

単独運転防止方式の概要

メーカー名	三菱重工業(株)	同様の方式を採用している形名	SPV350	MP30F3
形名	SPV400			

項目	受動的方式	能動的方式				
1. 方式名称	周波数変化率検出方式	有効電力変動方式				
2. 基本原理	系統周期毎に周波数の変化率を算出し、周波数の変化率が規定値を超えた場合に単独運転と判断し、ゲートブロックする。	規定の周期毎に出力電力に規定の電力変動を与え、出力電圧の変動量が規定値を超えた場合に単独運転と判断し、ゲートブロックする。				
3. 回路方式 または 制御フロー	<ul style="list-style-type: none"> ①系統周期毎に周波数の変化率を算出する。 ②周波数の変化率が規定値(0.3%)を超えた場合、単独運転と判断する。 ③単独運転と判断した場合、ゲートブロックを行う。 ④ゲートブロック後、10秒以上、系統異常が継続する場合、開閉器を解列する。10秒以内で系統が正常に復帰した場合、ゲートブロックを解除し、再並列する。 	<ul style="list-style-type: none"> ①規定周期(0.3秒)毎に出力電力に規定の電力変動(3%)を与える。 ②系統電圧の実効値が前回と今回の系統周期で、出力電圧が整定値以上の変動があるかどうか判定する。 ③上記②の変動がある場合、0.5秒後に出力電力に規定の電力変動(3%)を与える。 ④前回と今回の系統周期で、出力電圧が規定値(3V)以上の変動をした場合、単独運転と判断する。 ⑤単独運転と判断した場合、ゲートブロックを行い、開閉器を解列する。 				
4. 整定範囲	±0.3%	<table border="1" style="width: 100%;"> <tr> <td style="width: 50%; text-align: center;">出荷時整定値 ±0.3%</td> <td style="width: 50%; text-align: center;">±2.5V ±3.0V</td> </tr> <tr> <td></td> <td style="text-align: right;">出荷時整定値 ±2.5V</td> </tr> </table>	出荷時整定値 ±0.3%	±2.5V ±3.0V		出荷時整定値 ±2.5V
出荷時整定値 ±0.3%	±2.5V ±3.0V					
	出荷時整定値 ±2.5V					