## Ефремов В.А., Ефремов А.В., Иванов С.В. (Чебоксары, ООО «Релематика», ЧГУ)

## МЕТОД ОПРЕДЕЛЕНИЯ ПЕРЕХОДНОГО СОПРОТИВЛЕНИЯ ПРИ ОДНОФАЗНОМ ЗАМЫКАНИИ НА ЛИНИИ ЭЛЕКТРОПЕРЕДАЧИ

Для релейщиков всегда представлял интерес значение переходного сопротивления  $R_f$  в месте повреждения. При горении дуги в месте повреждения в режиме короткого замыкания (КЗ) переходное сопротивление  $R_f$  практически полностью определяется сопротивлением дуги  $R_{\rm A}$ . Существует множество способов и формул для определения сопротивления дуги короткого замыкания. Однако все они носят эмпирический характер, точность расчета которых приблизительно отражает реальную величину сопротивления дуги. Тем не менее именно по этим формулам рассчитывается величина  $R_{\rm A}$ , которая используется разработчиками и проектировщиками релейной защиты и автоматики (РЗА) при построении многоугольных характеристик срабатывания реле сопротивления (РС).

Обработка дополнительной информации о предшествующих режимах работы микропроцессорных защит приближает решение точного определения величины сопротивления дуги  $R_{\rm д}$  короткого замыкания и построения более точных и чувствительных измерительных органов реле сопротивления дистанционной зашиты.

Тезисы доклада посвящены методу определения значения переходного сопротивления  $\mathbf{R}_f$  в месте повреждения не по анализу в отложенном времени аварийных осциллограмм, а в процессе развития аварии, что позволяет адаптировать характеристику срабатывания РС к текущей аварийной ситуации.

Известны способы получения в он-лайн режиме аварии аварийных составляющих фазных величин, их аварийных симметричных составляющих, на базе которых рассчитывают эквивалентные сопротивления прямой, обратной и нулевой последовательностей системы «за спиной», а также эквивалентную ЭДС прямой последовательности (равна фазной ЭДС) в нагрузочном режиме.

По схеме на рис. 1, *a*) определяются эквивалентные сопротивления прямой, обратной и нулевой последовательностей системы «за спиной»

 $\underline{E}_{13 \text{кв}} = \underline{U}_{\text{пред}} + \underline{Z}_{13 \text{кв}} \underline{I}_{\text{пред}}.$ Из схемы аварийного режима (рис. 2)

ние сопротивления до места повреждения. Из

уравнения для эквива-

ЭДС

рассчитывается

лентной

 $\underbrace{Z_{13KB} = Z_{23KB}}_{Z_{03KB}} \qquad \underbrace{I_{AB}}_{J_{AB}} \qquad \underbrace{Z_{1n} = Z_{2n}, Z_{0n}}_{Z_{03KB}}$ 

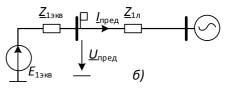


Рис.1 К определению эквивалентов энергосистемы

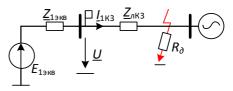


Рис.2 Расчетная модель для определения сопротивления дуги

 $\underline{\underline{E}}_{1_{3KB}} = \underline{\underline{I}}_{1K3}(\underline{\underline{Z}}_{1_{3KB}} + \underline{\underline{Z}}_{K3})$  определяется сопротивление на зажимах реле  $\underline{\underline{Z}}_{K3} = \underline{\underline{Z}}_{\pi K3} + R_{\pi} = R_{1K3} + jX_{1K3} = \underline{\underline{E}}_{1_{3KB}} / \underline{\underline{I}}_{1K3} - \underline{\underline{Z}}_{1_{3KB}}.$ 

Величины  $R_{1 \text{K3}}, j X_{1 \text{K3}}$  с учетом погонных параметров линии можно выразить как

$$R_{1K3} = R_{1\text{nor}} L_{K3} + R_{\Lambda} \tag{1},$$

$$X_{1K3} = X_{1\pi 0r} L_{K3}$$
 (2),

где  $R_{1\text{пог}}$ ,  $X_{1\text{пог}}$  — соответственно погонные активное и реактивное сопротивления линии;  $L_{\text{K3}}$  — расстояние до места повреждения.

Сопротивление дуги рассчитываем из уравнений (1) и (2)

$$R_{\text{A}} = R_{1\text{K3}} - R_{1\text{nor}} L_{\text{K3}} = R_{1\text{K3}} - R_{1\text{nor}} (X_{1\text{K3}} / X_{1\text{nor}}).$$

Таким образом, расчет величины сопротивления дуги позволяет в постоянном режиме рассчитывать характеристику реле сопротивления.