

ТИПОВЫЕ ПРОЕКТНЫЕ РЕШЕНИЯ

407-0-168.85

ПРИНЦИПАЛЬНЫЕ СХЕМЫ ИСПОЛНИТЕЛЬНЫХ
УСТРОЙСТВ ПРОТИВОАВАРИЙНОЙ
АВТОМАТИКИ

Альбом I

Пояснительная записка

СФ 658-01

Госстроя СССР
ЦЕНТРАЛЬНЫЙ ИНСТИТУТ ТИПОВОГО ПРОЕКТИРОВАНИЯ
Свердловский филиал
620062, г.Свердловск-62, ул.Чебышева,4
Заказ № 2297 Инв. № СП 658-01 тираж 300
Сдано в печать 22.05 1986г цена 1-71

ТИПОВЫЕ ПРОЕКТНЫЕ РЕШЕНИЯ

407-0-168.85

ПРИНЦИПАЛЬНЫЕ СХЕМЫ ИСПОЛНИТЕЛЬНЫХ
УСТРОЙСТВ ПРОТИВОАВАРИЙНОЙ
АВТОМАТИКИ

Альбом I

Состав проекта

Альбом I. Пояснительная записка

Альбом II. Схемы электрические принципиальные

Разработаны Казахским
отделением института
"Энергосетьпроект"

Утверждены и введены в
действие
Минэнерго СССР
Протокол № 3 от 29.01.85.

Главный инженер отделения

Главный инженер проекта

 Г.Ф.Ильюткин
 В.А.Орлов

сф658-01

СОДЕРЖАНИЕ АЛЬБОМА

Стр.

Титульный лист	1
Содержание	2
I. Введение	4
2. Устройства отключения генераторов	5
2.1. Общая характеристика устройств отключения генераторов	5
2.2. Устройство отключения генераторов при отсутствии деления станции	8
2.3. Устройство автоматического определения числа отключаемых генераторов	13
2.4. Устройство отключения генераторов с учетом деления станции	14
2.5. Устройство балансировки	19
3. Устройства деления системы	23
3.1. Общая характеристика устройства деления системы	23
3.2. Устройство деления системы для двух сечений (вариант 1)	34
3.3. Устройство деления системы для двух сечений (вариант 2)	45
3.4. Устройство деления системы для трех сечений	46
3.5. Устройство резервирования при отказе выключателя при делении системы с ручным выбором отключаемой секции	49
3.6. Структурная схема устройства резервирования при отказе выключателя при делении системы с автомати-	

	Стр.
ческим выбором отключаемой секции	51
4. Устройства форсировки продольной емкостной компенса- ции и отключения шунтирующих реакторов	52
4.1. Общая характеристика устройств форсировки продольной емкостной компенсации и отключения шунтирующих реакторов	52
4.2. Устройство форсировки УПК	53
4.3. Устройство отключения реакторов	55
5. Устройства разгрузки тепловых турбин	55
5.1. Общая характеристика устройств разгрузки тепловых турбин	55
5.2. Общестанционное устройство импульсной разгрузки турбин	59
5.3. Блочное устройство импульсной разгрузки турбин	60
5.4. Общестанционное устройство длительной разгрузки турбин	64
5.5. Блочное устройство длительной разгрузки турбин	65
5.6. Схема управления электродвигателем МУТ	69
5.7. Выбор уставок устройств разгрузки тепловых турбин	81
6. Патентная чистота и патентоспособность	88

2. УСТРОЙСТВА ОТКЛЮЧЕНИЯ ГЕНЕРАТОРОВ

2.1. Общая характеристика устройств отключения генераторов

Отключение генераторов (ОГ) может выполняться в аварийных условиях для сохранения синхронной устойчивости, прекращения асинхронного хода путем ресинхронизации, ограничения частоты и разгрузки высоковольтного оборудования по условиям термической устойчивости.

Генераторы можно отключать как на гидравлических, так и на тепловых электростанциях. Однако при этом следует учитывать, что отключенные гидрогенераторы легко и быстро могут быть снова включены в сеть и опять нагружены (время пуска 10-60 с), а применительно к турбогенераторам на те же операции уходит 10-20 минут при работе турбины от общего паропровода и 0,5-2 часа при блочной схеме работы. Поэтому ОГ применяется в основном на гидростанциях. Особенности отключения турбогенераторов указаны в разделе 5.4.

В первых системах противосварийной автоматики, примененных на ряде крупных гидроэлектростанций, каждое пусковое устройство автоматики и даже каждая его ступень имели свои собственные промежуточные выходные реле, контакты которых через оперативные накладки заводились на отключение всех тех генераторов станции, которые предполагалось использовать для ее разгрузки. Изменение положения накладок при изменении нагрузки генераторов, подключение их или отключение производилось оперативным персоналом.

Основным недостатком такого выполнения устройства ОГ являлось обилие ручных операций. Количество накладок, равное произведению числа ступеней автоматики на общее число генераторов, подключенных к устройству отключения, оказывалось настолько большим, что в процессе эксплуатации могли возникнуть довольно частые и грубые ошибки. Кроме этого

этот способ требовал значительного количества выходных реле. Поэтому эта схема могла применяться только для самых простых случаев и в данном проекте не рассматривается.

Второй тип устройств ОП, примененных на некоторых электростанциях - это устройства, автоматически подбирающие группы генераторов, мощность которых наиболее близка в данный момент к заданной величине снижения мощности. Такие устройства были выполнены НИИПТ и ВЭИ. Устройство НИИПТ получилось очень сложным, но при этом оно не предусматривало возможности установления желаемой очередности отключения генераторов и обслуживало только одну ступень автоматика, причем поставить на каждую ступень по такому устройству нельзя, потому что при одновременном действии нескольких ступеней произойдет суммирование отключаемой мощности. Это происходит потому, что каждое из этих устройств выбирает группу отключаемых генераторов без учета того, какие генераторы выбраны устройствами, обслуживающими другие ступени автоматика. Следовательно, если выбраны разные генераторы, то при одновременном действии нескольких ступеней автоматика величина отключаемой мощности будет в общем случае больше, чем требуется для любой ступени.

В устройстве ВЭИ предусмотрена возможность автоматического набора нескольких ступеней разгрузки. Первоначально в этом устройстве не учитывалась действительная загрузка генераторов, а предполагалось, что каждый генератор постоянно несет определенную нагрузку.

В настоящее время ВЭИ разработано устройство ПАА-2 на основе микропроцессорной техники. Устройство обеспечивает отключение не более 20 генераторов станции на основании задания от дозирующих устройств противоаварийной автоматики на ограничение мощности станции, сигнала об аварийном делении станции, информации об участии генераторов в противоаварийном управлении и об очередности их отключения, информации об их загрузке.

Устройство в проекте не рассматривается, поскольку оно не прошло еще стадии промышленной апробации и серийный выпуск таких устройств не налажен.

Институтом "Энергосетьпроект" для ряда гидроэлектростанций запроектировано устройство отключения генераторов, построенное на ином принципе^{x)}. В устройствах третьего типа операции по определению числа отключаемых генераторов и определению очередности их отключения разделяются.

Первая из этих операций выполняется вне зависимости от того, какие генераторы должны отключаться из той группы, которая предназначена к отключению. Выполнение этой операции автоматически возможно только в том случае, если все генераторы данной группы загружены одинаково. Одинаковая же загрузка однотипных генераторов гидростанции диктуется экономическими соображениями и на ряде станций поддерживается автоматически специальными устройствами.

Вторая операция состоит в том, что определяется, какой именно генератор должен отключаться в первую очередь при подаче напряжения на данную шинку Δ К, какой на вторую и т.д., независимо от того, какая ступень автоматики действовала. Эта операция тоже может быть автоматизирована^{xx)}, но целесообразно ее выполнение все-таки предоставить дежурному персоналу, так как решение вопроса об очередности зависит от состояния выключателей генераторов, подпятников и других случайных обстоятельств.

x) Устройство отключения генераторов с разделением операций по определению числа отключаемых генераторов и выбора отключаемых генераторов выполнено с использованием изобретений выданных институту: "Исполнительное устройство противаварийной автоматики" А.С.№ 271632 (Автор Иофьев Б.И.) и "Устройство для автоматического определения числа отключаемых генераторов электростанций" А.С.№ 278856 (авторы Глускин И.З., Иофьев Б.И.).

xx) Частичная ее автоматизация описана в статье П.И. Стихановского "Устройство выбора номеров коммутируемых агрегатов электростанций" в сб. научных трудов ЭСП: "Вопросы противаварийной автоматики электроэнергетических систем. М.: Энергосиздат, 1982, с.65-68".

В этом проекте рассматриваются подробно устройства именно такого типа. В зависимости от того предусмотрено ли деление электростанции от устройств автоматики или нет, устройство отключения генератора может видоизменяться, но основные узлы в нем сохраняются.

Для учета влияния мощности небаланса при делении станции на величину разгрузки производится корректировка отключаемой мощности с помощью устройства балансировки.

2.2. Устройство отключения генераторов при отсутствии деления станции

Принципиальная схема устройства отключения генераторов (см. лист 3, 4 и 5) составлена применительно к схеме электростанции с блоками по два генератора на один трансформатор. В цепи каждого генератора есть выключатель (см. лист 3).

Для отключения от устройств противоаварийной автоматики предназначены генераторы шести блоков.

На входе устройства имеются шинки величины снижения мощности - шинки *Por*, на которые приходят сигналы пусковых органов противоаварийной автоматики. Появление напряжения на любой из шин должно быть воспринято устройством отключения как команда на отключение части генераторов, имеющих соответствующую суммарную мощность в исходном режиме.

Число шинок *Por* равно числу ступеней разгрузки от всех устройств противоаварийной автоматики электростанции.

С помощью автоматического и ручного устройства определения числа отключаемых генераторов, лист 5, сигналы *Por* преобразуются в число отключаемых генераторов ΔK с учетом их загрузки.

Если генераторы загружены неравномерно, то устройство

автоматического определения должно быть выведено из работы, а с помощью коммутаторов SC1... SC6 каждой величине $P_{ог}$ ставится в соответствие величина ΔK с учетом соотношения:

$$P_{ог} = \frac{\Delta K}{l} P_{гак} \quad (2-1)$$

- где ΔK - номер шинки числа отключаемых генераторов,
- l - номер ступени отключения,
- $P_{гак}$ - мощность одного генератора, присоединенного к шинке ΔK , в исходном режиме.

Накладка SK1 и реле K11, K12 (лист 3), имеющие два положения, служат для переключения на ручной или автоматический выбор числа отключаемых генераторов.

При равномерной нагрузке генераторов возможно автоматическое и ручное определение числа отключаемых генераторов. Для автоматического определения числа отключаемых генераторов служит устройство, описанное в разделе 2.3. (листы 6, 7). Чтобы вручную установить соответствие между $P_{ог}$ и ΔK с учетом загрузки генераторов, нужно по формуле

$$\Delta K = \frac{P_{ог}}{P_r} \quad (2-2)$$

- где ΔK - число отключаемых генераторов;
- $P_{ог}$ - величина снижения мощности;
- P_r - мощность одного из равномерно нагруженных генераторов в исходном режиме, определить для каждой ступени $P_{ог}$ число ΔK и затем установить соответствующие штекеры на коммутаторах SC1... SC6, соединив тем самым каждую из шинок $P_{ог}$ с определенной шинкой ΔK . При изменении загрузки генераторов штекеры необходимо переставлять в зависимости от P_r или ставить по $P_{гмин}$.

Коммутатор представляет собой коммутационное поле, состоящее из четырех горизонтальных и четырех вертикальных шинок. Каждая вертикальная шинка может быть соединена электрически с любой горизонтальной. Чтобы соединить вертикальную шинку с горизонтальной нужно вставить штеккер в гнездо на

пересечения.

К шинкам ΔK через коммутаторы $SC1... SC6$ (лист 3) присоединены реле $KL1... KL12$, подающие команду на отключение генераторов $G1... G12$. К каждой вертикальной шинке коммутаторы присоединяется лишь одно реле. Таким образом, вставив штеккер в соответствующее гнездо, к каждой шинке ΔK можно подключить любой генератор. При этом надо следить, чтобы один генератор не был присоединен к двум шинкам ΔK одновременно.

Чтобы при появлении напряжения на шинке ΔK отключалось ΔK генераторов, а не один, устройство объединения шинок (лист 4) передает сигналы на все шинки ΔK с меньшими номерами. Например (см. лист 4), при появлении напряжения на шинке 4 срабатывает промежуточное реле $KL4$ и, замыкая свои контакты $KL42, KL43, KL44$, подает напряжение на шинки 3, 2 и 1.

Следовательно, в первую очередь отключится генератор, реле которого присоединено к 4-й шинке, а затем к 3-ей, 2-й и 1-й.

Устройство объединения шинок служит также для фиксации команды на отключение и ограничения ее длительности. Для фиксации команды каждое реле $KL1... KL6$ имеет цепь самодерживания, а для ограничения длительности команды в цепь самодерживания включены контакты реле $KL8, KL9$.

Чтобы контакты реле, объединяющие шинки, не сунтировали указательные реле в цепях автоматики, подающей команду на отключение генераторов, включены резисторы $R1... R6$. Указательные реле $KH1... KH7$ присоединены к шинкам ΔK и предназначены для сигнализации о срабатывании всех ступеней разгрузки.

При срабатывании устройства отключения генераторов пускается лентопотяжный механизм аварийного осциллографа (контакты реле $KL14$), а также фиксируется сам факт срабатывания устройства ($KL15$).

Контактами реле $K17$ включается сигнализация устройств предшествующей мощности. На листе 4 показан контакт $K172$ для одного из устройств (например, панель ЦДЭ-2101). Контакт $K173$ дает сигнал о разгрузке в устройство блокировки АРЧМ.

Генераторные выключатели часто имеют время отключения значительно большее, чем выключатели на стороне высшего напряжения, поэтому, чтобы сократить время выполнения команды ОГ, предусмотрено отключение выключателей блоков при появлении команды на отключение обоих генераторов блока. Для этой цели служат пары последовательно соединенных контактов реле ($K112, K132, K152, K172, K192, K1112, K122, K142, K162, K182, K1102, K1122$). При отключении блоков необходимо запрещать АПВ выключателей, которыми блок отключается.

Если блоки присоединяются к шинам высшего напряжения через два выключателя (схемы распределительного устройства с двумя выключателями на присоединение, "полуторные" схемы, схемы "многоугольники" и т.п.), то в отличие от показанного на листе 3 должны быть предусмотрены цепи на отключение обоих выключателей. Если при таком отключении возможна потеря смежного присоединения, например линии электропередачи, автотрансформатора и т.п., должна быть предусмотрена соответствующая блокировка цепи отключения блока, выполненная, например, с контролем положения выключателей присоединения.

При проектировании устройств отключения генераторов или разгрузки турбин, устройств деления следует обращать внимание на возможность неправильного срабатывания устройства при замыканиях на землю в сети оперативного постоянного тока.

При большой протяженности кабельных связей от пусковых органов автоматики (контакт А) до выходных реле исполнительных органов (реле $K1$) имеется значительная емкость кабеля относительно земли, лист 43, рис. I. При включенном устройстве контроля изоляции (УКИ) и одинаковом сопротивлении изоляции плюсовой и минусовой шин постоянного тока отно-

сительно земли, напряжение на емкости соответствует напряжению шинки "минус", т.е. 110 В. При замыкании на землю шинки "минус", или при существенном ослаблении ее изоляции возникает цепь разряда емкости через место замыкания и катушку реле. Если запасенной энергии конденсатора достаточно для срабатывания реле K_L , то произойдет неправильное действие исполнительных устройств. Оно становится более вероятным ввиду самоудерживания выходного реле.

Аналогичное действие устройства ОГ может наблюдаться при замыкании на землю кабеля, связывающего пусковые цепи автоматики с выходными реле, рис.3. Этот случай не является специфичным, как случай, показанный на рис.1, так как он может иметь место на большинстве объектов.

В этом случае, ток, протекающий через катушку реле складывается из тока разряда емкости шинки "минус", относительно земли и тока, протекающего через сигнальное реле КН. Направление тока в реле противоположно случаю по рис.1.

Возможность неправильного срабатывания должна проверяться в каждом конкретном случае. Если такая возможность существует, должны быть приняты следующие меры по исключению указанного:

- выходные реле автоматики настраиваются таким образом, чтобы их напряжение срабатывания было несколько выше 110 В - напряжения, возникшего на катушке реле в первый момент замыкания;

- если это не приводит к желаемому, должны быть предусмотрены цепи $R-V_d$ или $R-C$, шунтирующие катушки реле K_L .

Если опасным является только замыкание на землю шинки "минус", то рекомендуется шунтирующая цепь, состоящая из диода V_d и резистора R , рис.2. Эта цепь обеспечивает пропуск тока через диод помимо катушки реле. Если опасным и вероятным является также замыкание на землю по рис.3, то в этом случае должны быть предусмотрены цепи $R-C$ по рис.4, которые снижают в первый момент протекание тока через катушку

рале. Параметры шунтирующих цепей должны выбираться на месте.

2.3. Устройство автоматического определения числа отключаемых генераторов

Если мощность станции должна быть снижена на величину $P_{ог}$ путем отключения части генераторов, то, во избежание, необходимо подобрать такую группу работающих генераторов, чтобы выполнялось равенство 2-1.

Эта задача может быть решена подбором группы генераторов, удовлетворяющей указанному выражению; такого рода устройство выполнил НИИПТ в виде опытной установки для Братской ГЭС. Оно получилось крайне сложным и по ряду принципиальных причин, указанных в разд.2.1., не нашло применения.

Задача существенно упрощается, если принять во внимание, что одинаковые гидроагрегаты загружаются равномерно (для экономии воды) и что с этой целью электрогидравлические системы регулирования турбин снабжаются устройствами выравнивания нагрузки. В этом случае число отключаемых генераторов определяется по уравнению 2-2.

Таким образом, вместо определения группы отключаемых генераторов, достаточно определить их число, соответствующее заданной величине снижения мощности при известной их нагрузке.

Уравнение (2-2) решается наиболее просто с помощью аналоговой вычислительной техники. Но ввиду отсутствия нужной для этого аппаратуры такое решение в настоящее время неприемлемо. Поэтому устройство выполняется на релейной аппаратуре.

Величина снижения мощности станции $P_{ог}$, поступающая в устройство, может принимать одно из нескольких заранее известных значений, поэтому зависимость $\Delta K_f(P_{ог}, P_r)$ представляет собой семейство гипербол:

407-0 - 168.85 а.л. I - 14 -

$$\Delta K = \frac{P_{ог1}}{P_r} ; \quad \Delta K = \frac{P_{ог2}}{P_r} \quad \text{и т.д.} \quad (2-3)$$

Величина P_r также является дискретной, так как измеренные мощности генератора производится с помощью нескольких реле.

Подставляя значения загрузки генераторов в уравнение (2-3), для каждой величины $P_{ог}$ получаем ряд значений ΔK , соответствующих принятым ступеням измерения P_r .

Исполнение команды на снижение мощности без погрешности практически неосуществимо. Для того, чтобы не учитывать погрешность исполнительных органов автоматики при настройке пусковых, погрешность должна оставаться всегда положительной.

С целью уменьшения количества реле-измерителей предлагается производить выбор ряда $P_{ог}$ таким образом, чтобы значения его ступеней были кратны некоторой нагрузке генератора в пределах его регулировочного диапазона. В нашем случае ступени $P_{ог}$ приняты кратными 0,8 P_r -ном, в результате составлен следующий ряд $P_{ог}$ (в относительных единицах): 0,8; 1,6; 2,4; 3,2; 4,0; 4,8.

На листе 7 изображены гиперболы $\frac{P_{ог1}}{P_r} ; \frac{P_{ог2}}{P_r} \dots \frac{P_{огi}}{P_r}$.

Там же сплошными вертикальными линиями показаны уставки реле-измерителей. Пунктирными и штрихпунктирными линиями на этом листе показаны линии срабатывания реле-измерителей с учетом их погрешностей, соответственно $K_{п1}$ и $K_{п2}$. Значения $K_{п1}$ и $K_{п2}$ приведены ниже. Точки пересечения линии срабатывания реле-измерителей с учетом коэффициента погрешности $K_{п1}$ и этих гипербол определяют то число генераторов, которое должно быть отключено автоматикой при подаче команды на снижение мощности $P_{ог}$ и срабатывании соответствующих нагрузке генераторов реле-измерителей. Для выбора уставок реле-измерителей полезно учесть погрешность от дискретности отключаемых генераторов. Эта погрешность минимальна в том случае, когда гиперболы $\frac{P_{ог}}{P_r}$ пересекаются с линиями срабатывания реле-измерителей с учетом $K_{п1}$ в точках, соответствующих целому числу отключаемых генераторов. Руководствуясь этим, получаем следу-

чдий ряд мощностей срабатывания реле-измерителей с учетом $K_{П1}$: 0,530; 0,600; 0,636; 0,800 и без учета $K_{П1}$: 0,568; 0,643; 0,681; 0,857. Использование всех этих реле было бы излишним. Путем исключения реле с уставкой, близкой к минимальной нагрузке генератора $P_{мин}$, было выбрано 3 реле со следующими мощностями срабатывания: 0,643; 0,681; 0,857. Контакты реле-повторителей, замыкаясь, создают электрические цепи между шинами $P_{ог}$ и ΔK в соответствии с диаграммой и таблицей на листе 7.

Принятое число ступеней замера мощности должно с достаточной точностью обеспечивать измерение мощности генератора в его рабочем диапазоне, принятом в нашем случае от 50% до 100% от номинальной мощности. Дальнейшее увеличение числа ступеней замера мощности нецелесообразно, поскольку оно не приводит к существенному снижению результирующей погрешности.

Коэффициенты погрешности $K_{П2}$ и $K_{П1}$, учитывающие соответственно увеличение или уменьшение действительной мощности срабатывания реле по сравнению с той, которая настроена, определяются по следующим выражениям:

$$K_{П2} = (1 + K_f)(1 + K_u)(1 + K_t)(1 + K_\varphi)(1 + K_{лит.})(1 + K_{раздр}) \quad (2-4)$$

$$K_{П1} = (1 - K_f)(1 - K_u)(1 - K_t)(1 - K_\varphi)(1 - K_{лит.})(1 - K_{раздр}), \quad (2-5)$$

где $K_f = 0,01$ - коэффициент, учитывающий погрешность при изменении частоты сети на ± 1 Гц,

$K_u = 0,01$ - коэффициент, учитывающий погрешность при изменении напряжения переменного тока от номинального на $\pm 10\%$,

$K_t = 0,0225$ - коэффициент, учитывающий погрешность при изменении температуры от $+20^\circ\text{C}$ на $\pm 10^\circ\text{C}$,

$K_\varphi = 0,01$ - коэффициент, учитывающий погрешность при изменении угла между током и напряжением на $\pm 85^\circ$ от углов 0° или 180° при токах от 0,005 Гм до Гм.

$K_{лит.} = 0,015$ - коэффициент, учитывающий погрешность при

изменении напряжения 220 В постоянного оперативного тока на $\pm 10\%$.

При $K_{\text{разр.}} = 0,005$ находим: $K_{\text{П1}} = 0,933$ и $K_{\text{П2}} = 1,07$.

Измерение загрузки генераторов для устройства должно производиться на одном из двух выделенных для этой цели генераторов G1 или G2, лист 6. Для нормального функционирования устройства необходимо, чтобы по крайней мере один из двух выделенных генераторов был в работе и не отключался персоналом или какими-либо устройствами противоаварийной автоматики.

В качестве устройства, осуществляющего измерение загрузки генераторов, используется панель ЦДЭ-2101. Подробное описание панели приведено в типовых проектных решениях "Принципальные схемы релейных устройств автоматической дозировки управляющих воздействий противоаварийной автоматики", выпускаемых в 1984 году.

На листе 6 показано лишь ее подключение к цепям тока и напряжения и устройству автоматического определения числа отключаемых генераторов. Подключение цепей тока и напряжения панели к выбранному генератору осуществляется посредством испытательных блоков SG1...SG4.

Для предотвращения включения датчика мощности персоналом одновременно к цепям двух генераторов предлагается использование одной крышки для блоков SG1 и SG2 и одной крышки для блоков SG3 и SG4.

На случай, если оба генератора, на которых производится измерение мощности, по каким-либо причинам отключаются, предусмотрена сигнализация, показанная на листе 6. Цепь сигнализации вводится в работу только при использовании устройства автоматического определения числа отключаемых генераторов с помощью контакта KL1.

Связь шинок *Por* с шинками ΔK выполняется с помощью контактов выходных реле ПП3...ПП5 панели ЦДЭ-2101 и проме-

407-0 - 168.85 ал. I - 17 -

кучочных реле $KL1, KL2$ повторяющих срабатывание реле РПЗ.

2.4. Устройство отключения генераторов с учетом деления станции

Если предусмотрено деление станции от автоматики, то устройство отключения, описанное в разделе 2.2., использовать нельзя: при одновременном выполнении деления ДС и ОГ отключенные генераторы могут оказаться не на той секции, к которой присоединены линии, требующие разгрузки. Поэтому на станции, где возможно ДС, устройство отключения генераторов должно быть выполнено с учетом ДС.

Устройство ОГ, учитывающее ДС, включает в себя те же элементы, которые входят в устройство ОГ для станций без деления.

В проекте рассматриваются по два варианта устройств ОГ применительно к одному и двум сечениям ДС.

На листе 8 показаны структурные схемы всех рассмотренных в этом проекте устройств ОГ, учитывающих деление станции.

2.4.1. Устройство ОГ для станции с одним сечением деления, вариант I. Если на станции одно сечение деления, то простейший вариант - это два устройства ОГ по схеме на листе 9, по одному для каждой части станции. Каждое устройство отключает генераторы только своей части станции. Основным недостатком этого устройства заключается в том, что в случае, когда ДС не требуется, нельзя отключить по команде от автоматики одной части станции генераторы другой.

Это может понадобиться, потому что эффективность ОГ без ДС ниже, и выполнить разгрузку станции на требуемую величину за счет генераторов только одной ее части может оказаться невозможным.

ТП 407-0 - 168.85

ПЗ

Лист

14

Кроме того, при неправильном действии автоматики не-поврежденного направления, после разгрузки поврежденного, возможно суммирование отключаемой мощности.

Достоинством этой схемы является выполнение команд ОГ вне зависимости от того, была ли команда на ДС или нет (о способах координации этих команд см. далее).

2.4.2. Устройство ОГ для станции с одним сечением деления, вариант 2.

В это устройство, показанное на листах IO, II введены общестанционные коммутаторы SC1... SC6 для возможности отключения от автоматики любой части станции всех генераторов, предназначенных для снижения ее мощности без ДС. К этим коммутаторам присоединены реле, дающие команды на отключение любых генераторов станции.

При делении станции размыкающими контактами промежуточных реле деления отключаются общестанционные коммутаторы, разделяются шинки Δ K и подключаются с помощью замыкающих контактов реле деления коммутаторы SC7... SC14.

Коммутаторы SC1... SC4, показанные на листах IO, II и предназначенные для выбора отключаемых генераторов I и 2 секции, имеют различную настройку. Настройка коммутаторов SC7... SC14 аналогична настройке коммутаторов в устройстве по варианту I. Команды на ОГ выполняются также, как в варианте I.

Это устройство имеет преимущество по сравнению с предыдущим - более гибкое отключение генераторов без ДС. Однако, при этом пусковые органы должны быть выполнены таким образом, чтобы команда на ОГ приходила после того, как будут разделены цепи отключения контактами реле деления.

2.4.3. Устройство ОГ для станции с двумя сечениями деления, вариант I. Устройство отключения, лист I2, состоит из двух отдельных устройств по одному на каждое направление.

В устройство отключения, относящееся к первому направ-

ТП	407-0 -	л2	Лист 15
----	---------	----	------------

лению, входит два комплекта коммутаторов выбора отключаемых генераторов: один комплект $SC3...SC6$, используемый для выбора генераторов $G1...G8$ в условиях, когда деление станции не производится, или когда производится деление по сечению $D2$; другой комплект $SC1, SC2$ используется для выбора генераторов $G1...G4$ при делении по сечению $D1$. В устройстве отключения, относящемся ко второму направлению, переключение коммутаторов производится при делении по сечению $D2$.

Данное устройство обладает частью свойств, присущих устройствам по п.2.4.1. и 2.4.2.

2.4.4. Устройство ОГ для станции с двумя сечениями деления, вариант 2. Второй вариант, листы I3, I4, I5, как и в случае деления станции по одному сечению, отличается от первого наличием общестанционных коммутаторов ($SC1...SC6$, лист I3). Эти коммутаторы используются для отключения генераторов $G1...G12$ через реле $K11...K112$.

При делении станции по любому сечению $D1$ или $D2$ срабатывает одно из реле $K11$ или $K112$ и, переключая свои контакты, во-первых, отделяет общестанционные коммутаторы от шин ΔK , во-вторых, отделяет шинки ΔK устройства ОГ первого направления от шин ΔK устройства ОГ второго направления, в-третьих, подключает к шинкам ΔK устройства ОГ первого направления при делении по $D1$ коммутаторы $SC7, SC8$ или при делении по $D2$ - $SC9...SC12$, а к шинкам ΔK устройства ОГ второго направления при делении по $D2$ - $SC17, SC18$ или при делении по $D1$ - $SC13...SC16$. Для этого устройства справедливы все замечания к устройству по п.2.4.2.

2.5. Устройство балансировки

При делении системы (ДС), если мощность в сечении деления не была равна нулю, возникает небаланс мощности в обеих разделившихся частях.

Для ликвидации опасного избытка мощности и для корректировки величины снижения мощности (в зависимости от небаланса, возникающего при делении) используется устройство балансировки.

Оно может применяться, как на гидравлических электростанциях, для коррекции числа отключаемых генераторов, так и на тепловых, для коррекции величины разгрузки паровых турбин.

Коррекция производится путем сдвига шпнок разгрузки на заданную величину мощности в зависимости от величины и знака мощности в сечении деления.

Если на станции несколько сечений ДС, выбираемых автоматически, то необходимо столько устройств балансировки сколько этих сечений.

Устройство балансировки, лист 16, содержит: промежуточные шпнки, на которые подаются сигналы устройства противоаварийной автоматики, пересчетные цепи, шпны разгрузки на заданную величину мощности и устройство контроля мощности исходного режима в сечении деления.

Для контроля мощности исходного режима в сечении деления используется панель ПДЭ-2101^х) с четырьмя выходными реле, по два для каждого направления мощности в сечении деления: реле РПЗ, РП4 - для одного, и РП5, РП6 для другого направления активной мощности. Для этого на панелях ПДЭ-2101 на модулях первых двух реле максимального напряжения накладная Н1 должна находиться в положении "б-а", а двух других - в положении "б-г". При этом реле РПЗ и РП4 срабатывают при протекании мощности по сечению деления от секции, связанной с первым направлением, к секции, связанной со вторым направлением, а реле РП5, РП6 - наоборот.

х) Подробное описание панели приведено в типовых проектных решениях "Принципиальные схемы релейных устройств автоматической диспетчерской управления управляющих воздействий противоаварийной автоматики", выпускаемых в 1984 г.

Коррекция разгрузки должна производиться в соответствии со следующей ниже таблицей, заполненной применительно к некоторым принятым условиям.

номер промежуточной шины	I	2	3	4	5	6	Рс.р.
сработало выходящее реле панели ППЗ-2101	+3	+3	+3	+2	+1	0	1,5
	-1	-1	-1	-1	-1	-1	Рг ном
ПП4	+2	+2	+2	+2	+1	0	0,75
	0	0	0	0	0	0	Рг ном
-	+1	+1	+1	+1	+1	0	-
	+1	+1	+1	+1	+1	0	-
ПП6	0	0	0	0	0	0	-0,75
	+2	+2	+2	+2	+1	0	Рг ном
ПП5	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1,5
	+3	+3	+3	+2	+1	0	Рг ном

Таблица составлена с учетом того, что максимальная мощность небаланса при ДС составляет $\pm 2,4$ Рг ном, а ступень $P_{ог}$ составляет 0,8 Рг ном.

В каждой клетке таблицы верхнее число, на которое должен сдвигаться номер шинки, относится к пересчетным цепям первого направления, а нижнее - к пересчетным цепям второго направления (см. лист 16).

407-0 - 168.85 а.л. I - 22 -

Мощности срабатывания реле выбраны в соответствии с методикой, описанной в разделе 2.3.

Реле РПЗ для первого направления (см. таблицу) увеличивает разгрузку на максимальную величину небаланса при ДС, то есть на 3 ступени $P_{ог}$, если хватает шинок.

Реле РП4 увеличивает разгрузку на 2 ступени, следовательно максимальная мощность, при которой еще не работает РПЗ должна быть не больше двух ступеней $P_{ог}$. Поэтому

$$P_{ср РПЗ} = \frac{P_{ог2}}{K_{ПЗ}} = \frac{2,0 \cdot P_{гном}}{1,07} = 1,5 P_{гном}$$

Если мощность в сечении ДС такова, что не работает ни одно реле мощности, то разгрузка увеличивается на I ступень. Следовательно, максимальная мощность, при которой еще не работает РП4, должна быть не больше одной ступени $P_{ог}$:

$$P_{ср РП4} = \frac{P_{ог1}}{K_{П4}} = \frac{0,8 \cdot P_{гном}}{1,07} = 0,75 P_{гном}$$

Для второго направления срабатывание РПЗ означает, что мощность в сечении больше $P_{ог}$ (но меньше $P_{ог2}$), и следовательно, можно уменьшить разгрузку на одну ступень $P_{ог}$. Если сработало РП4, то для второго направления это означает, что мощность в сечении деления такова, что при ДС возникает дефицит мощности, а, следовательно, снижение разгрузки невозможно.

Реле РП5 и РП6 работают аналогично, при срабатывании увеличивают разгрузку второго направления и уменьшают разгрузку первого.

Устройства противоаварийной автоматики подают команды на снижение мощности на промежуточные шинки устройства балансировки. Если при действии автоматики деление не выполняется, то промежуточные шинки соединяются непосредственно с шинками $P_{ог}$ через размыкающие контакты реле, фиксирующего деление,

В том случае, когда ДС выполняется, промежуточные шинки соединяются с шинками $P_{ог}$ через замыкающие контакты реле деления $KЛ1.1... KЛ1.7$ и контакты реле-повторителей выходных

реле устройства контроля исходного режима в сечении деления в соответствии с приведенной таблицей.

Балансировка выполняется также и в том случае, когда ДС не сопровождается ОГ. Для этой цели напряжение через контакт реле, срабатывающего при появлении команды на ДС, *KL.I.1* и контакты выходных реле контроля мощности исходного режима *KL1.1, KL1.2, KL5.1, KL5.2* и *KL14.1* подается непосредственно на шинки $P_{ог}$.

Для другого направления выполняется такое же пересчетное устройство. Контакты выходных реле контроля мощности исходного режима в сечении деления, предназначенные для этого устройства, указаны в скобках.

Цепи сигнализации выполнены так же, как и в устройстве определения числа отключаемых генераторов (раздел 2.3, лист 6).

3. УСТРОЙСТВА ДЕЛЕНИЯ СИСТЕМЫ

3.1. Общая характеристика устройств деления системы

3.1.1. Цели выполнения ДС. Под ДС понимается деление отправной системы, хотя принципиально имеется некоторая область применения ДС приемной системы.

Целью ДС является, во-первых, снижение величины резерва мощности в отправной системе и, во-вторых, снижение постоянной инерции вращающихся масс этой системы. В целом выполнение ДС, уменьшая отправную систему, выгодно приближает двухмашинную схему к схеме, когда машина работает на шине бесконечной мощности. Для этого мощность генераторов на отправном конце передачи не должна превышать после деления 20-30% от мощности приемной системы.

Физический смысл эффективности ДС состоит в следующем.

При аварийном отключении части генераторов в приемной энергосистеме частота в ней падает, передаваемая в нее мощность растет, но если связь в предаварийном режиме была сильно загружена, то максимальный прирост передаваемой мощности вплоть до предела статической устойчивости не может вызвать в отправной системе такого же понижения частоты, как в приемной, и наступает нарушение устойчивости. В этих условиях деление отправной системы, делая ее значительно меньше, чем приемная может обеспечить и в ней достаточное понижение частоты. Вместе с тем полученное понижение частоты не может вызвать большого увеличения мощности турбин в отправной системе, так как сама эта система после деления сравнительно невелика.

При аварийном ослаблении межсистемной связи отключение части генераторов или разгрузка турбин в крупной отправной системе не могут дать значительного эффекта, так как не могут вызвать существенного ее торможения. В послеаварийном же режиме понижение частоты, вызванное этими воздействиями, приводит к реализации резерва мощности турбин отправной системы, и, следовательно, к увеличению загрузки связи, что может нарушить устойчивость.

Деление отправной системы увеличивает ее торможение и снижает послеаварийный наброс мощности на межсистемную связь.

Кроме изложенного, деление является эффективным средством повышения динамической устойчивости, так как снижает постоянную инерции вращающихся масс отправной системы. Для этого ДС нужно производить в специально выбираемый оптимальный момент времени. Известно также применение ДС при таких повреждениях, которые могут вести к асинхронному ходу не только в поврежденной части энергосистемы, но и в неповрежденной.

В точки зрения выполнения автоматики деление благоприятно в том отношении, что при формировании управляющего воздействия позволяет не учитывать влияния отделившейся части отправной системы.

Рассматривая ДС в аварийных условиях, нельзя упускать из виду, что оно требуется и при нормальной работе. Пусть в приемной части энергообъединения имеется устойчивый дефицит генерируемой мощности, который не может быть компенсирован передачей мощности из отправной системы, т.к. этому препятствует ограниченная пропускная способность связи. В этих условиях дефицитная часть вынуждена работать при пониженной частоте. Если с ней остается связанной вся отправная часть, то и она должна иметь пониженную частоту. Очевидно, более рационально выделить на параллельную работу с дефицитной частью только часть отправной энергосистемы (по возможности только часть генераторов без нагрузки), и тем самым обеспечить работу остальной, большей части отправной системы при нормальной частоте. Кстати, в раздельной схеме часто оказывается больше пропускная способность связи, так как уменьшаются нерегулярные колебания мощности. Правда, чтобы деление не вызвало снижение предела статической устойчивости связи, выделенные на нее генераторы должны иметь быстродействующие системы возбуждения и регуляторы "сильного действия".

3.1.2. Принципы выполнения ДС. Для выполнения ДС к схемам основных электрических соединений и к устройствам управления ДС предъявляется два основных требования, вытекающие из тех возможных неблагоприятных последствий, которые сопровождают ДС:

- ДС не должно приводить к такому небалансу мощности в разделившихся частях, который опасен в отношении аварийного понижения или повышения частоты или в отношении перегрузки связей;

- ДС должно выполняться так, чтобы опасность развития аварии из-за неисправностей выключателей была минимально возможной.

Для выполнения первого требования в общем случае наиболее правильно производить ДС по нулевому сечению, т.е. сечению, в котором в предаварийных условиях имел место нулевой переток мощности. В условиях переменных межсистемных перетоков такое сечение, как правило, может располагаться в крупном

узле генерации. Такой узел деления системы (узел ДС) имеет приблизительно нулевое сечение, если во всех режимах, когда может потребоваться ДС, его генерирующая мощность больше, чем мощность, отдаваемая им по направлению, для сохранения устойчивости которого производится ДС. В точности нулевого сечения может не быть. Поэтому практически ДС приходится проводить не по нулевому сечению, а по сечению ДС, имеющему минимальный переток мощности.

Поскольку режим энергообъединения переменен, сечение ДС с течением времени перемещается. Персоналу проследить за этим затруднительно, а при сложной схеме узла ДС и невозможно. Поэтому выбор сечения ДС должен производиться автоматически путем измерения и сопоставления в предаварийном режиме значений мощностей во всех вероятных и заранее намеченных для ДС сечениях. Устройство ДС должно постоянно находить сечение ДС, иметь сигнализацию о том, какое сечение намечено в данный момент, и подготавливать прохождение команд ДС, вырабатываемой другими устройствами, на отключение выключателей, расположенных в этом сечении.

Может применяться и преимущественный выбор того или иного сечения.

Из-за того, что набор сечений ограничен, выбранное сечение ДС может оказаться далеко не нулевым. Тогда при выполнении ДС возникает существенная величина небаланса мощности $P_{\text{нб}}$. Для одной из разделившихся частей она положительная - избыток мощности, а для другой отрицательна - дефицит. Если $P_{\text{нб}} > 0$, то восстановить баланс мощности можно путем отключения генераторов или разгрузки турбин. Если $P_{\text{нб}} < 0$, то, не имея возможности быстро набрать мощность турбин и не считая допустимым производить отключение нагрузки, приходится мириться с этим. Желательно выполнять ДС так, чтобы отрицательный небаланс создавался в той из разделившихся частей, повреждение которой явилось причиной ДС. Тогда наличие $P_{\text{нб}} < 0$ вызовет разгрузку поврежденной электропередачи, а она во многих случаях все равно необходима. Создание $P_{\text{нб}} < 0$ может частично или полностью заменить отключение генераторов или разгрузку

турбин.

Для балансировки мощности после ДС должны предусматриваться специальные устройства. Как показывает опыт проектирования, они могут действовать в зависимости от величины $P_{нб}$ или в зависимости от величины выдаваемой мощности узла ДС на оба направления. В данном прсекте рассмотрено устройство балансировки, учитывающее $P_{нб}$ (раздел 2.5).

Чем более гибка схема коммутации узла ДС, тем меньше возможные значения $P_{нб}$.

Второе требование означает прежде всего то, что число выключателей в сечении ДС не должно превышать двух-четырех. Одним из способов получения удовлетворительной схемы деления является гибкое секционирование с помощью развилки выключателей, к которым присоединены генераторные блоки. Достаточно проработанных типовых схем распределительных устройств, пригодных для выполнения ДС, не имеется.

Выполняя ДС нужно учитывать, что отключению подлежат все связи, шунтирующие эти сечения. Необходимо также принимать во внимание надежность работы узла после ДС. В частности, нежелательно выполнять ДС так, что две части станции останутся работать каждая на одну систему шин.

Следует также иметь ввиду, что при выполнении ДС может произойти повторное включение выключателей устройствами АПВ. Во избежание этого необходимо предусмотреть запрет действия АПВ.

Выбирая сечения ДС, необходимо учитывать, что причиной ДС может явиться отключение одной или двух линий в данном распределительном устройстве, что ослабляет его. Кроме того, нужно принимать во внимание режимы ремонта выключателей, блоков, линий.

Для повышения надежности выполнения ДС желательно и часто возможно применение резервирования отказа выключателей (см. разделы 3.5 и 3.6).

Учет требований ДС при разработке схемы узла минимумом

усложняет эту схему. Усложнение оказывается очень значительным, если одновременно стараться исключить потерю нескольких генераторных блоков при коротком замыкании с отказом выключателя или при том же повреждении и ремонте определенного выключателя. Однако, представляется возможным применительно к узлу ДС эти требования часто значительно облегчить, т.к. узел ДС избыточный и потеря в нем части генерирующей мощности обычно не может вести к нарушению устойчивости или к аварийному снижению частоты в объединении в целом.

3.1.3. Принципы выполнения устройства ДС. При выполнении ДС должно быть обеспечено проведение следующих мероприятий:

- выбор наиболее выгодного сечения,
- учет влияния возникающего небаланса мощности на интенсивность мероприятий, предназначенных для повышения устойчивости поврежденного направления, а также учет влияния небаланса мощности на устойчивость неповрежденного направления и, в случае необходимости, принятие необходимых мер по нейтрализации неблагоприятного влияния (балансировка); описание устройства балансировки дано в разд. 2.5,
- обеспечение резервирования деления на случай отказа выключателя при ДС (см. разд. 3.5 и 3.6).

Ниже рассматривается вопрос выбора наиболее выгодного сечения деления.

3.1.4. Автоматический выбор сечения деления из двух. Выбор оптимального способа деления осуществляется с учетом количества отключаемых выключателей и возникающего при ДС небаланса мощности ($P_{нб}$).

Если в сравниваемых между собой сечениях ДС имеется разное количество выключателей, то при равноценных небалансах мощности целесообразно производить деление по сечению с наименьшим количеством выключателей.

Небаланс мощности в сечении ДС может учитываться не только по абсолютной величине, но и по знаку. Последнее

целесообразно в том случае, если небаланс какого-либо одного знака существенно выгоднее, чем другого. Так, например, часто бывает целесообразно осуществить деление таким образом, чтобы в поврежденной части энергообъединения в послеаварийном режиме оказался дефицит мощности, что облегчает условия сохранения устойчивости ($P_{нб} < 0$). Условия, когда $P_{нб} > 0$ вызвали бы дополнительный наброс мощности на поврежденное направление, что может потребовать существенного увеличения интенсивности противоаварийных мероприятий.

Выбор наименьшей по абсолютному значению величины небаланса в принципе можно выполнить с помощью одного органа сравнения, к которому подводятся величины мощностей двух сечений деления.

Его уравнение обработки:

$$|P_{д1}| - |P_{д2}| \leq P_{ср}$$

где $P_{д1}$ и $P_{д2}$ - мощности в сечениях Д1 и Д2 соответственно;

$P_{ср}$ - мощность обработки.

На листе 27, рис.а рассмотрена плоскость небалансов мощности, возникающих при делении по одному из двух сечений (Д1 и Д2) узла. Зона небаланса построена с учетом изменения P и $P_{нб}$ и граничных значений $P_{д1min, max}$; $P_{д2min, max}$; $(P-P_{нб})_{min, max}$. Стрелками указаны принятые положительные направления мощностей $P_{д1}$ и $P_{д2}$. Мощность, протекающая по сечению до деления, является и величиной небаланса после деления, т.е. $P_{д} = P_{нб}$.

Очевидно, что геометрическим местом точек, определяющим границы зон деления по сечению Д1 и Д2 при условии получения минимального по абсолютной величине небаланса мощности, являются биссектрисы I...IV квадрантов плоскости в координатах $P_{д1}$ и $P_{д2}$ (прямые I-I и II-II), (рис.б). Действительно, для точек режима, характеризующихся указанным геометрическим местом, деление по Д1 равнозначно делению по Д2, так как при обоих способах деления возникающие небалансы равны и, таким образом, ни один из них не имеет преимущества перед другим. В соответствии с этикой рис.б показаны зоны деления

по сечению Д1 и по сечению Д2.

Для реализации характеристик I-I и II-II, ввиду отсутствия органа абсолютного значения мощности можно использовать два органа направления активной мощности, характеристиками которых повернуть одна относительно другой на 90° . При этом прямые I-I и II-II - линии нулевой чувствительности органа.

Если два значения активной мощности сравниваются в сечениях, которые не разделены высоковольтными линиями, то в качестве реагирующих органов могут быть использованы реле направления активной мощности непосредственно. Если же производится сравнение активных мощностей в сечениях, одно из которых находится за высоковольтной линией, то для замера мощности по этому сечению необходимо применять средства телемеханики, а в каждом из сечений установить датчики активной мощности. Тогда сравнение значений мощностей необходимо выполнять на постоянном токе с использованием панели фиксации исходной мощности производства ЧЭАЗ (соответствующий вариант устройства в данном проекте не приводится).

Для выбора сечения деления достаточно измерения мощности только одной фазы, так как устройство должно действовать в доаварийном нормальном режиме.

Для получения характеристики I-I к реле активной мощности $KW1$ должна быть подведена сумма мощностей в сечениях Д1 и Д2, т.е.

$$P_{KW1} = P_{Д1} + P_{Д2}$$

(практически, с учетом принятых положительных направлений, это реле реагирует на разность мощностей, а не на сумму).

Для получения характеристики II-II к реле активной мощности $KW2$ подводится разность активных мощностей в указанных сечениях, т.е.

$$P_{KW2} = P_{Д1} - P_{Д2}$$

(практически реле реагирует на величину избыточной мощности в узле, заключенном между Д1 и Д2).

407-0 - 168.85 а.л. I - 31 -

При применении в качестве $KW1$ и $KW2$ идеальных реле мощности ($P_{CP} = 0$), условие их срабатывания записывается соответственно:

$$P_{D1} + P_{D2} \geq P_{CP} = 0$$

$$\text{и } P_{D2} - P_{D1} \geq P_{CP} = 0.$$

При использовании реальной аппаратуры $P_{CP} \neq 0$, а поэтому условие срабатывания реле имеет вид:

$$P_{KW} \geq P_{CP} > 0.$$

В этом случае линии нулевой чувствительности реле $KW1$ и $KW2$ не проходят через начало координат (см. характеристики I-I, I^I-I^I, IV-IV, IV^I-IV^I на рис.в).

Мощность P_{CP} для реализации характеристик I-I и II-II на рис.б должна быть принята минимально возможной.

В соответствии с приведенными характеристиками реле, выбор деления Д1 и Д2 легко осуществляется изобретательным образом, содержащим реле мощности $KW1$ и $KW2$ (см. рис.б).

При желании задать преимущество какому-либо из сечений ДС производится поворот относительно начала координат линий нулевой чувствительности реле мощности, т.е. характеристики срабатывания реле мощности будут иметь вид:

$$K_1 P_{D1} + K_2 P_{D2} \geq P_{CP} KW1$$

$$\text{и } K_3 P_{D2} - K_4 P_{D1} \geq P_{CP} KW2,$$

где $K_1 \dots K_4$ - постоянные коэффициенты, учитывающие наклон характеристик срабатывания ($K_1; K_2; K_3; K_4 > 0$).

На рис.б приведены для рассматриваемого случая характеристики III-III и IV-IV, обеспечивающие в большинстве режимов деление по Д1 (т.е. деление Д1 имеет преимущество перед Д2).

Как уже указывалось выше, выбор оптимального сечения деления может быть произведен с учетом знака небаланса мощности. Сравнение мощностей в сечениях Д1 и Д2 можно осуществить с помощью тех же двух реле направления активной мощности. На рис.б нанесены знаки P_{ND} , отнесенные к первому направлению. При направлениях мощностей P_{D1} и P_{D2} , совпадающих

с показанными на рис.а, имеем $P_{\kappa\delta} > 0$, при противоположных направлениях этих мощностей имеем $P_{\kappa\delta} < 0$.

Если режим расположен в первом или третьем квадранте диаграммы, то знак $P_{\kappa\delta}$ не меняется при любом изменении способа деления - Д1 или Д2. Во втором и четвертом квадрантах знак $P_{\kappa\delta}$ меняется. При желании сократить область отрицательных небалансов мощности, т.е. уменьшить зону, при делении в которой возникает наброс мощности на линии второго направления, характеристика $\kappa W1$ должна быть перемещена в положение II-II на рис.в. Условие срабатывания $\kappa W1$ в этом случае:

$$\kappa_1 P_{D1} + \kappa_2 P_{D2} \geq P_{CP} > 0 .$$

Настраивая характеристику срабатывания $\kappa W1$ по линии III-III, сокращаем зону положительных небалансов мощности, при делении в которой возникает наброс на линии первого направления. Условие срабатывания для $\kappa W1$ записывается в виде:

$$\kappa_1 P_{D1} + \kappa_2 P_{D2} \leq P_{CP} < 0 .$$

При перемещении характеристики $\kappa W1$ в положение III-III необходимо изменить полярность его включения, а это ведет к переключению также и логических цепей выбора сечений Д1 и Д2.

Характеристику реле $\kappa W2$ перемещать таким же образом, как характеристику $\kappa W1$, нецелесообразно ввиду неизменности знака небаланса мощности в первом и третьем квадрантах.

В конкретном исполнении устройств деления (см. ниже следующие разделы) реле мощности $\kappa W1$ и $\kappa W2$ управляет промежуточным реле (κL) предварительного выбора сечения деления (см. рис.г). При любой настройке реле мощности $\kappa W1$ как по характеристике II-II, так и по характеристике III-III (см.рис.в), срабатывание промежуточного реле κL обозначает выбор Д1, несрабатывание - Д2. Характеристики срабатывания реле κL , соответствующие характеристикам срабатывания реле мощности $\kappa W1$ по рис.в, приведены на рис.г. На всех последующих диаграммах, поясняющих выбор деления, показаны характеристики срабатывания промежуточного реле.

В частном случае, когда узел между Д1 и Д2 во всех возможных режимах энергообъединения только генерирующий, т.е. $P_r \geq P_k$, или только потребляющий, т.е. $P_r \leq P_k$, орган выбора наиболее выгодного сечения деления может быть упрощен, так как линия II-II на рис.6, становится естественной границей возможных режимов. Поэтому для выбора сечения деления достаточно только одного органа. Этот случай наиболее часто встречается в практике проектирования.

Для иллюстрации на рис.д и е приведены диаграммы режимов для случаев, когда $P_r \geq P_k$ и $P_r \leq P_k$. Области ограничены максимальными значениями мощностей: $P_{д1max} > P_{д2max} > (P_r - P_k)_{max}$ и минимальными: $P_{д1min} > P_{д2min} > (P_r - P_k) = 0$.

Выбор невыгоднейшего сечения деления осуществляется с помощью промежуточного реле K_L . Так же, как и в предыдущем случае (когда могут существовать режимы при $P_r \geq P_k$ и $P_r \leq P_k$), при выборе наиболее выгодного сечения деления при изменении настройки реле мощности K_{W1} требуется переключение логических цепей выбора сечения.

В этих частных случаях (рис.д и е) смещение характеристик срабатывания реле K_{W1} (или реле K_L) производится как для сокращения области небаланса какого-либо знака, так и для задания преимущества сечению Д1 или Д2.

Схемы включения реле K_{W1} по рис.д и е одинаковы, а цепи выбора сечений Д1 и Д2 различны: по рис.д срабатывание K_L обуславливает выбор Д1, а по рис.е - Д2.

3.1.5. Автоматический выбор сечения из трех. В работе рассматривается автоматический выбор наиболее выгодного сечения максимум из трех, так как при большем числе сечений структура избирательного органа получается сложной и громоздкой и в практике проектирования ни разу не применялась.

Автоматический выбор сечения из трех заключается в парном рассмотрении сечений деления и выборе наиболее выгодного из всех сравниваемых. Это означает, что количество устройств выбора одного сечения из двух, аналогичных рассмотренным вы-

ше, должно быть равно количеству сочетаний из числа сечений по два.

В данной работе рассматривается также выбор сечения из четырех: Д1, Д2, Д3 и Д4, причем автоматический выбор осуществляется только из трех, в состав которых всегда входит Д1 и Д4. Сечения Д2 и Д3, как будет показано в разд.3.4., равнозначны и предварительный выбор между ними осуществляется вручную. Поэтому на диаграммах (лист 28) вместе с Д2 в скобках оказывается Д3.

Для простоты рассматривается случай, когда во всех возможных режимах выполняются условия: $P_{Г1} \geq P_{К1}$ и $P_{Г2} \geq P_{К2}$.

В этих условиях для идеальных реле мощности ($P_{ср} = 0$) количество сравнивающих органов может быть уменьшено до двух: первый орган производит сравнение мощностей в сечениях Д1 и Д2 (Д3), второй - Д2 (Д3) и Д4. Сечения Д1 и Д4 сравнивать между собой не надо, так как Д1 всегда выбирается при $P_{Д2(Д3)} > 0$, а Д4 - при $P_{Д2(Д3)} < 0$ при любых значениях коэффициентов $K1...K4$ в уравнениях срабатывания реле.

На поясняющей диаграмме (рис.б и в) этому случаю соответствуют линии срабатывания I-I для реле $KW1$ ($K11$) и $KW2$ ($K12$). Там же показаны логические цепи выбора наиболее выгодного сечения из трех.

Однако, при невыполнении условий $P_{Г1} \geq P_{К1}$ или $P_{Г2} \geq P_{К2}$ при использовании тех же идеальных реле мощности, эта схема может не выбрать ни одного сечения деления. Это возможно в условиях, когда $KW1$ сработает, а $KW2$ - нет, например, вследствие того, что генераторы с мощностью $P_{Г2}$ остановлены, но существует нагрузка $P_{К2}$, равная мощности собственного расхода. Использование наклейки $Sx1$ (см. логические цепи выбора на листе 28) позволяет восстановить определенность выбора сечения деления. Положение наклейки ("а-в" или "в-с") в этом случае не играет существенной роли в выборе сечения ДС.

Из-за малости собственного расхода использование наклейки не является недостатком схемы, так как перед персоналом не ставится задача выбора ее положения.

В реальных условиях, когда мощность срабатывания реле $P_{ср} > 0$, несмотря на то, что условия $P_{Г1} > P_{М1}$ и $P_{Г2} > P_{М2}$ всегда выполняемы, может оказаться, что Д2 (Д3) не лучше, чем Д1 и Д4 одновременно, так как при $P_{Д2(Д3)} > 0$ становится возможным выбор и Д1, и Д4, а это означает, что схема выбора без использования упомянутой выше накладки не подготовит ни одной цепи на деление. Чтобы схема выбора работала, надо включить накладку. В этом случае перед персоналом стоит задача определения ее положения, так как перевод накладки в положение "а-в" означает, что Д1 имеет преимущество перед Д4, а в положении "в-с" - Д4 перед Д1. То есть производится дополнительный выбор вручную, что является недостатком устройства.

На рис. 6 и в в качестве примера показана некоторая область режимов I-2-3-4, в которой могут быть одновременно выбраны Д1 и Д4. Эта область возникла в результате настройки реле K_{11} и K_{12} по характеристикам П-П. На диаграммах обозначено: $P_{Д2(Д3) \max Д4}$ - максимальный несбаланс в сечении Д2 (Д3) при делении Д4; $P_{Д2(Д3) \min Д1}$ - минимальный несбаланс в сечении Д2 (Д3) при делении Д1.

Чтобы схема выбора сечения деления работала при том же количестве сравнивающих органов независимо от положения накладки, необходимо учитывать ограничения в настройке реле K_{W1} и K_{W2} .

Условия неправильной настройки K_{W1} и K_{W2} (что соответствует реле K_{11} и K_{12}) можно записать в таком виде:

$$K_1 P_{Д1} + K_2 P_{Д2(Д3)} \geq P_{ср} K_{W1}, \quad (3-1)$$

$$K_2 P_{Д2(Д3)} + K_4 P_{Д4} < P_{ср} K_{W2}. \quad (3-2)$$

Заменяя в этих неравенствах

$$P_{Д1} = P_{Д2(Д3)} - P_{Г1} + P_{М1} \quad .$$

$$P_{Д4} = P_{Д2(Д3)} + P_{Г2} - P_{М2} \quad .$$

получим

$$P_{Д2(Д3)} \geq \frac{P_{ср} K_{W1} + K_1 (P_{Г1} - P_{М1})}{K_1 + K_2} \quad . \quad (3-3)$$

$$P_{д2(д3)} < \frac{P_{рkw2} - K_4 \cdot (P_{г2} - P_{м2})}{K_3 + K_4} \quad (3-4)$$

Таким образом, условие работы устройства выбора через накладку $S \times I$ записывается в виде:

$$\frac{P_{рkw1} + K_1 \cdot (P_{г1} - P_{м1})}{K_1 + K_2} \leq P_{д2} < \frac{P_{рkw2} - K_4 \cdot (P_{г2} - P_{м2})}{K_3 + K_4} \quad (3-5)$$

Это неравенство показывает, что настройка K_{w1} и K_{w2} , обуславливающая правильную работу схемы выбора, должна быть такова, чтобы при любых возможных значениях $P_{д2(д3)}$ указанное неравенство не выполнялось.

Ниже приводится таблица, показывающая влияние составляющих на выполнение неравенства:

Увеличение величины		Неблагоприятно для выполнения неравенства	Благоприятно для выполнения неравенства
	$P_{г1}$	+	
	$P_{г2}$	+	
	$P_{рkw1}$	+	
	$P_{рkw2}$		+
K_1	$P_{рkw1} > K_2 \cdot P_{г1}$		+
	$P_{рkw1} < K_2 \cdot P_{г1}$		
K_2			+
K_3	$P_{рkw2} > K_4 \cdot P_{г2}$	+	
	$P_{рkw2} < K_4 \cdot P_{г2}$		+
K_4	$P_{рkw2} > K_3 \cdot P_{г2}$	+	
	$P_{рkw2} < K_3 \cdot P_{г2}$		+

Следует иметь в виду, что для выбора наимыгоднейшего сечения ДС из трех необходимо для попарного сравнения сечений подбирать их в определенном порядке. Неучет этого обстоятельства может привести к неправильному действию устройства даже при применении идеальных реле мощности ($P_{ср} = 0$). Появним это на примере. Пусть при выборе наимыгоднейшего сечения из трех (Д1, Д2, Д3) всегда выполняются условия: $P_{Д1} > P_{Д2}$ и $P_{Д2} > P_{Д3}$. Если производить такие два сравнения: Д1 с Д3 и Д2 с Д3, то при $P_{Д3} > 0$ возможен одновременно выбор сечения Д1 и Д2. При использовании устройства выбора, показанного на листе 28, это приведет к тому, что всегда будет выбираться сечение Д1.

3.2. Устройство деления системы для двух сечений (вариант I)

Устройство деления для одного сечения аналогично устройству для двух сечений, но проще за счет отсутствия органа автоматического выбора, и поэтому в проекте не приводится.

Рассматриваемый вариант характеризуется тем, что во всех возможных режимах $P > P_{к}$, т.е. узел деления генерирующий. Принципиальная схема устройства приведена на листах 17... 20.

В устройстве предусматривается возможность автоматического выбора сечения деления по секционным выключателям $QС1$, $QС2$ (сечение Д1), и $QС3$, $QС4$ (сечение Д2), а также ручного по любым выключателям ($QС1...QС4, Q1...Q4$).

Выбор способа деления определяется персоналом с помощью ключа выбора $SA2$, имеющего пять положений: первое положение соответствует делению Д1 или Д2, определяемому устройством автоматического выбора, второе - делению Д1, четвертое - делению Д2, пятое - делению по любым выключателям $QС1...QС4$ и $Q1...Q4$. Третье положение $SA2$ выводит из работы пусковые

цепи автоматикки, действующей на деление.

Деление по любым выключателям станции применяется в тех случаях, когда Д1 или Д2 нежелательно, например, вследствие большого небаланса мощности, возможного при делении, или из-за нежелания отключать какие-либо выключатели в сечениях Д1 и Д2. В этом случае персонал сам определяет сечение деления, подготавливая к отключению с помощью ключей выбора САБ . 5.116 соответствующие выключатели.

При автоматическом выборе сечения деления для выполнения условия получения минимального по абсолютной величине небаланса мощности используется реле активной мощности К_W/типа РЕМ-275. Использование реле типа РЕМ-275 вместо реле направления мощности типа РМII позволяет обеспечивать в устройстве преимущество деления Д1 или Д2 - степень преимущества определяется величиной уставки реле мощности (см. поясняющую диаграмму на листе 27, рис.в).

При принятом положительном направлении мощности от I к 3 секции к реле К_W/ подводится сумма фазных активных мощностей в сравниваемых сечениях Д1 и Д2. Обмотка напряжения реле мощности на принципиальной схеме условно подключена к шинным трансформаторам напряжения TV1 или TV2 через устройство ручного выбора. При этом имеется ввиду, что для этой цели могли быть использованы также любые два трансформатора напряжения из TV1... TV6, показанные на главной схеме электрических соединений станции. При отсутствии шинных TV мостов могут быть использованы TV на линиях.

Для возможности получения характеристики срабатывания реле К_W/ вида $K_1 P_{D1} + K_2 P_{D2} \geq P_{ср}$ в схеме предусматриваются промежуточные трансформаторы тока ТЛ1, ТЛ2, имеющие регулируемые коэффициенты трансформации.

Как видно из поясняющих диаграмм (лист 27, рис.в), для задания персоналом преимущества Д1 или Д2 при автоматическом выборе необходимо менять полярность включения реле мощности. В принципиальной схеме устройства для установления

необходимой полярности включения обмотки напряжения реле $KW1$ используется ключ $SA1$. Так, например, при включении $SA1$ в положение I реле $KW1$ сработает, когда мощность, подводимая к реле $K1P_{D1} + K2P_{D2} \geq P_{ср} > 0$. Это соответствует характеристике реле мощности П-П на поясняющей диаграмме. При этом условии выходное реле измерительного органа фиксации предшествующей мощности $K13$ контактом $K134$ подготавливает цепь на срабатывание реле деления Д1 (промереле $K14, K15, K114, K115$). Если же мощность на реле $KW1$ меньше мощности срабатывания, то реле $K13$ возвращается и своим контактом $K135$ подготавливает цепь на срабатывание реле деления Д2 ($K16, K17, K113, K116$). Измерительный орган фиксации предшествующей мощности работает следующим образом. При срабатывании или возврате реле мощности $KW1$, срабатывает или возвращается промежуточное реле-повторитель $K121$, которое приводит в действие реле времени $KT2$. Реле времени включено по схеме несоответствия положений реле $K121$ и выходного реле $K13$. При срабатывании или возврате реле мощности $KW1$ срабатывание реле времени происходит по цепям несоответствия $K121.2 - K13.1$ или $K121.3 - K13.2$.

По истечении выдержки времени, отсчитываемой реле $KT2$, и при условии, что контакты реле $K121.2$ и $K121.3$ находятся в соответствующем положении, положение выходного реле $K13$ изменяется на противоположное предыдущему, чем устанавливается соответствие между положением $KW1$ и $K13$.

С помощью кнопки $SB4$ и лампы $HL1$ можно определить, какое из сечений ДС предварительно подготовлено.

При включении $SA1$ в положение 3 изменяется полярность реле $KW1$, в результате чего обеспечивается преимущественный выбор Д1 перед Д2. Условие срабатывания $KW1$ в этом случае:

$$K1P_{D1} + K2P_{D2} \leq P_{ср} < 0$$

Для того, чтобы в этих условиях не изменять логические цепи выбора деления Д1 и Д2, одновременно с изменением полярности включения $KW1$ с помощью ключа $SA2$ переключаются также цепи управления реле времени $KT1$, что тождественно переключению контактов реле KW на листе 27, рис.г, т.е. при срабатывании позиционного реле $K13$ опять подготавливаются цепи на деление Д1, при возврате - на Д2.

При появлении пускового сигнала от устройств противоаварийной автоматики, в зависимости от положения ключа S_{A2} и реле K_{L3} , срабатывает одна из групп выходных реле: K_{L4} , K_{L5} , K_{L11} , K_{L15} - при делении Д1, или K_{L6} , K_{L7} , K_{L12} , K_{L16} - при делении Д2, или K_{L13} , K_{L14} , K_{L17} , K_{L18} - при делении по любым выключателям, а также реле K_{L8} и позиционное реле K_{L1} , срабатывающие при любом способе деления.

Для надежного срабатывания выходных реле при кратковременном импульсе от пусковых органов предусмотрено их самоудерживание при помощи контакта $K_{L6.1}$ быстродействующего реле. Возврат схемы в исходное положение выполняется вручную при нажатии кнопки S_{B2} , размыкающей цепь самоудерживания реле деления $K_{L4}...K_{L18}$, а также реле K_{L1} . Кнопка S_{B1} предназначена для выполнения ручного деления персоналом.

С помощью реле $K_{L11}...K_{L18}$ обеспечивается отключение соответствующих выключателей и запрет их АПВ.

При делении Д1 и Д2, кроме того, дается импульс на балансировку мощности в разделившихся частях станции и осуществляется автоматическое разделение цепей устройства отключения генераторов или разгрузки турбин, чтобы устройства автоматики каждого из направлений были связаны с генераторами, оставшимися подключенными к соответствующему направлению. Разделение цепей отключения генераторов или разгрузки турбин должно сохраняться в течение всего времени, пока станция работает раздельно. Поэтому реле K_{L4} , K_{L5} и K_{L6} , K_{L7} , выполняющие разделение цепей, длительно находятся под напряжением. Для того, чтобы при пропадании оперативного тока в условиях разделившейся станции и затем его восстановления реле K_{L4} , K_{L5} и K_{L6} , K_{L7} могли бы сработать, предусмотрено дополнительное удерживание выходных реле с помощью контакта $K_{L1.3}$ двухпозиционного реле, обеспечивающее восстановление раздельной работы в устройстве отключения генераторов или разгрузки турбин.

Для выполнения балансировки мощности в разделившихся частях станции используются реле K_{L9} , K_{L10} , срабатывающие от реле K_{L11} , K_{L12} . Такой каскад срабатывания выходных реле обеспечивает выполнение балансировки после того, как

разделятся цепи отключения генераторов или разгрузки турбин. Подача импульса на балансировку одновременно с импульсом на перестройку цепей отключения генераторов или разгрузки турбин может привести к разгрузке станции другого направления.

Чтобы исключить длительное обтекание током промежуточных реле, действующих на отключение выключателей и балансировку мощности, в устройстве использованы реле КЛ19, КЛ20 типа РЛ-18-5, которые своими контактами ограничивают длительность протекания тока в реле КЛ11... КЛ18.

Поскольку от состояния контактов реле КЛ19, КЛ20 зависит надежность срабатывания устройства деления, то целесообразно использовать в каждой цепи деления параллельно включенные контакты, если это не ведет к установке специально для этой цепи дополнительного реле.

Ввиду того, что реле КЛ19, КЛ20 нормально находятся под напряжением, т.е. готовность автоматики зависит от состояния контактов этих реле, предусматривается сигнализация о неисправности цепи катушек реле КЛ19, КЛ20. Она выполнена на несоответствии положения размыкающих контактов реле КЛ1 и реле КЛ19, КЛ20. Сигнализация выполняется с выдержкой времени, исключающей неправильное ее срабатывание в условиях, когда реле КЛ1 вернулось в исходное состояние, а реле КЛ19 или КЛ20 еще не успели сработать.

При выполнении произвольного сечения деления по любым выключателям второй секции ОРУ разделение цепей отключения генераторов или разгрузки турбин устройством деления не производится и не дается команда на балансировку, т.е. предполагается, что деление по любым выключателям сопровождается незначительным небалансом мощности, не требующим балансировки. Если при произвольном делении возникает потребность в разделении цепей отключения генераторов или разгрузки турбин, то эту функцию должны выполнить быстродействующие промреле, включенные параллельно реле КЛ13, КЛ14, КЛ17, КЛ18, но находящиеся под напряжением в течение всего времени, пока разделена станция (аналогично тому, как включены реле КЛ4, КЛ5 и КЛ6, КЛ7).

С помощью размыкающих контактов этих реле должны блокироваться цепи общестанционной разгрузки, с помощью замыкающих контактов должны подключаться коммутаторы выбора отключаемых генераторов, используемые после выполнения деления. Выбор же отключаемых генераторов должен производиться персоналом с помощью штеккеров коммутаторов, в зависимости от вида произвольного деления.

Выполнение при произвольном делении всех автоматических операций, предусмотренных для Д1 и Д2, повело бы к чрезмерному усложнению устройств.

В устройстве дополнительно предусмотрен пуск реле деления Д1 и Д2 по факту отключения выключателей $QC1$, $QC2$ и $QC3$, $QC4$ с тем, чтобы при этом произошло разделение цепей в устройстве разгрузки и был подан сигнал на балансировку мощностей. На принципиальной схеме условно показаны контакты быстродействующего реле, фиксирующего отключение выключателей.

Для повышения надежности устройства деления предусмотрена взаимная блокировка реле деления Д1 и Д2, а также реле произвольного деления от реле деления Д1 и Д2 с целью исключения возможности деления одновременно по двум сечениям. Например, при делении по Д1 блокируются цепи на срабатывание реле $K16$, $K17$, $K19$, $K14$, $K15$... $K18$. При отсутствии блокировки возможность одновременного деления по двум сечениям возникает, например, когда реле предварительного выбора деления подготовило деление Д2 и в этих условиях происходит отключение секционных выключателей в сечении Д1.

Указанная взаимная блокировка может быть неэффективной после кратковременного исчезновения оперативного тока я, следовательно, возврата блокирующего реле $K14$ или $K16$. Поэтому после выполнения Д1 или Д2 следует перевести ключ выбора $S12$ в положение, соответствующее выполненному делению.

Этот недостаток можно исключить, если в цепи реле деления включить не контакты двухпозиционного реле $K13$, а контакты его реле-повторителя типа РП-16-1, аналогично тому, как

это выполнено в устройстве деления для трех сечений (см. раздел 3.4.).

Как уже указывалось выше, при произвольном делении выбор отключаемых выключателей производится с помощью ключей *S.A3... S.A6*. Ключи *S.A3, S.A4* имеют три положения и подготавливают цепи на отключение *Q1... Q4*. Второе положение соответствует тому, что ни один из выключателей соответствующей ячейки не подготовлен к отключению. При установке в первое положение отключению подлежит выключатель *Q1 (Q3)*, в третье - *Q2 (Q4)*.

Чтобы при выполнении произвольного деления предотвратить возможность потери какого-либо присоединения вследствие неправильного выбора выключателей, намеченных к отключению, предусмотрена блокировка устройства деления. Это касается выключателей *Q1... Q4*. Отключение какого-либо из них или вывод в ремонт делает невозможным деление, которое намечено отключением второго выключателя данного присоединения.

Блокировка осуществляется с помощью реле *K11* и *K12*, срабатывающих от несоответствия реле положения "отключено" выключателей и положения ключей выбора *S.A3, S.A4*. Контакт *K12.1* размыкается цепь выходных реле произвольного деления *K11.3, K11.4, K11.7, K11.8* и при помощи *K12.2* выполняется сигнализация этого несоответствия. Выдержка времени при блокировке (*K11*) принимается больше времени действия защит элементов, присоединенных через выключатели *Q1... Q4* с тем, чтобы исключить блокирование деления непосредственно в условиях аварийного отключения какого-либо из указанных выключателей, когда деление может потребоваться.

В качестве реле блокировки *K12* использовано реле с фиксированным положением якоря типа РП-8, позволяющее действовать блокировке при снятии оперативного тока в цепях управления выключателем или при включении выключателя при отключенных его разъединителях. Возврат реле *K12* осуществляется вручную нажатием кнопки *S.B3*.

Контакт реле $KL2.1$ шунтирован накладкой $Sx3$, нормально находящейся в отключенном состоянии. Использование ее в этой цепи позволяет персоналу отказаться от рассмотренной выше блокировки.

После деления станции возможна переориентация органа выбора наиболее выгодного сечения деления. В нормальных условиях это никак не сказывается на правильности работы схемы, поскольку имеется взаимная блокировка реле деления по различным сечениям. Однако пропадание оперативного тока и последующее его восстановление может привести к делению уже по другому сечению из-за того, что реле деления $KL4$ (или $KL6$) не успевает порвать цепи реле деления $D1$ (или $D2$). При этом имеется ввиду, что ключ $Sx2$ не переведен по сигналу к этому моменту в соответствующее положение. Чтобы указанное не происходило, орган предшествующей мощности фиксируется в том положении, которое было в момент деления, путем размыкания контактом $KL1.1$ цепи реле времени $KT2$. Дополнительно к этому после деления реле мощности $KW1$ выводится из действия путем шунтирования его катушки тока контактом $KL1.2$. Это делается для того, чтобы исключить возможность термической перегрузки катушки тока из-за протекания по ней токов неодинаковых частот и возможность колебаний подвижной системы реле.

Резистор $R1$ должен обеспечивать возможность срабатывания указательных реле в пусковых цепях автоматики, действующей на деление. Величина резистора должна быть равна величине сопротивления блинкера или несколько больше. Величина превышения ограничивается условием возврата промреле, например, реле $KL4$, $KL5$ и $KL11$, $KL15$ при делении $D1$.

Кроме тех видов сигнализации, о которых упоминалось выше, имеется сигнализация действия устройств деления, осуществляемая контактом реле $KL1$, фиксирующего любой способ деления. Вид деления определяется по блинкерам в цепях реле деления и по положению ключа $Sx2$.

407-0 - 168.85 а.л. I - 45 -

3.3. Устройство деления системы для двух сечений (вариант 2)

В отличие от первого варианта узел между Д1 и Д2 имеет смешанный характер: возможны режимы работы, когда узел может быть и генерирующим ($P_r > P_k$) и потребляющим ($P_r < P_k$). Принципиальная схема дана на листах 18, 19, 21. Согласно указанному в разд. 3.1., орган выбора наиболее выгодного сечения деления состоит из 2-х реле мощности: $KW1$ и $KW2$. Реле $KW1$ - реле активной мощности типа РМ-275 - включено аналогично первому варианту.

Для ограничения небаланса мощности какого-либо знака посредством изменения полярности включения реле $KW1$ в схеме используется ключ $SA1$, имеющий три положения. При включении $SA1$ в первое положение увеличивается зона возможных положительных небалансов мощности ($P_{\text{нб}} > 0$) при делении Д1 и Д2 и ограничивается зона возможных отрицательных небалансов ($P_{\text{нб}} < 0$). При включении $SA1$ в третье положение, наоборот, ограничивается зона возможных положительных небалансов мощности и увеличивается - отрицательных. Второе положение $SA1$ - нейтральное.

В данном варианте несколько упрощена схема фиксации предшествующей мощности: вместо двух реле времени, фиксирующих срабатывание соответственно $KW1$ и $KW2$, используется общее - $KT2$.

В качестве реле $KW2$ применено реле направления мощности типа РМ II. Чтобы это реле фиксировало направление именно активной мощности, оно включено по 30-градусной схеме. Возможность применения этого типа реле вместо РМ-275 обусловлена тем, что смещение линии нулевой чувствительности $KW2$ путем его закругления, как указывалось в разд. 3.1., не приводит к ограничению небалансов мощности какого-либо знака, как это имеет место у реле $KW1$.

ТП 407-0 - 168.85

л 3

Лист
42

В остальном устройство деления второго варианта ничем не отличается от выше рассмотренного устройства деления первого варианта.

3.4. Устройство деления системы для трех сечений

Принципиальная схема приведена на листах 22...26. Устройство выполнено в предположении, что во всех возможных режимах $P_{r1} > P_{r11}$ и $P_{r2} > P_{r22}$. На главной схеме электрических соединений (лист 22) представлены четыре сечения деления: Д1, Д2, Д3, Д4. Сечения Д2 и Д3 идентичны, поэтому в данном устройстве осуществляется автоматический выбор наиболее выгодного способа деления только из трех сечений: Д1, Д2 (или Д3) и Д4. Выбор Д2 или Д3 для учета их в автоматическом выборе осуществляется персоналом. Это делается с помощью испытательных блоков $SG3$ и $SG4$: $SG3$ обеспечивает включение реле мощности на ток в сечении Д2; $SG4$ - на ток в сечении Д3. Для исключения ошибочного подключения к реле $KW1$ и $KW2$ одновременно цепей трансформаторов тока сечений Д2 и Д3 испытательные блоки $SG3$ и $SG4$ должны иметь одну общую крышку.

Орган выбора наиболее выгодного сечения деления включает в себя два реле мощности - $KW1$ и $KW2$. Реле $KW1$ служит для выбора сечения из Д1 и Д2 (или Д3). Реле $KW2$ используется для выбора сечения из Д2 (или Д3) и Д4.

Попарное сравнение сечений деления и выбор из них наиболее выгодного осуществляется органами сравнения аналогично первому варианту. Выбор наиболее выгодного из трех сечений в зависимости от состояния $KW1$ и $KW2$ производится с помощью реле $KL10...KL12$ по схеме, построение которой показано на листе 28 рис.г, и пояснено в разд. 3.1.

Предусмотрена световая сигнализация предварительно выбранного сечения деления, выполненная на лампах $HL1...HL4$.

Кроме того, лампы HL2 и HL3, включенные через контакты испытательных блоков SG3 и SG4 соответственно, показывают, какое сечение деления - Д2 и Д3 - предварительно выбрано персоналом.

Задание преимущества тому или иному сечению осуществляется аналогично первому варианту с помощью ключей SA1 и SA2, путем изменения полярности включения соответственно KW1 и KW2 (см. характеристики II-II и III-III на листе 28). Выбор уставок реле KW1 и KW2 должен осуществляться в соответствии с условиями, изложенными в разд. 3.I (см. выражение 3-5).

Ручной выбор деления производится ключом SA3. Накладка SA4, как уже указывалось в разд. 3.I, служит для того, чтобы в случае выполнения неравенства (3-5) сечение деления было выбрано. Она может находиться как в положении "а-в", так и в положении "а-с".

В отличие от первого варианта устройства деления для двух сечений, при пропадании оперативного постоянного тока и затем его восстановлении в условиях уже разделившейся станции не возникает опасность ошибочного выполнения деления по второму сечению, так как в качестве реле предварительного выбора сечения деления KL10...KL12 используются реле типа РИ-16 - I. Поэтому, прежде чем сработают эти реле, успеет сработать реле деления по цепи удерживания, и выполнится блокировка реле других сечений. В связи с изложенным в этом варианте отсутствует сигнализация о необходимости перевода SA3 в положение, соответствующее выполненному делению.

Как и в первом варианте, при любом из способов деления, кроме произвольного, дается сигнал на балансировку мощности в разделившихся частях, производится автоматическое разделение цепей отключения генераторов или разгрузки турбин, а также пуск УРОВ. Но в отличие от первого варианта эти цепи имеют некоторую особенность, связанную с тем, что выходные реле при делении по Д2 и Д3 общие (KL15, KL16, KL29, KL30, KL33).

Поэтому выходные цепи устройства, производящие разделение цепей отключения генераторов или разгрузки турбин,

ТП 407-0 - 168.85

Иван
44

балансировку мощности и пуск УРОВ, должны выполнять эти операции в соответствии с тем, по какому из сечений - Д2 или Д3 - происходит в действительности деление станции. Поясним это на примере. Предположим, что устройство, автоматически сравнивающее сечения Д1, Д2, Д4 (крышка вставлена в СГЗ) подготовило для деления сечение Д2, а в это время происходит отключение выключателей *QC1* и *QC4*, т.е. станция делится по незапланированному сечению Д3. В соответствии с Д3, а не с выбранным предварительно Д2, должно быть произведено разделение цепей разгрузки, подан сигнал на балансировку и к УРОВ. Для этого в указанные выше цепи параллельно контакту реле-повторителя *SG4* (контакт *K19.14*), который в данном примере находится в разомкнутом состоянии, включен замыкающий контакт реле, фиксирующего отключение секционных выключателей в сечении Д3 (контакт *K124.3*), а в цепи, действующие при делении Д2, включены блокирующие контакты реле *K124*.

Все рассмотренные выше устройства деления выполнены в предположении того, что деление, так же как и отключение генераторов, при действии пусковых органов автоматики происходит без дополнительной задержки времени. Если же расчеты устойчивости покажут, что для повышения динамической устойчивости требуется выполнить деление с некоторой выдержкой времени, а отключение генераторов, наоборот, целесообразно произвести как можно быстрее, то в рассмотренные устройства деления необходимо внести некоторые дополнения. Они заключаются в том, что реле деления, действующие на отключение выключателей и на перестройку цепей разгрузки должны быть скоммутированы по-разному: в цепь реле, действующих на отключение выключателей, балансировку и УРОВ необходимо ввести контакт реле времени, уставка которого определяется необходимой задержкой. Так, например, в устройстве деления для двух сечений реле *K14*, *K15* на листе 18, производящие разделение цепей разгрузки, не должны подключаться параллельно реле *K11*, *K12*, так как последние должны срабатывать через время, определяемое уставкой на реле времени, катушку которого необходимо включить параллельно *K14*, *K15*. Аналогично должны быть включены реле деления Д2.

Тогда, при действии пусковых органов автоматики на деление быстродействующие реле $K14$, $K15$ (при Д1) или $K16$, $K17$ (при Д2) произведут разделение цепей разгрузки, а реле $K14$, $K15$ или $K16$, $K17$, или $K13$, $K14$, $K17$, $K18$ (при соответствующих способах деления) с некоторой выдержкой времени отключат выключатели в сечениях деления.

3.5. Устройство резервирования при отказе выключателя при делении системы с ручным выбором отключаемой секции

Принципиальная схема устройства приведена на листе 29. Схема устройства составлена применительно к объекту, имеющему только одно сечение деления. При наличии нескольких сечений устройство нетрудно расширяется по аналогичному принципу. УРОВ при делении выполняется на тех же принципах, что и УРОВ в релейной защите.

Отказ секционного выключателя фиксируется по факту наличия тока в его цепи после появления команды на деление. Для этой цели используются по два трехфазных реле тока типа РТ-40/Р1, включаемых в цепи каждого секционного выключателя ТЛ1 и ТЛ2, ТЛ3 и ТЛ4. Контакты этих реле включаются последовательно.

Ограниченная чувствительность реле тока может вызвать задержку действия УРОВ, если при появлении команды деления по секционным выключателям протекает ток, недостаточный для срабатывания реле. В этом случае последующее действие УРОВ обусловлено нарастанием тока по отказавшему выключателю в течение переходного процесса. Этого нарастания может и не возникнуть в нужной степени. Поэтому чувствительность реле тока должна быть согласована с той величиной активной мощности, протекающей через сечение деления, которой можно пренебречь

с точки зрения устойчивости.

Необходимость применения двух реле тока вызвана тем, что пусковое реле имеет самодерживание; в этих условиях второе реле тока выполняет функцию дополнительного контроля отказа выключателя. Использование двух реле тока повышает надежность действия УРОВ; исключает его ложное срабатывание при приваривании или застревании контактов реле тока.

При отказе секционного выключателя *QC1* УРОВ действует на отключение с запретом АПВ всех присоединений I или 2 секции I с.ш. Выбор секции, подлежащей отключению, производится персоналом с помощью ключа *SA1*. При отказе секционного выключателя *QC2* через ключ *SA2* отключаются присоединения I или 2 секции II с.ш.

Предусматривается повторное действие без выдержки времени (контакты *KL2.1* и *KL3.1*) на отключение отказавшего выключателя *QC1* или *QC2*.

Это действие может быть эффективным, если отказ выключателя вызван нарушением цепей устройства деления. Одновременно это действие является полезным, исключаям ложное срабатывание УРОВ в условиях проверки устройства деления, когда действие устройства деления на отключение секционных выключателей снято, но не выведено УРОВ.

С целью повышения надежности устройства резервирования выполнена сигнализация о неисправности реле тока (КН1). Срабатывание КН1, например, по цепи КА1.1, КА2.2 означает отказ при возврате КА1 или отказ срабатывания КА2. Чтобы не допустить ложной сигнализации в нормальных условиях работы, когда вследствие неточности якорь реле КН1 подтянут, а КА2 - нет, уставка КА1 выбирается несколько большей, чем уставка КА2. В этих условиях при снижении тока в секционном выключателе сначала возвращается КА1, а потом КА2. Предусмотренная сигнализация однако не фиксирует отказ КА2 при возврате реле тока и отказ КА1 при срабатывании. Создание сигнализации этих нарушений вызвало бы усложнение устройства, и потому она не выполнена.

3.6. Структурная схема устройства резервирования при отказе выключателя при делении системы с автоматическим выбором отключаемой секции

В данной работе на листе 30 для примера показана структурная схема для случая отказа секционного выключателя $QC1$ I системы шин. Для случая отказа $QC2$ структурная схема выполняется аналогично и поэтому в данной работе не содержится. Принципиальная схема в данной работе также не приводится, так как основы построения устройства ясны из структурной схемы, а схемы первичных соединений объектов слишком различаются. Также как в УРОВ при делении системы с ручным выбором отключаемой секции в рассматриваемом случае отказ секционного выключателя фиксируется с помощью двух реле тока по факту наличия тока в цепи этого выключателя после появления команды на деление.

Выбор отключаемой секции должен производиться таким образом, чтобы ее отключение, с одной стороны, выполнялось отключением минимального числа выключателей, а с другой стороны, чтобы такое отключение не сопровождалось отключением неповрежденных присоединений. Например, при отказе $QC1$ в условиях, когда выведен в ремонт один из выключателей $Q10, Q12, Q14$, УРОВ должен действовать на отключение выключателей секции I, хотя по количеству их больше, чем на секции 2. В случае одновременного ремонта выключателей секции I и секции 2 второй системы шин происходит запрет отключения выключателей как секции I, так и секции 2 первой системы шин.

Существуют случаи, когда схема первичных соединений подстанции или станции, подвергаемой делению, такова, что однозначный выбор того или иного действия УРОВ невозможен.

Например, когда отключение выполняется одинаковым числом выключателей как на секции I, так и на секции 2, или когда существует запрет на потерю присоединения на обеих секциях.

На такие случаи в устройстве резервирования должна быть предусмотрена система предпочтения, выполненная с помощью накладки 3×2 . Например, при отказе $Q1$ в условиях, когда выключатели $Q1$, $Q2$ находятся в ремонте, сигнал идет через 3×2 на отключение секции I или секции 2.

С помощью накладки 3×1 возможен вывод из действия систем автоматического выбора и переход на ручное управление с помощью той же накладки.

Предусматривается сигнализация о том, какая система шин подготовлена к отключению от устройства резервирования. Такая сигнализация дает возможность персоналу установить соответствие выбираемой с помощью УРОВ секции с имеющейся в данный момент времени схемой первичных присоединений.

4. УСТРОЙСТВА ФОРСИРОВКИ ПРОДОЛЬНОЙ ЕМКОСТНОЙ КОМПЕНСАЦИИ И ОТКЛЮЧЕНИЯ ПУНТИРУЮЩИХ РЕАКТОРОВ

4.1. Общая характеристика устройств форсировки продольной емкостной компенсации и отключения пунтирующих реакторов

Форсировка установки продольной компенсации (ФК) и отключение реакторов (ОР) являются наиболее простыми и надежными мероприятиями противоаварийной автоматики, проверенными многолетней практикой эксплуатации. ФК и ОР ценны в том отношении, что не ведут к перераспределению активной мощности в энергообъединении.

Форсировка компенсации заключается в таком переключении батарей конденсаторов, которое увеличивает емкостное сопротивление установки продольной компенсации (УПК), повышая тем самым пропускную способность электропередачи. Основной способ выполнения форсировки УПК - отключение части параллельных мостов.

Как правило, по экономическим соображениям, УПК выбирается на ток, соответствующий максимальной передаваемой мощности. Поэтому после отключения части мостов с целью ФК или при их повреждении остальные мосты оказываются перегруженными, что может привести к порче конденсаторов батарей.

В связи с этим, наряду с ФК, необходимо предусматривать защиту конденсаторных мостов от перегрузки.

Отключение шунтирующих реакторов. В нормальном режиме, если позволяет режим работы энергосистемы, шунтирующие реакторы желательнее держать включенными, так как это увеличивает индуктивную нагрузку генераторов и, следовательно, их э.д.с. Но, с другой стороны, наличие шунтирующих реакторов на электропередаче отрицательно сказывается на ее устойчивости, увеличивая взаимное сопротивление между отправной и приемной системами. Обычно положительное влияние - увеличение э.д.с. - значительно выше, чем отрицательное влияние - увеличение взаимного сопротивления.

В послеаварийном режиме потери реактивной мощности увеличиваются, так как имеет место или наброс передаваемой мощности, или отключение части оборудования электропередачи. Резервов реактивной мощности обычно не хватает и указанное положительное влияние не может проявиться. Поэтому для снижения взаимного сопротивления в послеаварийном режиме целесообразно отключить шунтирующие реакторы в таком объеме, чтобы не вызвать недопустимого повышения напряжения на высоковольтном оборудовании и действия защит от повышения напряжения.

4.2. Устройство форсировки УПК

На листе ЗI приведена принципиальная схема устройства, срабатывающего при получении команды ФК (подаче плюса на катушку быстродействующего реле КЛ1.) от пусковых органов и

органов дозирѳки противоаварийной автоматики, расположенных на той же подстанции, что и УПК, или на другом объекте. В последнем случае команда подается с помощью устройства телеавтоматики. Устройство выполнено однократным и в расчете на возможность отключения только одного из мостов УПК.

Ключом управления 581 персонал должен установить, какой из мостов УПК должен отключаться при появлении команды ФЖ и каким из двух выключателей, подключающих каждый из мостов к шинам. Тем же ключом устройство может быть выведено из действия (положение 4).

Чтобы предотвратить форсировку, когда один из мостов аварийно отключен, в цепь пуска реле К11 включен размыкающийся контакт двухпозиционного реле К131 типа РП-11. Реле К13 срабатывает при замыкании контактов выходных реле защиты любого из трех мостов УПК: I РЗ, II РЗ или III РЗ, а также при срабатывании автоматики форсировки УПК (контакт К14). Вывод из действия устройства сигнализируется контактом К132 до вмешательства оперативного персонала, который должен ввести устройство в работу с помощью кнопки 581, только после выключения отключенного от автоматики моста.

На случай кратковременного пускового сигнала предусмотрено самоудерживание реле К11 в течение 0,18 с (сумма времен срабатывания реле К14 и К13), достаточное для надежного подхвата импульсов на отключение в схеме управления воздушным выключателем.

В случае, если на каком-нибудь из выключателей УПК предусмотрено устройство АПВ, с помощью контактов реле К11 должен осуществляться запрет АПВ. Если устройства АПВ устанавливаются на всех выключателях УПК, для запрета АПВ может использоваться один контакт реле и ключ, аналогичный ключу 581.

Если на УПК предусмотрена установка осциллографа и устройства контроля предшествующей мощности, контакты реле К11 могут использоваться для пуска осциллографа и осциллографирования, а контакт реле К14 - в устройстве сигнализации контроля предшествующей мощности.

4.3. Устройство отключения реакторов

Устройство, приведенное на листе 31, срабатывает при получении команды ОР аналогично устройству, действующему на форсировку УПК.

Отличие от устройства ФЖ состоит в том, что устройство ОР может действовать многократно, если ко времени повторного действия реакторы оказываются выключенными, и что предусматривается действие на отключение не одного из имеющихся реакторов, а нескольких или всех одновременно.

Для возможности оперативного выбора отключаемых от устройства реакторов предусмотрены накладки 5×3 , 3×4 . В устройстве предусмотрено самоудерживание выходного реле в течение 0,12 с для подачи надежного импульса на отключение выключателя с помощью реле 415.

5. УСТРОЙСТВА РАЗГРУЗКИ ТЕПЛОВЫХ ТУРБИН

5.1. Общая характеристика устройств разгрузки тепловых турбин

Воздействие противоаварийной автоматики на разгрузку турбин по сравнению с отключением генераторов и делением системы более благоприятно тем, что при этом не изменяется состав оборудования энергосистемы и ее целостность.

Кроме того, принципиально разгрузка поддается более точной дозировке, чем другие средства повышения устойчивости, т.к. дозировка может быть выполнена непрерывной по величине, отсутствует обязательный в других случаях элемент дискретности (как, например, в случае отключения генераторов или форсировки продольной компенсации).

Поскольку турбины допускают как кратковременную, так и длительную разгрузку, система разгрузки тепловой станции состоит из устройства импульсной разгрузки, предназначенного для сохранения динамической устойчивости энергосистемы, и устройства длительной разгрузки для сохранения статической устойчивости послеаварийного режима и создания необходимого нормативного запаса по пропускной способности передачи. Возможность осуществления отдельного мероприятия, направленного на сохранение динамической устойчивости и не оказывающего никакого воздействия на послеаварийный режим, является также преимуществом разгрузки турбин как управляющего воздействия противоаварийной автоматики.

Однако область применения импульсной разгрузки ограничена турбинами, имеющими пропорциональный электрический вход в систему регулирования, позволяющий вводить кратковременные воздействия на быстрое прикрытие регулирующих клапанов, а глубина длительной разгрузки ограничивается регулировочным диапазоном турбины, в пределах которого возможно такое снижение ее мощности.

Введение кратковременных воздействий на прикрытие регулирующих клапанов турбины осуществляется подачей на электрогидравлический преобразователь - ЭП импульсов определенной амплитуды и длительности, которые приводят к быстрому снижению мощности турбины до определенного уровня и затем - к относительно более медленному возврату ее в исходное положение. Зависимости изменения мощности турбины во времени от величины и длительности разгружающего импульса (импульсные характеристики) представляют собой те исходные данные, на основании которых должны быть выбраны параметры воздействия на турбину (амплитуда $K_{\text{д}}$ импульса и его длительность $T_{\text{д}}$).

Анализ переходных процессов в энергосистемах показывает, что параметры воздействия на турбину всегда должны обеспечивать наибольшую скорость закрытия ее регулирующих клапанов и наименьшее возможное время запаздывания изменения мощности турбин. С целью предотвращения нарушения устойчивости на втором и последующих циклах качаний естественный процесс

подъема мощности турбины после снятия воздействия на закрытие регулирующих клапанов может быть замедлен, например, снятием части разгружающего импульса по экспоненциальному закону.

Таким образом, требуемой величине разгрузки каждой турбины может быть поставлена в соответствие определенная амплитуда и длительность прямоугольного импульса ($K_{И}$, $T_{И}$), дополненная амплитудой и постоянной времени части импульса, снимаемой по экспоненциальному закону ($K_{И1}$, τ). Выбор сочетания $K_{И}$ и $T_{И}$ для определенного значения максимальной разгрузки неоднозначен. Поэтому, ориентируясь на конкретные импульсные характеристики турбины, необходимо $K_{И}$ и $T_{И}$ подбирать так, чтобы при достаточной скорости была бы обеспечена наименьшая погрешность в величине разгрузки при возможных погрешностях амплитуды и длительности импульса.

Устройства импульсной и длительной разгрузки турбин делятся на две части: общестанционное устройство и блочные устройства.

В общем случае станционное устройство импульсной разгрузки должно на основании информации о необходимой разгрузке станции, о количестве блоков, подключенных к устройству разгрузки, а также о способе деления станции, применяемого при данной аварийной ситуации, определить, какие турбины должны быть разгружены и насколько.

Блочное устройство разгрузки на основании информации о величине необходимой разгрузки, полученной от общестанционного устройства, должно в соответствии с импульсными характеристиками данной турбины сформировать параметры импульса $K_{И}$, $T_{И}$, $K_{И1}$, τ , непосредственно вводимого в ее систему регулирования.

Выполнение отдельного устройства импульсной разгрузки для каждого блока необходимо, поскольку импульсные характеристики даже однотипных турбин в достаточной степени отличаются друг от друга. "Технические требования к блокам котел-турбина и их системам управления, выдвигаемые при аварийных возмущениях в энергосистеме" ("Энергосетьпроект", инв. № 3102тм-Т6)

допускают различие импульсных характеристик однотипных турбин не более, чем на $\pm 10\%$. При удовлетворении этому требованию устройство для формирования длительности подаваемых в систему регулирования турбины импульсов может быть выполнено общим для всех турбин одного типа, амплитуды же импульсов должны быть сформированы непосредственно в цепях воздействия на каждую турбину. При этом возможная погрешность, ограниченная приведенной цифрой, может быть статистически учтена при выборе уставки устройства разгрузки.

Ввод в систему регулирования турбины импульсных воздействий может осуществляться непосредственно через электрогидравлический преобразователь ЭГП. Для управления ЭГП турбины ЛМЗ мощностью 300 МВт и выше оснащены электроприставкой (ЭП), а турбины ХТЗ мощностью 300 и 500 МВт - блоком релейной форсировки (БРФ), через суммирующие магнитные усилители которых также могут вводиться воздействия от устройств противоаварийной автоматика.

Общестанционное устройство длительной разгрузки должно на основании информации о необходимой разгрузке станции в послеаварийном режиме, количестве блоков, подключенных к устройству, их регулировочном диапазоне в исходной загрузке, а также о способе деления станции, определить, какие блоки должны быть разгружены, а также задать величину разгрузки или уставку по мощности каждому из блочных устройств длительной разгрузки. Если регулировочный диапазон станции меньше, чем величина необходимой разгрузки, общестанционное устройство должно определить минимально необходимое число отключаемых блоков с одновременным пересчетом задания мощности остальным.

Блочное устройство длительной разгрузки турбин на основании полученной от общестанционного устройства информации о величине разгрузки или величине заданной блоку мощности должно с заданным качеством переходного процесса изменить мощность турбины и поддерживать ее в послеаварийном режиме с заданной точностью. От устройства не требуется высокого быстродействия, поскольку его действие, как правило, сопровождается действием импульсной разгрузки с замедленным подъемом мощности.

Необходимо отметить, что разработанные в настоящее время БЭМ общестанционные и блочные устройства разгрузки тепловых турбин не прошли еще стадии промышленной апробации и серийный выпуск их не налажен. В связи с этим, до появления серийных устройств для блоков, не оснащенных устройствами ограничения мощности, используется неточный, но простой способ непосредственного воздействия на электродвигатель механизма управления турбины путем кратковременной дозированной по времени подачи на него напряжения питания (решение № 6 ЦДУ ЭЭС СССР, Главтехстройпроект и Главтехуправления Минэнерго СССР от 04.01.70 г.).

Неточность этого способа ограничивает в настоящее время возможности использования длительной разгрузки турбин как исполнительного органа противоаварийной автоматики.

5.2. Общестанционное устройство импульсной разгрузки турбин

Общестанционное устройство импульсной разгрузки турбин, приведенное на листе 32, осуществляет пуск блочных устройств импульсной разгрузки отдельных турбин. Для этого применены промежуточные реле К11... К19, обеспечивающие возможность питания каждого из блочных устройств от отдельных источников. Исключение этих реле вызвало бы необходимость питания блочных устройств разгрузки от предохранителей в цепях постоянного тока общестанционного устройства разгрузки, что увеличивает нагрузку на общестанционную аккумуляторную батарею, увеличивает емкость цепей постоянного тока и затрудняет поиски места нарушения изоляции в цепях постоянного тока.

Устройство рассчитано на три ступени разгрузки. Это число представляется оптимальным, учитывая низкую точность блочных устройств разгрузки и вид импульсных характеристик турбин. Однако при необходимости число ступеней разгрузки может быть увеличено.

Устройство предусматривает выполнение жесткой программы действий в зависимости от пусковых импульсов в расчете на определенное, наперед заданное число разгружаемых турбин. Поскольку на станции число работающих турбин может изменяться, настройка устройства должна быть сделана на наименьшее число работающих турбин с тем, чтобы к нему могли подключаться все работающие турбины станции.

При желании логика устройства может быть усложнена для выполнения переключения шинок разгрузки после срабатывания устройства таким образом, чтобы при появлении нескольких последовательных сигналов на разгрузку интенсивность сигналов, следующих за первым, была понижена, однако схема такого устройства не приведена из-за ее эксплуатационной сложности.

При наличии деления станции на два направления каждому из них должна соответствовать своя группа шинок и промежуточных реле, управляющих блочными устройствами разгрузки турбин, выделяющихся на данное направление, аналогично тому, как это сделано в устройстве отключения генераторов, показанном на листе 9.

При срабатывании устройства осуществляется пуск осциллографа.

5.3. Блочное устройство импульсной разгрузки турбин

В соответствии с программой, заложенной в общестанционном устройстве импульсной разгрузки, блочное устройство импульсной разгрузки предусматривает не более трех ступеней интенсивности импульсов, различающихся только по величине, только по длительности или по тому и по другому параметру одновременно.

Схема строится несколько по-разному в зависимости от соотношения между амплитудами и длительностями импульсов раз-

личных ступеней и однократности или многократности действия устройств разгрузки. Однако во всех вариантах сохраняются два принципа:

- запоминание срабатывания пусковых органов производится в данной схеме, поскольку только блочные устройства обладают информацией, на какое время необходимо это запоминание;

- во избежание подачи длительного импульса на разгрузку при неисправности в схеме или в пусковых органах предусмотрен резервный съем импульса с выдержкой времени, превышающей длительность импульса наиболее интенсивной ступени.

Ниже приведены описания различных вариантов схем импульсной разгрузки турбины.

I вариант. Схема однократного действия, в которой ступени разгрузки различаются лишь амплитудами импульсов при одинаковой их длительности (лист 33). Схема может быть применена для турбин, импульсные характеристики которых позволяют достичь различной глубины разгрузки с помощью вариации амплитуды импульса при постоянной его длительности. Однократность действия позволяет наиболее просто построить схему импульсной разгрузки и выполнить ее аналогично схеме разгрузки через МУТ с общей для обеих схем кнопкой ручного возврата СВ1.

Необходимо отметить, что однократности действия устройства в ряде случаев достаточно. Например, если на стадии расчетов устойчивости выяснено, что корректирующее действие автоматики оказывается неэффективным, будучи введенным с запаздыванием по отношению к моменту начала аварии, или что первоначальное воздействие достаточно для сохранения устойчивости, несмотря на развитие аварии. Тем не менее схема предусматривает возможность некоторой коррекции импульса в процессе первоначального воздействия.

Если до прекращения первого импульса на шинках появляется импульс меньшей интенсивности, то его действие запрещается, если же появляется импульс большей интенсивности, то он проходит, однако общее время двух импульсов не превышает

времени одного импульса.

Указанное вызвано следующей причиной. Если два импульса разной интенсивности одновременно приходит на шинки разгрузки, то это означает, что повреждение, вызвавшее необходимость в подаче импульса большей интенсивности, включает в себя как составную часть повреждения, вызвавшие необходимость подачи импульса меньшей интенсивности, и поэтому суммирование действий этих ступеней излишне, достаточно действия большей ступени разгрузки. Если возникновение этих повреждений несколько смещено во времени, то больший импульс, интенсивность которого выбрана в расчете на самостоятельное действие, приходит на шинки разгрузки в то время, когда система регулирования турбины уже перемещается под действием предыдущего импульса, и, следовательно, время действия второго импульса может быть несколько уменьшено.

Реле $K11...K13$ срабатывает при появлении импульсов на шинках разгрузки и самоудерживается на время, равное длительности импульсов на разгрузку. При срабатывании, эти реле своими контактами $K11.3...K13.3$ и $K11.4...K13.4$ замыкают цепь обмотки электрогидравлического преобразователя (ЭГП), или входа \bar{Y} суммирующего магнитного усилителя электроприставки (ЭП), или дополнительной обмотки блока релейной форсировки (БРФ), подавая импульс в систему регулирования турбины. Одновременно с помощью контактов $K11.2...K13.2$ этих реле пускается реле времени $K71$, задающее длительность импульса. Спустя выдержку времени $K71$, срабатывает двухпозиционное реле $K17$, снимающее основной импульс и замыкающее цепь разряда конденсатора через ЭП, ЭП или БРФ, чем обеспечивается экспоненциальный сьем части разгружающего импульса.

Для съема импульса при неисправности схемы или цепей пуска применены реле $K15$, $K16$ резервного съема импульса, задержка на отпадание которых должна быть отстроена от выдержки времени реле $K71$ на $0,1...0,15$ с. Чтобы не усложнять схему из-за отсутствия свободных контактов пусковых реле $K11...K13$, замыкание цепи обмоток реле резервного съема импульса $K15$, $K16$ выполняется контактом реле - повторителя $K14.3$, что допустимо

ввиду малой вероятности совпадения неисправности двух реле (например, $K11$ и $K14$).

Если при неисправности схемы вместо основного работает резервный съём импульса с ЭП, то импульс будет увеличен по сравнению с необходимым, в амплитуде экспоненциальной части импульса будет зависеть от того, какова была амплитуда прямоугольной части импульса. Для схемы с воздействием на ЭП указанное признано допустимым, поскольку амплитуда экспоненциальной части импульса при этом может варьироваться незначительно - от 1 о.е. до 2 о.е. - за счет включаемого в цепь разряда конденсатора резистора $R5$. В варианте разгрузки турбины через электроприставку или БРФ амплитуда экспоненциальной части импульса при этом может достигать 4 о.е., что в сочетании с увеличенной длительностью прямоугольной части импульса может привести к перетерможению станции (за относительную единицу (о.е.) - принята амплитуда сигнала, приводящего к перемещению регулирующих органов турбины от номинальной мощности до холостого хода).

Во избежание этого в схеме с ЭП и БРФ при работе резервного съёма ёмкость $C2$ дополнительно коммутируется контактами $K152$ и $K153$.

Для формирования длительности импульса использовано реле времени, а не промежуточное реле, поскольку оно поддается более точному регулированию и установленная на нем выдержка времени более стабильна; для резервного съёма импульса применено промежуточное реле, т.к. уставка на нем может быть выставлена менее точно.

Возврат схемы в исходное состояние осуществляется только вручную с помощью кнопки $S81$ при отпавшем реле фиксации пуска $K14$.

Контроль за работой устройств импульсной разгрузки выполнен путем установки блинкеров $KН1... KН3$ в цепях пусковых реле и осциллографирования тока через обмотки управления ЭП, ЭП и БРФ.

На блочном щите предусмотрен сигнал от контактов реле съема импульса с ЭП ($K1.7.6$ и $K1.6.1$), предупреждающий возможные неправильные действия персонала при внезапном уменьшении мощности блока и напоминающий о необходимости возврата схемы в рабочее положение кнопкой.

Величина тока управления, подаваемая в обмотку ЭП (магнитного усилителя ЭП, БРФ), регулируется последовательно включенными в ее цепь резисторами $R1...R3$ ($R8...R13$), коммутация которых осуществляется контактами пусковых реле $K1.1.3...K1.3.3$

При одновременном срабатывании нескольких ступеней ток полностью определяется наиболее высокой из них.

Цепи разгрузки через ЭП, БРФ и через ЭП различаются величиной конденсаторов и способами его подключения.

В схемах с ЭП или БРФ емкость конденсатора $C2$ сравнительно невелика (около 50 мкФ, для ЭП и БРФ), и заряд его обеспечивается за время прохождения прямоугольной части импульса (0,15... 0,2 с).

В схеме с ЭП, чувствительность по току которого значительно ниже, емкость $C1$, соответственно, намного больше (до 1000 мкФ); она заряжается предварительно и находится все время в заряженном состоянии.

Для безопасности персонала предусмотрен принудительный разряд конденсатора контактом $K1.2.1$ при исчезновении напряжения питания.

Во избежание короткого замыкания при подаче напряжения питания на схему из-за неодновременности переключения контактов реле $K1.8$ установлен резистор $R.6$.

Для обеспечения разряда емкости через ЭП параллельно контактам $K1.1.4...K1.3.4$ подключен контакт $K1.7.4$.

Цепь обмотки управления ЭП (БРФ) отделена в нормальном режиме от цепей постоянного тока контактами пусковых реле $K1.1.4...K1.3.4$, чтобы исключить возможность ложного изменения нагрузки турбины из-за протекания тока от устройства контроля

изоляции через обмотку ЭП (БРФ) при появлении в последней "земли". Такое решение, однако, может привести к непредвиденным последствиям при подключении в момент аварии поврежденной обмотки ЭП (БРФ) к цепям постоянного тока. Поэтому в схеме подачи импульса непосредственно на обмотку ЭП, вероятность повреждения которой выше, а чувствительность по току ниже, чем у ЭП (БРФ), предусмотрена возможность контроля изоляции цепей ЭП, для чего по желанию персонала можно шунтировать перемычкой на клеммнике контакты К11.4... К13.4.

Неправильная работа выходных промреле автоматки возможна также при замыканиях на землю в цепи постоянного тока при наличии больших емкостей кабельных связей. Подробно этот вопрос рассмотрен в разделе 2.2.

Накладка 5x1, снимающая воздействие устройства на турбину, поставлена перед ЭП и БРФ с тем, чтобы сохранить возможность проверки всего устройства путем осциллографирования без воздействия на турбину.

Накладка в цепи суммирующего усилителя электроприставки расположена в самой электроприставке, но ее второй конец не выведен на клеммник. Поэтому для осциллографирования необходимо поставить на клеммнике перемычку между резистором R16 и контактами К11.4... К13.4, шунтирующую обмотку ЭП.

В цепи заряда конденсатора предусмотрена перемычка на клеммнике, которую необходимо снять, если применяется только прямоугольный импульс.

Резисторы R7 и R16 предусмотрены для удобства осциллографирования и их значения должны выбираться применительно к конкретному осциллографу.

Для исключения ложной загрузки турбины во время импульсной разгрузки выполняется блокировка цепей на "прибавить" от АРЧМ и регулятора давления "до себя" (контакт К12.7). Блокировка осуществляется длительно, до вмешательства персонала (возврат реле К12 кнопкой 584).

Элементы схемы выбраны применительно к параметрам ЭП для турбин 200 МВт ДМЗ с сопротивлением катушки 550 Ом и входным током 50 мА/о.е., а также к параметрам электроприставки для турбин 300 МВт ДМЗ с сопротивлением обмотки магнитного усилителя порядка 100 Ом и входным током 2,4 мА/о.е. и параметрам БРФ для турбин 500 МВт ХТЗ с сопротивлением дополнительной обмотки 10,4 кОм и входным током 2,6 мА/о.е.

При этом амплитуда экспоненциально затухающей части импульса выбрана равной 1,5 о.е., постоянная времени экспоненты 2,5... 3,0 с, а амплитуды прямоугольной части импульса для схемы с ЭП могут плавно варьироваться для 1-й ступени от 1,5 о.е. и выше, для 2-й ступени - от 2 о.е. и выше и для 3-й ступени - от 3 о.е. и выше; для схемы с ЭП и БРФ амплитуды могут устанавливаться переключками на клеммнике дискретно от 1,5 о.е. до 4 о.е. через 0,5 о.е.

Расчет величин сопротивлений и конденсаторов в цепи ЭП, ЭП и БРФ должен вестись следующим образом.

1) Сопротивление настройки третьей ступени (величина резистора R_3 , равная R_3).

$$R_3 = \frac{U_{лит}}{K_{и} \cdot I_{упр}} - R_{вх}$$

2) Сопротивление настройки второй ступени (величина резистора R_2 , равная R_2).

$$R_2 = \frac{U_{лит}}{K_{и} \cdot I_{упр}} - (R_3 + R_{вх})$$

3) Сопротивление настройки первой ступени (величина резистора R_1 , равная R_1).

$$R_1 = \frac{U_{лит}}{K_{и} \cdot I_{упр}} - (R_2 + R_3 - R_{вх})$$

4) Сопротивление в цепи разряда конденсатора (величина резистора R_4 , равная R_4).

$$R_4 = \frac{U_{лит}}{K_{и1} \cdot I_{упр}} - R_{вх}$$

5) Емкость конденсатора C_1 , равная C_1 .

$$C_1 = \frac{\tau}{R_4 + R_{вх}}$$

407-0 - 168.85

ал I - 67 -

6) Сопротивление в цепи заряда конденсатора (величина резистора R_5 , равная R_5).

$$R_5 = \frac{U_{опт}}{I_{зар}}$$

Здесь $U_{опт}$ - напряжение оперативного постоянного тока питания (В);

$I_{упр}$ - управляющий ток в ЗПТ (мА/о.е.);

$K_{И1}, K_{И2}, K_{И3}$ - амплитуды импульсов 1, 2, 3 ступеней разгрузки (в относительных единицах);

$K_{И1}$ - амплитуда тока экспоненциально затухающей части импульса (о.е.);

$I_{зар}$ - допустимый ток заряда конденсатора (мА);

$R_{вх}$ - входное сопротивление электрического входа в систему регулирования турбины, с учетом сопротивления резистора R_7 ; условно принятого равным 10 Ом;

τ - постоянная времени экспоненциально затухающей части импульса (с).

При $U_{опт} = 220$ В,

$I_{упр} = 50$ мА/о.е.

$R_{дх} = 560$ Ом,

$K_{И1}' = 2$ о.е.,

$K_{И2}'' = 3$ о.е.,

$K_{И3}''' = 4$ о.е.,

$K_{И1}'''' = 1,5$ о.е.

$\tau = 3$ с,

$I_{зар} = 200$ мА, имеет следующее:

$R_5 = 540$ Ом,

$R_2 = 370$ Ом,

$R_7 = 730$ Ом,

$R_4 = 2400$ Ом,

$C_1 = 1000$ мкФ,

$R_5 = 1000$ Ом.

2 вариант. Схема однократного действия, в которой ступени разгрузки различаются как длительностью, так и амплитудой сигнала, однако та и другая увеличиваются с увеличением требуемой глубины разгрузки (лист 35).

Выдержки времени отдельных ступеней разгрузки создаются с помощью трех реле времени КТ1, КТ2 и КТ3.

В схеме, где ступени разгрузки отличаются только вы-

407-0 - 168.85 д.л. I - 68 -

держкой времени (контакты $K11.2$, $K13.2$ и $K15.2$ соединены параллельно), не должно происходить суммирования выдержек времени двух ступеней при их последовательном срабатывании. Указанное достигается тем, что пусковые реле всех трех ступеней одновременно запускают все реле времени.

Выбор преимущества, отдаваемого ступени с большей выдержкой времени, производится в цепях реле съема импульса разгрузки путем подрыва цепей реле времени с меньшей выдержкой времени контактами пусковых реле ступеней с большей выдержкой времени импульса ($K14.4$, $K16.4$).

Введение этих контактов потребовало установки дополнительных пусковых реле $K12$, $K14$, $K16$, контакты которых используются также в цепи реле резервного съема импульса и в цепи кнопки возврата схемы. В остальном рассматриваемая схема аналогична схеме по варианту I.

3 вариант. Схема многократного действия, в которой как длительность, так и амплитуда импульса различных ступеней могут варьироваться произвольным образом, однако ступени с большим номером соответствует большая глубина разгрузки (лист 37).

В такой схеме длительность импульса старшей ступени может оказаться меньше длительности младшей, поэтому если пуск старшей происходит до окончания младшей, то действие последней прерывается, после чего полностью проходит импульс старшей ступени.

Для этого реле времени включены параллельно пусковым реле, и преимущество, даваемое старшим ступеням перед младшими определяется также в пусковых цепях.

Схема предусматривает возможность подачи в систему регулирования турбины любого количества импульсов. Многократность действия схемы может быть полезной при использовании корректирующего действия противоаварийной автоматики в ходе развития аварии, например, при действии устройства резервирования при отказе выключателя или при наличии параллельных

ТЛ 407-0 - 168.85

Лист
13

65

линий, когда короткое замыкание на одной цепи может через некоторое время привести к короткому замыканию и на другой цепи. В этом случае необходимо предусматривать кратковременность пусковых импульсов при повреждениях, которые, предположительно, могут сопровождаться развитием аварии. Время, в течение которого собрана цепь пуска первого импульса, должно быть меньше, чем время срабатывания реле $\mathcal{M}17$, разрывающего цепь подхвата пускового реле схемы, чтобы второй импульс мог пройти через систему регулирования турбины независимо от того, на какую шинку разгрузки он пришел. Если пусковой импульс окажется затянутым, будет работать резервный съём импульса разгрузки.

Если корректирующий импульс приходит на шинку разгрузки, спустя время окончания первого импульса (прямоугольной части его), определяемое моментом срабатывания промежуточного реле $\mathcal{M}17$, то он полностью проходит через систему регулирования турбины. Если корректирующий импульс проходит на шинку разгрузки во время прохождения через систему регулирования первого, то он считается пришедшим одновременно с первым и, если он пришел на ту же шинку или на шинку разгрузки меньшей ступени, то не пропускается схемой, если же на шинку разгрузки большей ступени, то прерывается первый и полностью проходит второй.

В цепях ЭП, ЭИ и БРФ применены отдельные сопротивления для каждой ступени, поскольку соотношение между амплитудами ступеней может быть произвольным.

Реле $\mathcal{M}18$, $\mathcal{M}19$ и $\mathcal{M}14$ служат для создания цепи разряда конденсатора в течение времени необходимого для затухания экспоненциальной части импульса. В качестве реле $\mathcal{M}18$ и $\mathcal{M}19$ применены быстродействующие реле для того, чтобы сократить до минимума перерыв между прямоугольной и экспоненциально затухающей частью импульса. Этот перерыв, не превышающий 0,02 с, мог бы быть устранен путем установки дополнительного реле и вводом дополнительных цепей разряда конденсатора. Однако такое усложнение представляется нецелесообразным, поскольку время 0,02 с - достаточно мало для процессов разгрузки турбины.

Если необходимость корректирующего импульса возникает во время разряда конденсатора, то в процессе прохождения этого импульса происходит небольшая подзарядка конденсатора С2 или С3 через сопротивления $R3...R6$ или $R10...R14$. После окончания прямоугольной части корректирующего импульса экспоненциально затухающая часть его оказывается укороченной по времени и уменьшенной по амплитуде, т.е. по существу несколько прямоугольных импульсов сопровождается одним экспоненциально затухающим импульсом с заданными амплитудой и длительностью. Указанное допустимо поскольку обычно необходимость корректирующего воздействия возникает после основного через время, на порядок меньшее, чем время разряда конденсатора.

Сопротивление $R1$ и конденсатор С1, подключенные параллельно обмотке реле $K1?$, служат для создания замедления возврата этого реле. Указанное необходимо для надежного подхвата реле $K18$ при возврате реле времени $K71...K73$ и реле $K1?$. Использование для этого реле с задержкой на возврат нецелесообразно, поскольку оно имеет увеличенную выдержку времени на срабатывание, разброс которой уменьшает точность установки длительности импульса разгрузки.

В цепи реле $K14$, $K18$ и $K19$ включен контакт $K174$ для предотвращения многократного срабатывания этих реле при длительном пуске.

Для исключения ложной загрузки турбины во время импульсной разгрузки выполняется блокировка цепей на "прибавить" от АРЧД и регулятора давления "до себя" (контакт $K184$). Блокировка осуществляется на время прохождения импульса разгрузки.

В схеме предусмотрена сигнализация с помощью указательных реле о разгрузке турбины от противоаварийной автоматики и сигнализации о неисправности устройства, если цепь реле резервного съема импульса $K110$ и $K111$ собрана в течение выдержки времени реле $K14$.

Выдержка времени на срабатывание реле резервного съема импульса $K110$, $K111$ должна быть отстроена от суммы времен

того количества импульсов, последовательное прохождение которых через систему регулирования турбины предполагается вероятным.

5.4. Общестанционное устройство длительной разгрузки турбин

Общестанционное устройство длительной разгрузки турбин воздействуем на МУТ приведено на листе 39.

Устройство содержит четыре шинки разгрузки станции на требуемую величину $P_{рт тр}$. Разгрузка станции может осуществляться как с помощью разгрузки турбин, так и с помощью отключения генераторов. Последнее применяется в тех случаях, когда требуемая величина разгрузки превышает имеющийся регулировочный диапазон станции.

С помощью коммутаторов $SC1... SC6$ каждой ступени разгрузки станции можно поставить в соответствие определенную ступень разгрузки турбин, с помощью коммутаторов $SC7, SC8$ подготовить цепи отключения любого генератора. Настройка устройства должна быть сделана в расчете на то, что к нему всегда подключено заданное число $K_{рт}$ турбин с загрузкой не менее $P_{мин} + P_{рт тр} \times \frac{K}{K_{рт}}$, где все величины выражены в относительных единицах по отношению к номинальной мощности станции или номинальной мощности блока, $P_{мин}$ - нижняя граница регулировочного диапазона блока;

$P_{рт тр 3}$ - требуемая величина разгрузки от третьей, самой высокой ступени разгрузки станции, осуществляемой без применения отключения генераторов;

K - число блоков на станции;

$K_{рт}$ - число блоков, подключенных к устройству разгрузки.

При такой настройке первая станционная шинка разгрузки должна быть подключена к промере первой ступени разгрузки разгружаемых турбин, вторая и третья станционные шинки — соответственно к промере второй и третьей ступеней разгрузки этих турбин. Четвертая ступень разгрузки осуществляется с помощью отключения генераторов в сочетании с разгрузкой турбин. В результате коммутаторы используются в качестве отключающих устройств, с помощью которых цепи разгрузки снимаются с одной из турбин и вводятся на другую.

В устройстве не выполнен подхват реле $K11...K132$ на случай кратковременных пусковых импульсов, поскольку он осуществлен в блочных устройствах длительной разгрузки турбин и предполагается, что в схемах управления выключателями имеется подхват отключающего импульса на блокконтакте катушки отключения. При необходимости подхват реле $K125...K132$ может быть осуществлен аналогично тому, как это выполнено в устройстве отключения генераторов на листе 4.

При необходимости персонал может с помощью коммутаторов настраивать устройство таким образом, что требуемая ступень разгрузки станции на разных турбинах может осуществляться разными ступенями разгрузки в зависимости от количества работающих блоков и их загрузки. Перестройка устройства может производиться после вывода в ремонт блока, ввода блока в работу или резкого изменения мощности блока. В работе использован выпускаемый промышленностью коммутатор типа КДМ 4х4.

При проведении коммутаций персонал может руководствоваться следующими соображениями:

1. При $R_t - R_{от тр} \approx R_{мин}$ есть возможность обеспечить требуемую разгрузку станции только разгрузкой турбин, без отключения блоков. Здесь R_t — текущее значение мощности станции.

Для удобства оператора следует задать фактические величины разгрузки $\Delta R_{факт}$; $2\Delta R_{факт}$; $3\Delta R_{факт}$; которые должны осуществляться на каждой из турбин от 1... 3 ступеней при соответствующем выборе уставок с достаточно большой вероятностью.

стью (см. раздел 5.7.). Эти величины, например, могут быть приняты равными 0,08; 0,16; 0,24. Тогда величина $P_{рт}$ тр может быть получена путем разгрузки $a = \frac{P_{рттр}}{\Delta P_{тфакт}}$ раз под $P_{тфакт}$ зная мощность каждого из блоков $P_{бл}$, необходимо выяснить, какой наибольшей ступенью на нем может быть осуществлена разгрузка. Для этого надо проверить выполнение одного из трех неравенств.

$$P_{бл} \geq P_{мин} + 3 \Delta P_{тфакт}$$

$$P_{бл} \geq P_{мин} + 2 \Delta P_{тфакт}$$

$$P_{бл} \geq P_{мин} + \Delta P_{тфакт}$$

В первом случае разгрузка может быть осуществлена любой ступенью, во втором - первыми двумя и в третьем - только первой ступенью.

Полученные данные удобно занести в следующую таблицу.

Выбор ступеней разгрузки	Номера возможных ступеней разгрузки							
	G1	G2	G3	G4	G5	G6	G7	G8
$P_{бл} \geq P_{мин} + 3 \Delta P_{тфакт}$	3	-	-	-	-	-	-	-
$P_{бл} \geq P_{мин} + 2 \Delta P_{тфакт}$	2	2	-	2	-	-	-	2
$P_{бл} \geq P_{мин} + \Delta P_{тфакт}$	I	I	-	I	I	-	I	I

(в данной таблице цифры проставлены произвольно).

Теперь ближайшее целое число, большее или равное а, может быть получено как сумма любых цифр, занесенных в таблицу для различных блоков. Например, при $a = 5$ можно разгрузить первый блок третьей ступенью и второй блок - второй ступенью. При выборе турбин, на которых целесообразно осуществлять разгрузку, следует иметь в виду, что разгрузка большей ступенью приведет к меньшей относительной погрешности величины разгрузки, а разгрузка меньшей ступенью - к меньшей вероятности выхода за регулировочный диапазон.

2. При .Рст - Рст тр < Рмин необходимо собрать цепи отключения блоков.

Требуемую величину разгрузки за вычетом мощности отключаемых блоков можно описанным выше образом набрать на коммутаторах SC1...SC6.

Отключение теплового блока осуществляется путем отключения выключателя генератора, которое сопровождается переводом турбины на нагрузку собственных нужд и автоматическим переводом котла на растопочную нагрузку со сбросом пара в конденсатор и работой предохранительных клапанов. Если на высоковольтных выключателях установлены устройства АПВ, то должны быть предусмотрены цепи запрета АПВ.

Устройство блокирует общестанционное устройство АРЧМ (контакт К133 /). Такая блокировка необходима для предотвращения увеличения мощности станции от устройства АРЧМ во время длительной разгрузки станции, а также для предотвращения нежелательного изменения мощности станции в послеаварийном режиме. Блокировка общестанционного устройства АРЧМ должна быть выполнена в дополнение к блокировке агрегатных устройств АРЧМ на разгружаемых блоках от блочных устройств длительной разгрузки турбин, поскольку остается возможность действия общестанционного устройства АРЧМ на изменение мощности блоков, не подключенных к устройству разгрузки. Блокировка может быть выполнена либо путем отключения общестанционного устройства АРЧМ, либо путем его останова с целью сохранения неизменным задания агрегатным устройствам АРЧМ.

Поскольку общестанционное устройство АРЧМ должно блокироваться не только при разгрузке турбин с целью сохранения статической устойчивости, но и при отключении генераторов станции, деления станций, на станции предусмотрена установка запускаемого от всех перечисленных устройств (лист 43) двухпозиционного реле К1 /, контакты которого должны быть непосредственно использованы для выполнения блокировки, осуществляемой длительно, до вмешательства персонала (возврат реле К1 / кнопкой 381).

5.5. Блочные устройства длительной разгрузки турбин

Устройства длительной разгрузки воздействием на механизм управления турбиной (МУТ) должны выполняться отдельно на каждой из турбин с тем, чтобы при их настройке можно было учесть различия в статических характеристиках отдельных турбин.

Схема блочного устройства длительной разгрузки и ее взаимодействие со схемой МУТ выполнены в расчете на то, что блок оснащен устройством АРЧМ, действующим через задание нагрузки котлу и турбине, или работает при постоянном задании нагрузки котлу в режиме регулирования давления "до себя" на турбине. При этом отсутствует опасность разгрузки котла ниже регулируемого диапазона и не требуется автоматической обратной загрузки турбины.

Трехступенчатая разгрузка станции, производимая как правило с избытком, с большой вероятностью может привести на каждом отдельном блоке (независимо от осуществляемой ступени разгрузки) к исчерпанию его регулируемого диапазона.

Поэтому, необходимо вмешательство персонала, а следовательно, оправдана однократность применяемого устройства.

Тем не менее дополнительная разгрузка может оказаться полезной для обеспечения ресинхронизации, если первоначальное воздействие оказалось недостаточным для сохранения устойчивости.

Схема устройства, приведенная на листе 40, предусматривает возможность как многократной, так и однократной разгрузки. В последнем случае не должны использоваться реле *М18* и контакты *М1.4*, *М1.5*, вместо контактов *М18.1* и *М18.2* должны быть включены контакты реле *М17*, повторное же действие устройства разрешается только после вмешательства персонала.

На листе 40 приведена схема трехступенчатой разгрузки

блока.

При появлении импульса от противоаварийной автоматики на какой-либо из шинок длительной разгрузки через МУТ срабатывают и самоудерживаются соответственно пусковые реле трех возможных ступеней разгрузки *К11... К13*, срабатывают реле времени, определяющие длительность разгрузки, - *КТ1, КТ2* и *КТ3* и выходные реле разгрузки *К14, К15*.

Пусковые импульсы блочного комплекта защиты от асинхронного хода, не проходящие через общестанционное устройство разгрузки турбин, приходят непосредственно на блочные шинки разгрузки.

Ниже приводится описание действия устройства разгрузки и управления с его помощью электродвигателем МУТ.

Контактом *К143* на МУТ подается сигнал в сторону "убавить" через реле *К14* схемы управления. Одновременно контактом *К144* на якорь электродвигателя подается полное напряжение, а контактом *К146* разрывается цепь, через которую на якорь подводилось пониженное напряжение. Контакт *К152* шунтирует добавочное сопротивление в цепи обмотки возбуждения двигателя. Такая схема обеспечивает достаточную скорость вращения при наиболее жестких механических характеристиках двигателя, т.е. наименьшую величину погрешности от изменения момента сопротивления на валу двигателя. Подача напряжения на якорь электродвигателя МУТ осуществляется контактами одного реле *К14*, чтобы уменьшить вероятность отказа устройства при неисправности одного из выходных реле. Однако при этом увеличивается вероятность переразгрузки при неисправности реле *К14*, на случай чего предусмотрен резервный съем импульса разгрузки.

Длительность 1 ступени разгрузки определяется уставкой контакта *КТ1.1*, 2 ступени - уставкой контакта *КТ2.1*, 3 ступени - уставкой контакта *КТ3.1*. Схема выполнена таким образом, что исключает суммирование выдержек времени при одновременном или последовательном срабатывании одной ступени за другой. Для этого пусковые реле всех трех ступеней одновременно пускают все реле времени (*КТ1, КТ2, КТ3*) и выходные реле (*К14, К15*).

По истечении выдержки времени работающей ступени срабатывает реле прекращения разгрузки $K18$ и двухпозиционное реле $K17$.

Выбор цепочки от контактов реле времени, по которой осуществляется срабатывание этих реле, производится путем подрыва цепочки ступеней с меньшими выдержками времени контактами пусковых реле следующих ступеней (контакты $K12.4$ и $K13.4$). Контакты $K11.4$, $K13.5$ обеспечивают правильное выпадение блинкеров.

При срабатывании реле $K18$ отпадают выходные реле $K14$, $K15$, прекращая разгрузку, и подрывается цепь самоудерживания пусковых реле.

В том случае, если выходные реле $K14$, $K15$ не отпадают дольше, чем время действия самой длительной ступени разгрузки, реле $K16$ осуществляет резервный сьем сигнала контактами $K16.2$, $K16.3$, дублируя контакты реле $K14$ в цепях управления МУТ с выдержкой времени, определяемой уставкой упорного контакта $K7.1$. Для создания выдержки времени резервного съема импульса применено отдельное реле времени для того, чтобы обеспечить прекращение сигнала на разгрузку в случае неисправности реле времени $K7.3$.

Контакт $K14.2$ пускает реле времени, чтобы при случайном срабатывании реле $K14$ был осуществлен сьем импульса на разгрузку.

Устройство однократной разгрузки турбины возвращает-ся в исходное положение кнопкой, если обесточены пусковые и выходные реле. Указанное выполнено для того, чтобы контролировать исправность как выходного реле $K14$, так и пусковых реле $K11...K13$.

Для исключения ложной загрузки турбины от регулятора давления "до себя" предусмотрена блокировка цепей на "привести" от контактов $K19.1$ и $K17.3$ через реле $K13$ схемы МУТ. При срабатывании контакта $K17.3$ выводятся цепи регулятора "до себя" после прекращения разгрузки до вмешательства

персонала.

Для исключения ложной загрузки турбины от устройства АРЧМ и для изменения нагрузки котла в схему блочного устройства АРЧМ подается сигнал на время действия устройства длительной разгрузки на МУТ (контакт №14.5). При этом отключается регулятор мощности турбины и нагрузка котла устанавливается примерно равной заданной послеаварийной мощности турбины.

В случае резервного съема разгрузки, когда реле №17 не работает, длительная блокировка цепей на "прибавить" регулятора давления "до себя" производится от контакта реле №19. Накладка 5×1 служит для снятия воздействия от данного устройства на турбину.

Выходные реле устройства разгрузки №14, №15 и реле №17 для сокращения длины кабельных связей рекомендуется устанавливать на блочном щите управления.

Действие схемы разгрузки сопровождается выпадением флажка указательного реле №1...№3 соответствующей ступени и сигналом "Деблокировать устройство разгрузки турбины от противоаварийной автоматики".

Сигнал о разгрузке турбины от устройств противоаварийной автоматики появляется в момент прекращения длительной разгрузки (контакт №17.1), в момент пуска разгрузки этот сигнал появится от контактов реле импульсной разгрузки турбины. Деблокировка устройства производится кнопкой, общей для этого устройства и устройства импульсной разгрузки турбины. Если устройство импульсной разгрузки выполняется многократным, то контакт №16.1 должен быть заведен на сигнал "Неисправность устройства разгрузки блока", а кнопка предусмотрена в устройстве длительной разгрузки. Если устройство длительной разгрузки турбины выполняется многократного действия, возврат двухпозиционного реле №17 от кнопки приводит к деблокировке цепей регулятора давления "до себя" и цепей АРЧМ, ввод устройства в действие происходит после срабатывания реле №18 вне зависимости от положения реле №17; если же используется устройство однократного действия, деблокировка устройства от

кнопки, помимо указанного, позволяет устройству воспринять управляющий сигнал от пусковых органов противоаварийной автоматики.

5.6. Схема управления электродвигателем МЭТ турбины

Длительная разгрузка турбины производится через электродвигатель механизма управления турбиной, схема управления которым приведена на листах 41, 42. В качестве примера показана схема управления электродвигателем МЭТ, выполненная на основании схемы ЛМЗ для турбины мощностью 200 МВт. Для других турбин схема может несколько видоизменяться, однако при этом должны быть соблюдены следующие принципы ее построения:

- должна быть обеспечена высокая скорость вращения двухскоростного двигателя при аварийной разгрузке через МЭТ;

- на время аварийного управления двигателем в сторону "убавить" должны быть заблокированы соответственно цепи на "прибавить" для исключения короткого замыкания в цепи постоянного тока;

- действие технологических защит блока должно иметь преимущество перед действием всех остальных пусковых устройств, т.е. цепи от контактов реле технологических защит блока, действующих на "убавить", не должны быть разорваны контактами устройств противоаварийной автоматики. Для исключения короткого замыкания в цепи постоянного тока контакты технологических защит должны блокировать цепи электродвигателя на "прибавить";

- цепи регулятора давления "до себя" в сторону "прибавить" должны быть заблокированы для того, чтобы исключить загрузку турбины при повышении давления перед турбиной в послеаварийном режиме;

- при применении рассматриваемой схемы разгрузки цепи АРЧМ должны быть блокированы на время разгрузки и послеаварийного режима впрямь до вмешательства персонала, для того чтобы исключить возможность ложного изменения нагрузки блока в послеаварийном режиме устройствами АРЧМ;

- цепи от устройств противоаварийной автоматики, действующие на "убавить", должны шунтировать добавочные сопротивления в цепи обмотки возбуждения двигателя для обеспечения наиболее жестких механических характеристик двигателя, т.е. наименьшей величины погрешности от изменения момента сопротивления на валу двигателя. При этом возможна более точная дозировка управляющих воздействий от устройств противоаварийной автоматики, а скорость вращения двигателя уменьшается незначительно по сравнению с режимом включения добавочных сопротивлений в цепь обмотки возбуждения;

- для уменьшения времени выбега двигателя целесообразно после съема сигнала разгрузки наглухо зашунтировать якорь сопротивлением величиной (80... 100 Ом), а обмотку возбуждения либо оставить на все время под напряжением, либо, если она нормально отключена, обеспечить задержку ее отключения после съема сигнала разгрузки на время 0,3... 0,5 с.

Указанные требования реализованы в приведенной на листе 41 схеме следующим образом:

При разгрузке турбины от устройств противоаварийной автоматики контактами выходных реле, срабатывающих при появлении импульса на шинке длительной разгрузки турбины (К14.3, К14.4), шунтируются контакты ключей управления двигателем ЗАС1 в сторону "убавить" (через реле К14 схемы ИУТ) и подается полное напряжение на якорь, чем достигается высокая скорость вращения двигателя. Одновременно контактом К15.2 шунтируется сопротивление в цепи обмотки возбуждения двигателя. Из-за неисправности устройства разгрузки турбины указанные пусковые цепи могут собираться надолго (реле К14 не вернулось), поэтому предусмотрен возврат их к исходному состоянию с помощью контактов реле резервного съема импульса разгрузки (К16.2,

№163). Исключение составляет цепь обмотки возбуждения двигателя, поскольку включение ее на полное напряжение источника питания до вмешательства персонала по условиям термической устойчивости допустимо.

После окончания разгрузки цепи регулятора давления "до себя" в сторону "прибавить", блокируются до вмешательства персонала с помощью контактов реле №13, которое пускается контактом двухпозиционного реле, срабатывающего спустя заданное время длительной разгрузки №173, контактом реле резервного съема разгрузки №121, и контактом №177 устройства импульсной разгрузки (последнее необходимо на случай, если применяется импульсная разгрузка без длительной разгрузки).

5.7. Выбор уставок устройств разгрузки тепловых турбин

При расчете уставок разгрузки турбин следует учитывать погрешности, возникающие при ее реализации. Для устройств длительной разгрузки следует учитывать погрешности, связанные с разбросом реле времени длительности разгрузки, с режимом работы двигателя, с нечувствительностью системы регулирования турбины и нелинейностью ее статической характеристики, а также погрешности, связанные с изменением параметров режима турбины после разгрузки. Подробный перечень параметров, от которых зависят погрешности разгрузки, и ориентировочные величины их приведены в информационном сообщении "Об аварийной разгрузке турбин 200 и 300 МВт ЛМЗ воздействием на МДСВ и ЭП" (ОПТЭС, 1971 г.).

Поскольку погрешности носят случайный характер, определение общей погрешности путем их суммирования дало бы излишне преувеличенный результат. Более правильные результаты получаются при вероятностном подходе к определению погрешностей разгрузки.

При выборе уставок устройств длительной разгрузки

необходимо обеспечить разгрузку станции на величину, не менее требуемой ($P_{гт\ гр}$) по условиям сохранения статической устойчивости (с вероятностью не ниже 98-99%).

Поскольку рассматриваемые в настоящей работе общестанционные устройства дозирования разгрузки выполнены без учета исходной нагрузки турбин, последняя принимается достаточно высокой и равномерно распределенной между разгружаемыми турбинами. При значительной разнице в исходной нагрузке турбин дозировку разгрузки можно выполнять с помощью ручного коммутатора (учет погрешностей для такого режима здесь не приводится).

Расчет уставок разгрузки основывается на следующих общих положениях. Если подать на турбину рассчитанный в соответствии с ее статическими характеристиками сигнал разгрузки $\Delta P_{расч}$, то ее фактическая разгрузка составит

$$\Delta P_{факт} = \Delta P_{расч} + \delta_c \pm \delta_T \quad (5-1)$$

Фактическая разгрузка станции в целом, на которой из общего числа турбин разгрузка выполняется лишь на $K_{гт}$ турбинах, в долях от номинальной мощности станции составит

$$\Delta P_{факт} = (\Delta P_{расч} + \delta_c) \cdot \frac{K_{гт}}{K} \pm \delta_{ст} \quad (5-2)$$

В выражениях (5-1) и (5-2):

$\delta_c = -(3... 4) \times 10^{-2}$ о.е. есть сумма всех систематических погрешностей, вызванных каждым из случайных параметров (знак минус говорит о том, что данная погрешность уменьшает величину разгрузки по сравнению с расчетной);

δ_T и $\delta_{ст}$ - результирующие случайные погрешности, соответственно, для отдельной турбины и для станции в целом.

Относительно величин δ_T и $\delta_{ст}$ приняты следующие допущения:

- для отдельной турбины все случайные погрешности, кроме величины зоны нечувствительности системы регулирования,

подчиняются нормальному закону распределения;

- величина зоны нечувствительности системы регулирования каждого отдельного агрегата не подчиняется закону нормального распределения. Ввиду неизученности этого вопроса в качестве расчетного выбирается наилучший вариант - когда зона нечувствительности принимает лишь два крайних значения - ноль или максимум.

- для станции в целом все случайные погрешности подчиняются нормальному закону распределения (и это тем вернее, чем большее число агрегатов участвует в разгрузке);

- для случайных погрешностей, подчиняющихся нормальному закону распределения, их наибольшие возможные значения, допустимые по заводским данным или в соответствии с ПТЭ, принимаются равными утроенной средней квадратичной погрешности (вероятность выхода за пределы этой величины составляет 0,27%).

Максимальная случайная погрешность разгрузки одной турбины может быть получена суммированием наибольшей величины зоны нечувствительности и средней квадратичной погрешности, вызванной изменением остальных параметров и взятой с коэффициентом m , зависящим от принимаемой в расчет вероятности ее превышения.

$$\delta_T = \delta_{\text{неч}} + m \cdot \frac{1}{3} \sqrt{\delta^2 + (\delta_{\text{нел}} \cdot \Delta P_{\text{расч}})^2}, \quad (5-3)$$

где δ - среднее квадратичное значение погрешностей, независимых от глубины разгрузки (например, разброс выдержек времени реле, нестабильность повышения давления при разгрузке и т.п.),

$\delta_{\text{нел}}$ - максимально допустимая нелинейность статической характеристики турбины (зависимости мощности турбины от перемещения ее механизма управления),

$\delta_{\text{неч}}$ - максимальное значение зоны нечувствительности.

407-0 - 168.85 ал. I - 84 -

С учетом реальных характеристик турбин для уставки
 $\Delta P_{расч} = 0,3 \text{ о.е.}$

$$b_T \approx \pm [(5...7) + m(3.5...4.5)] \cdot 10^{-2} \text{ о.е.}$$

Результаты расчета b_T для различных значений m при-
 ведены ниже

m	$\times 10^2 \text{ о.е.}$	Вероятность пре- вышения, %
1	8,5... 11,5	32
1,65	11,0... 14,5	10
2	12,0... 16,0	4,6
3	15,5... 20,5	~ 0,3

Максимальная принимаемая в расчет величина случайной
 погрешности разгрузки станции в целом

$$b_{ст} = m \cdot \frac{b_T}{\sqrt{KDT}} \quad (5-4)$$

где b_T - средняя квадратичная погрешность разгрузки отдель-
 ной турбины

$$b_T = \sqrt{b_{меч}^2 + \left(\frac{1}{3} b\right)^2 + \left(\frac{1}{3} b_{мел} \cdot \Delta P_{расч}\right)^2} \quad (5-5)$$

Если на станции разгружается 8... 10 турбин на величи-
 ну $\Delta P_{расч} = 0,3 \text{ о.е.}$, то

$$b_{ст} = m \cdot \frac{6,0... 8,5}{100\sqrt{8...10}} \approx m(2...3) \cdot 10^{-2} \text{ о.е.}$$

Уставки устройств разгрузки отдельных турбин следует
 определять по выражениям (5-2) и (5-4) из условия, что мини-
 мально возможная величина фактической разгрузки станции
 должна быть не ниже требуемой, т.е.

$$(\Delta P_{расч} + b_{ст}) \cdot \frac{KDT}{K} - b_{ст} \geq P_{DT \text{ тр}} \quad ?$$

$$\text{откуда } \Delta P_{\text{расч.}} = (P_{\text{ДТГ}} + m \cdot \frac{G}{\sqrt{K}}) \cdot \frac{K}{K_{\text{ДТ}}} - b_c \quad (5-6)$$

Здесь, как и в (5-2), $P_{\text{ДТГ}}$ выражено в долях от номинальной мощности станции, остальные величины - в долях от номинальной мощности турбины. Так, для разгрузки станции, имеющей 8... 10 турбин, на $P_{\text{ДТГ}} = 10\%$ с вероятностью 99% ($m = 3$)

$$\Delta P_{\text{расч.}} = (10 + \frac{3(5...7.5)}{\sqrt{8...10}}) \times 10^{-2} + (3...4)10^{-2} \approx \\ \approx (18...21)10^{-2} \text{ о.е.}$$

Соответственно, при $P_{\text{ДТГ}} = 0,20$ о.е.

$$\Delta P_{\text{расч.}} = (28,5... 32) 10^{-2} \text{ о.е.}$$

Уставка реле времени, определяющего длительность сигнала, подаваемого на МУТ, находится по формуле

$$t_{\text{рв}} = \frac{\Delta P_{\text{расч.}}}{K_{\text{ТБ}}} \text{ (с)} \quad , \text{ где} \quad (5-7)$$

$K_{\text{ТБ}}$ - установившееся значение скорости изменения мощности турбины при подаче полного напряжения питания непосредственно на якорь и обмотку возбуждения электродвигателя МУТ (большой скорости). По заводским данным средняя величина $K_{\text{ТБ}} \approx 0,15... 0,17$ о.е./с.

Для проектных расчетов допустимо использовать усредненные или расчетные заводские данные. Однако статические характеристики отдельных турбин могут заметно отличаться от расчетных, поэтому расчет уставок на реальных турбинах следует вести по реальным характеристикам, полученным в результате испытаний на конкретном агрегате. В упоминавшемся выше информационном сообщении о разгрузке турбин приводится методика проведения таких испытаний, которая почти полностью исключает влияние случайных факторов на результаты испытаний.

Из приведенных выше соотношений очевидно, что для надежной разгрузки турбин следует увеличивать уставки устройств разгрузки по сравнению с требуемой величиной соответствующей ступени разгрузки.

Для расчета уставок устройств импульсной разгрузки турбин имеется гораздо меньше исходных данных, чем для расчета разгрузки воздействием на ЛУТ. Совершенно отсутствуют заводские данные по импульсным характеристикам турбин. Достаточно надежные опытные данные имеются лишь по турбинам типа К-300-240 ЛМЗ. Поэтому в проектных материалах могут быть заданы лишь полученные в результате расчетов устойчивости на моделях величины требуемой глубины каждой ступени импульсной разгрузки станции в целом $\Delta P_{итр}$.

Выбор конкретных уставок на отдельных турбинах следует проводить по реальным характеристикам, полученным при испытаниях, для чего может быть рекомендована следующая методика.

При нагрузке блока (90...100)% снимаются импульсные характеристики турбины - изменение во времени мощности при различных амплитудах и длительностях прямоугольного импульса тока управления ЭПН. Более удобными для расчетов были бы характеристики изменения механической мощности или момента турбины, однако измерение этих величин затруднительно. Изменение же электрической мощности осциллографировать проще, но в зависимости от жесткости связи генератора с системой на глубине изменения мощности по-разному сказываются качания ротора генератора. Глубина изменения электрической мощности обычно оказывается на (10-30)% больше, чем механической.

Снятие импульсные характеристики сводятся в импульсную диаграмму - зависимость максимального снижения мощности турбины от амплитуды импульса и его длительности, с помощью которой настраиваются устройства импульсной разгрузки на данном агрегате. При снятии импульсных характеристик имеют место погрешности, связанные с нечувствительностью системы регулирования турбины, с разбросом реле времени, дозирующих длительность импульса, разбросом в амплитуде импульсов, неравенством электрической мощности генератора механической мощности турбины и т.д. Разгрузка станции на величину не менее заданной с вероятностью 98-99% ($m_n = 3$) может быть обеспечена, если имеется достаточная статистика настроечных опытов, из которой можно

найти средние величины разгрузки каждой из турбин при данных параметрах импульса и величину средней квадратичной погрешности импульсной разгрузки данной турбины и станции в целом. Рекомендуемый метод выбора уставок устройств импульсной разгрузки отличен от выбора уставок устройств длительной разгрузки в связи с гораздо большей сложностью расчетных способов учета динамических погрешностей.

Рекомендуется для каждой пары K_{II} и T_{II} делать по 3... 4 опыта, находя из них среднее значение разгрузки ΔP_{CP} . Малое количество опытов несколько компенсируется усреднением результатов при построении импульсных диаграмм. Средняя квадратичная погрешность импульсной разгрузки данной турбины σ_{II} может быть найдена достаточно достоверно из всей серии ℓ опытов с различными K_{II} и T_{II} .

$$\sigma_{II} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{\ell} (\Delta P_{Ci} - \Delta P_{CP})^2}{\ell}}, \quad (5-8)$$

где величина ΔP_{CP} имеют различные значения для каждой группы опытов с одинаковыми K_{II} и T_{II} .

Среднеквадратичная погрешность для станции при разгрузке K блоков составит

$$\sigma_{ист} = \frac{\sqrt{\sum_{i=1}^K \sigma_{II}^2}}{K}. \quad (5-9)$$

Если требуется импульсная разгрузка станции на величину $\Delta P_{итр}$, то выбор параметров импульсов разгрузки по импульсным диаграммам должен производиться в соответствии с величиной

$$\Delta P_{расч.} = (\Delta P_{итр} + m_{II} \cdot \sigma_{ист}) \cdot \frac{K_{ст}}{K}. \quad (5-10)$$

При этом желательно использование для всех ступеней разгрузки одной выдержки времени с вариацией амплитуд, поскольку в этом случае упрощается устройство импульсной разгрузки. При оценке такой возможности необходимо принимать во внимание, что использование малой длительности импульса увеличивает погрешности разгрузки, а использование чрезмерно малой амплитуды импульса уменьшает максимальное значение скорости снижения мощности турбины, что также нежелательно. Кроме того,

целесообразно в качестве рабочих выбирать участки импульсных диаграмм с наименьшей крутизной для обеспечения наименьшей погрешности разгрузки, обусловленной нестабильностью длительности импульса.

6. ПАТЕНТНАЯ ЧИСТОТА И ПАТЕНТОСПОСОБНОСТЬ

Выписка из отчета о патентных исследованиях на патентную чистоту в отношении СССР типовых проектных решений "Принципиальные схемы исполнительных устройств противоаварийной автоматики"

При разработке типовых проектных решений Казахским отделением института "Энергосетьпроект" просмотрены следующие патентные материалы:

- "Библиографический указатель патентов, действующих в СССР" по состоянию на 1 января 1984 г. издание ВНИИПИ по № I.064.875.

- Бюллетень Государственного Комитета СССР по делам изобретений и открытий "Открытия, изобретения" с № I за 1984 г. по № 28 за 1984 г. (с № I.064.875 по № I.106.450 по состоянию на 30 июля 1984 г.).

В настоящем проекте использованы изобретения:

1. А.с. № 271632 "Исполнительное устройство противоаварийной автоматики".

2. А.с. № 278856 "Устройство для автоматического определения числа отключаемых генераторов электростанций".

Изобретения других организаций не применены.

Действующих патентов, распространяющихся на исполнительные устройства противоаварийной автоматики, рассматриваемые в данной работе, не обнаружено.

Объект обладает патентной чистотой в отношении СССР.

Инженер-патентовед

Е.Г.Герман