13】

前記別個の透過流のゲージ圧が異なっていることを特徴とする請求項 12 に記載の方法。

40

【請求項 14】

前記複数の浸透エレメントが圧力容器内に配置されることを特徴とする請求項 1 1 に記載の方法。

【請求項 15】

前記プラントが複数の圧力容器を備え、前記方法が、前記圧力容器の一部が前記第 1 の動作モードで動作し、前記圧力容器の一部が前記第 2 のモードで動作しているように前記プラントを操作する工程を含むことを特徴とする請求項 14 に記載の方法。

【請求項 16】

前記浸透エレメントがタービンへの前記第 1 の動作モードにあるとき前記供給出口から

50

供給出口流を供給することにより発電する工程をさらに含む請求項 1 又は 2 に記載の方法。

【請求項 17】

圧力遅延浸透プラントであって、

前記プラントは、

半透膜を有する少なくとも 1 つの浸透エレメントを備え、前記半透膜は前記浸透エレメントの供給側と透過側とを規定し、前記供給側は、入口に対して操作可能な供給流入口弁及び逆洗流供給弁と、出口に対して操作可能な供給流出口弁と、を有し、前記透過側は、該透過側の入口に対して操作可能な透過流入口弁及び透過流出口弁を有し、

前記浸透プラントは、第 1 の動作モード及び第 2 の動作モードを有し、

第 1 の動作モードにおいて、

クロスフロー構成において前記入口を介して前記供給側へ高濃度の溶質を有する供給流を供給するために前記供給流入口弁を開放し、

デッドエンドフロー構成において前記透過側の前記入口を介して低濃度の溶質を有する透過流を供給するために前記透過流入口弁を開放し、

前記出口を介して前記供給側から供給出口流を受けるために前記供給流出口弁を開放し、透過液が前記透過側から前記半透膜を介して前記供給側に流れ、

第 2 の動作モードにおいて、前記半透膜を通過する水流方向が前記第 1 の動作モードと逆になるように、

前記浸透エレメントの前記供給側に前記入口を介して低濃度の逆洗流を供給するように前記供給流入口弁を閉止すると共に前記逆洗流供給弁を開放し、

前記透過側の前記入口を介して透過液出口流を受けるために前記透過流入口弁を閉止すると共に前記透過流出口弁を開放し、

前記第 1 の動作モードにおける前記プラントは製造工程を実行し、前記第 2 の動作モードにおける前記プラントは半透膜の汚染を低減する圧力遅延浸透プラント。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、発電の使用に特に限定されないが、圧力遅延浸透プラントの運転方法に関する。

【背景技術】

【0002】

浸透は、水が低濃度溶液と高濃度溶液との間の半透膜を通過する既知の現象である。溶液の油圧差がゼロである正浸透（FO）において、水は低濃度溶液から高濃度溶液に移動する。ゼロより大きく溶液の浸透圧の差よりも小さい量で油圧が高濃度溶液に印加される圧力遅延浸透（PRO）では、水フラックスの速度を低減することができる。溶液の浸透圧の差よりも大きい十分な圧力が高濃度側に印加された場合、浸透性の水流を逆にすることができ、逆浸透（RO）と呼ばれ、水は半透膜を通過して高濃度溶液から低濃度溶液（フラックス反転点）に移動させられる。これらの技術は、水処理や脱塩を含む多くの分野で使用が見られている。圧力遅延浸透は、海水又は濃縮塩水及び淡水の間の浸透圧の差が塩水液中の静水圧に変換され、増加した静水圧がタービンを駆動するために用いられる発電にも適用されている。FO、RO、及びPROにおける浸透圧駆動膜プロセスにおける水フラックスを記載する一般式は $J_w = A(\sigma \Delta \pi - \Delta P)$ であり、式中、 J_w は水フラックスであり、 A は膜の水透過係数であり、 σ は反射係数であり、 ΔP は印加される圧力である。FOの場合、 ΔP はゼロであり、ROの場合、 $\Delta P > \Delta \pi$ であり、PROの場合、 $\Delta \pi > \Delta P$ である。

【0003】

上記すべての浸透技術の一つの共通の要素は、水を通過させるがほとんどの溶質分子又はイオンを拒絶する半透膜の使用である。公知の浸透システムに伴う永続的な問題は、半透膜の汚染の問題である。膜汚染とは、膜表面上の供給流中の成分の潜在的な沈着及び蓄

10

20

30

40

50

積をいい、通常4つの主要なタイプ：コロイド状の汚染、有機汚染、無機汚染/スケーリング及び生物付着に分類される。膜汚染は、膜の作動流量を制限する電力消費量を増加させ、定期的な膜クリーニング・イン・プレース（CIP）手順を必要とする世界的な問題である。これは、有効性の低下及び高コストにつながる虞があり、CIP薬液処分に関連する環境問題を付加する。様々な予防及び清掃戦略が汚染プロセスに影響を与えるさまざまな要因の理解に基づいて開発されている。膜洗浄は汚染物質を除去し、膜性能を維持するための長期的な解決策であるというコンセンサスがある。洗浄方法は、化学的及び物理的方法を含む。化学洗浄がより広く用いられているが、製造を停止させるシステムダウン時間、高コスト、化学廃棄物処理に関連する環境問題による巨大な欠点を有し、膜の寿命を低下させる。

10

【0004】

過去数十年間、ROなどの圧力駆動プロセスが支配的である。FOに基づくいくつかの新しい用途は、経済的、環境的両面でROを凌ぐかもしれない。これらのうち、PROは、FOの派生プロセスであり、クリーンで再生可能なエネルギー源を提供することができる。FOは、膜を通る水の輸送を駆動する浸透圧勾配（ $\Delta\pi$ ）を用いる。実際には、膜を通過する有効 $\Delta\pi$ は、膜の配向性と膜結合輸送現象 - 外部及び内部濃度分極によるバルク浸透圧の差よりはるかに低い。外部濃度分極（ECP）は、圧力駆動膜プロセスにおいて単一成分を有し、集中的ECPと呼ばれ、活性層の供給側に位置している。浸透駆動膜プロセスの間に、集中的ECPの後希釈ECPを行う。集中的及び希釈化ECP現象の両方は、効果的な正味の浸透駆動力を低減させる。FOは、比較的低い透過流を特徴として

20

【0005】

半透膜は、非対称であり、多孔質層によって支持され、凝縮活性イオン拒絶層を有する。誘導液が活性層と反対側に配置される場合にのみECPが発生する。しかし、誘導液が多孔質支持層と反対側に配置されるとき希釈内部濃度分極（ICP）が発生する。誘導液が活性層と反対側に配置され、フィード溶液が多孔質支持層と反対側に配置される逆膜配向のとき、集中的IPCが発生する。ICPの影響は有害であり、2つの溶液間の効果的な正味の駆動力を低減させる。

【0006】

上述のとおり、汚染プロセスは多因子プロセスである。膜プロセスのフロー構成は、汚染処理に影響を与える虞がある。膜プロセスの二つの主なフロー構成：クロスフロー濾過及びデッドエンド濾過がある。クロスフローろ過では、供給流は膜の表面に対して接線方向であり、一方透過液は膜表面に垂直に向けられている。デッドエンド濾過では流体の流れの方向が膜面に対して垂直である。デッドエンド濾過は通常バッチ式のプロセスであり、すべてのろ過溶液が膜装置に供給され、駆動力を受けたいくつかの粒子の通過を可能にする。デッドエンドろ過の主な欠点は、大規模な膜汚染や濃度分極である。汚染は通常より速く、より高い駆動力と水フラックスで誘導される。デッドエンド濾過の一方向の特徴は、任意の内部膜洗浄効果を欠き、膜が一旦完全に詰まると完全に停止する。接線流装置は、高コストで労働集約的であるが、通過流の洗浄効果と高い剪断速度により汚れの影響を受けにくい。ROプロセスではフィードはクロスフローを通過し、一方FOとPROでは誘導液はクロスフロー構成を通過し、供給溶液はデッドエンド濾過を通過する。このように、高い供給流では、PROシステムはデッドエンド汚染影響を非常に受けやすく、洗浄条件によりダウンタイム延長に伴うバッチで作業する必要がある。

30

40

【0007】

リーベルマンへの米国特許第7658852号は、公知のCIPプロセスへのより良い代替手段として、ROシステムにおける給水の流れに沿って高塩分溶液（DO-HS）のパルスを放電することによって、オンラインの直接浸透洗浄波を教示する。DO-HSクリーニングは、システムの運用プロセスを中断しない。クリーニング波はROプロセスを局所的にFOプロセスに転換し、約20秒の短時間内に4つの相乗洗浄効果：（1）汚染リフティング；（2）掃引汚染；（3）バイオ浸透圧ショック；（4）塩溶解ショック、

50

を効果的に活性化する。クリーニング波が瞬時にクロスフローをデッドエンドフローに切り替えることにより、膜を通して逆洗流の局所的な効果を奏する。この局所的な効果は、膜全体が洗浄されるように、膜に沿って波形状に伝播する。

【 0 0 0 8 】

フォアマンへの米国特許第 4 0 3 3 8 7 8 号及びヘロンへの米国特許第 8 3 5 4 0 2 6 号は、独自の膜構造及びシステム設計を使用する P R O システムを教示する。とりわけ、これらの特許は誘導液及び供給溶液両方のクロスフロー構成を可能にするシステムを教示している。また、特殊な螺旋膜の設計は、標準的な R O 螺旋膜構造が F O において供給溶液がエンベロープ内に流入することができないため、F O が行われるようにすることが必要となる。これらの特許は、洗浄効果を何ら教示していないため、清掃やメンテナンスの

10

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【 0 0 0 9 】

標準スパイラル膜を実施することができ、ダウンタイム期間を最小限に抑え、効率を最大化するために信頼性のある内部洗浄工程に基づいて、最小限の中断で連続的に動作することができる P R O システムを開発する必要がある。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 1 0 】

本発明によれば、圧力遅延浸透プラントの操作方法であって、前記プラントは半透膜を有する少なくとも 1 つの浸透エレメントを含み、前記半透膜は前記浸透エレメントの供給側と透過側とを規定し、前記方法は、第 1 の動作モードにおいて、前記供給側へ比較的高濃度の溶質を有する供給流を供給する工程と、前記透過側の少なくとも 1 つの入口へ比較的低濃度の溶質を有する透過流を供給する工程と、前記供給側から供給出口流を受ける工程と、を含み、透過液が前記半透膜を介して前記透過側から前記供給側に通過し、第 2 の動作モードにおいて、前記半透膜を通過する水流方向が逆転し前記半透膜を介して前記透過側から前記供給側に通過するようにクロスフロー構成において前記浸透エレメントの前記供給側に比較的低濃度の逆洗流を供給する工程と、前記透過側の出口から透過液出口流を受ける工程と、を含み、前記方法は、製造工程を実行するための前記第 1 の動作モードと、半透膜の汚染を低減するための前記第 2 の動作モードとを交互に実行する工程と、を

20

30

【 0 0 1 1 】

前記第 2 の動作モードでは、前記供給側への比較的低濃度の逆洗流の供給は、比較的低濃度の希釈流と比較的高濃度の供給流とを混合し、低濃度の逆洗流を生成することを含んでもよい。

【 0 0 1 2 】

前記方法は、前記第 2 の動作モードで前記供給出口を閉止する工程を含んでもよい。

【 0 0 1 3 】

前記逆洗流は、前記供給口及び前記供給口の 1 つ又は両方から供給されてもよい。

【 0 0 1 4 】

前記第 1 の動作モードは、2 0 0 秒から 3 0 0 秒の範囲の持続時間を有していてもよく、前記第 2 の動作モードは、2 0 秒から 3 0 秒の範囲の持続時間を有していてもよい。

40

【 0 0 1 5 】

前記供給流のゲージ圧と前記逆洗流のゲージ圧とがほぼ等しくてもよい。

【 0 0 1 6 】

前記供給流のゲージ圧と前記供給流の浸透圧がほぼ等しくてもよい。

【 0 0 1 7 】

前記供給流のゲージ圧は膜の機械的完全性を確保するために前記透過流のゲージ圧より高くてもよい。

【 0 0 1 8 】

50

前記プラントが複数の浸透エレメントを含んでもよい。

【0019】

第1のエレメントの前記供給出口が第2のエレメントの供給入口に接続されていてもよい。

【0020】

別個の透過流を前記エレメントの少なくとも2つに供給する工程を含んでもよい。

【0021】

前記別個の透過流のゲージ圧が異なってもよい。

【0022】

前記複数の浸透エレメントが圧力容器内に配置されてもよい。

10

【0023】

前記プラントが複数の圧力容器を備え、前記方法が、前記圧力容器の一部が前記第1の動作モードで動作し、前記圧力容器の一部が前記第2のモードで動作しているように前記プラントを操作する工程を含んでもよい。

【0024】

前記浸透エレメントがタービンへの前記第1の動作モードにあるとき前記供給出口から供給出口流を供給することにより発電する工程をさらに含んでもよい。

【図面の簡単な説明】

【0025】

本発明の実施形態を、添付の図面を参照して実施例のみにより説明する。

20

【図1】PRO発電プラントの概略図である。

【図2】本発明を具体化した浸透エレメントの概略図である。

【図3】第1の動作モードにおける図2の浸透エレメントの概略図である。

【図4】第2の動作モードにおける図2の浸透エレメントの概略図である。

【図5】代替的な第2の動作モードにおける図2の浸透エレメントの概略図である。

【図6】一般的な圧力容器における図2の複数の浸透エレメントの概略図である。

【図7】代替透過液供給を伴う図6と類似の実施形態である。

【図8】図6の2つの連結エレメントの概略図である。

【図9】さらに別の透過液供給を伴う図6と同様の実施形態である。

【図9a】さらに別の代替透過液供給を伴う図6と同様の実施形態である。

30

【図10】図6の圧力容器を複数備えたプラントの概略図である。

【発明を実施するための形態】

【0026】

詳細に図面を具体的に参照すると、示される項目は実施例により、本発明の好適な実施形態の例示的な議論のためのものであるのみであり、本発明の原理及び概念的態様の最も有用かつ容易に理解される説明であると思料されるものを提供するために提示されていることが強調される。この点において、本発明の基本的な理解のために必要である以上に詳細に本発明の構造的詳細を示すいかなる試みもなされておらず、詳細な説明は当業者が本発明の方法のいくつかの形態が実際にどのように具体化されるかを明らかにする図面が参照される。

40

【0027】

本発明の少なくとも一つの実施形態を説明する前に、本発明は、以下の詳細な説明に記載され又は図面に表された構造及び構成エレメントの配置の詳細への適用に限定されないことを理解すべきである。本発明は、他の実施形態又は様々な方法で実施又は実行されることに適用可能である。また、本明細書中で用いられる表現及び用語は説明のためであり、限定とみなされるべきではないことを理解されたい。

【0028】

図1を参照して、従来技術であるPRO発電プラントの概略図が10で示される。淡水及び海水はフィード11、12にそれぞれ導入され、適切な前処理エレメント13、14において前処理される。前処理された海水と淡水を浸透エレメント15に供給し、浸透工

50

レメント 15 で淡水流からの水は膜 16 を通過し海水流に入り、海水流中の過剰な油圧が増加する。加圧された海水流の約 3 分の 1 はタービン 17 に供給され、約 3 分の 2 が圧力交換器 19 への接続 18 によって示されるように戻り、タービン 17 で入力された海水フィードが加圧される。得られた半塩水は 20 で示されるように排出される。

【0029】

図 2 を参照し、浸透エレメントは一般に 15 でより詳細に示される。一般的に 16 で示される半透膜は、浸透エレメントを二つの側、供給側 21 と透過側 22 とに分割する。なお、図 2 は厳密に図示されている。実際には、浸透エレメント 15 は螺旋ラップ (spiral-wrapped) エレメントを備え、螺旋ラップエレメントにおいて例えば上記のように多層半透膜は中空の中央管に巻き付いており、圧力容器内に収容される。このシステムは本発明の本質的な機能を説明する際に、明確化のため図 2 に非常に簡単な形で提示される。

10

【0030】

供給側 21 を供給するために、供給流は一般的に 23a で示され、供給側入口 23b との接続のために 23 で概略的な弁接続によって示されているように制御可能である。逆流供給流は弁 25 により制御可能な 24 で一般的に示される。供給出口弁は供給出口流 27 を生成するために 26 で示される。従来、入口及び出口は、供給された供給水が浸透エレメントの長さに沿って通過するように浸透エレメント 15 の両端に配置される。浸透エレメント 15 の透過側 22 に透過液を供給するため、透過流は、透過液入口 30 を供給するための弁 29 によって制御可能な 28 で一般的に示される。透過液出口を提供するために、出口弁は一般に 31 で示される。好ましくは、圧力センサは、浸透エレメント 15 内に圧力を監視するために設けられる。供給流は海水を含んでもよく、透過流は淡水を含んでもよい。

20

【0031】

透過膜を横切る流れの方向は、ゲージ圧と膜の両側の浸透圧のバランスに依存し、圧力のバランス、正味駆動圧 (NDP) は

$$NDP = PG_F - PO_F - PG_P + PO_P$$

で与えられ、

式中、 PG_F は供給溶液のゲージ圧であり、 PO_F は供給溶液の浸透圧であり、 PG_P は透過フィードのゲージ圧であり、 PO_P は透過フィードの浸透圧である。NDP が正の場合、逆浸透が発生し透過液が供給側 21 から透過側 22 に通過する。浸透 NDP が負の場合、正浸透が発生し、透過液が透過側 22 から半透膜 16 を介して供給側 21 へ通過する。

30

【0032】

浸透エレメントは、2つの動作モードで動作させることができる。図 3 に示すように、第 1 の動作モードで、製造工程とも呼ばれ、正浸透又は減圧浸透が発生し、発電に用いられる圧力が上昇する。フィードがクロスフロー構成で流れ、弁 25 が閉じるように、弁 23 と 26 とが開いている。従って、供給流は、クロスフロー構成の浸透エレメント 15 の長さに沿って通過し、供給口 26a 及び弁 26 を通って出るように、比較的高濃度の溶解した固体を有する供給原料を供給側 21 に供給する。透過液は、比較的低濃度の溶液を含み、透過流 28 から開放弁 29 を介して入口 30 に供給される。透過側 22 からの出口は存在せず、その結果デッドエンドフロー構成において供給側 22 に供給された全ての透過液が半透膜 16 を通って供給側 21 に通過することは明らかである。したがって、高圧での濃度が減少した溶液を含む流れは、供給口 26a から供給され、上述のように、電力生成のために用いることができる。理想的には、フィードゲージと浸透圧とはほぼ等しく、 $PG_F = PO_F$ となるよう保たなければならない。膜上の機械的応力を回避し、その完全性を維持するために、膜の供給側のゲージ圧は、膜の透過側のゲージ圧よりも高く、すなわち $PG_F > PG_P$ とする必要がある。

40

【0033】

このモードでは、半透膜 16 が徐々に外部及び内部濃度分極により汚染されるので、膜

50

を通過する浸透圧のバランスは減少し、よって正味の駆動圧力及び水フラックスが減少する。第１の動作モードが十分長く行われた場合、最終的に、透過流構成とその関連する濃度分極効果のデッドエンド特性のため、半透膜１６を通過する水の拡散が停止する。いつNDPが半透膜１６の汚染を示す閾値レベルまで低下したかを検出するため浸透エレメント１５内の圧力を監視することができ、浸透エレメントが第２の動作モードに切り替わる。

【００３４】

したがって、この問題を克服するために、逆洗工程である第２の動作モードは、図４に示すように行われる。弁２３が閉じられ、弁２５が開かれる。この実施例では、弁２６も開放され、弁３１が開かれる。弁２８が閉じられる。従って、この弁の構成に基づいて、逆洗供給流２４は、この実施例においてクロスフロー構成で浸透エレメント１５の供給側

10

２１に、供給流２３ａに比べて比較的低濃度の加圧された食塩水の流れを供給する。弁２

８が閉じられているので、透過液は透過側２２に供給されない。透過液が現在出口として

動作する入口３０を通過して透過側２２から排水することができるように、弁３１が開放される。この動作モードでNDPを参照すると、

$$NDP = PG_B - PO_B - PG_B + PO_P$$
 式中、 PG_B は逆洗フィードのゲージ圧であり、 PO_B は逆洗フィードの浸透圧である。第１及び第２の動作モードの間の移行を簡単にするために、好ましくは $PG_F - PG_B$ である。 PO_B は第１の動作モードで PO_P 以下であってもよい。透過液が透過側に供給されず、出口３０と開放弁３１を介して排出されるのみであるため、 PG_P もずっと低くなる。 PO_P は効果的に汚れや強力な濃度分極の結果として比較的高くてもよい。

20

【００３５】

したがって、この第二の逆洗工程において、膜を通過する水の流れが逆になり、比較的低濃度の逆洗供給側から半透膜１６を介して透過側２２に流れる。半透膜１６を介する水の逆流した流れは、洗浄又は他の方法で、半透膜及びその表面に捕捉された溶質イオン及び他の汚染物質を除去し、得られる透過液は、弁３１及び出口３３を通過する。入口２３

30

から出口２６ａへの逆洗フィード２４のクロスフローは乱流及び剪断力によって半透膜

１６の供給側表面から溶質イオンを除去する。透過側２２上のゲージ圧が供給側２１のゲージ圧よりも低いので、逆洗食塩水の浸透圧と透過液の浸透圧とがほぼ等しくても半透膜を介して逆方向に浸透がさらに発生し、膜洗浄機構を活性化させる。浸透エレメント１５

内の圧力を監視することができ、透過側での浸透圧が所望のレベルまで低下すると第２の動作モードは終了する。前述のように弁が開いて供給流と透過流とを浸透エレメントに供給することができ、第１の動作モードを再開する。第２の動作モードの動作を最適化するために、必要に応じて、逆洗流のゲージ圧及び／又は浸透圧を変化させることができる。

【００３６】

図５に示すように動作する別の第２のモードでは、逆洗供給２４のいずれも供給口２６

40

を通過することができないように、弁２６も閉じられる。この代替モードでは、逆洗供給２４の全てはデッドエンドフロー構成において半透膜１６を介して透過側２２へ通過しなければならず、よって半透膜１６の透過側２２で半透膜からイオンを除去する。この代替モードは、例えば、以下に説明するように浸透エレメント１５が浸透エレメント列の最後である場合では望ましいかもしれない。

【００３７】

さらなる代替モードでは、弁２３及び２５は、供給流及び逆洗供給流２４が両者とも供給面２１に供給され、その結果、供給流２３ａよりも低い濃度を有する供給流になるように、供給流２１に供給される。さらに別の代替モードとして、逆洗流を供給側２１の入口と出口の両方に供給してもよい。逆洗流は透過流と実質的に同じであってもよい。

【００３８】

必要に応じて、半透膜１６の洗浄やその他のメンテナンスを改善するために、他の洗浄剤が逆洗フィード２４に含まれてもよい。

【００３９】

50

図 6 を参照し、複数の浸透エレメントを含むグループが 40 で示される。グループ 40 は浸透エレメント 15 を複数搭載した圧力容器 41 を有する。グループ 40 は、浸透エレメント 15 の各々を供給するために、弁 23、25、26、28、31 の共通のセットを有する。浸透エレメント 15 は直列に接続され、システム全体として図 2 - 5 を参照して上述したように動作させることができる。図 7 において 40' で示す別の構成において、透過供給 32 は各浸透エレメント 15 に別々に接続され、各エレメント 15 で透過流の圧力は各連続する浸透エレメント 15 における異なる浸透圧の供給流を収容するために別々に制御可能であってもよい。図 6 のグループ 40 の組み合わせは図 8 に組み合わせて示され、一つのグループの供給口 26a は第 2 グループ 40 の供給側注入口 23b に接続されている。独立した透過液 P_1 P_2 は、浸透液が異なるグループ 40 に異なる圧力又は濃度で供給されることを可能にする。

10

【0040】

さらに代替的に、図 9 に示すように、圧力容器 41 は、透過ストッパー 60 によって 2 つのサブグループ 42a、42b に分割され、それぞれが弁 29a、29b それぞれを介して、しかし共通の供給流 23a とともに制御可能な別個の透過流 28a、28b を有する。このように、異なる圧力及び/又は濃度での透過液は、各浸透エレメント 15 の供給側 22 上の異なる浸透圧に応じて上流側及び下流側のグループ 42a、42b に供給することができる。更なる代替モードは図 9a に示され、圧力容器 41' は、透過ストッパー 61 によって分離される 42'a、42'b、42'c 及び 42'd を含む。各サブグループは、関連する弁は 29'a-d と 31'a-d とを有する分離した入口 30'a、30'b、30'c、30'd を有する。したがって、各サブグループ 42'a-d は、上記のように動作し、異なる圧力での透過流が供給されてもよい（例えば各バー 2、4、6、8）。

20

【0041】

図 10 に示すように、このような複数のシステム 40 は、一般的な供給流源 51 及び逆流電源 52 から供給された一般的なプラント 50 で組み合わせることができる。図 10 に示す構成は、システム 40 が異なるモードで動作することができる点において特に有利である。例えば、エレメント 40a は、汚れを洗浄するために、第 2 の動作モードで動作させてもよく、一方、エレメント 40b、40c は、操作の第 1 の生産モードで動作させてもよい。エレメント 40 を十分な数提供し、プラントエレメント 40 の動作モードを順に交互にすることで、汚れとシステムダウンタイムとに関連する問題を回避しつつ、生産のほぼ一定のレベルをシステム 50 から維持され得ることは明らかである。第 1 の動作モードの動作時間は約 100 から 500 秒であり、好ましくは 200 秒から 300 秒の範囲である。除染し、第 2 の動作モードでの半透膜 16 を回復するのに要する時間は 10 秒から 60 秒程度の範囲で、より好ましくは 20 秒から 30 秒の範囲である。従って、比較的一定の出力のために、10 のグループすべてのうちの一つのシステム 40 が、所与の時点での動作の第二のクリーニングモードにある必要があることが分かる。

30

【0042】

本明細書に記載される方法は、特に PRO 発電を参照して説明してきたが、それは浸透を提供したり、浸透操作を逆にする半透膜を用いてプラント又はシステムの任意の他のタイプに適用可能であることは明らかであろう。

40

【0043】

上記の説明において、実施形態は、本発明の実施例又は実施である。「一実施形態」、「実施形態」又は「いくつかの実施形態」の種々の表現は、すべて同じ実施形態を指す必要はない。

【0044】

本発明の様々な特徴が単一の実施形態の文脈で説明することができるが、特徴はまた、別々に又は任意の適切な組み合わせで提供されてもよい。逆に、本発明は、明確にするため、別々の文脈において本明細書に記載されてもよい。本発明は単一の実施形態で実現されてもよい。

50

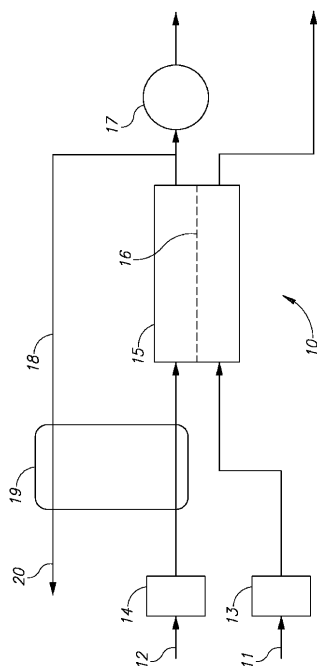
【 0 0 4 5 】

さらに、本発明は様々な方法で実行又は実施することができ、本発明は、上記の説明で概説したもの以外の態様で実行又は実施することができることを理解すべきである。

【 0 0 4 6 】

本明細書で使用される技術用語及び科学用語の意味は、他に定義されない限り、本発明が属する当業者によって一般的に理解される。

【 図 1 】

FIG.1
(PRIOR ART)

【 図 2 】

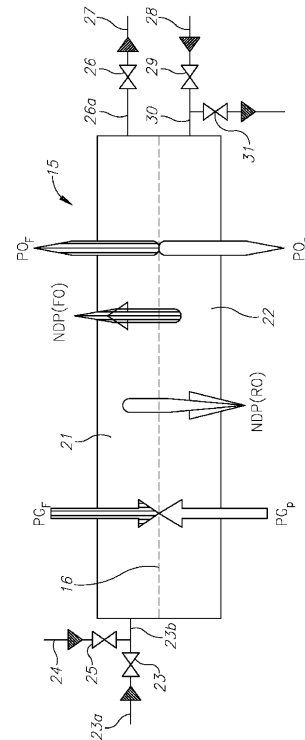


FIG.2

【 図 5 】

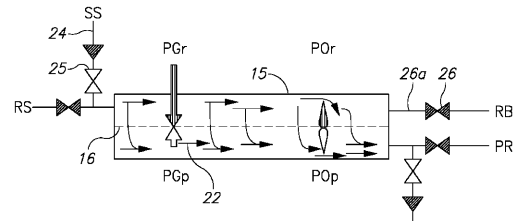


FIG.5

FIG.4

【圖 7】

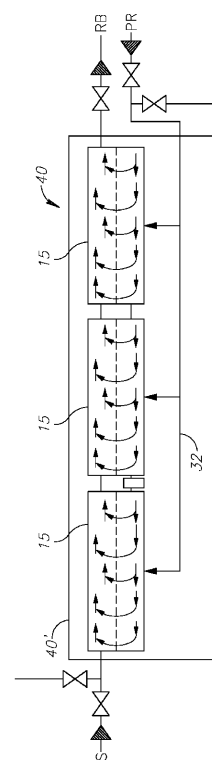


FIG. 7

【図 8】

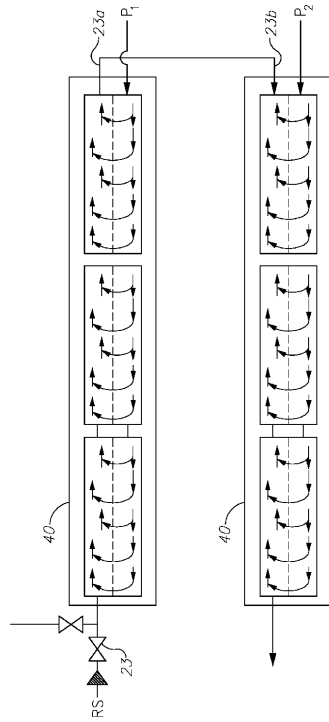


FIG. 8

【図 9】

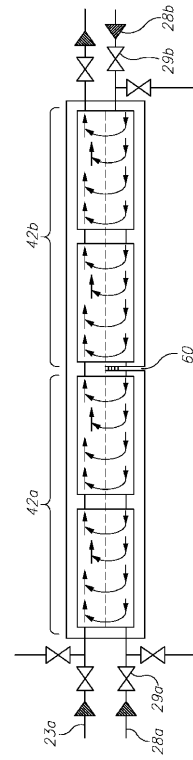


FIG. 9

【図 9 A】

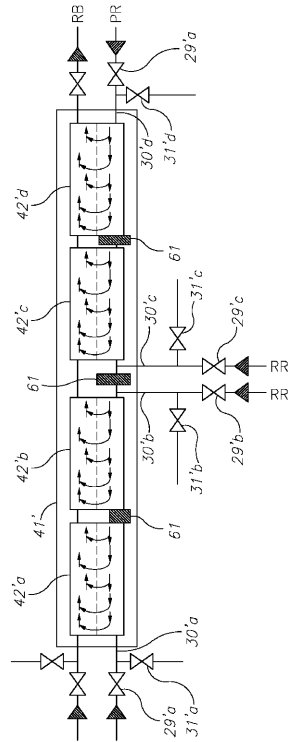


FIG. 9A

【図 10】

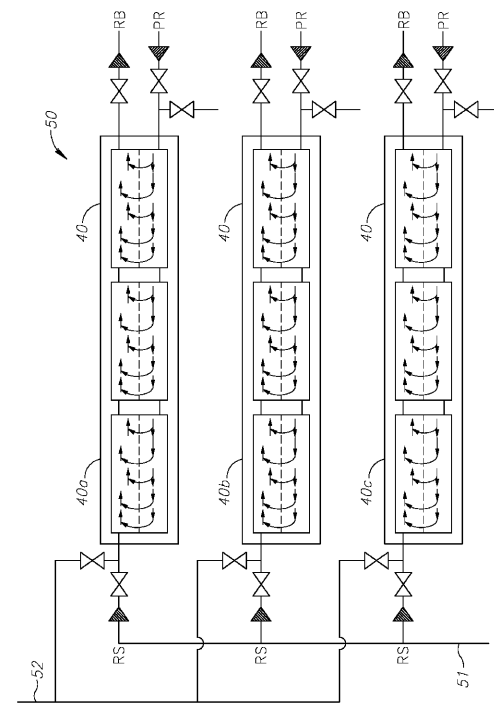


FIG. 10

フロントページの続き

(56)参考文献 特表2009-521306(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

B01D 53/22

B01D 61/00 - 71/82

C02F 1/44

F03B 13/00 - 13/26

F03B 17/00 - 17/06

F03G 1/00 - 7/10