

(様式2)

## 単独運転防止方式の概要

メーカー名	本田技研工業(株)	同様の方式を採用している形名	UCAJ, UCBJ, UCCJ (GEH-0103ARS-K, MCGS-NO3, MCGS-CO3)
形式	UCAJ		UCEJ (GEH-0106ARS-K, UCEJ-NO, UCEJ-CH) UCGJ (GEH-1011ARS-K) UCJJ (GEH-1011ARS-KB) ※( )内は、ガス業界形名

項目	受動的方式	能動的方式						
1. 方式名称	電圧位相跳躍(周波数変化率)	位相シフト方式						
2. 基本原理	系統周期を計測し、ある一定期間の平均周期を、過去の平均周期と現在の周期と過去の周期の変化率を求め整定値以上の位相変化(率)が生じた場合は、5秒間のゲートブロック処理を行う。	電流の位相を一定周期で変動する事により、無効電力の変動を故意に与えます。この位相角は、通常時には、故意に与えた数値だが、停電発生時には故意に与えた位相角が変化する為この変化を検出し、ゲートブロック、解列処理を行う。						
3. 回路方式 または 制御フロー	系統周期の平均値(約1秒間)を測定し、現在での測定した周期(約0.1秒間)とを比較し、動作整定値以上に変化した時、5秒間ゲートブロックを行う。	一定サイクル毎に位相を変化させ、下図の様にn1時(シフト無し)およびn1時(シフト3度)の差を求める。 (通常時は、故意に与えた3度の値が検知される) 上記で得た位相の差が故意にシフトさせている位相角(3度)を基準とし、±整定値の範囲外になった時に、単独運転発生とする。 なお、解列するのは、正帰還にて、シフト量を増加させ、n7でのシフトにおいても検知された場合、解列動作させる。						
4. 整定範囲	3 5 7 9 10 [度]	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 50%;">出荷時整定</td> <td style="width: 50%;">出荷時整定</td> </tr> <tr> <td>3度 (0.8%)</td> <td>1.0 1.1 1.2 1.4 1.6 [度]</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1.4度</td> </tr> </table>	出荷時整定	出荷時整定	3度 (0.8%)	1.0 1.1 1.2 1.4 1.6 [度]		1.4度
出荷時整定	出荷時整定							
3度 (0.8%)	1.0 1.1 1.2 1.4 1.6 [度]							
	1.4度							

