



## UŽIVATELSKÁ PŘÍRUČKA

AQ F201 – Nadproudové a zemní  
relé

<b>Revize</b>	<b>1.00</b>
Datum	8.1.2013
Změny	- První revize pro AQ-F201.
<b>Revize</b>	<b>1.01</b>
Datum	22.11.2013
Změny	- Aktualizace objednáčích kódů, aktualizace technických údajů - Přidána kapitola o měření - Přidána kapitola o uživatelském rozhraní IED
<b>Revize</b>	<b>1.02</b>
Datum	19.1.2015
Změny	- Změna technických údajů - Přidán text integrace do systému: NTP, Modbus, TCP/RTU, ModbusIO, IEC103 a SPA
<b>Revize</b>	<b>1.03</b>
Datum	12.6.2015
Změny	- Aktualizace technických údajů - Přidán text integrace do systému: NTP, Modbus, TCP/RTU, ModbusIO, IEC103 a SPA
<b>Revize</b>	<b>1.04</b>
Datum	12.1.2016
Změny	- Přidán popis činností digitálního vstupu - Vylepšení formátování
<b>Revize</b>	<b>1.05</b>
Datum	30.5.2016
Změny	- Přidány možnosti PCB a terminálu do objednáčích kódů.
<b>Revize</b>	<b>1.06</b>
Datum	30.8.2016
Změny	- Přidán průvodce nastavením (dříve jen v příručce AQtivate)
<b>Revize</b>	<b>1.07</b>
Datum	16.1.2016
Změny	- Přidán popis objektu indikátoru - Aktualizace objednáčích kódů

<b>Revize</b>	<b>1.08</b>
Datum	12.12.2017
Změny	<ul style="list-style-type: none"><li>- Popis zapisovače měřených hodnot</li><li>- Připojení ZCT přidáno do popisu měření proudů</li><li>- Přidán popis možností karty prstencových PTP</li><li>- Revidovány objednávací kódy</li><li>- Přidány nestandardní zpětné charakteristiky zpoždění</li><li>- Vnitřní harmonické blokující funkce I&gt;,I0&gt;</li></ul>
<b>Revize</b>	<b>1.09</b>
Datum	13.4.2018
Změny	<ul style="list-style-type: none"><li>- Aktualizace přenosového přepínače I&gt; a I0&gt;</li></ul>
<b>Revize</b>	<b>1.10</b>
Datum	9.8.2018
Změny	<ul style="list-style-type: none"><li>- Přidán popis THD monitorování</li><li>- Přidán popis ochrany proti tepelnému přetížení vedení</li></ul>

Než se pokusíte nainstalovat, provozovat, obsluhovat nebo udržovat zařízení, přečtěte si pečlivě příručku a pro seznámení toto zkontrolujte.

Elektrické zařízení by mělo být instalováno, provozováno, obsluhováno a udržováno pouze kvalifikovanými osobami. Je třeba dodržovat místní bezpečnostní předpisy. Arcteq nepřebírá žádnou odpovědnost za jakékoli následky vyplývající z používání tohoto dokumentu.

Vyhrazujeme si právo změny bez předchozího upozornění.



## OBSAH

1	ZKRATKY .....	7
2	VŠEOBECNĚ .....	8
3	UŽIVATELSKÉ ROZHRANÍ IED .....	9
3.1	Struktura místního panelu série AQ 200 .....	9
3.1.1	Základní konfigurace .....	9
3.1.2	Navigace v hlavním konfiguračním menu .....	11
4	FUNKCE NADPROUDOVÉHO A ZEMNÍHO RELÉ AQ-F201.....	39
4.1	Měření .....	40
4.1.1	Měření a měřítko proudů .....	40
4.1.2	Sledování a vzorkování frekvence .....	53
4.2	Ochranné funkce .....	56
4.2.1	Všeobecné vlastnosti ochranné funkce .....	56
4.2.2	Nesměrový nadproud $I >$ (50/51).....	72
4.2.3	Nesměrová zemní ochrana $I0 >$ (50N/51N) .....	78
4.2.4	Funkce proudové nesymetrie $I2 >$ (46) .....	83
4.2.5	Harmonický nadproud $Ih >$ (50h/51h/68h) .....	91
4.2.6	Automatika selhání vypínače (CBFP) (50BF) .....	97
4.2.7	Ochrana proti tepelnému přetížení vývodu $T_F >$ (49F) .....	113
4.3	Ovládací funkce .....	132
4.3.1	Ovládání a monitorování objektu (OBJ) .....	132
4.3.2	Volba skupiny nastavení (SGS) .....	145
4.3.3	Programovatelný ovládací spínač (PCS) .....	154
4.4	Monitorovací funkce .....	155
4.4.1	Kontrola proudových transformátorů (CTS).....	155
4.4.2	Zapísovač poruch (DR) .....	165
4.4.3	Zapísovač měření.....	179
4.4.4	Monitor celkového zkreslení (THD) .....	183
4.4.5	Zapísovač měřených hodnot .....	189
5	INTEGRACE DO SYSTÉMU.....	194
5.1	Komunikační protokoly.....	194
5.1.1	NTP.....	194
5.1.2	ModbusTCP a ModbusRTU.....	195
5.1.3	ModbusIO .....	196
5.1.4	IEC 103.....	197
5.1.5	Protokol SPA .....	197
6	PŘIPOJENÍ.....	199
6.1	Blokové schéma AQ-F201 .....	199

6.2	Příklad připojení .....	200
7	KONSTRUKCE A INSTALACE.....	201
7.1	Moduly CPU, IO a modul zdroje.....	202
7.1.1	Skenovací cykly digitálních vstupů.....	203
7.2	Modul měření proudu .....	204
7.3	Instalace a rozměry.....	205
8	APLIKACE .....	208
8.1	Příklad zapojení vstupů pro 3 fáze, 3-drátový ARON.....	208
9	TECHNICKÉ ÚDAJE.....	209
9.1	Připojení.....	209
9.1.1	Měření.....	209
9.1.2	Pomocné napětí.....	210
9.1.3	Binární vstupy .....	211
9.1.4	Binární výstupy .....	211
9.1.5	Komunikační porty .....	212
9.2	Ochranné funkce .....	213
9.3	Monitorovací funkce .....	219
9.4	Testy prostředí.....	221
9.4.1	Kompatibilita elektrického prostředí .....	221
9.4.2	Kompatibilita fyzikálního prostředí .....	222
9.4.3	Skříň a balení .....	222
10	INFORMACE PRO OBJEDNÁVKU .....	223
11	REFERENČNÍ INFORMACE.....	225

# 1 ZKRATKY

CB – vypínač

CBFP – automatika selhání vypínače (ASV)

CT – proudový transformátor (PTP)

CPU – centrální procesorová jednotka

EMC – elektromagnetická kompatibilita

HMI – rozhraní člověk-stroj

HW – hardware

IED – inteligentní elektronický přístroj

IO – vstup / výstup

LED – světlo vyzařující dioda

LV – nízké napětí (nn)

MV – vysoké napětí (vn)

NC – rozpínací kontakt

NO – spínací kontakt

RMS – efektivní hodnota

SF – systémová porucha

TMS – nastavení časového násobitele

TRMS – pravá efektivní hodnota

VAC – střídavé napětí

VDC – stejnosměrné napětí

SW – software

uP - mikroprocesor

## 2 VŠEOBECNĚ

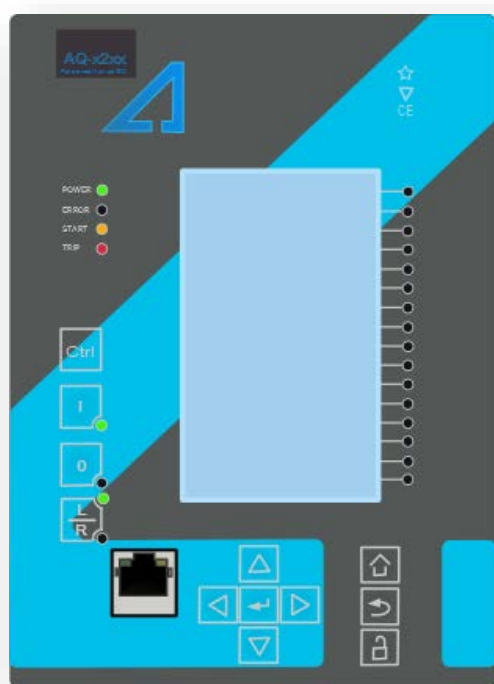
Nadproudové a zemní relé AQ-F201 je členem produktové řady AQ-200. Produktová řada ochran AQ-200 je, co se týká hardwaru a softwaru, koncipována modulárně, a i když je AQ-F201 součástí produktové řady, nepodporuje přizpůsobitelnou modularitu ani v softwaru, ani v hardwaru. Místo toho je nadproudové a zemní relé AQ-F201 poskytováno s pevně daným továrním nastavením IO a funkcionalit. Tato příručka popisuje specifické aplikace nadproudového a zemního relé AQ-F201. Pro ostatní produkty série AQ-200 si prosím přečtete příslušné příručky zařízení.

## 3 UŽIVATELSKÉ ROZHŘANÍ IED

Sekce uživatelského rozhraní série IED série AQ 200 se dělí na sekce uživatelského rozhraní pro hardware a software. Softwarové rozhraní se dělí na konfiguraci místního panelu a programování za použití freewareového softwaru AQtivate 200.

### 3.1 STRUKTURA MÍSTNÍHO PANELU SÉRIE AQ 200

IED série AQ 200 má několik LED, ovládacích tlačítek a místní ethernetový port RJ45 jako výchozí pro konfiguraci na přední straně. Na zadní straně je každá jednotka vybavena standardním sériovým rozhraním RS-485 a volitelným ethernetovým rozhraním RJ-45 jako standard. Seznam viz níže.



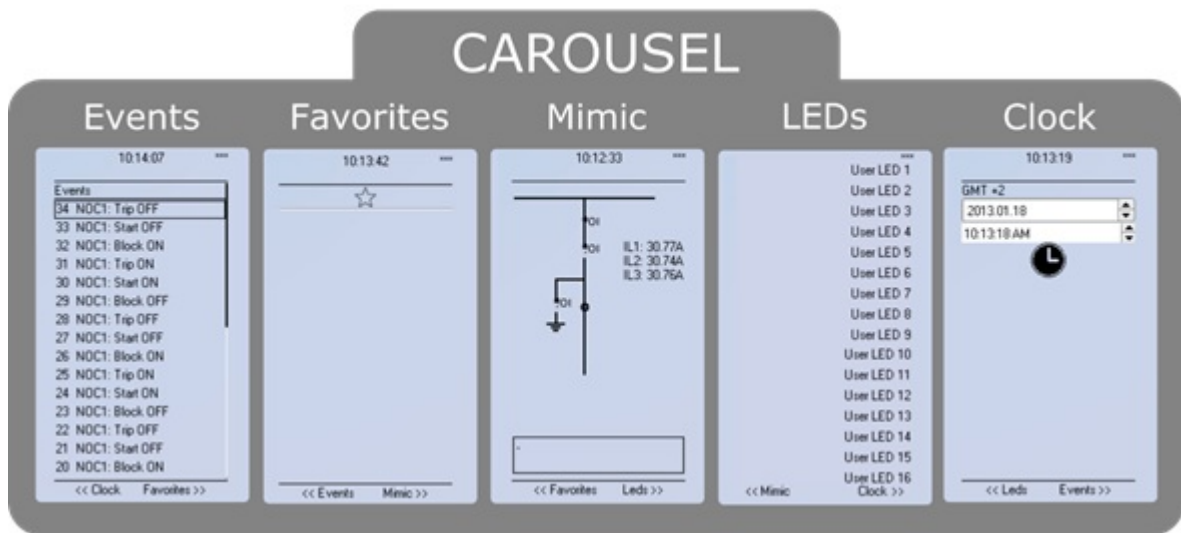
- 4 standardní LED pro volnou konfiguraci: Power (napájení), Error (porucha), Start (náběh) a Trip (vypnutí).
- 16 volně konfigurovatelných LED s programovatelnými texty.
- 3 objektová ovládací tlačítka: S tlačítkem Ctrl vyberte ovládaný objekt, ovládejte stiskem tlačítek 0 a I.
- L/R tlačítko pro ovládání místně/dálkově.
- 7 navigačních tlačítek pro místní programování IED a tlačítko pro aktivaci hesla.
- Ethernetový port RJ-45 pro konfiguraci IED.

Obrázek 3.1-1 Struktura místního panelu IED série AQ-200.

#### 3.1.1 ZÁKLADNÍ KONFIGURACE

Uživatelské rozhraní IED se dělí na 5 rychlých obrazovek. Obrazovky jsou Events (události) Favorites (oblíbené), Mimic (schéma), LED a Clock (hodiny). Výchozím rychlým displejem je zobrazení schématu a tyto nabídky je možno procházet stiskem tlačítek vlevo a vpravo. Vezměte prosím na vědomí, že dostupné pohledy karuselu s rychlým zobrazením se mohou lišit, pokud uživatel změnil nastavení pomocí nástrojů pro

nastavení AQtivate. Tlačítko Home přepíná uživatele mezi rychlým karuselem displeje a hlavními konfiguračními menu. Hlavními konfiguračními menu jsou General (všeobecně), Protection (ochrana), Control (ovládání), Communication (komunikace), Measurements (měření) a Monitoring (monitorování). Dostupná menu se liší dle typu IED. Hlavní menu můžete vybírat pomocí čtyř kláves se šípkami a stiskem enter.



**Home** - Přepínání mezi MENU a CAROUSEL

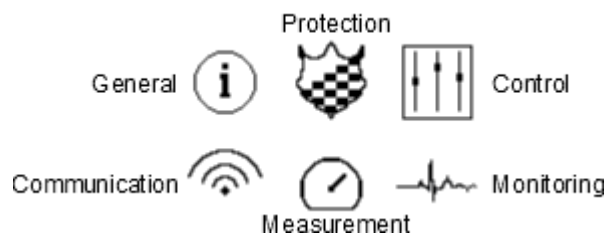


Obrázek 3.1.1-2 Základní navigace IED série AQ-200.

- Klávesa Cancel vás vrátí o krok zpět nebo se podržením tlačítka na 3 sekundy vrátíte zpět ke všeobecnému menu . Klávesa Cancel se také používá pro reset alarmových LED.
- Tlačítkem zámečku uživatel přejde do menu hesel, kde je možné zadat různé uživatelské úrovně (uživatel, obsluha, operátor, konfigurátor a superuživatel).


### 3.1.2 NAVIGACE V HLAVNÍM KONFIGURAČNÍM MENU

Veškeré nastavení IED série AQ-200 bylo rozděleno do hlavních konfiguračních menu. Hlavní konfigurační menu jsou prezentována níže. Dostupná menu se liší dle typu IED.

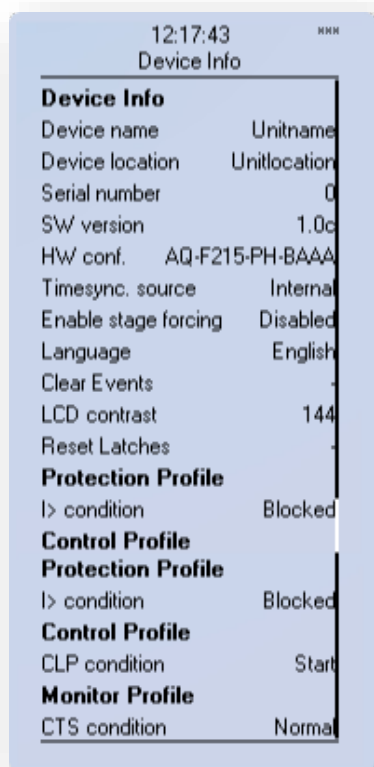


Obrázek 3.1.2-3 Hlavní konfigurační menu IED série AQ-200.

### 3.1.2.1 VŠEOBECNÉ MENU (GENERAL)

Všeobecné menu “” obsahuje podmenu Info a komentáře k funkci.

#### INFO O PŘÍSTROJI




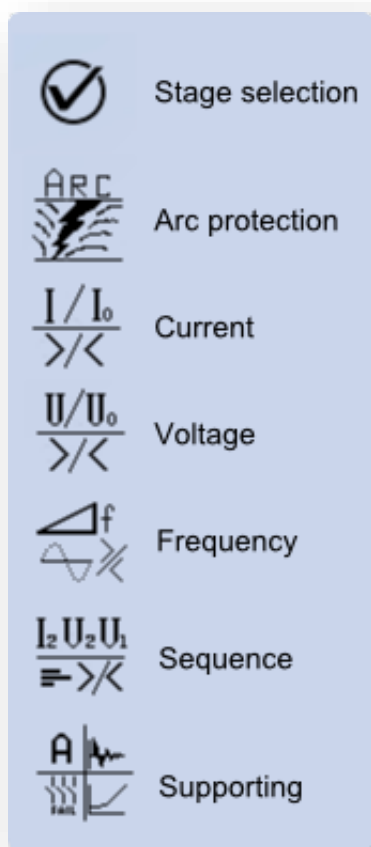
- Název a umístění přístroje.
- Sériové číslo softwarové verze IED.
- Konfigurace hardwaru (objednací kód).
- Zdroj časové synchronizace, vnitřní nebo vnější (vnitřní jako výchozí).
- Aktivace vynucení stupně (zakázáno / povoleno). Pokud je vynucení zakázáno, obnoví se po použití každý vynucený výstup. Nastavení se provádí individuálně v infomenu každého stupně.
- Volba jazyka, zde jsou všechny dostupné jazyky (angličtina jako výchozí).
- Vymazání událostí přístroje.
- Úroveň a nastavení kontrastu LCD 0...255 (120 jako výchozí).
- Reset signálů s přídrží
- Profily ochrana/ovládání/monitorování:  
Zobrazuje stav povolených funkcí.

Obrázek 3.1.2.1-4 Informační podmenu IED série AQ-200.



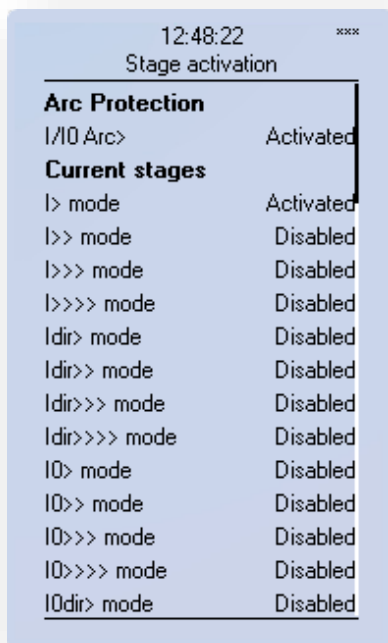
### 3.1.2.2 OCHRANNÉ MENU (PROTECTION)

Ochranné menu  obsahuje podmenu pro aktivaci stupňů a podmenu pro různé ochranné funkce jako nadproud, zemní ochrana, sled fází a symetrie a podpora. Platné ochranné funkce závisí na typu IED.



Obrázek 3.1.2.2-5 Pohled na ochranné menu IED série AQ-200. Ochranné stupně se liší dle typu IED.

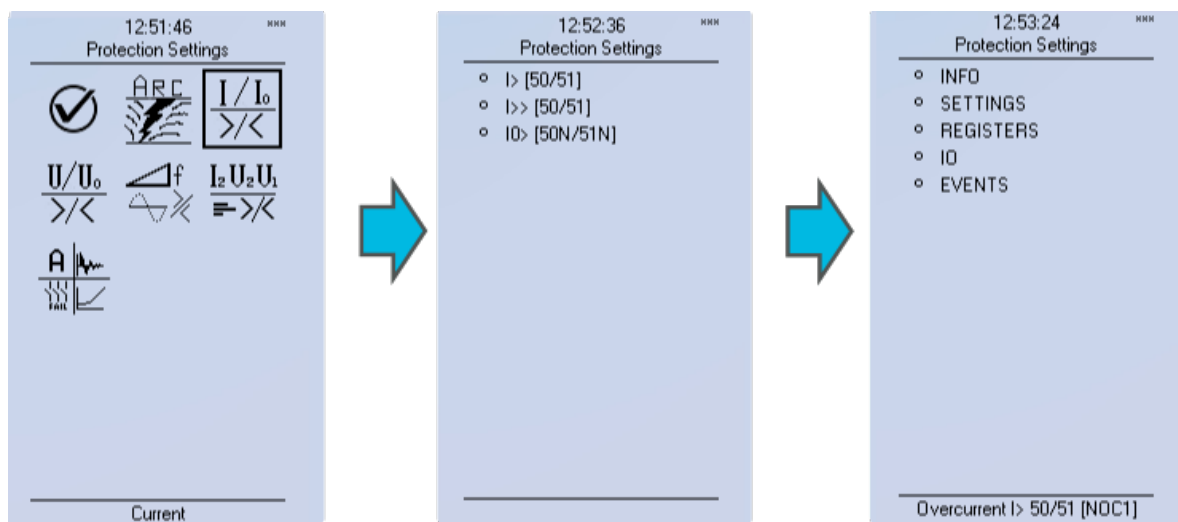
## AKTIVACE STUPNĚ



- **Aktivace** různých ochranných stupňů se provádí v podmenu **Stage activation**. Každý ochranný stupeň a podpůrná funkce jsou standardně zakázány.
- Aktivovaná menu se objeví pod podmenu, specifického dle stupně, např. I> se objeví pod nadproudovým modulem, U< se objeví pod napěťovým modulem atd.

Obrázek 3.1.2.2-6 Aktivace podmenu IED série AQ-200.

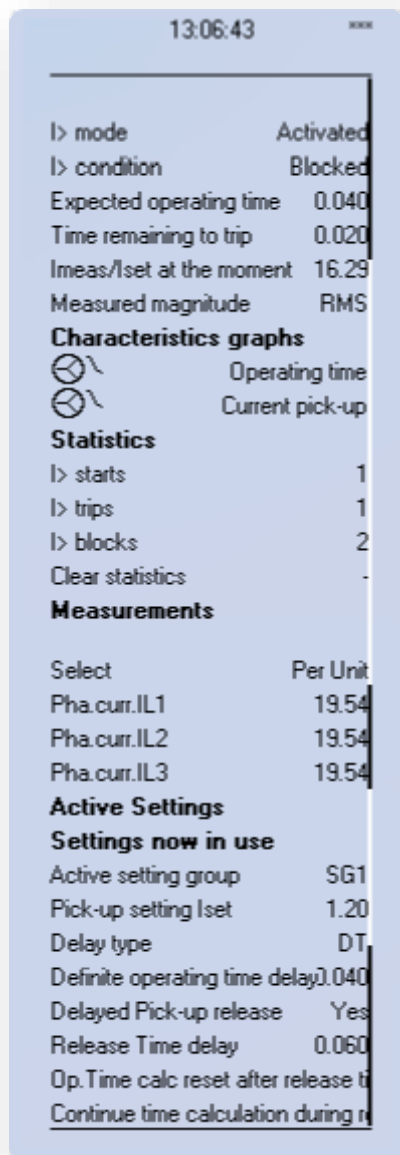
## PŘÍKLAD OCHRANNÉHO STUPNĚ



Obrázek 3.1.2.2-7 Navigace a modifikace stupňů IED série AQ-200.

Každý ochranný stupeň a podpůrná funkce mají pět stupňů menu **Info**, **Settings** (nastavení), **Registers**, **IO** (vstupy/výstupy) a **Events** (události).

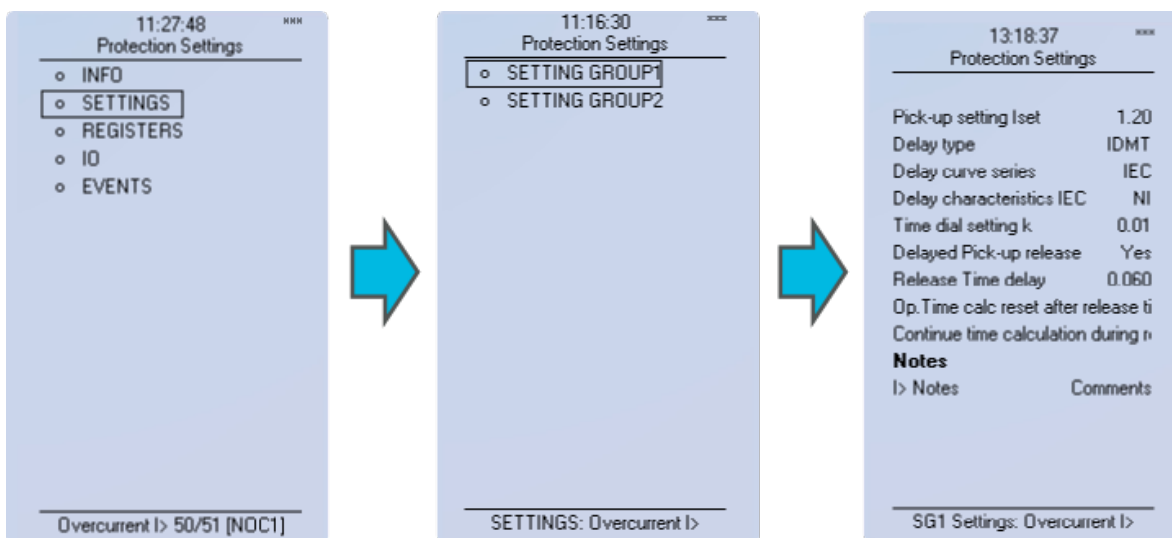
## Menu INFO



- Funkce se aktivuje a zakazuje v menu **Stage activation**. Funkci lze zakázat rovněž v menu Info.
- **Function condition** (podmínka funkce) indikuje, zda je funkce ve stavu Normal, Start nebo Trip (vypnutí)
- **Measured amplitude** (měřená amplituda) může být vrchol-vrchol, pravá TRMS nebo RMS. Jako výchozí je nastavená RMS. Dostupné naměřené amplitudy se liší.
- V **Characteristic graphs** (graf charakteristiky) můžete otevřít grafy, vztahující se k ochranné funkci.
- Informační pohled má kalkulátor pro funkci startu, vypnutí a blokování. Je možné kalkulátory vymazat volbou Clear statistics (vymazat statistiky) a Clear (vymazat).
- **Measurements** (měření) zobrazuje měření, relevantní pro funkci.
- **Active setting group** (aktivní skupina nastavení) a její nastavení jsou viditelné v menu Info. Další skupiny nastavení se mohou nastavit v menu **SETTINGS** (nastavení)

Obrázek 3.1.2.2-8 Menu Info ukazuje všechny detaily uvedené níže pod určitými stupni ochranných stupňů nebo funkcí.

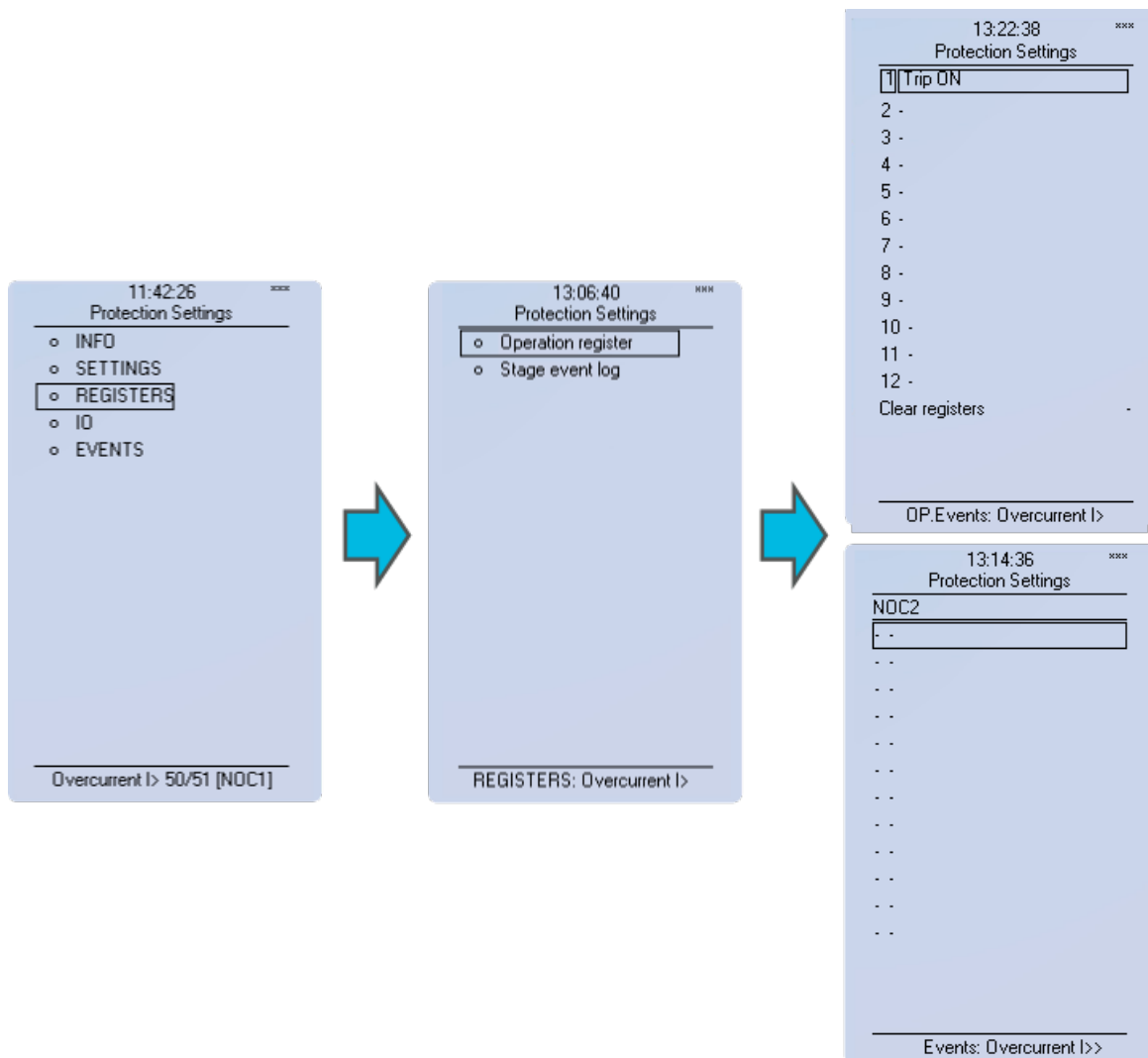
## Menu SETTINGS (nastavení)



Obrázek 3.1.2.2-9 Všechna nastavení konkrétních skupin se provádějí jednotlivě v menu Settings.

Nastavení stupňů se liší dle různých ochranných funkcí. S továrním nastavením je aktivována pouze jedna z osmi skupin. Pro uvolnění více skupin přejděte do menu Control (ovládání) a vyberte Setting Groups (skupiny nastavení).

## Menu REGISTERS

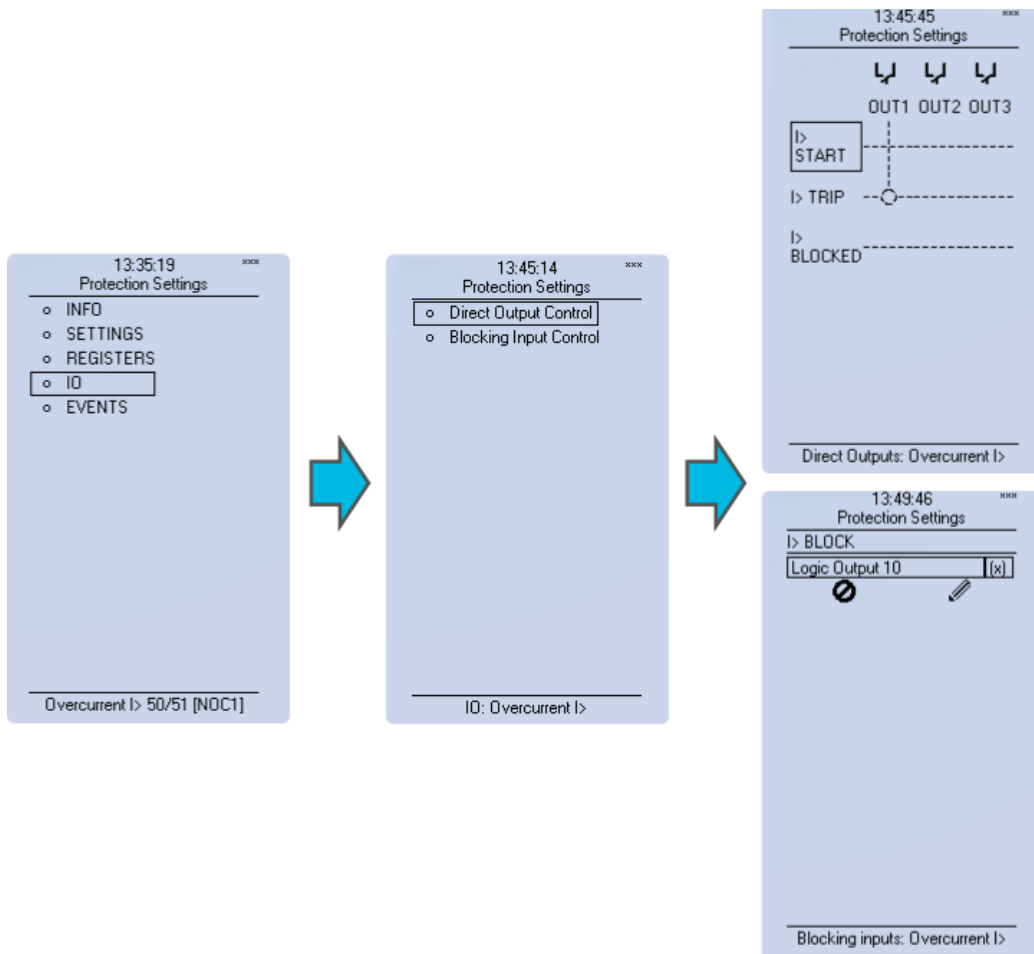


Obrázek 3.1.2.2-10 Informace stupně IED série AQ-200 se dělí do dvou sekcí.

Specifické poruchové údaje IED se ukládají do provozního protokolu v registru. Každý z těchto 12 protokolů obsahuje proud před poruchou, poruchový proud, časové razítko a aktivní skupinu v okamžiku vypnutí. Provozní protokol se může vymazat volbou Clear registers → Clear.

Události generované určitým stupněm se mohou kontrolovat v registru Stage event. Všeobecné události nemohou být vymazány.

## Matice IO

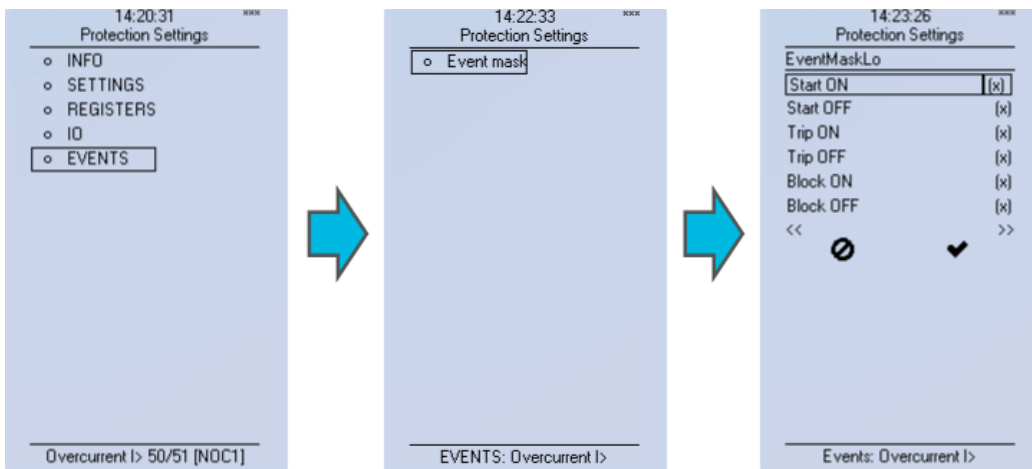


Obrázek 3.1.2.2-11 Informace stupně IED série AQ-200 se dělí do dvou sekcí.

Signály **start** a **vypnutí** ochranných stupňů se propojují k fyzickým výstupům v menu Direct Output Control. Je možné je propojovat na výstupní relé nebo na LED, které je možno konfigurovat pro start, vypnutí nebo uživatelsky. V případě vnitřního blokování stupně (DI nebo jiný signál) je možné na výstupy konfigurovat indikaci blokování stupně. Propojení na výstup může být buď s přídrží (latched |x|) nebo bez přídrže (non-latched x).

**Stage blocking** (blokování stupně) se provádí v menu Blocking Input Control. Blokování se může provádět digitálními vstupy, logickými vstupy nebo výstupy, informacemi stupně o startu, vypnutí nebo blokování nebo stavovou informací uživatelského objektu.

### Maska událostí (EVENT-mask)




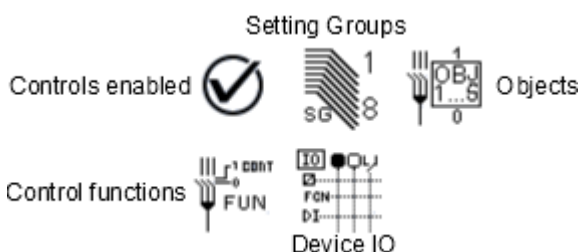
Obrázek 3.1.2.2-12 Událostí související s ochranným stupněm se mohou individuálně skrývat nebo zobrazovat v Events → Event mask.

Události jsou ve výchozím stavu skryté. Je možné požadované události zobrazovat za-  
trhnutím |x|. V seznamu událostí se objevují pouze označené události. Události nemo-  
hou být vymazány.

### 3.1.2.3 MENU CONTROL (OVLÁDÁNÍ)

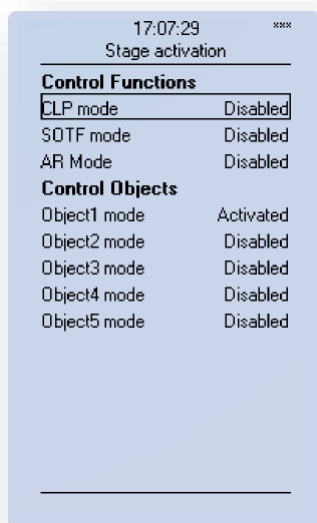


Menu Control “” obsahuje podmenu Controls Enabled a podmenu pro různé ovlá-  
dací funkce jako Setting Groups (skupiny nastavení), Objects (objekty), Control Functi-  
ons (ovládací funkce) a Device IO (vstupy/výstupy přístroje). Platné ovládací funkce se  
liší dle typu IED.



Obrázek 3.1.2.3-13 Pohled na menu Control IED série AQ-200. Funkce se liší dle typu IED.

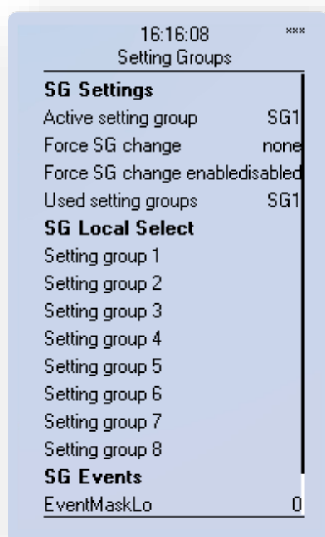
## POVOLENÍ OVLÁDÁNÍ



- **Activation** (aktivace) různých ovládacích funkcí se provádí v podmenu Controls Enabled. Každá ovládací funkce je standardně zakázána. Aktivní funkce se objeví v podmenu Control Functions.
- **Activated objects** (aktivované objekty) se objeví v podmenu Objects. Každý objekt je standardně zakázán.

Obrázek 3.1.2.3-14 Podmenu Controls Enabled IED série AQ-200.

## SKUPINY NASTAVENÍ

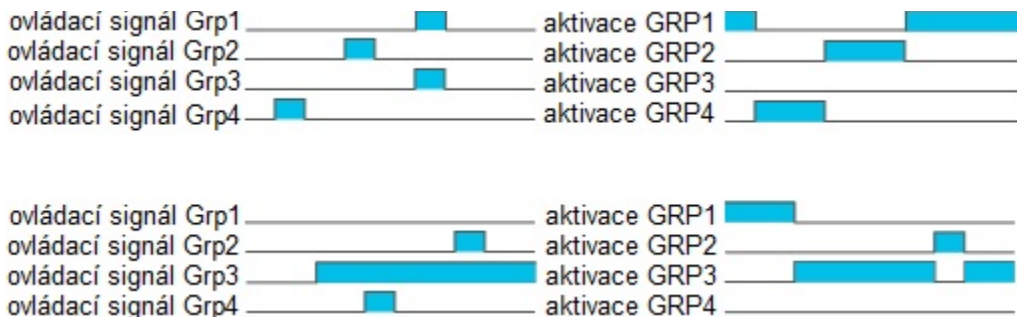


- **Active setting group** (aktivní skupina nastavení) zobrazuje právě aktivní skupinu nastavení 1…8.
- Je možné aktivovat požadovanou skupinu nastavení nastavením **force SG**. Pro změnu Force SG musí být toto povoleno.
- V menu **Used setting groups** (použité skupiny nastavení) je možné aktivovat skupiny nastavení mezi 1 a 1…8 (jako výchozí je aktivována jen 1 skupina).
- Zvolte místní ovládání pro různé skupiny nastavení z **SG Local Select**. Mohou se použít digitální vstupy, logické vstupy nebo výstupy, start, vypnutí nebo blokování stupně, stavové informace RTD a objektů.
- Události zobrazované pro skupiny nastavení (zobrazení je standardně vypnuté). Jen zobrazované události se objeví v seznamu událostí. Události nemohou být vymazány.

Obrázek 3.1.2.3-15 Menu Setting Groups zobrazuje všechny informace vztahující se ke změně skupin.

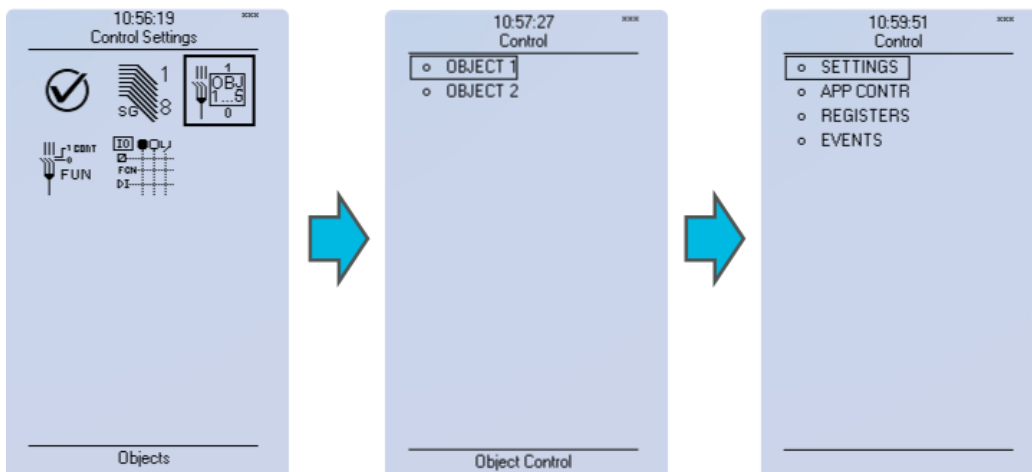
Skupina nastavení 1 má nejvyšší a skupina 8 nejnižší prioritu. Skupiny nastavení nemohou být ovládány trvalými signály nebo pulzy.





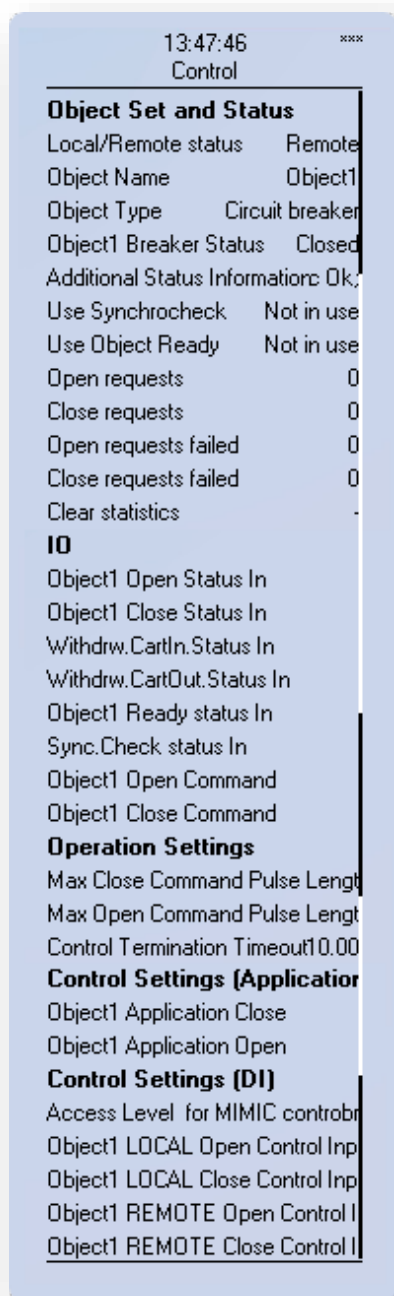
Obrázek 3.1.2.3-16 Změna skupiny jen pulzním ovládním nebo pulzy nebo statickým signálem.

## OBJEKTY



Obrázek 3.1.2.3-17 Ovládání objektu IED série AQ-200.

Každý aktivovaný objekt je viditelný v menu **Objects**. Jako výchozí jsou všechny objekty zakázány. Každý aktivní objekt má čtyři menu pro nastavení: settings (nastavení), application control (ovládání aplikace), registers (registry) a events (události).

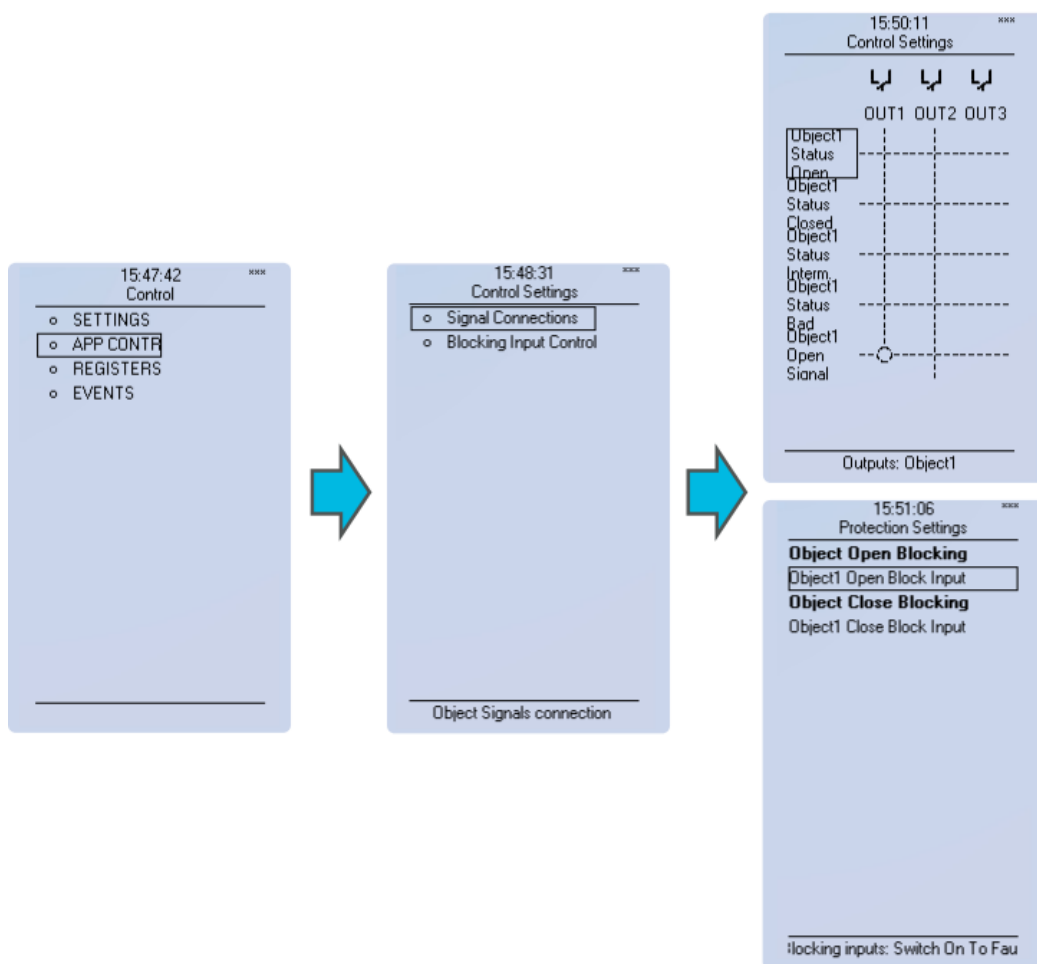


- Ovládání může být nastaveno na místní (local, výchozí) nebo dálkové (remote). Pokud je povoleno místní ovládání, není možné ovládání objektů po sběrnici a opačně.
- Typ **name of the object** (název objektu). Výchozí objekty jsou pojmenovány jako Object1...5.
- Volba **type of the object** (typ objektu) mezi uzemňovačem, motorem ovládaným odpojovačem, vypínačem a výsuvným vypínačem (vypínač jako výchozí).
- **Object status** (stav objektu) může být mezi Bad (porucha), Closed (zapnuto), Open (vypnuto) a Intermediate (mezipoloha). Mezipoloha je fáze mezi vypnuto a zapnuto, pokud jsou oba stavové vstupy zároveň nula (0). Pokud jsou oba stavové vstupy objektu jedna (1), stav objektu je Bad (porucha).
- **Object withdraw status** (stav objektu výsuvný vypínač) může být Bad (porucha), Cart In (zasunuto), Cart Out (vysunuto) nebo Intermediate (mezipoloha). Mezipoloha je fáze mezi vypnuto a zapnuto, pokud jsou oba stavové vstupy zároveň nula (0). Pokud jsou oba stavové vstupy objektu jedna (1), stav vysunutí je Bad (porucha).
- **Additional status information** (přídavná stavová informace) poskytuje zpětnou vazbu od objektu, zda je vypnutí a zapnutí povoleno nebo zakázáno, zda je objekt připraven nebo zda je stav synchronizace OK.
- **Activate Use Synchrocheck** (aktivace uživatelského synchrochecku) nebo Use Object Ready (uživatelský objekt je připraven). Zapnutí objektu je zakázáno, pokud strany nejsou synchronní nebo objekt není připraven k zapnutí.

Obrázek 3.1.2.3-18 Menu Info ukazuje všechny detaily týkající se ochranných stupňů nebo funkcí uvedených níže.

- Menu **Settings** také obsahuje statistiky požadavků na vypnutí a zapnutí. Statistiky mohou být vymazány volbou Clear statistics → Clear.
- Objekt má zapínací a vypínací vstupy a výsuvný objekt má vstupy zasunutí a vysunutí. Objekt připravenosti a extérního synchrochecku mají rovněž stavové vstupy. Pro indikaci stavu se mohou použít digitální vstupy, logické vstupy nebo výstupy, spuštění, vypnutí nebo blokování stupňů, RTD a stavové informace objektů.
- Zapínací a vypínací signály objektu jsou propojeny na fyzická výstupní relé.

- Samostatné časové limity pro objekty se nastavují v menu Settings. Časové limity pro čekání na synchronizaci nebo připravenost objektu se nastavují v rozmezí 0.02...500.00 s (výchozí 200 ms, krok 20ms). Pokud čas vyprší, kontrola objektu se ukončí. Stejná nastavení času platí pro maximální zapínací a vypínací povelový pulz. Časový limit pro ukončení ovládání je standardně nastaven na 10 s. Po uplynutí nastaveného zpoždění, pokud objekt nereaguje odpovídajícím způsobem, je děj ukončen a je generována zpráva.
- Úroveň přístupu pro ovládání schématu (MIMIC) se vybírá mezi User (uživatel), Operator (obsluha), Configurator a Super user (superuživatel). Pro ovládání schématu musí být splněny podmínky úrovně přístupu (heslo). Výchozí úroveň přístupu je nastavena na Configurator.
- Pro objekt se mohou použít místně a dálkově ovládané digitální vstupy. Dálkově ovládané přes sběrnici se konfigurojí na úrovni protokolu.

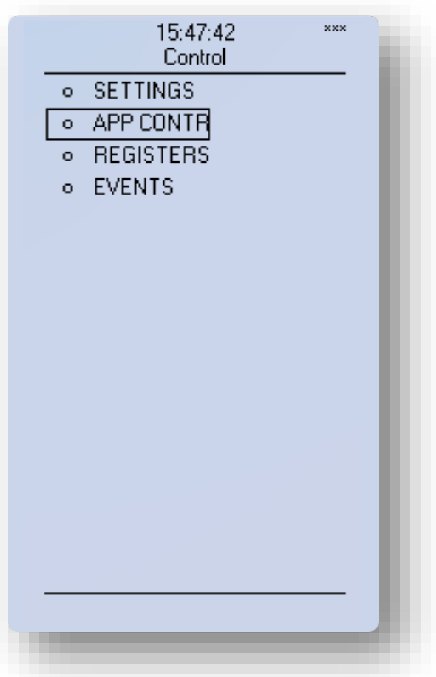


Obrázek 3.1.2.3-19 Nastavení výstupního a blokovacího signálu objektu.

Stavy objektu mohou být připojeny přímo na fyzické výstupy v menu Signal Connections (propojení signálů), které se jako podmenu nachází v menu APP CONTR. Je možné je propojit na výstupní relé nebo LED, které je možno konfigurovat pro start, vypnutí nebo

uživatelsky. Propojení na výstup může být buď s přídrží (latched |x|) nebo bez přídrží (non-latched x).

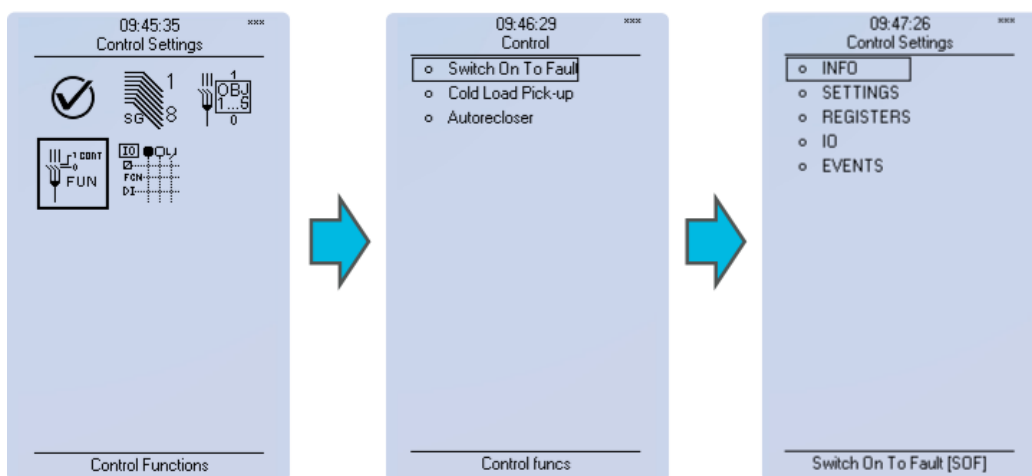
Blokování objektu se provádí v menu Blocking Input Control. Blokování se může provádět pomocí digitálních vstupů, logických vstupů nebo výstupů, startem, vypnutím nebo blokováním stupně, nebo použitím informace stavu objektu.



- Více informací o registrech a událostech naleznete v kapitole 3.1.2.2.

Obrázek 3.1.2.3-20 Registry a události objektu.

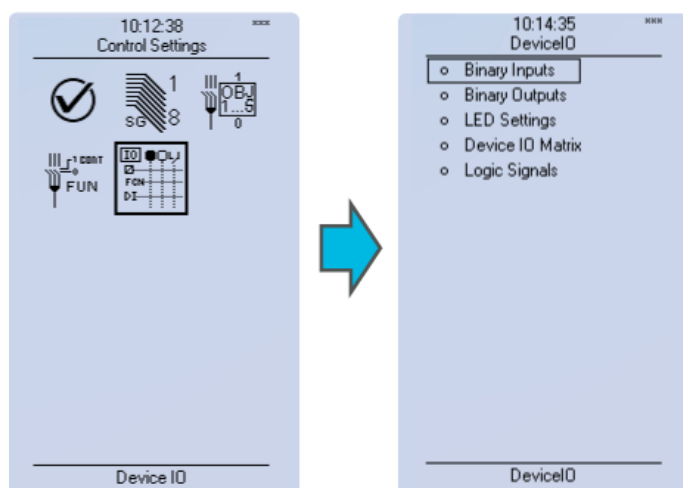
## OVLÁDACÍ FUNKCE



Obrázek 3.1.2.3-21 Navigace a modifikace stupně IED série AQ-200.

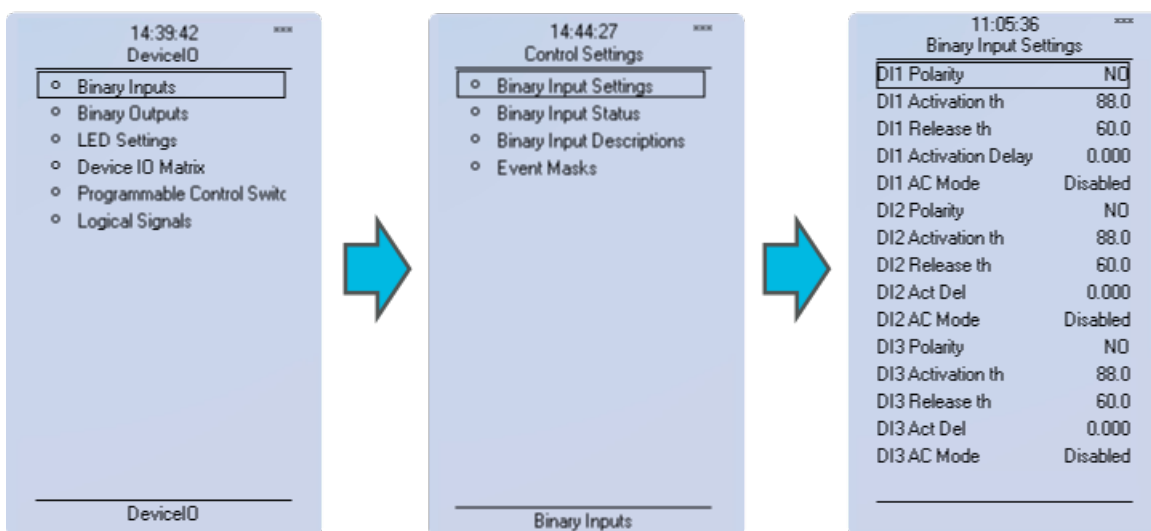
Každá povolená ovládací funkce je uvedena níže v menu Control Functions. Každá funkce obsahuje shodná podmenu jako ochranné stupně včetně Info, Settings (nastavení), Registers (registry), IO a Events (události). Další informace týkající se těchto podmenu naleznete v kapitole 3.1.2.2.

### VSTUPY A VÝSTUPY PŘÍSTROJE (IO)



- Menu přístroje IO obsahuje podmenu pro binární vstupy, binární výstupy, LED, logické signály a pro všeobecnou matici IO přístroje.
- Binární vstupy, logické výstupy, stavové signály ochranných stupňů (start, vypnutí & blokování atd.) a stavové signály objektu mohou být propojeny na výstupní relé nebo na LED, uživatelsky konfigurovatelná pro start nebo vypnutí, v matici IO přístroje.

Obrázek 3.1.2.3-22 Menu IO přístroje ID série AQ-200.

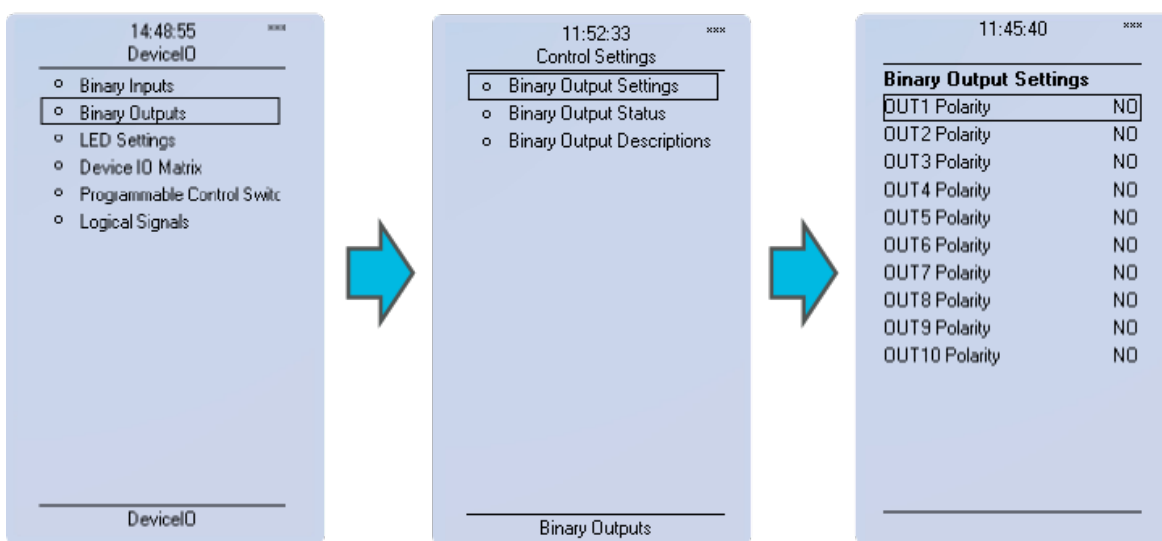


Obrázek 3.1.2.3-23 menu binárních vstupů IED série AQ-200.

Všechna nastavení týkající se binárních vstupů se nalézají v menu Binary Inputs. Menu Binary inputs Settings obsahuje volbu polarity vstupu (spínací nebo rozpínací), mezní napětí aktivace ( $16 \dots 200 V_{AC/DC}$ , krok 0.1V) a uvolnění ( $10 \dots 200 V_{AC/DC}$ , krok 0.1V) pro každý použitelný vstup a zpoždění aktivace ( $0 \dots 1800$  s, krok 1ms). Stav binárních

vstupů se mohou kontrolovat v odpovídajícím menu. Pro více informací vztahujících se k zamaskování událostí viz kapitola 3.1.2.2.

Mezní hodnota aktivace a uvolnění digitálních vstupů se řídí naměřenou vrcholovou hodnotou. Čas aktivace vstupu je mezi 5-10 milisekundami. Zpoždění aktivace je konfigurovatelné. Čas uvolnění pro DC je mezi 5-10 milisekundami. Čas uvolnění pro AC je menší než 25 milisekund.

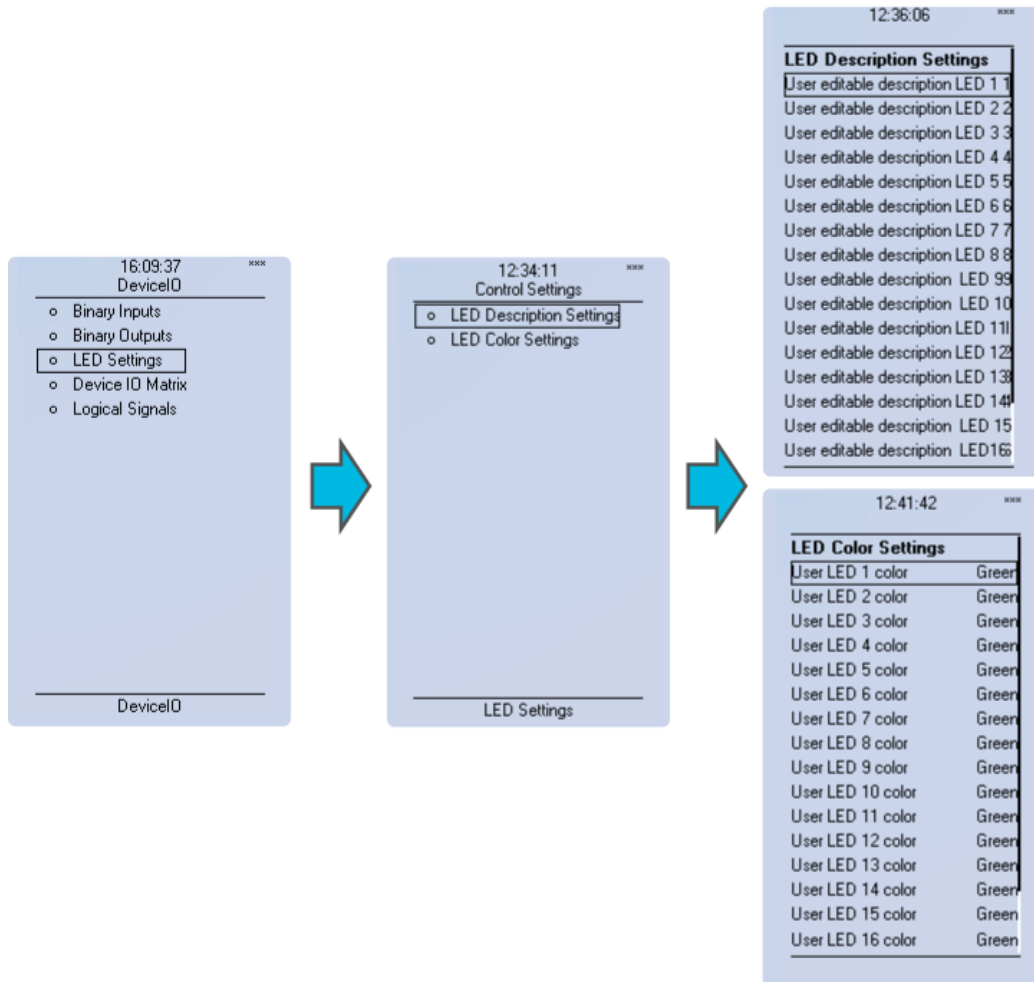


Obrázek 3.1.2.3-24 Menu binárních výstupů IED série AQ-200.

Polarita binárních výstupů se konfiguruje mezi spínacím (NO) a rozpínacím (NC) v menu Binary Outputs. Výchozí polarita je spínací. Provozní zpoždění výstupního kontaktu je okolo 5 milisekund.

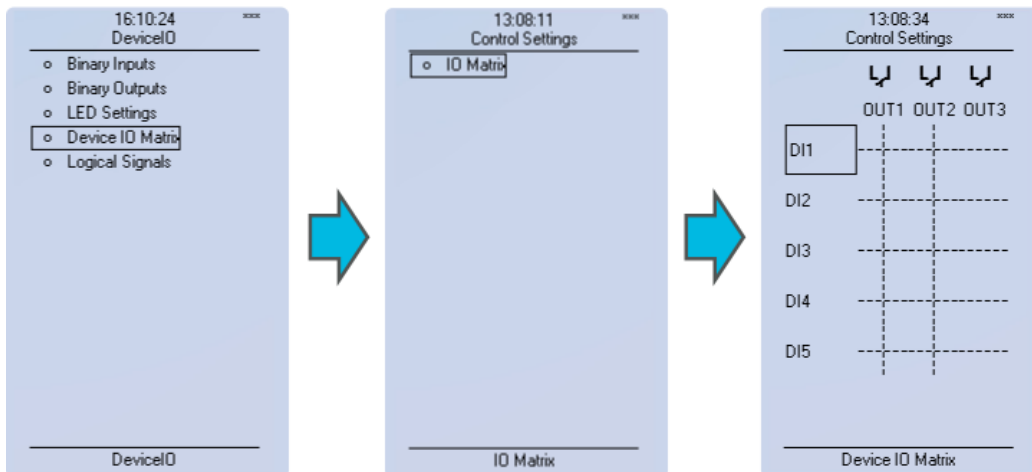
Text popisu binárního výstupu se konfiguruje v menu Binary Output. Změna názvu má vliv na matici a seznamy volby vstupů a výstupů. Názvy se musí konfigurovat online nebo aktualizovat do IED pomocí souboru nastavení.

**POZNÁMKA!** Signál rozpínacího kontaktu přechází do výchozí pozice (spínací) v případě ztráty pomocného napětí relé nebo během úplného resetu systému. Výstupní rozpínací signál se během resetu komunikace nebo ochrany nerozepne.



Obrázek 3.1.2.3-25 Nastavení výstupních a blokovacích signálů objektu.

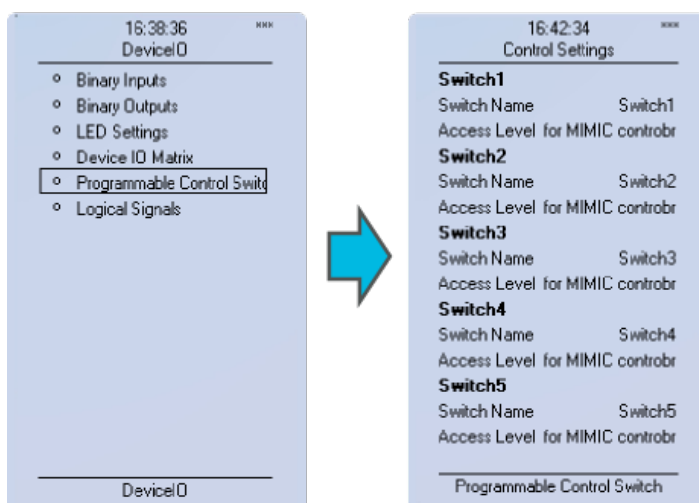
Menu LED Settings (nastavení LED) má dvě podmenu: LED Description Settings (nastavení popisu LED) a LED Color Settings (nastavení barev LED). V menu LED Description Settings se může modifikovat text štítku LED. Tento štítek je viditelný na rychlých displejích LED a v maticích. Barva LED se může měnit mezi zelenou a žlutou v menu LED Color Settings. Jako výchozí je nastavená zelená barva.



Obrázek 3.1.2.3-26 Menu binárních výstupů IED série AQ-200.

Binární vstupy, logické výstupy, stavové signály ochranných stupňů (start, vypnutí & blokování atd.) a stavové signály objektu mohou být propojeny na výstupní relé nebo na LED, uživatelsky konfigurovatelná pro start nebo vypnutí, v matici Device IO matrix → IO Matrix. Propojení může být buď s přídrží (latched |x|) nebo bez přídrže (non-latched x). Výstup bez přídrže je deaktivován ihned po zániku řídicího signálu. Signál s přídrží zůstává aktivní do deaktivace řídicího signálu a vymazání funkce s přídrží.

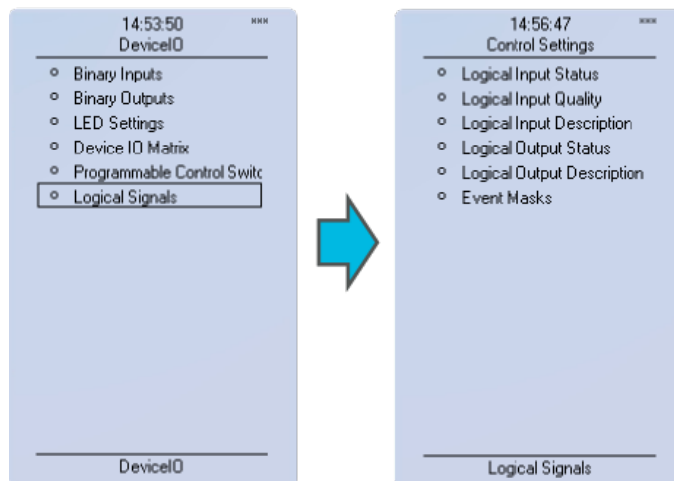
Vymazání signálu s přídrží se provádí na displeji schématu stiskem klávesy zpět“



- Programovatelné (PCS) jsou spínače, které se mohou použít pro ovládací signály v náhledu na schéma. tyto signály se mohou použít v různých situacích (řídicí logický program, blokování funkcí atd.)
- Každému spínači můžete dát název a nastavit úroveň přístupu pro určení, kdo může spínače ovládat.

Obrázek 3.1.2.3-27 Programovatelné ovládací spínače série AQ-200.





Obrázek 3.1.2.3-28 Logické signály IED série AQ-200.


- 32 stavových bitů logických vstupních signálů. Stav je buď 0 nebo 1.
- 32 bitů kvality logických vstupních signálů (GOOSE). 1 označuje špatnou/neplatnou kvalitu.
- 32 stavových bitů logických výstupních signálů. Stav je buď 0 nebo 1.

Logické signály se používají hlavně pro účely ovládaní přes IEC-61850 a GOOSE nebo jiné protokoly s podobným účelem. Bit kvality logických vstupů kontroluje stav logického vstupu. Logické výstupy se mohou používat pro vytváření programovatelné logiky. Aktivace logické brány nevytvoří událost, ale pokud je logický výstup připojen k logické bráně, je možné vytvořit událost aktivací brány. Logické vstupy a výstupy mají události o zapnutí a vypnutí, které mohou být maskovány (vypnuto jako výchozí). Pro více informací vztahujících se k maskování viz kapitola 3.1.2.2.

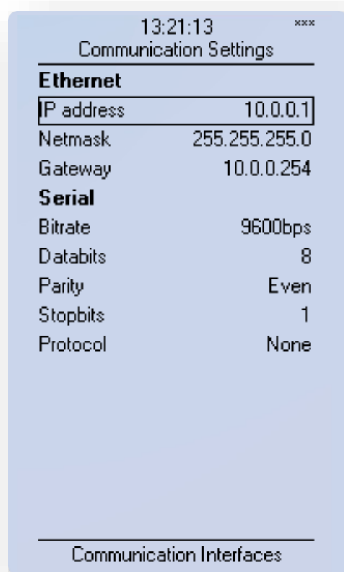
Poznámka! Kapitola o integraci do systému dává více podrobností o použití logických signálů obecně.

### 3.1.2.4 MENU COMMUNICATION



Menu Communication  obsahuje podmenu **Connections** (spojení) a **Protocols** (protokoly). IED série AQ-200s se může konfigurovat přes zadní ethernet pomocí konfiguračního softwaru Aqivate 200. **IP address** IED se může kontrolovat z menu Connections. IED série AQ-200s podporuje následující komunikační protokoly: SNMP, IEC61850, ModbusTCP, ModbusRTU, IEC103 a ModbusIO jako standard. Je také možné mít další protokoly se speciálními moduly se zvláštním komunikačním rozhraním.

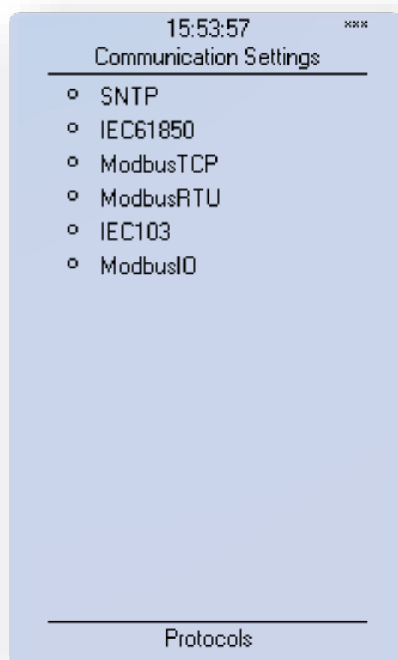
## Menu CONNECTIONS



- **IP address** IED je nastavitelná uživatelsky. Výchozí adresa se liší přístroj od přístroje.
- **Network subnet mask** se zadává zde.
- **Gateway** se konfiguruje jen pro komunikaci s IED v separátní síti.
- **Bitrate** sériového komunikačního rozhraní RS-485 je standardně 9600 bps, ale může se změnit na 19200 nebo 38400 bps v případě, že vnější přístroj podporuje větší rychlost.
- **Databits**, parita a stopbity se mohou nastavit dle připojeného vnějšího přístroje .
- Standardně nemá IED aktivovaný žádný sériový **protocol** (None) ale pro komunikaci se může použít IEC103, ModbusIO a Modbus RTU.

Obrázek 3.1.2.4-29 Podmenu Connections IED série AQ-200.

Poznámka! Pokud se s IED komunikuje přes přední ethernetový port, IP adresa je vždy 192.168.66.9.




- Protokol **SNTP** se používá pro synchronizaci času přes ethernet. Může se použít současně s protokoly ModbusTCP a IEC61850.
- **ModbusTCP** se může použít současně s jiným protokolem na bázi ethernetu jako SNTP a IEC61850.
- Konfigurační menu **ModbusRTU / IEC103 / ModbusIO**. ModbusRTU stejně jako jiné sériové protokoly se mohou použít pouze jednou nad jedním fyzikálním sériovým komunikačním rozhraním.

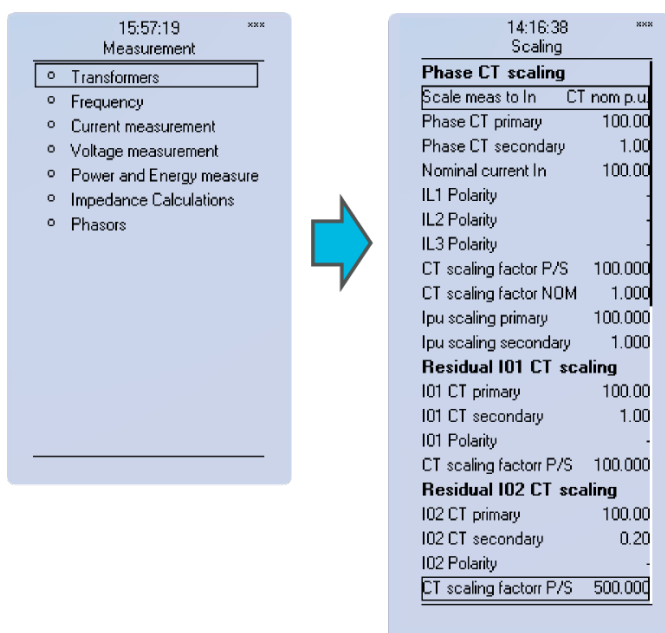
Obrázek 3.1.2.4-30 Podmenu Protocols IED série AQ-200.

Pro více detailnějších informací o možnostech komunikace viz kapitola Integrace do systému.

### 3.1.2.5 MENU MEASUREMENT (MĚŘENÍ)

Menu Measurement  obsahuje podmenu pro transformátory, frekvenci, měření proudu, měření napětí a fázory s ohledem na typ IED. Převod proudových a napěťových transformátorů se definuje v podmenu Transformers. Jmenovitá frekvence systému se specifikuje v podmenu Frequency. Další podmenu v menu Measurement jsou hlavně pro monitorovací účely.

#### TRANSFORMÁTORY

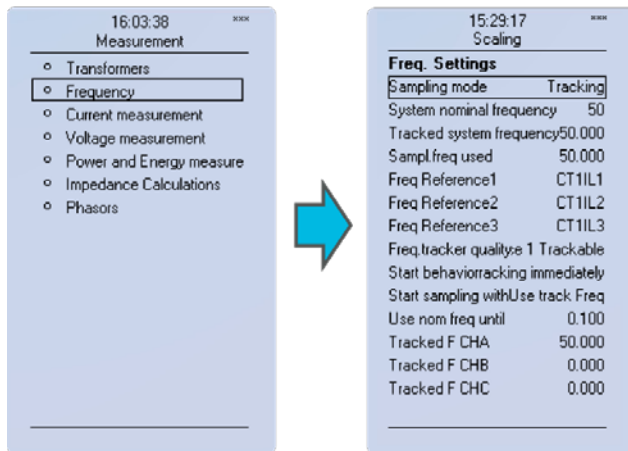


- **Phase CT scaling.** Měřítka PTP I01 CT a I02 CT určuje převod použitých transformátorů.
- Dle typu IED je možné mít v menu Transformers měřítka napěťových transformátorů a další podobné.
- Některé IED jako S214 obecně nemusí mít proudové nebo napěťové transformátory.

Obrázek 3.1.2.5-31 Převod proudových a napěťových transformátorů IED série AQ-200 se nastavuje v podmenu Transformers.

Vedle převodového poměru se v menu Transformers nastavují také jmenovité hodnoty. Někdy se stává, že je nutné změnit polaritu zapojení z důvodu chyby nebo jiného podobného důvodu. V IED série AQ-200s je možné individuálně invertovat polaritu každého fázového proudu. Menu Transformers tedy zobrazuje více informací jako měřítka proudových transformátorů a hodnoty v poměrných jednotkách.

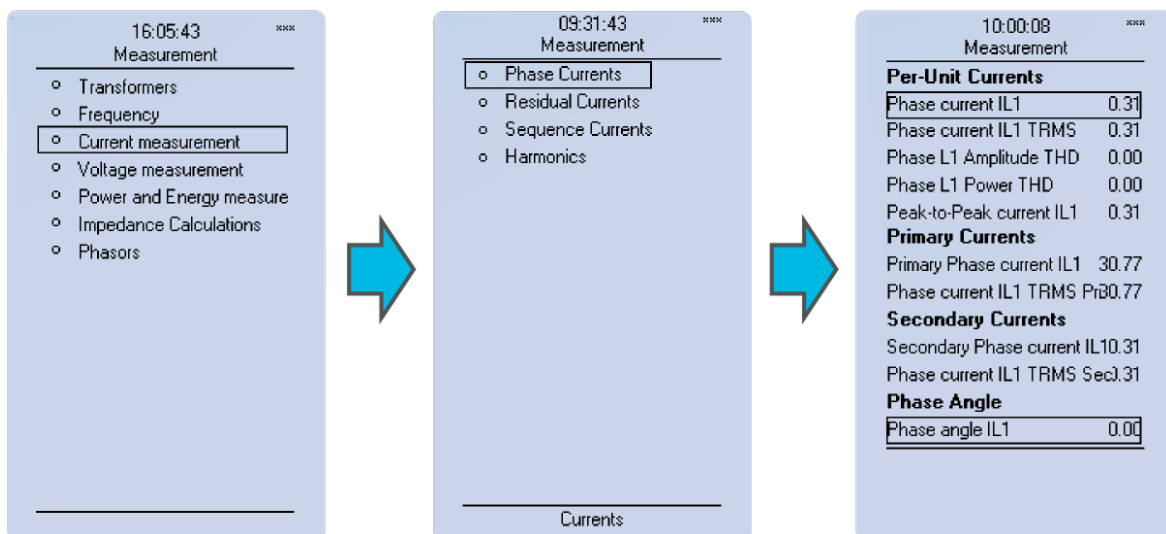
## FREKVENCE



- Sampling mode (režim vzorkování) je standardně nastaven pevně a **System nominal frequency** (jmenovitá frekvence systému) by se měla nastavit na požadovanou úroveň. V případě, že režim vzorkování je nastaven jako sledovací, IED bude používat hodnotu měřené frekvence jako jmenovitou frekvenci systému.
- Frekvence má tři referenční měřící body. Pořadí referenčních bodů se může změnit.

Obrázek 3.1.2.5-32 Menu nastavení frekvence IED série AQ-200.

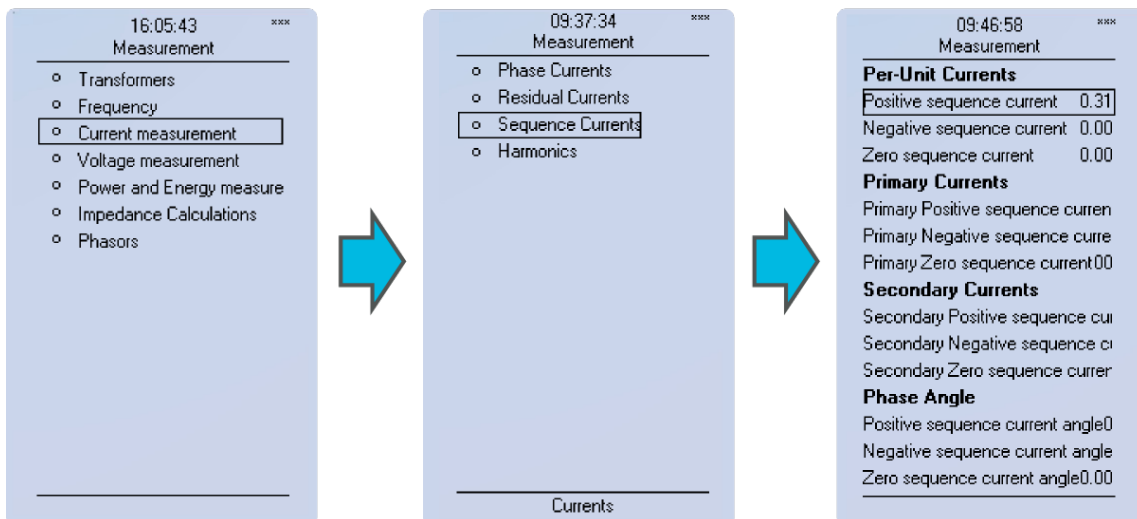
## MĚŘENÍ PROUDU A NAPĚTÍ



Obrázek 3.1.2.5-33 Menu Measurement IED série AQ-200.

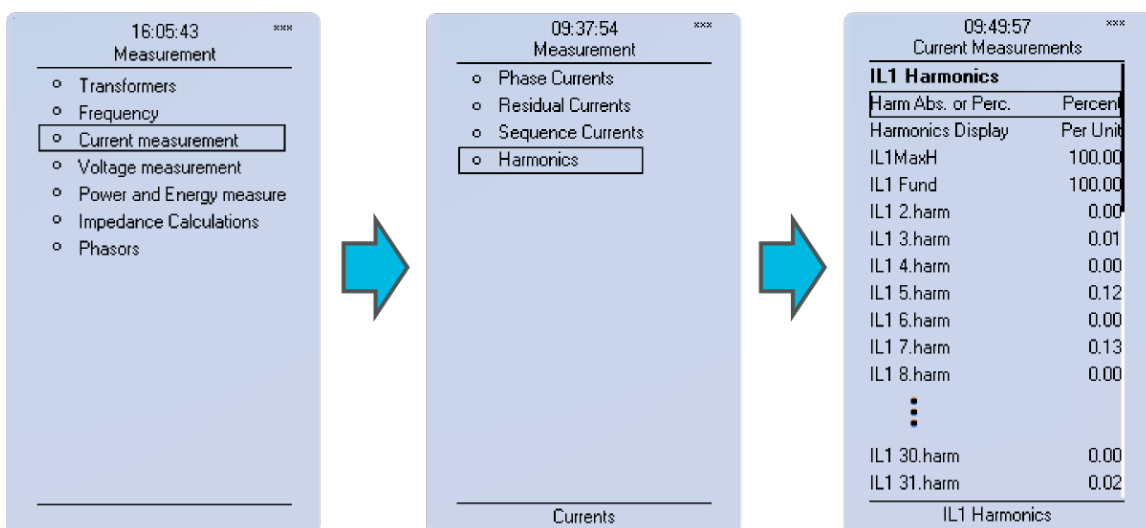
Menu Measurement (měření) obsahuje podmenu pro různá proudová a napěťová měření. Lze nalézt jednotlivá měření pro každé fázové nebo sdružené měření. Podmenu se dělí do čtyř skupin, kterými jsou poměrné jednotky, primární a sekundární hodnoty a fázové úhly.

Skupina poměrných jednotek má hodnoty pro základní složky, hodnoty pravé RMS, harmonické zkreslení a vrcholové hodnoty, totéž platí pro sekundární skupinu. Skupina fázových úhlů zobrazuje úhly každé měřené složky.



Obrázek 3.1.2.5-34 Symetrické složky IED série AQ-200.

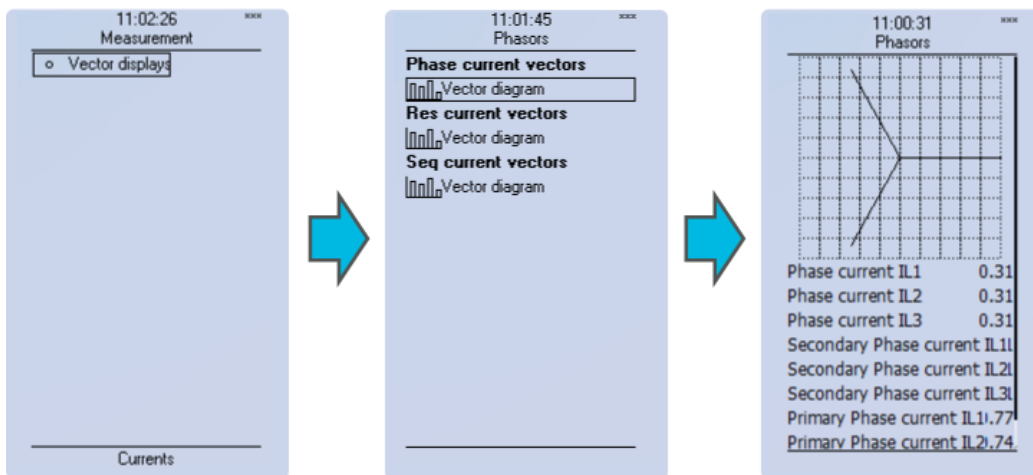
Symetrické složky včetně sousledné, zpětné a nulové složky jsou počítány pro napětí i proudy. Podmenu Sequence (složky) se dělí do čtyř skupin, kterými jsou poměrné jednotky, primární a sekundární hodnoty a fázové úhly. Každá skupina má výpočet pro sousledné, zpětné a nulové symetrické složky.



Obrázek 3.1.2.5-35 Náhled na harmonické IED série AQ-200.

Manu Harmonics zobrazuje harmonické napětí a proudů od základní harmonické až po 31. harmonickou. Je možné zvolit, zda je každá složka zobrazována jako absolutní nebo procentní a jako primární nebo sekundární hodnota v Ampérech nebo jako hodnota v poměrných jednotkách.


## FÁZORY

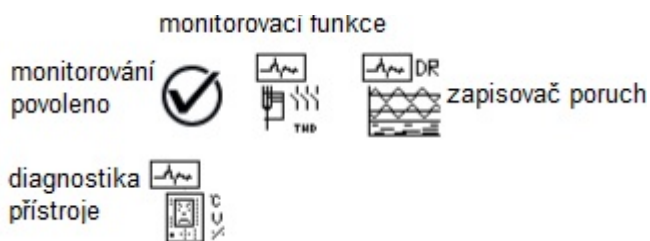


Obrázek 3.1.2.5-36 Podmenu Phasors IED série AQ-200.

Measurement → Phasors (měření → fázory) zobrazují vektory napětí a proudů. Také vypočtené složky mají vlastní vektorové zobrazení. Vektory se mohou znázorňovat na vlastní obrazovce, a navíc jsou zobrazovány jako poměrné jednotky měřených nebo vypočtených složek spolu se sekundárními a primárními amplitudami. Fázory jsou užitečné, když je nutno řešit problémy s nesprávným zapojením.

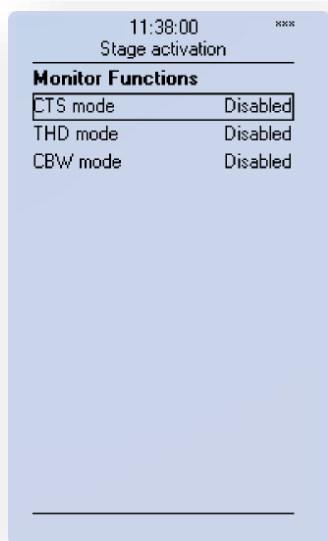
## 3.1.2.6 MENU MONITORING

Menu Monitoring  obsahuje podmenu pro povolení monitorování, monitorovací funkce, zapisovač poruch a diagnostiku přístroje. Platné monitorovací funkce se liší dle typu IED.



Obrázek 3.1.2.6-37 Náhled na menu Monitoring IED série AQ-200. Monitorovací funkce se liší dle typu IED.

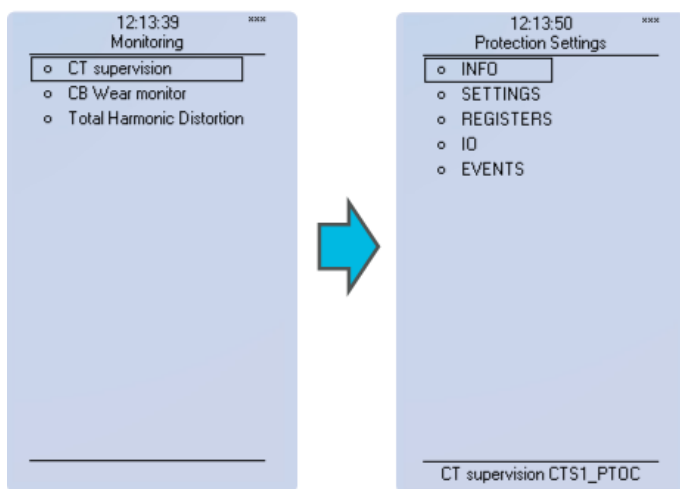
## POVOLENÍ MONITOROVÁNÍ



- Aktivace různých monitorovacích funkcí se provádí v podmenu **Monitors Enabled**. Každá monitorovací funkce je standardně zakázána.
- Aktivovaná menu se objeví v podmenu **Monitor functions**.

Obrázek 3.1.2.6-38 Podmenu pro povolení monitorování IED série AQ-200.

## MONITOROVACÍ FUNKCE

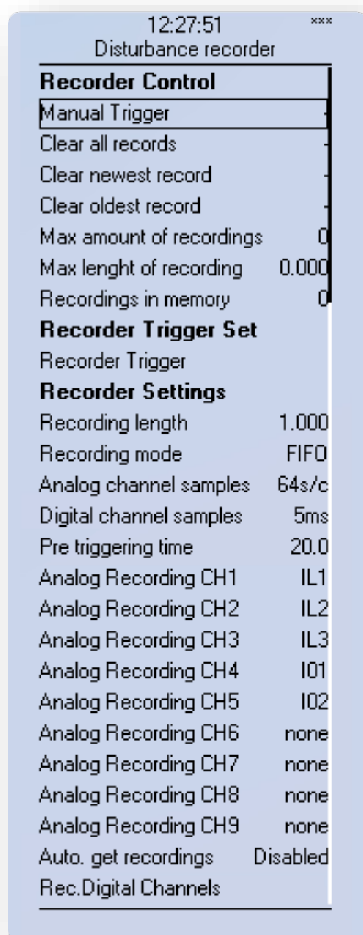


- Monitorovací funkce se liší dle typu IED.

Obrázek 3.1.2.6-39 Modifikace funkce IED série AQ-200.

Konfigurace monitorovacích funkcí je velmi podobná jako konfigurace ochranných stupňů. Pro více informací viz kapitola 3.1.2.2.

## ZAPISOVAČ PORUCH



- Ruční řízení spouští záznam ihned při použití.
- Je možné vymazat poslední, nejstarší nebo každý uložený záznam.
- Maximální délka záznamu závisí na množství vybraných kanálů a vzorkovací rychlosti. Maximální počet záznamů závisí na množství kanálů, vzorkovací rychlosti a velikosti souboru.
- Je možné kontrolovat počet záznamů v paměti.
- Standardně není zapisovač spouštěn. Pro spuštění záznamu je možné zvolit binární vstup, logický vstup nebo výstup, spouštěcí, vypínací nebo blokovací signál stupně, pozici objektu a mnoho dalších signálů.
- Délka záznamu je nastavitelná mezi 0.1...1800 sekundami.
- Režim zapisovače je buď First in First out (první dovnitř, první ven) nebo Keep Olds (podrž nejstarší). Vzorkovací rychlost analogových kanálů je 8/16/32/62 vzorků za periodu. Vzorkovací rychlost digitálních kanálů je pevně 5 ms. Čas před poruchou se dá nastavit mezi 5...95%.

Obrázek 3.1.2.6-40 Nastavení zapisovače poruch.

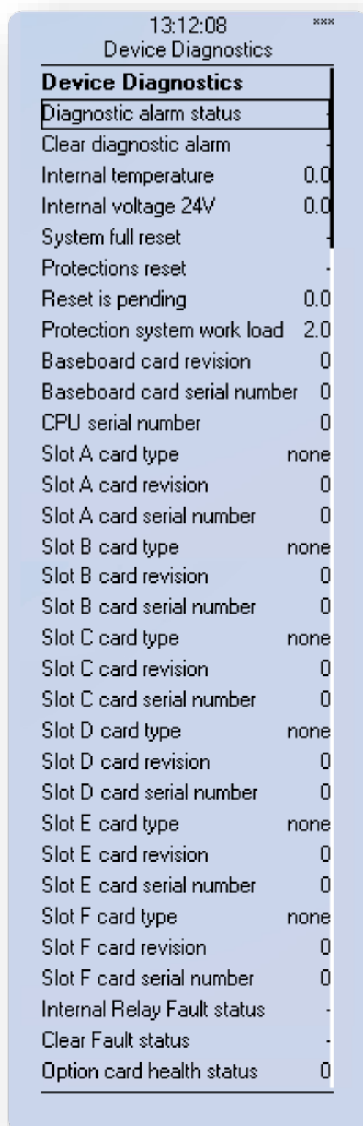
IED série AQ-200 je schopen zaznamenat devět analogových kanálů. Pro záznam je možno vybrat každý měřený proudový nebo napěťový signál.

Auto. Získané záznamy se automaticky nahrávají do adresáře FTP. Díky toho může každý klient FTP číst záznamy z paměti IED.

Digitální kanály zahrnují primární a sekundární amplitudy a proudy, vypočtené signály, hodnoty TRMS, souměrné složky, vstupy, výstupy a další.



## DIAGNOSTIKA PŘÍSTROJE



Device Diagnostics	
Diagnostic alarm status	-
Clear diagnostic alarm	-
Internal temperature	0.0
Internal voltage 24V	0.0
System full reset	-
Protections reset	-
Reset is pending	0.0
Protection system work load	2.0
Baseboard card revision	0
Baseboard card serial number	0
CPU serial number	0
Slot A card type	none
Slot A card revision	0
Slot A card serial number	0
Slot B card type	none
Slot B card revision	0
Slot B card serial number	0
Slot C card type	none
Slot C card revision	0
Slot C card serial number	0
Slot D card type	none
Slot D card revision	0
Slot D card serial number	0
Slot E card type	none
Slot E card revision	0
Slot E card serial number	0
Slot F card type	none
Slot F card revision	0
Slot F card serial number	0
Internal Relay Fault status	-
Clear Fault status	-
Option card health status	0

- Diagnostika přístroje IED série AQ-200 dává detailní zpětnou vazbu o stavu IED obecně a zda jsou volitelné karty nainstalovány správně.
- V případě, že se v menu diagnostiky přístroje objeví cokoliv abnormálního, a nelze toto resetovat, kontaktujte, prosíme, nejbližšího zástupce nebo výrobce.

Obrázek 3.1.2.6-41 Podmenu pro vlastní diagnostiku.

### 3.1.2.7 KONFIGURACE UŽIVATELSKÉ ÚROVNĚ

Ve výchozím továrním nastavení nejsou v IED aktivovány žádné uživatelské úrovně. Chcete-li aktivovat různé uživatelské úrovně, klikněte na tlačítko zámku HMI IED a nastavte požadovaná hesla pro různé uživatelské úrovně.

POZNÁMKA: Heslo se může nastavit jen na lokálním HMI.

V HMI je aktuálně používaná uživatelská úroveň indikována v horním pravém rohu hvězdičkami.

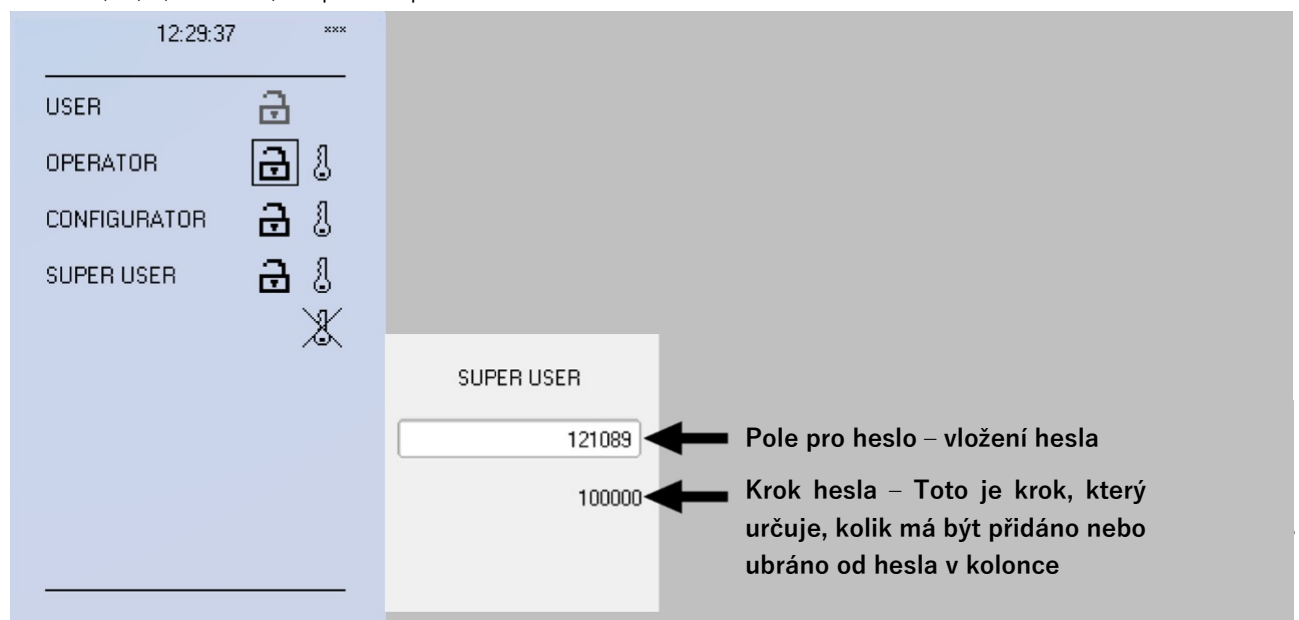
Různé uživatelské úrovně a indikátory jsou:

SUPERUSER (\*\*\*) (superuživatel) = úplný přístup včetně konfigurace

CONFIGURATOR (\*\*) (konfigurátor) = přístup k veškerému nastavení

OPERATOR (\*) (obsluha) = přístup k omezenému nastavení a ovládání

USER (-) (uživatel) = pouze prohlížení



Nové heslo pro uživatelskou úroveň můžete nastavit volbou ikony klíče vedle uživatelské úrovně. Poté můžete uživatelskou úroveň uzamknout stiskem klávesy pro návrat, pokud je zámek vybrán. Pokud potřebujete heslo změnit, můžete znovu vybrat ikonu klíče a zadat nové heslo. Upozorňujeme, že pro toto musí být uživatelská úroveň odemčená.

## 4 FUNKCE NADPROUDOVÉHO A ZEMNÍHO RELÉ AQ-F201

Tato kapitola představuje funkce nadproudového a zemního relé AQ-F201. AQ-F201 obsahuje následující funkce a počty instancovaných funkcí.

*Tabulka 4-1 Ochranné funkce AQ-F201*

Name	IEC	ANSI	Description
NOC1 NOC2 NOC3	I> I>> I>>>	50/51	Nadproudová ochrana (3 stupně)
NEF1 NEF2 NEF3	I0> I0>> I0>>>	50N/51N	Zemní nadproudová ochrana (3 stupně)
CUB1	I2>	46/46R/46L	Zpětná složka nadproudu / zpětný fázový proud / ochrana proti nesymetrii
HOC1	Ih>	50h/51h/68h	Detekce a blokování vypnutí volitelné 2., 3., 4., 5., 7., 9., 11., 13., 15., 17., 19. harmonické. Oddělené stupně fázových proudů a zemního proudu.
CBF1	CBFP	50BF/52BF	Automatika selhání vypínače
TOLF1	TF>	49L	Ochrana proti tepelnému přetížení vývodu

*Tabulka 4-2 Ovládací funkce AQ-F201*

Name	IEC	ANSI	Description
SG	-	-	Nastavení skupin parametrů
OBJ	-	-	Ovládání objektu
CLP	CLPU	-	Náběh ze studené zátěže
SOTF	SOTF	-	Zapnutí do poruchy

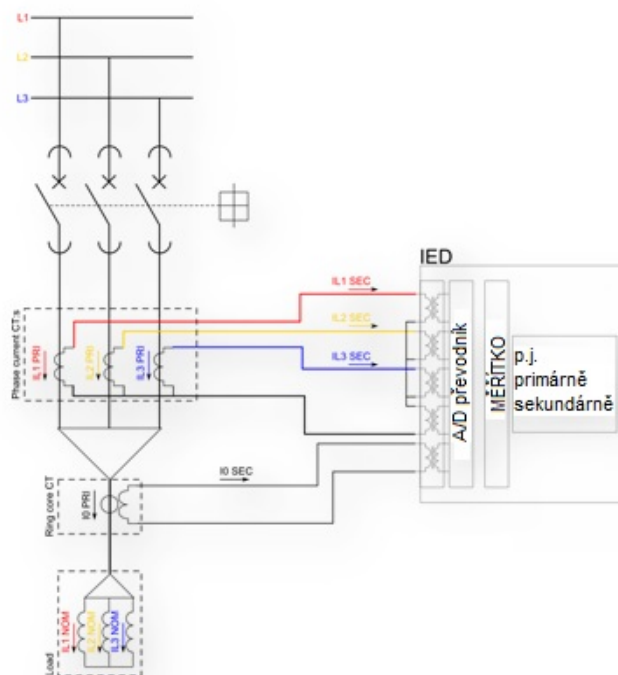
*Tabulka 4-3 Monitorovací funkce AQ-F201*

Name	IEC	ANSI	Description
CTS	-	-	Kontrola proudových transformátorů
DR	-	-	Zapisovač poruch
CBW	-	-	Monitor opotřebení vypínače
THD	-	-	Celkové harmonické zkreslení
VREC	-	-	Zapisovač měřených hodnot

## 4.1 MĚŘENÍ

### 4.1.1 MĚŘENÍ A MĚŘÍTKO PROUDŮ

Proudové měřicí moduly (moduly CT) se v sérii AQ-2xx používají pro měření proudů z proudových transformátorů a zpracování měřených proudů do databáze měření a použití v měřících a ochranných funkcích. Aby měření bylo korektní, je nezbytné porozumět koncepci měření proudů IED série AQ-2xx.



- PRI
  - o Primární proud, proud, který teče primárním obvodem a přes primární stranu proudového transformátoru.
- SEC
  - o Sekundární proud, proud, který proudový transformátor transformuje dle svého převodu. Tento proud je měřen ochranou IED.
- NOM
  - o Jmenovitý primární proud zátěže. Zátěží přitom může být jakékoliv elektrické zařízení, které vyrábí nebo spotřebovává elektrickou energii a má jmenovitou hodnotu, pokud vyrábí nebo spotřebovává elektrickou energii při svých jmenovitých podmínkách.

Obrázek 4.1.1-1 Terminologie měření proudů v platformě AQ-2xx

Aby měření bylo korektní, je třeba dbát na to, aby měřené signály byly připojeny ke správným vstupům, aby byl správný směr proudu a správně nastavené měřítko.

Relé vypočítává měřítko na základě nastavených primárních, sekundárních a jmenovitých hodnot. Relé měří sekundární proud, který v tomto případě znamená proudový vstup z proudových transformátorů, instalovaných v primárním obvodu aplikace. Aby relé "znalo" primární a poměrné jednotky, musí být uvedeny jmenovité primární a sekundární proudy proudových transformátorů. V případě motorů nebo jiných speciálních elektrických zařízení potřebuje relé uvést jmenovitý proud motoru, aby bylo možné provést nastavení v poměrných jednotkách, a ne jako jmenovitý proud PTP (toto není povinné absolutně, v některých ochránách je stále nutné počítat správné nastavení ručně. Nastavením jmenovitého proudu relé je ochrana motoru mnohem jednodušší a přímochařejší. V moderní ochraně IED, jako jsou přístroje série AQ-2xx, se tento výpočet měřítka

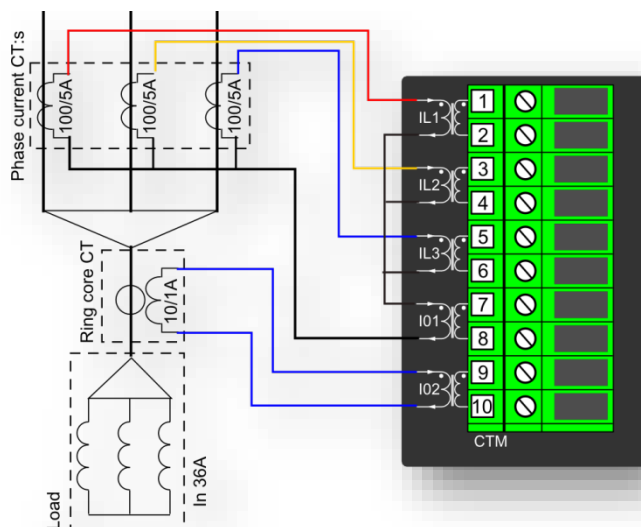
provádí interně po zadání primárního a sekundárního jmenovitého proudu a jmenovitého proudu motoru). Také v ochraně vývodu IED série AQ-2xx se měřítko může nastavit podle jmenovitého proudu chráněného objektu.

Obvykle jsou primární proudové jmenovité hodnoty fázových transformátorů proudů 10A, 12,5A, 15A, 20A, 25A, 30A, 40A, 50A, 60A and 75A a jejich dekadické násobky, přičemž obvyklé sekundární jmenovité proudy jsou 1A a 5A. Pro přístroje série AQ-2xx se mohou přímo připojit také jiné, nestandardní převody, protože nastavení měřítka je flexibilní ve velkém rozsahu. Pro průvlekové proudové transformátory (PTP s kruhovým jádrem) se mohou převody lišit. Průvlekové proudové transformátory se obvykle používají pro citlivou zemní ochranu a jejich jmenovitý sekundární proud může být v některých případech nižší než 0.2 A.

V následující kapitole jsou uvedeny příklady měřítka měření relé na příkladu proudových transformátorů a zatížení systému.

#### 4.1.1.1 PŘÍKLAD MĚŘÍTKA PTP

Na následujícím obrázku jsou připojení PTP k měřicím vstupům IED a převody proudových transformátorů a jmenovitý proud zátěže.



Obrázek 4.1.1.1-2 Příklad připojení.

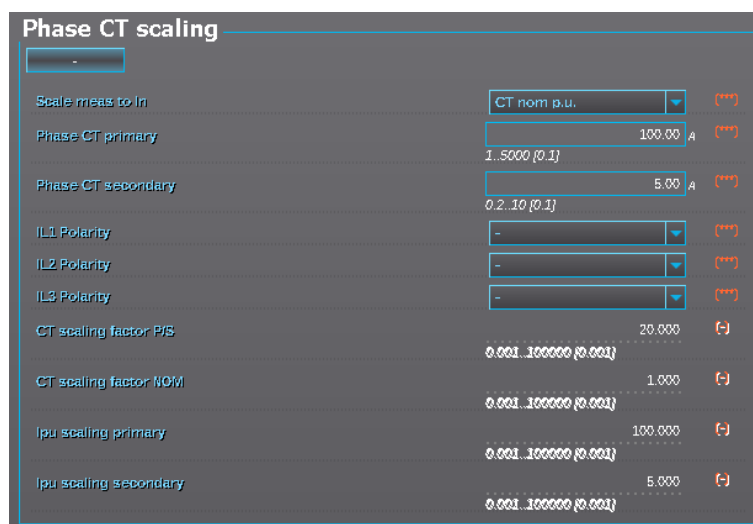
Vstupní data pro připojení a převody jsou uvedeny v následující tabulce.

Tabulka 4.1.1.1-4 Vstupní data předchozího příkladu zapojení.

Fázové PTP: PTP primárně 100A PTP sekundárně 5A	Průvlekový PTP na vstupu I02: I0PTP primárně 10A I0PTP sekundárně 1A	Jmenovitá zátěž 36A
Fázové proudy jsou připojeny v "Holmgrenové" zapojení do nulového vstupu I01. Uzel hvězdy sekundárních proudů fázových PTP je směrem do vedení.		

Jestliže jmenovitý proud chráněného objektu nebo jmenovitý proud PTP mají být základem pro měření v poměrných jednotkách, je pro volbu ochran nutno nyní provést přepočítání na poměrné jednotky.

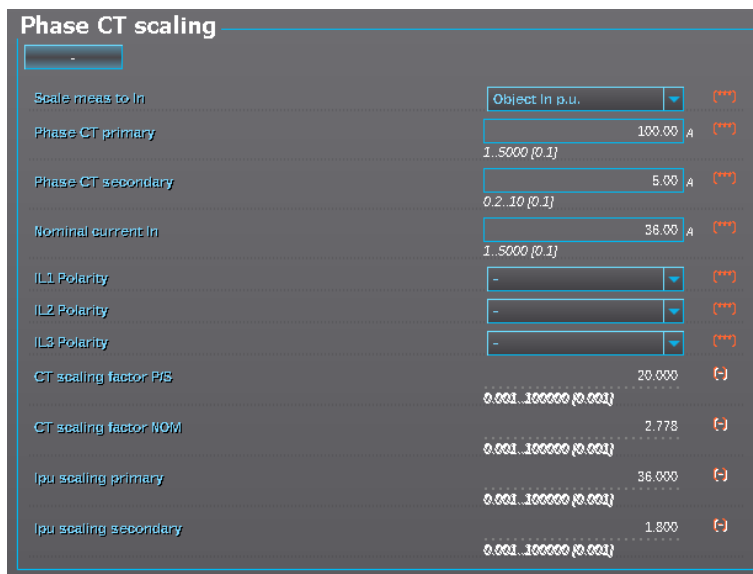
Pokud se požaduje, aby měřítko v poměrných jednotkách odpovídalo hodnotám PTP, pak se "Scale meas to In" nastaví na "CT nom p.u.", jak je uvedeno na následujícím obrázku.



Obrázek 4.1.1.1-3 Měřítko proudových transformátorů vzhledem k jmenovité hodnotě PTP.

Po nastavení vstupu do IED se pro uživatele vypočítávají a zobrazují faktory měřitek. Faktor měřítka P/S udává poměr převodu primáru a sekundáru PTP, faktor měřítka PTP na NOM udává faktor měřítka vzhledem k jmenovitému proudu (v tomto případě by měl být 1, protože zvolený jmenovitý proud je jmenovitý proud PTP). Jsou rovněž zobrazovány faktory měřitek poměrných jednotek pro primární a sekundární hodnoty. V tomto případě jsou faktory měřitek přímo nastavením primárního a sekundárního proudu nastavovaného PTP.

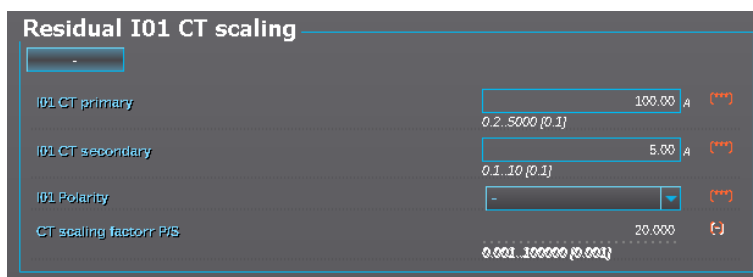
Pokud se požaduje, aby měřítkem byl jmenovitý proud, měla by se volba "Scale meas to In" nastavit na "Object In p.u."



Obrázek 4.1.1.1-4 Měřitko fázových proudových transformátorů vzhledem k jmenovitému proudu chráněného objektu.

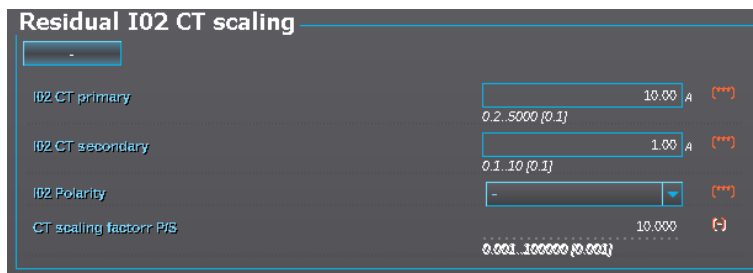
Při změně měřítka na jmenovitý proud chráněného objektu musí být jmenovitý proud objektu také nastaven na vstup “Nominal current In”. Nyní jsou vidět rozdíly v použití faktorů měřítka. Převod primáru na sekundár je přímo převodem nastaveného PTP, faktor měřítka PTP na jmenovitou hodnotu je nyní nastavením primáru PTP k jmenovitému proudu, měřítka poměrných jednotek k primáru se nyní změni na jmenovitý proud a faktor sekundárních poměrných jednotek se počítá dle zadaného převodu primáru PTP k jmenovitému proudu objektu.

Pokud je hrubý nulový proud (I01) požadován pro vstup součtu PTP (Holmgren) měl by být pro fázové PTP nastaven převod 100/5A.



Obrázek 4.1.1.1-5 Měřitko nulového proudu I01 v součtovém zapojení.

Pro měření citlivého zemního proudu (I02) se nastavuje přímo jmenovitý proud 10/1A.



Obrázek 4.1.1.1-6 Měřitko nulového proudu I02 pro vstup průvlekového PTP.

Pokud bylo měřitko provedeno na primár PTP nebo na jmenovitý proud objektu, měření se při jmenovitém proudu zobrazí následovně:



Obrázek 4.1.1.1-7 Měřitko jmenovitého PTP.

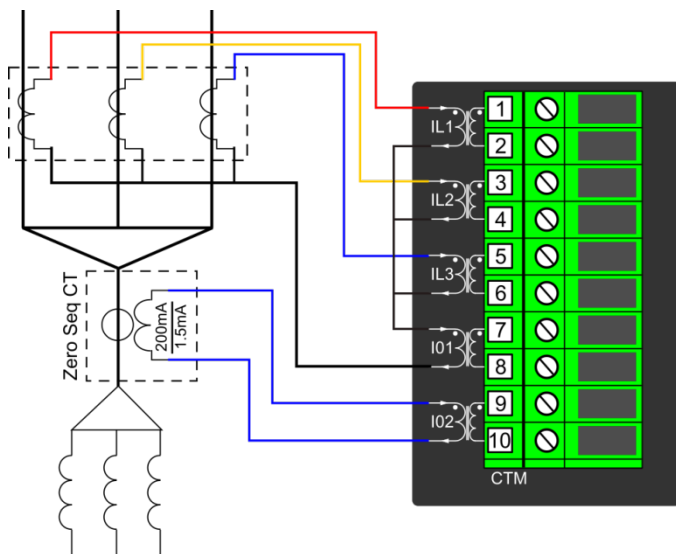


Obrázek 4.1.1.1-8 Měřitko jmenovitého proudu chráněného objektu.

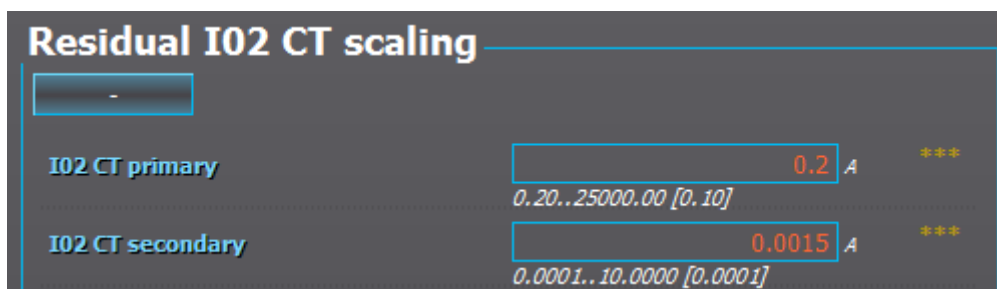
Jak je vidět na příkladech, primární a sekundární proudy se zobrazují jako skutečné hodnoty, takže volba měřítka nemá na toto vliv. Jediný efekt je nyní v tom, že systém poměrných jednotek v relé je normován buď na jmenovitý proud proudového transformátoru, nebo jmenovitý proud chráněného objektu a to znamená, že nastavení vstupu pro chráněný objekt se provádí přímo.



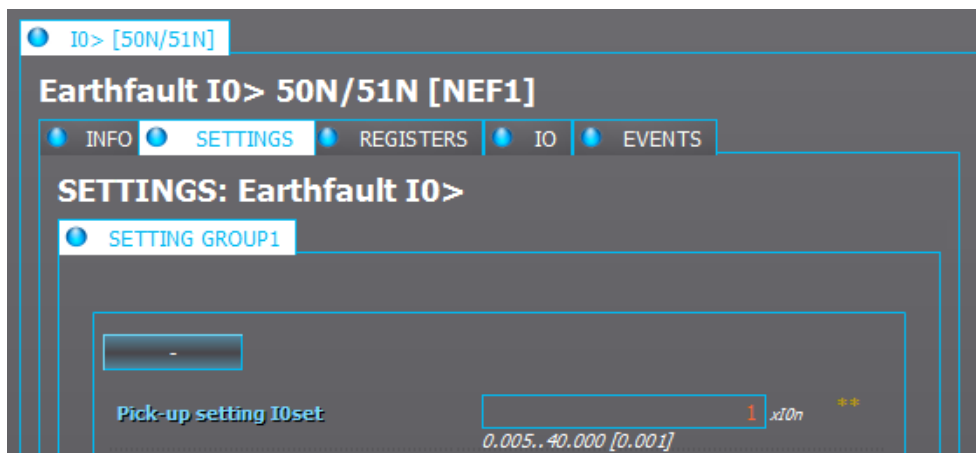
### 4.1.1.2 PŘÍKLAD MĚŘITKA NULOVÉHO PTP



Obrázek 4.1.1.2-9 Pokud se používá transformátor na nulovou složku proudu, měl by se připojit do kanálu IO2, který má nižší rozsah měřítka PTP.



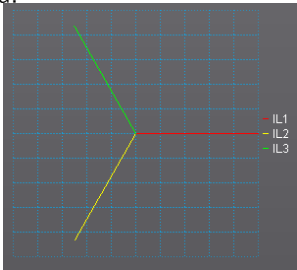
Obrázek 4.1.1.2-10 Příklad nastavení aplikace PTP na nulovou složku proudu.



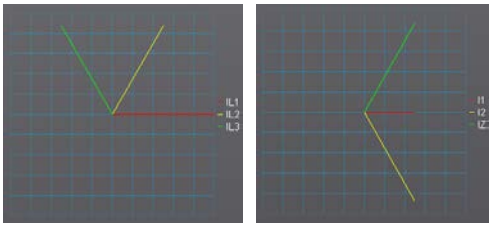
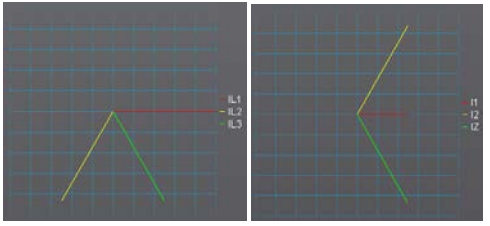
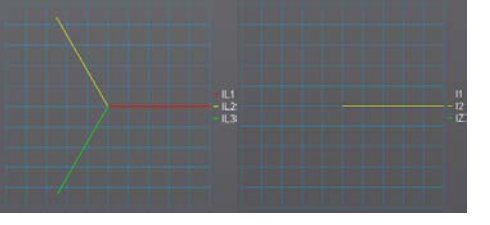
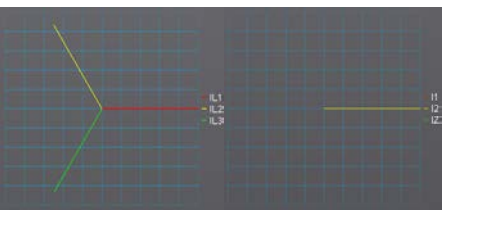
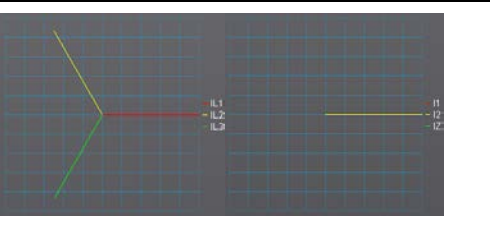
Obrázek 4.1.1.2-11 Při převodu proudového transformátoru 200mA/1.5mA naběhne zemní ochrana při nastavení 1\*10n při primárním proudu 200mA.

### 4.1.1.3 ŘEŠENÍ PROBLÉMŮ

Je možné, že měřené proudy nemusí z nějakého důvodu odpovídat očekávání. V těchto případech mohou být užitečné následující kontroly.

Problém	Kontrola / řešení
Amplituda měřeného proudu ve všech fázích neodpovídá tomu, co je injektováno.	Nastavení měřítka může být špatné, zkontrolujte, zda měřítka měření, transformátorů, fázových PTP jsou shodná s očekáváním. Také zkontrolujte, zda měřítka pro měření In je nastaveno správně buď na "Object In" nebo na jmenovitou hodnotu PTP. Pokud se pracuje s PTP, pokud je to možné, zkontrolovat aktuální převod PTP, protože v některých případech se skutečné PTP mohly z nějakého důvodu oproti původnímu projektu změnit.
Amplituda měřeného proudu neodpovídá jedné měřené fázi nebo vypočtená hodnota I0 je měřená, i když by neměla existovat.	Zkontrolujte zapojení vodičů z injektážního zařízení nebo PTP do IED. POZNÁMKA: Pokud pracujete s PTP, které jsou napájené z vnějšího systému, je třeba při kontrole zapojení dodržovat extrémní opatrnost. Otevřený sekundární obvod PTP může vytvářet nebezpečně vysoké napětí. Zvuk "bzučení" z konektoru může indikovat rozpojený obvod.
Všechny amplitudy měřených proudů jsou OK a shodné, ale úhly jsou neočekávané. Ochrana proti fázové nesymetrii ihned vypíná, pokud je aktivována. Zemní ochrana ihned vypíná, pokud je aktivována.	Fázové proudy jsou připojeny do měřicího modulu, ale pořadí nebo polarita některé z fází nejsou správné. Přejděte do Measurement (měření), Phasors (fázory) a zkontrolujte schéma proudových fázorů. Pokud jsou všechny správně připojeny, schéma by mělo ukazovat symetrické napájení jako na tomto obrázku:  Na následujících řádcích jsou uvedeny nejčastější případy

Problémy s polaritou fáze se dají lehce nalézt, protože vektorový diagram ukazuje opačnou polaritu v nesprávně připojené fázi.									
	<p><b>Fáze L1 (A) nesprávná polarita.</b></p> <p>Měření:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Fázové proudy</th> <th>Složkové proudy</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.</td> <td>I1: 0.33 xIn / 180.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL2: 1.00 xIn / 60.00 st.</td> <td>I2: 0.67 xIn / 0.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL3: 1.00 xIn / 300.00 st.</td> <td>I0kalk: 0.67 xIn / 0.00 st.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Řešení:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Zaměňte vodiče 1 – 2 v konektoru modulu PTP</li> <li>- Nebo v Transformers, Phase CT scaling zvolte polaritu IL1 "Invert".</li> </ul>	Fázové proudy	Složkové proudy	IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.33 xIn / 180.00 st.	IL2: 1.00 xIn / 60.00 st.	I2: 0.67 xIn / 0.00 st.	IL3: 1.00 xIn / 300.00 st.	I0kalk: 0.67 xIn / 0.00 st.
	Fázové proudy	Složkové proudy							
IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.33 xIn / 180.00 st.								
IL2: 1.00 xIn / 60.00 st.	I2: 0.67 xIn / 0.00 st.								
IL3: 1.00 xIn / 300.00 st.	I0kalk: 0.67 xIn / 0.00 st.								
	<p>IL1 Polarity <input type="checkbox"/> Invert</p>								

	<p><b>Fáze L2 (B) nesprávná polarita.</b></p> <p>Měření:</p> <table border="1" data-bbox="858 286 1473 409"> <thead> <tr> <th>Fázové proudy</th> <th>Složkové proudy</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.</td> <td>I1: 0.33 xIn / 0.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL2: 1.00 xIn / 60.00 st.</td> <td>I2: 0.67 xIn / -60.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL3: 1.00 xIn / 120.00 st.</td> <td>I0kalk: 0.67 xIn / 60.00 st.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Řešení:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Zaměňte vodiče 3 – 4 v konektoru modulu PTP</li> <li>- Nebo v Transformers, Phase CT scaling zvolte polaritu IL2 "Invert".</li> </ul> <p><small>IL2 Polarity Invert</small></p>	Fázové proudy	Složkové proudy	IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.33 xIn / 0.00 st.	IL2: 1.00 xIn / 60.00 st.	I2: 0.67 xIn / -60.00 st.	IL3: 1.00 xIn / 120.00 st.	I0kalk: 0.67 xIn / 60.00 st.
Fázové proudy	Složkové proudy								
IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.33 xIn / 0.00 st.								
IL2: 1.00 xIn / 60.00 st.	I2: 0.67 xIn / -60.00 st.								
IL3: 1.00 xIn / 120.00 st.	I0kalk: 0.67 xIn / 60.00 st.								
	<p><b>Fáze L3 (C) nesprávná polarita.</b></p> <p>Měření:</p> <table border="1" data-bbox="858 645 1473 768"> <thead> <tr> <th>Fázové proudy</th> <th>Složkové proudy</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.</td> <td>I1: 0.33 xIn / 0.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL2: 1.00 xIn / 240.00 st.</td> <td>I2: 0.67 xIn / 60.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL3: 1.00 xIn / 300.00 st.</td> <td>I0kalk: 0.67 xIn / -60.00 st.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Řešení:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Zaměňte vodiče 5 – 6 v konektoru modulu PTP</li> <li>- Nebo v Transformers, Phase CT scaling zvolte polaritu IL3 "Invert".</li> </ul> <p><small>IL3 Polarity Invert</small></p>	Fázové proudy	Složkové proudy	IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.33 xIn / 0.00 st.	IL2: 1.00 xIn / 240.00 st.	I2: 0.67 xIn / 60.00 st.	IL3: 1.00 xIn / 300.00 st.	I0kalk: 0.67 xIn / -60.00 st.
Fázové proudy	Složkové proudy								
IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.33 xIn / 0.00 st.								
IL2: 1.00 xIn / 240.00 st.	I2: 0.67 xIn / 60.00 st.								
IL3: 1.00 xIn / 300.00 st.	I0kalk: 0.67 xIn / -60.00 st.								
<p><b>Točení sítě / problém zaměněných fází může být obtížné najít, protože výsledek měření má být v relé vždy stejný. Pokud jsou 2 fáze vzájemně zaměněné, točení sítě vždy vypadá jako IL1-IL3-IL2 a měřená zpětná složka proudu je v tomto případě vždy 1.00 poměrná jednotka.</b></p>									
	<p><b>Fáze L1 (A) a L2 (B) jsou zaměněné (špatné točení sítě).</b></p> <p>Měření:</p> <table border="1" data-bbox="858 1115 1473 1238"> <thead> <tr> <th>Fázové proudy</th> <th>Složkové proudy</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.</td> <td>I1: 0.00 xIn / 0.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL2: 1.00 xIn / 120.00 st.</td> <td>I2: 1.00 xIn / 0.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL3: 1.00 xIn / 240.00 st.</td> <td>I0kalk: 0.00 xIn / 0.00 st.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Řešení:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Zaměňte vodiče 1 – 3 v konektoru modulu PTP</li> </ul>	Fázové proudy	Složkové proudy	IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.00 xIn / 0.00 st.	IL2: 1.00 xIn / 120.00 st.	I2: 1.00 xIn / 0.00 st.	IL3: 1.00 xIn / 240.00 st.	I0kalk: 0.00 xIn / 0.00 st.
Fázové proudy	Složkové proudy								
IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.00 xIn / 0.00 st.								
IL2: 1.00 xIn / 120.00 st.	I2: 1.00 xIn / 0.00 st.								
IL3: 1.00 xIn / 240.00 st.	I0kalk: 0.00 xIn / 0.00 st.								
	<p><b>Fáze L2 (B) a L3 (C) jsou zaměněné (špatné točení sítě).</b></p> <p>Měření:</p> <table border="1" data-bbox="858 1406 1473 1529"> <thead> <tr> <th>Fázové proudy</th> <th>Složkové proudy</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.</td> <td>I1: 0.00 xIn / 0.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL2: 1.00 xIn / 120.00 st.</td> <td>I2: 1.00 xIn / 0.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL3: 1.00 xIn / 240.00 st.</td> <td>I0kalk: 0.00 xIn / 0.00 st.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Řešení:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Zaměňte vodiče 3 – 5 v konektoru modulu PTP</li> </ul>	Fázové proudy	Složkové proudy	IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.00 xIn / 0.00 st.	IL2: 1.00 xIn / 120.00 st.	I2: 1.00 xIn / 0.00 st.	IL3: 1.00 xIn / 240.00 st.	I0kalk: 0.00 xIn / 0.00 st.
Fázové proudy	Složkové proudy								
IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.00 xIn / 0.00 st.								
IL2: 1.00 xIn / 120.00 st.	I2: 1.00 xIn / 0.00 st.								
IL3: 1.00 xIn / 240.00 st.	I0kalk: 0.00 xIn / 0.00 st.								
	<p><b>Fáze L3 (C) a L1 (A) jsou zaměněné (špatné točení sítě).</b></p> <p>Měření:</p> <table border="1" data-bbox="858 1720 1473 1843"> <thead> <tr> <th>Fázové proudy</th> <th>Složkové proudy</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.</td> <td>I1: 0.00 xIn / 0.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL2: 1.00 xIn / 120.00 st.</td> <td>I2: 1.00 xIn / 0.00 st.</td> </tr> <tr> <td>IL3: 1.00 xIn / 240.00 st.</td> <td>I0kalk: 0.00 xIn / 0.00 st.</td> </tr> </tbody> </table> <p>Řešení:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Zaměňte vodiče 1 – 5 v konektoru modulu PTP</li> </ul>	Fázové proudy	Složkové proudy	IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.00 xIn / 0.00 st.	IL2: 1.00 xIn / 120.00 st.	I2: 1.00 xIn / 0.00 st.	IL3: 1.00 xIn / 240.00 st.	I0kalk: 0.00 xIn / 0.00 st.
Fázové proudy	Složkové proudy								
IL1: 1.00 xIn / 0.00 st.	I1: 0.00 xIn / 0.00 st.								
IL2: 1.00 xIn / 120.00 st.	I2: 1.00 xIn / 0.00 st.								
IL3: 1.00 xIn / 240.00 st.	I0kalk: 0.00 xIn / 0.00 st.								

#### 4.1.1.4 NASTAVENÍ

Tabulka 4.1.1.4-5 Nastavení měřítka fázových PTP v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Scale meas to In	0:CT nom p.u. 1:Object In p.u.	-	0:CT nom p.u.	Volba reference měřítka systému poměrných jednotek IED, buď nastavení na jmenovitý proud PTP nebo jmenovitý proud chráněného objektu.
Phase CT primary	1...5000.0 A	0.1A	100.0A	Jmenovitý primární proud PTP v Ampérech.
Phase CT secondary	0.2...10.0 A	0.1A	5.0A	Jmenovitý sekundární proud PTP v Ampérech.
Nominal current In	1...5000A	0.01A	100.00A	Jmenovitý proud chráněného objektu v Ampérech. (Toto nastavení je viditelné, jen pokud je "Scale meas to In" nastaven na "Object In p.u.")
IL1 Polarity	0:- 1:Invert	-	0:-	Volba polarit (směru) měřicího kanálu IL1 (první proud). Výchozí nastavení je takové, že tok kladného proudu je z konektoru 1 do konektoru 2 a uzel hvězdy sekundárního proudu je ve směru vedení.
IL2 Polarity	0:- 1:Invert	-	0:-	Volba polarit (směru) měřicího kanálu IL2 (druhý proud). Výchozí nastavení je takové, že tok kladného proudu je z konektoru 3 do konektoru 4 a uzel hvězdy sekundárního proudu je ve směru vedení.
IL3 Polarity	0:- 1:Invert	-	0:-	Volba polarit (směru) měřicího kanálu IL3 (třetí proud). Výchozí nastavení je takové, že tok kladného proudu je z konektoru 5 do konektoru 6 a uzel hvězdy sekundárního proudu je ve směru vedení.
CT scaling factor P/S	-	-	-	Hodnota zpětné vazby IED, jedná se o vypočtený faktor měřítka proudového převodu primár / sekundár.
CT scaling factor NOM	-	-	-	Hodnota zpětné vazby IED, jedná se o vypočtený poměr mezi nastaveným primárním a jmenovitým proudem.
Ipu scaling primary	-	-	-	Hodnota zpětné vazby IED, faktor měřítka z p.u. k primárnímu proudu.
Ipu scaling secondary	-	-	-	Hodnota zpětné vazby IED, faktor měřítka z p.u. k sekundárnímu proudu.

Tabulka 4.1.1.4-6 Nastavení měřítka nulového PTP I01 v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
I01 CT primary	1...5000.0 A	0.1A	100.0A	Jmenovitý primární proud PTP v Ampérech.
I01 CT secondary	0.10...10.0 A	0.1A	5.0A	Jmenovitý sekundární proud PTP v Ampérech.
I01 Polarity	0:- 1:Invert	-	0:-	Volba polarit (směru) měřicího kanálu I01 (hrubý nulový proud). Výchozí nastavení je takové, že tok kladného proudu je z konektoru 7 do konektoru 8.

CT scaling factor P/S	-	-	-	Hodnota zpětné vazby IED, jedná se o vypočtený faktor měřítka proudového převodu primár / sekundár
-----------------------	---	---	---	--

Tabulka 4.1.1.4-7 Nastavení měřítka nulového PTP I0 v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
I02 CT primary	1...5000.0 A	0.1A	100.0A	Jmenovitý primární proud PTP v Ampérech.
I02 CT secondary	0.0001...10.0 A	0.0001A	5.0A	Jmenovitý sekundární proud PTP v Ampérech.
I02 Polarity	0:- 1:Invert	-	0:-	Volba polarit (směru) měřicího kanálu I02 (přesný nulový proud). Výchozí nastavení je takové, že tok kladného proudu je z konektoru 9 do konektoru 10.
CT scaling factor P/S	-	-	-	Hodnota zpětné vazby IED, jedná se o vypočtený faktor měřítka proudového převodu primár / sekundár

#### 4.1.1.5 MĚŘENÍ

Z měřících proudových kanálů jsou k dispozici následující měření.

Tabulka 4.1.1.5-8 Měření fázových proudů v poměrných jednotkách v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Phase current ILx	0.00...1250.0 xIn	0.01xIn	Měření základní harmonické RMS proudu v poměrných jednotkách každého kanálu fázového proudu.
Phase current ILx TRMS	0.00...1250.0 xIn	0.01xIn	Měření TRMS proudu včetně až 31. harmonické v poměrných jednotkách každého kanálu fázového proudu.
Peak to peak current ILx	0.00...500.0 xIn	0.01xIn	Měření proudu vrchol-vrchol v poměrných jednotkách každého kanálu fázového proudu.

Tabulka 4.1.1.5-9 Měření primárních fázových proudů v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Primary Phase current ILx	0.00...1000000.0A	0.01A	Měření základní harmonické RMS primárního proudu každého kanálu fázového proudu.
Phase current ILx TRMS pri	0.00...1000000.0A	0.01A	Měření TRMS primárního proudu včetně až 31. harmonické každého kanálu fázového proudu.

Tabulka 4.1.1.5-10 Měření sekundárních fázových proudů AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Secondary Phase current ILx	0.00...300.0A	0.01A	Měření základní harmonické RMS sekundárního proudu každého kanálu fázového proudu.
Phase current ILx TRMS sec	0.00...300.0A	0.01A	Měření TRMS sekundárního proudu včetně až 31. harmonické každého kanálu fázového proudu.

Tabulka 4.1.1.5-11 Měření úhlů fázových proudů v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Phase angle ILx	0.00...360.00 deg	0.01deg	Měření fázových úhlů tří fázových proudových vstupů.

Tabulka 4.1.1.5-12 Měření nulového proudu v poměrných jednotkách v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Residual current I01	0.00...1250.0 xIn	0.01xIn	Měření základní harmonické RMS nulového proudu kanálu I01 v poměrných jednotkách.
Residual current I02	0.00...1250.0 xIn	0.01xIn	Měření základní harmonické RMS nulového proudu kanálu I02 v poměrných jednotkách.
Calculated I0	0.00...1250.0 xIn	0.01xIn	Měření základní harmonické RMS vypočteného I0 v poměrných jednotkách.
Phase current I01 TRMS	0.00...1250.0 xIn	0.01xIn	Měření TRMS proudu včetně až 31. harmonické v poměrných jednotkách nulového proudu kanálu I01.
Phase current I02 TRMS	0.00...1250.0 xIn	0.01xIn	Měření TRMS proudu včetně až 31. harmonické v poměrných jednotkách nulového proudu kanálu I02.
Peak to peak current I01	0.00...500.0 xIn	0.01xIn	Měření proudu vrchol-vrchol nulového proudu kanálu I01 v poměrných jednotkách.
Peak to peak current I02	0.00...500.0 xIn	0.01xIn	Měření proudu vrchol-vrchol nulového proudu kanálu I02 v poměrných jednotkách.

Tabulka 4.1.1.5-13 Měření primárního nulového proudu v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Primary residual current I01	0.00...1000000.0A	0.01A	Měření základní harmonické RMS primárního nulového proudu kanálu I01.
Primary residual current I02	0.00...1000000.0A	0.01A	Měření základní harmonické RMS primárního nulového proudu kanálu I02.
Primary calculated I0	0.00...1000000.0A	0.01A	Měření základní harmonické RMS primárního vypočteného I0.
Residual current I01 TRMS pri	0.00...1000000.0A	0.01A	Měření TRMS primárního nulového proudu včetně až 31. harmonické kanálu I01.
Residual current I02 TRMS pri	0.00...1000000.0A	0.01A	Měření TRMS primárního nulového proudu včetně až 31. harmonické kanálu I02.

Tabulka 4.1.1.5-14 Měření sekundárního nulového proudu v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Secondary residual current I01	0.00...300.0A	0.01A	Měření základní harmonické RMS sekundárního nulového proudu kanálu I01.
Secondary residual current I02	0.00...300.0A	0.01A	Měření základní harmonické RMS sekundárního nulového proudu kanálu I02.
Secondary calculated I0	0.00...300.0A	0.01A	Měření základní harmonické RMS sekundárního vypočteného I0.
Residual current I01 TRMS sec	0.00...300.0A	0.01A	Měření TRMS sekundárního nulového proudu včetně až 31. harmonické kanálu I01.
Residual current I02 TRMS sec	0.00...300.0A	0.01A	Měření TRMS sekundárního nulového proudu včetně až 31. harmonické kanálu I02.

Tabulka 4.1.1.5-15 Měření úhlů nulového proudu v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Residual current angle I01	0.00...360.00 deg	0.01deg	Měření úhlu nulového proudu proudového vstupu I01.
Residual current angle I02	0.00...360.00 deg	0.01deg	Měření úhlu nulového proudu proudového vstupu I02.
Calculated I0 phase angle	0.00...360.00 deg	0.01deg	Měření úhlu vypočteného nulového proudu.

Tabulka 4.1.1.5-16 Měření složkových proudů v poměrných jednotkách v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Positive sequence current	0.00...1250.0 xIn	0.01xIn	Měření vypočtené sousledné složky proudu v poměrných jednotkách.
Negative sequence current	0.00...1250.0 xIn	0.01xIn	Měření vypočtené zpětné složky proudu v poměrných jednotkách.
Zero sequence current	0.00...1250.0 xIn	0.01xIn	Měření vypočtené nulové složky proudu v poměrných jednotkách.

Tabulka 4.1.1.5-17 Měření primárních složkových proudů v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Primary Positive sequence current	0.00...1000000.0A	0.01A	Měření primární vypočtené sousledné složky proudu.
Primary Negative sequence current	0.00...1000000.0A	0.01A	Měření primární vypočtené zpětné složky proudu.
Primary Zero sequence current	0.00...1000000.0A	0.01A	Měření primární vypočtené nulové složky proudu.

Tabulka 4.1.1.5-18 Měření sekundárních složkových proudů v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Secondary Positive sequence current	0.00...300.0A	0.01A	Měření sekundární vypočtené sousledné složky proudu.
Secondary Negative sequence current	0.00...300.0A	0.01A	Měření sekundární vypočtené zpětné složky proudu.
Secondary Zero sequence current	0.00...300.0A	0.01A	Měření sekundární vypočtené nulové složky proudu.

Tabulka 4.1.1.5-19 Měření úhlů složkových proudů v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
Positive sequence current angle	0.00...360.0deg	0.01deg	Vypočtený úhel sousledné složky proudu
Negative sequence current angle	0.00...360.0deg	0.01deg	Vypočtený úhel zpětné složky proudu
Zero sequence current angle	0.00...360.0deg	0.01deg	Vypočtený úhel nulové složky proudu

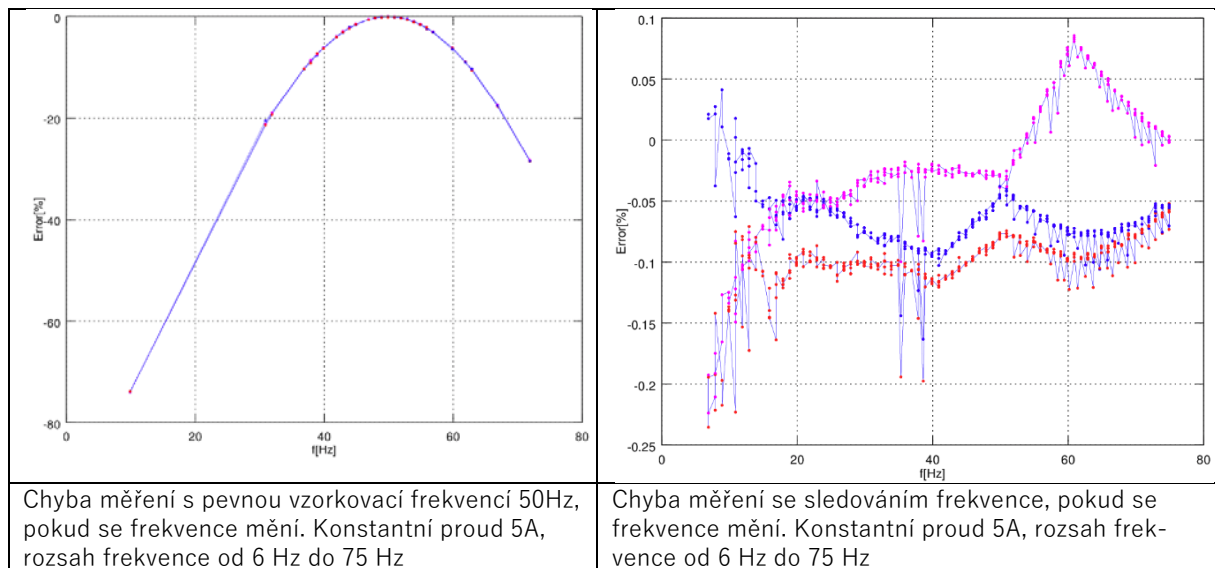
Tabulka 4.1.1.5-20 Měření harmonických proudů v AQ-2xx.

Název	Rozsah	Krok	Popis
IL1 Harmonics IL1 fund...IL1 31harm	0.00...1000000.0A	0.01A	Harmonické na složku primárně, sekundárně a v poměrných jednotkách pro proudový vstup IL1
IL2 Harmonics IL2 fund...IL2 31harm	0.00...1000000.0A	0.01A	Harmonické na složku primárně, sekundárně a v poměrných jednotkách pro proudový vstup IL2
IL3 Harmonics IL3 fund...IL3 31harm	0.00...1000000.0A	0.01A	Harmonické na složku primárně, sekundárně a v poměrných jednotkách pro proudový vstup IL3
I01 Harmonics I01 fund...I01 31harm	0.00...1000000.0A	0.01A	Harmonické na složku primárně, sekundárně a v poměrných jednotkách pro proudový vstup I01
I02 Harmonics I02 fund...I02 31harm	0.00...1000000.0A	0.01A	Harmonické na složku primárně, sekundárně a v poměrných jednotkách pro proudový vstup I02



## 4.1.2 SLEDOVÁNÍ A VZORKOVÁNÍ FREKVENCE

V sérii AQ-2xx se vzorkování měření může nastavit na sledování frekvence nebo na režim vzorkování frekvence pevně dané uživatelem. Výhodou sledování frekvence je, že měření je v uvedeném rozsahu přesnosti, i když se základní frekvence systému mění.



Obrázek 4.1.3-12 Efekt sledování frekvence, pokud se základní frekvence mění od 6 Hz do 75 Hz.

Jak je možno vidět na předchozím obrázku, vzorkovací frekvence má významný vliv na přesnost měření IED. Pokud pro vzorkování není sledována frekvence systému, je vidět, že dokonce i změna nastavení 50Hz na systémovou frekvenci 60Hz (nejběžnější systémové frekvence) již dává chybu měření zhruba přes 5% v měřených fázových proudcích. Na obrázku je také vidět, že při sledování frekvence má přesnost měření chybu okolo -0.2% - 0.1% v celém frekvenčním rozsahu, pokud je vzorkování přizpůsobeno dle detekované systémové frekvence.

Přesnosti měření nezávislého na systémové frekvenci bylo v přístrojích série AQ-2xx dosaženo úpravou vzorkovaných měřících kanálů dle měřené systémové frekvence tak, aby výpočet FFT měl v paměti vždy celou amplitudu. Dalším vylepšením pro dosažení přesnosti měření je metoda kalibrace analogových kanálů, patentovaná firmou Artec oproti 8 bodům systémové frekvence jak pro velikost, tak pro úhel. Tato korekce, závislá na kmitočtu, kompenzuje použití frekvenčně závislého měřícího hardwaru. Tyto dvě uvedené kombinované metody poskytují výsledek přesného měření nezávislého na systémové frekvenci.

Jak lze obecně poznamenat, vzorkování závislé na frekvenci významně zvyšuje přesnost měření, a je také zřejmé, že měřicí hardware není s ohledem na měřený analogový frekvenční signál lineární. Z tohoto důvodu se musí měření amplitudy a úhlu kalibrovat vzhledem k frekvenci. Z tohoto důvodu je výsledek FFT měřených kanálů základní frekvence korigován na amplitudovou a úhlovou chybu kalibračním algoritmem, patentovaným pro sérii Arcteq AQ-2xx.

#### 4.1.2.1 ŘEŠENÍ PROBLÉMŮ

Je možné, že měřené proudy nemusí z nějakého důvodu odpovídat očekávání. V těchto případech mohou být užitečné následující kontroly.

Problém	Kontrola / řešení
Měřený proud nebo napětí jsou příliš malé ve srovnání s tím, jaké by měly být. Hodnoty "skáčou" a nejsou stabilní.	Nastavení systémové frekvence může být špatné. Zkontrolujte nastavení frekvence, zda se shoduje s lokální systémovou frekvencí nebo změňte režim měření na "Tracking" a IED nastaví frekvenci automaticky.
Odečet frekvence je nesprávný.	V režimu sledování může být frekvence interpretována ochranou špatně, pokud není do PTP nebo PTN injektováno žádné napětí/proud. Zkontrolujte nastavení měření frekvence.

#### 4.1.2.2 NASTAVENÍ

Tabulka 4.1.3.2-21 Nastavení sledování frekvence v AQ-2xx.

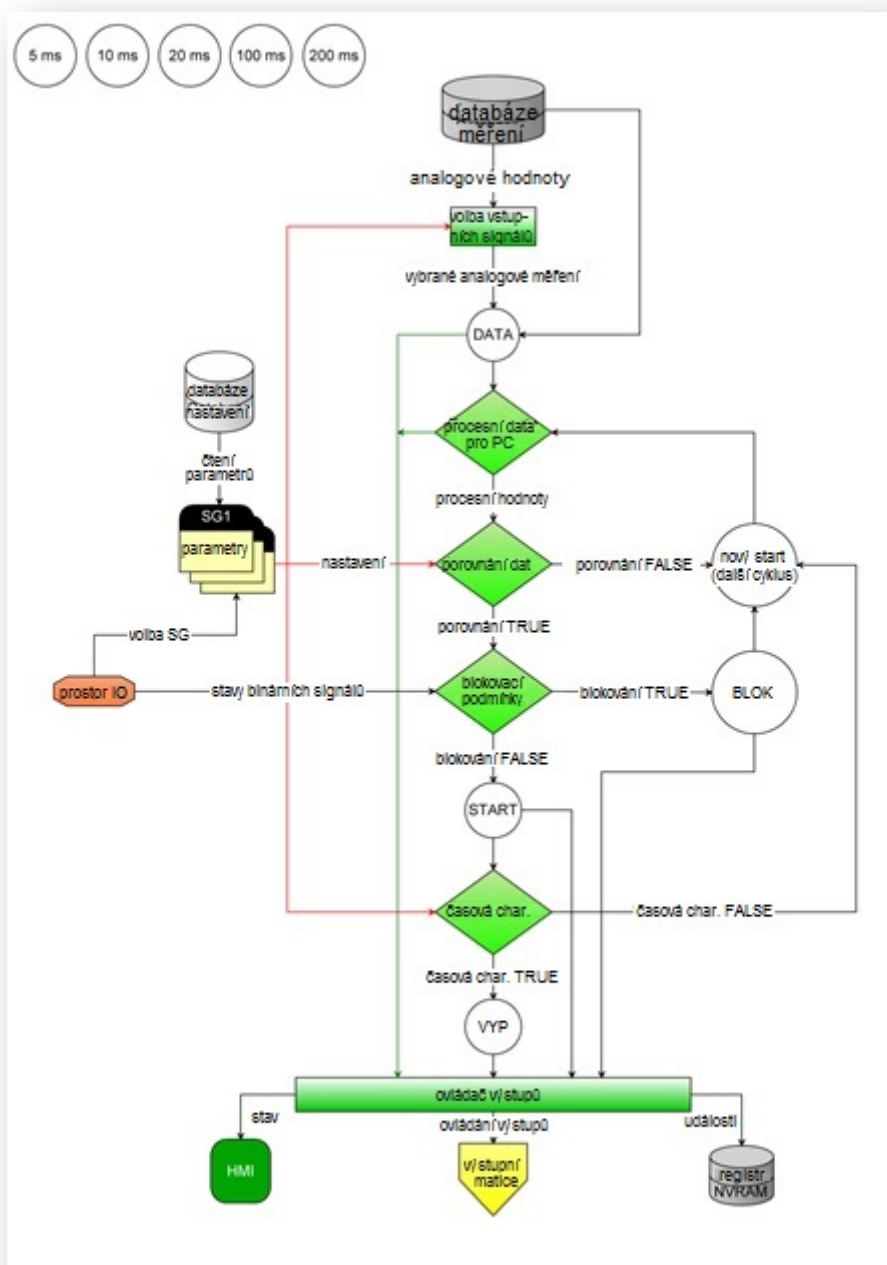
Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Sampling mode	0:Fixed 1:Tracking	-	0:Fixed	Volba režimu vzorkování měření v IED, buď pevně uživatelsky nastavitelná frekvence nebo sledovaná systémová frekvence
System nominal frequency	5...75Hz	1Hz	50Hz	Uživatelsky nastavitelná jmenovitá systémová frekvence, pokud je <i>Sampling mode</i> nastaven na <i>Fixed</i> .
Tracked system frequency	5...75.0Hz	0.1Hz	-	Zobrazení hrubě měřené systémové frekvence
Sampl.freq. used	5...75.0Hz	0.1Hz	-	Zobrazení okamžité použité sledovací frekvence
Freq.Reference 1	0:None 1:CT1IL1 2:CT2IL1 3:VT1U1 4:VT2U1	-	CT1IL1	Zdroj 1 referenční sledovací frekvence
Freq.Reference 2	0:None 1:CT1IL2 2:CT2IL2 3:VT1U2 4:VT2U2	-	CT1IL2	Zdroj 2 referenční sledovací frekvence

Freq.Reference 3	0:None 1:CT1IL3 2:CT2IL3 3:VT1U3 4:VT2U3	-	CT1IL3	Zdroj 3 referenční sledovací frekvence
Freq tracker quality	0:No trackable channels 1:Reference 1 Trackable 2:Reference 2 Trackable 3:Reference 1&2 Trackable 4:Reference 3 Trackable 5:Reference 1&3 Trackable 6:Reference 2&3 Trackable 7:All References Trackable	-	-	Kvalita sledování frekvence. Pokud je naměřená proudová nebo napěťová amplituda menší než mezní hodnota kanálu, je kvalita sledování 0 a nedá se použít pro sledování frekvence. Pokud jsou všechny amplitudy kanálů menší než mezní hodnota, neexistují žádné sledovatelné kanály.
Start behavior	0:Start tracking immediately 1:Use nom or tracked	-	0:Start tracking immediately	Chování při startu sledování frekvence. Může se nastavit, že sledování se spouští po nastaveném zpoždění po příjmu prvního sledovatelného kanálu nebo se sledování spouští okamžitě.
Start sampling with	0:Use track freq 1:Use nom freq	-	0:Use track freq.	Start výběru vzorků, může být buď předem sledovaná frekvence nebo uživatelem nastavená jmenovitá frekvence.
Use nom. freq. until	0...1800.000s	0.005s	0.100s	Nastavení, jak dlouho se používá jmenovitá frekvence při spuštění sledování. Nastavení je platné ve sledovacím režimu a chování při startu "Use nom or tracked"
Tracked F CHA	5...75.0Hz	0.1Hz	-	Zobrazení kanálu A sledované frekvence, hrubá hodnota.
Tracked F CHB	5...75.0Hz	0.1Hz	-	Zobrazení kanálu B sledované frekvence, hrubá hodnota.
Tracked F CHC	5...75.0Hz	0.1Hz	-	Zobrazení kanálu C sledované frekvence, hrubá hodnota.

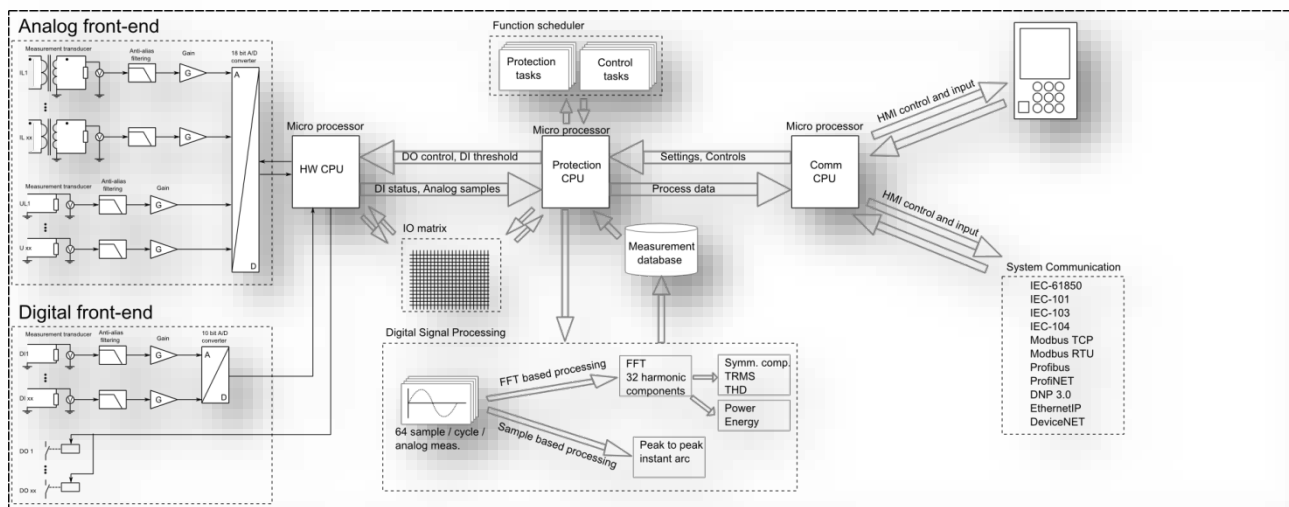
## 4.2 OCHRANNÉ FUNKCE

### 4.2.1 VŠEOBECNÉ VLASTNOSTI OCHRANNÉ FUNKCE

Následující vývojový diagram popisuje základní strukturu jakékoliv ochranné funkce. Základní struktura se skládá z porovnání analogových měřených hodnot s náběhovými hodnotami a charakteristikami času působení.



Ochranná funkce je spuštěna v plně digitálním prostředí s mikroprocesorem CPU, který také zpracovává analogové signály transformované do digitálního tvaru.

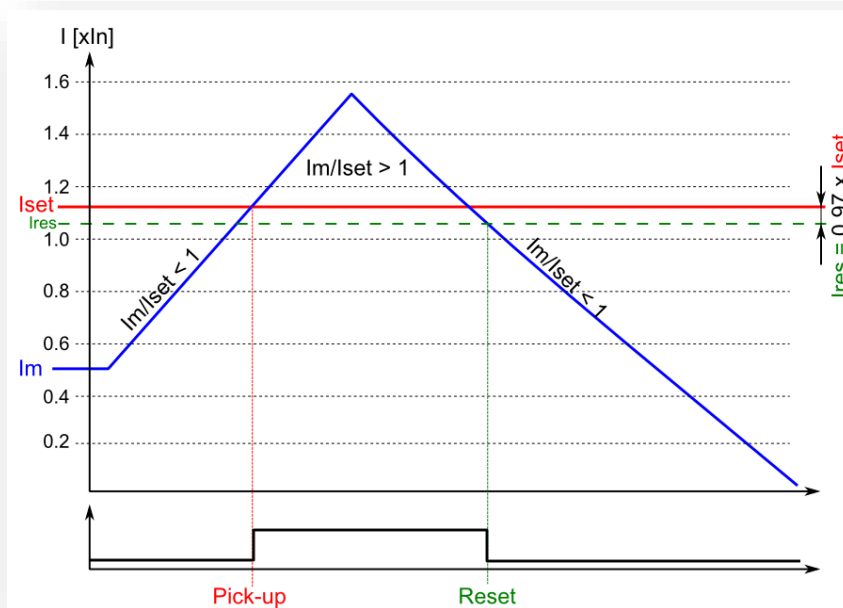


Obrázek 4.2.1-13. Principiální schéma platformy ochrany AQ-2xx.

V následujících kapitolách jsou popsány běžné funkcionality ochranných funkcí. Pokud se některá ochranná funkce odchyluje od této základní struktury, je rozdíl popsán v odpovídající kapitole příručky.

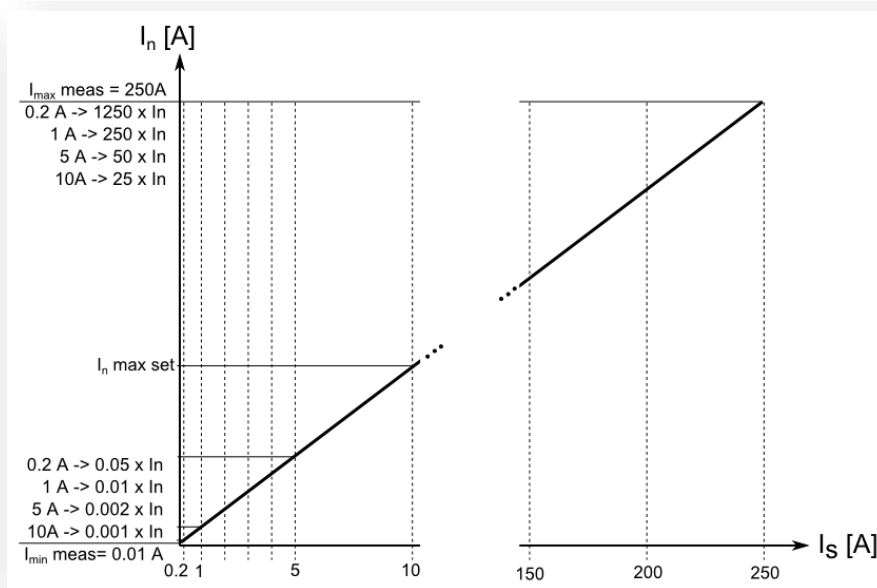
#### 4.2.1.1 NÁBĚHOVÉ CHARAKTERISTIKY

Náběh funkce je řízen parametrem nastavení **Xset**, který definuje maximální nebo minimální dovolenou měřenou velikost v poměrných jednotkách, absolutní nebo procentní hodnotě dříve, než funkce provede akci. Funkce trvale počítá poměr mezi uživatelským nastavením parametru náběhu a měřenou velikostí ( $I_m$ ). Do funkce je zabudován přídržný poměr 97 % a vztahuje se vždy na hodnotu **Xset**. Pokud se funkce náběhové charakteristiky liší od tohoto popisu, je toto definováno ve funkční části příručky.



Obrázek 4.2.1.1-14. Náběh a reset charakteristiky funkce.

Aktivace náběhu funkce není přímo rovná generování spouštěcího signálu funkce. Spouštěcí signál je povolen, pokud není aktivní blokovácí podmínka.



Obrázek 4.2.1.1-15. Rozsah měření v relaci k jmenovitému proudu.

Velikost “In” znamená uživatelsky nastavený jmenovitý proud, který může být v rozsahu 0.2…10A, typicky 0.2A, 1A nebo 5A. S vlastní proudovou měřicí kartou bude IED měřit

sekundární proudy od 0.001A až do 250A. V tomto ohledu se nastavení náběhu v sekundárních Ampérech liší.

#### 4.2.1.2 BLOKOVÁNÍ FUNKCE

V blokovacím členu se na začátku každého programového cyklu kontrolují blokovací signály. Blokovací signál je přijímán z blokovací matice pro vstup, vyhrazený pro funkci. Pokud blokovací vstup není aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál START a funkce provádí výpočet časové charakteristiky.

Pokud je blokovací signál aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál BLOCKED a funkce nesmí tento proces dále zpracovávat. Pokud byla funkce START aktivována před blokovacím signálem, resetuje se a zpracovává časové charakteristiky jako v případě resetu náběhového signálu.

Při blokování funkce zobrazí HMI událost spolu s časovou značkou blokovací události s informací o hodnotě náběhového proudu a typu poruchy.

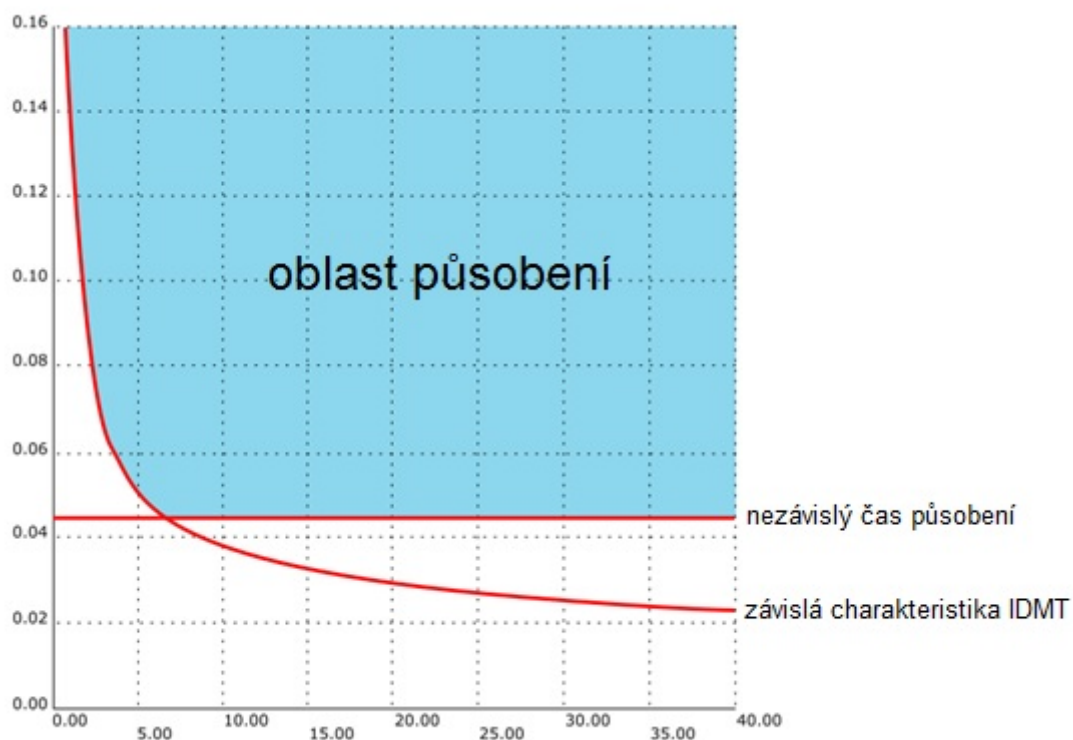
Blokovací signál může být testován také ve fázi uvádění do provozu stupně softwarovým spínačem, pokud je aktivován společný a globální testovací režim relé.

Uživatelsky nastavitelné proměnné jsou binární signály ze systému. Blokovací signál musí pro aktivování blokování v IED trvat minimálně 5 ms před uplynutím nastaveného zpoždění působení.

#### 4.2.1.3 ČAS PRO PŮSOBENÍ CHARAKTERISTIKY PRO VYPNUTÍ A RESET

Chování časovače působení funkce se může nastavit pro vypínací signál a pro uvolnění funkce v případě, že náběhový člen je resetován před dosažením vypínacího času. Dostupné jsou tři základní režimy působení funkce. Okamžité působení vydává vypínací signál bez přídavného času zpoždění simultánně s časem spuštění. Nezávislý čas působení (DT) vydává vypínací signál s uživatelsky daným časem působení bez ohledu na velikost proudu tak dlouho, dokud je proud vyšší/nížší než hodnota Xset, a tak je aktivován náběhový prvek (nezávislá časová charakteristika).

Inverzní charakteristika s minimálním časem (IDMT) vydává vypínací signál v čase, který je v relaci s nastavením náběhové hodnoty Xset a měřenou hodnotou  $X_m$  (závislá časová charakteristika). Pro působení IDMT jsou dostupné charakteristiky dle standardů IEC a IEEE/ANSI a také uživatelsky nastavitelné parametry. Vezměte prosím na vědomí, že režim IDMT *Definite (Min) operating time delay* se používá také jako definice minimálního času pro vypnutí ochranou. Pokud funkce není žádoucí, měl by být tento parametr nastaven na 0 sekund.



Obrázek 4.2.1.3-16 Dané (min) zpoždění času zpoždění určuje minimální zpoždění času působení. Pokud se používá pouze IDMT, je možné zakázat minimální zpoždění času působení nastavením tohoto parametru na nula.

Tabulka níže představuje nastavení parametrů pro časové charakteristiky funkce.



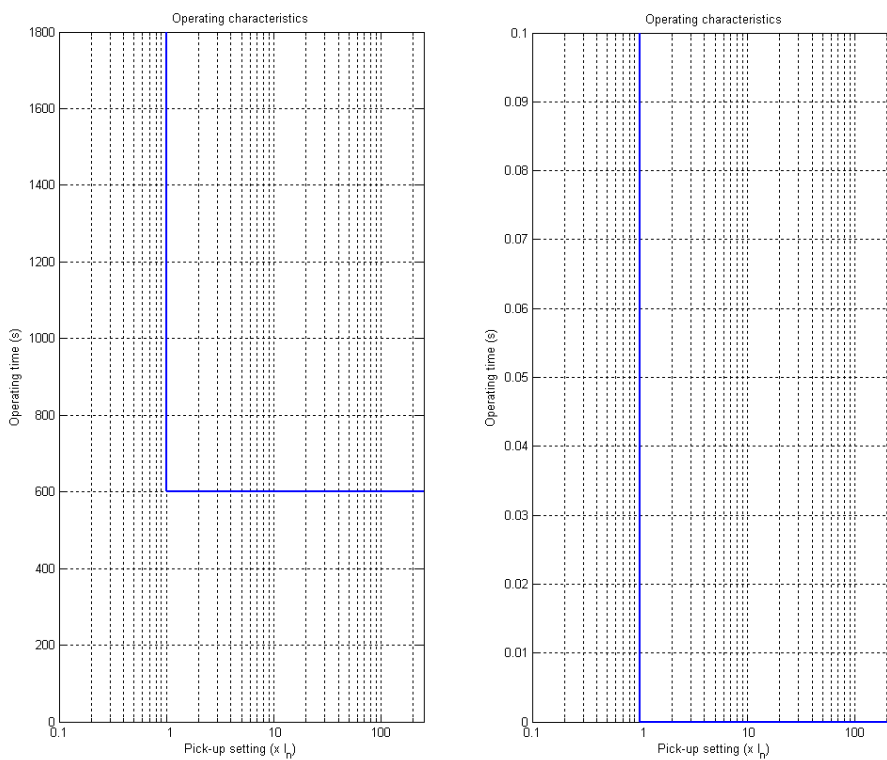
Tabulka 4-22 Nastavení parametrů charakteristik časů působení (všeobecně).

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Delay Type	DT IDMT	-	DT	Volba typu časového zpoždění. Možnosti výběru jsou závislé (IDMT, Inverse Definite Minimum Time) a nezávislé (DT, Definite Time) charakteristiky.
Definite (Min) operating time delay	0.000...1800.000 s	0.005 s	0.040 s	Pokud je Delay Type nastaven na DT, funguje tento parametr pro ochrannou funkci jako očekávaný čas působení. Pokud je nastaven na 0.000 s, stupeň pracuje jako okamžitý stupeň (PIOC, 50) bez přídavného zpoždění. Pokud je parametr nastaven na 0.005 – 1800 s, pracuje stupeň jako nezávisle zpožděný (PTOC, 51).  Pokud byl Delay Type nastaven na IDMT, může se tento parametr použít pro ochrannou funkci pro určení minimálního času působení. Příklad je uveden na obrázku výše.
Delay curve series	IEC IEEE	-	IEC	Nastavení je aktivní a viditelné, jen pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Křivka zpoždění pro působení dle IDMT odpovídá charakteristikám, definovaných dle standardu buď IEC nebo IEEE/ANSI.
Delay characteristics IEC	NI EI VI LTI Param	-	NI	Nastavení je aktivní a viditelné, jen pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Charakteristiky zpoždění dle standardu IEC: Charakteristiky Normally Inverse, Extremely Inverse, Very Inverse a Long Time Inverse. Volba parametrů dovoluje doladění konstant A a B, které umožňují nastavení charakteristik podle stejného vzorce jako zde uvedené křivky IEC.
Delay characteristics IEEE	ANSI NI ANSI VI ANSI EI ANSI LI IEEE MI IEEE VI IEEE EI Param	-	LTI	Nastavení je aktivní a viditelné, jen pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Charakteristiky zpoždění dle standardu IEEE a ANSI: Charakteristiky Normal Inverse, Very Inverse, Extremely inverse, Long time inverse. IEEE: Charakteristiky Moderately Inverse, Very Inverse, Extremely Inverse. Volba parametrů dovoluje doladění konstant A, B a C, které umožňují nastavení charakteristik podle stejného vzorce jako zde uvedené křivky IEEE.
Time dial setting	0.01...25.00 s	0.01 s	0.05 s	Nastavení je aktivní a viditelné, jen pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Nastavení časovače / násobitele pro charakteristiky IDMT.
A	0.0000...250.0000	0.0001	0.0860	Nastavení je aktivní a viditelné, jen pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Konstanta A pro charakteristiky IEC/IEEE.

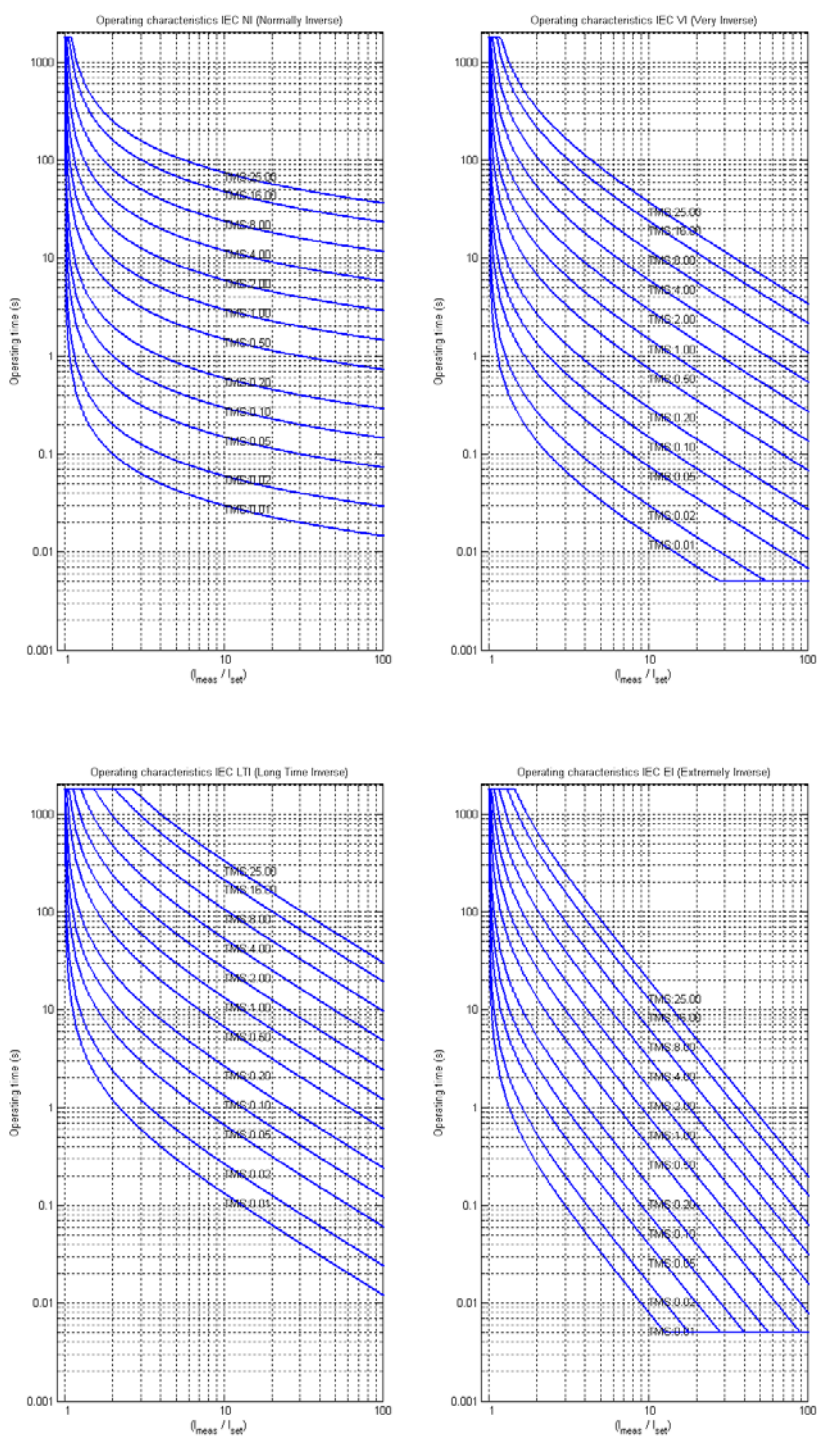
B	0.0000...5.0000	0.0001	0.1850	Nastavení je aktivní a viditelné, jen pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Konstanta B pro charakteristiky IEC/IEEE.
C	0.0000...250.0000	0.0001	0.0200	Nastavení je aktivní a viditelné, jen pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Konstanta C pro charakteristiky IEC/IEEE.

Tabulka 4-23 Vzorce závislých charakteristik pro standardy IEC a IEEE.

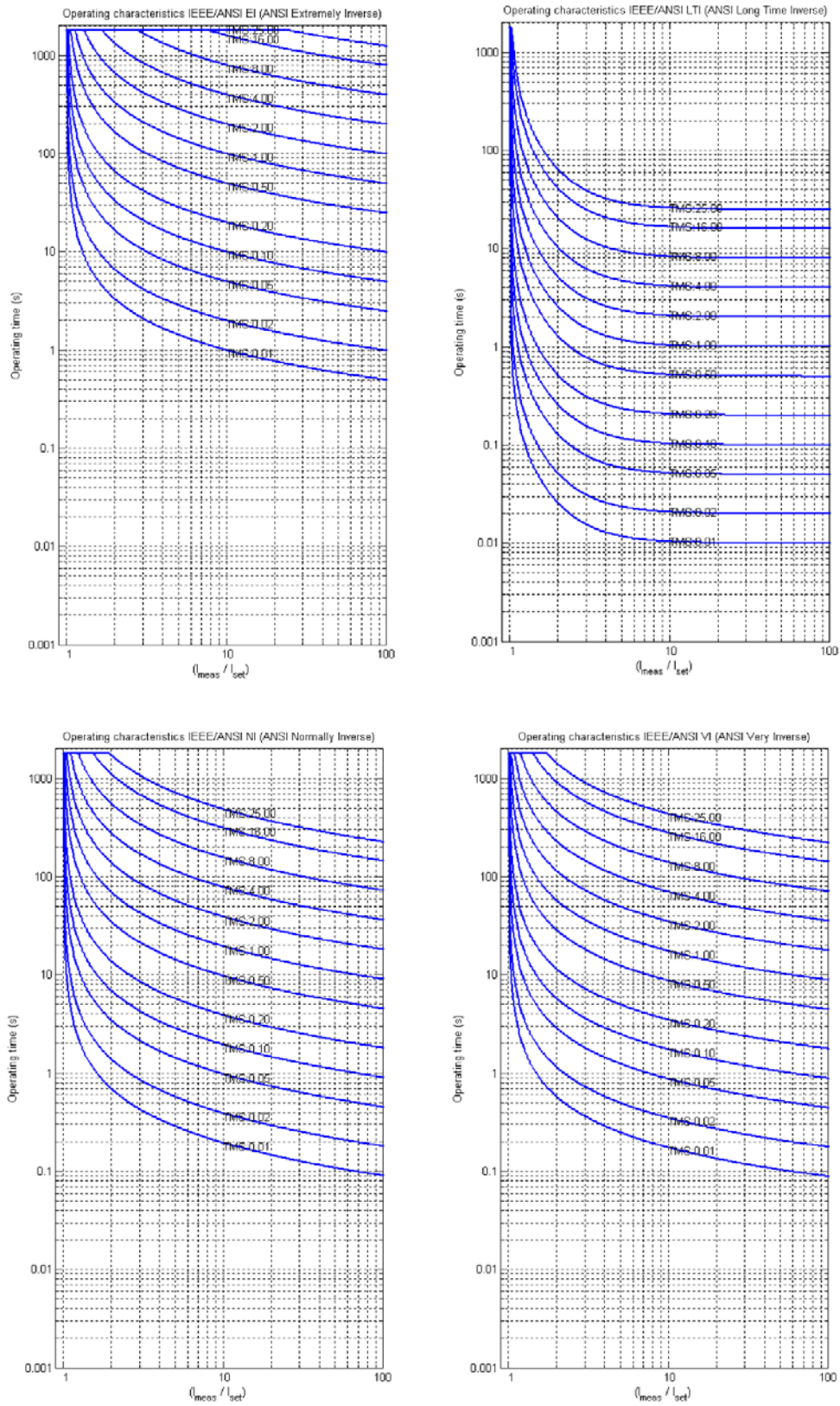
IEC		IEEE/ANSI																																						
$t = \frac{kA}{\left(\frac{I_m}{I_{set}}\right)^B - 1}$		$t = k \left( \frac{A}{\left(\frac{I_m}{I_{set}}\right)^C - 1} + B \right)$																																						
t = čas působení (s) k = nastavení časového násobitele Im = měřený maximální proud Iset = nastavení náběhu A = konstanta charakteristiky působení B = konstanta charakteristiky působení		t = čas působení (s) k = nastavení časového násobitele Im = měřený maximální proud Iset = nastavení náběhu A = konstanta charakteristiky působení B = konstanta charakteristiky působení C = konstanta charakteristiky působení																																						
<b>Standardní konstanty zpoždění IEC</b> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Type</th> <th>A</th> <th>B</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Normally Inverse (NI)</td> <td>0,14</td> <td>0,02</td> </tr> <tr> <td>Extremely Inverse (EI)</td> <td>80</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Very Inverse (VI)</td> <td>13,5</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Long Time Inverse (LTI)</td> <td>120</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>		Type	A	B	Normally Inverse (NI)	0,14	0,02	Extremely Inverse (EI)	80	2	Very Inverse (VI)	13,5	1	Long Time Inverse (LTI)	120	1	<b>Standardní konstanty zpoždění ANSI</b> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Type</th> <th>A</th> <th>B</th> <th>C</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Normally Inverse (NI)</td> <td>8,934</td> <td>0,1797</td> <td>2,094</td> </tr> <tr> <td>Very Inverse (VI)</td> <td>3,922</td> <td>0,0982</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Extremely Inverse (EI)</td> <td>5,64</td> <td>0,02434</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Long Time Inverse (LTI)</td> <td>5,614</td> <td>2,186</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>				Type	A	B	C	Normally Inverse (NI)	8,934	0,1797	2,094	Very Inverse (VI)	3,922	0,0982	2	Extremely Inverse (EI)	5,64	0,02434	2	Long Time Inverse (LTI)	5,614	2,186	1
Type	A	B																																						
Normally Inverse (NI)	0,14	0,02																																						
Extremely Inverse (EI)	80	2																																						
Very Inverse (VI)	13,5	1																																						
Long Time Inverse (LTI)	120	1																																						
Type	A	B	C																																					
Normally Inverse (NI)	8,934	0,1797	2,094																																					
Very Inverse (VI)	3,922	0,0982	2																																					
Extremely Inverse (EI)	5,64	0,02434	2																																					
Long Time Inverse (LTI)	5,614	2,186	1																																					
		<b>Standardní konstanty zpoždění IEEE</b> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Type</th> <th>A</th> <th>B</th> <th>C</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Moderately Inverse (MI)</td> <td>0,0515</td> <td>0,114</td> <td>0,02</td> </tr> <tr> <td>Very Inverse (VI)</td> <td>19,61</td> <td>0,491</td> <td>2</td> </tr> <tr> <td>Extremely Inverse (EI)</td> <td>28,2</td> <td>0,1217</td> <td>2</td> </tr> </tbody> </table>				Type	A	B	C	Moderately Inverse (MI)	0,0515	0,114	0,02	Very Inverse (VI)	19,61	0,491	2	Extremely Inverse (EI)	28,2	0,1217	2																			
Type	A	B	C																																					
Moderately Inverse (MI)	0,0515	0,114	0,02																																					
Very Inverse (VI)	19,61	0,491	2																																					
Extremely Inverse (EI)	28,2	0,1217	2																																					



Obrázek 4.2.1.3-17. Charakteristiky nezávislého času zpoždění.

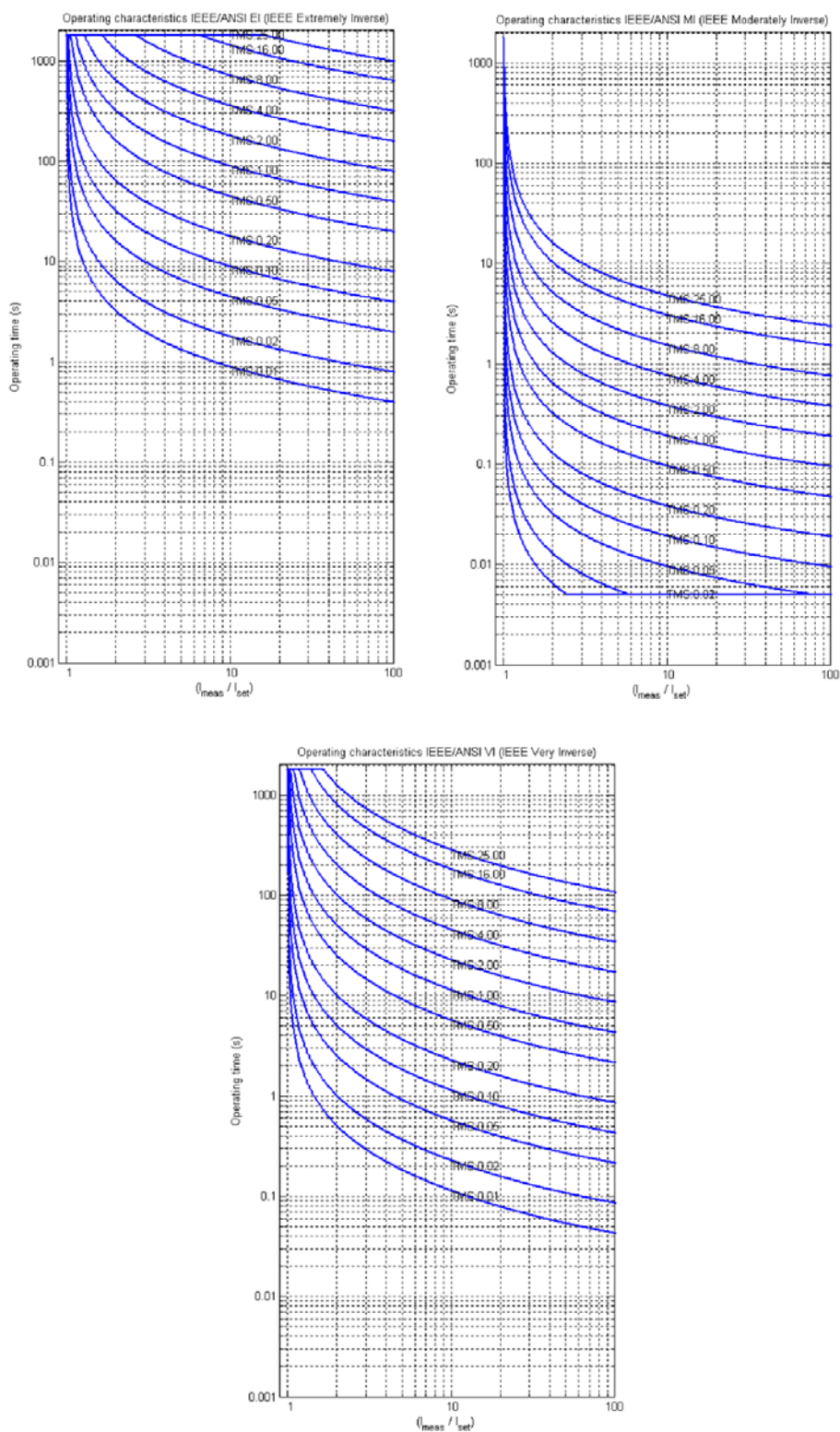


Obrázek 4.2.1.3-18. Předdefinované charakteristiky IEC NI, VI, LTI a EI

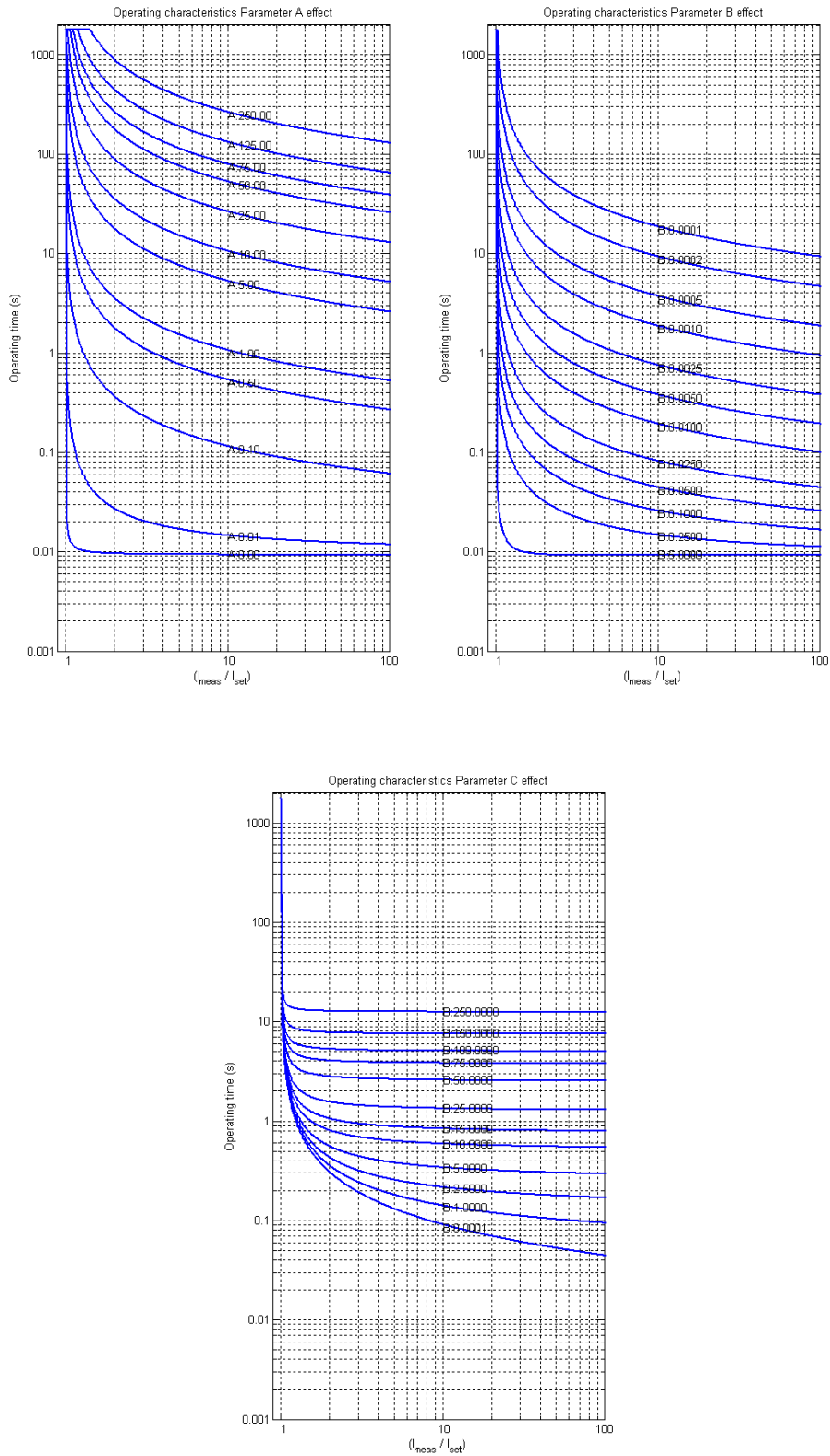


Obrázek 4.2.1.3-19. Předdefinované charakteristiky IEEE ANSI EI, LTI, NI a VI





Obrázek 4.2.1.3-20. Předdefinované charakteristiky IEEE EI, MI a VI



Obrázek 4.2.1.3-21. Vliv parametrů A, B a C na charakteristiky.

#### 4.2.1.4 NESTANDARDNÍ CHARAKTERISTIKY ZPOŽDĚNÍ

Navíc k dříve uvedeným charakteristikám zpoždění mají některé funkce také charakteristiky zpoždění, které se liší od standardů IEC nebo IEEE. Těmito funkcemi jsou nadproudové stupně, zemní nadproudové stupně, směrové nadproudové stupně a směrové zemní nadproudové stupně. Nastavení parametrů a jejich rozsahy jsou uvedeny v blocích funkcí příslušných kapitol.

Tabulka 4-24 Vzorce pro závislé časy působení pro nestandardní charakteristiky.

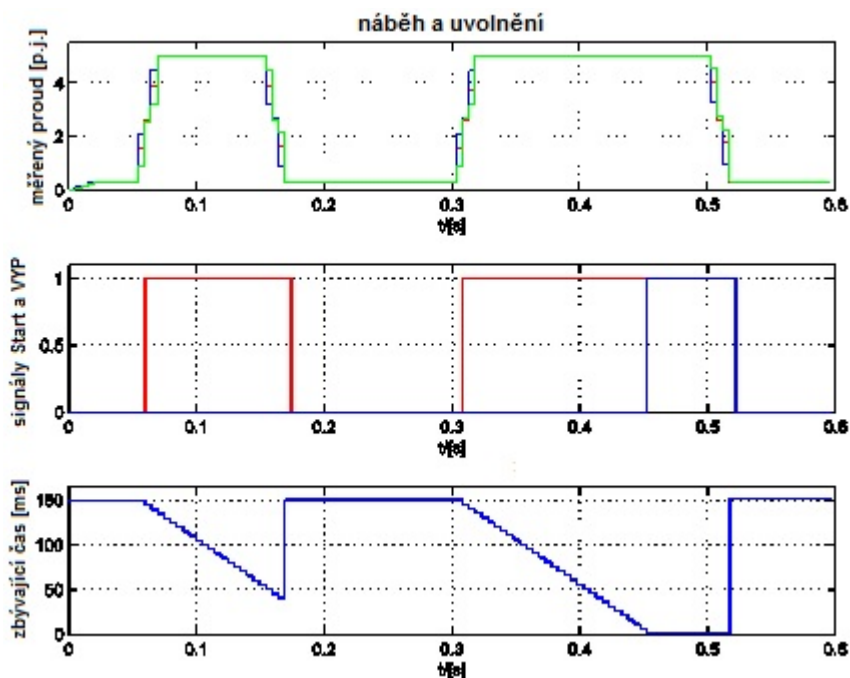
Typ RI	Typ RD
Používá se pro odstupňování časů s mechanickými relé	Většinou se používá v zemních ochranách pro zajištění selektivního vypínání i v nesměrových ochranách
$t = \frac{k}{0.339 - 0.236 * \frac{I_{set}}{I_m}}$	$t = 5.8 - 1.35 * \ln \left( \frac{I_m}{k * I_{set}} \right)$
t = čas působení (s) k = nastavení časového násobitele Im = měřený maximální proud Iset = nastavení náběhu	t = čas působení (s) k = nastavení časového násobitele Im = měřený maximální proud Iset = nastavení náběhu

Tabulka 4-25 Nastavení parametrů časů resetovacích charakteristik.

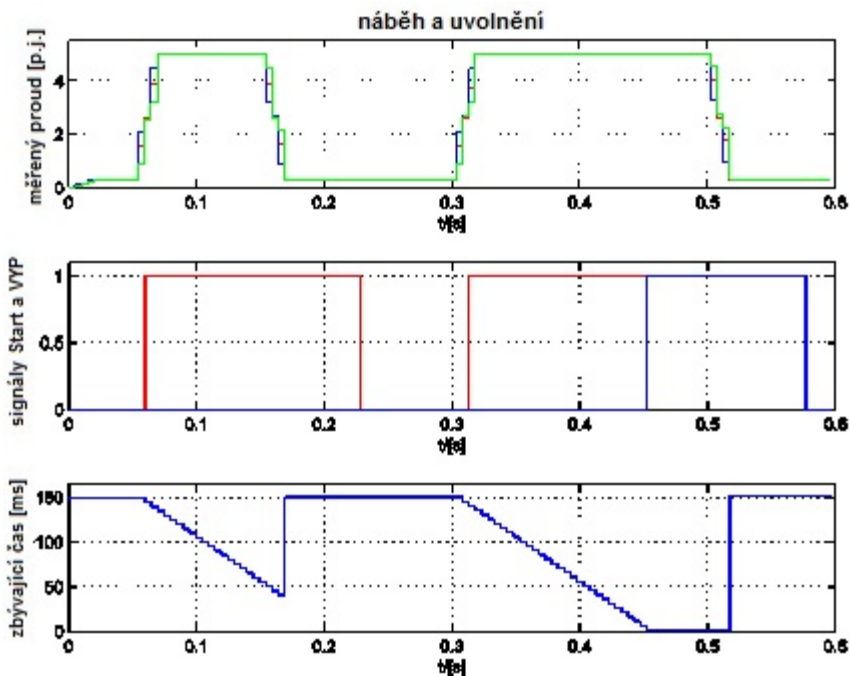
Release Time delay	0.000...150.000 s	0.005 s	0.06 s	Resetovací čas. Dovoleno mezi náběhy, pokud náběh nevedl k vypnutí. Během tohoto času je spouštěcí signál přidrženo pro časovače, pokud je aktivováno zpožděné uvolnění náběhu.
Delayed Pick-up release	No Yes	-	Yes	Volba resetu charakteristiky buď časově zpožděný nebo okamžitě po uvolnění náběhového členu. Pokud je aktivován, je spouštěcí signál resetován po uplynutí nastaveného času zpoždění.
Time calc reset after release time	No Yes	-	Yes	Volba času působení resetovací charakteristiky. Pokud je aktivní, je čítač času působení resetován po uplynutí nastaveného času, pokud náběhový člen není během tohoto času aktivován.
Continue time calculation during release time	No Yes	-	No	Volba charakteristiky výpočtu času. Pokud je aktivní, běží čítač času dále, pokud není uvolněn nastavený čas, i když je náběhový člen resetován.



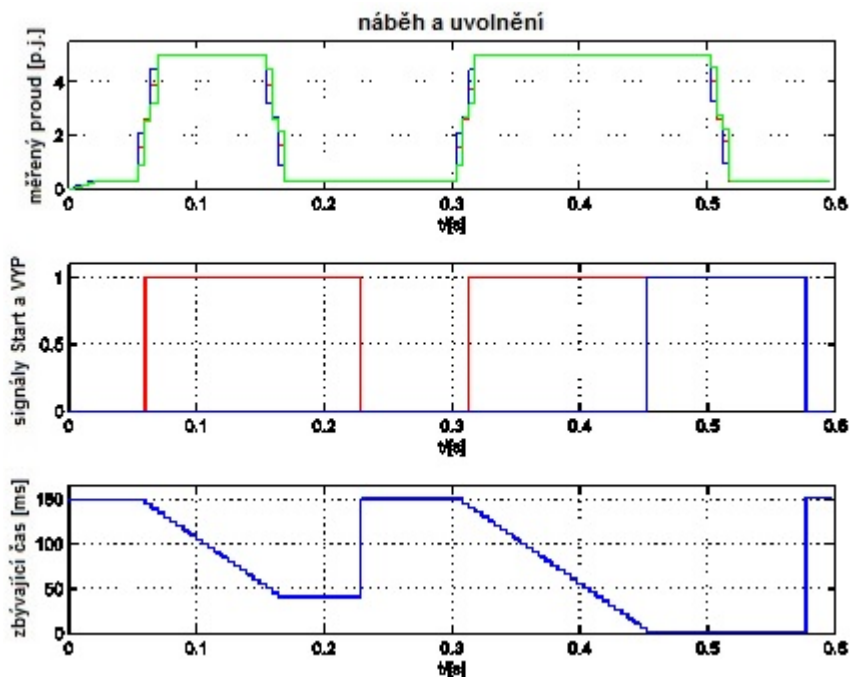
Na následujících obrázcích je znázorněno chování stupně při různých konfiguracích času uvolnění.



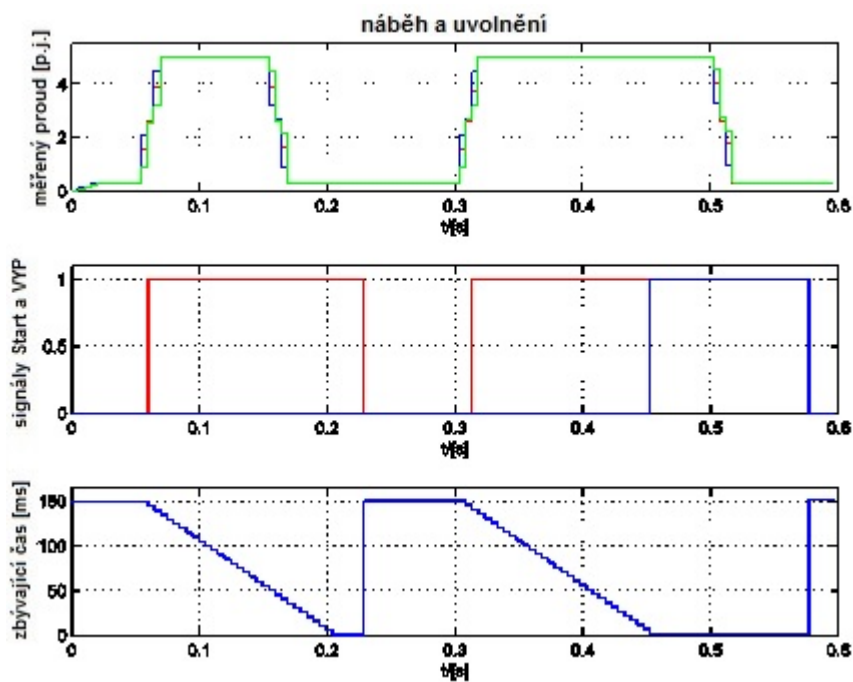
Obrázek 4.2.1.4-22. Nežpožděné uvolnění náběhu.



Obrázek 4.2.1.4-23. Zpožděné uvolnění náběhu, čítač zpoždění je uvolněn návratem signálu.



Obrázek 4.2.1.4-24. Zpožděné uvolnění náběhu, hodnota čítače zpoždění je přidržena během času uvolnění.



Obrázek 4.2.1.4-25. Zpožděné uvolnění náběhu, hodnota čítače zpoždění se během času uvolnění snižuje.

Resetovací charakteristiky se mohou nastavit dle aplikace. Výchozí nastavení je zpožděno na 60 ms a výpočet času je během času uvolnění přidržen.

Pokud se používá možnost zpoždění uvolnění, kdy čítač času působení počítá čas působení během času uvolnění, funkce nevypne, i když vstupní signál není znovu během počítání času uvolnění aktivován.

#### 4.2.1.5 VYNUCENÍ STUPNĚ

V relé série AQ-2xx je možné otestovat logiku, zpracování událostí a působení systému chránění ručním ovládním stavů ochranných funkcí bez injektáže proudu do relé. Pro povolení vynucení stupně v menu *General* nastavte *Enable stage forcing* na *Enabled*. Poté je možné na stránce funkce *Info* ovládat stavy ochranné funkce (normal, start, vypnutí, blokováno atd.).

**POZNÁMKA:** Pokud je vynucení stupně povoleno, ochranné funkce se změni také dle uživatelského vstupu, injektované proudy/napětí také mají vliv na chování relé. Po ukončení testů se doporučuje vynucování stupně zakázat.

## 4.2.2 NESMĚROVÝ NADPROUD $I > (50/51)$

Funkce nadproudu (NOC) se používá pro nesměrovou mžikovou a časově zpožděnou nadproudovou/zkratovou ochranu pro různé aplikace včetně vývodů, filtračních a strojních aplikací ve službách a průmyslu. Počet dostupných instancí funkce závisí na modelu IED. Funkce trvale měří veličiny fázových proudů, které jsou založeny na provozním rozhodnutí. Jako monitorované veličiny fázových proudů mohou být zvoleny základní harmonická RMS, hodnoty TRMS (včetně harmonických až do 32.) nebo hodnoty vrcholvrchol. Blokovací signál a volba skupiny nastavení ovládají provozní charakteristiky funkce během normálního provozu.

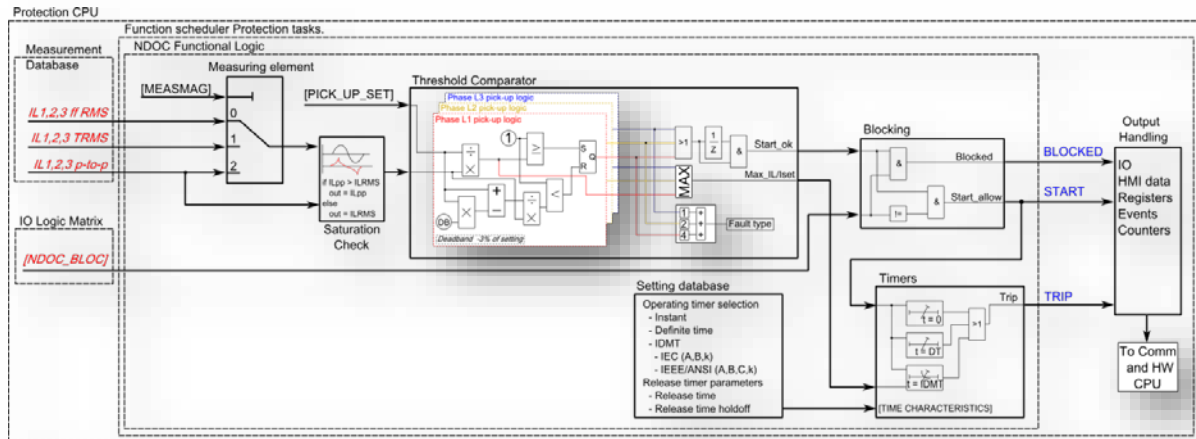
Výstupy funkce jsou spouštěcí (start), vypínací (trip) a blokovací (blocked) signály. Parametry nastavení jsou statické vstupy pro funkci, které se mohou měnit jen uživatelským vstupem během fáze nastavování funkce. Nesměrová nadproudová funkce používá celkem osm samostatných skupin nastavení, které se mohou vybírat z jednoho společného zdroje.

Funkce se může provozovat v mžikovém nebo časově zpožděném režimu. V časově zpožděném režimu se může volit nezávislý čas nebo IDMT. Pro provoz IDMT jsou podporována časová zpoždění dle standardů IEC a ANSI a také uživatelské parametry. Funkce obsahuje kontrolu přesycení PTP, které funkci dovoluje rozběh a působení také v případě přesycení PTP.

Pracovní logika se skládá ze zpracování vstupních veličin, výběru vstupních veličin, kontroly přesycení, komparátoru mezních hodnot, kontroly blokovacího signálu, zpracování charakteristik časového zpoždění a výstupů. Základem ochranné funkce je 3-pólové působení.

Vstupy funkce jsou volba provozního režimu, parametry nastavení a měřené a předzpracované proudové veličiny a binární vstupní signály. Výstupy funkce jsou signály START, TRIP (vypnutí) a BLOCKED (blokováno), které se mohou použít pro přímé ovládání IO a také pro uživatelské programování logiky. Funkce zaznamenává své působení do 12 posledních registrů s časovou značkou a do paměti provozních událostí generuje také obecné události ZAČ./KON. s časovou značkou každého ze tří výstupních signálů. V mžikovém provozním režimu funkce vydává události START a TRIP současně s ekvivalentní časovou značkou. Rozlišení časové značky je 1ms. Funkce také poskytuje kumulativní čítače událostí START, TRIP a BLOCKED.

Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce NOC.



Obrázek 4.2.2-26. Zjednodušené funkční blokové schéma funkce NOC.

### 4.2.2.1 MĚŘENÉ VSTUPNÍ HODNOTY

Funkční blok používá analogové proudové měřené hodnoty. Funkční blok ze vzorků vždy používá měření vrchol-vrchol a podle volby uživatele může být monitorována veličina buď základní hodnoty RMS, hodnoty pravé RMS z celého harmonického spektra až 32. harmonické nebo hodnoty vrchol-vrchol. Pro záznam dat před poruchou se používá průměrná hodnota zvolené veličiny -20ms.

Tabulka 4.2.2.1-26 Analogové veličiny používané funkcí NOC.

Signál	Popis	Časová kladna	zá-
IL1PP	Měření proudu vrchol-vrchol fáze L1/A	5 ms	
IL2PP	Měření proudu vrchol-vrchol fáze L2/B	5 ms	
IL3PP	Měření proudu vrchol-vrchol fáze L3/C	5 ms	
IL1RMS	Měření proudu základní RMS fáze L1/A	5 ms	
IL2RMS	Měření proudu základní RMS fáze L2/B	5 ms	
IL3RMS	Měření proudu základní RMS fáze L3/C	5 ms	
IL1TRMS	Měření proudu TRMS fáze L1/A	5 ms	
IL2TRMS	Měření proudu TRMS fáze L2/B	5 ms	
IL3TRMS	Měření proudu TRMS fáze L3/C	5 ms	

Volba používaného AI kanálu se provádí parametrem nastavení. Ve všech možných variantách vstupních kanálů jsou podmínky před poruchou zobrazeny s 20 ms průměrnou hodnotou historie od -20 ms spouštěcí nebo vypínací události.

#### 4.2.2.2 NÁBĚHOVÉ CHARAKTERISTIKY

Náběh funkce NOC je řízen parametrem nastavení **Iset**, který definuje maximálně dovolený proud před aktivací funkce. Funkce trvale počítá poměr mezi Iset a měřenou velikostí ( $I_m$ ) všech tří fází. Do funkce je zabudován přídržný poměr 97 % a vztahuje se vždy na hodnotu **Iset**. Nastavená hodnota je společná pro všechny měřené fáze a jednu, dvě nebo všechny fáze. Při překročení hodnoty Iset dojde k náběhu funkce.

Tabulka 4.2.2.2-27 Nastavení charakteristiky náběhu

Název	Popis	Rozsah	Krok	Výchozí
Iset	Nastavení náběhu	0.10 ... 50.00 x In	0.01 x In	1.20 x In

Aktivace náběhu funkce není přímo rovná generování spouštěcího signálu funkce. Spouštěcí signál je povolen, pokud není aktivní blokovací podmínka.

#### 4.2.2.3 BLOKOVÁNÍ FUNKCE

V blokovacím členu se na začátku každého programového cyklu kontroluje blokovací signál. Blokovací signál je přijímán z blokovací matice pro vstup, vyhrazený pro funkci. Navíc nesměrová nadproudová ochrana obsahuje možnost blokování harmonického zapínacího nárazu, která se aplikuje uživatelským parametrem nastavení. Pokud blokovací vstup není aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál START a funkce provádí výpočet časové charakteristiky.

Tabulka 4.2.2.3-28 Nastavení vnitřního blokování harmonického zapínacího nárazu

Název	Popis	Rozsah	Krok	Výchozí
Inrush Harmonic Blocking (Internal Only Trip)	blokování 2. harmonickou povoleno/zakázáno	0; No 1; Yes	-	No
2 <sup>nd</sup> Harmonic Block Limit (I <sub>harm</sub> /I <sub>fund</sub> )	mez blokování 2. harmonickou.	0.10...50.00*%I <sub>fund</sub>	0.01*%I <sub>fund</sub>	0.01*%I <sub>fund</sub>

Pokud je blokovací signál aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál BLOCKED a funkce nesmí tento proces dále zpracovávat. Pokud byla funkce START aktivována před blokovacím signálem, resetuje se a zpracovává časové charakteristiky jako v případě resetu náběhového signálu.

Při blokování funkce zobrazí HMI událost spolu s časovou značkou blokovací události s informací o hodnotě náběhového proudu a typu poruchy.

Blokovací signál může být testován také ve fázi uvádění do provozu stupně softwarovým spínačem, pokud je aktivován společný a globální testovací režim relé.

Uživatelsky nastavitelné proměnné jsou binární signály ze systému. Blokovací signál musí pro aktivování blokování v IED trvat minimálně 5 ms před uplynutím nastaveného zpoždění působení.

#### 4.2.2.4 CHARAKTERISTIKY ČASŮ PŮSOBENÍ PRO VYPNUTÍ A RESET

Tato funkce podporuje nezávislý čas zpoždění (DT) a typy zpoždění závislých minimálních časů (IDMT). Pro bližší informace o těchto typech zpoždění viz kapitola Všeobecné vlastnosti ochranné funkce.

#### 4.2.2.5 UDÁLOSTI A REGISTRY

Funkce NOC generuje události a registry změn stavů startu, vypnutí a blokování. Do protokolu hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem "začátek" nebo "konec". Funkce NOC nabízí čtyři různé instance, kde události jsou odděleny pro každou činnost instance.

Ve funkci je dostupných 12 posledních záznamů, kam jsou zapisovány spouštěcí události funkce (start, vypnutí nebo blokováno) s časovou značkou a hodnotami procesních dat.

Tabulka 4.2.2.5-29. Kódy událostí instancí 1 – 4 funkce NOC.

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
1280	20	NOC1	0	Start ZAČ.
1281	20	NOC1	1	Start KON.
1282	20	NOC1	2	Vypnutí ZAČ.
1283	20	NOC1	3	Vypnutí KON.
1284	20	NOC1	4	Blok ZAČ.
1285	20	NOC1	5	Blok KON.
1286	20	NOC1	6	Fáze A Start ZAČ.
1287	20	NOC1	7	Fáze A Start KON.
1288	20	NOC1	8	Fáze B Start ZAČ.
1289	20	NOC1	9	Fáze B Start KON.
1290	20	NOC1	10	Fáze C Start ZAČ.
1291	20	NOC1	11	Fáze C Start KON.
1292	20	NOC1	12	Fáze A Vypnutí ZAČ.
1293	20	NOC1	13	Fáze A Vypnutí KON.

1294	20	NOC1	14	Fáze B Vypnutí ZAČ.
1295	20	NOC1	15	Fáze B Vypnutí KON.
1296	20	NOC1	16	Fáze C Vypnutí ZAČ.
1297	20	NOC1	17	Fáze C Vypnutí KON.
1344	21	NOC2	0	Start ZAČ.
1345	21	NOC2	1	Start KON.
1346	21	NOC2	2	Vypnutí ZAČ.
1347	21	NOC2	3	Vypnutí KON.
1348	21	NOC2	4	Blok ZAČ.
1349	21	NOC2	5	Blok KON.
1350	21	NOC2	6	Fáze A Start ZAČ.
1351	21	NOC2	7	Fáze A Start KON.
1352	21	NOC2	8	Fáze B Start ZAČ
1353	21	NOC2	9	Fáze B Start KON.
1354	21	NOC2	10	Fáze C Start ZAČ.
1355	21	NOC2	11	Fáze C Start KON.
1356	21	NOC2	12	Fáze A Vypnutí ZAČ.
1357	21	NOC2	13	Fáze A Vypnutí KON.
1358	21	NOC2	14	Fáze B Vypnutí ZAČ.
1359	21	NOC2	15	Fáze B Vypnutí KON.
1360	21	NOC2	16	Fáze C Vypnutí ZAČ.
1361	21	NOC2	17	Fáze C Vypnutí KON.
1408	22	NOC3	0	Start ZAČ.
1409	22	NOC3	1	Start KON.
1410	22	NOC3	2	Vypnutí ZAČ.
1411	22	NOC3	3	Vypnutí KON.
1412	22	NOC3	4	Blok ZAČ.
1413	22	NOC3	5	Blok KON.
1414	22	NOC3	6	Fáze A Start ZAČ.
1415	22	NOC3	7	Fáze A Start KON.
1416	22	NOC3	8	Fáze B Start ZAČ
1417	22	NOC3	9	Fáze B Start KON.
1418	22	NOC3	10	Fáze C Start ZAČ.
1419	22	NOC3	11	Fáze C Start KON.
1420	22	NOC3	12	Fáze A Vypnutí ZAČ.
1421	22	NOC3	13	Fáze A Vypnutí KON.
1422	22	NOC3	14	Fáze B Vypnutí ZAČ.
1423	22	NOC3	15	Fáze B Vypnutí KON.
1424	22	NOC3	16	Fáze C Vypnutí ZAČ.
1425	22	NOC3	17	Fáze C Vypnutí KON.
1472	23	NOC4	0	Start ZAČ.
1473	23	NOC4	1	Start KON.
1474	23	NOC4	2	Vypnutí ZAČ.
1475	23	NOC4	3	Vypnutí KON.



1476	23	NOC4	4	Blok ZAČ.
1477	23	NOC4	5	Blok KON.
1478	23	NOC4	6	Fáze A Start ZAČ.
1479	23	NOC4	7	Fáze A Start KON.
1480	23	NOC4	8	Fáze B Start ZAČ.
1481	23	NOC4	9	Fáze B Start KON.
1482	23	NOC4	10	Fáze C Start ZAČ.
1483	23	NOC4	11	Fáze C Start KON.
1484	23	NOC4	12	Fáze A Vypnutí ZAČ.
1485	23	NOC4	13	Fáze A Vypnutí KON.
1486	23	NOC4	14	Fáze B Vypnutí ZAČ.
1487	23	NOC4	15	Fáze B Vypnutí KON.
1488	23	NOC4	16	Fáze C Vypnutí ZAČ.
1489	23	NOC4	17	Fáze C Vypnutí KON.

V registrech funkce NOC se zaznamenávají procesní data událostí start, vypnutí nebo blokováno “zač”. V tabulce níže je znázorněna struktura registru funkce NOC. Informace jsou dostupné pro 12 posledních zaznamenaných událostí zvlášť pro všechny poskytnuté instance.

*Tabulka 4.2.2.5-30. Obsah registru.*

Datum & čas	Kód události	Typ poruchy	Řídicí proud	Poruchový proud	Proud před poruchou	Zbývající čas do vypnutí	Použitá skupina nastavení
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	1280- 1477 popis.	L1-G... L1-L2- L3	Průměrný proud při startu	Průměr vypnutí -20 ms	Průměr start -200 ms	0 ms - 1800 s	1 - 8

### 4.2.3 NESMĚROVÁ ZEMNÍ OCHRANA $I_{0>}$ (50N/51N)

Funkce nesměrové zemní ochrany (NEF) se používá pro mžikovou a časově zpožděnou zemní ochranu pro různé aplikace včetně vývodů, filtračních a strojních aplikací ve službách a průmyslu. Počet dostupných instancí funkce závisí na modelu IED. Funkce trvale měří vybrané veličiny zemního proudu, které jsou založeny na provozním rozhodnutí. Jako monitorované veličiny proudů mohou být zvoleny základní harmonická RMS, hodnoty TRMS (včetně harmonických až do 32.) nebo hodnoty vrchol-vrchol zemního proudu na měřících vstupech I01 a I02 nebo nulové složky proudu I0Calc, vypočtené z měřených fázových proudů. Blokovací signál a volba skupiny nastavení ovládají provozní charakteristiky funkce během normálního provozu.

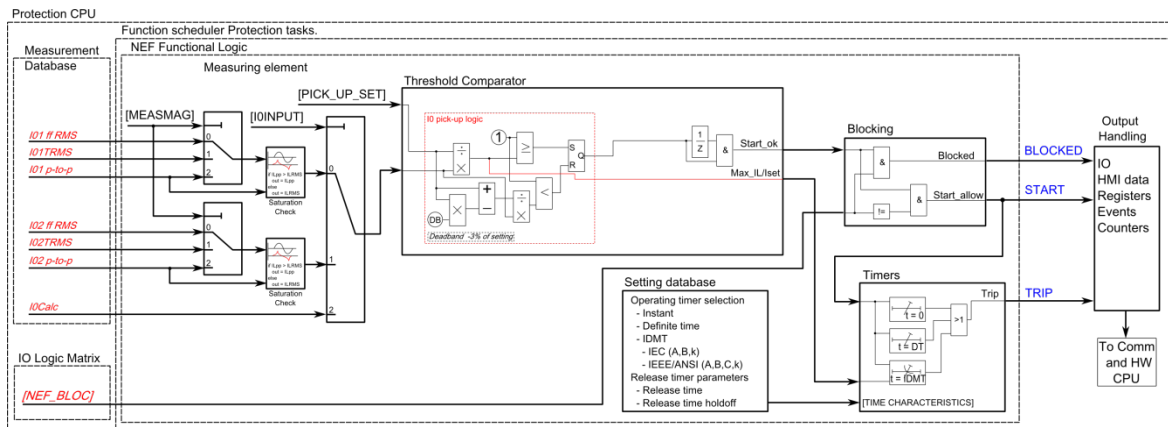
Výstupy funkce jsou spouštěcí (start), vypínací (trip) a blokovací (blocked) signály. Parametry nastavení jsou statické vstupy pro funkci, které se mohou měnit jen uživatelským vstupem během fáze nastavování funkce. Nesměrová zemní ochrana používá celkem osm samostatných skupin nastavení, které se mohou vybírat z jednoho společného zdroje.

Funkce se může provozovat v mžikovém nebo časově zpožděném režimu. V časově zpožděném režimu se může volit nezávislý čas nebo IDMT. Pro provoz IDMT jsou podporována časová zpoždění dle standardů IEC a ANSI a také uživatelské parametry. Funkce obsahuje kontrolu přesycení PTP, které funkci dovoluje rozběh a působení také v případě přesycení PTP.

Operační logika se skládá ze zpracování vstupních veličin, výběr vstupních veličin, kontrolu přesycení, komparátor mezních hodnot, kontrola blokovacího signálu, zpracování charakteristik časového zpoždění a výstupů.

Vstupy funkce jsou volba provozního režimu, parametry nastavení a měřené a předzpracované proudové veličiny a binární vstupní signály. Výstupy funkce jsou signály START, TRIP (vypnutí) a BLOCKED (blokováno), které se mohou použít pro přímé ovládání IO a také pro uživatelské programování logiky. Funkce zaznamenává své působení do 12 posledních registrů s časovou značkou a do paměti provozních událostí generuje také obecné události ZAČ./KON. s časovou značkou každého ze tří výstupních signálů. V mžikovém provozním režimu funkce vydává události START a TRIP současně s ekvivalentní časovou značkou. Rozlišení časové značky je 1ms. Funkce také poskytuje kumulativní čítače událostí START, TRIP a BLOCKED.

Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce NEF.



Obrázek 4.2.3-27 Zjednodušené funkční blokové schéma funkce NEF.

### 4.2.3.1 MĚŘENÉ VSTUPNÍ HODNOTY

Funkční blok používá analogové proudové měřené hodnoty. Funkční blok ze vzorků vždy používá měření vrchol-vrchol a podle volby uživatele může být monitorována veličina buď základní hodnoty RMS, hodnoty pravé RMS z celého harmonického spektra až 32. harmonické nebo hodnoty vrchol-vrchol. Pro záznam dat před poruchou se používá průměrná hodnota zvolené veličiny -20ms.

Tabulka 4.2.3.1-31 Analogové veličiny používané funkcí NEF.

Signál	Popis	Časová základna
I01PP	Měření proudu vrchol-vrchol zemního proudu měřícího vstupu I01	5 ms
I01RMS	Měření základní RMS zemního proudu měřícího vstupu I01	5 ms
I01TRMS	Měření TRMS zemního proudu měřícího vstupu I01	5 ms
I02PP	Měření proudu vrchol-vrchol zemního proudu měřícího vstupu I02	5 ms
I02RMS	Měření základní RMS zemního proudu měřícího vstupu I02	5 ms
I02TRMS	Měření TRMS zemního proudu měřícího vstupu I02	5 ms
IOCalc	Měření základní RMS nulové složky proudu vypočtené ze tří fázových proudů	5 ms

Volba používaného AI kanálu se provádí parametrem nastavení. Ve všech možných variantách vstupních kanálů jsou podmínky před poruchou zobrazeny s 20 ms průměrnou hodnotou historie od -20 ms spouštěcí nebo vypínací události.

### 4.2.3.2 NÁBĚHOVÉ CHARAKTERISTIKY

Náběh funkce NEF je řízen parametrem nastavení ***I0set***, který definuje maximálně dovolený proud před aktivací funkce. Funkce trvale počítá poměr mezi ***Iset*** a měřenou velikostí ( $I_m$ ) všech tří fází. Do funkce je zabudován přídržný poměr 97 % a vztahuje se vždy na hodnotu ***Iset***. Nastavená hodnota je společná pro všechny měřené fáze a jednu, dvě nebo všechny fáze. Při překročení hodnoty ***Iset*** dojde k náběhu funkce.

Tabulka 4.2.3.2-32 Nastavení charakteristiky náběhu

Název	Popis	Rozsah	Krok	Výchozí
I0set	Nastavení náběhu	0.0001 ... 40.00 x $I_n$	0.0001 x $I_n$	1.20 x $I_n$

Aktivace náběhu funkce není přímo rovná generování spouštěcího signálu funkce. Spouštěcí signál je povolen, pokud není aktivní blokovací podmínka.

### 4.2.3.3 BLOKOVÁNÍ FUNKCE

V blokovacím členu se na začátku každého programového cyklu kontroluje blokovací signál. Blokovací signál je přijímán z blokovací matice pro vstup, vyhrazený pro funkci. Navíc nesměrová zemní ochrana obsahuje možnost blokování harmonického zapínacího nárazu, která se aplikuje uživatelským parametrem nastavení. Pokud blokovací vstup není aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál START a funkce provádí výpočet časové charakteristiky.

Tabulka 4.2.3.3-33 Nastavení vnitřního blokování harmonického zapínacího nárazu

Název	Popis	Rozsah	Krok	Výchozí
Inrush Harmonic Blocking (Internal Only Trip)	blokování 2. harmonickou povoleno/zakázáno	0; No 1; Yes	-	No
2 <sup>nd</sup> Harmonic Block Limit (I <sub>harm</sub> /I <sub>fund</sub> )	mez blokování 2. harmonickou.	0.10...50.00*%I <sub>fund</sub>	0.01*%I <sub>fund</sub>	0.01*%I <sub>fund</sub>

Pokud je blokovací signál aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál BLOCKED a funkce nesmí tento proces dále zpracovávat. Pokud byla funkce START aktivována před blokovacím signálem, resetuje se a zpracovává časové charakteristiky jako v případě resetu náběhového signálu.

Při blokování funkce zobrazí HMI událost spolu s časovou značkou blokovací události s informací o hodnotě náběhového proudu a typu poruchy.

Blokovací signál může být testován také ve fázi uvádění do provozu stupně softwarovým spínačem, pokud je aktivován společný a globální testovací režim relé.

Uživatelsky nastavitelné proměnné jsou binární signály ze systému. Blokovací signál musí pro aktivování blokování v IED trvat minimálně 5 ms před uplynutím nastaveného zpoždění působení.

#### 4.2.3.4 CHARAKTERISTIKY ČASŮ PŮSOBENÍ PRO VYPNUTÍ A RESET

Tato funkce podporuje nezávislý čas zpoždění (DT) a typy zpoždění závislých minimálních časů (IDMT). Pro bližší informace o těchto typech zpoždění viz kapitola Všeobecné vlastnosti ochranné funkce.

#### 4.2.3.5 UDÁLOSTI A REGISTRY

Funkce NEF generuje události a registry změn stavů startu, vypnutí a blokování. Do protokolu hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem "začátek" nebo "konec". Funkce NEF nabízí čtyři různé instance, kde události jsou odděleny pro každou činnost instance.

Ve funkci je dostupných 12 posledních záznamů, kam jsou zapisovány spouštěcí události funkce (start, vypnutí nebo blokováno) s časovou značkou a hodnotami procesních dat.

Tabulka 4.2.3.5-34. Kódy událostí instancí 1 – 4 funkce NEF 1 – 4.

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
1664	26	NEF1	0	Start ZAČ.
1665	26	NEF1	1	Start KON.
1666	26	NEF1	2	Vypnutí ZAČ.
1667	26	NEF1	3	Vypnutí KON.
1668	26	NEF1	4	Blok ZAČ.
1669	26	NEF1	5	Blok KON.
1728	27	NEF2	0	Start ZAČ.
1729	27	NEF2	1	Start KON.
1730	27	NEF2	2	Vypnutí ZAČ.
1731	27	NEF2	3	Vypnutí KON.
1732	27	NEF2	4	Blok ZAČ.
1733	27	NEF2	5	Blok KON.
1792	28	NEF3	0	Start ZAČ.
1793	28	NEF3	1	Start KON.
1794	28	NEF3	2	Vypnutí ZAČ.
1795	28	NEF3	3	Vypnutí KON.
1796	28	NEF3	4	Blok ZAČ.

1797	28	NEF3	5	Blok KON.
1856	29	NEF4	0	Start ZAČ.
1857	29	NEF4	1	Start KON.
1858	29	NEF4	2	Vypnutí ZAČ.
1859	29	NEF4	3	Vypnutí KON.
1860	29	NEF4	4	Blok ZAČ.
1861	29	NEF4	5	Blok KON.

V registrech funkce NEF se zaznamenávají procesní data událostí start, vypnutí nebo blokováno “zač”. V tabulce níže je znázorněna struktura registru funkce NEF. Informace jsou dostupné pro 12 posledních zaznamenaných událostí zvlášť pro všechny poskytnuté instance.

*Tabulka 4.2.3.5-35. Obsah registru.*

Datum & čas	Kód události	typ poruchy	Řídicí proud	Poruchový proud	Proud před poruchou	Zbývající čas do vypnutí	Použitá skupina nastavení
dd.mm.rrrr. hh:mm:ss.mss	1664- 1861 popis	A-G- R... C- G-F	Průměrný proud při startu	Průměr vypnutí -20 ms	Průměr start -200 ms	0 ms - 1800 s	1 - 8

#### 4.2.4 FUNKCE PROUDOVÉ NESYMETRIE $I_{2>}$ (46)

Funkce proudové nesymetrie (CUB) se používá pro ochranu proti nesymetrii v síti a detekuje přerušovaný vodič pro různé aplikace včetně vývodů, filtračních a strojních aplikací ve službách a průmyslu. Počet dostupných instancí funkce závisí na modelu IED. Funkce trvale měří velikost zpětné a sousledné složky proudů, které jsou založeny na provozním rozhodnutí. V režimu přerušeného vodiče ( $I_2/I_1$ ) jsou monitorovány fázové proudy jako minimálně dovolený proud zátěže.

K dispozici jsou dva možné provozní režimy, režim  $I_2$ , který monitoruje zpětnou složku proudů, a režim  $I_2/I_1$ , který monitoruje poměr zpětné složky proudů k sousledné složce proudů. Používané veličiny symetrických složek jsou v relé počítány ze vstupů fázových proudů  $IL_1$ ,  $IL_2$  a  $IL_3$ . Pro lepší ověření v případě poruchy se do registrů zaznamenávají nulová složka proudů, stejně jako úhly sousledné, zpětné a nulové složky proudů. Blokovací signál a volba skupiny nastavení ovládají pracovní charakteristiky funkce během normálního provozu.

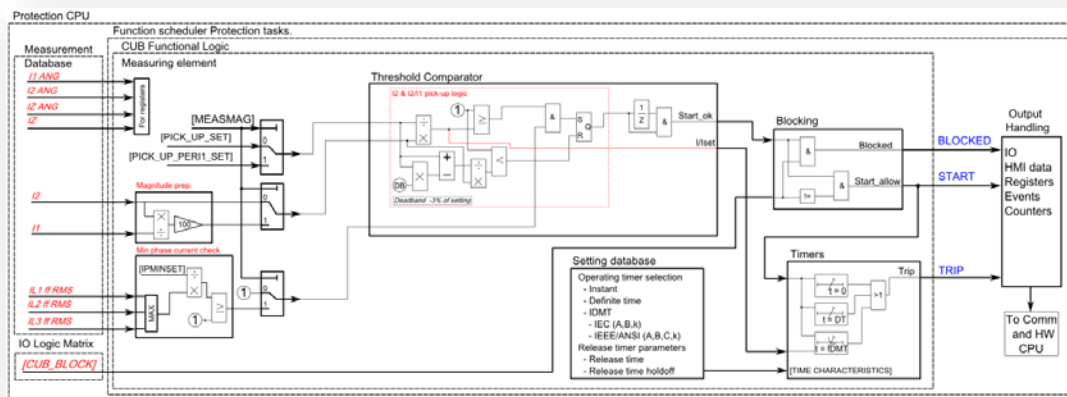
Výstupy funkce jsou spouštěcí (start), vypínací (trip) a blokovací (blocked) signály. Para-metry nastavení jsou statické vstupy pro funkci, které se mohou měnit jen uživatelským vstupem během fáze nastavování funkce. Nesměrová nadproudová funkce používá celkem osm samostatných skupin nastavení, které se mohou vybírat z jednoho společného zdroje.

Funkce se může provozovat v mžikovém nebo časově zpožděném režimu. V časově zpožděném režimu se může volit nezávislý čas nebo IDMT. Pro provoz IDMT jsou podporována časová zpoždění dle standardů IEC a ANSI a také uživatelské parametry.

Pracovní logika se skládá ze zpracování vstupních veličin, výběru vstupních veličin, komparátoru mezních hodnot, kontroly blokovacího signálu, zpracování charakteristik časového zpoždění a výstupů.

Vstupy funkce jsou volba provozního režimu, parametry nastavení a měřené a předzpracované proudové veličiny a binární vstupní signály. Výstupy funkce jsou signály START, TRIP (vypnutí) a BLOCKED (blokováno), které se mohou použít pro přímé ovládání IO a také pro uživatelské programování logiky. Funkce zaznamenává své působení do 12 posledních registrů s časovou značkou a do paměti provozních událostí generuje také obecné události ZAČ./KON. s časovou značkou každého ze tří výstupních signálů. V mžikovém provozním režimu funkce vydává události START a TRIP současně s ekvivalentní časovou značkou. Rozlišení časové značky je 1ms. Funkce také poskytuje kumulativní čítače událostí START, TRIP a BLOCKED.

Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce CUB.



Obrázek 4.2.4-28 Zjednodušené funkční blokové schéma funkce CUB.

#### 4.2.4.1 MĚŘENÉ VSTUPNÍ HODNOTY

Funkční blok používá analogové proudové měřené hodnoty. Funkční blok používá vypočtené sousledné a zpětné složky proudů. V režimu přerušeni vodiče (I2/I1) se pro kontrolu minimálního proudu používají také RMS hodnoty fázových proudů. Nulová složka a úhly symetrických složek se používají pro poruchový záznam a zpracování analýzy poruchy. Pro záznam dat před poruchou se používá průměrná hodnota zvolené veličiny - 20ms.

Tabulka 4.2.4.1-24 Analogové veličiny používané funkcí CUB.

Signál	Popis	Time base
I1	Velikost sousledné složky proudů	5 ms
I2	Velikost zpětné složky proudů	5 ms
IZ	Velikost nulové složky proudů	5 ms
I1 ANG	Úhel sousledné složky proudů	5 ms
I2 ANG	Úhel zpětné složky proudů	5 ms
IZ ANG	Úhel nulové složky proudů	5 ms
IL1RMS	Měření proudu RMS fáze L1 (A)	5 ms
IL2RMS	Měření proudu RMS fáze L2 (B)	5 ms
IL3RMS	Měření proudu RMS fáze L3 (C)	5 ms

Volba používaného AI kanálu se provádí parametrem nastavení. Ve všech možných variantách vstupních kanálů jsou podmínky před poruchou zobrazeny s 20 ms průměrnou hodnotou historie od -20 ms spouštěcí nebo vypínací události.



#### 4.2.4.2 NÁBĚHOVÉ CHARAKTERISTIKY

Náběh funkce CUB je řízen parametrem nastavení *I2set nebo I2/I1set*, který definuje maximálně dovolený měřenou zpětnou složku proudů nebo zpětnou/souslednou složku proudů. Funkce trvale počítá poměr mezi Iset a měřenou veličinou (Im). Do funkce je zabudován přídržný poměr 97 % a vztahuje se vždy na hodnotu *Ixset*. Přídržný poměr je společný pro oba režimy.

Tabulka 4.2.4.2-25 Nastavení charakteristiky náběhu

Název	Popis	Rozsah	Krok	Výchozí
I2set	Nastavení náběhu pro I2	0.01 ... 40.00 x In	0.01 x In	0.2 x In
I2/I1set	Nastavení náběhu pro I2/I1	1...200 %	0.01 %	20 %

Aktivace náběhu funkce není přímo rovná generování spouštěcího signálu funkce. Spouštěcí signál je povolen, pokud není aktivní blokovací podmínka.

#### 4.2.4.3 BLOKOVÁNÍ FUNKCE

V blokovacím členu se na začátku každého programového cyklu kontroluje blokovací signál. Blokovací signál je přijímán z blokovací matice pro vstup, vyhrazený pro funkci. Pokud blokovací vstup není aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál START a funkce provádí výpočet časové charakteristiky.

Pokud je blokovací signál aktivní, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál BLOCKED a funkce nesmí tento proces dále zpracovávat. Pokud byla funkce START aktivována před blokovacím signálem, resetuje se a zpracovává časové charakteristiky jako v případě resetu náběhového signálu.

Při blokování funkce zobrazí HMI událost spolu s časovou značkou blokovací události s informací o hodnotě náběhového proudu a typu poruchy.

Blokovací signál může být testován také ve fázi uvádění do provozu stupně softwarovým spínačem, pokud je aktivován společný a globální testovací režim relé.

Uživatelsky nastavitelné proměnné jsou binární signály ze systému. Blokovací signál musí pro aktivování blokování v IED trvat minimálně 5 ms před uplynutím nastaveného zpoždění působení.

#### 4.2.4.4 CHARAKTERISTIKY ČASŮ PŮSOBENÍ PRO VYPNUTÍ A RESET

Chování časovače působení funkce se může nastavit pro vypínací signál a také pro uvolnění funkce v případě, že náběhový člen je resetován před dosažením vypínacího času. K dispozici jsou tři základní režimy působení funkce. Okamžité působení vydává vypínací signál bez přídavného času zpoždění simultánně s časem spuštění. Nezávislý čas působení (DT) vydává vypínací signál s uživatelsky zadaným časem působení bez ohledu na velikost proudu tak dlouho, dokud je proud vyšší/nížší než hodnota  $X_{set}$ , a tak je aktivován náběhový člen (nezávislá časová charakteristika). Inverzní charakteristika s minimálním časem (IDMT) vydává vypínací signál v čase, který je v relaci s nastavením náběhové hodnoty  $I_{set}$  a měřenou hodnotou  $I_m$  (závislá časová charakteristika). Pro působení IDMT jsou dostupné charakteristiky dle standardů IEC a IEEE/ANSI a také uživatelsky nastavitelné parametry.

Unikátní pro ochranu proti proudové nesymetrii je také zpoždění "Curve2", které se řídí níže uvedeným vzorcem:

$$t = \frac{k}{I_{2meas}^2 - I_{set}^2}$$

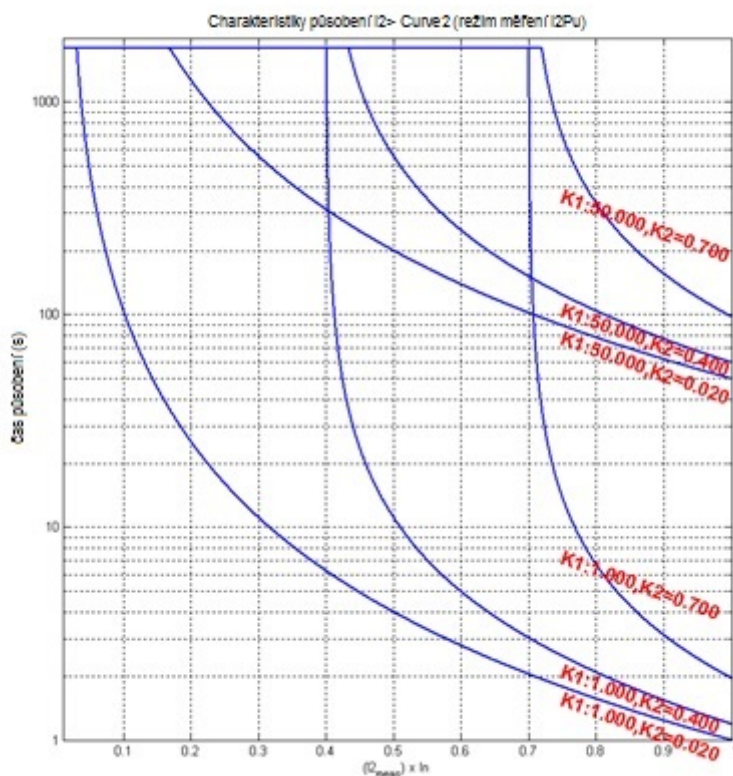
$t$  = čas působení

$I_{2meas}$  = vypočtená zpětná složka

$I_N$  = jmenovitý proud

$k$  = hodnota konstanty  $k$  (uživatelsky nastavitelný násobitel zpoždění)

$I_{set}$  = nastavení náběhu funkce.



Obrázek 4-1 Charakteristika působení pro  $I_2 > Curve2$

Následující tabulka ukazuje parametry nastavení pro funkci časové charakteristiky.

Tabulka 4.2.4.4-26 Parametry nastavení charakteristiky času působení.

Název	Rozsah	krok	Výchozí	Popis
Delay Type	DT IDMT	-	DT	Volba typu časového zpoždění. Možnosti výběru jsou závislé (IDMT, Inverse Definite Minimum Time) a nezávislé (DT, Definite Time) charakteristiky.
Definite operating time delay	0.000...1800.000 s	0.005 s	0.040 s	Nezávislý čas zpoždění. Nastavení je aktivní a viditelné, pokud je pro Delay Type vybráno DT. Pokud je nastaven na 0.000 s, stupeň pracuje jako mžikový stupeň (PIOC, 50) bez přídavného zpoždění. Pokud je parametr nastaven na 0.005 – 1800 s, pracuje stupeň jako nezávisle zpožděný (PTOC, 51).
Delay curve series	IEC IEEE Non-standard	-	IEC	Nastavení je aktivní a viditelné, pokud je pro Delay Type vybráno IDMT. Křivka zpoždění pro působení dle IDMT odpovídá charakteristikám, definovaných dle standardu buď IEC nebo IEEE/ANSI. Mezi nestandardní křivky patří křivky zpoždění mimo tyto dvě normy.

Delay characteristics IEC	NI EI VI LTI Param	-	NI	Nastavení je aktivní a viditelné, pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Charakteristiky zpoždění dle standardu IEC: Charakteristiky Normally Inverse, Extremely Inverse, Very Inverse a Long Time Inverse. Volba parametrů dovoluje doladění konstant A a B, které umožňují nastavení charakteristik podle stejného vzorce jako zde uvedené křivky IEC.
Delay characteristics IEEE	LTI LTVI LTEI MI VI EI STI STEI Param	-	LTI	Nastavení je aktivní a viditelné, jen pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Charakteristiky zpoždění dle standardu IEEE a ANSI: Charakteristiky Normal Inverse, Very Inverse, Extremely inverse, Long time inverse. IEEE: Charakteristiky Moderately Inverse, Very Inverse, Extremely Inverse. Volba parametrů dovoluje doladění konstant A, B a C, které umožňují nastavení charakteristik podle stejného vzorce jako zde uvedené křivky IEEE.
Non standard delay char.	RI-type RD-type Curve2	-	RI-type	Nestandardní typ RI, typ RD a Curve2
Time dial setting k	0.01...25.00 s	0.01 s	0.05 s	Nastavení je aktivní a viditelné, pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Nastavení časovače / násobitele pro charakteristiky IDMT.
A	0.0000...250.0000	0.0001	0.0860	Nastavení je aktivní a viditelné, pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Konstanta A pro charakteristiky IEC/IEEE.
B	0.0000...5.0000	0.0001	0.1850	Nastavení je aktivní a viditelné, pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Konstanta B pro charakteristiky IEC/IEEE.
C	0.0000...250.0000	0.0001	0.0200	Nastavení je aktivní a viditelné, pokud byl Delay Type nastaven na IDMT. Konstanta C pro charakteristiky IEC/IEEE.
K	0.0000...250.0000	0.0001	0.0200	Nastavení je aktivní a viditelné, pokud je zvolená křivka zpoždění Curve1. Konstanta K pro charakteristiky Curve1.

Tabulka 4.2.4.4-27 Nastavení parametrů časů resetovacích charakteristik.

Release Time delay	0.000...150.000 s	0.005 s	0.06 s	Resetovací čas. Dovoleno mezi náběhy, pokud náběh nevedl k vypnutí. Během tohoto času je spouštěcí signál přidrženo pro časovače, pokud je aktivováno zpožděné uvolnění náběhu.
Delayed Pick-up release	No Yes	-	Yes	Volba resetu charakteristiky buď časově zpožděný nebo mžikový, pokud je uvolněn náběhový člen. Pokud je aktivován, je spouštěcí signál resetován po uplynutí nastaveného času zpoždění.
Time calc reset after release time	No Yes	-	Yes	Volba času působení resetovací charakteristiky. Pokud je aktivní, je čítač času působení resetován po uplynutí nastaveného času, pokud náběhový člen není během tohoto času aktivován.
Continue time calculation during release time	No Yes	-	No	Volba charakteristiky výpočtu času. Pokud je aktivní, běží čítač času dále, pokud není uvolněn nastavený čas, i když je náběhový člen resetován.

Resetovací charakteristiky se mohou nastavit dle aplikace. Výchozí nastavení je zpožděno na 60 ms a výpočet času je během času uvolnění přidrženo.

Pokud se používá možnost zpoždění uvolnění, kdy čítač času působení počítá čas působení během času uvolnění, funkce nevypne, i když vstupní signál není znovu během počítání času uvolnění aktivován.

#### 4.2.4.5 UDÁLOSTI A REGISTRY

Funkce CUB generuje události a záznamy změn stavů startu, vypnutí a blokování. Do protokolu hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem "začátek" nebo "konec". Funkce CUB nabízí čtyři různé instance, kde události jsou odděleny pro každou činnost instance. Ve funkci je dostupných 12 posledních záznamů, kam jsou zapisovány spouštěcí události funkce (start, vypnutí nebo blokováno) s časovou značkou a hodnotami procesních dat.

Tabulka 4.2.4.5-28. Kódy událostí instancí 1 – 4 funkce CUB.

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
2048	32	CUB1	0	Start ZAČ.
2049	32	CUB1	1	Start KON.
2050	32	CUB1	2	Vypnutí ZAČ.
2051	32	CUB1	3	Vypnutí KON.
2052	32	CUB1	4	Blok ZAČ.

2053	32	CUB1	5	Blok KON.
2112	33	CUB2	0	Start ZAČ.
2113	33	CUB2	1	Start KON.
2114	33	CUB2	2	Vypnutí ZAČ.
2115	33	CUB2	3	Vypnutí KON.
2116	33	CUB2	4	Blok ZAČ.
2117	33	CUB2	5	Blok KON.
2176	34	CUB3	0	Start ZAČ.
2177	34	CUB3	1	Start KON.
2178	34	CUB3	2	Vypnutí ZAČ.
2179	34	CUB3	3	Vypnutí KON.
2180	34	CUB3	4	Blok ZAČ.
2181	34	CUB3	5	Blok KON.
2240	35	CUB4	0	Start ZAČ.
2241	35	CUB4	1	Start KON.
2242	35	CUB4	2	Vypnutí ZAČ.
2243	35	CUB4	3	Vypnutí KON.
2244	35	CUB4	4	Blok ZAČ.
2245	35	CUB4	5	Blok KON.

V registru funkce CUB se zaznamenávají procesní data událostí start, vypnutí nebo blokování “zač”. V tabulce níže je znázorněna struktura registru funkce CUB. Informace jsou dostupné pro 12 posledních zaznamenaných událostí zvláště pro všechny poskytnuté instance.

Tabulka 4.2.4.5-29. Obsah registru.

Datum & čas	Kód události	Typ poruchy	Řídicí proud	Poruchový proud	Proud před poruchou	Poruchový proud	Zbývající čas do vypnutí	Použitá skupina nastavení
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	2048- 2245 popis	Nesymetrie	Průměrný proud při startu	Průměr vypnutí -20 ms	Průměr start -200 ms	I1,I2,I3 mag. and ang.	0 ms - 1800 s	1 – 8
<i>Závisí na zvoleném režimu</i>								

#### 4.2.5 HARMONICKÝ NADPROUD $I_{H>}$ (50H/51H/68H)

Funkce harmonického nadproudu (HOC) se používá pro nesměrovou mžikovou a časově zpožděnou detekci harmonického nadproudu pro různé aplikace včetně vývodů, filtračních a strojních aplikací ve službách a průmyslu. Počet dostupných instancí funkce závisí na modelu IED. Funkce trvale měří vybrané měřicí kanály vybraných harmonických složek buď v absolutní hodnotě nebo relativní hodnotě vzhledem k základní harmonické složce. Blokovací signál a volba skupiny nastavení ovládají pracovní charakteristiky funkce během normálního provozu.

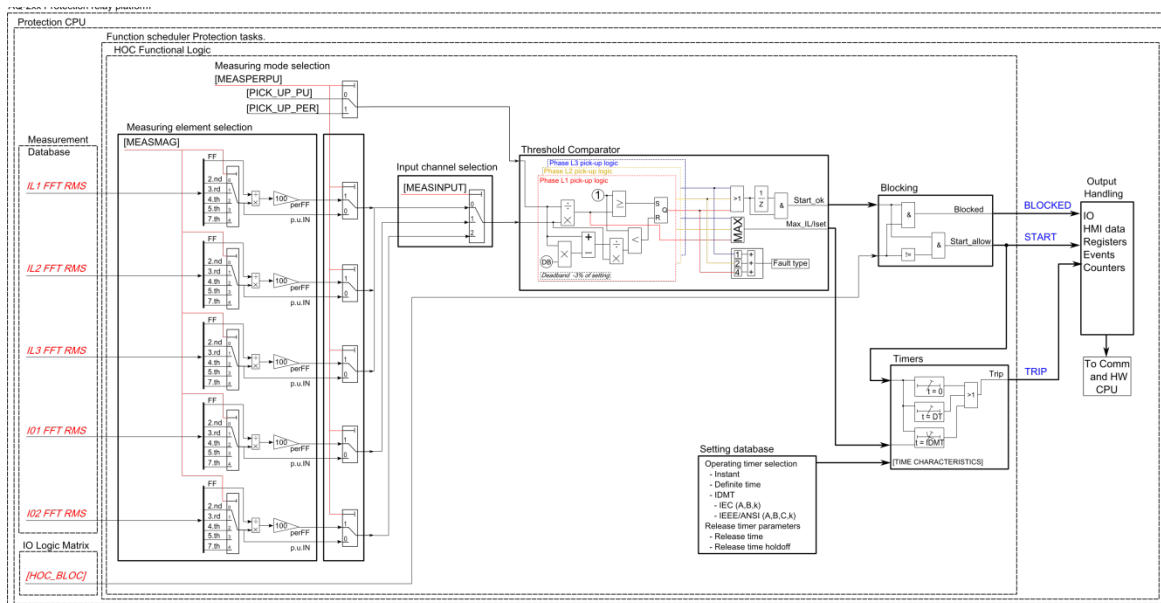
Výstupy funkce jsou spouštěcí (start), vypínací (trip) a blokovací (blocked) signály. Parametry nastavení jsou statické vstupy pro funkci, které se mohou měnit jen uživatelským vstupem během fáze nastavování funkce. Nesměrová nadproudová funkce používá celkem osm samostatných skupin nastavení, které se mohou vybírat z jednoho společného zdroje.

Funkce se může provozovat v mžikovém nebo časově zpožděném režimu. Pokud se stupeň používá v mžikovém režimu (např. nastavení zpoždění času působení je 0 s) z důvodu blokování jiného ochranného stupně, může se použít signál Start nebo Trip. V časově zpožděném režimu se může volit nezávislý čas nebo IDMT a funkce může signál Start použít pro blokování jiných činností, zatímco v případě prodloužení se může signál Trip použít pro jiné činnosti jako časově zpožděný. Pro provoz IDMT jsou podporována časová zpoždění dle standardů IEC a ANSI a také uživatelské parametry.

Pracovní logika se skládá ze zpracování vstupních veličin, výběru vstupních veličin, kontroly přesycení, komparátoru mezních hodnot, kontroly blokovacího signálu, zpracování charakteristik časového zpoždění a výstupů. Základem ochranné funkce je 3-pólové působení.

Vstupy funkce jsou volba provozního režimu, parametry nastavení a měřené a předzpracované proudové veličiny a binární vstupní signály. Výstupy funkce jsou signály START, TRIP (vypnutí) a BLOCKED (blokováno), které se mohou použít pro přímé ovládání IO a také pro uživatelské programování logiky. Funkce zaznamenává své působení do 12 posledních registrů s časovou značkou a do paměti provozních událostí generuje také obecné události ZAČ./KON. s časovou značkou každého ze tří výstupních signálů. V mžikovém provozním režimu funkce vydává události START a TRIP současně s ekvivalentní časovou značkou. Rozlišení časové značky je 1ms. Funkce také poskytuje kumulativní čítače událostí START, TRIP a BLOCKED.

Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce HOC.



Obrázek 4.2.5-12 Zjednodušené funkční blokové schéma funkce HOC.

### 4.2.5.1 MĚŘENÉ VSTUPNÍ HODNOTY

Funkční blok používá analogové proudové měřené hodnoty fázových proudů nebo zemních proudů. Pro každý funkční blok funkce HOC využívá základní frekvenci a harmonické složky vybraného proudového vstupu a podle volby uživatele může být monitorována veličina buď hodnoty RMS harmonické složky v poměrných jednotkách, hodnoty pravé RMS z celého harmonického spektra nebo procentní obsah harmonické složky v porovnání se základní frekvencí RMS. Pro záznam dat před poruchou se používá průměrná hodnota zvolené veličiny -20ms.



Tabulka 4.2.5.1-30 Analogové veličiny používané funkcí HOC.

Signál	Popis	Časová základna
IL1FFT	Velikost (rms) proudové složky fáze L1/A: základní, 2. harmonická, 3. harmonická, 4. harmonická, 5. harmonická, 7. harmonická 9. harmonická, 11. harmonická, 13. harmonická 15. harmonická 17. harmonická 19. harmonická.	5 ms
IL2FFT	Velikost (rms) proudové složky fáze L2/B: základní, 2. harmonická, 3. harmonická, 4. harmonická, 5. harmonická, 7. harmonická 9. harmonická, 11. harmonická, 13. harmonická 15. harmonická 17. harmonická 19. harmonická.	5 ms
IL3FFT	Velikost (rms) proudové složky fáze L3/C: základní, 2. harmonická, 3. harmonická, 4. harmonická, 5. harmonická, 7. harmonická 9. harmonická, 11. harmonická, 13. harmonická 15. harmonická 17. harmonická 19. harmonická.	5 ms
I01FFT	Velikost (rms) složek zemního proudu I01: základní, 2. harmonická, 3. harmonická, 4. harmonická, 5. harmonická, 7. harmonická 9. harmonická, 11. harmonická, 13. harmonická 15. harmonická 17. harmonická 19. harmonická.	5 ms
I02FFT	Velikost (rms) složek zemního proudu I02: základní, 2. harmonická, 3. harmonická, 4. harmonická, 5. harmonická, 7. harmonická 9. harmonická, 11. harmonická, 13. harmonická 15. harmonická 17. harmonická 19. harmonická.	5 ms

Volba používaného AI kanálu, monitorovaných harmonických a monitorování v poměrných jednotkách nebo v procentech základní harmonické se provádí parametrem nastavení. Ve všech možných variantách vstupních kanálů jsou podmínky před poruchou zobrazeny s 20 ms průměrnou hodnotou historie od -20 ms spouštěcí nebo vypínací události.

#### 4.2.5.2 REŽIM PŮSOBNÍ A VOLBA VSTUPU

Funkce se může nastavit jako monitor poměru měřené harmonické k měřené základní složce nebo přímo v poměrných jednotkách harmonického proudu. Uživatel tedy potřebuje vybrat správný měřicí vstup.

Tabulka 4.2.5.2-31 Volba režimu působení funkce HOC

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Harmonic selection	2 <sup>nd</sup> harmonic 3 <sup>rd</sup> harmonic 4 <sup>th</sup> harmonic 5 <sup>th</sup> harmonic 7 <sup>th</sup> harmonic 9 <sup>th</sup> harmonic 11 <sup>th</sup> harmonic 13 <sup>th</sup> harmonic 15 <sup>th</sup> harmonic 17 <sup>th</sup> harmonic 19 <sup>th</sup> harmonic	-	2 <sup>nd</sup> harmonic	Volba monitorované harmonické složky

Per unit or relative	$x I_n$ Ih/IL	-	$x I_n$	Volba režimu monitorování harmonických. Buď přímo v poměrných jednotkách $x I_n$ nebo v poměru k velikosti základní frekvence.
Measurement input	IL1/IL2/IL3 I01 I02	-	IL1/IL2/IL3	Volba měřícího vstupu. Buď vstupy fázových proudů nebo zemních proudů.

Každá instance funkce HOC nabízí totéž nastavení. Různé instance HOC mohou být nastaveny nezávisle na sobě.

#### 4.2.5.3 NÁBĚHOVÉ CHARAKTERISTIKY

Náběh funkce HOC je řízen parametrem nastavení **lhset pu, lh/IL** (v závislosti na zvoleném režimu působení), který definuje maximálně dovolený měřený proud před aktivací funkce. Funkce trvale počítá poměr mezi lhset pu nebo lh/IL a měřenou veličinou ( $I_m$ ) všech tří fází. Do funkce je zabudován přídržný poměr 97 % a vztahuje se vždy na hodnotu **lhset / lh/IL**. Nastavená hodnota je společná pro všechny měřené fáze a jednu, dvě nebo všechny fáze. Při překročení hodnoty Iset dojde k náběhu funkce.

Tabulka 4.2.5.3-32 Nastavení charakteristiky náběhu

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
lhset pu	0.05 ... 2.00 x $I_n$	0.01 x $I_n$	0.20 x $I_n$	Nastavení náběhu (monitorování v poměrných jednotkách)
Ih/IL	5.00...200.00 %	0.01 %	20.00 %	Nastavení náběhu (monitorování v procentech)

Aktivace náběhu funkce není přímo rovná generování spouštěcího signálu funkce. Spouštěcí signál je povolen, pokud není aktivní blokovací podmínka.

#### 4.2.5.4 BLOKOVÁNÍ FUNKCE

V blokovacím členu se na začátku každého programového cyklu kontroluje blokovací signál. Blokovací signál je přijímán z blokovací matice pro vstup, vyhrazený pro funkci. Pokud blokovací vstup není aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál START a funkce provádí výpočet časové charakteristiky.

Pokud je blokovací signál aktivní, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál BLOCKED a funkce nesmí tento proces dále zpracovávat. Pokud byla funkce START aktivována před blokovacím signálem, resetuje se a zpracovává časové charakteristiky jako v případě resetu náběhového signálu.

Při blokování funkce zobrazí HMI událost spolu s časovou značkou blokovací události s informací o hodnotě náběhového proudu a typu poruchy.

Blokovací signál může být testován také ve fázi uvádění do provozu stupně softwarovým spínačem, pokud je aktivován společný a globální testovací režim relé.

Uživatelsky nastavitelné proměnné jsou binární signály ze systému. Blokovací signál musí pro aktivování blokování v IED trvat minimálně 5 ms před uplynutím nastaveného zpoždění působení.

#### 4.2.5.5 CHARAKTERISTIKY ČASŮ PŮSOBENÍ PRO VYPNUTÍ A RESET

Tato funkce podporuje nezávislý čas zpoždění (DT) a typy zpoždění závislých minimálních časů (IDMT). Pro bližší informace o těchto typech zpoždění viz kapitola Všeobecné vlastnosti ochranné funkce.

#### 4.2.5.6 UDÁLOSTI A REGISTRY

Funkce HOC generuje události a záznamy změn stavů startu, vypnutí a blokování. Do protokolu hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem "začátek" nebo "konec". Funkce HOC nabízí čtyři nezávislé instance, kde události jsou odděleny pro každou činnost instance.

Ve funkci je dostupných 12 posledních záznamů, kam jsou zapisovány spouštěcí události funkce (start, vypnutí nebo blokováno) s časovou značkou a hodnotami procesních dat.

*Tabulka 4.2.5.6-33. Kódy událostí instancí 1 – 4 funkce HOC.*

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
2368	37	HOC1	0	Start ZAČ.
2369	37	HOC1	1	Start KON.
2370	37	HOC1	2	Vypnutí ZAČ.
2371	37	HOC1	3	Vypnutí KON.
2372	37	HOC1	4	Blok ZAČ.
2373	37	HOC1	5	Blok KON.
2432	38	HOC2	0	Start ZAČ.
2433	38	HOC2	1	Start KON.

2434	38	HOC2	2	Vypnutí ZAČ.
2435	38	HOC2	3	Vypnutí KON.
2436	38	HOC2	4	Blok ZAČ.
2437	38	HOC2	5	Blok KON.
2496	39	HOC3	0	Start ZAČ.
2497	39	HOC3	1	Start KON.
2498	39	HOC3	2	Vypnutí ZAČ.
2499	39	HOC3	3	Vypnutí KON.
2500	39	HOC3	4	Blok ZAČ.
2501	39	HOC3	5	Blok KON.
2560	40	HOC4	0	Start ZAČ.
2561	40	HOC4	1	Start KON.
2562	40	HOC4	2	Vypnutí ZAČ.
2563	40	HOC4	3	Vypnutí KON.
2564	40	HOC4	4	Blok ZAČ.
2565	40	HOC4	5	Blok KON.

V registru funkce HOC se zaznamenávají procesní data událostí start, vypnutí nebo blokováno “zač”. V tabulce níže je znázorněna struktura registru funkce NOC. Informace jsou dostupné pro 12 posledních zaznamenaných událostí zvlášť pro všechny poskytnuté instance.

Tabulka 4.2.5.6-34. Obsah registru.

Datum & čas	Kód události	Typ poruchy	Řídicí proud	Poruchový proud	Proud před poruchou	Zbývající čas do vypnutí	Použitá skupina nastavení
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	2368- 2565 popis.	L1-G... L1-L2- L3	Průměrný proud při startu	Průměr vypnutí -20 ms	Průměr start -200 ms	0 ms - 1800 s	1 - 8
Závisí na zvoleném režimu měření							

Pokud je jako měřicí vstup zvolen I01 nebo I02, registr bude obsahovat pouze tyto měřené vstupní hodnoty. Pokud je jako měřicí vstup zvolen IL1/IL2/IL3, zaznamenávají se měřené hodnoty všech fází, i když je měřena harmonická jen jedné fáze.

#### 4.2.6 AUTOMATIKA SELHÁNÍ VYPÍNAČE (CBFP) (50BF)

Funkce automatiky selhání vypínače (CBFP - ASV) se používá pro monitorování fungování vypínače po vypínacím povelu. Funkce CBFP se může použít pro znovuvypnutí vypínače, který selhal, a v případě selhání znovuvypnutí se mohou pomocí výstupu CBFP vypnout napájecí vypínače. Funkce znovuvypnutí se může zakázat, pokud vypínač nemá dvě vypínací cívky.

Funkce CBFP může být řízená nadproudem (fázovým a zemním), monitorováním digitálního výstupu, digitálním signálem nebo kombinací uvedených funkcí.

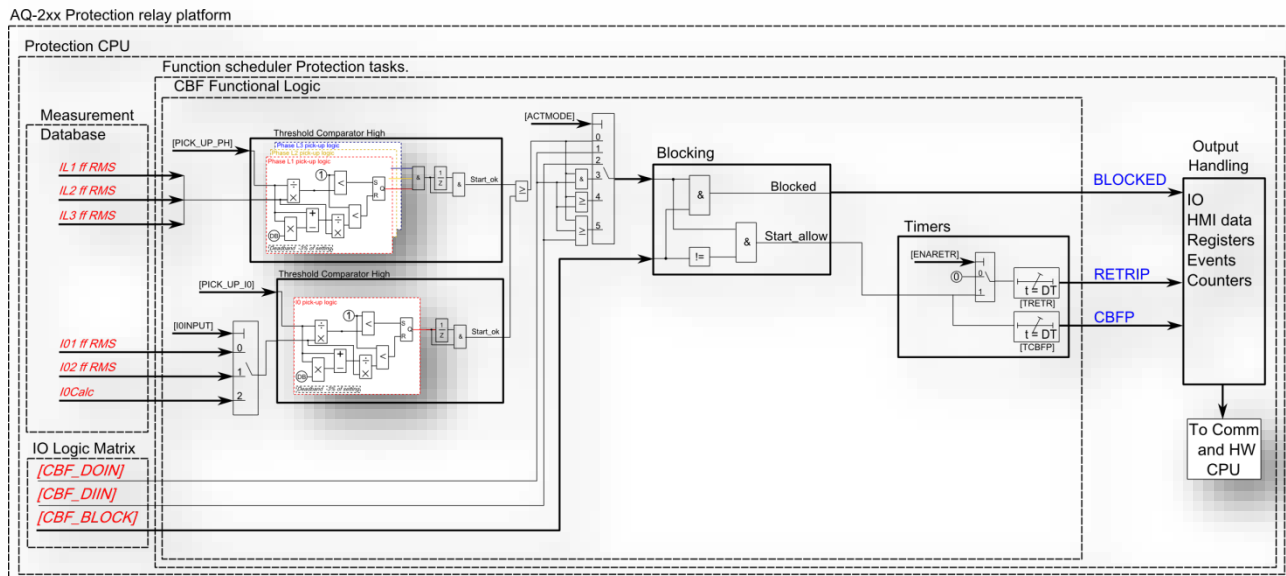
V proudově závislém režimu měří funkce CBFP trvale veličiny fázových proudů a vybraného zemního proudu. V signálově závislém režimu se pro řízení CBFP může použít libovolný z binárních signálů IED. V režimu binárních výstupů CBFP monitoruje stav zvoleného řídicího signálu výstupního relé. Blokovací signál a volba skupiny nastavení ovládají pracovní charakteristiky funkce během normálního provozu.

Výstupy funkce jsou signály CBFP START, RETRIP, CBFP ACT a BLOCKED. Parametry nastavení jsou statické vstupy pro funkci, které se mohou měnit jen uživatelským vstupem během fáze nastavování funkce. Funkce CBFP používá celkem osm samostatných skupin nastavení, které se mohou vybírat z jednoho společného zdroje. Provozní režim CBFP se tedy může změnit volbou skupiny nastavení.

Pracovní logika se skládá ze zpracování vstupních veličin, komparátoru mezních hodnot, kontroly blokovacího signálu, zpracování charakteristik časového zpoždění a výstupů.

Vstupy funkce jsou parametry nastavení a měřené a předzpracované proudové veličiny a binární vstupní a výstupní signály. Výstupy funkce se mohou použít pro přímé ovládání IO a také pro uživatelské programování logiky. Funkce zaznamenává své působení do 12 posledních registrů s časovou značkou a do paměti provozních událostí generuje také obecné události ZAČ./KON. s časovou značkou každého ze dvou výstupních signálů. Rozlišení časové značky je 1ms. Funkce nabízí kumulativní čítače pro události RETRIP, CBFP, CBFP START a BLOCKED.

Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce CBFP.



Obrázek 4.2.6-13 Zjednodušené funkční blokové schéma funkce CBFP.

#### 4.2.6.1 MĚŘENÉ VSTUPNÍ HODNOTY

Funkční blok používá analogové proudové měřené hodnoty. Funkce vždy používá velikost základní frekvence proudových měřících vstupů. Pro zemní proud se může zvolit měření I01, I02 nebo vypočtený I0. Pro záznam dat před poruchou se používá průměrná hodnota zvolené veličiny -20ms.

Tabulka 4.2.6.1-35 Analogové veličiny používané funkcí CBFP.

Signál	Popis	Časová základna
IL1RMS	Měření základní RMS proudu fáze L1/A	5 ms
IL2RMS	Měření základní RMS proudu fáze L2/B	5 ms
IL3RMS	Měření základní RMS proudu fáze L3/C	5 ms
I01RMS	Měření základní RMS zemního proudu vstupu I01	5 ms
I02RMS	Měření základní RMS zemního proudu vstupu I01	5 ms
I0Calc	zemní proud vypočtený ze vstupů fázových proudů	5 ms
DOIN	Monitorování stavu digitálního výstupního relé	5 ms
DIIN	Monitorování stavu digitálního vstupu	5 ms

Volba používaného AI kanálu se provádí parametrem nastavení. Ve všech možných variantách vstupních kanálů jsou podmínky před poruchou zobrazeny s 20 ms průměrnou hodnotou historie od -20 ms spouštěcí nebo vypínací události.

Tabulka 4.2.6.1-36 Provozní režim a volba vstupního signálu

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
I0Input	Not in use I01 I02 I0Calc	-	Not in use	Volbě monitorování zemního proudu ze dvou oddělených vstupů I01 a I02 nebo zemního proudu vypočteného z fázových proudů.
Actmode	Current only DO only Signals only Current and DO Current or DO Current and signals Current or signals Signals and DO Signals or DO Current or DO or signals Current and DO and Signals	-	Current only	Volba provozního režimu. Režim může být závislý na měření proudů, stavu digitálního kanálu nebo jejich kombinací.

#### 4.2.6.2 NÁBĚHOVÉ CHARAKTERISTIKY

Proudově závislý náběh a aktivace funkce CBFP je řízen parametrem nastavení **Iset and I0set**, který definuje minimální dovolený měřený proud před aktivací funkce. Funkce trvale počítá poměr mezi nastavenou hodnotou a měřenou veličinou ( $I_m$ ) všech tří fází a zvoleného vstupu zemního proudu. Do funkce je zabudován přídržný poměr 97 % a vztahuje se vždy na nastavenou hodnotu. Nastavená hodnota je společná pro všechny měřené fáze a jednu, dvě nebo všechny fáze. Při překročení hodnoty Iset dojde k náběhu funkce.

Tabulka 4.2.6.2-37 Nastavení charakteristiky náběhu

Název	Rozsah	krok	Výchozí	Popis
Iset	0.10 ... 40.00 x $I_n$	0.01 x $I_n$	1.20 x $I_n$	Náběhová hodnota měřených fázových proudů. Limit nastavení definuje horní mez náběhového členu fázových proudů.
I0set	0.005 ... 40.000 x $I_n$	0.001 x $I_n$	1.200 x $I_n$	Náběhová hodnota měřeného zemního proudu. Limit nastavení definuje horní mez náběhového členu zemního proudu.

Aktivace náběhu funkce není přímo rovná generování spouštěcího signálu funkce. Spouštěcí signál je povolen, pokud není aktivní blokovací podmínka. Aktivace náběhu z binárního vstupu je okamžitá při aktivaci monitorovaného signálu.

### 4.2.6.3 BLOKOVÁNÍ FUNKCE

V blokovacím členu se na začátku každého programového cyklu kontroluje blokovací signál. Blokovací signál je přijímán z blokovací matice pro vstup, vyhrazený pro funkci. Pokud blokovací vstup není aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál START a funkce provádí výpočet časové charakteristiky.

Pokud je blokovací signál aktivní, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál BLOCKED a funkce nesmí tento proces dále zpracovávat. Pokud byla funkce START aktivována před blokovacím signálem, resetuje se a zpracovává časové charakteristiky jako v případě resetu náběhového signálu.

Při blokování funkce zobrazí HMI událost spolu s časovou značkou blokovací události s informací o hodnotě náběhového proudu a typu poruchy.

Blokovací signál může být testován také ve fázi uvádění do provozu stupně softwarovým spínačem, pokud je aktivován společný a globální testovací režim relé.

Uživatelsky nastavitelné proměnné jsou binární signály ze systému. Blokovací signál musí pro aktivování blokování v IED trvat minimálně 5 ms před uplynutím nastaveného zpoždění působení.

### 4.2.6.4 CHARAKTERISTIKY ČASŮ PŮSOBENÍ PRO VYPNUTÍ A RESET

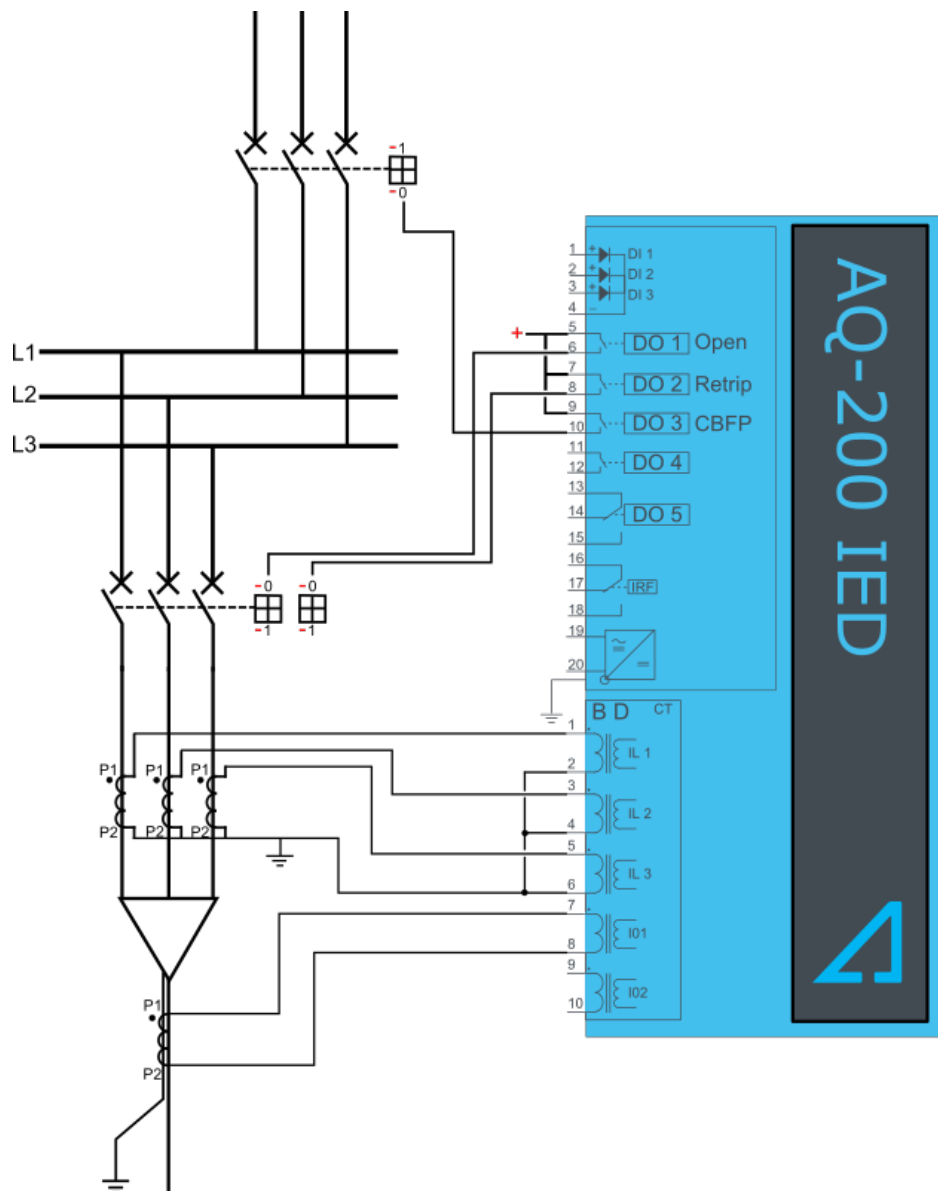
Chování časovače působení funkce je závislé na aplikaci. Oba časovače jsou spouštěny stejným náběhovým signálem, což znamená, že v případě použití znovuvypnutí by se mělo použít takové nastavení, aby se čas znovuvypnutí přidal k očekávanému času působení a uvolňovací signál podmínek náběhu CBFP byl kratší než nastavený čas CBFP, aby se zabránilo zbytečnému působení CBFP v případě, že znovuvypnutí do druhé cívky vyřeší poruchu. V následující tabulce jsou uvedeny parametry nastavení pro časové charakteristiky funkce.



Tabulka 4.2.6.4-38 Nastavení parametrů charakteristik časů působení.

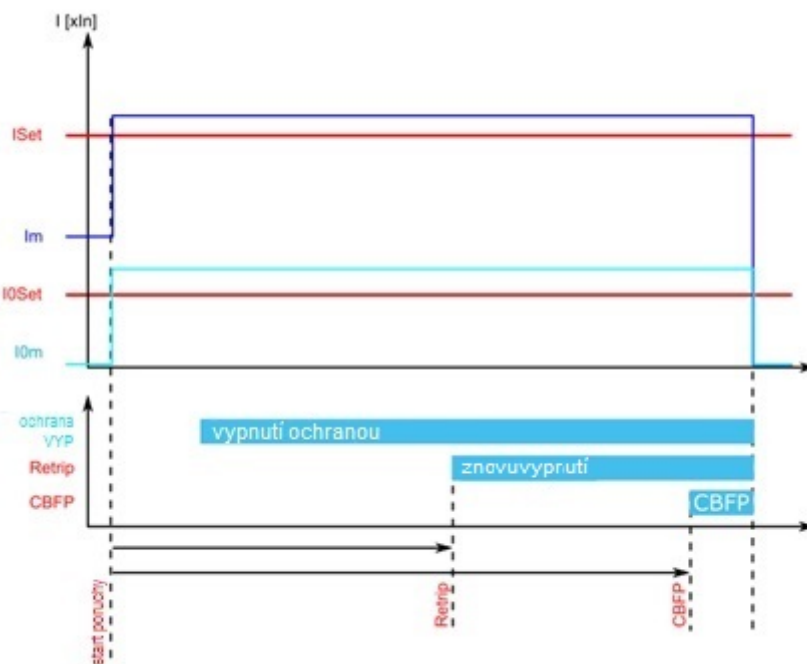
Název	Rozsah	Krok	Vý- chozí	Popis
Retrip	No Yes	-	Yes	Povolení nebo zakázání znovuvypnutí. Pokud je znovuvypnutí zakázáno, výstup nebude viditelný a parametr nastavení TRetr nebude k dispozici.
Retrip time delay	0.000...1800.000s	0.005s	0.100s	Časovač startu znovuvypnutí, toto nastavení definuje, jak dlouho musí trvat spouštěcí podmínka před aktivací signálu RETRIP.
CBFP	0.000...1800.000s	0.005s	0.200s	Časovač startu CBFP, toto nastavení definuje, jak dlouho musí trvat spouštěcí podmínka před aktivací signálu CBFP.

Na následujících obrázcích je uvedeno několik typických případů ASV.



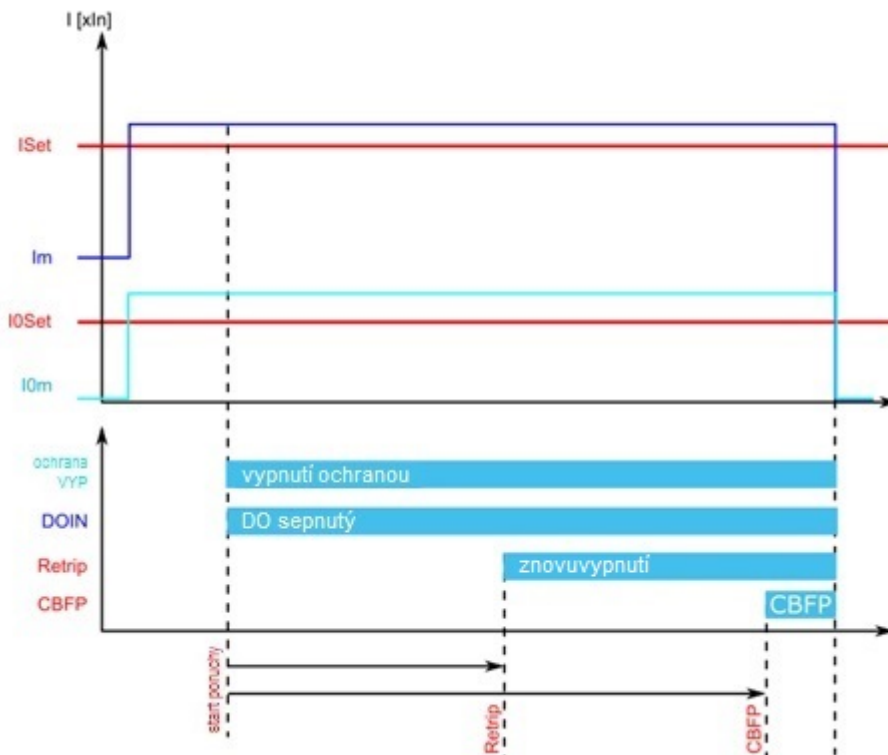
Obrázek 4.2.6.4-14 V IED jsou konfigurovány vypnutí, znovuvypnutí a CBFP.

V aplikacích, kde je vypínač vybaven záložní vypínací cívkou, se může použít funkce znovuvypnutí. vypínací signál je obvykle připojen na vypínací cívku vypínače z vypínacího výstupu IED. Znovuvypnutí je připojeno paralelně ze svého vlastního výstupního kontaktu IED do druhé vypínací cívky vypínače. Signál CBFP pro vypnutí napájení je obvykle připojen z vlastního vypínacího kontaktu IED do nadřazeného vypínače. Dále je uvedeno několik provozních případů týkajících se různých aplikací.



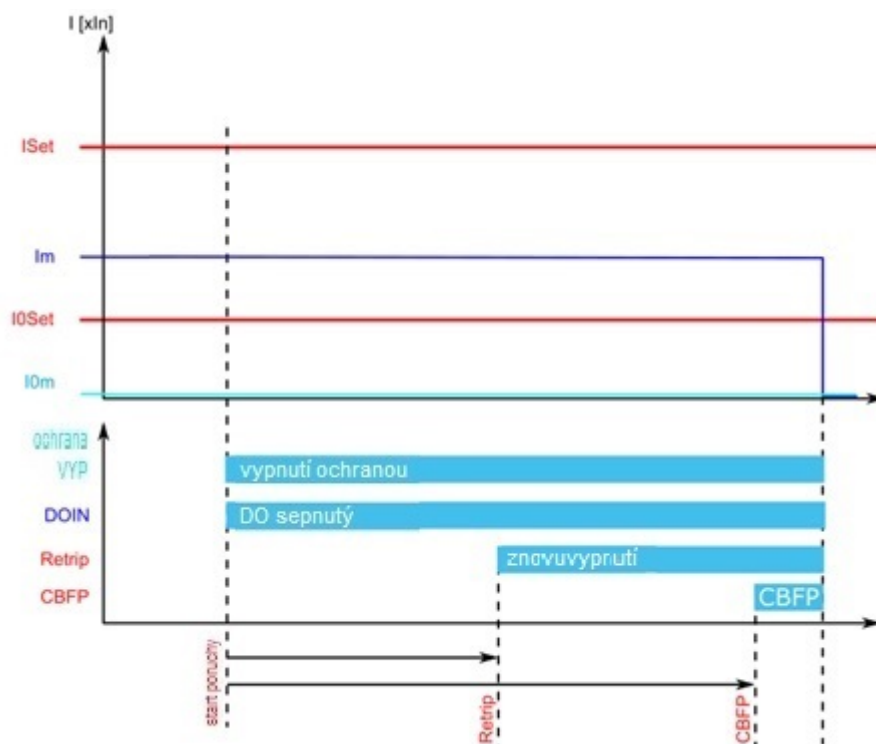
Obrázek 4.2.6.4-15 Znovuvypnutí a CBFP, pokud je jako kritérium vybrán jen proud.

Pokud se aktivuje ochrana založená na proudu, takže překročí buď nastavení mezní hodnoty  $I_{set}$  a/nebo  $I_{OSet}$ , čítače pro znovuvypnutí a CBFP spustí výpočet nastaveného času působení. Vypnutí primárního stupně ochrany není v této konfiguraci monitorováno a pokud proud neklesne pod nastavený limit dříve, než je vydáno znovuvypnutí a pokud proud neklesne v čase také pod CBFP, dojde k vypnutí nadřazených vypínačů. Pokud primární ochranná funkce vyřeší poruchu, např. vypínač pracuje správně, čítače pro znovuvypnutí a CBFP se okamžitě resetují, pokud měřený proud klesne pod nastavení mezní hodnoty.



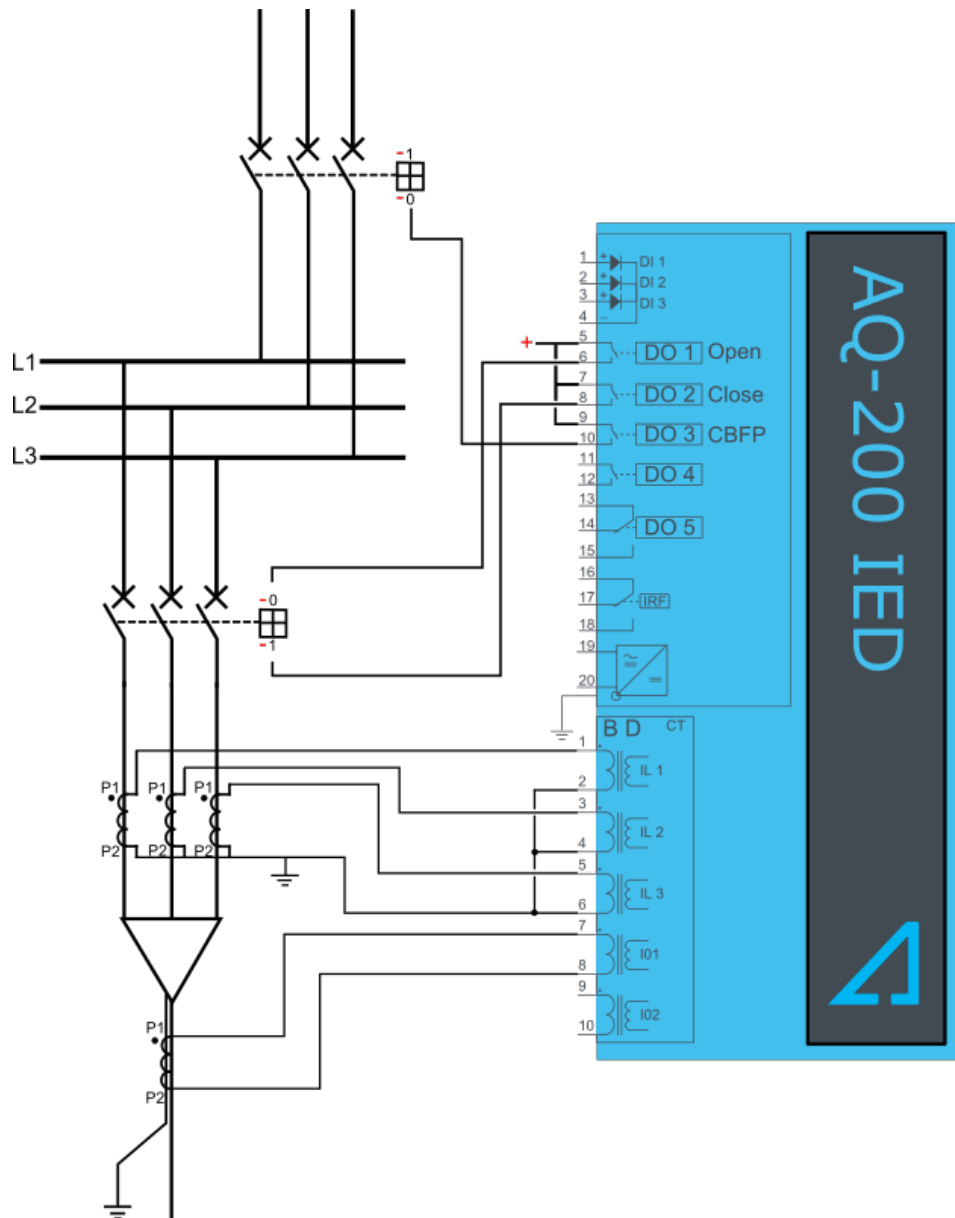
Obrázek 4.2.6.4-16 Znovuvypnutí a CBFP, pokud je jako kritérium vybrán proud a DO.

Pokud se aktivuje ochrana založená na proudu, takže překročí buď nastavení mezní hodnoty  $I_{set}$  a/nebo  $I_{OSet}$ , čítače pro znovuvypnutí a CBFP jsou přidrženy, dokud není monitorovaný výstupní kontakt aktivován (primární ochrana funguje). Od vypínacího kontaktu stupně primární ochrany spustí čítače pro znovuvypnutí a CBFP výpočet nastaveného času působení. Vypnutí primárního stupně ochrany je v této konfiguraci trvale monitorováno a pokud proud neklesne pod nastavený limit a vypínací signál primárního stupně není resetován dříve, než je vydáno znovuvypnutí, a pokud proud neklesne v čase také pod CBFP, dojde k vypnutí nadřazených vypínačů. Pokud primární ochranná funkce vyřeší poruchu, např. vypínač pracuje správně, čítače pro znovuvypnutí a CBFP se okamžitě resetují, pokud měřený proud klesne pod nastavenou mezní hodnotu nebo je resetován vypínací signál. Tato konfigurace dovoluje, aby byla CBFP řízená pouze na základě funkcí, řízených proudem, a ostatní vypínací funkce mohou být z CBFP vyloučeny.



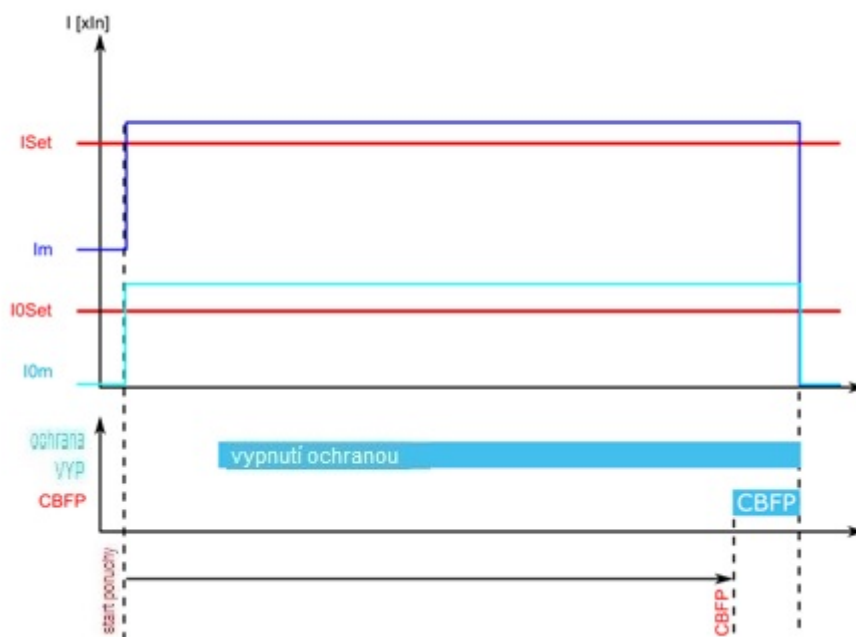
Obrázek 4.2.6.4-17 Znovuvypnutí a CBFP, pokud je jako kritérium vybrán proud nebo DO.

Pokud se aktivuje ochrana založená na proudu, takže překročí buď nastavení mezní hodnoty  $I_{set}$  a/nebo  $I_{OSset}$ , čítače pro znovuvypnutí a CBFP spustí výpočet nastaveného času působení. Od vypínacího kontaktu stupně primární ochrany spustí čítače pro znovuvypnutí a CBFP výpočet nastaveného času působení. Vypnutí primárního stupně ochrany je v této konfiguraci trvale monitorováno bez ohledu na stav proudu. Náběh CBFP je aktivní, dokud proud neklesne pod nastavený limit nebo vypínací signál primárního stupně není resetován. Pokud je některá z těchto podmínek splněná dříve než do dosažení nastaveného času časovače, je vydáno znovuvypnutí, a pokud je jedna z podmínek aktivní, CBFP vypne nadřazený vypínač. Pokud primární ochranná funkce vyřeší poruchu, např. vypínač pracuje správně, čítače pro znovuvypnutí a CBFP se okamžitě resetují, pokud měřený proud klesne pod nastavenou mezní hodnotu a vypínací signál je resetován. Tato konfigurace dovoluje, aby byla CBFP řízená na základě funkcí, řízených proudem, s přidáním bezpečnosti monitorování proudu funkcí CBFP, a ostatní vypínací funkce mohou být součástí CBFP.



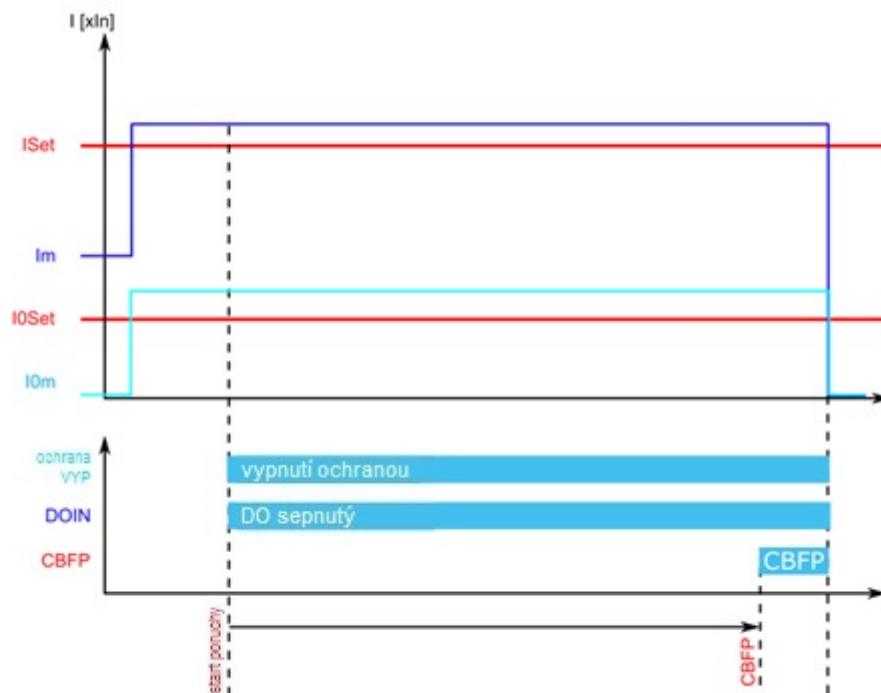
Obrázek 4.2.6.4-18 Vypnutí a CBFP jsou konfigurovány v IED.

Pravděpodobně nejběžnější aplikací je případ, kde je vypínací cívka vypínače řízená vypínacím výstupem IED a CBFP je řízeno jedním vyhrazeným kontaktem funkce CBFP.



Obrázek 4.2.6.4-19 CBFP, pokud je jako kritérium vybrán jen proud.

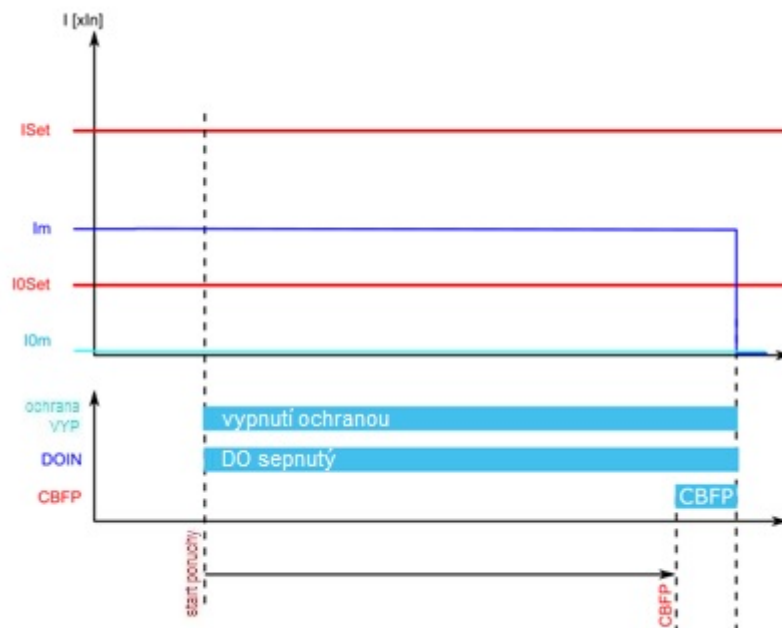
Pokud se aktivuje ochrana založená na proudu, takže překročí buď nastavení mezní hodnoty  $I_{set}$  a/nebo  $I_0Set$ , čítač pro CBFP spustí výpočet nastaveného času působení. Vypnutí primárního stupně ochrany není v této konfiguraci monitorováno a pokud proud neklesne pod nastavený limit CBFP, dojde k vypnutí nadřazených vypínačů. Pokud primární ochranná funkce vyřeší poruchu, např. vypínač pracuje správně, čítač pro CBFP se okamžitě resetuje, pokud měřený proud klesne pod nastavení mezní hodnoty.



Obrázek 4.2.6.4-20 CBFP, pokud je jako kritérium vybrán proud a DO.

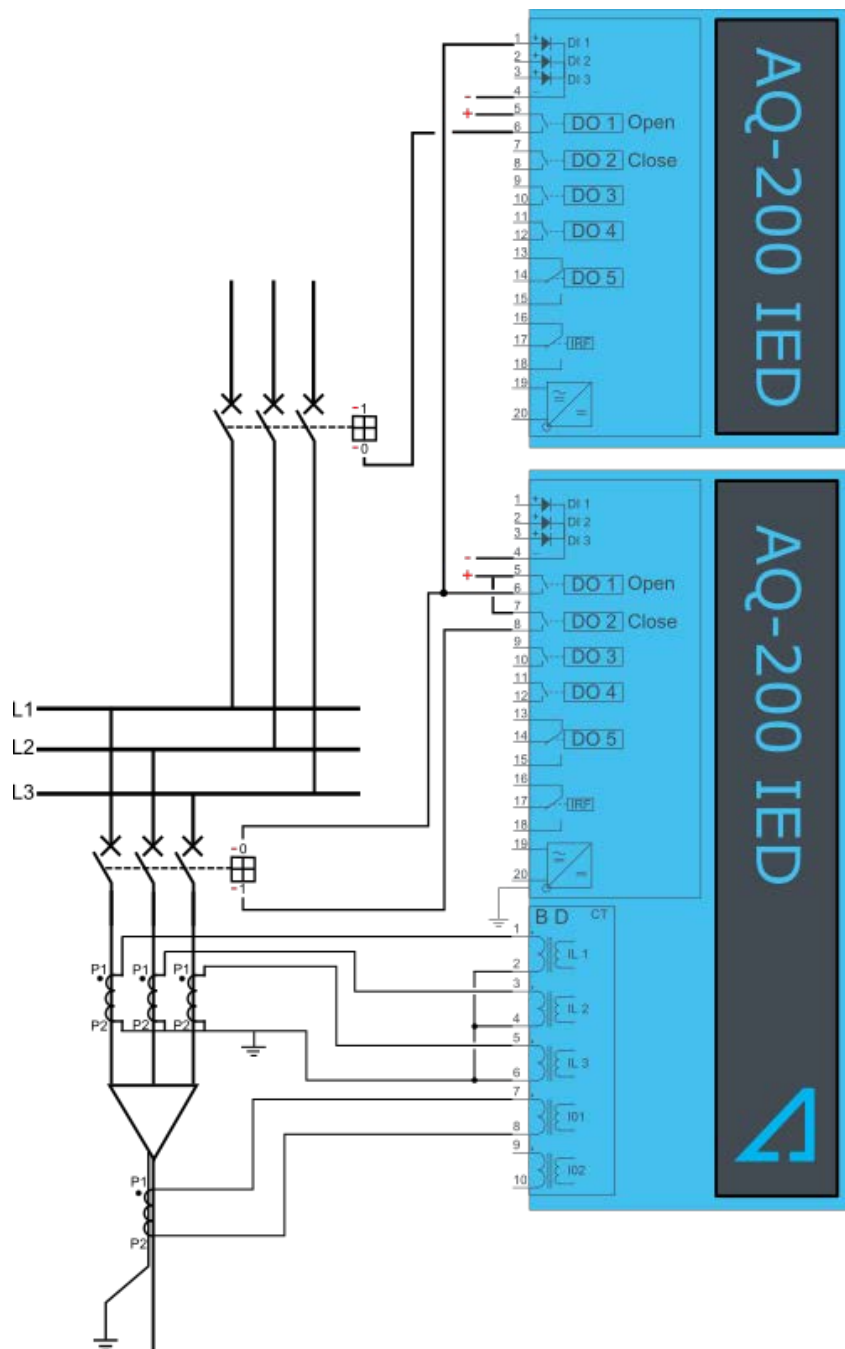
Pokud se aktivuje ochrana založená na proudu, takže překročí buď nastavení mezní hodnoty  $I_{set}$  a/nebo  $IO_{set}$ , čítač pro CBFP je přidržen, dokud není monitorovaný výstupní kontakt aktivován (primární ochrana funguje). Od vypínacího kontaktu stupně primární ochrany spustí čítač pro CBFP výpočet nastaveného času působení. Vypnutí primárního stupně ochrany je v této konfiguraci trvale monitorováno a pokud proud neklesne pod nastavený limit a vypínací signál primárního stupně není resetován, CBFP provede vypnutí nadřazených vypínačů. Pokud primární ochranná funkce vyřeší poruchu, např. vypínač pracuje správně, čítač pro CBFP se okamžitě resetuje, pokud měřený proud klesne pod nastavenou mezní hodnotu nebo je resetován vypínací signál. Tato konfigurace dovoluje, aby byla CBFP řízená pouze na základě funkcí, řízených proudem, a ostatní vypínací funkce mohou být z CBFP vyloučeny.





Obrázek 4.2.6.4-21 CBFP, pokud je jako kritérium vybrán proud nebo DO.

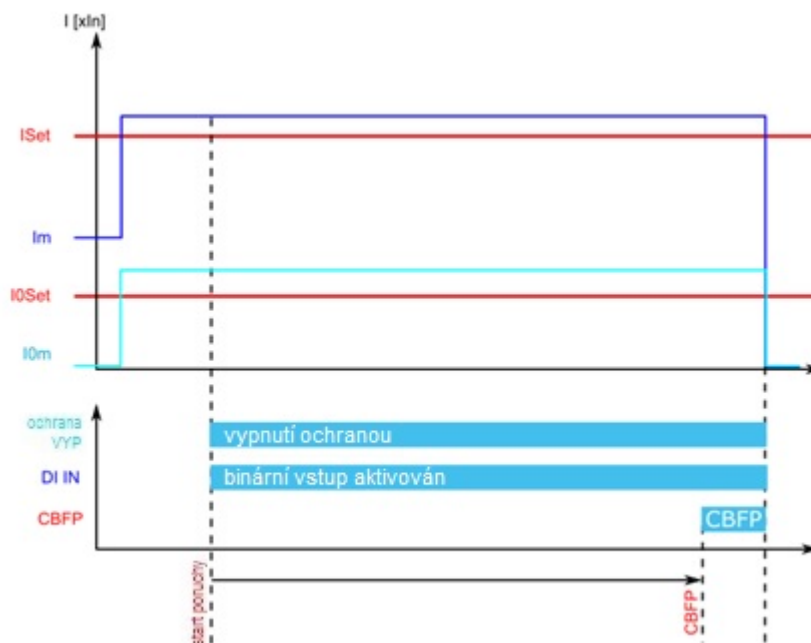
Čítač CBFP spustí výpočet nastaveného času působení buď z proudu, překračující nastavený limit nebo z vypínacího signálu primárního ochranného stupně. Vypnutí primárního stupně ochrany je v této konfiguraci trvale monitorováno bez ohledu na stav proudu. Náběh CBFP je aktivní, dokud proud neklesne pod nastavený limit nebo vypínací signál primárního stupně není resetován. Pokud je některá z těchto podmínek splněná dříve, než je vydáno znovuvypnutí, a pokud je jedna z podmínek aktivní, CBFP vypne nadřazený vypínač. Pokud primární ochranná funkce vyřeší poruchu, např. vypínač pracuje správně, čítač pro CBFP se okamžitě resetuje, pokud měřený proud klesne pod nastavenou mezní hodnotu a vypínací signál je resetován. Tato konfigurace dovoluje, aby byla CBFP řízená na základě funkcí, řízených proudem, s přidanou bezpečností monitorování proudu funkcí CBFP, a ostatní vypínací funkce mohou být součástí CBFP.



Obrázek 4.2.6.4-22 IED je konfigurován jako vyhrazená jednotka CBFP.

V některých aplikacích je pro automatiku selhání vypínače vyžadována speciální jednotka. Pokud je funkce CBFP konfigurována tak, aby fungovala s DI signálem (signál digitálního vstupu), může se použít v těchto aplikacích. Pokud je IED použit pro tento účel, je vypínací signál připojen k digitálnímu vstupu IED a vlastní vypínací signál IED se používá pouze pro účely CBFP. V této aplikaci jsou znovuvypnutí a CBFP k dispozici pro různé typy požadavků. Signál znovuvypnutí se může použít pro vypínač napájející sekci a CBFP pro vypnutí nadřazených vypínačů. V tomto příkladu se znovuvypnutí nepoužívá a signál CBFP se používá pro vypnutí napájení ze signálu pro vypnutí odchozích

vypínačů. V případě požadavku se vypínací signál může přenášet mezi IED použitím zpráv GOOSE.



Obrázek 4.2.6.4-23 Vyhrazený provoz CBFP z binárního vstupního signálu.

V tomto režimu pracuje CBFP pouze z binárního vstupního signálu. Navíc mohou být monitorovány proud a výstupní relé. Čítač pro CBFP se spustí, pokud je aktivován digitální vstup. Pokud je čítač aktivní při dosažení času CBFP, IED vyše povel CBFP na napájecí vypínače. V této aplikaci mohou být všechny vypínací povely IED odchozích vývodů spojeny do jedné vyhrazené CBFP IED, která pracuje buď na základě proudů nebo při všech možných poruchách automatiky selhání vypínače.

#### 4.2.6.5 UDÁLOSTI A REGISTRY

Funkce CBFP generuje události a záznamy změn stavů znovuvypnutí, aktivovaných a blokových signálů CBFP a komparátorů vnitřních náběhů. Do protokolu hlavních událostí je možné vybrat zprávy "začátek" nebo "konec".

Ve funkci je dostupných 12 posledních záznamů, kam jsou zapisovány řídicí události funkce (znovuvypnutí, CBFP aktivována nebo blokována) s časovou značkou a hodnotami procesních dat.

Tabulka 4.2.6.5-39. Kódy událostí instance funkce CBFP

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
2816	44	CBF1	0	Start ZAČ.
2817	44	CBF1	1	Start KON.
2818	44	CBF1	2	Znovuvypnutí ZAČ.
2819	44	CBF1	3	Znovuvypnutí KON.
2820	44	CBF1	4	CBFP ZAČ.
2821	44	CBF1	5	CBFP KON.
2822	44	CBF1	6	Blok ZAČ.
2823	44	CBF1	7	Blok KON.
2824	44	CBF1	8	Monitor DO ZAČ.
2825	44	CBF1	9	Monitor DO KON.
2826	44	CBF1	10	Signál ZAČ.
2827	44	CBF1	11	Signál KON.
2828	44	CBF1	12	Fázový proud ZAČ.
2829	44	CBF1	13	Fázový proud KON.
2830	44	CBF1	14	Zemní proud ZAČ.
2831	44	CBF1	15	Zemní proud KON.

V registru funkce CBFP se zaznamenávají procesní data událostí aktivováno, blokováno “zač”. T V tabulce níže je znázorněna struktura registru funkce CBFP. Informace jsou dostupné pro 12 posledních zaznamenaných událostí zvlášť pro všechny poskytnuté instance.

Tabulka 4.2.6.5-40. Obsah registru.

Datum & čas	Kód události	Řídící proud	Čas do aktivace ZNO-VUVYP	Čas do aktivace CBFP	Ftyp	Styp	Použitá skupina nastavení
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	2817- 2818 popis	Fázový a zemní proud v oka- mžiku spuštění	Čas zbýva- jící do akti- vace zno- vuvypnutí	Čas zbý- vající do aktivace CBFP	Kód stavu monito- rovaného proudu	Aktivo- vaný ří- dicí sig- nál	1 - 8

#### 4.2.7 OCHRANA PROTI TEPELNÉMU PŘETÍŽENÍ VÝVODŮ $T_F > (49F)$

Funkce tepelného přetížení vývodu (TOLF) se používá pro monitorování a chránění tepelné kapacity kabelových a nadzemních vedení. Tato funkce se může používat pro každou aplikaci s jednoduchou časovou konstantou, jako jsou indukční tlumivky, některé typy transformátorů a jakékoliv jiné statické jednotky, které jako kabely a nadzemní vedení nemají aktivní chlazení.

Funkce TOLF trvale monitoruje okamžité hodnoty fázových TRMS proudů (včetně harmonických až do 31.) a v cyklech 5 ms počítá stav tepelného obrazu. Funkce TOLF obsahuje celkovou paměť podmínek proudové zátěže dle IEC 60255-8

Funkce TOLF je založená na tepelném obrazu, který reprezentuje tepelné zatížení chráněného objektu nebo kabelu ve vztahu k proudu, procházejícím objektem. Tepelný obraz obsahuje vypočtenou tepelnou kapacitu použitou v "paměti", protože je integrální funkcí, která pro aplikaci ochrany proti přetížení je odlišná od běžného principu fungování nadproudové ochrany.

Tepelný obraz funkce TOLF se počítá dle rovnice popsané níže:

$$\theta_{t\%} = \left( \left( \theta_{t-1} - \left( \frac{I_{MAX}}{I_N \times k_{SF} \times k_{AMB}} \right)^2 \times e^{-\frac{t}{\tau}} \right) + \left( \frac{I_{MAX}}{I_N \times k_{SF} \times k_{AMB}} \right)^2 \right) \times 100\%$$

, kde

$\theta_{t\%}$  = Stav tepelného obrazu v procentech z maximálně dostupné tepelné kapacity

$\theta_{t-1}$  = Stav tepelného obrazu v předchozím cyklu výpočtu (paměť funkce)

$I_{MAX}$  = Měřené maximum tří TRMS fázových proudů

$I_N$  = Proud pro využití 100 % tepelné kapacity (náběhový proud v p.j., s proudem  $t_{max}$  bude dosaženo v čase  $\tau \times 5$ )

$k_{SF}$  = Koeficient činitele zátěže (provozní činitel), maximálně dovolený proud zátěže v poměrných jednotkách v závislosti na chráněném objektu nebo uložení kabelu/vedení

$k_{AMB}$  = Činitel korekce teploty buď pomocí lineární aproximace nebo nastavitelných 10 bodů křivky tepelné kapacity.

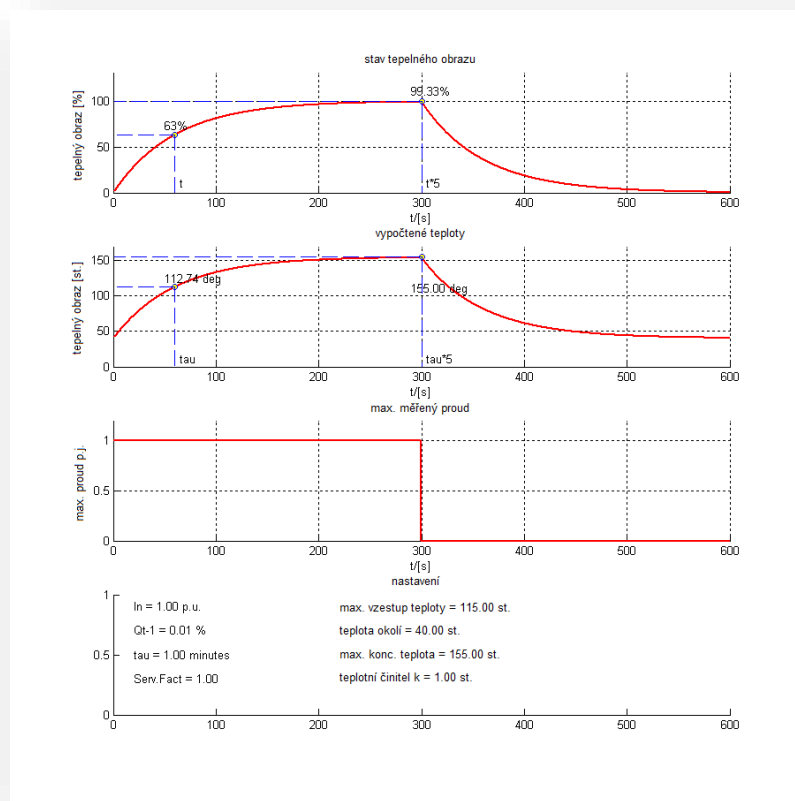
$\tau$  = Tepelná časová konstanta chráněného objektu (v minutách)

$e$  = Eulerovo číslo

$t$  = Výpočet časového kroku v sekundách (pro IED AQ2xx 0.005s)

Základní princip činnosti tepelného obrazu je založen na tom, že jmenovitého zvýšení teploty se dosáhne, pokud je chráněný objekt zatěžován jmenovitou zátěží při jmenovité teplotě okolí. Pokud je objekt zatěžován po dobu, která se rovná jeho oteplovací

konstantě tau ( $\tau$ ), využije se 63% jmenovité tepelné kapacity. Pokud zatěžování pokračuje až na pětinasobek dané konstanty, využitá tepelná kapacita se trvale přiblíží ke 100%, nikdy ji ale nepřekročí. S jednoduchou časovou konstantou modelu chlazení objektu dochází ke stejnému chování, které je opačné k oteplování, pokud je proud zcela nulový.



Obrázek 4.2.8-24 Výpočet tepelného obrazu za jmenovitých podmínek, příklad.

Toto popsané chování je založeno na tom, že monitorovaný objekt, ať už kabel, vedení nebo elektrický stroj je homogenní těleso, které generuje a odvádí teplo rychlostí, které je úměrné nárůstu teploty způsobeným čtvercem proudu. Obvykle se jedná o kabely a objekty, zatímco tepelné ztráty nadzemních vedení jsou závislé na aktuálních povětrnostních podmínkách. Povětrnostní podmínky jsou s ohledem na převládající podmínky v tepelném obrazu kompenzovány teplotním koeficientem okolí, který se trvale počítá a mění při použití snímače RTD pro měření. Pokud je teplota okolí chráněného objektu stabilní, může se nastavit ručně (např. v případě v zemi zakopaných kabelů).

Kompenzace okolní teploty zohledňuje nastavenou minimální a maximální teplotu a kapacitu zátěže a měřené nebo nastavené teploty okolí. Vypočtený koeficient je lineárním korekčním činitelem, který je prezentován následujícími vzorci:

$$t_{\text{Amb} < t_{\text{min}}} = k_{\text{min}}$$

$$t_{\text{Amb} < t_{\text{ref}}} = \left( \frac{1 - k_{\text{min}}}{t_{\text{ref}} - t_{\text{min}}} \times (t_{\text{AMB}} - t_{\text{min}}) \right) + k_{\text{min}}$$

$$t_{\text{Amb} > t_{\text{ref}}} = \left( \frac{k_{\text{max}} - 1}{t_{\text{max}} - t_{\text{ref}}} \times (t_{\text{AMB}} - t_{\text{ref}}) \right) + 1.0$$

$$t_{\text{Amb} > t_{\text{max}}} = k_{\text{max}}$$

$t_{\text{amb}}$  = Měřená (nastavená) teplota okolí (nastavení v ° C nebo ° F)

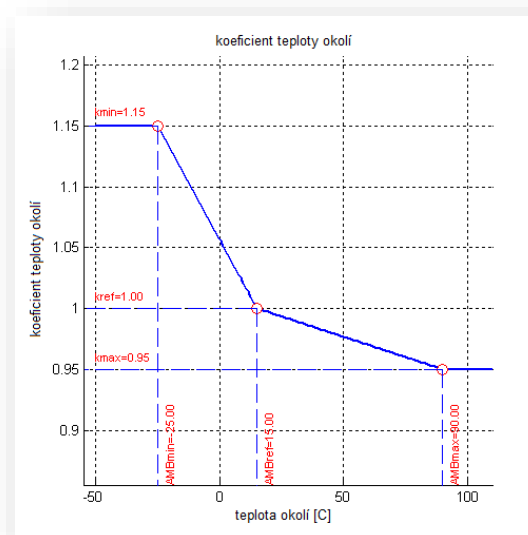
$t_{\text{max}}$  = Maximální teplota (nastavení v ° C nebo ° F) chráněného objektu

$k_{\text{max}}$  = Činitel korekce teploty okolí pro maximální teplotu

$t_{\text{min}}$  = Minimální teplota (nastavení v ° C nebo ° F) chráněného objektu

$k_{\text{min}}$  = Činitel korekce teploty okolí pro minimální teplotu

$t_{\text{ref}}$  = Referenční teplota okolí (nastavení v ° C nebo ° F, teplota, při které se uplatňují předpoklady výrobce a činitel korekce teploty je 1.0)



Obrázek 4.2.8-25 Příklad výpočtu koeficientu teploty okolí, pokud je referenční teplota +15 C se 3 body lineární aproximace a nastavitelnou korekční křivkou.

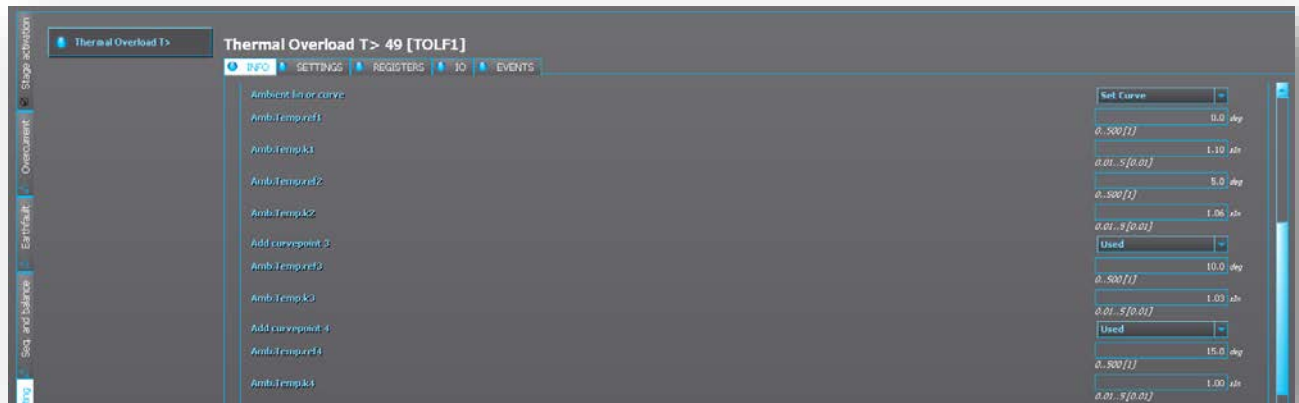
Tento uvedený koeficient teploty okolí se vztahuje na jmenovitou referenční teplotu. Standardně se používá +15 ° C (v zemi zakopané kabely), který dává pro tepelný obraz referenční hodnotu 1.00.

Nastavitelná křivka tepelné kapacity používá pro korekci teploty okolí lineární interpolaci s maximálně 10 páry teploty – páry korekčního činitele.

Conductor temperature		Ground temperature, C°									
C°	-5	0	5	10	15	20	25	30	35	40	45
90	1.13	1.10	1.06	1.03	1.00	0.96	0.93	0.89	0.86	0.82	0.77

Obrázek 4.2.8-26 Příklad teploty země a korekčního koeficientu.

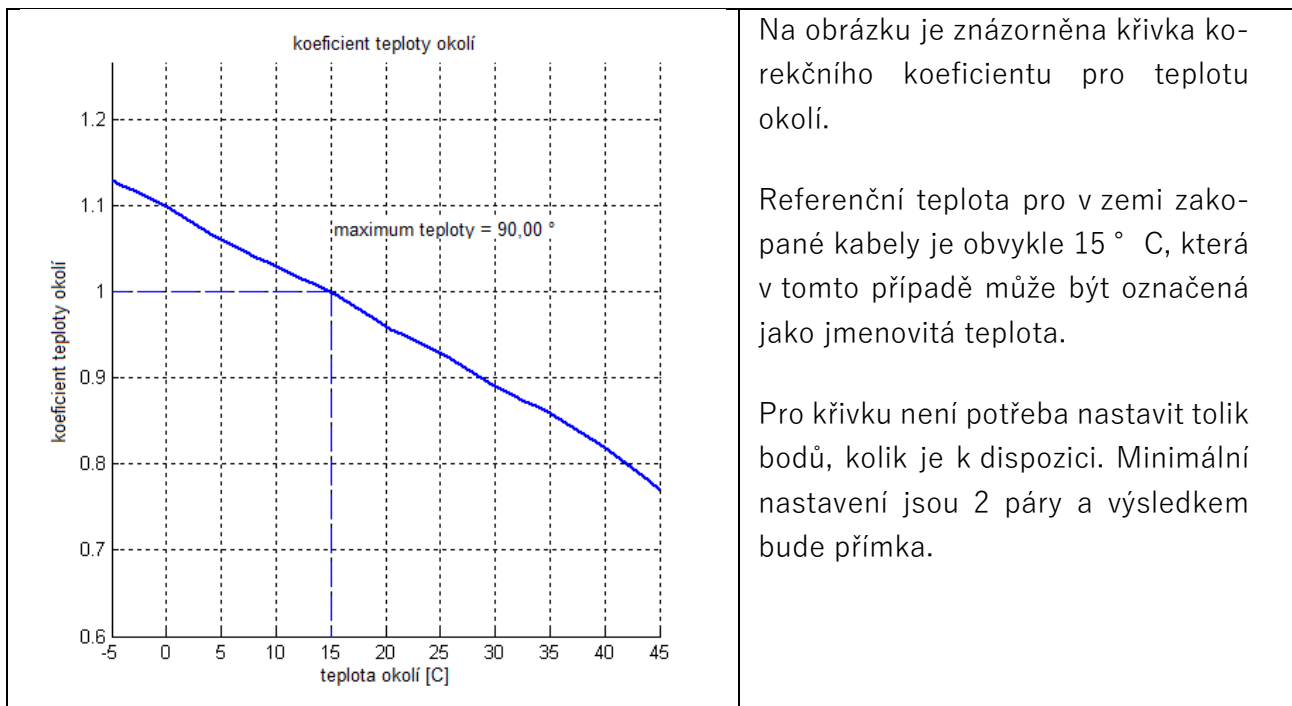
Ve výrobních datech může být koeficient teploty zadán jako na obrázku výše.



Obrázek 4.2.8-27 Nastavení křivky koeficientu teploty okolí funkce TOLF.

Páry teplot a koeficientů dávají pro funkci TOLF nastavitelnou křivku.





Na obrázku je znázorněna křivka korekčního koeficientu pro teplotu okolí.

Referenční teplota pro v zemi zakopané kabely je obvykle 15 ° C, která v tomto případě může být označena jako jmenovitá teplota.

Pro křivku není potřeba nastavit tolik bodů, kolik je k dispozici. Minimální nastavení jsou 2 páry a výsledkem bude přímka.

Obrázek 4.2.8-28 Nastavení korekční křivky pro teplotu okolí.

Pro kabely je pro korekci teploty okolí pouze jeden korekční parametr. Pro neměnné korekce se používají korekční činitelé  $k_{SF}$ , jehož výpočet je vysvětlen v následující části. Pro výpočet korekčních činitelů kabelů nebo nadzemních vedení je třeba konzultovat technické specifikace výchozích dat použitého kabelu. Tuto informaci obvykle poskytuje výrobce kabelů.

Pro kabely mohou být výchozí data následovná (příklad dat z datového listu Prysmian).

Sample Constructions		72 kV Cables 36/66 kV Single core, XLPE-insulated high voltage power cables				
Rated voltages $U_0/U = 38/66$ kV $U_m = 72.5$ kV $U_p = 32.5$ kV Rated temperatures • Maximum permissible temp. of conductor in continuous use 90°C • Maximum permissible temp. of conductor in short-circuit 250°C (for durations up to 5 sec.) Standard IEC 60840						
Nominal cross-sectional area of conductor	mm <sup>2</sup>	300	500	800	1200	1600

**Continuous current-carrying capacities**

Conductor	Cables laid	Conductor temperature	Laying formation	Screen circuit						
Aluminium	In ground of 15°C	65°C	Flat	Open	A	435	575	750	910	1040
				Closed	A	415	525	640	710	750
			Trefoil	Open	A	415	545	700	830	930
		Closed		A	410	535	680	790	870	
		90°C		Flat	Open	A	515	680	890	1080
			Closed		A	490	625	770	860	920
	Trefoil		Open	A	490	645	830	990	1110	
	Closed	A	485	635	805	945	1045			
	In air of 25°C	90°C	Flat	Open	A	685	930	1265	1555	1815
				Closed	A	660	865	1105	1270	1390
			Trefoil	Open	A	605	820	1095	1335	1535
		Closed		A	600	810	1085	1320	1515	
Copper		65°C		Flat	Open	A	560	730	940	1200
			Closed		A	520	635	740	820	855
	Trefoil		Open	A	535	685	860	1095	1240	
		Closed	A	525	670	820	1005	1105		
		90°C	Flat	Open	A	660	865	1115	1415	1645
	Closed			A	620	765	900	1005	1055	
Trefoil	Open		A	630	815	1025	1305	1485		
Closed	A	620	795	980	1205	1335				
In air of 25°C	90°C	Flat	Open	A	880	1185	1585	2040	2420	
			Closed	A	830	1065	1305	1505	1620	
		Trefoil	Open	A	775	1035	1355	1765	2065	
	Closed		A	770	1025	1340	1685	1940		

**Maximum permissible short-circuit currents for short-circuit duration of one second**

Aluminium conductor	kA	28.3	47.2	75.6	113.4	151.2
Copper conductor	kA	42.8	71.4	114.2	171.4	228.5

Obrázek 4.2.8-29 Výchozí data tepelné charakteristiky kabelů a proudové zatížení v různých instalacích a s měděnými nebo hliníkovými vodiči.

Na základě uvedených dat lze vidět proudy, které při daných instalacích a konstrukčních metodách dosáhnou uvedené teploty při daných standardních podmínkách.

Nejdůležitějšími parametry pro správné nastavení tepelného obrazu jsou proud kabelem a jeho instalace. Kromě tabulky proudové zatížitelnosti kabelů by výrobce měl rovněž poskytnout další data pro jemné doladění tepelného obrazu. Kromě teplotních hodnot v Ampérech je stejně důležitou informací předpokládaná trvalá proudová zatížitelnost (např. za jakých podmínek platí dané hodnoty). Na následujícím obrázku jsou jako příklad uvedeny předpoklady pro kabely Prysmian.

**Continuous current-carrying capacity** A separate group of three single core cables can be continuously loaded according to the tables on pages 8 to 14 if the presumptions below are fulfilled. Correction factors for other installations are given in tables 1-7.

The current-carrying capacities are calculated in accordance with the IEC Publication 60287 and under the presumptions given below.

**Presumptions**

- One three-phase group of single core cables
- Maximum permissible temperature of inner conductor in continuous use:
  - XLPE insulated cables 90°C
  - Ambient air temperature 25°C
  - Ground temperature 15°C
  - Depth of laying of cables 1.0 m
- Distance between single core cables:
  - in case of flat formation = one cable diam.
  - in case of trefoil formation = cables touching each other
- Thermal resistivity of soil 1.0 K m/W
- Cable in air = heat dissipation conditions same as if cables in free air.
- Open screen circuit in single core cable group = circuit of metal sheaths, concentric conductors or metallic screens connected

to each other and earthed at one point only = screens bonded at a single point. In addition, screen circuit is considered open when cross-bonded at equal interval.

- Closed screen circuit in single core cable group = circuit of metal sheaths, concentric conductors or metallic screens connected to each other at both ends of the group and earthed at least at one end = screens bonded at both ends.

**XLPE-insulated cables buried directly in ground**  
 XLPE-insulated cables can continuously be loaded to a conductor temperature of 90°C. In underground installations, if a cable in the ground is continuously operated at this highest rated conductor temperature, the thermal resistivity of the soil surrounding the cable may in the course of time increase from its original value as a result of the drying-out processes. As a consequence, the conductor temperature may greatly exceed the highest rated value.

Using single-point bonding or cross-bonding instead of both-end bonding results in considerable increase in current carrying capacity.

Obrázek 4.2.8-30 Obecné předpoklady kabelů vvn.

Pokud se podmínky instalace značně liší od předpokládaných podmínek, výrobce by měl dodat další informace o tom, jak by měla být současná zatížitelnost upravená, aby odpovídala změněným podmínkám.

**Correction factors for the current-carrying capacity** The following tables of correction factors are to be applied to the current-carrying capacity when installation conditions vary from the presumptions above.

The rating for most conditions can be quickly estimated by multiplying the continuous current-carrying capacity value by the correction factors given in the appropriate tables 1-7.

Table 1. Correction factors for groups of cables buried directly in ground	Spacing between groups of cables, mm	Numbers of groups of single core cables beside each other						
		2	3	4	5	6	8	10
	0 (touching)	0.79	0.69	0.63	0.58	0.55	0.50	0.46
	70	0.85	0.75	0.68	0.64	0.60	0.56	0.53
	250	0.87	0.79	0.75	0.72	0.69	0.66	0.64

The values apply to groups of three single core cables (in trefoil or flat formation) without or with spacing between the cable groups horizontally placed.

Table 2. Correction factors for different thermal resistivities of soil	Thermal resistivity of soil Km/W	Correction factor	Examples of thermal resistivities of soil:					
			1.0	1.2	1.5	2.0	3.0	
	0.7	1.10	1.00	0.92	0.85	0.75	0.69	0.63
	3.0 K m/W							
	1.5 K m/W							

- semi-dry gravel and sand (moisture content 10%) 1.2 K m/W
- semi-dry and moist gravel 1.0 K m/W
- moist clay and sand (moisture content 25%) 0.7 K m/W

Table 3. Correction factors for different installation depths in ground		Depth of laying, m	0.50-0.70	0.71-0.90	0.91-1.10	1.11-1.30	1.31-1.50
Rating factor			1.05	1.02	1.00	0.97	0.95

Table 4. Correction factors for different ground temperatures		Conductor temperature	Ground temperature, C°										
		C°	-5	0	5	10	15	20	25	30	35	40	45
		90	1.13	1.10	1.06	1.03	1.00	0.96	0.93	0.89	0.86	0.82	0.77
		80	1.14	1.11	1.07	1.04	1.00	0.96	0.92	0.88	0.83	0.78	0.73
		70	1.17	1.13	1.09	1.04	1.00	0.95	0.90	0.85	0.80	0.73	0.67
		65	1.18	1.14	1.10	1.05	1.00	0.95	0.89	0.84	0.77	0.71	0.63

Table 5. Correction factors for different cables in unfilled plastic pipes		Spacing between the tubes, mm	Numbers of tubes beside each other							
			1	2	3	4	5	6	8	10
		0 (touching)	0.80	0.75	0.65	0.60	0.60	0.55	0.55	0.50
		70		0.75	0.70	0.65	0.60	0.60	0.55	0.55
		250		0.75	0.70	0.70	0.70	0.65	0.65	0.65

For parallel ducts with a group of three single core cables in each and with the cables equally loaded the current-carrying capacity indicated on pages 8 to 14 for cables buried directly in ground shall be reduced by correction factors given above.

The reduction in current carrying capacity can be avoided if the pipes after cable pulling are filled with material thermally equal to the ambient ground.

If factors in table 5 are used, factors in table 1 are not applicable.

Table 6. Correction factors for different ambient air temperatures		Conductor temperature	Ambient air temperature, C°									
		C°	10	15	20	25	30	35	40	45	50	55
		90	1.12	1.08	1.04	1.00	0.95	0.90	0.85	0.80	0.74	0.68
		80	1.14	1.09	1.05	1.00	0.95	0.89	0.84	0.77	0.69	0.61
		70	1.18	1.12	1.06	1.00	0.93	0.86	0.79	0.71	0.62	0.52
		65	1.20	1.14	1.07	1.00	0.93	0.85	0.77	0.68	0.57	0.45

Table 7. Correction factors for different groups of three single core cables laid in the air		Type of laying	Cables laid in flat formation Spacing = One cable diameter (d). Distance from the wall not less than 20 mm.			Cables laid in trefoil formation Spacing = Two cable diameters (2d). Distance from the wall not less than 20 mm.		
		Number of groups	1	2	3	1	2	3
		On floor	Correction factor			Correction factor		
			0.92	0.89	0.88	0.95	0.90	0.88
This applies only when the cable temperature does not affect the ambient air temperature.		On metal trays (restricted air circulation)	Number of trays			Number of trays		
			1		0.92 0.89 0.88	1		0.95 0.90 0.88
			2		0.87 0.84 0.83	2		0.90 0.85 0.83
			3		0.84 0.82 0.81	3		0.88 0.83 0.81
		On metal ladders	Number of ladders			Number of ladders		
			1		1.00 0.97 0.96	1		1.00 0.98 0.96
			2		0.97 0.94 0.93	2		1.00 0.95 0.93
			3		0.96 0.93 0.92	3		1.00 0.94 0.92
		Arrangements where reduction of current is not necessary	Number of ladders			Number of ladders		
			1		1.00 0.97 0.96	1		1.00 0.98 0.96
			2		0.97 0.94 0.93	2		1.00 0.95 0.93
			3		0.96 0.93 0.92	3		1.00 0.94 0.92
		Systems placed on top of each other	Number of ladders			Number of ladders		
			1		1.00 0.97 0.96	1		1.00 0.98 0.96
			2		0.97 0.94 0.93	2		1.00 0.95 0.93
			3		0.96 0.93 0.92	3		1.00 0.94 0.92
		On structures or on wall	Number of ladders			Number of ladders		
			1		1.00 0.97 0.96	1		1.00 0.98 0.96
			2		0.97 0.94 0.93	2		1.00 0.95 0.93
			3		0.96 0.93 0.92	3		1.00 0.94 0.92

Obrázek 4.2.8-31 Korekční koeficienty proudové zatížitelnosti dané výrobcem (Prysmian).

Jako příklad důležitosti činitele  $k_{SF}$  (provozní činitel, proudová zatížitelnost) vypočteme instalaci kabelu se správným činitelem  $k$  a bez něho.

Vstupní data pro nastavení tepelného obrazu:

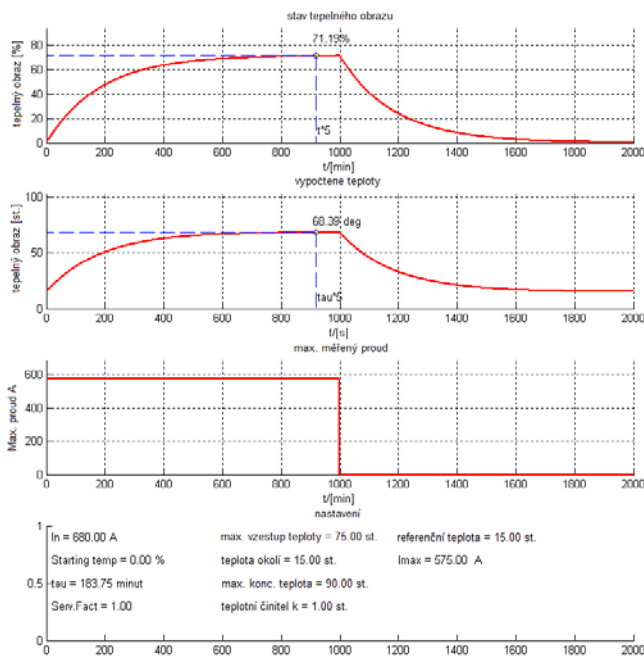
*Měděný kabel 66 kV o průřezu 500 mm<sup>2</sup> je instalován do země. Jeho 1s dovolený zkratový proud je 71.4 kA a jeho izolace je XLPE. Obvod stínění kabelu je rozpojený a uložení kabelů je vedle sebe. Jeho zatížitelnost je 575A při 65° C a 680A při 90° C. Referenční teplota pro instalaci do země je 15° C.*

Nejprve vypočteme odhad časové konstanty  $\tau$  1s zkratového proudu vztaženého na  $I_n$ . (Pokud výrobce neudal časovou konstantu, lze ji odhadnout z daného proudové zkratové odolnosti, což je obvykle hodnota 1s). Funkce TOLF používá stejnou metodu pro estimaci oteplovací časové konstanty.

$$\tau_{Cable} = \frac{1s}{60s} \times \left(\frac{I_{1s}}{I_N}\right)^2 = \frac{1s}{60s} \times \left(\frac{71400A}{680A}\right)^2 = 183.75 \text{ min}$$

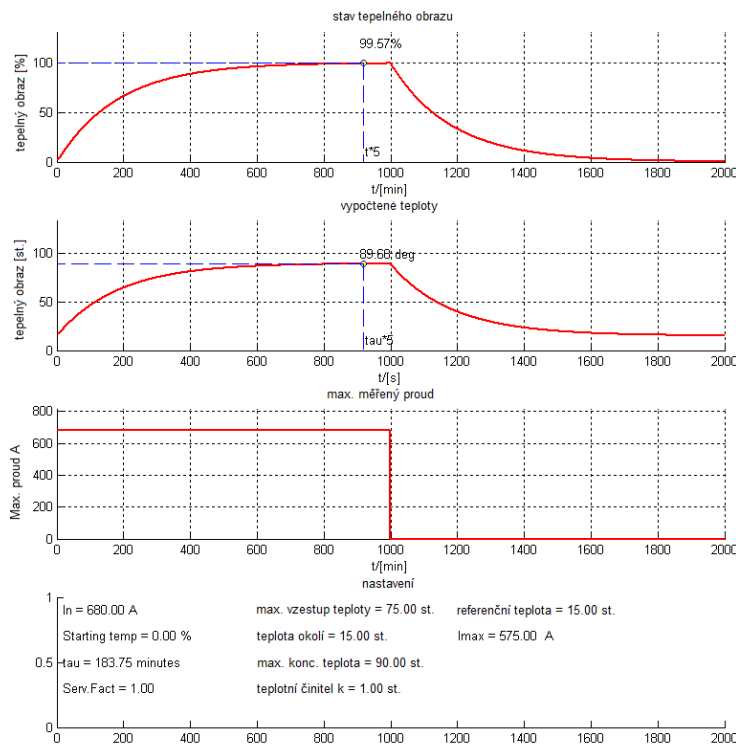
Zbytek nastavení lze nalézt ve výchozích datech kabelu:

$I_n = 680 \text{ A}$ ,  $T_{max} = 90^\circ \text{ C}$ ,  $T_{amb} = 15^\circ \text{ C}$ ,  $T_{ref} = 15^\circ \text{ C}$  a  $k_{SF} = 1.0$



Jak je z výsledků patrné, pokud je kabel napájen stabilním proudem po dobu, která je pětkrát větší než časová konstanta  $\tau$ , je dosaženo koncové teploty 68.35° C. Toto reprezentuje 71% použité tepelné kapacity. Dle datového listu by aktuální teplota měla být okolo 65° C a je vidět, že model nyní nadměrně chrání o 3 stupně.

Obrázek 4.2.8-32 Reakce tepelného obrazu s jmenovitou zátěží, pokud je instalace podle předpokladů.



Obrázek 4.2.8-33 Reakce tepelného obrazu s maximální zátěží, pokud je instalace podle předpokladů.

Při porovnání výsledků v aplikaci s plně vyladěným modelem zahrňme do obrazu korekční činitele instalace.

Měděný kabel 66 kV o průřezu 500 mm<sup>2</sup> je instalován *bez sousedních kabelů (k=1) do suchého štěrku a hliněného podkladu (k=0.85) v hloubce 1.5 metrů (k=0.95)*. Jeho 1s dovolený zkratový proud je 71.4 kA a jeho izolace je XLPE. Obvod stínění kabelu je rozpojený a uložení kabelů je vedle sebe. Jeho zatížitelnost je 575A při 65° C a 680A při 90° C. Referenční teplota pro instalaci do země je 15° C. Tepelná časová konstanta kabelu je 183.8 min.

Z těchto daných výchozích údajů lze korekční činitel  $k_{SF}$  vypočítat vzájemným vynásobením (činitel k vzhledem k informacím v červené barvě):

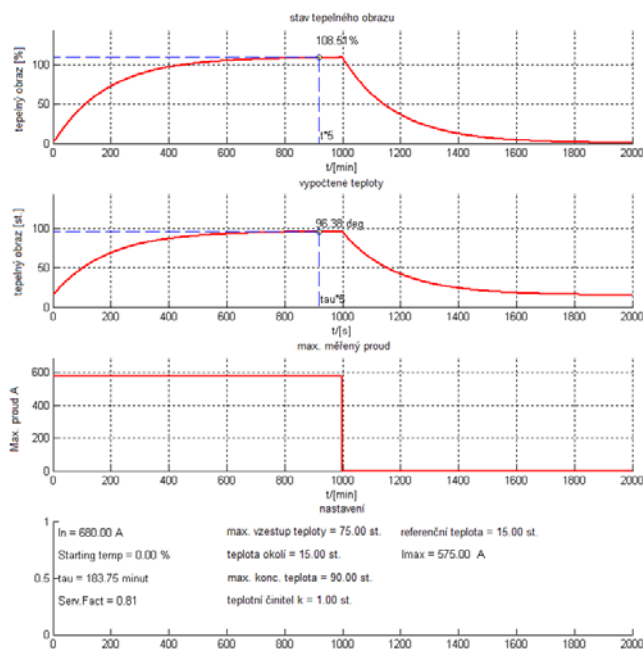
$$k_{SF} = 1 \times 0.85 \times 0.95 = 0.81$$

takže nastavení by pak mělo být  $I_n = 680 \text{ A}$ ,  $T_{max} = 90^\circ \text{ C}$ ,  $T_{amb} = 15^\circ \text{ C}$ ,  $T_{ref} = 15^\circ \text{ C}$  a  $k_{SF} = 0.81$

S maximálně dovolenou zátěží a koncovou teplotou 89° C bylo dosaženo použité tepelné kapacity 99.6%. Z tohoto výsledku je patrné, že tepelný obraz dokonale odpovídá očekáváním.

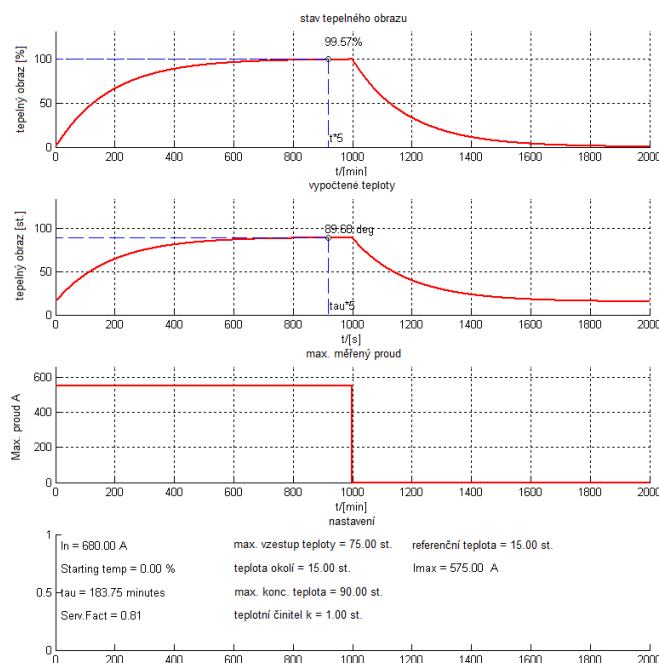
Alarm na oteplení kabelu se může nastavit bezpečně





Obrázek 4.2.8-34 Reakce tepelného obrazu s jmenovitým proudem a přesně vyladěným korekčním činitelem  $k_{SF}$ .

Nyní při pokusu o zatížení kabelu daným jmenovitým proudem je vidět, že skutečná zatížitelnost kabelu je mnohem nižší než za předpokládaných podmínek. Obvyklý proud zátěže nyní může příliš zahřát kabel a ohrozit jeho odolnost. Kdyby v tomto případě nebyl činitel  $k_{SF}$  nastaven, tepelný obraz by ukázal teplotu okolo 68° C, i když ve skutečnosti by byl 96° C.



Obrázek 4.2.8-35 Tepelná reakce se správně nastaveným činitelem  $k_{SF}$ .

Pokud se podmínky instalace výrazně liší od předpokladů jako v tomto příkladu, proudová zatížitelnost kabelu je redukována tak, že teploty 90° C je dosaženo s proudem 550A místo proudu 680A, uvednému ve výchozích datech.

### 4.2.7.1 FUNKCE TEPELNÉHO PŘETÍŽENÍ IO

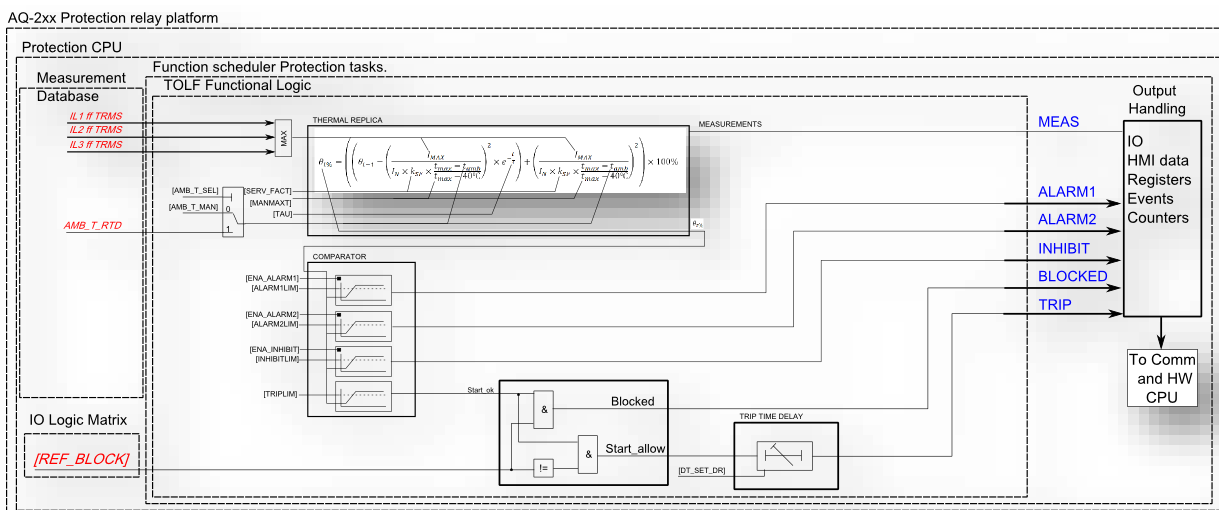
Blokovací signál a volba skupiny nastavení ovládají pracovní charakteristiky funkce během normálního provozu.

Výstupy funkce TOLF jsou vypínací (trip) a blokovací (blocked) signály. Parametry nastavení jsou statické vstupy pro funkci, které se mohou měnit jen uživatelským vstupem během fáze nastavování funkce. Funkce TOLF používá celkem osm samostatných skupin nastavení, které se mohou vybírat z jednoho společného zdroje. Pracovní režim funkce TOLF se tedy může měnit volbou skupiny nastavení.

Pracovní logika se skládá ze zpracování vstupních veličin, tepelného obrazu, komparátoru, kontroly blokovacího signálu a zpracování výstupů T.

Vstupy funkce jsou parametry nastavení a měřené a předzpracované proudové veličiny. Výstupní signály funkce se mohou použít pro přímé ovládání IO a také pro uživatelské programování logiky. Funkce zaznamenává své působení do 12 posledních registrů s časovou značkou a do paměti provozních událostí generuje také obecné události ZAČ./KON. s časovou značkou každého ze dvou výstupních signálů. Rozlišení časové značky je 1ms. Funkce také poskytuje kumulativní čítače událostí TOLF Trip, Alarm 1, Alarm 2, Inhibit a BLOCKED.

Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce TOLF.



Obrázek 4.2.8.1-36 Zjednodušené funkční blokové schéma funkce TOLF.



#### 4.2.7.2 MĚŘENÉ VSTUPNÍ HODNOTY

Funkční blok používá analogové proudové měřené hodnoty. Funkce používá veličinu základní harmonické proudových měřících vstupů a vypočtený zemní proud s měřením zemního proudu. Pro zemní proud se může vybrat měření I01 nebo I02.

Tabulka 4.2.8.2-41 Analogové veličiny používané funkcí TOLF.

Signál	Popis	Časová základna
IL1RMS	Měření proudu základní TRMS fáze L1/A	5 ms
IL2RMS	Měření proudu základní TRMS fáze L2/B	5 ms
IL3RMS	Měření proudu základní TRMS fáze L3/C	5 ms
RTD	Výpočet teploty pro korekci okolí	5 ms

Tabulka 4.2.8.2-42 Všeobecné nastavení stupně TOLF (není možné volit skupinou nastavení)

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
TF> mode	0: Disabled 1: Activated	-	0: Disabled	Volba funkce je v konfiguraci aktivována nebo zakázána. Výchozí nastavení 0: Zakázáno (nepoužívá se).
Temp C or F deg	0: C 1: F	-	0: C	Volba, zda jsou teplotní hodnoty tepelného obrazu a kompenzace RTD zobrazovány ve stupních Celsia nebo Fahrenheitita.

Tabulka 4.2.8.2-43 Nastavení tepelného obrazu.

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
IN thermal cap current	0.10...40.00 xln	0.01 xln	1.00 xln	Proud pro 100 % tepelné kapacity (náběhový proud v p.j., s tímto proudem bude $t_{max}$ dosaženo v čase $\tau \times 5$ ). Výchozí nastavení je 1.00 xln.
Set or estimate tau (t const)	0: Set 1: Estimate	-	0: Set	Volba nastavení časové konstanty. Pokud je zvoleno "Set", pak je dostupné nastavení tau (t const) a může se tam nastavit použitá časová konstanta. Pokud je nastavení "Estimate", jsou viditelné parametry pro výchozí data kabelu. Výchozí nastavení je "Set".
tau (t const)	0.1...500.0 min	0.1 min	10.0 min	Nastavení časové konstanty. Tato časová konstanta se používá pro oteplení a ochlazení chráněného objektu. Nastavení je viditelné, pokud je nastavení Set nebo Estimate Tau nastaveno na "Set".

Max.Perm.OC.Current(norm ik1s)	1...1000000 A	1 A	75000 A	Maximální jmenovitý zkratový proud chráněného objektu (kabelu). Obvykle je tato hodnota udávána jako hodnota za 1 sekundu. Nastavení je viditelné, pokud je nastavení Set nebo Estimate Tau nastaveno na "Estimate".
Max. OC. time (norm 1s)	0.1...5 s	0.1 s	1.0 s	Čas maximálního jmenovitého zkratového proudu (obvykle 1 sekunda) chráněného objektu. Nastavení je viditelné, pokud je nastavení Set nebo Estimate Tau nastaveno na "Estimate".
Rated nominal current	1...1000000 A	1 A	700 A	Jmenovitý proud chráněného objektu v primárních hodnotách za jmenovitých podmínek. Nastavení je viditelné, pokud je nastavení Set nebo Estimate Tau nastaveno na "Estimate".
Estimated tau	0...1800 min	0.005 min	191.3 min (from defaults)	Výsledek estimace, který se používá pro časovou konstantu tepelného obrazu. IED vypočte tuto hodnotu po nastavení předchozích tří požadovaných parametrů. Nastavení je viditelné, pokud je nastavení Set nebo Estimate Tau nastaveno na "Estimate".
kSF (service factor)	0.01...5.00	0.01	1.00	Provozní činitel, který koriguje hodnotu maximálně dovoleného proudu podle podmínek instalace atd., které se liší od předpokládaných podmínek.
Cold Reset default theta	0.0...150.0%	0.1%	60.0%	Stav tepelného obrazu po restartu funkce / IED v procentech využití tepelné kapacity chráněného objektu. Výchozí nastavení je 60% využití tepelné kapacity.

Tabulka 4.2.8.2-44 Nastavení prostředí

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Object max temp (tmax = 100%)	0...500 deg	1 deg	90	Maximálně dovolená teplota chráněného objektu. Výchozí nastavení je +90 stupňů a je vhodná pro rozsah v Celsiích a pro kabely s izolací PEX
Ambient temp sel	0: Manual set 1: RTD	-	0:Manual set	Volba, zda se má pro ovlivnění tepelného obrazu použít fixní nebo měřená teplota okolí.
Man.Amb.Temp.Set	0...500 deg	1 deg	15 deg	Ruční fixní nastavení teploty okolí pro ovlivnění tepelného obrazu. Pro kabely v zemi 15 stupňů Celsia. Nastavení je viditelné, pokud je Ambient temp sel nastaveno na "Manual set".
RTD Amb.Temp.Read	0...500 deg	1 deg	15 deg	Teplota okolí vyčtená z RTD pro ovlivnění tepelného obrazu. Nastavení je viditelné, pokud je Ambient temp sel nastaveno na "RTD".
Ambient lin. or curve	0:Linear est. 1:Set curve	-	0:Linear est	Volba korekce teploty okolí buď interně vypočtenou kompenzací založenou na konečné teplotě nebo uživatelsky nastavitelnou křivkou. Výchozí nastavení je 0:Linear corr, což znamená interně vypočtená kompenzace pro teplotu okolí.
Temp.reference (tref) $k_{amb}=1.0$	-60...500 deg	1 deg	15 deg	Nastavení teplotní reference. Při této teplotě platí předpoklady výrobce a činitel tepelné korekce je 1.00 (jmenovitá teplota). Pro v zemi zakopané kabely to je obvykle 15 °C a na vzduchu 25 °C. Nastavení je viditelné, pokud je Ambient lin. or curve nastaven na "Linear est."
Max ambient temp	0...500 deg	1 deg	45 deg	Nastavení maximální teploty okolí. Pokud je měřená teplota větší než maximální nastavení teploty, pro maximální teplotu se musí použít nastavený korekční činitel. Nastavení je viditelné, pokud je Ambient lin. or curve nastaven na "Linear est."
k at max amb temp	0.01...5.00 xln	0.01 xln	1.00 xln	Korekční činitel teploty pro nastavení maximální teploty okolí. Nastavení je viditelné, pokud je Ambient lin. or curve nastaven na "Linear est."
Min ambient temp	-60...500 deg	1 deg	0 deg	Nastavení minimální teploty okolí. Pokud je měřená teplota nižší než minimální nastavení teploty, pro minimální teplotu se musí použít nastavený korekční činitel. Nastavení je viditelné, pokud je Ambient lin. or curve nastaven na "Linear est."

k at min amb temp	0.01...5.00 xln	0.01 xln	1.00 xln	Korekční činitel teploty pro nastavení minimální teploty okolí. Nastavení je viditelné, pokud je Ambient lin. or curve nastaven na "Linear est."
Amb.Temp.ref1...10	-50.0...500.0 deg	0.1 deg	15 deg	Bod referenční teploty pro uživatelsky nastavitelnou křivku koeficientu teploty okolí. Nastavení je viditelné, pokud je Ambient lin. or curve nastaven na "Set curve".
Amb.Temp.k1...k10	0.01...5.00	1.00	0.01	Hodnota koeficientu pro bod referenční teploty. Koeficienty a body referenční teploty se musí nastavovat v páru. Nastavení je viditelné, pokud je Ambient lin. or curve nastaven na "Set curve".
Add curvepoint 3...10	0:Not used 1:Used	-	0:Not used	Volba, zda se používá křivka párů teplota / koeficient. Minimální počet pro nastavení křivky teplota / koeficient jsou dva páry a maximum je deset párů. Pokud je měřená teplota nižší než nastavení minimální referenční teploty nebo větší než nastavení maximální referenční teploty, použitý tepelný koeficient musí být první nebo poslední hodnota v nastavené křivce. Nastavení je viditelné, pokud je Ambient lin. or curve nastaven na "Set curve".

#### 4.2.7.3 PRACOVNÍ CHARAKTERISTIKY

Pracovní charakteristika funkce TOLF je zcela ovládána tepelným obrazem. Hodnoty tepelné kapacity, vypočtené z tepelného obrazu, mohou nastavit ovládání IO se signály Alarm 1, Alarm 2, Inhibit a Trip.

*Tabulka 4.2.8.3-45 Nastavení náběhové charakteristiky (možno volit skupinou nastavení)*

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Enable TF> Alarm 1	0: Disabled 1: Enabled	-	0: Disabled	Povolení / zakázání signálu Alarm 1 a IO
TF> Alarm 1 level	0.0...150.0 %	0.1%	40%	Mezní hodnota aktivace Alarmu 1. Výchozí nastavení je 40%.
Enable TF> Alarm 2	0: Disabled 1: Enabled	-	0: Disabled	Povolení / zakázání signálu Alarm 2 a IO
TF> Alarm 2 level	0.0...150.0 %	0.1%	40%	Mezní hodnota aktivace Alarmu 2. Výchozí nastavení je 40%.
Enable TF> Rest Inhibit	0: Disabled 1: Enabled	-	0: Disabled	Povolení / zakázání signálu Inhibit a IO
TF> Inhibit level	0.0...150.0 %	0.1%	80%	Mezní hodnota aktivace signálu Inhibit. Výchozí nastavení je 80%.
Enable TF> Trip	0: Disabled 1: Enabled	-	0: Disabled	Povolení / zakázání signálu trip a IO

TF> Trip level	0.0...150.0 %	0.1%	100%	Mezní hodnota aktivace signálu Trip. Výchozí nastavení je 80%.
TF> Trip delay	0.000...3600.000 s	0.005s	0.000s	Přídavné zpoždění vypínacího signálu. Toto zpoždění prodlouží generování vypínacího signálu o nastavený čas. Výchozí nastavení je 0.000s, které k vypínacímu signálu nepřidá žádné časové zpoždění.

Aktivace náběhu IO je přímo pro všechny ostatní signály kromě signálu TRIP, který má před generováním vypínacího povelu kontrolu blokování.

#### 4.2.7.4 BLOKOVÁNÍ FUNKCE

V blokovacím členu se na začátku každého programového cyklu kontroluje blokovací signál. Blokovací signál je přijímán z blokovací matice pro vstup, vyhrazený pro funkci. Pokud blokovací vstup není aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se vypínací signál a funkce provádí výpočet časové charakteristiky.

Pokud je blokovací signál aktivní, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál BLOCKED a funkce nesmí tento proces dále zpracovávat. Pokud byla vypínací funkce aktivována před blokovacím signálem, resetuje se a zpracovává časové charakteristiky jako v případě resetu náběhového signálu.

Při blokování funkce zobrazí HMI událost spolu s časovou značkou blokovací události s informací o hodnotě náběhového proudu a typu poruchy.

Blokovací signál může být testován také ve fázi uvádění do provozu stupně softwarovým spínačem, pokud je aktivován společný a globální testovací režim relé.

Uživatelsky nastavitelné proměnné jsou binární signály ze systému. Blokovací signál musí pro aktivování blokování v IED trvat minimálně 5 ms před uplynutím nastaveného zpoždění působení.

#### 4.2.7.5 MĚŘENÍ A INDIKACE FUNKCE

Výstupy funkce TOLF měřených procesních dat následujících veličin:

*Tabulka 4.2.8.5-46 Kódy obecných stavů*

Název	Rozsah	Popis
TF> Condition	0: Normal 1: Alarm1 On 2: Alarm2 On 3: Inhibit On 4: Trip On 5: Blocked	Pracovní podmínka funkce TOLF v okamžiku zohlednění stavu binárního signálu IO. Pokud je stav "Normal", žádné výstupy nejsou řízeny.

Thermal status	0: Light / No load 1: High overload 2: Overloading 3: Load normal	Stav tepelného obrazu funkce TOLF. Pokud je měřený proud menší než 1 % jmenovitého stavu, zobrazí se stav "Light / No load", pokud je měřený proud menší než vypínací hodnota, zobrazí se stav "Load normal", pokud je měřený proud nad náběžovou hodnotou, ale pod 2 xIn, zobrazí se stav "Overloading" a pokud je měřený proud nad 2 xIn, zobrazí se stav "High overload".
----------------	--	--

Tabulka 4.2.8.5-47 Měření

Název	Rozsah	Popis / hodnoty
Currents	0: Primary A 1: Secondary A 2: Per unit	Měření aktivní fáze z IL1(A), IL2(B) and IL3(C) v daném .
Thermal Image	0:Thermal image calc.	<ul style="list-style-type: none"> <li>- TF&gt; Trip expect mode: vypnutí se nečeká / čeká se vypnutí</li> <li>- TF&gt; time to 100% theta: Čas do dosažení 100% tepelné kapacity</li> <li>- TF&gt; reference T curr.: Reference / náběžová hodnota (IEQ)</li> <li>- TF&gt; Active meas curr.: Momentální měřený max TRMS proud</li> <li>- TF&gt; T est.with act curr.: Estimace využití tepelné kapacity s momentálním proudem</li> <li>- TF&gt; T at the moment: Momentálně využitá tepelná kapacita</li> </ul>
	1: Temp estimates	<ul style="list-style-type: none"> <li>- TF&gt; Used k for amb.temp: Momentální korekční činitel okolí</li> <li>- TF&gt; Max.Temp.Rise All: Povolen nárůst maximální teploty</li> <li>- TF&gt; Temp.Rise atm: Momentální nárůst vypočtené teploty</li> <li>- TF&gt; Hot Spot estimate: Estimovaná teplota horkého bodu včetně teploty okolí</li> <li>- TF&gt; Hot Spot Max. All: Maximálně dovolená teplota objektu</li> </ul>
	2: Timing status	<ul style="list-style-type: none"> <li>- TF&gt; Trip delay remaining: Čas do dosažení 100% theta</li> <li>- TF&gt; Trip time to rel.: Čas, kdy theta klesne ochlazením pod vypínací mez</li> <li>- TF&gt; Alarm 1 time to rel.: Čas, kdy theta klesne ochlazením pod Alarm 1</li> <li>- TF&gt; Alarm 2 time to rel.: Čas, kdy theta klesne ochlazením pod Alarm 2</li> <li>- TF&gt; Inhibit time to rel.: Čas, kdy theta klesne ochlazením pod mez Inhibit</li> </ul>

Tabulka 4.2.8.5-48 Čítače

Název	Popis / hodnoty
Alarm1 inits	Čas funkce TOLF aktivoval výstup Alarm 1
Alarm2 inits	Čas funkce TOLF aktivoval výstup Alarm 2
Restart inhibits	Čas funkce TOLF aktivoval výstup Restart inhibit
Trips	Čas funkce TOLF vypnul
Trips Blocked	Čas vypnutí funkce TOLF byl blokován

#### 4.2.7.6 UDÁLOSTI A REGISTRY

Funkce TOLF generuje události a záznamy změn stavů aktivovaných a blokových vypínacích signálů. Do protokolu hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem "začátek" nebo "konec"

Ve funkci je dostupných 12 posledních záznamů, kam jsou zapisovány spouštěcí události funkce (vypnutí aktivováno nebo blokováno) s časovou značkou a hodnotami procesních dat.

Tabulka 4.2.8.6-49. Kódy událostí instancí funkce TOLF

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
4288	67	TOLF1	0	Alarm1 ZAČ.
4289	67	TOLF1	1	Alarm1 KON.
4290	67	TOLF1	2	Alarm2 ZAČ.
4291	67	TOLF1	3	Alarm2 KON.
4292	67	TOLF1	4	Inhibit ZAČ.
4293	67	TOLF1	5	Inhibit KON.
4294	67	TOLF1	6	Vypnutí ZAČ.
4295	67	TOLF1	7	Vypnutí KON.
4296	67	TOLF1	8	Blok ZAČ.
4297	67	TOLF1	9	Blok KON.

V registru funkce TOLF se zaznamenávají procesní data událostí aktivováno, blokováno atd. "zač". V tabulce níže je znázorněna struktura registru funkce TOLF. Informace jsou dostupné pro 12 posledních zaznamenaných událostí zvlášť pro všechny poskytnuté instance.

Tabulka 4.2.8.6-50. Obsah registru.

Datum & čas	Kód události	Čas do dosažení 100% theta	Ref. T proud	Aktivní měřený proud	Momentální T	Vzestup max dovol tepl.	Momentální vzestup tepl.	Estimace horkého bodu	Max. dovolený horký bod	Čas do vypnutí	Použitá skupina nastavení
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	4288- 4297 popis.	sekundy	xln	xln	%	deg	deg	deg	deg	s	1 – 8

## 4.3 OVLÁDACÍ FUNKCE

### 4.3.1 OVLÁDÁNÍ A MONITOROVÁNÍ OBJEKTU (OBJ)

Funkce ovládání a monitorování objektu se stará o ovládání a monitorování stavů vypínačů a odpojovačů. Monitorování a ovládání je založeno na stavech konfigurovaných binárních vstupů a výstupů IED. Počet ovladatelných monitorovaných objektů v relé je závislý na dostupných IO. Ovladatelný objekt vyžaduje minimálně 2 výstupní kontakty. pro monitorování stavů se obvykle používají 2 binární vstupy pro každý monitorovaný objekt. Alternativně se monitorování stavu objektu může provádět jedním digitálním vstupem pomocí sledování vzestupné a sestupné hrany a logickými virtuálními vstupy.

Objekt se může ovládat místně, dálkově a ručně ze schématu HMI nebo automaticky softwarovou funkcí. Pro dálkové ovládání protokolem jsou režimy “Direct Control” (přímé ovládání) a “Select before Execute” (výběr před provedením) řešeny v samotném protokolu.

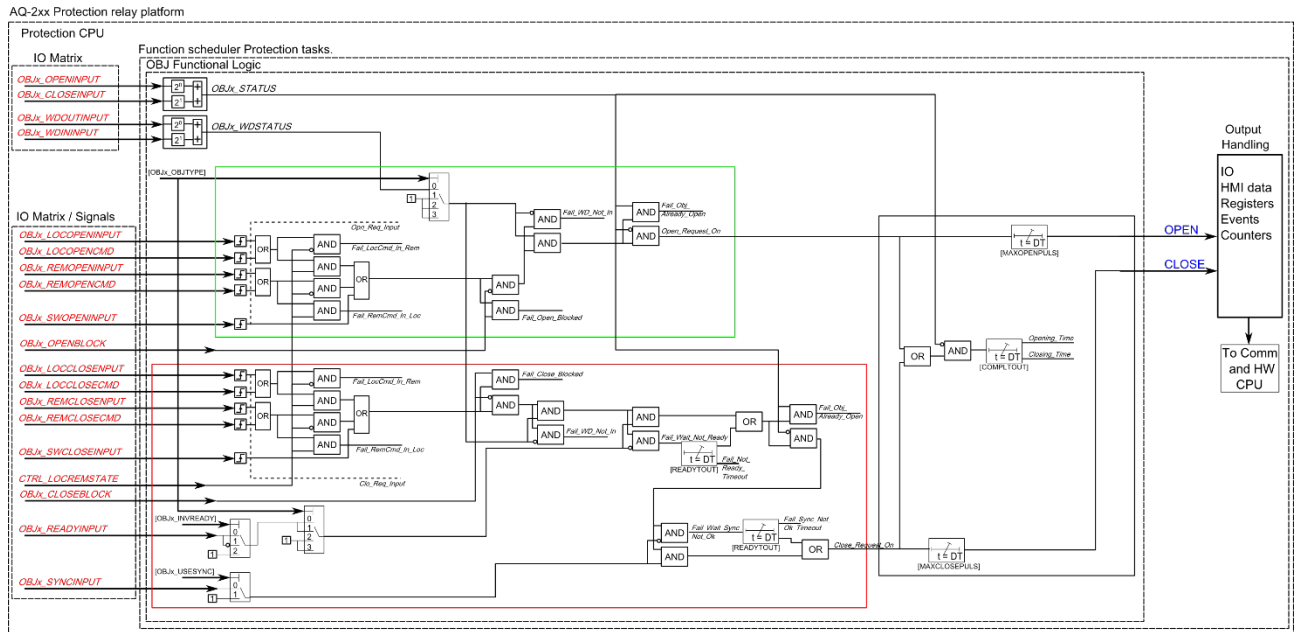
Ovládání objektu obsahuje ovládací logiku, monitor ovládání a ovládání výstupů. K těmto hlavním částem bloku ovládání objektu se může přidat objekt související s ASV a monitorování opotřebení objektu. V základní verzi bloku ovládání objektu nejsou přidavné k dispozici.

Výstupy funkce jsou ovládací signály vypnout objekt (Object open) a zapnout objekt (Object close). Kromě těchto výstupů funkce hlásí stav monitorovaného objektu a aplikované činnosti. Parametry nastavení jsou statické vstupy pro funkci, které se mohou měnit jen uživatelským vstupem během fáze nastavování funkce.

Vstupy funkce jsou indikátory binárních stavů ovládacích signálů zapnuto a vypnuto, blokování, připravenost objektu a monitorovací signály synchrochecku. Funkce zaznamenává své působení do 12 posledních registrů s časovou značkou a do paměti provozních událostí generuje také obecné události ZAČ/KON. s časovou značkou každého ze dvou výstupních signálů a několika signálů provozních událostí. Rozlišení časové značky je 1ms. Funkce také nabízí kumulativní čítače úspěšných a zamítnutých událostí zapnuto a Vypnuto.

Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce OBJ.





Obrázek 4.3.1-37 Zjednodušené funkční blokové schéma funkce OBJ.

### 4.3.1.1 VSTUPNÍ SIGNÁLY PRO MONITOROVÁNÍ STAVU OBJEKTU

Pro funkci se používají dostupné hardwarové a softwarové stavy digitálních signálů a povelové signály. Signály lze rozdělit na monitorovací, povelové a ovládací signály podle toho, jak se s nimi v této funkci zachází. Tyto vstupní signály jsou tedy parametry nastavení funkce. Počet nutných parametrů pro ovládání a nastavení je závislý na typu objektu.

Tabulka 4.3.1.1-51 Monitorované digitální vstupní signály používané funkcí OBJ.

Signál	Rozsah	Popis
Objectx Open Input	DI1 ... DIx (SWx)	Odkaz na fyzický binární vstup. Stav OPEN monitorovaného objektu. "1" znamená aktivní stav monitorovaného objektu vypnuto. Indikace pozice mezi binárními vstupy a ochranným stupněm se může provést použitím IEC-61850, GOOSE nebo logickými signály.
Objectx Close Input	DI1 ... DIx (SWx)	Odkaz na fyzický binární vstup. Stav CLOSE monitorovaného objektu. "1" znamená aktivní stav monitorovaného objektu zapnuto. Indikace pozice mezi binárními vstupy a ochranným stupněm se může provést použitím IEC-61850, GOOSE nebo logickými signály.
WD Object In	DI1 ... DIx (SWx)	Odkaz na fyzický binární vstup. Stav IN výsuvného objektu. "1" znamená aktivní stav výsuvného objektu zasunuto. Indikace pozice mezi binárními vstupy a ochranným stupněm se může provést použitím IEC-61850, GOOSE nebo logickými signály.
WD Object Out	DI1 ... DIx (SWx)	Odkaz na fyzický binární vstup. Stav OUT výsuvného objektu. "1" znamená aktivní stav výsuvného objektu vysunuto. Indikace pozice mezi binárními vstupy a ochranným stupněm se může provést použitím IEC-61850, GOOSE nebo logickými signály.
Object Ready	DI1 ... DIx (SWx)	Odkaz na fyzický binární vstup. Stav OPEN monitorovaného objektu. "1" znamená, že objekt je připraven a pružina natažena pro zapínací povel. Indikace pozice mezi binárními vstupy a ochranným stupněm se může provést použitím IEC-61850, GOOSE nebo logickými signály. Stav připraven může být v aplikaci nastaven buď "1" nebo "0".
Syncrocheck permission	DI1 ... DIx (SWx)	Odkaz na fyzický binární vstup nebo funkci synchrochecku. "1" znamená, že podmínky pro synchrocheck jsou splněny a objekt se může zapnout. Indikace pozice mezi binárními vstupy a ochranným stupněm se může provést použitím IEC-61850, GOOSE nebo logickými signály.
Open Block Input	DI1 ... DIx (SWx)	Odkaz na fyzický nebo binární vstup. "1" znamená, že vypnutí objektu je blokováno. Indikace pozice mezi binárními vstupy a ochranným stupněm se může provést použitím IEC-61850, GOOSE nebo logickými signály.
Close Block Input	DI1 ... DIx (SWx)	Odkaz na fyzický nebo binární vstup. "1" znamená, že zapnutí objektu je blokováno. Indikace pozice mezi binárními vstupy a ochranným stupněm se může provést použitím IEC-61850, GOOSE nebo logickými signály.
LOC / REM	Pre-assigned	Stav přepínače IED místně / dálkově. Ovládání objektu se musí provést na správném místě. Ve stavu místně nemohou dálkové povelů provést příkazy k vypnutí nebo zapnutí.

Změna stavu monitorovaných signálů vždy provede záznam události do registru objektu a indikace průběžného stavu objektu. události mohou být povoleny nebo zakázány v závislosti na požadavku aplikace.

Tabulka 4.3.1.1-52 Povelové digitální vstupní signály používané funkcí OBJ.

Signál	Rozsah	Popis
Objectx Local Close control input	DI1 ... DIx	Místní zapínací povel z fyzického digitálního vstupu například z tlačítka.
Objectx Local Open control input	DI1 ... DIx	Místní vypínací povel z fyzického digitálního vstupu například z tlačítka.
Objectx Remote Close control input	DI1 ... DIx	Dálkový zapínací povel z fyzického digitálního vstupu například z RTU.
Objectx Remote Open control input	DI1 ... DIx	Dálkový vypínací povel z fyzického digitálního vstupu například z RTU.
Objectx Remote Close Signal	Pre-assigned	Dálkový zapínací signál z komunikačního protokolu.
Objectx Remote Open Signal	Pre-assigned	Dálkový vypínací signál z komunikačního protokolu.
Objectx Local Close Signal	Pre-assigned	Místní zapínací povel z HMI, buď vybrat-provést z SLD schématu nebo přímo z tlačítka místního panelu.
Objectx Local Open Signal	Pre-assigned	Místní vypínací povel z HMI, buď vybrat-provést z SLD schématu nebo přímo z tlačítka místního panelu.
SW Open Input	Configuration assigned	Softwarově ovládaný vypínací signál. Může být z automatiky opětného zapnutí nebo z uživatelské logiky.
SW Close Input	Configuration assigned	Softwarově ovládaný zapínací signál. Může být z automatiky opětného zapnutí, synchronizačního zařízení nebo z uživatelské logiky.

Aktivace povelových signálů jsou zaznamenávány do registrů funkce. Aktivace je zaznamenávána, i když z jakéhokoliv důvodu selhala.

Tabulka 4.3.1.1-53 Povelové digitální výstupní signály používané funkcí OBJ.

Signál	Rozsah	Popis
Close command	OUT1...OUTx	Fyzický zapínací pulzní povel na výstup relé IED.
Open command	OUT1...OUTx	Fyzický vypínací pulzní povel na výstup relé IED.

#### 4.3.1.2 PARAMETRY NASTAVENÍ

Pro definici objektu se nabízejí následující parametry nastavení. Na základě tohoto nastavení se funkce bude lišit dle typu objektu. Pokud je jako objekt vybrán odpojovač, dají se nastavit jen parametry indikace pozice. Pokud je vybrán výsuvný vypínač, jsou dostupné parametry pro vozík, indikaci pozice vypínače, připravenost objektu, synchronizace a časy ovládaní. Funkce pro zvolené objekty jsou znázorněny v tabulce níže.

Tabulka 4.3.1.2-54 Volba typu objektu

Typ objektu	Funkce	Popis
Withdrawable CB	Position indication WD cart position Control Object ready Use synchrocheck Interlocks	Konfigurace monitoru a povelů výsuvného vypínače.
Circuit Breaker	Position indication Control Object ready Use synchrocheck Interlocks	Konfigurace monitoru a povelů vypínače.
Disconnecter (MC)	Position indication Control	Monitorování pozice a povelů odpojovače
Disconnecter (NC)	Position indication	Indikace pozice uzemňovače

V následující tabulce jsou uvedeny parametry nastavení pro konfiguraci výsuvného vypínače (maximální nastavení parametrů).

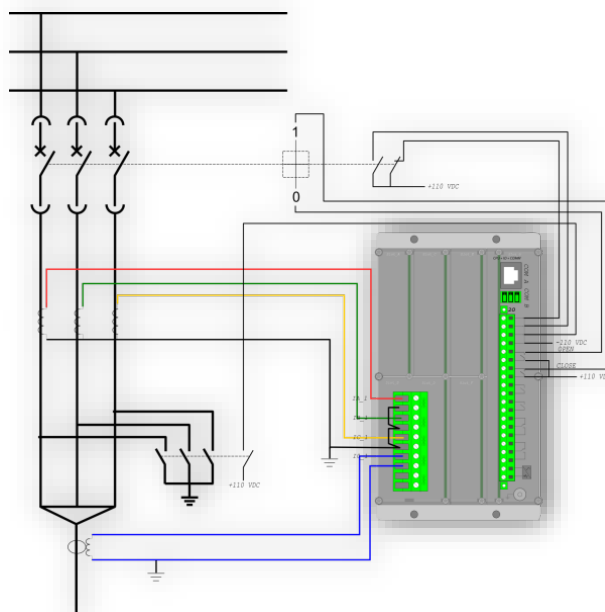
Tabulka 4.3.1.2-55 Parametry nastavení objektu

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Object type	Withdrawable CB Circuit Breaker Disconnecter (MC) Disconnecter (NC)	-	-	Uživatelská volba typu objektu. Volba definuje počet požadovaných binárních vstupů pro monitorovaný objekt. Toto ovlivňuje HMI a monitorování vypínače, zasunutí nebo vysunutí vozíku a zda je objekt připraven nebo je jen sledován stav (uzemňovač).
Use Synchrocheck	No Yes	-	No	Volba, zda se pro zapínací povel na vypínač používají podmínky pro synchrocheck.
Sync timeout	0.000...1800.000 s	0.02 s	0.200 s	Nastavení vyčkávacího časového limitu synchrochecku. Pokud během tohoto nastaveného času není přijato povolení pro synchrocheck, zapínací povel je odmítnut s chybovou zprávou. ( <i>viditelné, jen pokud Use Synchrocheck je "Yes"</i> )
Use Object ready	Ready High Ready Low Not in use	-	Not in use	Volba, zda se pro zapínací povel na vypínač používá podmínka připravenosti vypínače. Volba může být buď "1" nebo "0" pro připravenost objektu nebo pokud se nepoužívá.
Ready timeout	0.000...1800.000 s	0.02 s	0.20 s	Nastavení vyčkávacího časového limitu pro připravenost. Pokud během tohoto nastaveného času není přijata připravenost objektu, zapínací povel je odmítnut s chybovou zprávou. ( <i>viditelné, jen pokud Use Object je buď "High" nebo "Low"</i> )
Max Close pulse length	0.000...1800.000 s	0.02 s	0.20 s	Maximální délka zapínacího pulzu z výstupního relé na ovládaný objekt. Pokud objekt pracuje rychleji, než je tento nastavený čas, povelový pulz se resetuje v okamžiku, kdy se změní stav.
Max Open pulse length	0.000...1800.000 s	0.02 s	0.20 s	Maximální délka vypínacího pulzu z výstupního relé na ovládaný objekt. Pokud objekt pracuje rychleji, než je tento nastavený čas, povelový pulz se resetuje v okamžiku, kdy se změní stav.
Control termination timeout	0.000...1800.000 s	0.02 s	10.00 s	Časový limit ukončení ovládacího pulzu. Pokud objekt v zadaném čase nezmění svůj stav, funkce vydá poruchovou událost a povel je ukončen. tento parametr je stejný pro vypínací i zapínací povel.

Aktivace náběhu funkce není přímo rovná generování spouštěcího signálu funkce. Spouštěcí signál je povolen, pokud není aktivní blokovácí podmínka.

### 4.3.1.3 BLOKOVÁNÍ

Pro každý ovladatelný objekt se mohou nastavit blokovácí podmínky zvlášť pro zapnutí a vypnutí. Blokování může být založeno na stavech jiných objektů, softwarových funkcích nebo binárních vstupech. například může být nastaveno blokování zapnutí objektu na základě pozice uzemňovače.



Obrázek 4.3.1.3-38 Příklad aplikace blokování. Zapnutý uzemňovač blokuje zapnutí vypínače.

Aby byl blokovací signál přijat včas, musí se objevit 5 ms před ovládacím povelům.

#### 4.3.1.4 UDÁLOSTI A REGISTRY

Funkce OBJ generuje události a záznamy změn stavů monitorovaných signálů a provedení a selhání ovládacích povelů. Do protokolu hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem "začátek" nebo "konec".

Ve funkci je dostupných 12 posledních záznamů, kam jsou zapisovány spouštěcí události funkce s časovou značkou a hodnotami procesních dat.

Tabulka 4.3.1.4-56. Kódy událostí instancí 1 – 10 funkce OBJ.

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
2944	46	OBJ1	0	Objekt v mezipoloze
2945	46	OBJ1	1	Objekt zapnutý
2946	46	OBJ1	2	Objekt vypnutý
2947	46	OBJ1	3	Porucha objektu
2948	46	OBJ1	4	Vozík v mezipoloze
2949	46	OBJ1	5	Vozík vysunutý
2950	46	OBJ1	6	Vozík zasunutý
2951	46	OBJ1	7	Porucha vozíku
2952	46	OBJ1	8	Požadavek na vypnutí ZAČ.
2953	46	OBJ1	9	Požadavek na vypnutí KON.
2954	46	OBJ1	10	Vypínací povel ZAČ.
2955	46	OBJ1	11	Vypínací povel KON.
2956	46	OBJ1	12	Požadavek na zapnutí ZAČ.
2957	46	OBJ1	13	Požadavek na zapnutí KON.
2958	46	OBJ1	14	Zapínací povel ZAČ.
2959	46	OBJ1	15	Zapínací povel KON.
2960	46	OBJ1	16	Vypnutí blokováno ZAČ.
2961	46	OBJ1	17	Vypnutí blokováno KON.
2962	46	OBJ1	18	Zapnutí blokováno ZAČ.
2963	46	OBJ1	19	Zapnutí blokováno KON.
2964	46	OBJ1	20	Objekt připraven
2965	46	OBJ1	21	Objekt není připraven
2966	46	OBJ1	22	Sync Ok
2967	46	OBJ1	23	Sync není Ok
2968	46	OBJ1	24	Selhání vypínacího povelu
2969	46	OBJ1	25	Selhání zapínacího povelu
2970	46	OBJ1	26	Definitivní vypnutí ZAČ.
2971	46	OBJ1	27	Definitivní vypnutí KON.
3008	47	OBJ2	0	Objekt v mezipoloze
3009	47	OBJ2	1	Objekt zapnutý
3010	47	OBJ2	2	Objekt vypnutý
3011	47	OBJ2	3	Porucha objektu
3012	47	OBJ2	4	Vozík v mezipoloze
3013	47	OBJ2	5	Vozík vysunutý
3014	47	OBJ2	6	Vozík zasunutý
3015	47	OBJ2	7	Porucha vozíku
3016	47	OBJ2	8	Požadavek na vypnutí ZAČ.
3017	47	OBJ2	9	Požadavek na vypnutí KON.
3018	47	OBJ2	10	Vypínací povel ZAČ.
3019	47	OBJ2	11	Vypínací povel KON.
3020	47	OBJ2	12	Požadavek na zapnutí ZAČ.
3021	47	OBJ2	13	Požadavek na zapnutí KON.
3022	47	OBJ2	14	Zapínací povel ZAČ.
3023	47	OBJ2	15	Zapínací povel KON.
3024	47	OBJ2	16	Vypnutí blokováno ZAČ.
3025	47	OBJ2	17	Vypnutí blokováno KON.
3026	47	OBJ2	18	Zapnutí blokováno ZAČ.
3027	47	OBJ2	19	Zapnutí blokováno KON.
3028	47	OBJ2	20	Objekt připraven
3029	47	OBJ2	21	Objekt není připraven
3030	47	OBJ2	22	Sync Ok
3031	47	OBJ2	23	Sync není Ok
3032	47	OBJ2	24	Selhání vypínacího povelu

3033	47	OBJ2	25	Selhání zapínacího povelu
3034	47	OBJ2	26	Definitivní vypnutí ZAČ.
3035	47	OBJ2	27	Definitivní vypnutí KON.
3072	48	OBJ3	0	Objekt v mezipoloze
3073	48	OBJ3	1	Objekt zapnutý
3074	48	OBJ3	2	Objekt vypnutý
3075	48	OBJ3	3	Porucha objektu
3076	48	OBJ3	4	Vozík v mezipoloze
3077	48	OBJ3	5	Vozík vysunutý
3078	48	OBJ3	6	Vozík zasunutý
3079	48	OBJ3	7	Porucha vozíku
3080	48	OBJ3	8	Požadavek na vypnutí ZAČ.
3081	48	OBJ3	9	Požadavek na vypnutí KON.
3082	48	OBJ3	10	Vypínací povel ZAČ.
3083	48	OBJ3	11	Vypínací povel KON.
3084	48	OBJ3	12	Požadavek na zapnutí ZAČ.
3085	48	OBJ3	13	Požadavek na zapnutí KON.
3086	48	OBJ3	14	Zapínací povel ZAČ.
3087	48	OBJ3	15	Zapínací povel KON.
3088	48	OBJ3	16	Vypnutí blokováno ZAČ.
3089	48	OBJ3	17	Vypnutí blokováno KON.
3090	48	OBJ3	18	Zapnutí blokováno ZAČ.
3091	48	OBJ3	19	Zapnutí blokováno KON.
3092	48	OBJ3	20	Objekt připraven
3093	48	OBJ3	21	Objekt není připraven
3094	48	OBJ3	22	Sync Ok
3095	48	OBJ3	23	Sync není Ok
3096	48	OBJ3	24	Selhání vypínacího povelu
3097	48	OBJ3	25	Selhání zapínacího povelu
3098	48	OBJ3	26	Definitivní vypnutí ZAČ.
3099	48	OBJ3	27	Definitivní vypnutí KON.
3136	49	OBJ4	0	Objekt v mezipoloze
3137	49	OBJ4	1	Objekt zapnutý
3138	49	OBJ4	2	Objekt vypnutý
3139	49	OBJ4	3	Porucha objektu
3140	49	OBJ4	4	Vozík v mezipoloze
3141	49	OBJ4	5	Vozík vysunutý
3142	49	OBJ4	6	Vozík zasunutý
3143	49	OBJ4	7	Porucha vozíku
3144	49	OBJ4	8	Požadavek na vypnutí ZAČ.
3145	49	OBJ4	9	Požadavek na vypnutí KON.
3146	49	OBJ4	10	Vypínací povel ZAČ.
3147	49	OBJ4	11	Vypínací povel KON.
3148	49	OBJ4	12	Požadavek na zapnutí ZAČ.
3149	49	OBJ4	13	Požadavek na zapnutí KON.
3150	49	OBJ4	14	Zapínací povel ZAČ.
3151	49	OBJ4	15	Zapínací povel KON.
3152	49	OBJ4	16	Vypnutí blokováno ZAČ.
3153	49	OBJ4	17	Vypnutí blokováno KON.
3154	49	OBJ4	18	Zapnutí blokováno ZAČ.
3155	49	OBJ4	19	Zapnutí blokováno KON.
3156	49	OBJ4	20	Objekt připraven
3157	49	OBJ4	21	Objekt není připraven
3158	49	OBJ4	22	Sync Ok
3159	49	OBJ4	23	Sync není Ok
3160	49	OBJ4	24	Selhání vypínacího povelu
3161	49	OBJ4	25	Selhání zapínacího povelu



3162	49	OBJ4	26	Definitivní vypnutí ZAČ.
3163	49	OBJ4	27	Definitivní vypnutí KON.
3200	50	OBJ5	0	Objekt v mezipoloze
3201	50	OBJ5	1	Objekt zapnutý
3202	50	OBJ5	2	Objekt vypnutý
3203	50	OBJ5	3	Porucha objektu
3204	50	OBJ5	4	Vozík v mezipoloze
3205	50	OBJ5	5	Vozík vysunutý
3206	50	OBJ5	6	Vozík zasunutý
3207	50	OBJ5	7	Porucha vozíku
3208	50	OBJ5	8	Požadavek na vypnutí ZAČ.
3209	50	OBJ5	9	Požadavek na vypnutí KON.
3210	50	OBJ5	10	Vypínací povel ZAČ.
3211	50	OBJ5	11	Vypínací povel KON.
3212	50	OBJ5	12	Požadavek na zapnutí ZAČ.
3213	50	OBJ5	13	Požadavek na zapnutí KON.
3214	50	OBJ5	14	Zapínací povel ZAČ.
3215	50	OBJ5	15	Zapínací povel KON.
3216	50	OBJ5	16	Vypnutí blokováno ZAČ.
3217	50	OBJ5	17	Vypnutí blokováno KON.
3218	50	OBJ5	18	Zapnutí blokováno ZAČ.
3219	50	OBJ5	19	Zapnutí blokováno KON.
3220	50	OBJ5	20	Objekt připraven
3221	50	OBJ5	21	Objekt není připraven
3222	50	OBJ5	22	Sync Ok
3223	50	OBJ5	23	Sync není Ok
3224	50	OBJ5	24	Selhání vypínacího povelu
3225	50	OBJ5	25	Selhání zapínacího povelu
3226	50	OBJ5	26	Definitivní vypnutí ZAČ.
3227	50	OBJ5	27	Definitivní vypnutí KON.
9600	150	OBJ6	0	Objekt v mezipoloze
9601	150	OBJ6	1	Objekt zapnutý
9602	150	OBJ6	2	Objekt vypnutý
9603	150	OBJ6	3	Porucha objektu
9604	150	OBJ6	4	Vozík v mezipoloze
9605	150	OBJ6	5	Vozík vysunutý
9606	150	OBJ6	6	Vozík zasunutý
9607	150	OBJ6	7	Porucha vozíku
9608	150	OBJ6	8	Požadavek na vypnutí ZAČ.
9609	150	OBJ6	9	Požadavek na vypnutí KON.
9610	150	OBJ6	10	Vypínací povel ZAČ.
9611	150	OBJ6	11	Vypínací povel KON.
9612	150	OBJ6	12	Požadavek na zapnutí ZAČ.
9613	150	OBJ6	13	Požadavek na zapnutí KON.
9614	150	OBJ6	14	Zapínací povel ZAČ.
9615	150	OBJ6	15	Zapínací povel KON.
9616	150	OBJ6	16	Vypnutí blokováno ZAČ.
9617	150	OBJ6	17	Vypnutí blokováno KON.
9618	150	OBJ6	18	Zapnutí blokováno ZAČ.
9619	150	OBJ6	19	Zapnutí blokováno KON.
9620	150	OBJ6	20	Objekt připraven
9621	150	OBJ6	21	Objekt není připraven
9622	150	OBJ6	22	Sync Ok
9623	150	OBJ6	23	Sync není Ok
9624	150	OBJ6	24	Selhání vypínacího povelu
9625	150	OBJ6	25	Selhání zapínacího povelu
9626	150	OBJ6	26	Definitivní vypnutí ZAČ.

9627	150	OBJ6	27	Definitivní vypnutí KON.
9664	151	OBJ7	0	Objekt v mezipoloze
9665	151	OBJ7	1	Objekt zapnutý
9666	151	OBJ7	2	Objekt vypnutý
9667	151	OBJ7	3	Porucha objektu
9668	151	OBJ7	4	Vozík v mezipoloze
9669	151	OBJ7	5	Vozík vysunutý
9670	151	OBJ7	6	Vozík zasunutý
9671	151	OBJ7	7	Porucha vozíku
9672	151	OBJ7	8	Požadavek na vypnutí ZAČ.
9673	151	OBJ7	9	Požadavek na vypnutí KON.
9674	151	OBJ7	10	Vypínací povel ZAČ.
9675	151	OBJ7	11	Vypínací povel KON.
9676	151	OBJ7	12	Požadavek na zapnutí ZAČ.
9677	151	OBJ7	13	Požadavek na zapnutí KON.
9678	151	OBJ7	14	Zapínací povel ZAČ.
9679	151	OBJ7	15	Zapínací povel KON.
9680	151	OBJ7	16	Vypnutí blokováno ZAČ.
9681	151	OBJ7	17	Vypnutí blokováno KON.
9682	151	OBJ7	18	Zapnutí blokováno ZAČ.
9683	151	OBJ7	19	Zapnutí blokováno KON.
9684	151	OBJ7	20	Objekt připraven
9685	151	OBJ7	21	Objekt není připraven
9686	151	OBJ7	22	Sync Ok
9687	151	OBJ7	23	Sync není Ok
9688	151	OBJ7	24	Selhání vypínacího povelu
9689	151	OBJ7	25	Selhání zapínacího povelu
9690	151	OBJ7	26	Definitivní vypnutí ZAČ.
9691	151	OBJ7	27	Definitivní vypnutí KON.
9728	152	OBJ8	0	Objekt v mezipoloze
9729	152	OBJ8	1	Objekt zapnutý
9730	152	OBJ8	2	Objekt vypnutý
9731	152	OBJ8	3	Porucha objektu
9732	152	OBJ8	4	Vozík v mezipoloze
9733	152	OBJ8	5	Vozík vysunutý
9734	152	OBJ8	6	Vozík zasunutý
9735	152	OBJ8	7	Porucha vozíku
9736	152	OBJ8	8	Požadavek na vypnutí ZAČ.
9737	152	OBJ8	9	Požadavek na vypnutí KON.
9738	152	OBJ8	10	Vypínací povel ZAČ.
9739	152	OBJ8	11	Vypínací povel KON.
9740	152	OBJ8	12	Požadavek na zapnutí ZAČ.
9741	152	OBJ8	13	Požadavek na zapnutí KON.
9742	152	OBJ8	14	Zapínací povel ZAČ.
9743	152	OBJ8	15	Zapínací povel KON.
9744	152	OBJ8	16	Vypnutí blokováno ZAČ.
9745	152	OBJ8	17	Vypnutí blokováno KON.
9746	152	OBJ8	18	Zapnutí blokováno ZAČ.
9747	152	OBJ8	19	Zapnutí blokováno KON.
9748	152	OBJ8	20	Objekt připraven
9749	152	OBJ8	21	Objekt není připraven
9750	152	OBJ8	22	Sync Ok
9751	152	OBJ8	23	Sync není Ok
9752	152	OBJ8	24	Selhání vypínacího povelu
9753	152	OBJ8	25	Selhání zapínacího povelu
9754	152	OBJ8	26	Definitivní vypnutí ZAČ.
9755	152	OBJ8	27	Definitivní vypnutí KON.

9792	153	OBJ9	0	Objekt v mezipoloze
9793	153	OBJ9	1	Objekt zapnutý
9794	153	OBJ9	2	Objekt vypnutý
9795	153	OBJ9	3	Porucha objektu
9796	153	OBJ9	4	Vozík v mezipoloze
9797	153	OBJ9	5	Vozík vysunutý
9798	153	OBJ9	6	Vozík zasunutý
9799	153	OBJ9	7	Porucha vozíku
9800	153	OBJ9	8	Požadavek na vypnutí ZAČ.
9801	153	OBJ9	9	Požadavek na vypnutí KON.
9802	153	OBJ9	10	Vypínací povel ZAČ.
9803	153	OBJ9	11	Vypínací povel KON.
9804	153	OBJ9	12	Požadavek na zapnutí ZAČ.
9805	153	OBJ9	13	Požadavek na zapnutí KON.
9806	153	OBJ9	14	Zapínací povel ZAČ.
9807	153	OBJ9	15	Zapínací povel KON.
9808	153	OBJ9	16	Vypnutí blokováno ZAČ.
9809	153	OBJ9	17	Vypnutí blokováno KON.
9810	153	OBJ9	18	Zapnutí blokováno ZAČ.
9811	153	OBJ9	19	Zapnutí blokováno KON.
9812	153	OBJ9	20	Objekt připraven
9813	153	OBJ9	21	Objekt není připraven
9814	153	OBJ9	22	Sync Ok
9815	153	OBJ9	23	Sync není Ok
9816	153	OBJ9	24	Selhání vypínacího povelu
9817	153	OBJ9	25	Selhání zapínacího povelu
9818	153	OBJ9	26	Definitivní vypnutí ZAČ.
9819	153	OBJ9	27	Definitivní vypnutí KON.
9856	154	OBJ10	0	Objekt v mezipoloze
9857	154	OBJ10	1	Objekt zapnutý
9858	154	OBJ10	2	Objekt vypnutý
9859	154	OBJ10	3	Porucha objektu
9860	154	OBJ10	4	Vozík v mezipoloze
9861	154	OBJ10	5	Vozík vysunutý
9862	154	OBJ10	6	Vozík zasunutý
9863	154	OBJ10	7	Porucha vozíku
9864	154	OBJ10	8	Požadavek na vypnutí ZAČ.
9865	154	OBJ10	9	Požadavek na vypnutí KON.
9866	154	OBJ10	10	Vypínací povel ZAČ.
9867	154	OBJ10	11	Vypínací povel KON.
9868	154	OBJ10	12	Požadavek na zapnutí ZAČ.
9869	154	OBJ10	13	Požadavek na zapnutí KON.
9870	154	OBJ10	14	Zapínací povel ZAČ.
9871	154	OBJ10	15	Zapínací povel KON.
9872	154	OBJ10	16	Vypnutí blokováno ZAČ.
9873	154	OBJ10	17	Vypnutí blokováno KON.
9874	154	OBJ10	18	Zapnutí blokováno ZAČ.
9875	154	OBJ10	19	Zapnutí blokováno KON.
9876	154	OBJ10	20	Objekt připraven
9877	154	OBJ10	21	Objekt není připraven
9878	154	OBJ10	22	Sync Ok
9879	154	OBJ10	23	Sync není Ok
9880	154	OBJ10	24	Selhání vypínacího povelu
9881	154	OBJ10	25	Selhání zapínacího povelu
9882	154	OBJ10	26	Definitivní vypnutí ZAČ.
9883	154	OBJ10	27	Definitivní vypnutí KON.

V registru funkce OBJ se zaznamenávají procesní data stavů, povelů atd. „zač.“. V tabulce níže je znázorněna struktura registru funkce NOC. Informace jsou dostupné pro 12 posledních zaznamenaných událostí zvlášť pro všechny poskytnuté instance.

Tabulka 4.3.1.4-57. Obsah registru

Datum & čas	Kód události	Stav objektu	Stav vozíku	Akce	Selhání	Generální stav	Časování
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	2945-3220 popis.	Open Close Intermediate Bad	In Out Intermediate Bad	Reque- sts	Reasons for failed commands	Bloc- kings Ready Synchro ok	ope- ning and closing time

Registry objektu jsou zpracovávány jinak než jiné registry, které jsou zobrazovány v IED. Následující příklad představuje zapnutí vypínače, pokud vypínač není připraven.

```
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss ObjectOpen, WDIn, Close request from RemCloInput,Close pending due to:
Close wait for Ready, Open Allowed, Close Allowed, Object Not Ready
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss ObjectOpen,WDIn,Open Allowed,Close Allowed,ObjectReady
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss ObjectClosed,WDIn,Open Allowed,Close Allowed,ObjectReady,Obj close-
time:0.070s
```

Odpovídající seznam událostí je níže

dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	CloseRequestOn
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	CloseFail
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	CloseRequestOff
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	CloseCommandOn
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	StatusChangedOn
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	ObjectIntermediate
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	ObjectClose
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	CloseCommandOff

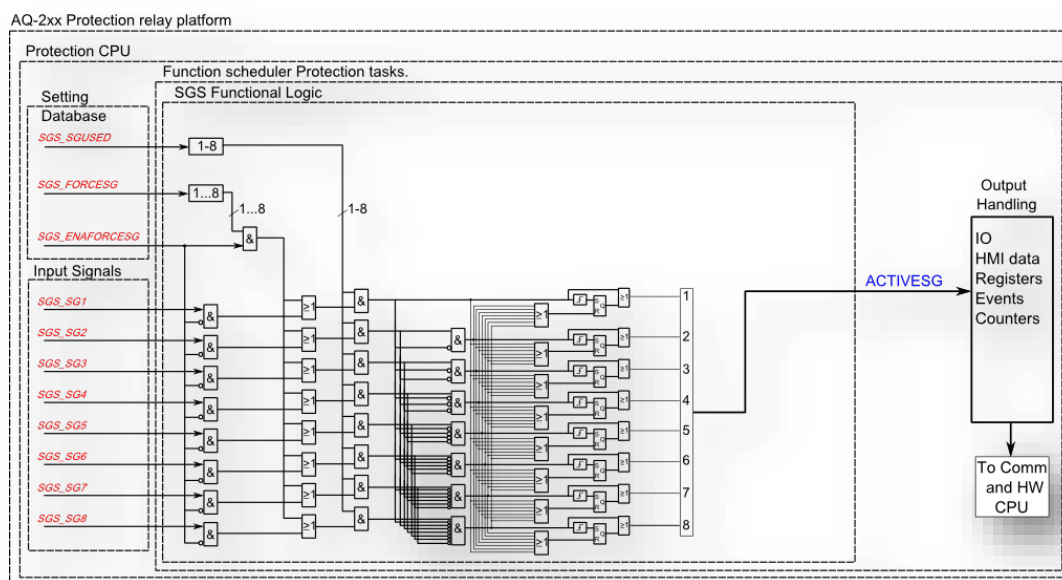
Jak je vidět, registry doplňují informace v seznamu událostí v případě, že ovládání selhalo. Důvod nebo příčina selhání lze vidět přímo v registru.

### 4.3.2 VOLBA SKUPINY NASTAVENÍ (SGS)

V přístrojích série AQ-2xx je k dispozici osm (8) samostatných skupin nastavení. Dostupnost a volba je řízená funkčním blokem SGS. Standardně je povolena jen jedna skupina nastavení a logika výběru je tedy mimo činnost. Pokud je povoleno více než jedna skupina nastavení, logika selektoru skupin nastavení převezme řízení aktivace skupiny nastavení na základě uživatelsky programovatelné logiky a podmínek.

Aktivace skupiny nastavení pro použití v aplikaci se nastavuje ve funkčním bloku SGS, který pro všechny dostupné funkce povoluje odpovídající skupiny nastavení. Pokud skupina nastavení není aktivována, ale dochází k pokusu o ovládní, je zaznamenána událost o selhání změny skupiny nastavení.

Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce SGS.



Obrázek 4.3.2-39 Zjednodušené funkční blokové schéma funkce SGS.

Volba skupiny nastavení se může provádět aktivací vstupů SGS\_SG1...SG8 pomocí vnitřní logiky přístroje nebo připojenými binárními vstupy. Je také možné vynutit libovolnou skupinu nastavení tím, že povolíte vynucení SG a požadovanou skupinu nastavení zadáte z komunikační sběrnice nebo z místního HMI jako číslo. Pokud je povolen parametr pro vynucení, je potlačeno automatické ovládní místního přístroje a plné ovládní skupiny nastavení je uživatelské, dokud se opět nezakáže vynucení SG.

Pro aplikaci řídicí přepínač a volbu skupiny nastavení, je k dispozici buď pulzně řízená změna nebo možnost změny úrovně signálu. V řídicím bloku skupin nastavení jsou skupiny nastavení prioritizovány tak, že pokud jsou ovládány skupina nastavení s vyšší prioritou současně se skupinou nastavení s nižší prioritou, použije se vyšší požadavek.

Pokud je ovládání aplikováno se signály ustáleného stavu, požadavky na skupinu nastavení s nižší prioritou nebudou aplikovány. Pokud je pro ovládání volby skupiny nastavení aplikováno pulzní řízení, je aplikováno pro všechny skupiny nastavení, např. pokud je skupina nastavení 2 vybrána signálem a pokud je tato uvolněná, nevybere se automaticky skupina nastavení 1, ale logika potřebuje samostatné ovládání pro nastavení aktivní skupiny nastavení zpět na skupinu 1.



Obrázek 4.3.1.4-40 Změna skupiny jen pulzním ovládním nebo pulzem a statickým signálem.

#### 4.3.2.1 NASTAVENÍ A SIGNÁLY

Nastavení funkce pro ovládání skupin nastavení obsahuje množství dostupných skupin nastavení, volbu povolení vynucené změny a volbu vynucené skupiny nastavení. Pokud je změna skupiny nastavení vynucená, vyžaduje to, aby odpovídající skupina nastavení byla povolená a vynucená změna aktivovaná. Poté se skupina nastavení může nastavit po komunikaci nebo z HMI na libovolnou skupinu nastavení. V případě, že ovládání skupiny nastavení je aplikováno se signály ustáleného stavu, je po uvolnění parametrů vynucené skupiny nastavení převzato ovládání volby skupiny nastavení.

Tabulka 4.3.2.1-58 Nastavení funkce SGS.

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Used setting groups	0=SG1 1=SG1...2 2=SG1...3 3=SG1...4 4=SG1...5 5=SG1...6 6=SG1...7 7=SG1...8	1	0	Volba aktivované skupiny nastavení v aplikaci. Pokud je skupina nastavení povolena, nemůže být pro aktivaci ovládána. Při povolení nových skupin nastavení by se měly zkopírovat hodnoty z SG1. Výchozí nastavení je, že je aktivní jen SG1.
Force SG change enabled	0=Disabled 1=Enabled	1	0	Nastavení změny vynucené změny nastavení buď povoleno nebo zakázáno. Toto nastavení musí být aktivní před změnou skupiny nastavení dálkově nebo místně z HMI. Tento parametr má přednost před místním ovládním skupin nastavení a není časově omezený, což znamená, že při uživatelské aktivaci bude toto přepsání zapnuto, dokud nebude opět uživatelsky zakázáno.
Force SG change	0=none 1=SG1 2=SG2 3=SG3 4=SG4 5=SG5 6=SG6 7=SG7 8=SG8	1	0	Volba přednostní skupiny nastavení. Po povolení vynucení změny může být v přístroji upřednostněná libovolná konfigurovaná skupina nastavení. Toto ovládání je založeno na pulzním režimu provozu a také vyžaduje, aby zvolená skupina nastavení byla nastavená na hodnotu "On po zakázání vynucené SG. Pokud nedojde k dalšímu ovládní, zůstane aktivní poslední nastavená SG.

Tabulka 4.3.2.1-59. Signály funkce SGS

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Setting group 1	0=Not active 1=Active	1	0	Volba skupiny nastavení 1. Vstup nejvyšší priority pro ovládání skupiny nastavení. Může být ovládán pulzně nebo signály trvalého stavu. Pokud je aplikován signál trvalého stavu, další požadavky na SG nejsou zpracovávány.
Setting group 2	0=Not active 1=Active	1	0	Volba skupiny nastavení 2. Vstup druhé nejvyšší priority pro ovládání skupiny nastavení. Může být ovládán pulzně nebo signály trvalého stavu. Pokud je aplikován signál trvalého stavu, nemohou být zpracovávány požadavky s nižší prioritou než SG1.
Setting group 3	0=Not active 1=Active	1	0	Volba skupiny nastavení 3. Vstup třetí nejvyšší priority pro ovládání skupiny nastavení. Může být ovládán pulzně nebo signály trvalého stavu. Pokud je aplikován signál trvalého stavu, nemohou být zpracovávány požadavky s Blok prioritou než SG1 a SG2.
Setting group 4	0=Not active 1=Active	1	0	Volba skupiny nastavení 4. Vstup čtvrté nejvyšší priority pro ovládání skupiny nastavení. Může být ovládán pulzně nebo signály trvalého stavu. Pokud je aplikován signál trvalého stavu, nemohou být zpracovávány požadavky s Blok prioritou než SG1, SG2 a SG3.
Setting group 5	0=Not active 1=Active	1	0	Volba skupiny nastavení 5. Vstup čtvrté nejnižší priority pro ovládání skupiny nastavení. Může být ovládán pulzně nebo signály trvalého stavu. Pokud je aplikován signál trvalého stavu, nemohou být zpracovávány požadavky na SG6, SG7 a SG8.
Setting group 6	0=Not active 1=Active	1	0	Volba skupiny nastavení 6. Vstup třetí nejnižší priority pro ovládání skupiny nastavení. Může být ovládán pulzně nebo signály trvalého stavu. Pokud je aplikován signál trvalého stavu, nemohou být zpracovávány požadavky na SG7 a SG8.
Setting group 7	0=Not active 1=Active	1	0	Volba skupiny nastavení 7. Vstup druhé nejnižší priority pro ovládání skupiny nastavení. Může být ovládán pulzně nebo signály trvalého stavu. Pokud je aplikován signál trvalého stavu, nemohou být zpracovávány požadavky na SG8.
Setting group 8	0=Not active 1=Active	1	0	Volba skupiny nastavení 8. Vstup nejnižší priority pro ovládání skupiny nastavení. Může být ovládán pulzně nebo signály trvalého stavu. Pokud je aplikován signál trvalého stavu, mohou být zpracovávány všechny požadavky na bez ohledu na stave tohoto signálu.
Active SG	0...7	1	0	Právě aktivovaná skupina nastavení. Tento výstupní signál se používá všemi ostatními funkcemi.



### 4.3.2.2 UDÁLOSTI

Funkční blok volby SG generuje události ze svého ovládacího stavu a použitých vstupních signálů a také neúspěšné změny ovládacího a povolené skupiny nastavení. K této funkci nejsou k dispozici žádné registry.

Tabulka 4.3.2.2-60. Kódy událostí funkce SGS.

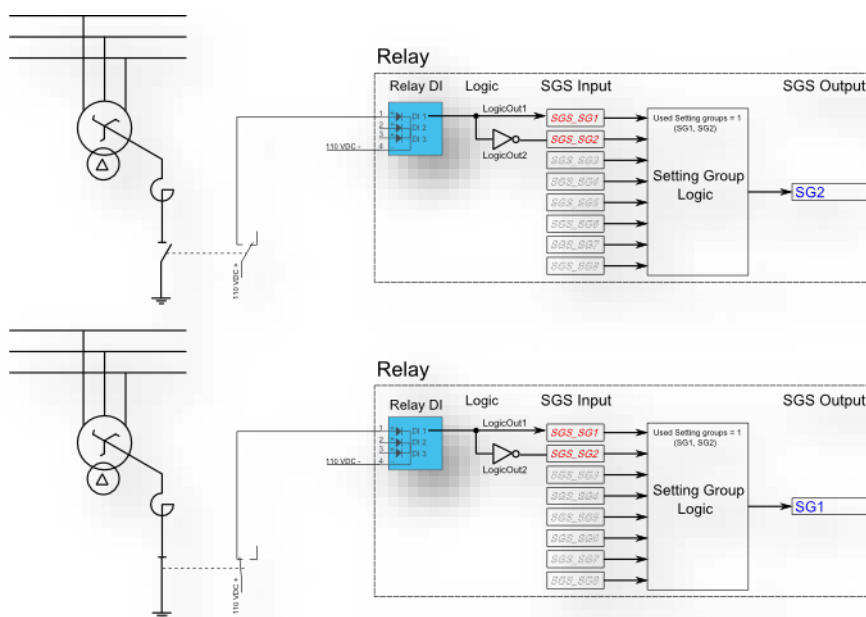
Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
4160	65	SGS	0	SG2 Povolená
4161	65	SGS	1	SG2 Zakázaná
4162	65	SGS	2	SG3 Povolená
4163	65	SGS	3	SG3 Zakázaná
4164	65	SGS	4	SG4 Povolená
4165	65	SGS	5	SG4 Zakázaná
4166	65	SGS	6	SG5 Povolená
4167	65	SGS	7	SG5 Zakázaná
4168	65	SGS	8	SG6 Povolená
4169	65	SGS	9	SG6 Zakázaná
4170	65	SGS	10	SG7 Povolená
4171	65	SGS	11	SG7 Zakázaná
4172	65	SGS	12	SG8 Povolená
4173	65	SGS	13	SG8 Zakázaná
4174	65	SGS	14	SG1 Požadavek ZAČ.
4175	65	SGS	15	SG1 Požadavek KON.
4176	65	SGS	16	SG2 Požadavek ZAČ.
4177	65	SGS	17	SG2 Požadavek KON.
4178	65	SGS	18	SG3 Požadavek ZAČ.
4179	65	SGS	19	SG3 Požadavek KON.
4180	65	SGS	20	SG4 Požadavek ZAČ.
4181	65	SGS	21	SG4 Požadavek KON.
4182	65	SGS	22	SG5 Požadavek ZAČ.
4183	65	SGS	23	SG5 Požadavek KON.
4184	65	SGS	24	SG6 Požadavek ZAČ.
4185	65	SGS	25	SG6 Požadavek KON.
4186	65	SGS	26	SG7 Požadavek ZAČ.
4187	65	SGS	27	SG7 Požadavek KON.
4188	65	SGS	28	SG8 Požadavek ZAČ.
4189	65	SGS	29	SG8 Požadavek KON.
4190	65	SGS	30	Dálková změna SG Požadavek ZAČ.
4191	65	SGS	31	Dálková změna SG Požadavek KON.
4192	65	SGS	32	Místní změna SG Požadavek ZAČ.
4193	65	SGS	33	Místní změna SG Požadavek KON.
4194	65	SGS	34	Vynucená změna SG ZAČ.
4195	65	SGS	35	Vynucená změna SG KON.
4196	65	SGS	36	Pož. SG zamítnut, nekonfigurovaná SG ZAČ.
4197	65	SGS	37	Pož. SG zamítnut, nekonfigurovaná SG KON.
4198	65	SGS	38	Požadavek na vynucení zamítnut ZAČ.
4199	65	SGS	39	Požadavek na vynucení zamítnut KON.
4200	65	SGS	40	Pož. SG zamítnut, nízká priorita ZAČ.
4201	65	SGS	41	Pož. SG zamítnut, nízká priorita KON.
4202	65	SGS	42	SG1 Aktivní ZAČ.
4203	65	SGS	43	SG1 Aktivní KON.
4204	65	SGS	44	SG2 Aktivní ZAČ.
4205	65	SGS	45	SG2 Aktivní KON.
4206	65	SGS	46	SG3 Aktivní ZAČ.
4207	65	SGS	47	SG3 Aktivní KON.
4208	65	SGS	48	SG4 Aktivní ZAČ.
4209	65	SGS	49	SG4 Aktivní KON.
4210	65	SGS	50	SG5 Aktivní ZAČ.
4211	65	SGS	51	SG5 Aktivní KON.

4212	65	SGS	52	SG6 Aktivní ZAČ.
4213	65	SGS	53	SG6 Aktivní KON.
4214	65	SGS	54	SG7 Aktivní ZAČ.
4215	65	SGS	55	SG7 Aktivní KON.
4216	65	SGS	56	SG8 Aktivní ZAČ.
4217	65	SGS	57	SG8 Aktivní KON.

### 4.3.2.3 PŘÍKLAD OVLÁDÁNÍ SKUPIN NASTAVENÍ

V této kapitole jsou uvedeny některé nejčastější aplikace požadavků na změnu skupiny nastavení.

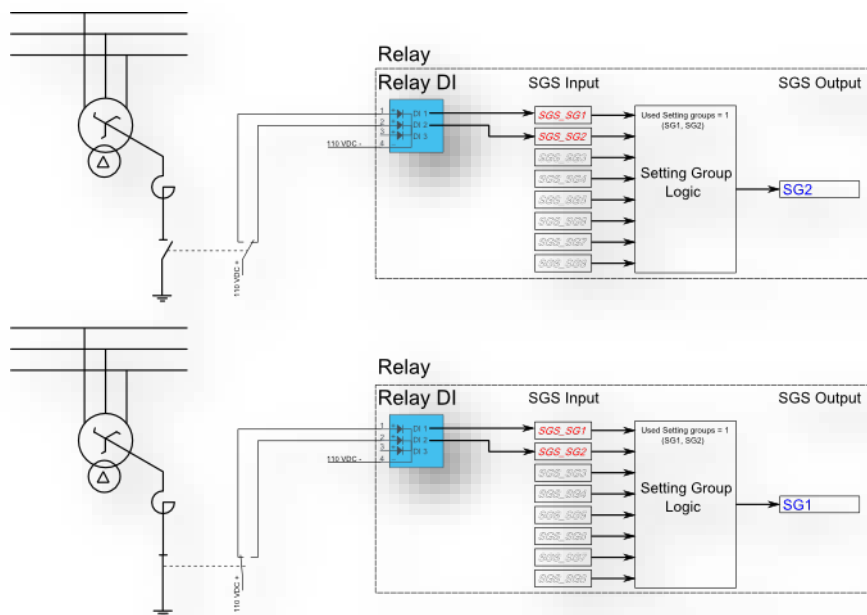
V sítích kompenzovaných Petersenovou tlumivkou se obvykle používají směrové citlivé zemní ochrany, u kterých je nutno přepínat mezi varmetrickým a wattmetrickým měřením podle toho, zda je Petersenova tlumivka připojena, když je síť kompenzovaná, nebo odpojená, když je síť neuzemněná.



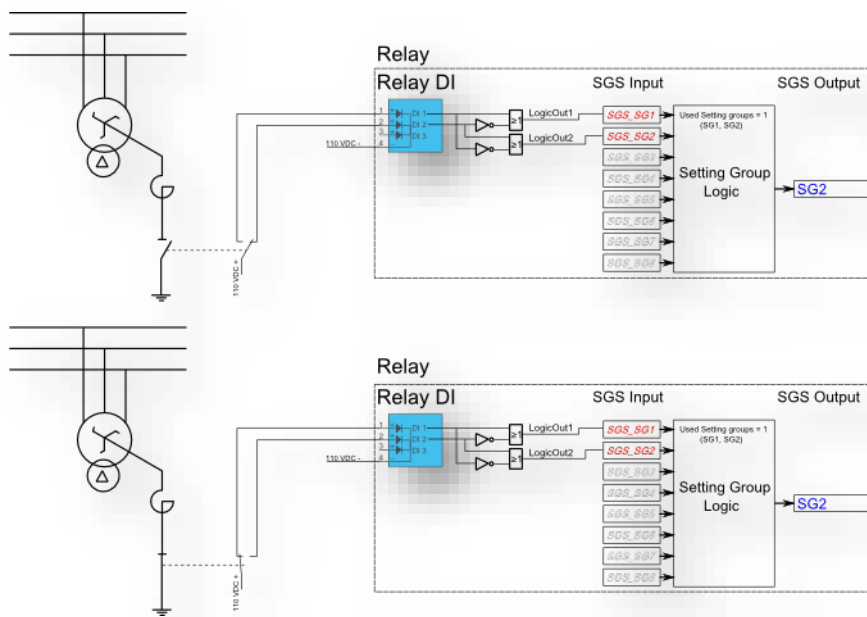
Obrázek 4.3.2.3-41 Ovládání skupiny nastavení s připojením stavu Petersenovy tlumivky jedním vodičem.

Monitorováním stavu připojení Petersenovy tlumivky se ovládání skupiny nastavení může aplikovat buď 1-vodičovým nebo 2-vodičovým zapojením podle požadavků aplikace. V případě dovoleného 1vodičového připojení se může logika změny skupiny nastavení použít jako na obrázku výše. Zapnutý stav Petersenovy tlumivky aktivuje SG1 a pokud je tlumivka odpojená, je aktivní SG2. S tímto zapojením bude při přerušení vodiče z libovolného důvodu vždy aktivní SG2.

Při 2-vodičovém připojení je monitorován stav Petersenovy tlumivky v obou stavech a tím je dosaženo většího zabezpečení. Kromě níže uvedeného připojení může být k ovládání přidána další logika, podobně jako při 1-vodičovém ovládání. Tímto způsobem přerušení jednoho vodiče neovlivní správnou volbu skupiny nastavení.

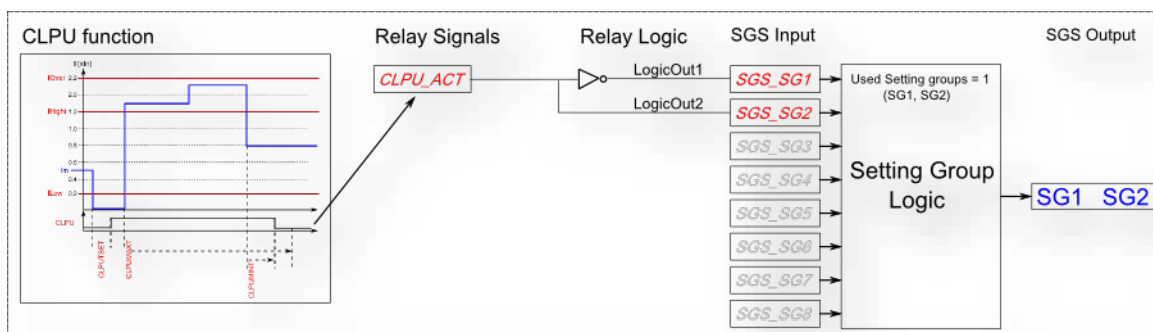


Obrázek 4.3.2.3-42 Ovládání skupiny nastavení s připojením stavu Petersenovy tlumivky dvěma vodiči.



Obrázek 4.3.2.3-43 Ovládání skupiny nastavení s připojením stavu Petersenovy tlumivky dvěma vodiči a přídavnou logikou.

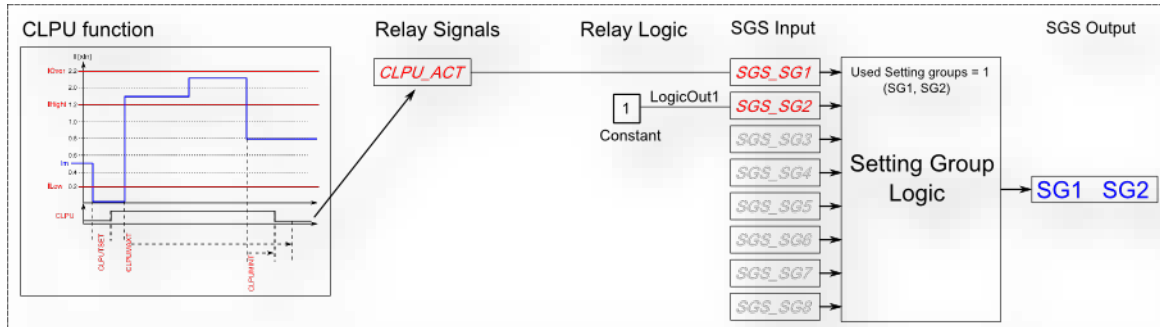
Aplikace ovládající změnu skupiny nastavení může být také provedena zcela vnitřní logikou relé. Příkladem může být nastavení změny skupiny nastavení na základě funkce náběhu ze studené zátěže.



Obrázek 4.3.2.3-44 Příklad aplikace zcela ovládající změnu skupinu nastavení pomocí funkce CLPU.

V tomto případě se výstup funkce CLPU používá pro automatickou změnu skupiny nastavení. Podobně jako v této aplikaci se může pro logiku volby skupiny nastavení naprogramovat libovolná kombinace signálů dostupných v databázi relé.

Jak je vidět na prezentovaných příkladech, volba skupiny nastavení s aplikačním ovládáním musí být úplně sestavená, pokud se tento postup používá pro ovládání skupin nastavení. Skupina nastavení se nezmění zpět na SG1, pokud není aplikací zpět na SG1 přepnuta. To vysvětluje invertovaný signál "NOT" a použití logiky v ovládání SG. Jiným přístupem může být, že SG2 by v těchto případech byl vybrán jako primární SG, zatímco signálem "zač" by byla ovládána nejvyšší prioritá SG1. Tímto způsobem by se automatické ovládání SG vrátilo automaticky do SG2.



Obrázek 4.3.2.3-45 Příklad nastavení výchozího konstantního signálu SG.

### 4.3.3 PROGRAMOVATELNÝ OVLÁDACÍ SPÍNAČ (PCS)

Programovatelný ovládací spínač je řídicí funkce, která ovládá binární výstupní signál začátek/konec. Tento výstupní signál může být řízen místně ze schématu IED (zobrazuje se jako čtvercové pole) nebo dálkově z RTU. Programovatelné řídicí spínače slouží ke změně vlastností funkcí změnou skupiny nastavení jinými způsoby nebo funkcemi blokování/aktivace. Tento binární signál lze také použít pro jakýkoli jiný účel, stejně jako všechny ostatní binární signály.

Jakmile je výstup programovatelného ovládacího spínače aktivován (1) nebo vypnut (2), zůstane v tomto stavu, dokud nedojde k novému ovládacímu povelu do opačného stavu. Spínač nelze ovládat žádným "pomocným" vstupem, jako je digitální vstup nebo logické signály. Může být řízen pouze místně ze schématu nebo vzdáleně z RTU.

#### 4.3.3.1 UDÁLOSTI

Funkce PCS generuje události a záznamy změn stavů funkce. Do protokolu hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem "začátek" nebo "konec". Funkce PCS nabízí pět různých instancí.

*Tabulka 4-61. Kódy událostí funkce PCS*

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
384	6	PCS	0	Switch1 ZAČ.
385	6	PCS	1	Switch1 KON.
386	6	PCS	2	Switch2 ZAČ.
387	6	PCS	3	Switch2 KON.
388	6	PCS	4	Switch3 ZAČ.
389	6	PCS	5	Switch3 KON.
390	6	PCS	6	Switch4 ZAČ.
391	6	PCS	7	Switch4 KON.
392	6	PCS	8	Switch5 ZAČ.
393	6	PCS	9	Switch5 KON.

## 4.4 MONITOROVACÍ FUNKCE

### 4.4.1 KONTROLA PROUDOVÝCH TRANSFORMÁTORŮ (CTS)

Funkce kontroly proudových transformátorů (CTS) je určena pro monitorování PTP, zapojení mezi PTP a vstupy IED CT v případě poruchy nebo přerušení vodiče. Otevřený obvod PTP může na sekundární straně PTP vytvářet nebezpečně vysoká napětí a způsobit neúmyslnou aktivaci funkce monitorování proudové nesymetrie.

Funkce CTS trvale monitoruje okamžité hodnoty fázových proudů a stěžejní veličiny vypočtené z fázových proudů. Monitorovat lze také obvod zemního proudu, pokud je zemní proud měřen vyhrazeným vstupem. Monitorování zemního proudu se může uživatelsky zapínat nebo vypínat.

Blokovací signál a volba skupiny nastavení ovládají pracovní charakteristiky funkce během normálního provozu.

Výstupy funkce jsou signály CTS alarm (alarm PTP) a Blocked (blokováno). Parametry nastavení jsou statické vstupy pro funkci, které se mohou měnit jen uživatelským vstupem během fáze nastavování funkce. Funkce CTS používá celkem osm samostatných skupin nastavení, které se mohou vybírat z jednoho společného zdroje. také provozní režim CTS se může měnit volbou skupiny nastavení.

Pracovní logika se skládá ze zpracování vstupních veličin, komparátoru mezních hodnot, kontroly blokovacího signálu, zpracování charakteristik časového zpoždění a výstupů.

Pro aktivaci alarmu funkce CTS musí být současně splněny následující podmínky:

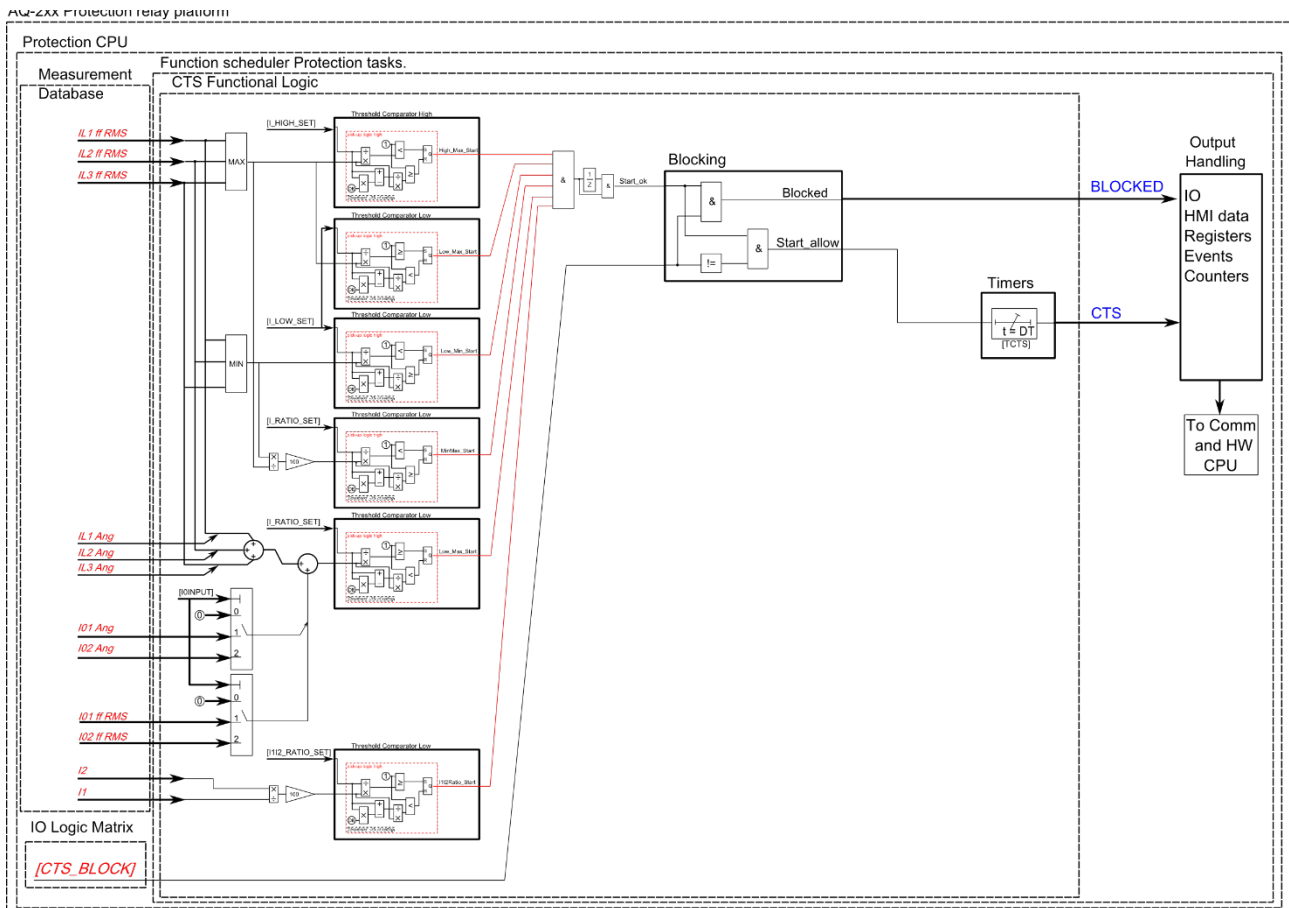
- Ani jeden ze tří fázových proudů není větší než nastavení ***Iset Highlimit***
- Nejméně jeden ze tří fázových proudů je větší než nastavení ***Iset Lowlimit***
- Nejméně jeden ze tří fázových proudů je menší než nastavení ***Iset Lowlimit***
- Vypočtený poměr min/max tří fázových proudů je menší než ***Iset ratio***
- Poměr zpětná složka / sousledná složka je větší než nastavení ***I2/I1 ratio***
- Vypočtený rozdíl  $(\overline{IL1} + \overline{IL2} + \overline{IL3} + \overline{I0})$  je větší než nastavení ***Isum difference*** (volitelné)
- Uvedené podmínky jsou splněny po dobu nastaveného času TCTS

Vstupy funkce jsou parametry nastavení a měřené a předzpracované proudové veličiny. Výstupní signály funkce se mohou použít pro přímé ovládání IO a také pro uživatelské programování logiky. Funkce zaznamenává své působení do 12 posledních registrů s časovou značkou a do paměti provozních událostí generuje také obecné události ZAČ./KON. s časovou značkou každého ze dvou výstupních signálů. Rozlišení

časové značky je 1ms. Funkce nabízí kumulativní čítače pro události CTS alarm a BLOCKED.

- Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce CTS.

Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce CTS.



Obrázek 4.4.1-46 Zjednodušené funkční blokové schéma funkce CTS.

#### 4.4.1.1 MĚŘENÉ VSTUPNÍ HODNOTY

Funkční blok používá analogové proudové měřené hodnoty. Funkce používá veličinu základní harmonické proudových měřících vstupů a vypočtené sousledné a zpětné složky proudů. Pro měření zemního proudu se může vybrat: žádný, základní harmonická I01 nebo základní harmonická I02.



Tabulka 4.4.1.1-62 Analogové veličiny používané funkcí CTS.

Signál	Popis	Časová základna
IL1RMS	Měření proudu základní RMS fáze L1/A	5 ms
IL2RMS	Měření proudu základní RMS fáze L2/B	5 ms
IL3RMS	Měření proudu základní RMS fáze L3/C	5 ms
I01RMS	Měření základní RMS zemního proudu vstupu I01	5 ms
I02RMS	Měření základní RMS zemního proudu vstupu I02	5 ms
I1	Sousledná složka fázových proudů	5 ms
I2	Zpětná složka fázových proudů	5 ms
IL1Ang	Úhel základní harmonické proudu fáze L1/A	5 ms
IL2 Ang	Úhel základní harmonické proudu fáze L2/B	5 ms
IL3 Ang	Úhel základní harmonické proudu fáze L3/C	5 ms
I01 Ang	Úhel základní harmonické zemního vstupu I01	5 ms
I02 Ang	Úhel základní harmonické zemního vstupu I02	5 ms

Volba používaného AI kanálu se provádí parametrem nastavení. Ve všech možných variantách vstupních kanálů jsou podmínky před poruchou zobrazeny s 20 ms průměrnou hodnotou historie od -20 ms spouštěcí nebo vypínací události.

Tabulka 4.4.1.1-63 Volba vstupního signálu zemního proudu

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
I0 Input	0: Not in use 1: I01 2: I02	-	Not in use	Volba použitého vstupu pro měření zemního proudu. V případě měření zemního proudu odděleným PTP může být obvod rovněž monitorován funkcí CTS. To neplatí pro součtové zapojení (Holmgren apod.) v případě proudu, sečteného na vstupu I01 nebo I02. Používá se volba 0:Not in use.

#### 4.4.1.2 NÁBĚHOVÉ CHARAKTERISTIKY

Proudově závislý náběh a aktivace funkce CTS jsou řízeny parametry nastavení *ISet* a *I0set*, které definují minimálně dovolený proud před aktivací funkce. Funkce trvale počítá poměr mezi *Iset* a měřenou veličinou (*I<sub>m</sub>*) všech tří fází a zvoleného vstupu zemního proudu. Do funkce je zabudován přídržný poměr 97 % a vztahuje se vždy na nastavenou hodnotu. Nastavená hodnota je společná pro všechny měřené fáze a jednu, dvě nebo všechny fáze. Při překročení hodnoty *Iset* dojde k náběhu funkce.

Tabulka 4.4.1.2-64 Nastavení charakteristiky náběhu

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Iset Highlimit	0.01 ... 40.00 x In	0.01 x In	1.20 x In	Mezní hodnota náběhu pro měření fázových proudů. Tato nastavená hodnota definuje horní mez pro náběhový článek fázových proudů. Pokud je tato podmínka splněna, je toto považováno za poruchu a CTS se neaktivuje
Iset Lowlimit	0.01 ... 40.00 x In	0.01 x In	0.10 x In	Mezní hodnota náběhu pro měření fázových proudů. Tato nastavená hodnota definuje spodní mez pro náběhový článek fázových proudů. Pokud je tato podmínka splněna, je toto považováno jako spoušť aktivace CTS.
Iset Ratio	0.01 ... 100.00 %	0.01 %	10.00 %	Náběhová mezní hodnota pro poměr fázových proudů min a max. Aby se CTS aktivovalo, musí být tato podmínka splněna.
I2/I1 ratio	0.01 ... 100.00 %	0.01 %	49.00 %	Náběhová mezní hodnota pro poměr zpětná složka proudů / sousledná složka proudů vypočtené z fázových proudů. Aby se CTS aktivovalo, musí být tato podmínka splněna. Při čistě jednofázové poruše, pokud se jedna z fází úplně ztratí, by poměr měl být 50%. Nastavení 49% dovozuje tok 0.01 xIn v jedné fázi, když ostatní dvě jsou 1.00 xIn
Isum difference	0.01 ... 40.00 x In	0.01 x In	0.10 x In	Náběhová mezní hodnota pro poměr vypočtený zemní proud / měřený zemní proud. Pokud je měřicí obvod v pořádku, součet by měl být 0.

Aktivace náběhu funkce není přímo rovná generování spouštěcího signálu funkce. Spouštěcí signál je povolen, pokud není aktivní blokovací podmínka. Pokud je monitorovaný signál aktivní, je aktivace náběhu z binárního vstupu okamžitá.

#### 4.4.1.3 BLOKOVÁNÍ FUNKCE

V blokovacím členu se na začátku každého programového cyklu kontroluje blokovací signál. Blokovací signál je přijímán z blokovací matice pro vstup, vyhrazený pro funkci. Pokud blokovací vstup není aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál START a funkce provádí výpočet časové charakteristiky.

Pokud je blokovací signál aktivní, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál BLOCKED a funkce nesmí tento proces dále zpracovávat. Pokud byla funkce START aktivována před blokovacím signálem, resetuje se a zpracovává časové charakteristiky jako v případě resetu náběhového signálu.

Při blokování funkce zobrazí HMI událost spolu s časovou značkou blokovací události s informací o hodnotě náběhového proudu a typu poruchy.

Blokovací signál může být testován také ve fázi uvádění do provozu stupně softwarovým spínačem, pokud je aktivován společný a globální testovací režim relé.

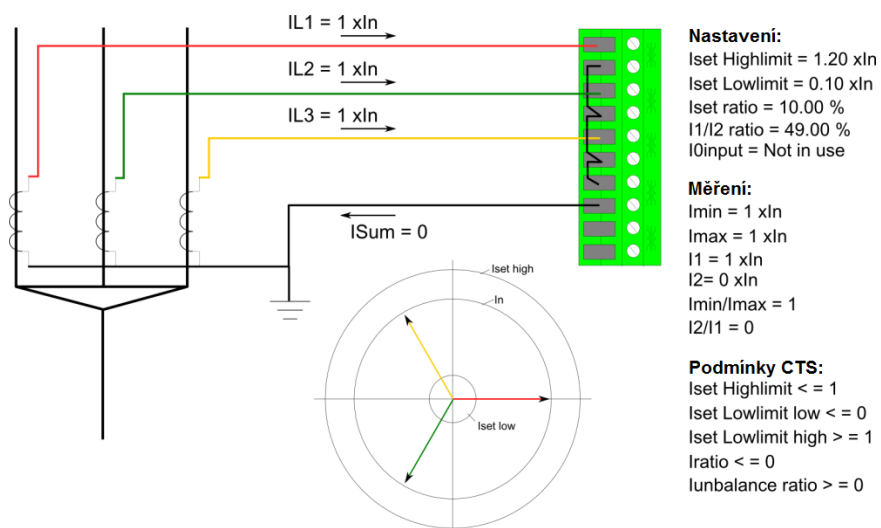
Uživatelsky nastavitelné proměnné jsou binární signály ze systému. Blokovací signál musí pro aktivování blokování v IED trvat minimálně 5 ms před uplynutím nastaveného zpoždění působení.

#### 4.4.1.4 CHARAKTERISTIKY ČASŮ PŮSOBENÍ PRO VYPNUTÍ A RESET

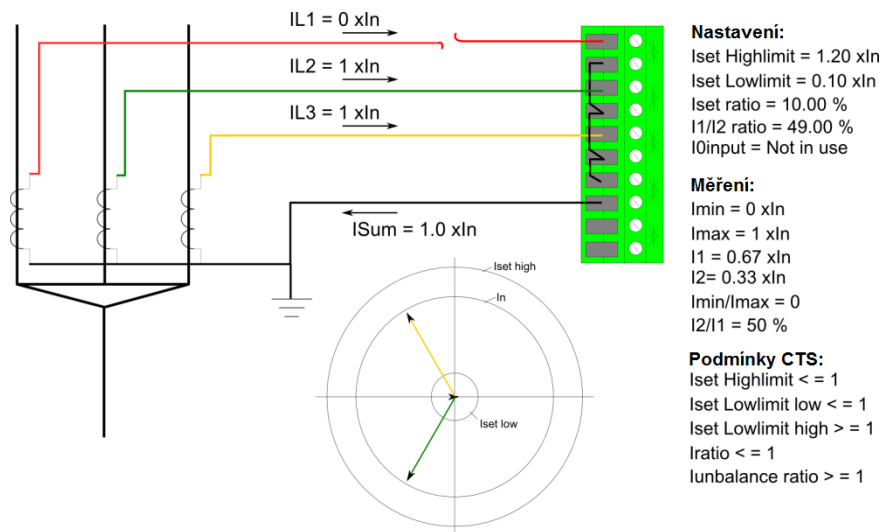
Tato funkce podporuje nezávislý čas zpoždění (DT). Pro bližší informace o těchto typech zpoždění viz kapitola Všeobecné vlastnosti ochranné funkce.

#### 4.4.1.5 TYPICKÉ PŘÍPADY CTS

Na následujících obrázcích je znázorněno několik typických případů CTS a vliv nastavení.

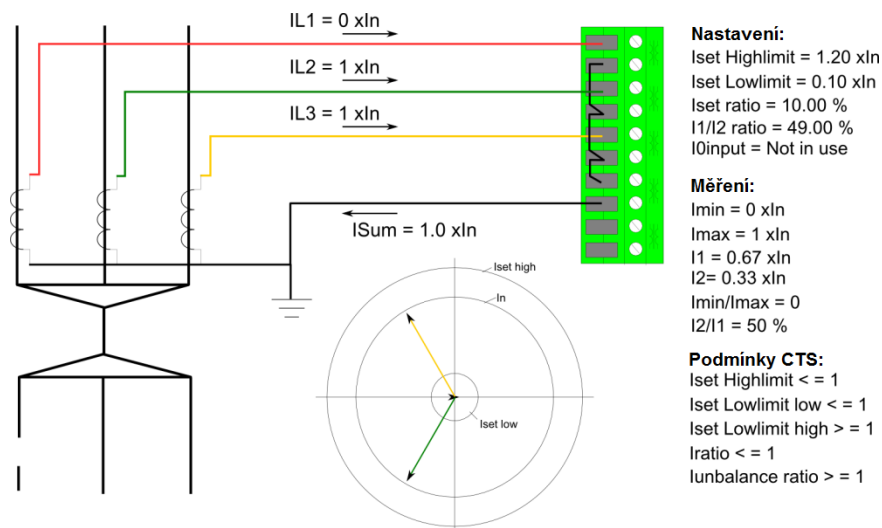


Obrázek 4.4.1.5-47 Systém v případě, že vše funguje správně a neexistuje žádná porucha.



Obrázek 4.4.1.5-48 Systém v případě, že je porucha zjištěná v sekundárním obvodu fáze L1.

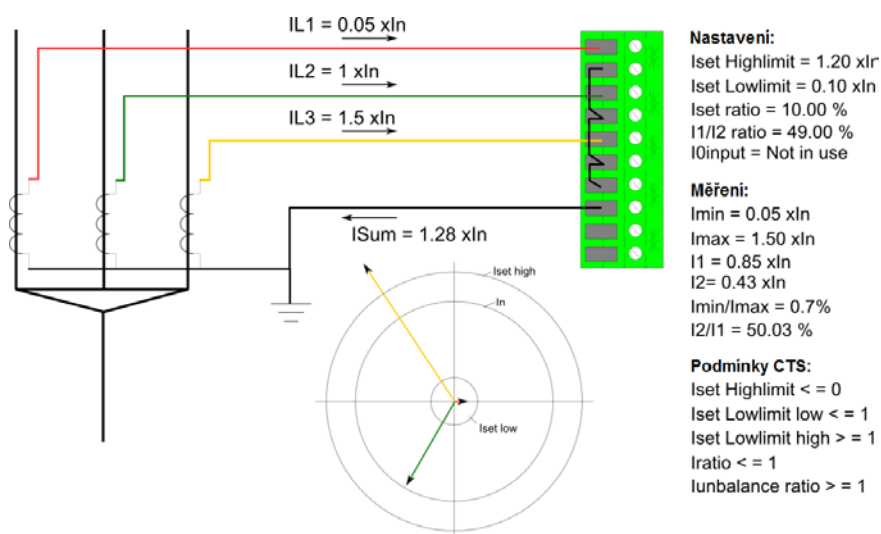
Pokud je detekována porucha a jsou splněny všechny podmínky, spustí se počítání času CTS. Pokud stav trvá až do dosažení času, CTS vyše alarm.



Obrázek 4.4.1.5-49 Systém v případě, že je porucha zjištěná v primárním obvodu fáze L1.

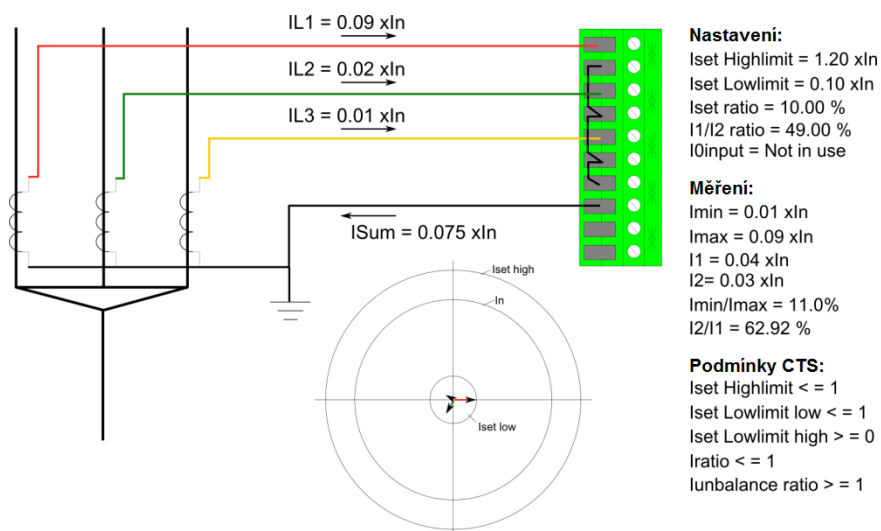
Rozlišení mezi primární a sekundární poruchou není v tomto případě možné. Nicméně stav splňuje podmínky CTS a stejně jako případě poruchy v sekundárním obvodu vyše alarm.

CTS alarm, pokud stav trvá do dosažení nastaveného času. To znamená, že CTS nekontroluje jen sekundární obvod, ale rovněž primární obvod.



Obrázek 4.4.1.5-50 Systém v případě, že neexistuje porucha v zapojení, ale velká nesymetrie.

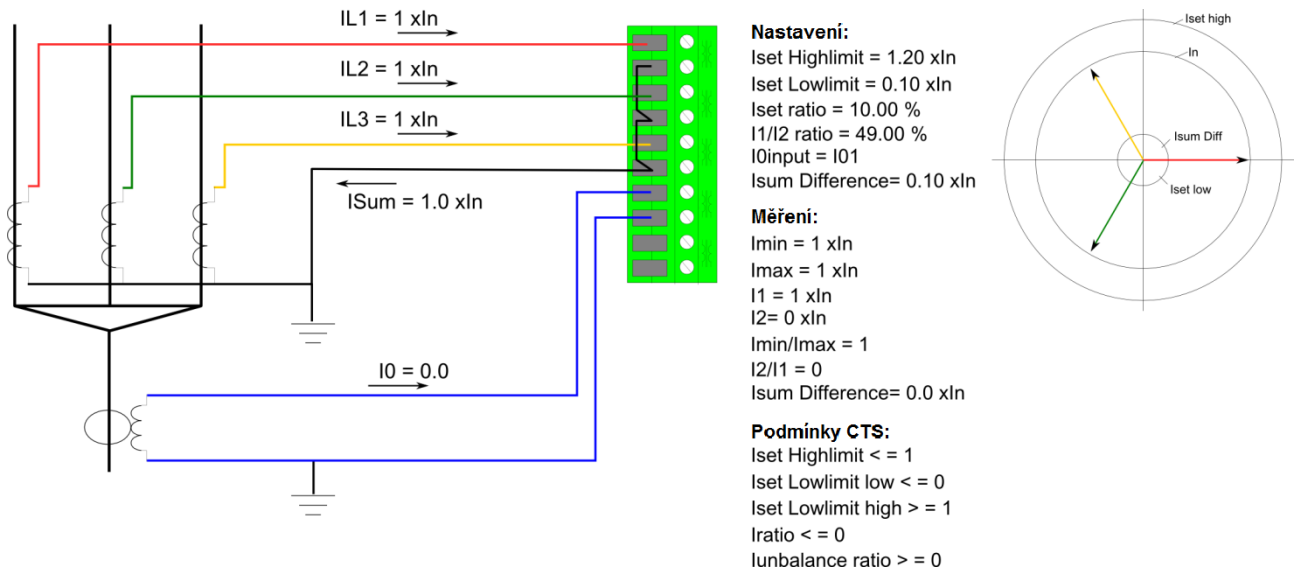
Pokud se ani jedna fáze nenachází nad mezí Iset Highlimit, působení CTS se neaktivuje. Toto chování se používá při zkratech nebo zemních poruchách i v případech, že poruchový proud překročí nastavení Iset high.



Obrázek 4.4.1.5-51 Systém v případě malého proudu a velké nesymetrie.

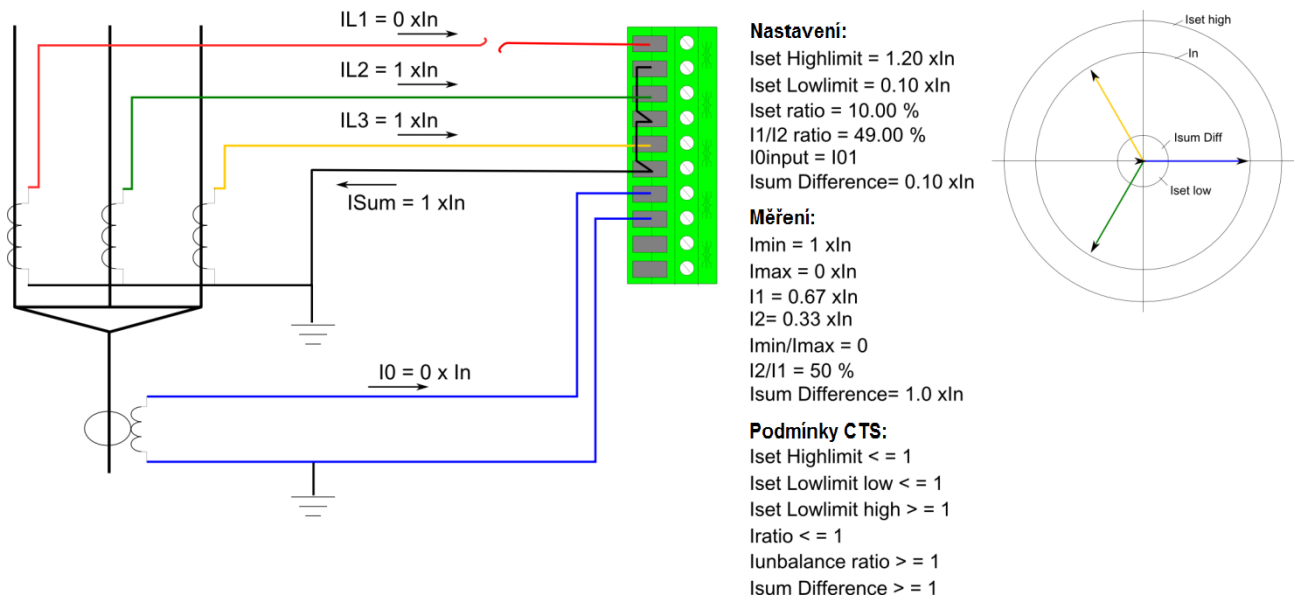
Pokud se všechny měřené fázové veličiny nacházejí pod nastavením Iset Lowlimit, CTS se neaktivuje ani při nesymetrii ani při splnění dalších podmínek.

Nastavením parametrů Iset Highlimit a Iset Lowlimit dle obvyklého chování aplikace se působení CTS může nastavit na velmi citlivé poruchy poškození nebo přerušení vodiče.



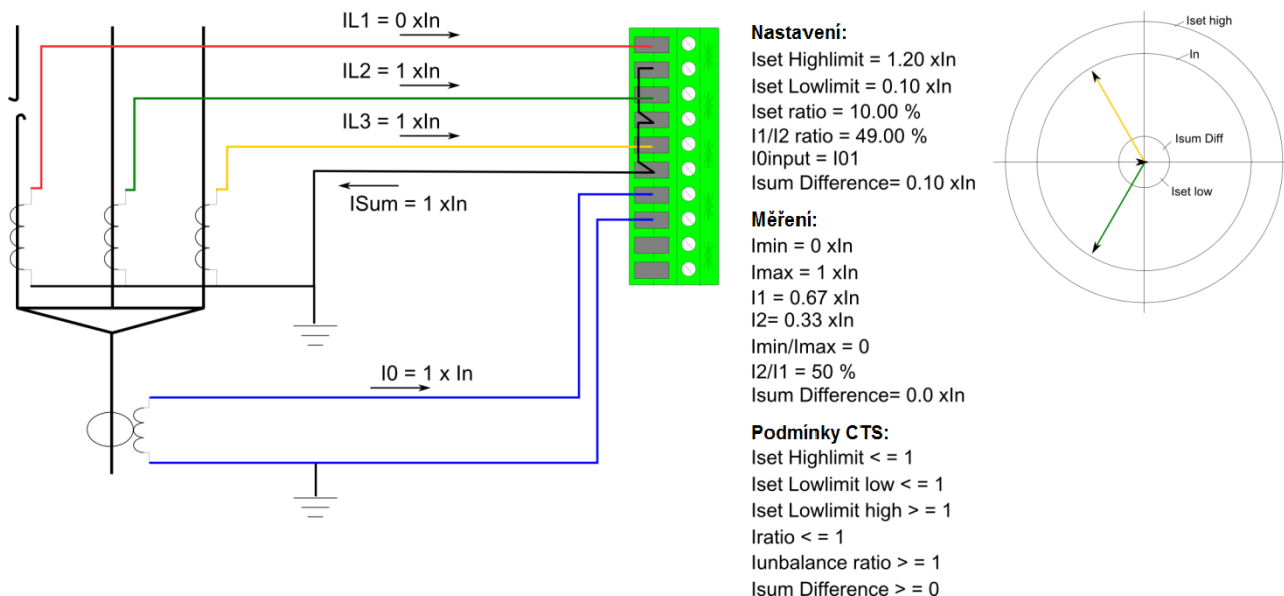
Obrázek 4.4.1.5-52 Systém v normální stavu s měřením zemního proudu.

Pokud se přidá zemní podmínka, součet proudů a zemní proud se porovnávají proti sobě, a tak lze ověřit stav zapojení.



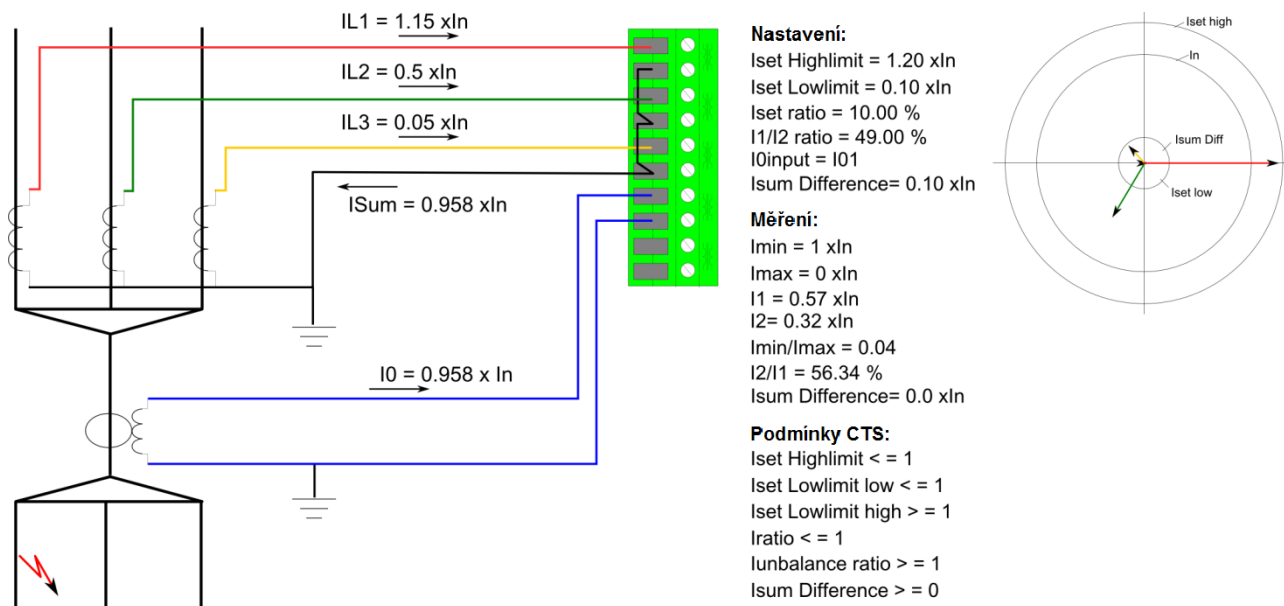
Obrázek 4.4.1.5-53 Systém v případě přerušení sekundárního fázového proudu.

Pokud je přerušeno fázový proud, jsou splněny všechny podmínky pro CST a alarm by měl být vydán v případě, že stav trvá do splnění nastaveného času alarmu.



Obrázek 4.4.1.5-54 Systém v případě přerušení primárního fázového proudu.

V tomto případě jsou splněny všechny podmínky s výjimkou zemního rozdílu, který je nyní 0 xIn a proto indikuje poruchu na primární straně.



Obrázek 4.4.1.5-55 Systém v případě vysokoimpedanční zemní poruchy na primární straně

V případě vysokoimpedanční zemní poruchy se CTS neaktivuje, pokud jsou splněny podmínky měření a vypočtený a měřený zemní proud nedosahuje mezní hodnoty. Rozdíl Isum by měl být nastaven dle aplikace, aby se dosáhlo maximální bezpečnosti a citlivosti pro uzemnění sítě.

#### 4.4.1.6 UDÁLOSTI A REGISTRY

Funkce CTS generuje události a záznamy změn stavů aktivace alarmu a blokováno. Do protokolu hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem „začátek“ nebo „konec“.

Ve funkci je dostupných 12 posledních záznamů, kam jsou zapisovány spouštěcí události funkce (ALARM aktivován nebo blokováno) s časovou značkou a hodnotami procesních dat.

Tabulka 4.4.1.6-65. Kódy událostí instancí funkce CTS

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
3328	52	CTS1	0	Alarm ZAČ.
3329	52	CTS1	1	Alarm KON.
3330	52	CTS1	2	Blok ZAČ.
3331	52	CTS1	3	Blok KON.
3456	54	CTS2	0	Alarm ZAČ.
3457	54	CTS2	1	Alarm KON.
3458	54	CTS2	2	Blok ZAČ.
3459	54	CTS2	3	Blok KON.

V registru funkce CTS se zaznamenávají procesní data událostí aktivováno nebo blokováno atd. „zač.“. V tabulce níže je znázorněna struktura registru funkce CTS. Informace jsou dostupné pro 12 posledních zaznamenaných událostí zvláště pro všechny poskytnuté instance.

Tabulka 4.4.1.6-66. Obsah registru.

Datum & čas	Kód události	Řídicí proud	Čas do akt. CTS	Typ poruchy	Použitá skupina nastavení
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	3329- 3332 popis	Fázová a zemní proudová složka v okamžiku spuštění	Čas zbývají do so aktivace CTS	Stavový kód monitorovaného proudu	1 - 8



## 4.4.2 ZAPISOVAČ PORUCH (DR)

Zapisovač poruch v IED AQ-2xx má velkou kapacitu (60 Mbyte) a plně digitální zapiso-vač integrovaný do ochrany. Maximální vzorkovací rychlost zaznamenávaných analogo-vých kanálů je 64 vzorků za periodu. zapisovač podporuje 32 digitálních kanálů současně s 9 analogovými kanály.

Zapisovač nabízí rozsáhlé nástroje pro výkonnou analýzu situací v distribuční síti. Vý-stup zapisovače je v obecném formátu comtrade a je kompatibilní s většinou prohlížečů a testovacích zařízení. Soubor comtrade je založen na standardu IEEE Std C37.111-1999. Uložené záznamy se mohou jako opakování vložit do sekundárních testovacích přístrojů, které podporují formát souboru comtrade. Opakování záznamu může pomoci při analýze poruchy nebo se může jednoduše použít pro vzdělávací účely.

### 4.4.2.1 ANALOGOVÉ A DIGITÁLNÍ ZÁZNAMOVÉ KANÁLY

IED AQ-2xx současně podporuje až 9 analogových záznamových kanálů a 32 digitálních kanálů. Možné analogové kanály se liší dle typu IED. Všechny analogové kanály jsou uvedeny v tabulce níže:

*Tabulka 4.4.2.1-67 Analogové záznamové kanály se mohou volit mezi kanály uvedenými níže. Dostupnost signálů závisí na hardwaru IED.*

Signál	Popis	Vzorkovací rychlost
$I_{L1}$	Fázový proud $I_{L1}$	8/16/32/64 vz./per.
$I_{L2}$	Fázový proud $I_{L2}$	8/16/32/64 vz./per.
$I_{L3}$	Fázový proud $I_{L3}$	8/16/32/64 vz./per.
$I_{01c}$	Zemní proud $I_{01}$ hrubý*	8/16/32/64 vz./per.
$I_{01f}$	Zemní proud $I_{01}$ přesný*	8/16/32/64 vz./per.
$I_{02c}$	Zemní proud $I_{02}$ hrubý*	8/16/32/64 vz./per.
$I_{02f}$	Zemní proud $I_{02}$ přesný*	8/16/32/64 vz./per.
$I_{L1''}$	Fázový proud $I_{L1}$ (karta CT 2)	8/16/32/64 vz./per.

$I_{L2}''$	Fázový proud $I_{L2}$ (karta CT 2)	8/16/32/64 vz./per.
$I_{L3}''$	Fázový proud $I_{L3}$ (karta CT 2)	8/16/32/64 vz./per.
$I_{01}''c$	Zemní proud $I_{01}$ hrubý* (karta CT 2)	8/16/32/64 vz./per.
$I_{01}''f$	Zemní proud $I_{01}$ přesný* (karta CT 2)	8/16/32/64 vz./per.
$I_{02}''c$	Zemní proud $I_{02}$ hrubý* (karta CT 2)	8/16/32/64 vz./per.
$I_{02}''f$	Zemní proud $I_{02}$ přesný* (karta CT 2)	8/16/32/64 vz./per.
$U_{1(2)}$	Fázové $U_{L1}$ nebo sdružené napětí $U_{12}$	8/16/32/64 vz./per.
$U_{2(3)}$	Fázové $U_{L2}$ nebo sdružené napětí $U_{23}$	8/16/32/64 vz./per.
$U_{3(1)}$	Fázové $U_{L3}$ , sdružené napětí $U_{31}$ , nulová složka napětí $U_0$ nebo napětí synchrochecku $U_{SS}$	8/16/32/64 vz./per.
$U_{0(ss)}$	Nulová složka napětí $U_0$ nebo napětí synchrochecku $U_{SS}$	8/16/32/64 vz./per.
F tracked 1	Sledovaná frekvence reference 1	8/16/32/64 vz./per.
F tracked 2	Sledovaná frekvence reference 2	8/16/32/64 vz./per.
F tracked 3	Sledovaná frekvence reference 3	8/16/32/64 vz./per.

**\*POZNÁMKA:** V zapisovači poruch existují dva signály na každý proudový kanál, hrubý a přesný. Hrubý signál je schopen vzorkování v plném rozsahu proudového kanálu, ale při velmi nízkých proudech (pod 3 Ampéry) dochází ke ztrátě přesnosti. Přesný signál je schopen vzorkování při velmi nízkých proudech, ale je uříznut při vyšších proudech (I01 15A vrchol a I02 8A vrchol)

Možné digitální kanály se liší dle typu IED. Všechny digitální kanály jsou uvedeny v tabulce níže:

Tabulka 4.4.2.1-68 Digitální záznamové kanály se mohou volit mezi kanály uvedenými níže.

Signál	Popis	Vzorkovací rychlost
Pri.Pha.curr.IL1	Primární fázový proud IL1	5ms
Pri.Pha.curr.IL2	Primární fázový proud IL2	5ms
Pri.Pha.curr.IL3	Primární fázový proud IL3	5ms
Pha.angle IL1	Fázový úhel IL1	5ms
Pha.angle IL2	Fázový úhel IL2	5ms
Pha.angle IL3	Fázový úhel IL3	5ms
pu.Pha.curr.IL1	Fázový proud IL1 v poměrných jednotkách	5ms
pu.Pha.curr.IL2	Fázový proud IL2 v poměrných jednotkách	5ms
pu.Pha.curr.IL3	Fázový proud IL3 v poměrných jednotkách	5ms
Sec.Pha.curr.IL1	Sekundární fázový proud IL1	5ms
Sec.Pha.curr.IL2	Sekundární fázový proud IL2	5ms
Sec.Pha.curr.IL3	Sekundární fázový proud IL3	5ms
Pri.Res.curr.I01	Primární zemní proud I01	5ms
Res.curr.angle I01	Úhel zemního proudu I01	5ms
pu.Res.curr.I01	Zemní proud I01 v poměrných jednotkách	5ms
Sec.Res.curr.I01	Sekundární zemní proud I01	5ms
Pri.Res.curr.I02	Primární zemní proud I02	5ms
Res.curr.angle I02	Úhel zemního proudu I02	5ms
pu.Res.curr.I02	Zemní proud I02 v poměrných jednotkách	5ms
Sec.Res.curr.I02	Sekundární zemní proud I02	5ms
Pri.calc.I0	Vypočtený zemní proud (primární)	5ms
Sec. calc.I0	Vypočtený zemní proud (sekundární)	5ms
pu.calc.I0	Vypočtený zemní proud (poměrné jednotky)	5ms
calc.I0 Pha.angle	Úhel vypočteného zemního proudu	5ms
Pha.curr.IL1 TRMS	Fázový proud TRMS IL1 (poměrné jednotky)	5ms
Pha.curr.IL2 TRMS	Fázový proud TRMS IL2 (poměrné jednotky)	5ms
Pha.curr.IL3 TRMS	Fázový proud TRMS IL3 (poměrné jednotky)	5ms
Pha.curr.IL1 TRMS Sec	Fázový proud TRMS IL1 (sekundární)	5ms
Pha.curr.IL2 TRMS Sec	Fázový proud TRMS IL2 (sekundární)	5ms
Pha.curr.IL3 TRMS Sec	Fázový proud TRMS IL3 (sekundární)	5ms
Pha.curr.IL1 TRMS Pri	Fázový proud TRMS IL1 (primární)	5ms
Pha.curr.IL2 TRMS Pri	Fázový proud TRMS IL2 (primární)	5ms
Pha.curr.IL3 TRMS Pri	Fázový proud TRMS IL3 (primární)	5ms
pu.Pos.seq.curr.	Sousledná složka proudů (poměrné jednotky)	5ms
pu.Neg.seq.curr.	Zpětná složka proudů (poměrné jednotky)	5ms
pu.Zero.seq.curr.	Nulová složka proudů (poměrné jednotky)	5ms
Sec.Pos.seq.curr.	Sousledná složka proudů (sekundární)	5ms
Sec.Neg.seq.curr.	Zpětná složka proudů (sekundární)	5ms
Sec.Zero.seq.curr.	Nulová složka proudů (sekundární)	5ms
Pri.Pos.seq.curr.	Sousledná složka proudů (primární)	5ms
Pri.Neg.seq.curr.	Zpětná složka proudů (primární)	5ms
Pri.Zero.seq.curr.	Nulová složka proudů (primární)	5ms

Pos.seq.curr.angle	Úhel sousledné složky proudů	5ms
Neg.seq.curr.angle	Úhel zpětné složky proudů	5ms
Zero.seq.curr.angle	Úhel nulové složky proudů	5ms
Res.curr.I01 TRMS	Zemní proud TRMS I01 (poměrné jednotky)	5ms
Res.curr.I01 TRMS Sec	Zemní proud TRMS I01 (sekundární)	5ms
Res.curr.I01 TRMS Pri	Zemní proud TRMS I01 (primární)	5ms
Res.curr.I02 TRMS	Zemní proud TRMS I02 (poměrné jednotky)	5ms
Res.curr.I02 TRMS Sec	Zemní proud TRMS I02 (sekundární)	5ms
Res.curr.I02 TRMS Pri	Zemní proud TRMS I02 (primární)	5ms
Pha.L1 ampl. THD	Amplituda THD fáze L1	5ms
Pha.L1 pow. THD	Výkon THD fáze L1	5ms
Pha.L2 ampl. THD	Amplituda THD fáze L2	5ms
Pha.L2 pow. THD	Výkon THD fáze L2	5ms
Pha.L3 ampl. THD	Amplituda THD fáze L3	5ms
Pha.L3 pow. THD	Výkon THD fáze L2	5ms
Pha.I01 ampl. THD	Amplituda THD I01	5ms
Pha.I01 pow. THD	Výkon THD I01	5ms
Pha.I02 ampl. THD	Amplituda THD I02	5ms
Pha.I02 pow. THD	Výkon THD I02	5ms
P-P curr.I1	Proud I1 vrchol-vrchol	5ms
P-P curr.I2	Proud I2 vrchol-vrchol	5ms
P-P curr.I3	Proud I3 vrchol-vrchol	5ms
P-P curr.I01	Proud I01 vrchol-vrchol	5ms
P-P curr.I02	Proud I02 vrchol-vrchol	5ms
U1Volt p.u.	Napěťový kanál U1 v poměrných jednotkách	5ms
U1Volt pri	Napěťový kanál U1 primárně	5ms
U1Volt sec	Napěťový kanál U1 sekundárně	5ms
U2Volt p.u.	Napěťový kanál U2 v poměrných jednotkách	5ms
U2Volt pri	Napěťový kanál U2 primárně	5ms
U2Volt sec	Napěťový kanál U2 sekundárně	5ms
U3Volt p.u.	Napěťový kanál U3 v poměrných jednotkách	5ms
U3Volt pri	Napěťový kanál U3 primárně	5ms
U3Volt sec	Napěťový kanál U3 sekundárně	5ms
U4Volt p.u.	Napěťový kanál U4 v poměrných jednotkách	5ms
U4Volt pri	Napěťový kanál U4 primárně	5ms
U4Volt sec	Napěťový kanál U4 sekundárně	5ms
U1Volt TRMS p.u.	Napěťový kanál TRMS U1 v p.j.	5ms
U1Volt TRMS pri	Napěťový kanál TRMS U1 primární	5ms
U1Volt TRMS sec	Napěťový kanál TRMS U1 sekundární	5ms
U2Volt TRMS p.u.	Napěťový kanál TRMS U2 v p.j.	5ms
U2Volt TRMS pri	Napěťový kanál TRMS U2 primární	5ms
U2Volt TRMS sec	Napěťový kanál TRMS U2 sekundární	5ms
U3Volt TRMS p.u.	Napěťový kanál TRMS U3 v p.j.	5ms
U3Volt TRMS pri	Napěťový kanál TRMS U3 primární	5ms
U3Volt TRMS sec	Napěťový kanál TRMS U3 sekundární	5ms
U4Volt TRMS p.u.	Napěťový kanál TRMS U4 v p.j.	5ms
U4Volt TRMS pri	Napěťový kanál TRMS U4 primární	5ms
U4Volt TRMS sec	Napěťový kanál TRMS U4 sekundární	5ms

Pos.seq.Volt.p.u	Sousledná složka napětí v poměrných jednotkách	5ms
Pos.seq.Volt.pri	Sousledná složka napětí primární	5ms
Pos.seq.Volt.sec	Sousledná složka napětí sekundární	5ms
Neg.seq.Volt.p.u	Zpětná složka napětí v poměrných jednotkách	5ms
Neg.seq.Volt.pri	Zpětná složka napětí primární	5ms
Neg.seq.Volt.sec	Zpětná složka napětí sekundární	5ms
Zero.seq.Volt.p.u	Nulová složka napětí v poměrných jednotkách	5ms
Zero.seq.Volt.pri	Nulová složka napětí primární	5ms
Zero.seq.Volt.sec	Nulová složka napětí sekundární	5ms
U1 Angle	Úhel napěťového kanálu U1	5ms
U2 Angle	Úhel napěťového kanálu U2	5ms
U3 Angle	Úhel napěťového kanálu U3	5ms
U4 Angle	Úhel napěťového kanálu U4	5ms
Pos.Seg.volt.Angle	Úhel sousledné složky napětí	5ms
Neg.Seg.volt.Angle	Úhel zpětné složky napětí	5ms
Zero.Seg.volt.Angle	Úhel nulové složky napětí	5ms
System volt UL12 mag	Velikost napětí UL12	5ms
System volt UL12 ang	Úhel napětí UL12	5ms
System volt UL23 mag	Velikost napětí UL23	5ms
System volt UL23 ang	Úhel napětí UL23	5ms
System volt UL31 mag	Velikost napětí UL31	5ms
System volt UL31 ang	Úhel napětí UL31	5ms
System volt UL1 mag	Velikost napětí UL1	5ms
System volt UL1 ang	Úhel napětí UL1	5ms
System volt UL2 mag	Velikost napětí UL2	5ms
System volt UL2 ang	Úhel napětí UL2	5ms
System volt UL3mag	Velikost napětí UL3	5ms
System volt UL3 ang	Úhel napětí UL3	5ms
System volt U0 mag	Velikost napětí U0	5ms
System volt U0 ang	Úhel napětí U0	5ms
System volt U3 mag	Velikost napětí U3	5ms
System volt U3 ang	Úhel napětí U3	5ms
System volt U4 mag	Velikost napětí U4	5ms
System volt U4 ang	Úhel napětí UL4	5ms
Tracked system frequency	Sledovaná frekvence systému	5ms
Sampl.freq used	Použitá vzorkovací frekvence	5ms
Tracked F CHA	Sledovaná frekvence v kanálu A	5ms
Tracked F CHB	Sledovaná frekvence v kanálu B	5ms
Tracked F CHC	Sledovaná frekvence v kanálu C	5ms
DI1...Dix	Stavy digitálních vstupů	5ms
Logical Output 1...32	Stavy logických výstupů	5ms
Logical Input 1...32	Stavy logických vstupů	5ms
Internal Relay Fault active	Stav vnitřní poruchy relé (ZAC./KON.)	5ms
Stage START signals	Signály START stupně	5ms
Stage TRIP signals	Signály VYPNUTÍ stupně	5ms
Stage BLOCKED signals	Signály BLOKOVÁNO stupně	5ms
CTS ALARM	Alarm kontroly proudových transformátorů	5ms
CTS BLOCKED	Kontrola proudových transformátorů blokována	5ms

THDPH> START	Start fázového proudu THD	5ms
THDPH> ALARM	Alarm fázového proudu THD	5ms
THDI01> START	Start proudu THD I01	5ms
THDI01> ALARM	Alarm proudu THD I01	5ms
THDI02> START	Start proudu THD I02	5ms
THDI02> ALARM	Alarm proudu THD I02	5ms
THD> BLOCKED	THD blokováno	5ms
CBW Alarm 1 act	Aktivován alarm1 opotřebení vypínače	5ms
CBW Alarm 2 act	Aktivován alarm2 opotřebení vypínače	5ms
SOTF Blocked	Zapnutí do poruchy blokováno	5ms
SOTF Active	Zapnutí do poruchy aktivní	5ms
SOTF Trip	Zapnutí do poruchy vypnulo	5ms
PCS1...5 Switch Status	Stavy programovatelných přepínačů	5ms
Object1...5 Status Open	Objekt1...5 Stav vypnuto	5ms
Object1...5 Status Closed	Objekt1...5 Stav zapnuto	5ms
Object1...5 Status Interm.	Objekt1...5 Stav mezipoloha	5ms
Object1...5 Status Bad	Objekt1...5 Poruchový stav	5ms
Object1...5 Open Command	Objekt1...5 Vypínací povel	5ms
Object1...5 Close Command	Objekt1...5 Zapínací povel	5ms
Object1...5 Open Request	Objekt1...5 Požadavek na vypnutí	5ms
Object1...5 Close Request	Objekt1...5 Požadavek na zapnutí	5ms
Object1...5 Not ready wait	Objekt1...5 Nepřipraven, vyčkávání	5ms
Object1...5 No sync wait	Objekt1...5 Bez sync, vyčkávání	5ms
Object1...5 Not ready fail	Objekt1...5 Nepřipraven, selhání	5ms
Object1...5 No sync fail	Objekt1...5 Bez sync, selhání	5ms
Object1...5 Open timeout	Objekt1...5 % Časový limit vypnutí	5ms
Object1...5 Close timeout	Objekt1...5 časový limit Zapnutí	5ms
AR1...5 Request on	Automatika OZ 1...5 požadavek	5ms
AR Running	Automatika OZ běží	5ms
AR Shot 1...5 Running	Automatika OZ, pokus 1...5 běží	5ms
AR Sequence finished	Automatika OZ, sekvence ukončená	5ms
AR Final Trip	Automatika OZ, definitivní vypnutí	5ms
ARC time on	Čas oblouku ZAČ.	5ms
Reclaim time on	Blokovací doba ZAČ.	5ms
AR Ready	Automatika OZ připravená	5ms
AR Lockout after successful sequence	Automatika OZ uzamčená po úspěšném OZ	5ms
AR Operation Inhibit	Automatika OZ, omezení působení	5ms
AR Locked	Automatika OZ uzamčená	5ms
OUT1...OUTx	Stav binárních výstupů	5ms

#### 4.4.2.2 NASTAVENÍ A SPUŠTĚNÍ ZÁZNAMŮ

Zapisovač poruch se může spouštět manuálně nebo automaticky použitím vyhrazených spouští. Pro spuštění zapisovače se může vybrat každý signál uvedený v seznamu "Digital recording channels".

IED nemá maximální limit pro počet záznamů. Maximální počet se vztahuje na velikost záznamu. Velikost záznamů ovlivňuje počet analogových a digitálních kanálů společně se vzorkovací rychlostí a nastavením časů. například v případě, že jsou vybrány analogové kanály IL1, IL2, IL3, I01, UL1, UL2, UL3 a U0, vzorkovací rychlost je 64 cyklů za periodu a délka záznamu je nastavená na 1.0 sekundu, IED má paměť pro 623 záznamů.

*Tabulka 4.4.2.2-69 Tabulka nastavení zapisovače poruch je uvedena níže.*

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Manual Trigger	0:- 1:Trig	-	0:Disabled	Manuální spuštění zapisovače poruch
Clear all records	0:- 1:Clear	-	0:Disabled	Vymazání všech záznamů poruch.
Clear newest record	0:- 1:Clear	-	0:Mega	Vymazání posledního uloženého záznamu.
Clear oldest record	0:- 1:Clear	-	-	Vymazání nejstaršího uloženého záznamu.
Max amount of recordings	0... $2^{32}-1$	1	-	Maximální možný počet záznamů, které je možno uložit do paměti IED.
Max length of recording	0...1800 s	0.001	-	Maximální nastavitelná délka jednotlivého záznamu,
Recordings in memory	0... $2^{32}-1$	1	0	Kolik záznamů je uloženo v paměti IED.
Recorder trigger	Enable by checking the box	-	Unchecked	Spuštění záznamu aktivujte zaškrtnutím políček. Pro možné spouštěcí vstupy zkontrolujte seznam "Digital recording channels".
Recording length	0.1...1800 s	0.001	1.0 s	Měřená energie na fázi v hodnotách kilo nebo Mega.
Recording mode	0:FIFO 1:KEEP OLDS	-	0:FIFO	FIFO (First in first out): přepsání nejstaršího uloženého záznamu posledním záznamem, pokud je paměť plná. Keep olds: Ponechá nejstarší záznam a nebude přijímat nové, pokud je paměť plná.
Analog channel samples	0:8 s/c 1:16 s/c 2:32 s/c 3:64 s/c	-	3:64s/c	Vzorkovací rychlost zapisovače poruch. Vzorky se ukládají z naměřené vlny dle nastavení.
Digital channel samples	Fixed 5ms	-	5ms	Pevná vzorkovací rychlost zaznamenaných digitálních kanálů.
Pre triggering time	0.1...15.0 s	0.1 s	0.5s	Délka záznamu před poruchou.
Analog Recording CH1...8	0...8 freely selectable channels	-	None selected	Kontrola dostupných analogových kanálů ze seznamu "Analogue recording channels" pro možné zaznamenávané vstupy.
Auto. get recordings	0:Disbaled 1:Enabled	-	0:Disbaled	Automatický přenos záznamů do adresáře relé FTP pro načtení do systému SCADA pomocí FTP klienta.

Rec.Digital Channels	0...32 freely selectable channels	-	None selected	Kontrola dostupných digitálních kanálů ze seznamu "Digital recording channels" pro možné zaznamenávané vstupy.
----------------------	-----------------------------------	---	---------------	--

Nezapomeňte, že zapisovač poruch není připraven, dokud "Max length of recording" (max. délka záznamu) nezobrazuje jinou hodnotu než nula. Pro splnění této podmínky je třeba vybrat v menu "Recorder Trigger" alespoň jeden spouštěcí vstup.

#### 4.4.2.3 UDÁLOSTI

Zapisaovač poruch generuje událost pokaždé, když se spouští manuálně nebo použitím vyhrazeného signálu. Událost nelze maskovat. KONEC

#### 4.4.2.4 PŘÍKLAD APLIKACE

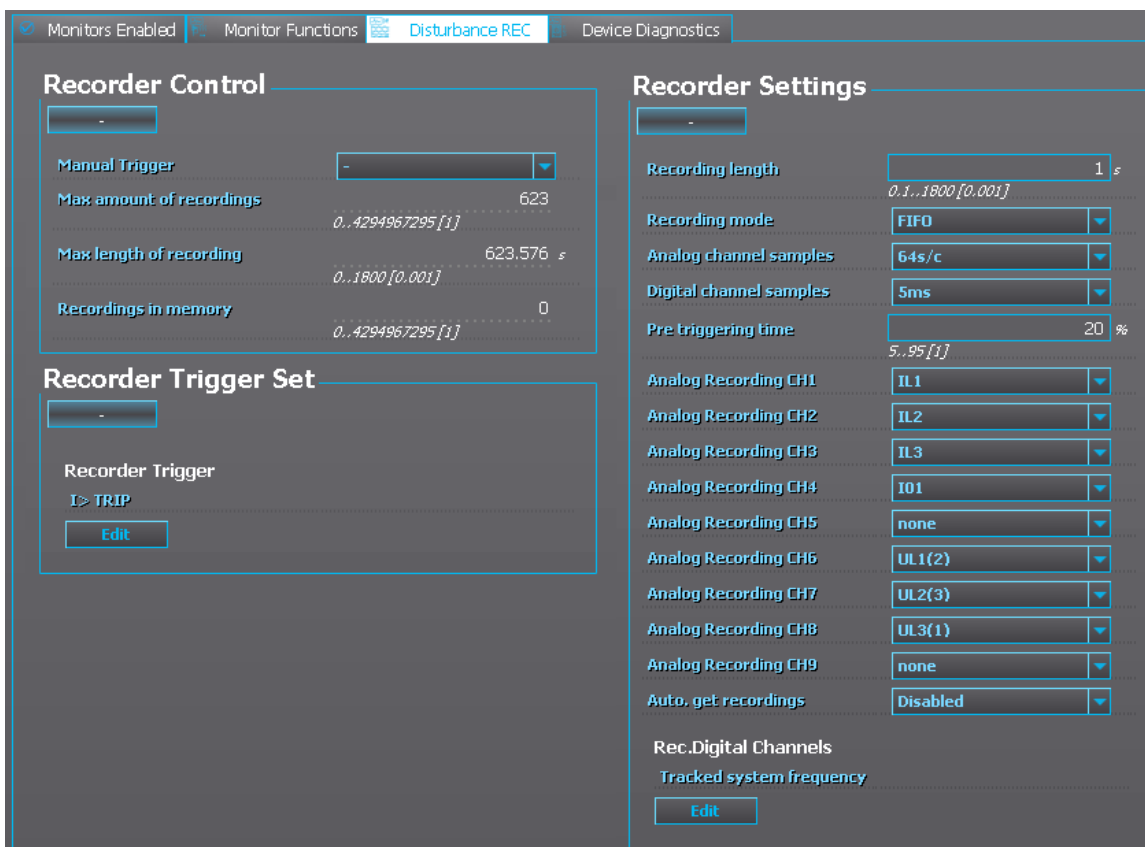
Tato kapitola představuje příklad aplikace nastavení a analýzy zapisovače poruch. Konfigurace se provádí konfiguračním a nastavovacím nástrojem "AQtivate" a "AQviewer" se používá pro analýzu záznamů. Registrovaní uživatelé si mohou stáhnout nejnovější nástroj na stránce společnosti [www.arcteq.fi](http://www.arcteq.fi).

V tabulce "Disturbance recorder settings" je zapisovač nastaven podle této specifikace.

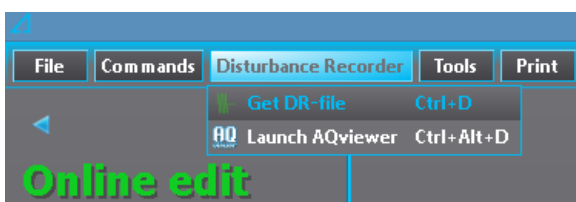
1. Maximální počet záznamů a maximální délka záznamu se počítá dle velikosti paměti a následujícího nastavení: Délka záznamu 1,0 sekunda, vzorkování analogových kanálů 32 vz./per., používají se zaznamenávané analogové kanály 1,2,3,4,6,7 a 8 a zaznamenávané digitální kanály snímají vzorky sledované frekvence systému každých 5ms.
2. Aktivace vypnutí prvního nadproudového stupně ( $I > \text{TRIP}$ ) spustí záznam.
3. Délka záznamu je 1,0 sekunda. Čas před poruchou 20 procent ovlivňuje záznam tak, že je zaznamenáváno 200ms před a 800ms po " $I > \text{TRIP}$ ".
4. Vzorkování každého zaznamenávaného signálu se provádí 64 krát za periodu. Při systémové frekvenci 50Hz to znamená, že vzorek se snímá každých 313 $\mu$ s. Digitální kanály se snímají každých 5 milisekund.



Tabulka 4.4.2.4-70 Nastavení zapisovače poruch.



Pokud je v paměti IED alespoň jeden záznam, lze jej analyzovat pomocí softwaru AQviewer.



Nejprve je potřeba vyčistit záznam z paměti IED volbou Disturbance Recorder → Get DR-file. Soubor se uloží do adresáře na hard disku PC. Umístění adresáře se záznamy je uvedeno v Tools → Settings → DR.

Prohlížeč AQviewer se dá spustit také z nabídky Disturbance recorder.

#### 4.4.2.5 ODHAD MAXIMÁLNÍ DÉLKY CELKOVÉHO ČASU ZÁZNAMU

Pokud bylo nastavení zapisovače poruch provedeno a do IED nahráno, funkce zapisovače poruch ukáže v sekundách celkovou délku záznamu, kterou lze zaznamenat. V případě potřeby lze délku záznamu určit pomocí následujícího výpočtu. Nezapomeňte, že následující výpočet předpokládá, že zapisovač poruch nesdílí prostor 64MB s jinými soubory v FTP.

$$\frac{16076647 \text{ vzorků}}{(fn*(AnCh + 1)*SR) + (200Hz*DiCh)}$$

Kde:

- fn je jmenovitá frekvence
- AnCh je počet zaznamenávaných analogových kanálů (ke kterému je pak přičteno 1, což představuje časovou značku pro každý záznam)
- SR je vzorkovací rychlost daná parametrem (8,16,32 nebo 64 vzorků za periodu)
- 200Hz je rychlost, s jakou jsou zaznamenávané digitální kanály (5ms)
- DiCh je počet zaznamenávaných digitálních kanálů
- 16076647 je množství vzorků dostupných v FTP, pokud zde nejsou uloženy další typy souborů.

V příkladu, kde je jmenovitá frekvence 50Hz a vzorkovací rychlost 64vz./per., se použije všech devět analogových kanálů a zaznamenávají se dva digitální kanály, je výsledek následující.

$$\frac{16076647 \text{ vzorků}}{(50Hz*(9 + 1)*64) + (200Hz*2)} = 496s$$

Celková rezerva 16076647 vzorků je odvozená ze znalostí, že jeden vzorek je vždy 4 bajty a zapisovač může používat 64306588 bajtů (celkový počet dostupných bajtů dělený velikostí jednoho vzorku v bajtech).

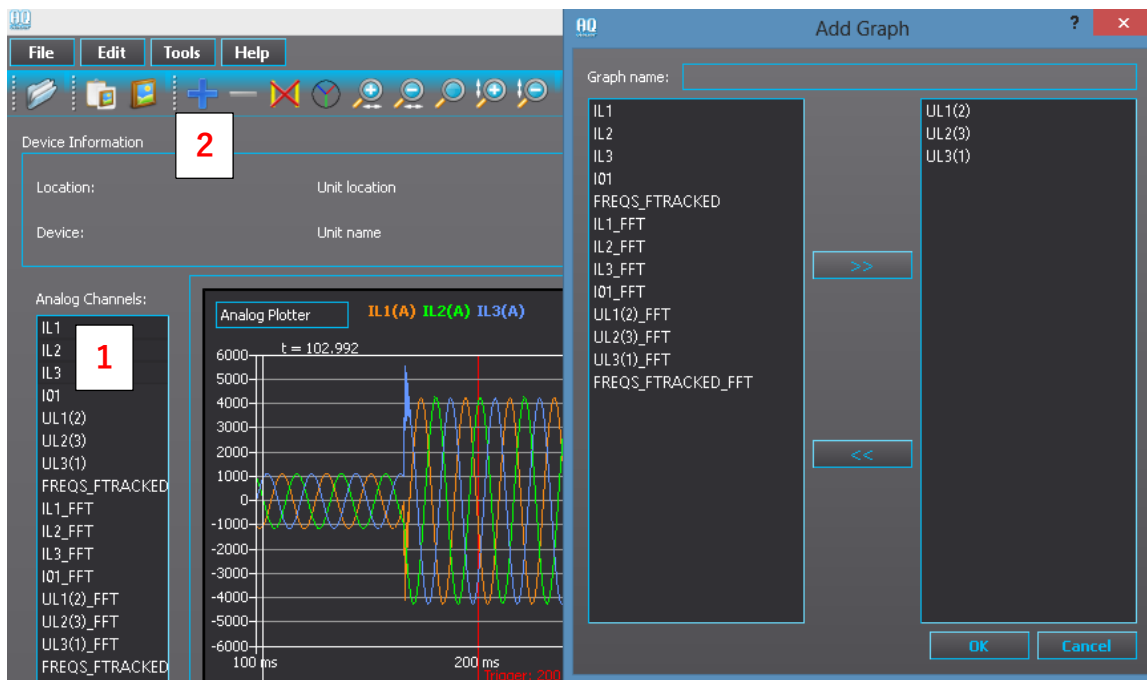
#### 4.4.2.6 PROHLÍŽEČ AQVIEWER

Poruchové záznamy lze otevřít volbou ikony otevření adresáře nebo volbou File → Open. Záznamy jsou sbaleny v souborech comtrade. Soubor Zip obsahuje \*.cfg a \*.dat. AQviewer je schopen otevřít původní soubor ZIP přímo nebo rozdělit soubory tak, že ve stejném adresáři jsou umístěny oba \*.cfg a \*.dat.

*Tabulka 4.4.2.6-71 Otevření uložených záznamů*

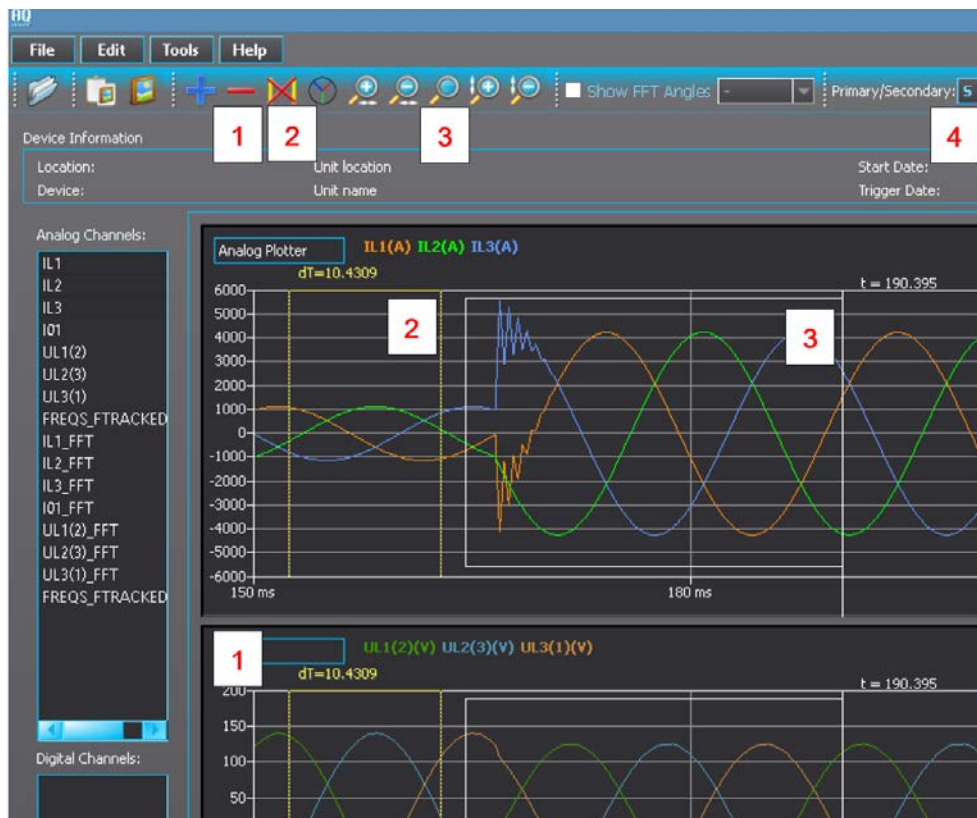


Tabulka 4.4.2.6-72 Přidání záznamů pro vykreslení.



1. Výchozí vykreslení je prázdné. na levé straně vyberte měřené signály a pro vykreslení přesuňte. V tomto příkladu jsou vybrány fázové proudy IL1, IL2 a IL3.
2. Pro získání jiného vykreslení zvolte modrou ikonu plus, která se nachází nahoře. Poznámka: Když se kurzor myši pohybuje nad ikonou, zobrazí se text "Add Plotter". V tomto příkladu jsou vybrána fázová napětí UL1, UL2 a UL3 a přesunutá na pravou stranu. Vykreslení potvrďte stisknutím OK.

Tabulka 4.4.2.6-73 Přiblížení a obecné použití softwaru AQviewer.



1. Pro odebrání vykreslení se použije červená ikona minus “1”, která se nachází nahoře. Poznámka: Když se kurzor myši pohybuje nad ikonou, zobrazí se text “Remove Plotter”.
2. Vložte kurzory pro měření času. Při zastavení na horní části jakéhokoliv vykreslení přidejte kurzor dvojitým kliknutím myši. Je možné vložit současně až 5 kurzorů. Pro odstranění kurzoru zvolte ikonu “2”. Poznámka: Když se kurzor myši pohybuje nad ikonou, zobrazí se text “Remove All Cursors”.
3. Pro manuální přiblížení je třeba se dostat na vrchol každého vykreslení a přidržet levou klávesu myši. Pohybem myši vytvořte oblast, kterou chcete přiblížit. Přiblížení a oddálení je možné také použitím svislých a vodorovných ikon + a -. Stisknutím příslušného prostředního tlačítka “3” je možný reset přiblížení.  
**Poznámka!** Přibližujte a oddalujte velikost jednotlivých vykreslení přidržetím shiftu a posouváním kolečka myši nahoru a dolů. Čas posunujte přidržetím Ctrl a posouváním kolečka myši nahoru a dolů.
4. Přepínejte mezi primárními (P) a sekundárními (S) signály.

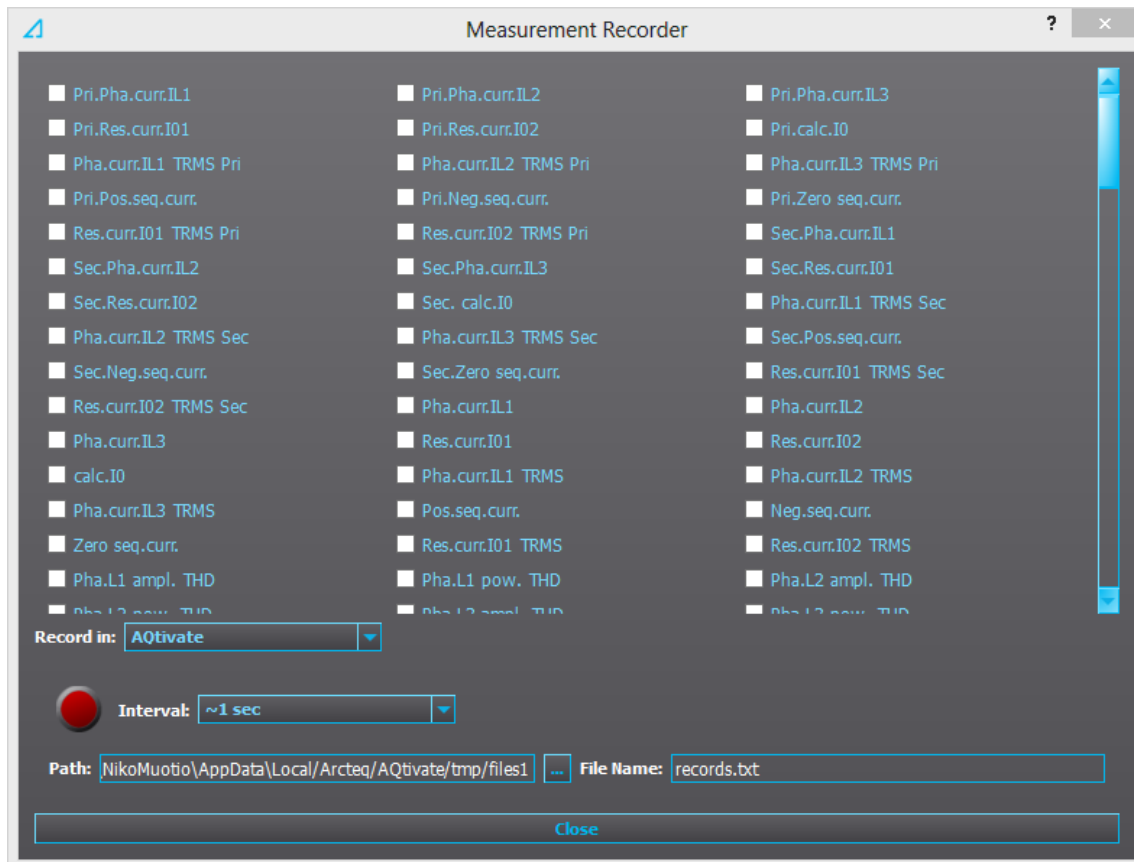
#### 4.4.2.7 UDÁLOSTI

Funkce DR generuje události a záznamy změn stavů funkce. Do protokolu hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem „začátek“ nebo „konec“.

*Tabulka 4.4.2.7-74. Kódy událostí funkce DR.*

<b>Číslo události</b>	<b>Kanál události</b>	<b>Název bloku události</b>	<b>Kód události</b>	<b>Popis</b>
4096	64	DR1	0	Spuštění zapisovače ZAČ.
4097	64	DR1	1	Spuštění zapisovače KON.
4098	64	DR1	2	Vymazání paměti zapisovače
4099	64	DR1	3	Vymazání nejstaršího záznamu
4100	64	DR1	4	Plná paměť zapisovače ZAČ.
4101	64	DR1	5	Plná paměť zapisovače KON.
4102	64	DR1	6	Záznam ZAČ.
4103	64	DR1	7	Záznam KON.
4104	64	DR1	8	Uložení záznamu ZAČ.
4105	64	DR1	9	Uložení záznamu KON.
4106	64	DR1	10	Vymazání nejnovějšího záznamu

### 4.4.3 ZAPISOVAČ MĚŘENÍ



Relé AQ-200 může pomocí zapisovače měření zaznamenávat měření do souboru. Vybrané měření se zaznamenává v daném intervalu. V dialogu zapisovače měření můžete vybrat požadovaná měření pro záznam zaškrtnutím políček. Pomocí softwaru AQtivate musí být vytvořeno spojení k relé a pro aktivaci zapisovače měření musí být aktivován živý editační režim. K zapisovači měření se dostanete pomocí **Tools > Measurement recorder**. Interval měření se může měnit v poli “**Interval**”. Je možné zvolit, zda se měření zaznamenává v AQtivate nebo v relé pomocí rozbalovacího seznamu **Record in**.

Pokud jste vybrali záznam do AQtivate, software AQtivate a živý editační režim musí být pro záznam aktivovány. Umístění adresáře se záznamy se může měnit editací pole “**Path**”. Název souboru se může měnit v poli “**File Name**”. Stisknutím červeného tlačítka “**Record**” se spustí záznam. Zavření dialogu zapisovače měření nezastaví záznam. Pro zastavení záznamu se musí stisknout modré tlačítko “**Stop**”.

Pokud je měření zaznamenáváno v relé, stačí nastavit interval záznamu a start zapisovače. AQtivate odhadne maximální čas záznamu, který závisí na intervalu záznamu. Pokud zapisovač měření běží v relé, měření lze zobrazit ve formě grafu softwarem AQtivate **PRO**.



Obrázek 2 - Hodnoty záznamu měření zobrazené v softwaru AQtivate PRO

Tabulka 75 - Měření dostupná v zapisovači měření

<b>Current measure-</b>	P-P Curr.I"L3	L1 Imp.React.Ind.E.Mvarh
Pri.Pha.Curr.IL1	P-P Curr.I"01	L1 Imp.React.Ind.E.kvarh
Pri.Pha.Curr.IL2	P-P Curr.I"02	L1 Exp/Imp Re-
Pri.Pha.Curr.IL3	Pha.angle I"L1	L1 Exp/Imp React.Ind.E.bal.kvarh
Pri.Res.Curr.I01	Pha.angle I"L2	L2 Exp.Active Energy MWh
Pri.Res.Curr.I02	Pha.angle I"L3	L2 Exp.Active Energy kWh
Pri.Calc.I0	Res.Curr.angle I"01	L2 Imp.Active Energy MWh
Pha.Curr.IL1 TRMS Pri	Res.Curr.angle I"02	L2 Imp.Active Energy kWh
Pha.Curr.IL2 TRMS Pri	Calc.I"0.angle	L2 Exp/Imp Act. E balance MWh
Pha.Curr.IL3 TRMS Pri	I" Pos.Seq.Curr.angle	L2 Exp/Imp Act. E balance kWh
Pri.Pos.Seq.Curr.	I" Neg.Seq.Curr.angle	L2 Exp.React.Cap.E.Mvarh
Pri.Neg.Seq.Curr.	I" Zero.Seq.Curr.angle	L2 Exp.React.Cap.E.kvarh
Pri.Zero.Seq.Curr.	<b>Voltage measurements</b>	L2 Imp.React.Cap.E.Mvarh
Res.Curr.I01 TRMS Pri	U1Volt Pri	L2 Imp.React.Cap.E.kvarh
Res.Curr.I02 TRMS Pri	U2Volt Pri	L2 Exp/Imp Re-
Sec.Pha.Curr.IL1	U3Volt Pri	L2 Exp/Imp Re-
Sec.Pha.Curr.IL2	U4Volt Pri	L2 Exp.React.Ind.E.Mvarh
Sec.Pha.Curr.IL3	U1Volt Pri TRMS	L2 Exp.React.Ind.E.kvarh
Sec.Res.Curr.I01	U2Volt Pri TRMS	L2 Imp.React.Ind.E.Mvarh
Sec.Res.Curr.I02	U3Volt Pri TRMS	L2 Imp.React.Ind.E.kvarh
Sec.Calc.I0	U4Volt Pri TRMS	L2 Exp/Imp Re-
Pha.Curr.IL1 TRMS	Pos.Seq.Volt.Pri	L2 Exp/Imp React.Ind.E.bal.kvarh
Pha.Curr.IL2 TRMS	Neg.Seq.Volt.Pri	L3 Exp.Active Energy MWh
Pha.Curr.IL3 TRMS	Zero.Seq.Volt.Pri	L3 Exp.Active Energy kWh
Sec.Pos.Seq.Curr.	U1Volt Sec	L3 Imp.Active Energy MWh
Sec.Neg.Seq.Curr.	U2Volt Sec	L3 Imp.Active Energy kWh
Sec.Zero.Seq.Curr.	U3Volt Sec	L3 Exp/Imp Act. E balance MWh
Res.Curr.I01 TRMS	U4Volt Sec	L3 Exp/Imp Act. E balance kWh
Res.Curr.I02 TRMS	U1Volt Sec TRMS	L3 Exp.React.Cap.E.Mvarh
Pha.Curr.IL1	U2Volt Sec TRMS	L3 Exp.React.Cap.E.kvarh
Pha.Curr.IL2	U3Volt Sec TRMS	L3 Imp.React.Cap.E.Mvarh



Pha.Curr.IL3	U4Volt Sec TRMS	L3 Imp.React.Cap.E.kvarh
Res.Curr.I01	Pos.Seq.Volt.Sec	L3 Exp/Imp Re-
Res.Curr.I02	Neg.Seq.Volt.Sec	L3 Exp/Imp Re-
Calc.I0	Zero.Seq.Volt.Sec	L3 Exp.React.Ind.E.Mvarh
Pha.Curr.IL1 TRMS	U1Volt p.u.	L3 Exp.React.Ind.E.kvarh
Pha.Curr.IL2 TRMS	U2Volt p.u.	L3 Imp.React.Ind.E.Mvarh
Pha.Curr.IL3 TRMS	U3Volt p.u.	L3 Imp.React.Ind.E.kvarh
Pos.Seq.Curr.	U4Volt p.u.	L3 Exp/Imp Re-
Neg.Seq.Curr.	U1Volt TRMS p.u.	L3 Exp/Imp React.Ind.E.bal.kvarh
Zero.Seq.Curr.	U2Volt TRMS p.u.	Exp.Active Energy MWh
Res.Curr.I01 TRMS	U3Volt p.u.	Exp.Active Energy kWh
Res.Curr.I02 TRMS	U4Volt p.u.	Imp.Active Energy MWh
Pha.L1 ampl. THD	Pos.Seq.Volt. p.u.	Imp.Active Energy kWh
Pha.L2 ampl. THD	Neg.Seq.Volt. p.u.	Exp/Imp Act. E balance MWh
Pha.L3 ampl. THD	Zero.Seq.Volt. p.u.	Exp/Imp Act. E balance kWh
Pha.L1 pow. THD	U1Volt Angle	Exp.React.Cap.E.Mvarh
Pha.L2 pow. THD	U2Volt Angle	Exp.React.Cap.E.kvarh
Pha.L3 pow. THD	U3Volt Angle	Imp.React.Cap.E.Mvarh
Res.I01 ampl. THD	U4Volt Angle	Imp.React.Cap.E.kvarh
Res.I01 pow. THD	Pos.Seq.Volt. Angle	Exp/Imp React.Cap.E.bal.Mvarh
Res.I02 ampl. THD	Neg.Seq.Volt. Angle	Exp/Imp React.Cap.E.bal.kvarh
Res.I02 pow. THD	Zero.Seq.Volt. Angle	Exp.React.Ind.E.Mvarh
P-P Curr.IL1	System Volt UL12 mag	Exp.React.Ind.E.kvarh
P-P Curr.IL2	System Volt UL12 mag	Imp.React.Ind.E.Mvarh
P-P Curr.IL3	System Volt UL23 mag	Imp.React.Ind.E.kvarh
P-P Curr.I01	System Volt UL23 mag	Exp/Imp React.Ind.E.bal.Mvarh
P-P Curr.I02	System Volt UL31 mag	Exp/Imp React.Ind.E.bal.kvarh
Pha.angle IL1	System Volt UL31 mag	<b>Other measurements</b>
Pha.angle IL2	System Volt UL1 mag	TM> Trip expect mode
Pha.angle IL3	System Volt UL1 mag	TM> Time to 100% T
Res.Curr.angle I01	System Volt UL2 mag	TM> Reference T curr.
Res.Curr.angle I02	System Volt UL2 mag	TM> Active meas curr.
Calc.I0.angle	System Volt UL3 mag	TM> T est.with act. curr.
Pos.Seq.Curr.angle	System Volt UL3 mag	TM> T at the moment
Neg.Seq.Curr.angle	System Volt U0 mag	TM> Max.Temp.Rise All.
Zero.Seq.Curr.angle	System Volt U0 mag (kV)	TM> Temp.Rise atm.
Pri.Pha.Curr.I"L1	System Volt U1 mag	TM> Hot Spot estimate
Pri.Pha.Curr.I"L2	System Volt U1 mag (kV)	TM> Hot Spot Max. All
Pri.Pha.Curr.I"L3	System Volt U2 mag	TM> Used k for amb.temp
Pri.Res.Curr.I"01	System Volt U2 mag (kV)	TM> Trip delay remaining
Pri.Res.Curr.I"02	System Volt U3 mag	TM> Alarm 1 time to rel.
Pri.Calc.I"0	System Volt U3 mag (kV)	TM> Alarm 2 time to rel.
Pha.Curr.I"L1 TRMS	System Volt U4 mag	TM> Inhibit time to rel.
Pha.Curr.I"L2 TRMS	System Volt U4 mag (kV)	TM> Trip time to rel.
Pha.Curr.I"L3 TRMS	System Volt UL12 ang	S1 Measurement
I" Pri.Pos.Seq.Curr.	System Volt UL23 ang	S2 Measurement
I" Pri.Neg.Seq.Curr.	System Volt UL31 ang	S3 Measurement
I" Pri.Zero.Seq.Curr.	System Volt UL1 ang	S4 Measurement
Res.Curr.I"01 TRMS	System Volt UL2 ang	S5 Measurement
Res.Curr.I"02 TRMS	System Volt UL3 ang	S6 Measurement
Sec.Pha.Curr.I"L1	System Volt U0 ang	S7 Measurement
Sec.Pha.Curr.I"L2	System Volt U1 ang	S8 Measurement
Sec.Pha.Curr.I"L3	System Volt U2 ang	S9 Measurement
Sec.Res.Curr.I"01	System Volt U3 ang	S10 Measurement
Sec.Res.Curr.I"02	System Volt U4 ang	S11 Measurement
Sec.Calc.I"0	<b>Power measurements</b>	S12 Measurement
Pha.Curr.I"L1 TRMS	L1 Apparent Power (S)	Sys.meas.frqs
Pha.Curr.I"L2 TRMS	L1 Active Power (P)	f atm.
Pha.Curr.I"L3 TRMS	L1 Reactive Power (Q)	f meas from
I" Sec.Pos.Seq.Curr.	L1 Tan(phi)	SS1.meas.frqs

I <sup>m</sup> Sec.Neg.Seq.Curr.	L1 Cos(phi)	SS1f meas from
I <sup>m</sup> Sec.Zero.Seq.Curr.	L2 Apparent Power (S)	SS2 meas.frqs
Res.Curr.I <sup>m</sup> 01 TRMS	L2 Active Power (P)	SS2f meas from
Res.Curr.I <sup>m</sup> 02 TRMS	L2 Reactive Power (Q)	L1 Bias current
Pha.Curr.I <sup>m</sup> L1	L2 Tan(phi)	L1 Diff current
Pha.Curr.I <sup>m</sup> L2	L2 Cos(phi)	L1 Char current
Pha.Curr.I <sup>m</sup> L3	L3 Apparent Power (S)	L2 Bias current
Res.Curr.I <sup>m</sup> 01	L3 Active Power (P)	L2 Diff current
Res.Curr.I <sup>m</sup> 02	L3 Reactive Power (Q)	L2 Char current
Calc.I <sup>m</sup> 0	L3 Tan(phi)	L3 Bias current
Pha.Curr.I <sup>m</sup> L1 TRMS	L3 Cos(phi)	L3 Diff current
Pha.Curr.I <sup>m</sup> L2 TRMS	3PH Apparent Power (S)	L3 Char current
Pha.Curr.I <sup>m</sup> L3 TRMS	3PH Active Power (P)	HV I0d> Bias current
I <sup>m</sup> Pos.Seq.Curr.	3PH Reactive Power (Q)	HV I0d> Diff current
I <sup>m</sup> Neg.Seq.Curr.	3PH Tan(phi)	HV I0d> Char current
I <sup>m</sup> Zero.Seq.Curr.	3PH Cos(phi)	LV I0d> Bias current
Res.Curr.I <sup>m</sup> 01 TRMS	<b>Energy measurements</b>	LV I0d> Diff current
Res.Curr.I <sup>m</sup> 02 TRMS	L1 Exp.Active Energy	LV I0d> Char current
Pha.IL <sup>m</sup> 1 ampl. THD	L1 Exp.Active Energy	Curve1 Input
Pha.IL <sup>m</sup> 2 ampl. THD	L1 Imp.Active Energy	Curve1 Output
Pha.IL <sup>m</sup> 3 ampl. THD	L1 Imp.Active Energy	Curve2 Input
Pha.IL <sup>m</sup> 1 pow. THD	L1 Exp/Imp Act. E ba-	Curve2 Output
Pha.IL <sup>m</sup> 2 pow. THD	L1 Exp/Imp Act. E ba-	Curve3 Input
Pha.IL <sup>m</sup> 3 pow. THD	L1 Exp.Re-	Curve3 Output
Res.I <sup>m</sup> 01 ampl. THD	L1 Exp.React.Cap.E.kvarh	Curve4 Input
Res.I <sup>m</sup> 01 pow. THD	L1 Imp.Re-	Curve4 Output
Res.I <sup>m</sup> 02 ampl. THD	L1 Imp.React.Cap.E.kvarh	Control mode
Res.I <sup>m</sup> 02 pow. THD	L1 Exp/Imp Re-	Motor status
P-P Curr.I <sup>m</sup> L1	L1 Exp/Imp React.Cap.E.bal.kvarh	Active setting group
P-P Curr.I <sup>m</sup> L2	L1 Exp.React.Ind.E.Mvarh	
	L1 Exp.React.Ind.E.kvarh	

#### 4.4.4 MONITOR CELKOVÉHO ZKRESLENÍ (THD)

Monitor celkového harmonického zkreslení (THD – total harmonic distortion) se používá pro monitorování obsahu harmonických v proudech. THD je měření přítomného harmonického zkreslení a je definováno jako poměr efektivní hodnoty součtu všech harmonických k efektivní hodnotě základní harmonické.

Harmonické mohou být způsobeny různými zdroji v síti jako pohony elektrických strojů, tyristorová ovládání atd. Monitorování THD proudů se může používat pro alarm v případě, že obsah harmonických stoupne příliš vysoko nebo v případě, že buď v chráněné jednotce existuje požadavek na kvalitu elektrické energie, nebo v případě, že je potřeba monitorovat harmonické vzniklé v procesu.

Funkce THD trvale měří veličiny fázových a zemního proudu a obsah harmonických monitorovaných signálů až do 31. harmonické. Pokud je funkce THD aktivována, je dostupná také pro zobrazení. Uživatel má možnost nastavit meze alarmu pro každý měřený kanál, pokud je toto aplikací požadováno.

THD měřených signálů lze zvolit jako poměr amplitud nebo efektivních hodnot THD. Rozdíl je ve vzorci pro výpočet:

Poměr efektivní hodnoty THD je součet mocniny harmonických složek dělený mocninou základní harmonické.

$$\text{THD}_P = \frac{I_{x2}^2 + I_{x3}^2 + I_{x4}^2 \dots I_{x31}^2}{I_{x1}^2}$$

, kde  
 l = měřený proud,  
 x = měřicí vstup,  
 n = číslo harmonické

Amplituda THD (v procentech) je podobná s rozdílem, že výsledek je druhá odmocnina efektivní hodnoty THD:

$$\text{THD}_A = \sqrt{\frac{I_{x2}^2 + I_{x3}^2 + I_{x4}^2 \dots I_{x31}^2}{I_{x1}^2}}$$

, kde  
 l = měřený proud,  
 x = měřicí vstup,  
 n = číslo harmonické

Existují dvě metody výpočtu THD, zatímco efektivní hodnota THD je známá v normě IEEE, norma IEC definuje poměr amplitud.

Blokovací signály a volba skupiny nastavení ovládají pracovní charakteristiky funkce během normálního provozu.

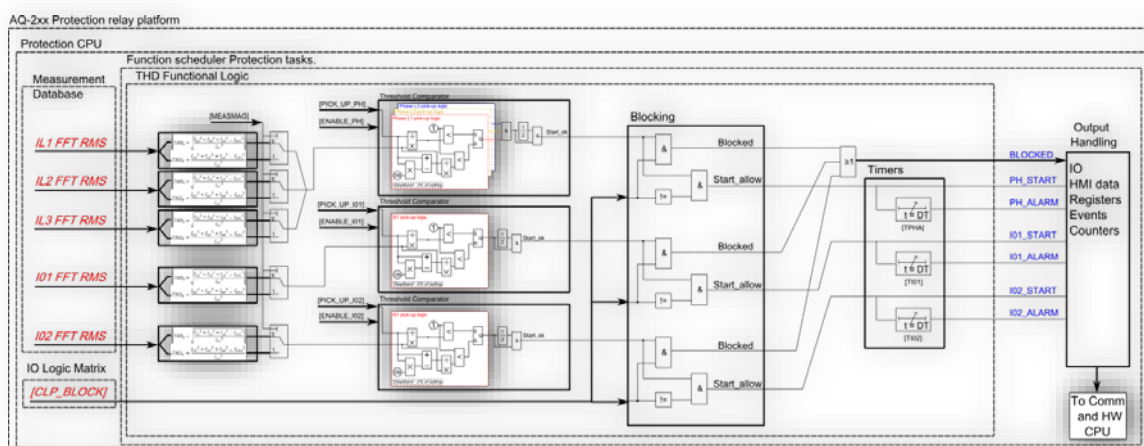
Výstupy funkce jsou signály Start a Alarm act pro fázové proudy THD, I01 THD, I02 THD a blokovací (blocked) signály. Parametry nastavení jsou statické vstupy pro funkci, které se mohou měnit jen uživatelským vstupem během fáze nastavování funkce. Funkce THD

používá celkem osm samostatných skupin nastavení, které se mohou vybírat z jednoho společného zdroje.

Pracovní logika se skládá ze zpracování vstupních veličin, komparátoru mezních hodnot, kontroly blokovacího signálu, zpracování charakteristik časového zpoždění a výstupů.

Vstupy funkce jsou parametry nastavení a měřené a předzpracované proudové veličiny a binární vstupní signály. Výstupy funkce THD jsou signály THD Alarm act (aktivace alarmu) a BLOCKED (blokováno), které se mohou použít pro přímé ovládání IO a také pro uživatelské programování logiky. Funkce zaznamenává své působení do 12 posledních registrů s časovou značkou a do paměti provozních událostí generuje také obecné události ZAČ./KON. s časovou značkou každého ze dvou výstupních signálů. Rozlišení časové značky je 1ms. Funkce také poskytuje kumulativní čítače událostí THD Start, Alarm act a BLOCKED.

Na následujícím obrázku je znázorněno zjednodušené funkční blokové schéma funkce THD.



Obrázek 4.4.6-56 Zjednodušené funkční blokové schéma funkce THD.

#### 4.4.4.1 MĚŘENÉ VSTUPNÍ HODNOTY

Funkční blok používá analogové proudové měřené hodnoty. Funkční blok vždy používá FFT měření celého harmonického spektra až do 32 složky všech měřených proudových kanálů, z kterých se počítá THD buď jako poměr amplitud THD nebo efektivních hodnot THD. Pro záznam dat před poruchou se používá průměrná hodnota zvolené veličiny - 20ms.

Tabulka 4.4.6.1-76 Analogové veličiny používané funkcí THD.

Signál	Popis	Časová základna
IL1FFT	Měření základní RMS proudu fáze L1/A	5 ms
IL2FFT	Měření základní RMS proudu fáze L2/B	5 ms
IL3FFT	Měření základní RMS proudu fáze L3/C	5 ms
I01FFT	Měření základní RMS zemního proudu měřicího vstupu I01	5 ms
I02FFT	Měření základní RMS zemního proudu měřicího vstupu I01	5 ms

Volba metody výpočtu THD se provádí parametrem nastavení společně pro všechny měřící kanály.

#### 4.4.4.2 NÁBĚHOVÉ CHARAKTERISTIKY

Náběh a aktivace alarmu funkce THD jsou řízeny parametry nastavení *IsetPh*, *IsetI01* a *IsetI02*, které definují maximálně dovolený proud THD před aktivací funkce. Pro aktivaci alarmových signálů funkce je potřeba nejprve odpovídající náběhový člen aktivovat nastavením parametrů *Enable PH*, *Enable I01* a *Enable I02*. Každý náběhový člen se může aktivovat samostatně. Funkce trvale počítá poměr mezi nastavenou hodnotou a měřenou veličinou ( $I_m$ ) všech tří fází. Do funkce je zabudován přídržný poměr 97 % a vztahuje se vždy na nastavenou hodnotu. Nastavená hodnota je společná pro všechny měřené fáze a jednu, dvě nebo všechny fáze. Při překročení hodnoty *Iset* dojde k náběhu funkce.

Tabulka 4.4.6.2-77 Nastavení charakteristiky náběhu

Název	Rozsah	Krok	Výchozí	Popis
Enable PH	On Off	-	Off	Zapnutí funkce alarmu THD z fázových proudů.
Enable I01	On Off	-	Off	Zapnutí funkce alarmu THD ze zemního proudu na vstupu I01.
Enable I02	On Off	-	Off	Zapnutí funkce alarmu THD ze zemního proudu na vstupu I02.
IsetPh	0.10 ... 200.00 %	0.01 %	20.00 %	Nastavení náběhu alarmu THD z fázových proudů. Pro aktivaci signálu alarmu musí být alespoň jedna z měřených hodnot THD fázových proudů nad tímto nastavením.
IsetI01	0.10 ... 200.00 %	0.01 %	20.00 %	Nastavení náběhu alarmu THD ze zemního proudu na vstupu I01. Pro aktivaci signálu alarmu musí být měřená hodnota THD zemního proudu nad tímto nastavením.
IsetI02	0.10 ... 200.00 %	0.01 %	20.00 %	Nastavení náběhu alarmu THD ze zemního proudu na vstupu I01. Pro aktivaci signálu alarmu musí být měřená hodnota THD zemního proudu nad tímto nastavením.

Aktivace náběhu funkce není přímo rovná generování spouštěcího signálu funkce. Spouštěcí signál je povolen, pokud není aktivní blokovací podmínka.

#### 4.4.4.3 BLOKOVÁNÍ FUNKCE

V blokovacím členu se na začátku každého programového cyklu kontroluje blokovací signál. Blokovací signál je přijímán z blokovací matice pro vstup, vyhrazený pro funkci. Pokud blokovací vstup není aktivován, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál START a funkce provádí výpočet časové charakteristiky.

Pokud je blokovací signál aktivní, když se aktivuje náběhový člen, generuje se signál BLOCKED a funkce nesmí tento proces dále zpracovávat. Pokud byla funkce START aktivována před blokovacím signálem, resetuje se a zpracovává časové charakteristiky jako v případě resetu náběhového signálu.

Při blokování funkce zobrazí HMI událost spolu s časovou značkou blokovací události s informací o hodnotě náběhového proudu a typu poruchy.

Blokovací signál může být testován také ve fázi uvádění do provozu stupně softwarovým spínačem, pokud je aktivován společný a globální testovací režim relé.

Uživatelsky nastavitelné proměnné jsou binární signály ze systému. Blokovací signál musí pro aktivování blokování v IED trvat minimálně 5 ms před uplynutím nastaveného zpoždění působení.

#### 4.4.4.4 CHARAKTERISTIKY ČASŮ PŮSOBENÍ PRO AKTIVACI A RESET

Chování časovače působení funkce se může nastavit na aktivaci a také pro monitorování a uvolnění v případě náběhu ze studené zátěže.

V následující tabulce jsou uvedeny parametry nastavení pro časové charakteristiky funkce.

Tabulka 4.4.6.4-78 Parametry nastavení charakteristik časů působení.

Název	Rozsah	Krok	Vý-chozí	Popis
Tpha	0.000...1800.000s	0.005s	10.000s	Nastavení času zpoždění časovače alarmu THD měřené- ného z fázových proudů.
TI01	0.000...1800.000s	0.005s	10.000s	Nastavení času zpoždění časovače alarmu THD měřené- ného ze zemního proudu I01.
TI02	0.000...1800.000s	0.005s	10.000s	Nastavení času zpoždění časovače alarmu THD měřené- ného ze zemního proudu I02.

#### 4.4.4.5 UDÁLOSTI A REGISTRY

Funkce THD generuje události a záznamy změn aktivovaných alarmových funkcí. Znamenávané signály jsou signály Start a Alarm každého monitorovaného prvku a běžné blokovací signály Do vyrovnávací paměti hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem „začátek“ nebo „konec“.

Ve funkci je dostupných 12 posledních záznamů, kam jsou zapisovány spouštěcí události funkce (THD start, alarm nebo blokováno) s časovou značkou a hodnotami procesních dat.

Tabulka 4.4.6.5-79. Kódy událostí funkce THD

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
3520	55	THD1	0	THD Start fáze ZAČ.
3521	55	THD1	1	THD Start fáze KON.
3522	55	THD1	2	THD Start I01 ZAČ.
3523	55	THD1	3	THD Start I01 KON.
3524	55	THD1	4	THD Start I02 ZAČ.
3525	55	THD1	5	THD Start I02 KON.
3526	55	THD1	6	THD Alarm fáze ZAČ.
3527	55	THD1	7	THD Alarm fáze KON.
3528	55	THD1	8	THD Alarm I01 ZAČ.
3529	55	THD1	9	THD Alarm I01 KON.
3530	55	THD1	10	THD Alarm I02 ZAČ.

3531	55	THD1	11	THD Alarm I02 KON.
3532	55	THD1	12	Blokováno ZAČ.
3533	55	THD1	13	Blokováno KON.

V registru funkce THD se zaznamenávají procesní data událostí aktivováno, blokováno „zač.“. V tabulce níže je znázorněna struktura registru funkce THD. Informace jsou dostupné pro 12 posledních zaznamenaných událostí zvlášť pro všechny poskytnuté instance.

*Tabulka 4.4.6.5-80. Obsah registru.*

Datum & čas	Kód události	IL1 THD	IL2 THD	IL3 THD	I01 THD	I02 THD	Ph Tzbývají	I01 Tzbývají	I02 Tzbývají	Použitá skupina nastavení
dd.mm.rrrr hh:mm:ss.mss	3521-3534 Descr.	Měřené hodnoty THD při spuštění události.					Čas zbývajících k spuštění události			1 - 8



#### 4.4.5 ZAPISOVAČ MĚŘENÝCH HODNOT

Zapisovač měřených hodnot zaznamenává hodnoty vybraných veličin v čase, daném řídicím signálem. Aplikačním příkladem je záznam poruchových proudů nebo napětí v okamžiku vypnutí vypínače, ale může se také použít pro záznam hodnot při libovolném uživatelsky nastaveném řídicím signálu. zapisovač hodnot je schopný záznamu buď v poměrných jednotkách nebo v primárních hodnotách, což je uživatelsky nastavitelné. Navíc je možné funkci nastavit pro záznam proudové nebo napěťové poruchy. Funkce působí okamžitě s řídicím signálem.

Zapisovač měřených hodnot má navíc integrované zobrazení poruchy, které zobrazuje hodnoty poruchových proudů v případě vypnutí I>, Idir>, I0>, I0dir>, f<, f>, U< nebo U>. Pokud některá z těchto funkcí vypne, na schématu displeje se zobrazí poruchové hodnoty a typ poruchy. Náhled se může povolit aktivací *VREC Trigger On* v menu *Tools* → *Events and logs* → *Set alarm events*. Reset poruchových hodnot se provádí vstupem, vybraným v menu *General*.

Výstupy funkce jsou zvolené měřené hodnoty. Parametry nastavení jsou statické vstupy pro funkci, které se mohou měnit jen uživatelským vstupem během fáze nastavování funkce.

##### 4.4.5.1 MĚŘENÉ VSTUPNÍ HODNOTY

Funkční blok používá analogové proudové a napěťové měřené hodnoty. Z těchto hodnot relé počítá sekundární a primární hodnoty proudů, napětí, výkonů, impedancí a a jiných veličin.

Při spuštění funkce se může pro záznam nastavit až 8 veličin. Zaznamenány a do SCADA předány mohou být typ proudové poruchy, typ napěťové poruchy a vypínající stupeň.

**POZNÁMKA:** Dostupné měřené hodnoty závisí na typu IED. Pokud je k dispozici jen analogové proudové měření, je možné použít pouze signály používající proud. Totéž platí, pokud je k dispozici pouze napětí.

Tabulka 4.4.4.1-81 Dostupné měřené hodnoty pro záznam v zapisovači měřených hodnot.

Proudy	
Signály	Popis
IL1ff, IL2ff, IL3ff, I01ff, I02ff	Základní harmonická měřených proudových hodnot fázových proudů a zemního proudu
IL1TRMS, IL2TRMS, IL3TRMS, I01TRMS, I02TRMS	TRMS měřených proudových hodnot fázových proudů a zemního proudu
IL1,2,3 & I01/I02 2 <sup>nd</sup> h., 3 <sup>rd</sup> h., 4 <sup>th</sup> h., 5 <sup>th</sup> h., 7 <sup>th</sup> h., 9 <sup>th</sup> h., 11 <sup>th</sup> h., 13 <sup>th</sup> h., 15 <sup>th</sup> h., 17 <sup>th</sup> h., 19 <sup>th</sup> h.	Velikost složky fázového proudu: základní, 2. harmonická, 3. harmonická, 4. harmonická, 5. harmonická, 7. harmonická, 9. harmonická, 11. harmonická, 13. harmonická, 15. harmonická, 17. harmonická, 19. harmonická.
I1,I2,I0Z	Sousledná složka proudů, zpětná složka proudů a nulová složka proudů
I0CalcMag	zemní proud, vypočtený z fázových proudů
IL1Ang, IL2Ang, IL3Ang, I01Ang, I02Ang, I0CalcAng, I1Ang, I2Ang,	Úhly každého měřeného proudu
Voltages	
UL1Mag, UL2Mag, UL3Mag, UL12Mag, UL23Mag, UL31Mag, U0Mag, U0CalcMag	Velikost fázových napětí, sdružených napětí a zbytkového napětí.
U1 Pos.seq V mag, U2 Neg.seq V mag	Sousledná a zpětná složka napětí.
UL1Ang, UL2Ang, UL3Ang, UL12Ang, UL23Ang, UL31Ang, U0Ang, U0CalcAng	Úhly fázových napětí, sdružených napětí a zbytkového napětí.
U1 Pos.seq V Ang, U2 Neg.seq V Ang	Úhly sousledné a zpětné složky napětí.

Výkony	
S3PH, P3PH, Q3PH,	Třífázový zdánlivý, činný a jalový výkon
SL1,SL2,SL3, PL1,PL2,PL3, QL1,QL2,QL3	Fázové zdánlivé, činné a jalové výkony
tanfi3PH, tanfiL1, tanfiL2, tanfiL3	Tan ( $\varphi$ ) třífázového výkonu a fázových výkonů
cosfi3PH, cosfiL1, cosfiL2, cosfiL3	Cos ( $\varphi$ ) třífázového výkonu a fázových výkonů
Impedance a admittance	
RL12, RL23, RL31, XL12, XL23, XL31, RL1, RL2, RL3, XL1, XL2, XL3 Z12, Z23, Z31, ZL1, ZL2, ZL3	Mezifázová (fáze-fáze) a fázová (fáze-zem) rezistance, reaktance a impedance
Z12Ang, Z23Ang, Z31Ang, ZL1Ang, ZL2Ang, ZL3Ang	Úhly mezifázové (fáze-fáze) a fázové (fáze-zem) impedance
Rseq Xseq Zseq RseqAng, XseqAng, ZseqAng	Úhly hodnot sousledné slož složky rezistance, reaktance a impedance
GL1, GL2, GL3, G0, BL1, BL2, BL3, B0, YL1, YL2, YL3, Y0	Konduktance, susceptance a admittance

YL1angle, YL2angle, YL3angle, Y0angle	Úhly admittance
<b>Jiné</b>	
System f.	Okamžitá použitá sledovaná frekvence
Ref f1	Referenční frekvence 1
Ref f2	Referenční frekvence 1
M thermal T	Teplota motoru
F thermal T	Teplota vývodu
T thermal T	Teplota transformátoru
RTD meas 1...16	Měřené kanály RTD 1...16
Ext RTD meas 1...8	Vnější měřené kanály RTD 1...8 (modul ADAM)

#### 4.4.5.2 REPORTOVANÉ HODNOTY

Pokud je spuštěná, funkce udrží zaznamenané hodnoty nastavených 8 kanálů. Do SCADA jsou kromě vypínajícího stupně navíc předávány typ proudové poruchy a typ napěťové poruchy.

Tabulka 4.4.4.2-82 Reportované hodnoty zapisovače měřených hodnot

Název	Rozsah	Krok	Popis
Tripped stage	0=-; 1=l> Trip; 2=l>> Trip; 3=l>>> Trip; 4=l>>>> Trip; 5=lDir> Trip; 6=lDir>> Trip; 7=lDir>>> Trip; 8=lDir>>>> Trip; 9=U> Trip; 10=U>> Trip; 11=U>>> Trip; 12=U>>>> Trip; 13=U< Trip; 14=U<< Trip; 15=U<<< Trip; 16=U<<<< Trip	-	Vypínající stupeň
Overcurrent fault type	0=-; 1=A-G; 2=B-G; 3=A-B; 4=C-G; 5=A-C; 6=B-C; 7=A-B-C	-	Typ proudové poruchy

Voltage fault type	0=-; 1=A(AB); 2=B(BC); 3=A-B(AB-BC); 4=C(CA); 5=A-C(AB-CA); 6=B-C(BC-CA); 7=A-B-C	-	Typ napěťové poruchy
Magnitude 1...8	0.000...1800.000 A/V/p.u.	0.001 A/V/p.u.	Hodnota zaznamenaná v jednom z osmi kanálů.

#### 4.4.5.3 UDÁLOSTI

Funkce VREC generuje události ze spuštění funkcí. Do vyrovnávací paměti hlavních událostí je možné vybrat zprávy se stavem „začátek“ nebo „konec“.

Tabulka 4.4.4.3-83. Kódy událostí funkce VREC.

Číslo události	Kanál události	Název bloku události	Kód události	Popis
9984	156	VREC1	0	Zapiso vač spuštěn Zač.
9985	156	VREC1	1	Zapiso vač spuštěn Kon.

## 5 INTEGRACE DO SYSTÉMU

IED série AQ-200 mají pevné komunikační spojení RS-485 (2-drátové) a možnost RJ-45 pro integraci do systému. Oba tyto zadní porty jsou navrženy pro komunikaci se SCADA a jako obslužná komunikační sběrnice. Navíc k těmto komunikačním portům se mohou do IED instalovat různá komunikační média včetně sériového optického vlákna a redundantního přídavného ethernetu.

Popis pinů COM B RS-485

Číslo pinu (1=vlevo)	Popis
1	DATA +
2	DATA -
3	GND
4 , 5	Ukončovací odpor vytvořen zkratováním pinů 4 a 5.

Podporované komunikační protokoly jsou IEC-61850, Modbus RTU, Modbus TCP a IEC-103 pro SCADA a telnet, FTP a SNTP pro komunikaci po sběrnici stanice a časovou synchronizaci.

### 5.1 KOMUNIKAČNÍ PROTOKOLY

#### 5.1.1 NTP

NTP je zkratka pro Network Time Protocol. Pokud je služba NTP povolena, přístroj může pro synchronizaci systémového času přístroje použít vnější časový zdroj. Služba NTP client používá ethernetové připojení pro připojení k časovému serveru NTP. NTP se povoluje nastavením parametrů primárního časového serveru (a sekundárního časového serveru) na adresu systémového časového zdroje (zdrojů) NTP.

Parametr	Rozsah	Popis
Primary time server address	[0.0.0.0 255.255.255.255]	Adresa primárního serveru NTP. 0.0.0.0 = služba se nepoužívá.
Secondary time server address	[0.0.0.0 255.255.255.255]	Adresa sekundárního/záložního serveru NTP. 0.0.0.0 = služba se nepoužívá.
IP address	[0.0.0.0 255.255.255.255]	IP adresa klienta NTP. <b>POZNÁMKA:</b> IP klienta NTP musí být jiná než IP adresa relé.
Netmask	[0.0.0.0 255.255.255.255]	Maska sítě klienta NTP
Gateway	[0.0.0.0 255.255.255.255]	Brána klienta NTP
NetworkStatus	Messages: Running IP error NM error GW error	Zobrazení stavů nebo možných chyb nastavení NTP. Jedná se o chyby ve výše uvedených parametrech.

**POZNÁMKA:** Pro klienta NTP musí být rezervována jedinečná IP adresa. Nesmí se použít IP adresa relé.

### 5.1.2 MODBUSTCP A MODBUSRTU

Přístroj podporuje obě komunikace Modbus TCP a Modbus RTU. Modbus TCP používá spojení Ethernet pro komunikaci s klienty Modbus TCP. Modbus RTU je sériový protokol, který může být zvolen pro dostupné sériové porty.

Podporovány jsou následující typy funkcí Modbus:

- Read Holding Register (čtení uchovávacích registrů), 3
- Write Single Register (zápis jednoho registru), 6
- Write Multiple Registers (**KON** více registrů), 16
- Read/Write Multiple Registers (čtení/zápis více registrů), 23

Pomocí Modbus TCP a Modbus RTU lze přistupovat k následujícím datům

- Měření přístroje
- I/O přístroje
- Povely
- Události
- Čas

Oba typy Modbus využívají stejný způsob mapování dat. Aktuální mapu dat lze číst z relé pomocí nástroje pro nastavení relé v softwaru AQtivate v **Tools → Modbus map**.

Parametry Modbus TCP lze nalézt v následující tabulce.

Parametr	Rozsah	Popis
ModbusTCP enable	[Disabled, Enabled]	Povoleno nastavení pro Modbus TCP na ethernetovém portu.
IP port	[0...65535]	IP port použitý pro Modbus TCP. Standardní a výchozí port je 502.

Parametry Modbus RTU lze nalézt v následující tabulce.

Parametr	Rozsah	Popis
Slave address	[1...247]	Slave adresa Modbus RTU pro jednotku.

### 5.1.3 MODBUSIO

ModbusIO může být vybrán pro komunikaci na dostupných sériových portech. ModbusIO je vlastně implementace ModbusRTU master určená pro komunikaci se sériovými ModbusRTU slave, jako jsou vstupní moduly RTD. Na stejnou sběrnici, dotazovanou implementací ModbusIO, mohou být připojeny až 3 ModbusRTU slave. Tyto se nazývají IO Module A ... IO Module C. Každý z těchto modulů může být konfigurován pomocí parametrů v následující tabulce.



Parametr	Rozsah	Popis
IO Module[A,B,C] address	[0...247]	Adresa jednotky Modbus pro modul IO. 0 = nepoužívá se.
Module[A,B,C] type	[ADAM-4018+]	Volba typu pro modul.
Channels in use	[Ch0...Ch7]	Volba kanálu pro modul.

Pro každý z 8 kanálů IO modulů může být vybrán připojený termočlánek.

T.C. type	[+-20mA, Type J, Type K, Type T, Type E, Type R, Type S]	Nastavení typu termočlánku.
-----------	--	-----------------------------

#### 5.1.4 IEC 103

IEC 103 je zkratka pro mezinárodní normu IEC 60870-5-103. Arcteq implementuje sekundární stanici (slave). Protokol IEC 103 může být zvolen pro sériové porty dostupné v přístroji. Master nebo primární stanice mohou komunikovat s přístrojem Arcteq a přijímat informace dotazem do přístroje slave. Není podporován přenos zapisovače poruch.

Seznam datových bodů lze číst ze zařízení.

Parametry IEC 103 lze nalézt v následující tabulce.

Parametr	Rozsah	Popis
Slave address	[1...254]	Slave adresa IEC 103 pro jednotku.
Measurement interval	[0...60000]ms	Nastavení intervalu pro aktualizaci měření.

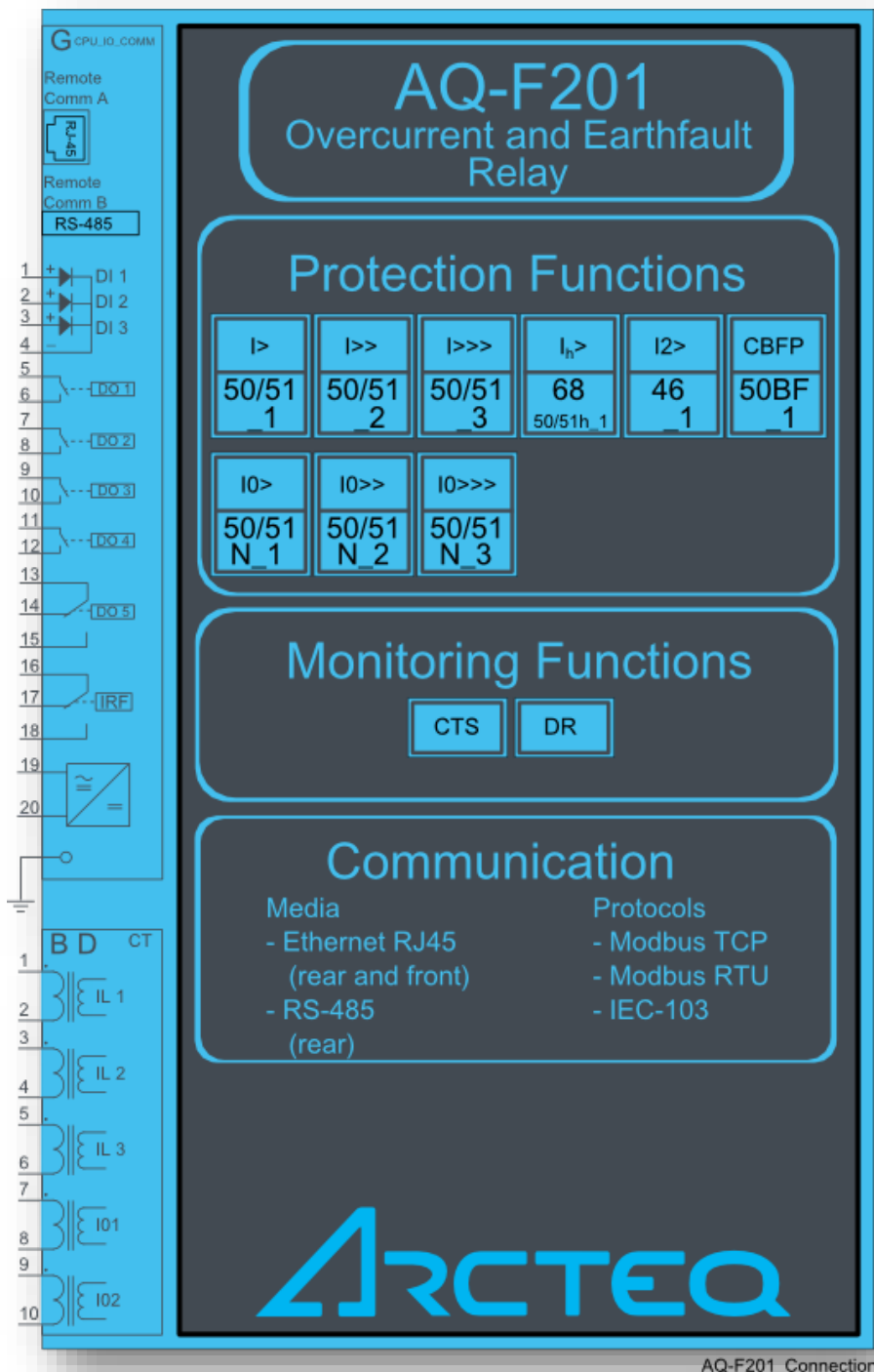
#### 5.1.5 PROTOKOL SPA

Relé AQ-2xx může působit jako slave SPA. SPA může být vybrán jako komunikační protokol na portu COM B (v modulu CPU). Pokud je v přístroji k dispozici RS232 & modul sériového optického vlákna, protokol SPA se může pro tyto kanály (COM E nebo F) aktivovat. Viz kapitola pro konstrukci a instalaci, kde naleznete připojení těchto modulů.

Přenosová rychlost dat v SPA je 9600bps, ale může se nastavit na 19200bps nebo 38400bps. Jako slave posílá relé data na vyžádání nebo sekvenčním dotazováním. Dostupnými daty mohou být měření, stavy vypínače, funkce start/vypnutí atd. Mapování úplného signálu SPA naleznete v *Tools* → *SPA map*. Nezapomeňte, že soubor aqs by měl být nejdříve stažen z relé.

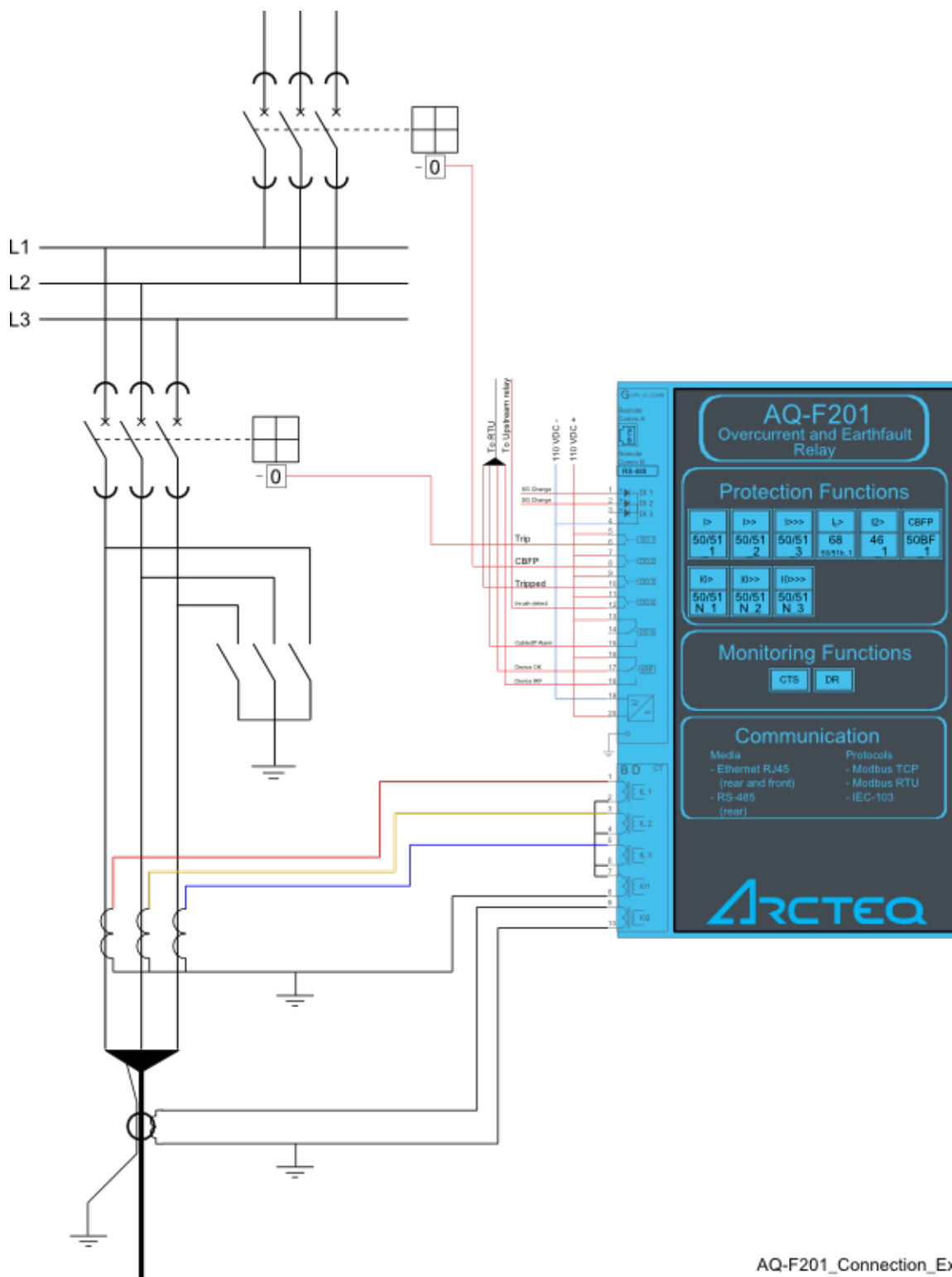
## 6 PŘIPOJENÍ

### 6.1 BLOKOVÉ SCHÉMA AQ-F201



Obrázek 6-1 Blokové schéma AQ-F201.

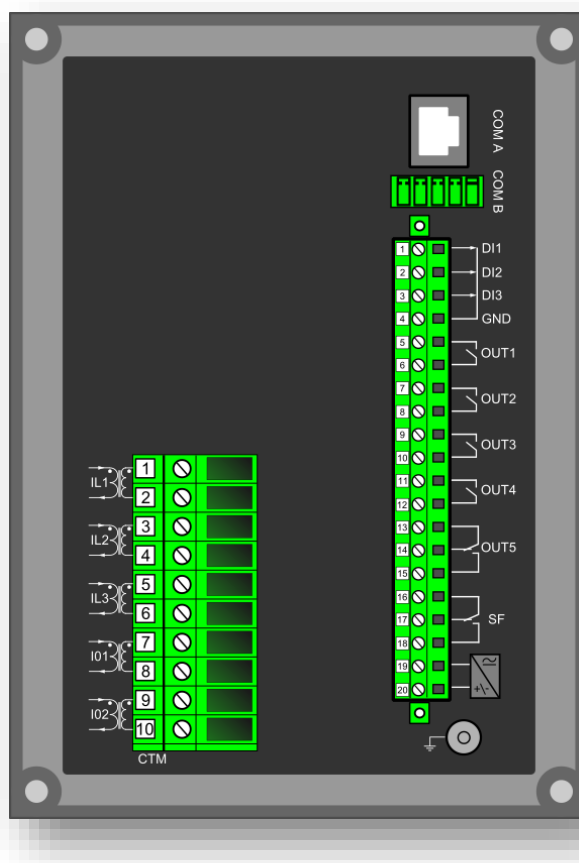
## 6.2 PŘÍKLAD PŘIPOJENÍ



Obrázek 6-2 Příklad připojení nadproudového a zemního relé AQ-F201.

## 7 KONSTRUKCE A INSTALACE

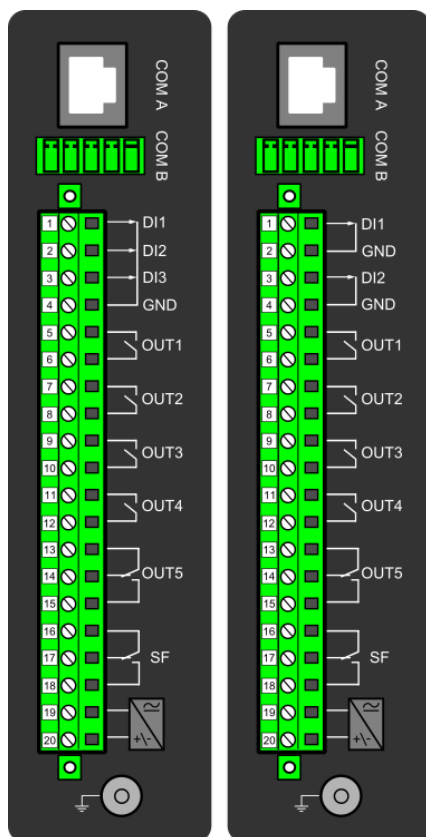
Přestože je AQ-F201 členem modulární a rozšiřitelné série AQ-2xx, nemá volitelné moduly. Části hardwaru a způsob jejich zapojení jsou pevně dané. Relé obsahuje CPU, IO, modul zdroje a pětikanálový měřicí modul.



Obrázek 7-1 Připojení a moduly v nadproudovém a zemním relé AQ-F201.

## 7.1 MODULY CPU, IO A MODUL ZDROJE

Ve výchozím nastavení platformy IED AQ-2xx IED je součástí IED AQ-2xx kombinace modulů CPU, IO a zdroje, přičemž přístroj obsahuje dva standardní komunikační porty a základní binární IO relé. Modul je možné objednat buď se 2 nebo 3 digitálními vstupy.



Konektor	Popis	
COM A :	Komunikační port A, RJ-45. Pro připojení nastavovacího nástroje AQtivate, komunikace po IEC61850, Modbus TCP, IEC104, DNP TCP a staniční sběrnici.	
COM B :	Komunikační port B, RS-485. Pro komunikace po Modbus RTU, Modbus IO, SPA, DNP3, IEC101 a IEC103 SCADA. Piny počítáno zleva: 1=DATA +, 2=DATA -, 3=GND, 4&5=Ukončovací odpor aktivován zkratováním.	
	<b>Model s 3 digitálními vstupy</b> <b>Model s 2 digitálními vstupy</b>	
X 1	Digitální vstup 1, jmenovité prahové napětí 24V,110V nebo 220V	Digitální vstup 1, jmenovité prahové napětí 24V,110V nebo 220V
X 2	Digitální vstup 2, jmenovité prahové napětí 24V,110V nebo 220V	Uzemnění digitálního vstupu 1.
X 3	Digitální vstup 3, jmenovité prahové napětí 24V,110V nebo 220V	Digitální vstup 2, jmenovité prahové napětí 24V,110V nebo 220V
X 4	Společné uzemnění digitálních vstupů 1, 2 a 3.	Uzemnění digitálního vstupu 2.
X 5:6	Výstupní relé 1, spínací kontakt	
X 7:8	Výstupní relé 2, spínací kontakt	
X 9:10	Výstupní relé 3, spínací kontakt	
X 11:12	Výstupní relé 4, spínací kontakt	
X 13:14:15	Výstupní relé 5, přepínací kontakt	
X 16:17:18	Výstupní relé poruchy systému, přepínací kontakt	
X 19:20	Napájecí vstup, buď 85 – 265 VAC/DC (model H) nebo 18 – 75 DC (model L), <b>Kladný pól (+) na pinu X1:20</b>	
GND	Svorka uzemnění relé	

Obrázek 7.1-2 AQ-2xx Modul hlavního procesoru CPU, IO, komunikace a zdroje.

- Spotřeba proudů binárních vstupů je 2 mA při aktivaci a rozsah provozního napětí je 24V/110V/220V v závislosti na objednaném hardwaru. Všechny binární vstupy jsou skenovány v programovém cyklu 5 ms a mají softwarově nastavitelný náběh a zpoždění uvolnění a softwarově nastavitelnou volbu NO/NC (NO – spínací /NC – rozpínací).
- Ovládání binárních výstupů je uživatelsky nastavitelné. Standardní binární výstupy jsou ovládány v programovém cyklu 5 ms. Všechny výstupní kontakty jsou mechanické. Jmenovité napětí výstupů NO/NC je 250VAC/DC.

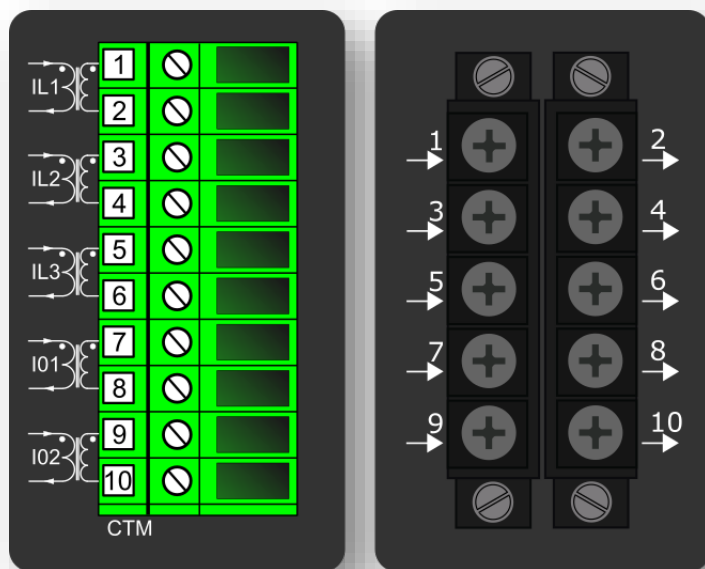
Pomocné napájecí napětí by mělo být definováno v objednacím kódu přístroje, k dispozici jsou napájecí zdroje H (85-265 VAC/DC) nebo L (18-75DC). Minimální dovolený čas přerušení napájení je pro všechny napěťové úrovně > 150ms. Maximální spotřeba zdroje je 15W max. Zdroj dovoluje DC zvlnění <15 % a čas rozběhu zdroje je < 5ms. Další podrobnosti naleznete v kapitole tohoto dokumentu "Technické údaje".

### 7.1.1 SKENOVACÍ CYKLY DIGITÁLNÍCH VSTUPŮ

Binární vstupy jsou skenovány v cyklu 5 milisekund. To znamená, že stav vstupu je aktualizován mezi 0 a 5 milisekundami. Pokud se vstup používá vnitřně v IED (změna skupiny nebo logika), trvá působení dalších 0...5 milisekund. Takže teoreticky, pokud se binární vstup používá pro ovládání skupin nebo podobně, trvá změna skupiny 0...10 milisekund. V praxi je v 95% případů zpoždění mezi 2...8 milisekundami. Pokud je binární vstup propojen přímo na binární výstup (T1...Tx), trvá to okolo dalších třetích 5 milisekund. Pokud binární vstup ovládá binární výstup vnitřně, trvá to teoreticky 0...15 milisekund a 2...13 milisekund prakticky. Toto zpoždění vylučuje mechanické zpoždění relé.

## 7.2 MODUL MĚŘENÍ PROUDU

Základní pětikanálový proudový měřicí modul AQ-2xx obsahuje tři fázové proudové měřicí vstupy a vstupy pro hrubé a přesné měření zemního proudu. Modul CT je k dispozici buď se standardními konektory nebo s konektory pro kruhová oka.



Konektor	Popis
CTM 1-2	Měření proudu fáze L1 (A)
CTM 3-4	Měření proudu fáze L2 (B)
CTM 5-6	Měření proudu fáze L3 (C)
CTM 7-8	Měření hrubého zemního proudu I01
CTM 9-10	Měření přesného zemního proudu I02

Obrázek 7.2-3 Konektory proudového měřicího modulu se standardními svorkami a svorkami pro kruhová oka

Proudový měřicí modul je spojen se sekundární stranou konvenčních proudových transformátorů (PTP). Jmenovitý proud pro vstupy fázových proudů je 5 A. Vstupní jmenovitý proud může být nastaven pro sekundární proudy 1...10 A. Sekundární proudy jsou kalibrovány na jmenovitý proud 1A a 5A, což zajišťuje nepřesnost  $\pm 0.2\%$  v rozsahu  $0,05 \times I_n - I_n - 4 \times I_n$ .



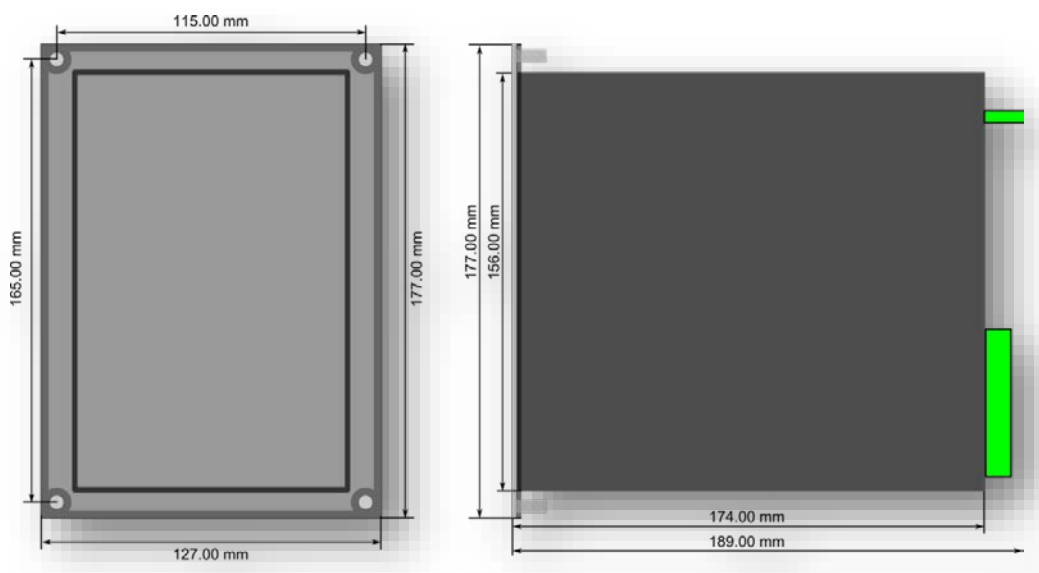
Charakteristiky fázových proudových vstupů jsou následující:

- Měřicí rozsah
  - Fázové proudy 0…250 ARMS
  - Hrubý zemní proud 0…150ARMS
  - Přesný zemní proud 0…75ARMS
- Přesnost úhlového měření je menší než  $\pm 0.5$  stupňů při jmenovitém proudu.
- Frekvenční měřicí rozsah fázových proudových vstupů je od 6 Hz do 1800 Hz se standardním hardwarem.
- Vzorkování měřeného signálu se provádí 18bitovým AD převodníkem a vzorkovací rychlost signálu je 64 cyklů / periodu v rozsahu systémové frekvence 6 Hz až 75 Hz.

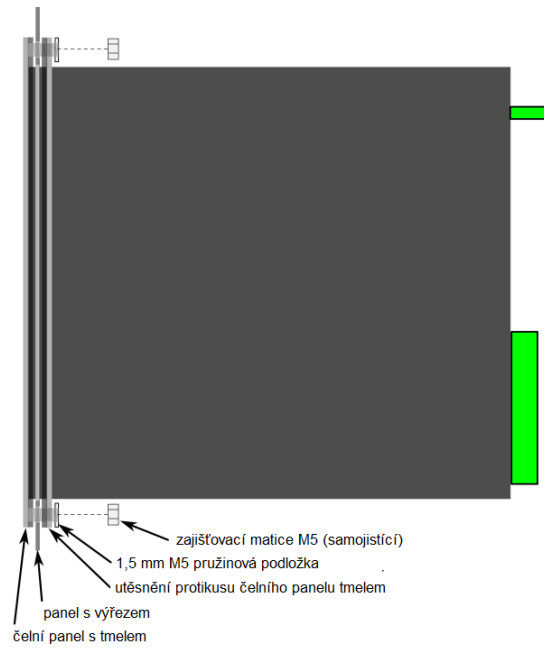
Další podrobnosti naleznete v kapitole tohoto dokumentu "Technické údaje".

### 7.3 INSTALACE A ROZMĚRY

IED AQ-2xx se může instalovat buď do standardního racku 19" nebo do výřezu v rozváděči (typ instalace přístroje musí být definován při objednávce). Při instalaci do racku přístroj zabere  $\frac{1}{4}$  šířky racku a do stejného racku je možno instalovat celkem čtyři přístroje vedle sebe. Níže je popsána instalace přístroje do panelu a výřez.



Obrázek 7.3-4 Rozměry IED AQ-2xx.



Obrázek 7.3-5 Instalace IED AQ-2xx

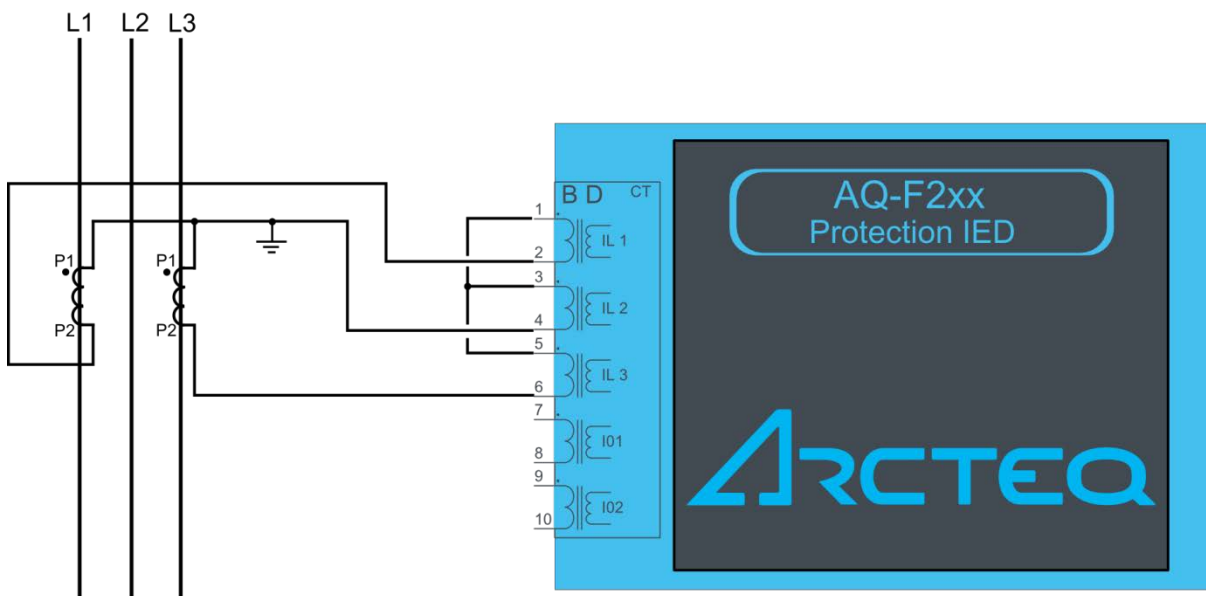


Obrázek 7.3-6 Výřez v panelu a rozmístění IED AQ-2xx.

## 8 APLIKACE

### 8.1 PŘÍKLAD ZAPOJENÍ VSTUPŮ PRO 3 FÁZE, 3-DRÁTOVÝ ARON

V této kapitole je uveden příklad zapojení pro aplikaci jen se dvěma instalovanými jistíci PTP. zapojení je vhodné pro aplikace chránění motorů i vývodů.



Obrázek 7.1.1-1 3-fázové zapojení vstupů, 3-drátový ARON.

Aronovo zapojení vstupů může měřit symetrickou zátěž, protože jeden PTP chybí. Obvykle je druhá fáze bez instalovaného PTP, protože je mnohem pravděpodobnější, že vnější porucha se objeví ve fázích 1 nebo 3.

Poruchu mezi fází 2 a zemí není možné detekovat, protože je použito Aronovo zapojení vstupů. Pro detekci zemní poruchy ve fázi dva je nutno použít kabelový průvlekový PTP.

## 9 TECHNICKÉ ÚDAJE

### 9.1 PŘIPOJENÍ

#### 9.1.1 MĚŘENÍ

Tabulka 9.1.1-1 Modul měření proudu

Měřicí kanály / vstupy CT	Three phase currents, One coarse residual current, and One sensitive residual current. Total of five separate CT inputs.
Fázové proudové vstupy (A,B,C) <ul style="list-style-type: none"> <li>- Jmenovitý proud <math>I_n</math></li> <li>- Tepelná odolnost</li>   <li>- Frekvenční měřicí rozsah</li> <li>- Proudový měřicí rozsah</li> <li>- Nepřesnost měření proudů</li>   <li>- Nepřesnost měření úhlů</li> <li>- Zátěž (50Hz/60Hz)</li> </ul>	5A (konfigurovatelný 0.2A...10A) 30A trvale 100A na 10s 500A na 1s 1250A na 0.01s  od 6Hz do 75Hz zákl. harm., až do 31. harmonického proudu  25mA...250A(rms)  0.005x $I_n$ ...4x $I_n$ < $\pm 0.5\%$ nebo < $\pm 15\text{mA}$ 4x $I_n$ ...20x $I_n$ < $\pm 0.5\%$ 20x $I_n$ ...50x $I_n$ < $\pm 1.0\%$  < $\pm 0.1^\circ$ <0.1VA
Vstup hrubého zemního proudu (I01) <ul style="list-style-type: none"> <li>- Jmenovitý proud <math>I_n</math></li> <li>- Tepelná odolnost</li>   <li>- Frekvenční měřicí rozsah</li> <li>- Proudový měřicí rozsah</li> <li>- Nepřesnost měření proudů</li>   <li>- Nepřesnost měření úhlů</li> <li>- Zátěž (50Hz/60Hz)</li> </ul>	1A (konfigurovatelný 0.2A...10A) 25A trvale 100A na 10s 500A na 1s 1250A na 0.01s  od 6Hz do 75Hz zákl. harm., až do 31. harmonického proudu  5mA...150A(rms)  0.002x $I_n$ ...10x $I_n$ < $\pm 0.5\%$ nebo < $\pm 3\text{mA}$ 10x $I_n$ ...150x $I_n$ < $\pm 0.5\%$  < $\pm 0.1^\circ$ <0.1VA
Vstup přesného zemního proudu (I02) <ul style="list-style-type: none"> <li>- Jmenovitý proud <math>I_n</math></li> <li>- Tepelná odolnost</li>   <li>- Frekvenční měřicí rozsah</li> </ul>	0.2A (konfigurovatelný 0.2A...10A) 25A trvale 100A na 10s 500A na 1s 1250A na 0.01s  od 6Hz do 75Hz zákl. harm., až do 31. harmonického proudu

- Proudový měřicí rozsah	1mA...75A(rms)
- Nepřesnost měření proudů	0.002xIn...25xIn < ±0.5% nebo < ±0.6mA 25xIn...375xIn < ±0.5%
- Nepřesnost měření úhlů	< ±0.1 °
- Zátěž (50Hz/60Hz)	<0.1VA
Svorkovnice	Maximální průřez vodiče:
- Pevný nebo slaněný vodič	4 mm <sup>2</sup>
- Phoenix Contact FRONT 4H-6,35	

Tabulka 9.1.1-2 Přesnost měření frekvence

Frekvenční měřicí rozsah	6...75 Hz, zákl. harm., až do 31. harmonické proudu a napětí
Nepřesnost	10 mHz

## 9.1.2 POMOCNÉ NAPĚTÍ

Tabulka 9.1.2-3 Zdrojový model A

Jmenovité pomocné napětí	85...265V(AC/DC)
Spotřeba	< 7W < 15W
Maximální dovolený čas přerušení	< 60ms pro 110VDC
DC zvlnění	< 15 %
Svorkovnice	Maximální průřez vodiče:
- Pevný nebo slaněný vodič	2.5mm <sup>2</sup>
- Phoenix Contact MSTB2,5-5,08	

Table 9.1.2-4 Zdrojový model B

Jmenovité pomocné napětí	18...72VDC
Spotřeba	< 7W < 15W
Maximální dovolený čas přerušení	< 90ms pro 24VDC
DC zvlnění	< 15 %
Svorkovnice	Maximální průřez vodiče:
- Pevný nebo slaněný vodič	2.5mm <sup>2</sup>
Phoenix Contact MSTB2,5-5,08	

### 9.1.3 BINÁRNÍ VSTUPY

*Tabulka 9.1.3-5 Izolované binární vstupy modelu CPU s prahovými hodnotami definovanými objednacím kódem.*

Jmenovité pomocné napětí	24, 110, 220V(AC/DC)
Práh náběhu	Definováno objednacím kódem: 16, 90,170V
Práh uvolnění	Definováno objednacím kódem: 10,65,132V
Rychlost skenování	5 ms
Zpoždění náběhu	Nastavitelné softwarově: 0...1800s
Polarita	Nastavitelná softwarově: spínací / rozpinací
Proudová spotřeba	2 mA
Svorkovnice	Maximální průřez vodiče:
- Pevný nebo slaněný vodič	2.5mm <sup>2</sup>
- Phoenix Contact MSTB2,5-5,08	

### 9.1.4 BINÁRNÍ VÝSTUPY

*Tabulka 9.1.4-6 Spínací binární výstupy*

Jmenovité pomocné napětí	265V(AC/DC)
Trvalá přídrž	5A
Aktivace a přídrž 0.5s	30A
Aktivace a přídrž 3s	15A
Kapacita pro přerušení, DC (L/R = 40 ms)	
pro 48VDC	1A
pro 110 VDC	0.4A
pro 220 VDC	0.2A
Rychlost ovládání	5 ms
Polarita	Nastavitelná softwarově: spínací / rozpinací
Materiál kontaktů	
Svorkovnice	Maximální průřez vodiče:
- Pevný nebo slaněný vodič	2.5mm <sup>2</sup>
- Phoenix Contact MSTB2,5-5,08	

*Tabulka 9.1.4-7 Přepínací binární výstupy*

Jmenovité pomocné napětí	265V(AC/DC)
Trvalá přídrž	5A
Aktivace a přídrž 0.5s	30A
Aktivace a přídrž 3s	15A
Kapacita pro přerušení, DC (L/R = 40 ms)	
pro 48VDC	1A
pro 110 VDC	0.4A
pro 220 VDC	0.2A
Rychlost ovládání	5 ms
Polarita	Nastavitelná softwarově: spínací / rozpinací
Materiál kontaktů	
Svorkovnice	Maximální průřez vodiče:
- Pevný nebo slaněný vodič	2.5mm <sup>2</sup>
- Phoenix Contact MSTB2,5-5,08	

## 9.1.5 KOMUNIKAČNÍ PORTY

*Tabulka 9.1.5-8 Port místní komunikace na čelním panelu*

Typ portu	Měděný ethernet RJ-45
Počet portů	1ks
Protokoly portu	Protokoly PC, FTP, Telnet
Rychlost přenosu dat	100 MB
Integrace do systému	Nemůže se použít pro systémové protokoly, jen pro místní programování

*Tabulka 9.1.5-9 Systémový komunikační port A na zadním panelu*

Typ portu	Měděný ethernet RJ-45
Počet portů	1ks
Protokoly portu	IEC61850, IEC104, Modbus TCP, DNP 3.0, FTP, Telnet
Rychlost přenosu dat	100 MB
Integrace do systému	Může se použít pro systémové protokoly a pro místní programování

*Tabulka 9.1.5-10 Systémový komunikační port B na zadním panelu*

Typ portu	Měděný RS-485
Počet portů	1ks
Protokoly portu	Modbus RTU, IEC103, IEC101, DNP 3.0, IEC-103
Rychlost přenosu dat	65580 kB/s
Integrace do systému	Může se použít pro systémové protokoly



## 9.2 OCHRANNÉ FUNKCE

### NADPROUD (50/51) I>, I>>, I>>>, I>>>>

Vstupní signály	
Vstupní veličiny	Základní frekvence fázových proudů RMS Fázové proudy TRMS Fázové proudy vrchol-vrchol
Náběh	
Nastavení proudového náběhu	0.10...50.00 x I <sub>n</sub> , krok nastavení 0.0001 x I <sub>n</sub> 0.10...50.00%I <sub>1f</sub> , krok nastavení 0.01 %I <sub>1f</sub>
Nepřesnost -proud -2. harmonická	± 0.5 %I <sub>SET</sub> nebo ± 15 mA (0.10...4.0 x I <sub>SET</sub> ) ± 1.0 %-nastavení v jednotkách 2. harmonické
Čas působení	
Nastavení nezávislého času působení	0.00...1800.00 s, krok nastavení 0.005 s
Nepřesnost -Nezávislý čas (poměr I <sub>m</sub> /I <sub>set</sub> > 3) -Nezávislý čas (poměr I <sub>m</sub> /I <sub>set</sub> 1.05...3)	± 1.0 % nebo ± 20 ms ± 1.0 % nebo ± 30 ms
Nastavení času působení IDMT (ANSI / IEC)	0.02...1800.00 s, krok nastavení 0.001 x parametr
Parametry nastavení IDMT	
k násobitel pro IDMT	0.01...25.00                      krok 0.01
A konstanta IDMT	0...250.0000                      krok 0.0001
B konstanta IDMT	0...5.0000                      krok 0.0001
C konstanta IDMT	0...250.0000                      krok 0.0001
Nepřesnost -Čas působení IDMT -Minimální čas působení IDMT; 20 ms	± 1.5 % nebo ± 20 ms ± 20 ms
Mžikový čas působení	
Čas startu a čas mžikového působení (vyp): (poměr I <sub>m</sub> /I <sub>set</sub> > 3) (poměr I <sub>m</sub> /I <sub>set</sub> 1.05...3)	<35 ms (typicky 25 ms) <50 ms
Reset	
Přídržný poměr	97 % nastaveného náběhového proudu
Nastavení času návratu Nepřesnost: čas návratu	0.010 ... 10.000 s, krok 0.005 s ± 1.0 % nebo ± 50 ms
Čas mžikového návratu a návrat rozběhu	<50 ms

ZEMNÍ OCHRANA (50N/51N)  $I_{0>}$ ,  $I_{0>>}$ ,  $I_{0>>>}$ ,  $I_{0>>>>}$ 

Vstupní signály	
Vstupní veličiny	Základní frekvence zemního proudu RMS Zemní proud TRMS Zemní proud vrchol-vrchol
Náběh	
Použité veličiny	Měřený zemní proud $I_{01}$ (1 A) Měřený zemní proud $I_{02}$ (0.2 A) Vypočtený zemní proud $I_{0Calc}$ (5 A)
Nastavení proudového náběhu	0.0001...40.00 x $I_n$ , krok nastavení 0.0001 x $I_n$
Nepřesnost -Start $I_{01}$ (1 A) -Start $I_{02}$ (0.2 A) -Start $I_{0Calc}$ (5 A)	$\pm 0.5 \% I_{0SET}$ nebo $\pm 3$ mA (0.005...10.0 x $I_{SET}$ ) $\pm 1.5 \% I_{0SET}$ nebo $\pm 1.0$ mA (0.005...25.0 x $I_{SET}$ ) $\pm 1.0 \% I_{0SET}$ nebo $\pm 15$ mA (0.005...4.0 x $I_{SET}$ )
Čas působení	
Nastavení nezávislého času působení	0.00...1800.00 s, krok nastavení 0.005 s
Nepřesnost -Nezávislý čas (poměr $I_m/I_{set} > 3$ ) -Nezávislý čas (poměr $I_m/I_{set} 1.05...3$ )	$\pm 1.0 \%$ nebo $\pm 20$ ms $\pm 1.0 \%$ nebo $\pm 30$ ms
Nastavení času působení IDMT (ANSI / IEC)	0.02...1800.00 s, krok nastavení 0.001 x parametr
Parametry nastavení IDMT	
k Násobitel pro IDMT	0.01...25.00      krok 0.01
A Konstanta IDMT	0...250.0000      krok 0.0001
B Konstanta IDMT	0...5.0000      krok 0.0001
C Konstanta IDMT	0...250.0000      krok 0.0001
Nepřesnost -Čas působení IDMT -Minimální čas působení IDMT; 20 ms	$\pm 1.5 \%$ nebo $\pm 20$ ms $\pm 20$ ms
Mžikový čas působení	
Čas startu a čas mžikového působení (vyp.) (poměr $I_m/I_{set} > 3.5$ ) (poměr $I_m/I_{set} 1.05...3.5$ )	<45 ms (typicky 30 ms) <55 ms
Reset	
Přídržný poměr	97 % nastavení náběhového proudu
Nastavení času pro návrat Nepřesnost: čas návratu	0.010 ... 10.000 s, krok 0.005 s $\pm 1.0 \%$ nebo $\pm 50$ ms
Čas mžikového návratu a návrat rozběhu	<50 ms

**Poznámka!** - Přesnost času působení a návratu se neaplikuje na měření primárního proudu 1...20mA při použití kanálu  $I_{02}$ . Náběh je citlivější a čas působení se proto liší.

## NESYMETRIE (46/46R/46L) I2&gt;, I2&gt;&gt;, I2&gt;&gt;&gt;, I2&gt;&gt;&gt;&gt;

Vstupní signály	
Vstupní veličiny	Základní frekvence fázových proudů RMS
Náběh	
Použité veličiny	Zpětná složka proudů I2p.j. Relativní nesymetrie I2/I1
Nastavení náběhu	0.01...40.00 x In, krok nastavení 0.01 x In (I2p.j.) 1.00...200.00 %, krok nastavení 0.01 % (I2/I1)
Minimální fázový proud (alespoň 1 fáze nad)	0.01...2.00 x In, krok nastavení 0.01 x In
Nepřesnost -Start I2p.j. -Start I2/I1	± 1.0 % jednotky nebo ± 100 mA (0.10...4.0 x In) ± 1.0 % jednotky nebo ± 100 mA (0.10...4.0 x In)
Čas působení	
Nastavení nezávislého času působení	0.00...1800.00 s, krok nastavení 0.005 s
Nepřesnost -Nezávislý čas (poměr Im/Iset >1.05)	± 1.5 % nebo ± 60 ms
Nastavení času působení IDMT (ANSI / IEC)	0.02...1800.00 s, krok nastavení 0.001 x parametr
Parametry nastavení IDMT	
k násobitel pro IDMT	0.01...25.00                      krok 0.01
A konstanta IDMT	0...250.0000                      krok 0.0001
B konstanta IDMT	0...5.0000                      krok 0.0001
C konstanta IDMT	0...250.0000                      krok 0.0001
Nepřesnost -Čas působení IDMT -Minimální čas působení IDMT; 20 ms	± 1.5 % nebo ± 20 ms ± 20 ms
Mžikový čas působení	
Čas startu a čas mžikového působení (vyp): (poměr Im/Iset >1.05)	<70 ms
Reset	
Přídržný poměr	97 % nastavení náběhu
Nastavení času návratu Nepřesnost: čas návratu	0.010 ... 10.000 s, krok 0.005 s ± 1.5 % nebo ± 60 ms
Čas mžikového návratu a návrat rozběhu	<55 ms

## HARMONICKÝ NADPROUD (50H/51H, 68) IH&gt;, IH&gt;&gt;, IH&gt;&gt;&gt;, IH&gt;&gt;&gt;&gt;

Vstupní signály	
Vstupní veličiny	Fázové proudy IL1/IL2/IL3 TRMS Zemní proud I01 TRMS Zemní proud I02 TRMS
Náběh	
Výběr harmonických	2., 3., 4., 5., 7., 9., 11., 13., 15., 17. nebo 19.
Použité veličiny	Harmonické v poměrných jednotkách xIn Relativní harmonické Ih/IL
Nastavení náběhu	0.05...2.00 x In, krok nastavení 0.01 x In (xIn) 5.00...200.00 %, krok nastavení 0.01 % (Ih/IL)
Nepřesnost	
-Start xIn	<0.03 xIn (2., 3., 5.)
-Start xIh/IL	<0.03 xIn tolerance vůči Ih (2., 3., 5.)
Čas působení	
Nastavení nezávislého času působení	0.00...1800.00 s, krok nastavení 0.005 s
Nepřesnost	
-Nezávislý čas (poměr Im/Iset >1.05)	± 1.0 % nebo ± 35 ms
Nastavení času působení IDMT (ANSI / IEC)	0.02...1800.00 s, krok nastavení 0.001 x parametr
Parametry nastavení IDMT	
k násobitel pro IDMT	0.01...25.00      krok 0.01
A konstanta IDMT	0...250.0000      krok 0.0001
B konstanta IDMT	0...5.0000      krok 0.0001
C konstanta IDMT	0...250.0000      krok 0.0001
Nepřesnost	
-Čas působení IDMT	± 1.5 % nebo ± 20 ms
-Minimální čas působení IDMT; 20 ms	± 20 ms
Mžikový čas působení	
Čas startu a čas mžikového působení (vyp): (poměr Im/Iset >1.05)	<50 ms
Reset	
Přídržný poměr	95 % nastavení náběhu
Nastavení času návratu	0.010 ... 10.000 s, krok 0.005 s
Nepřesnost: čas návratu	± 1.0 % nebo ± 35 ms
Čas mžikového návratu a návrat rozběhu	<50 ms

**Poznámka!** -Obecně k harmonickým: Při použití relativního režimu (Ih/IL) musí být amplituda harmonického obsahu nejméně 0.02 x In.

-Blokování: pro dosažení rychlé aktivace pro účely blokování stupněm harmonické nadproudové ochrany může být stupeň harmonické aktivován, pokud dochází k rychlým změnám zatížení nebo dojde k poruše. Záměrná aktivace trvá asi 20 ms, pokud harmonická složka není přítomná. Harmonický stupeň zůstává aktivní v případě, že obsah harmonické je nad náběhovou mezí.

-Vypnutí: Pokud se stupeň harmonické nadproudové ochrany používá pro vypnutí, ujistěte se, že čas působení je nastaven na 20 ms (DT) nebo výše, aby se zabránilo nechtěnému vypnutí z výše uvedeného důvod.

## AUTOMATIKA SELHÁNÍ VYPÍNAČE (50BF/52BF) CBFP

Vstupní signály	
Vstupní veličiny	Základní frekvence RMS fázových proudů, I01, I02, I0Calc Stavy digitálních vstupů, stavy digitálních výstupů
Náběh	
Nastavení proudového náběhu -IL1...IL3 -I01, I02, I0Calc	0.10...40.00 x In, krok nastavení 0.01 x In 0.005...40.00 x In, krok nastavení 0.005 x In
Nepřesnost -Start fázových proudů (5A) -Start I01 (1 A) -Start I02 (0.2 A) -Start I0Calc (5 A)	± 0.5 % I <sub>SET</sub> nebo ± 15 mA (0.10...4.0 x I <sub>SET</sub> ) ± 0.5 % I <sub>0SET</sub> nebo ± 3 mA (0.005...10.0 x I <sub>SET</sub> ) ± 1.5 % I <sub>0SET</sub> nebo ± 1.0 mA (0.005...25.0 x I <sub>SET</sub> ) ± 1.0 % I <sub>0SET</sub> nebo ± 15 mA (0.005...4.0 x I <sub>SET</sub> )
Čas působení	
Nastavení nezávislého času působení	0.050...1800.000 s, krok nastavení 0.005 s
Nepřesnost -proudová kritéria (poměr Im/Iset 1.05→) -DO nebo jen DI	± 1.0 % nebo ± 55 ms ± 15 ms
Reset	
Přidržený poměr	97 % nastaveného náběhového proudu
Čas návratu	<50 ms

## TEPELNÉ PŘETÍŽENÍ VÝVODU (49L) TF&gt;

Vstupy	
Vstupní proudová veličina	Fázový proud TRMS max (31 harmonická)
Nastavení	
Časová konstanta $\tau$	1
Hodnota časové konstanty	0.0...500.00 min, krok 0.1 min
Provozní činitel (max. přetížení)	0.01...5.00, krok 0.01 x In
Stabilizace tepelného modelu	- Teplota okolí (-60.0 ... 500.0 st. v krocích 0.1 st. a RTD) - Zpětná složka proudů
Odhad teploty tepelného obrazu	- Volba stupeň C nebo stupeň F
Výstupy	
Alarm 1	0...150%, krok 1%
Alarm 2	0...150%, krok 1%
Tepelné vypnutí	0...150%, krok 1%
Zpoždění vypnutí	0.000...3600.000s, krok 0.005s
Omezení restartu	0...150%, krok 1%
Nepřesnost	
- Start	$\pm 0.5\%$ nastavené náběhové hodnoty
- Čas působení	$\pm 5\%$ nebo $\pm 500\text{ms}$

## 9.3 MONITOROVACÍ FUNKCE

## KONTROLA PROUDOVÝCH TRANSFORMÁTORŮ CTS

Vstupní signály	
Vstupní veličiny	Základní frekvence fázových proudů RMS Základní frekvence zemního proudu RMS (volitelné)
Náběh	
Nastavení proudového náběhu -Iset Highlimit / Iset Lowlimit / Isum difference -Poměr Iset / poměr I2/I1	0.10...40.00 x I <sub>N</sub> , krok nastavení 0.01 x I <sub>N</sub> 0.01...100.00 %, krok nastavení 0.01 %
Nepřesnost -Start IL1, IL2, IL3 -Start I2/I1 -Start I01 (1 A) -Start I02 (0.2 A)	± 0.5 % I <sub>SET</sub> nebo ± 15 mA (0.10...4.0 x I <sub>SET</sub> ) ± 1.0 % I <sub>2SET</sub> / I <sub>1SET</sub> nebo ± 100 mA (0.10...4.0 x I <sub>N</sub> ) ± 0.5 % I <sub>0SET</sub> nebo ± 3 mA (0.005...10.0 x I <sub>SET</sub> ) ± 1.5 % I <sub>0SET</sub> nebo ± 1.0 mA (0.005...25.0 x I <sub>SET</sub> )
Časové zpoždění pro alarm	
Nastavení nezávislého času působení	0.00...1800.00 s, krok nastavení 0.005 s
Nepřesnost -Nezávislý čas (poměr I <sub>m</sub> /Iset > 1.05)	± 2.0 % nebo ± 80 ms
Mžikový čas působení (alarm): (poměr I <sub>m</sub> /Iset > 1.05)	<80 ms (<50 ms v různých ochranách)
Reset	
Přidržený poměr	97 / 103 % nastaveného náběhového proudu
Čas mžikového návratu a návrat rozběhu	<80 ms (<50 ms v různých ochranách)

## ZAPISOVAČ PORUCH

Zaznamenávané hodnoty	
Zaznamenávané analogové kanály	0...9 kanálů Volitelné
Zaznamenávané digitální kanály	0...32 channels Volně volitelné analogové a binární signály Vzorkovací rychlost 5ms (FFT)
Provedení	
Vzorkovací rychlost	8, 16, 32 nebo 64 vzorků / periodu
Délka záznamu	0.1...1800, krok nastavení 0.001 Maximální délka dle zvolených signálů
Počet záznamů	0...100, 60MB vyhrazeno ve sdílené paměti flash Maximální počet záznamů je kombinace zvolených signálů a nastavení času působení

## OPOTŘEBENÍ VYPÍNAČE

Náběh	
Nastavení charakteristiky vypínače:	
-Jmenovitý vypínací proud	0.00...100.00 kA, krok 0.001 kA
-Maximální vypínací proud	0.00...100.00 kA , krok 0.001 kA
-Působení s jmenovitým proudem	0...200000 cyklů, krok 1 cyklus
-Působení s maximálním vypínacím proudem	0...200000 cyklů, krok 1 cyklus
Nastavení náběhu pro Alarm 1 a Alarm 2	0...200000 cyklů, krok nastavení 1 cyklus
Nepřesnost	
Nepřesnost pro počítadla proudů/cyklů	
- Aktuální měřící prvek	$0.1 \times I_n > I < 2 \times I_n \pm 0.2\%$ měřeného proudu, zbytek 0.5%
- Počítadlo cyklů	$\pm 0.5\%$ z odečtených cyklů

## CELKOVÉ HARMONICKÉ ZKRESLENÍ

Vstupní signály	
Vstupní veličiny	Proudové měřící kanály FFT s výsledkem až do 31. harmonické.
Náběh	
režimy působení	Efektivní hodnota THD Amplituda THD
Nastavení náběhu pro všechny komparátory	0.10...200.00% , krok nastavení 0.01%
Nepřesnost	$\pm 3\%$ z nastavené náběhové hodnoty $> 0.5 \times I_n$ nastavení. $5 \text{ mA} < 0.5 \times I_n$ nastavení
Časové zpoždění	
Nastavení nezávislého času působení pro všechny časovače	0.00...1800.00 s, krok nastavení 0.005 s
Nepřesnost	
- Nezávislý čas působení	$\pm 0.5\%$ nebo $\pm 10 \text{ ms}$
- Mžikový čas působení, pokud poměr $I_m/I_{set} > 3$	Typicky $< 20 \text{ ms}$
- Mžikový čas působení, pokud poměr $I_m/I_{set} 1.05 < I_m/I_{set} < 3$	Typicky $< 25 \text{ ms}$
Reset	
Čas návratu	Typicky $< 10 \text{ ms}$
Přídržný poměr	97 %



## 9.4 TESTY PROSTŘEDÍ

### 9.4.1 KOMPATIBILITA ELEKTRICKÉHO PROSTŘEDÍ

*Tabulka 9.4.1-11 Testy rušení*

Všechny testy	CE schváleno a testováno dle EN 60255-26
Vyzařování	
Vedené emise EN 60255-26 Ch. 5.2, CISPR 22	150kHz - 30 MHz
Vyzařované emise EN 60255-26 Ch. 5.1, CISPR 11	30 - 1 000 MHz
Odolnost	
Elektrostatický výboj (ESD) EN 60255-26, IEC 61000-4-2	Vzdušný výboj 15 kV Výboj kontaktem 8 kV
Rychlé přechody (EFT) EN 60255-26, IEC 61000-4-4	Napájecí vstup 4kV, 5/50ns, 5kHz Jiné vstupy a výstupy 4kV, 5/50ns, 5kHz
Přepětí EN 60255-26, IEC 61000-4-5	Mezi vodiči 2 kV / 1.2/50μs Mezi vodičem a zemí 4 kV / 1.2/50μs
Vyzařované elektromagnetické rádiové pole EN 60255-26, IEC 61000-4-3	f = 80...1000 MHz 10V /m
Vedené rádiové pole EN 60255-26, IEC 61000-4-6	f = 150 kHz...80 MHz 10V

*Table 9.4.1-12 Napěťové testy*

Test dielektrického napětí test EN 60255-27, IEC 60255-5, EN 60255-1	2 kV, 50Hz, 1min
test impulzního napětí EN 60255-27, IEC 60255-5	5 kV, 1.2/50us, 0.5J

## 9.4.2 KOMPATIBILITA FYZIKÁLNÍHO PROSTŘEDÍ

*Tabulka 9.4.2-13 Mechanické testy*

Vibrační test EN 60255-1, EN 60255-27, IEC 60255-21-1	2 ... 13.2 Hz ± 3.5mm 13.2 ... 100Hz, ± 1.0g
Rázový a nárazový test EN 60255-1, EN 60255-27, IEC 60255-21-2	20g, 1000 rázů/směr

*Tabulka 9.4.2-14 Test prostředí*

Vlhké teplo EN 60255-1, IEC 60068-2-30	Provoz: 25-55° C, 97-93% Rh, 12+12h
Suché teplo EN 60255-1, IEC 60068-2-2	Skladování: 70° C, 16h Provoz: 55° C, 16h
Test na chlad EN 60255-1, IEC 60068-2-1	Skladování: -40° C, 16h Provoz: -20° C, 16h

*Tabulka 9.4.2-15 Podmínky prostředí*

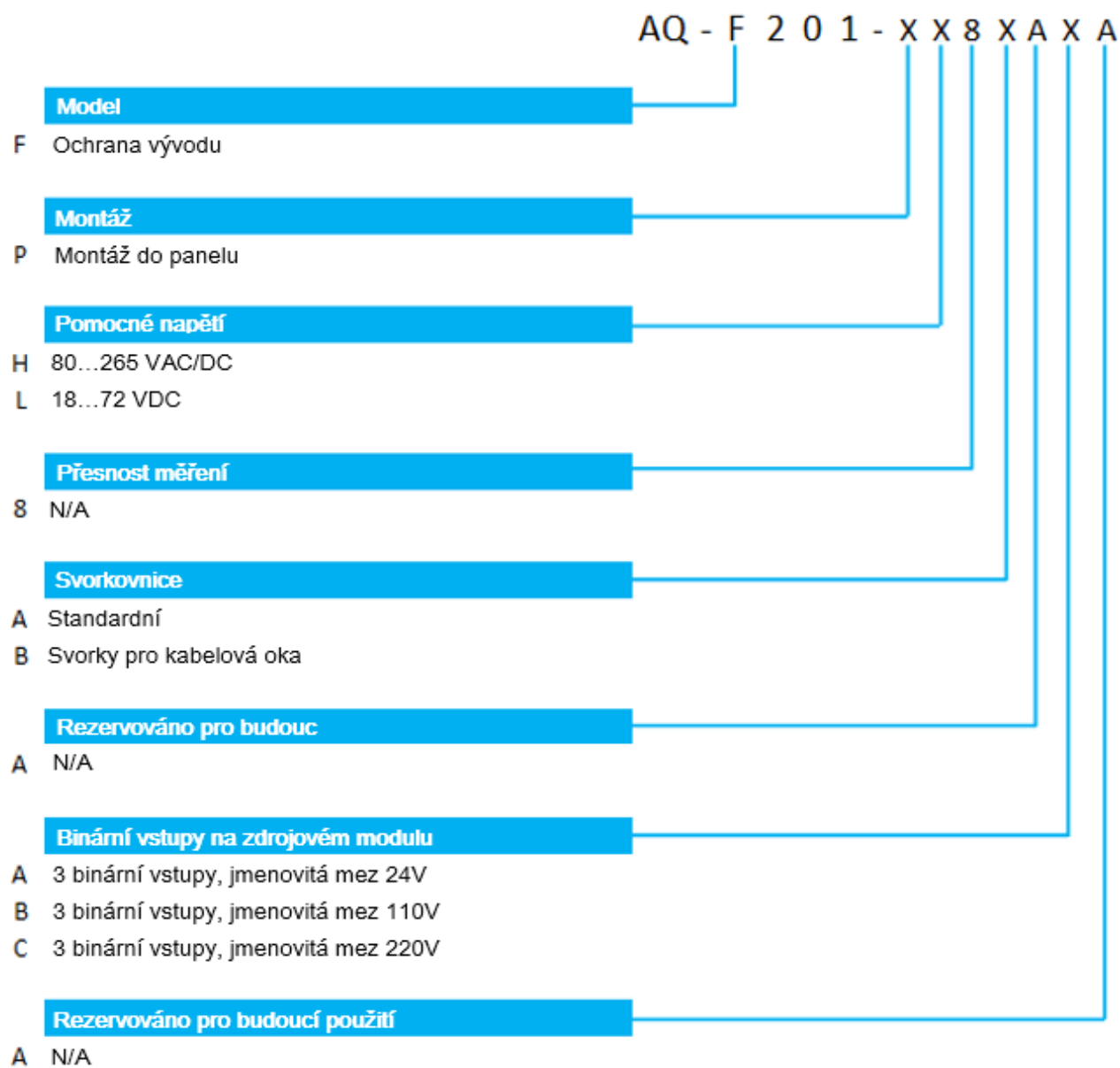
Stupeň krytí	IP54 zepředu IP21 zezadu
Rozsah provozní teploty okolí	-35...+70° C
Rozsah teplot pro transport a skladování	-40...+70° C

## 9.4.3 SKŘÍŇ A BALENÍ

*Tabulka 9.4.3-16 Rozměry a hmotnost*

Rozměry přístroje (Š x V x H mm)	Výška skříně 4U, šířka ¼ racku, hloubka 210 mm
Rozměry balení (Š x V x H mm)	245(š) x 170(v) x 223(h) mm
Hmotnost	Čistá hmotnost (přístroj) 1.5kg Celková hmotnost (s balením) 2kg

## 10 INFORMACE PRO OBJEDNÁVKU



## PŘÍSLUŠENSTVÍ

Objednací kód	Popis	Poznámka	Výrobce
AQ-ACC-ADAM4016	6-kan. modul RTD ADAM4016 s Modbus (Pt100/1000, Balco500, Ni)	Vyžaduje vnější napájecí modul	Advanced Co. Ltd.

## 11 REFERENČNÍ INFORMACE

### **Informace o výrobcí:**

Arcteq Relays Ltd. Finland

### **Návštěvní a poštovní adresa:**

Wolffintie 36 F 12

65200 Vaasa, Finland

### **Kontakty:**

telefonické, obecné a technické dotazy (úřední hodiny GMT +2): +358 10 3221 370

Fax: +358 10 3221 389

url: [www.arcteq.fi](http://www.arcteq.fi)

email prodej: [sales@arcteq.fi](mailto:sales@arcteq.fi)

email technická podpora: [support@arcteq.fi](mailto:support@arcteq.fi)

Arcteq podpora +358 10 3221 388 EET 8:00 – 16:00.