

(様式 2)

単独運転防止方法の概要

メーカー名	デルタ	同様の方式を採用している形名	RPI402-1SF RPI402-1KC RPI402-1ST RPI402-1CN
形式	RPI402-1D		

項目	受動的方式		能動的方式	
1. 方式名称	電圧位相跳躍検出方式		周波数シフト方式	
2. 基本原理	単独運転移行時にインバータ発電出力と負荷の不平衡による電圧位相の急変を検出する。		出力周波数を微小変動させ、それに伴う線路周波数や電圧位相の揺らぎを検出する。	
3. 回路方式または制御フロー	<p>パワーコンディショナの系統側の電圧波形が電圧ゼロ点を通過する時間間隔を1周期毎に計測します。</p> <p>計測した39周期前から8周期前まで時間間隔を4で割ったものと直前の8周期分の時間間隔と比較し、その差分によって位相跳躍の発生を判断します。</p> <p>検出はノイズ等による誤検出を防止するために、8回連続して位相跳躍レベルを超えた場合に、パワーコンディショナをゲートブロック状態によりインバータを停止させる。</p>		<p>インバータ内部に予め周波数バイアスを与えておく。</p> <p>単独運転に移行すると系統電圧位相の基準がなくなり、出力周波数が自動的にバイアス側へシフトするのを検出し、ゲートブロックによりインバータを停止させる。</p>	
4. 整定範囲	検出時間 : 0.5秒以下	出荷時整定値	検出時間 : 0.5秒~1.0秒	出荷時整定値
	整定値 : OFF, 3°, 6°, 9°	9°	整定値 : ±2.0Hz(固定)	±2.0Hz