

14417

İSTANBUL TEKNİK ÜNİVERSİTESİ * FEN BİLİMLERİ ENSTİTÜSÜ

ALTI FAZLI ENERJİ İLETİM SİSTEMLERİNDE ŞÖNT REAKTÖR
LOKALİZASYONUNUN ETKİLERİNİN İNCELENMESİ

YÜKSEK LİSANS TEZİ

Müh. Fatma Gül ÜNLÜ

Tezin Enstitüye Verildiği Tarih: 21 Ocak 1991

Tezin Savunulduğu Tarih : 11 Şubat 1991

Tez Danışmanı

: Prof.Dr.H.Nusret YÜKSELER

Diğer Jüri Üyeleri

: Prof.Dr.Muzaffer ÖZKAYA

Prof.Dr.Mustafa BAYRAM

ŞUBAT 1991

Y. G.

Yükseköğretim Kurulu

ÖNSÖZ

Tezimin hazırlanmasında değerli öneri ve yardımlarını esirgemeyen hocam ve tez danışmanım Sayın Prof.Dr. H.Nusret YÜKSELER'e teşekkürlerimi sunarım.

Sultanahmet, Ocak 1991

Fatma Gül Ünlü



İÇİNDEKİLER

SEMBOL LİSTESİ	v
ÖZET	vii
SUMMARY	viii
BÖLÜM 1. GİRİŞ	1
BÖLÜM 2. ENERJİ İLETİM HATLARI	3
2.1. Uzun Enerji İletim Hattı	4
2.2. İletim Hatlarının Kompanzasyonu	7
BÖLÜM 3. ALTI FAZLI ENERJİ SİSTEMLERİNİN MODELLENMESİ.	9
3.1. Generatörler	9
3.2. Transformatörler	10
3.3. İletim Hatları	12
3.3.1. Eşdeğer 3-faz modeli	12
3.3.2. Eşdeğer Bir-faz gösterimi	13
3.3.3. Üç fazlı hattın altı-fazlı eşdeğer gösterimi	13
3.4. Altı Fazlı bir Hattın Üç Fazlı Yük Bağlantıları	15
BÖLÜM 4. SİMETRİLİ BİLEŞENLER	16
4.1. q-Faz Simetrik Bileşen Dönüşümü	16
4.2. Simetrik Bileşen Yönteminin Altı Fazlı Sistem Uygulanması	17
4.3. Dizi Devreleri	19
BÖLÜM 5. ALTI FAZLI ENERJİ SİSTEMLERİNDE ARIZA ANALİZİ	21
5.1. Arıza Matrisleri $Z_F^{0,1,2}$ ve $Y_F^{0,1,2}$	22
5.2. Kısa Devre Eşitlikleri	25
5.3. Altı Fazlı Arıza Tipleri	26
5.3.1. Bir Faz-Toprak Arızası	26
5.3.2. İki Faz-Toprak Arızası (2FT)	28
5.3.3. İki Faz Arızası	29
5.3.4. Üç Faz-Toprak Arızası	30
5.3.5. Üç Faz Arızası	31
5.3.6. Dört Faz-Toprak Arızası	31
5.3.7. Dört Faz Arızası	32
5.3.8. Beş Faz-Toprak Arızası	33
5.3.9. Beş Faz Arızası	34
5.3.10. Altı Faz-Toprak Arızası	35
5.3.11. Altı Faz Arızası	35
BÖLÜM 6. ALTI-FAZLI BİR ENERJİ İLETİM SİSTEMİNDE ARIZA İNCELEMELERİ	36
6.1. Sonsuz Güçlü Baradan Çekilen Gücün Değişimi ile Bara gerilimlerinin Bulunması	38

6.2. Keban-Gölbaşı İletim Sisteminin Tanıtılması	39
6.3. Altı-Fazlı Enerji İletim Sistemindeki Eleman- ların Per-Unit Değerlerinin Bulunması	40
6.4. İncelenen Sistemin Dizi-Devreleri	42
6.5. Arızaların İncelenmesi	42
SONUÇLAR VE ÖNERİLER	50
KAYNAKLAR	56
EKLER	57
ÖZGEÇMİŞ	136



SEMBOL LİSTESİ

a	: Üç fazlı durum için simetrili bileşen operatörü, $\exp(j2\pi/3)$
$\dot{A}$	: Genelleştirilmiş devre sabiti
b	: Altı fazlı durum için simetrili bileşen operatörü, $\exp(j2\pi/6)$
$\dot{B}$	: Genelleştirilmiş devre sabiti $[\Omega]$
B	: Hattın toprağa göre süseptansı $[1/\Omega]$
B_C	: Hattın toprağa göre kapasitif süseptansı $[1/\Omega]$
B_L	: Hattın toprağa göre endüktif süseptansı $[1/\Omega]$
C	: Hattın şönt kapasitesi $[F]$
$\dot{C}$	: Genelleştirilmiş devre sabiti $[1/\Omega]$
$\dot{D}$	: Genelleştirilmiş devre sabiti
$\dot{E}_i$	: i fazında endüklenen gerilim (emk) $[V]$
G	: Hattın şönt kondüktansı $[1/\Omega]$
$\dot{I}$	: Hat akımı $[A]$
$\dot{I}_r$	: Hat sonu akımı $[A]$
$\dot{I}_s$	: Hat başı akımı $[A]$
$\dot{I}_{chg}$	: Hattın yükleme akımı $[A]$
$\dot{I}_{BARA}$	: Bara akımları vektörü (nx1)
$\dot{I}_{abc}$	: Faz sistemi akım vektörü (6x1)
$\dot{I}_{012}$	: Simetrili bileşen sistemi akım vektörü (6x1)
$\dot{I}_p^n$	: p inci bara için akım vektörü (nx1)
$\dot{I}_{p(F)}^{abc}$	: p inci bara için faz sistemi arıza akım vektörü (6x1)
$\dot{I}_{p(F)}^{012}$	: p inci bara için simetrili bileşen sistemi arıza akım vektörü (6x1)
L	: Hat endüktansı $[H]$
$P_{R,max}$	: İletilebilecek maksimum aktif güç $[W]$
R	: Hat direnci $[\Omega]$
$[T]$	: Simetrili bileşen dönüşüm matrisi (nxn)
$\dot{V}$	: Hat gerilimi $[V]$
$\dot{V}_{abc}$	: Faz sistemi gerilim vektörü (6x1)
$\dot{V}_{BARA}$	: Bara gerilimleri vektörü (nx1)

$\dot{V}_{p(F)}^{abc}$: p inci bara için faz sistemi arıza gerilim vektörü (6x1)
 $\dot{V}_{p(F)}^{012}$: p inci bara için simetrili bileşen sistemi gerilim vektörü (6x1)
 $\dot{V}_r$: Hat sonu gerilimi [V]
 $\dot{V}_s$: Hat başı gerilimi [V]
 $\dot{V}_N$: Nötr barası gerilimi [V]
 $\dot{V}_{012}$: Simetrili bileşen sistemi gerilim vektörü (6x1)
 X : Reaktans [Ω]
 X_C : Kapasitif reaktans [Ω]
 X_L : Endüktif reaktans [Ω]
 $\dot{Y}$: Hattın birim şönt admitansı [$1/km\Omega$]
 $\dot{Y}$: Hattın şönt admitansı [$1/\Omega$]
 Y_{BARA} : Bara admitans matrisi (nxn)
 $\dot{Y}_F^{abc}$: Faz sistemi arıza admitans matrisi (6x6)
 $\dot{Y}_F^{012}$: Simetrili bileşen sistemi arıza admitans matrisi (6x6)
 $\dot{Y}_N$: Nötr ile toprak arasındaki admitans [$1/\Omega$]
 $\dot{Y}_p^n$: N fazlı sistem için faz admitans matrisi (nxn)
 $\dot{Y}_p^6$: Altı fazlı sistemde faz admitans matrisi (6x6)
 $\dot{Y}_{sh}^6$: Altı fazlı sistemde şönt admitans matrisi (6x6)
 $\dot{z}$: Hattın birim seri empedansı [Ω/km]
 $\dot{z}$: Hattın seri empedansı [Ω]
 $\dot{z}_a, \dot{z}_b, \dot{z}_c, \dot{z}_d, \dot{z}_e, \dot{z}_f, \dot{z}_g$: Arıza geçiş empedansları [Ω]
 $\dot{z}_{BARA}$: Bara empedans matrisi (nxn)
 $\dot{z}_c$: Hattın karakteristik empedansı [Ω]
 $\dot{z}_F^{abc}$: Faz sistemi arıza empedans matrisi (6x6)
 $\dot{z}_F^{012}$: Simetrili bileşen sistemi arıza empedans matrisi (6x6)
 $\dot{z}_F^n$: N fazlı sistem için faz empedans matrisi (nxn)
 α_T : Primer sargı çevirme oranı
 β_T : Sekonder sargı çevirme oranı
 $\dot{Y}$: Propagasyon sabiti

ÖZET

Uzun enerji iletim hatlarının iletim kapasitelerinin, gerilime bağımlı olarak arttırılabilmesi için iletimde daha yüksek gerilim kademelerine çıkılması gerekir. Üst gerilim kademelerinde iletim yapılması izolatör, yalıtım mesafeleri, korona gibi etkenlerden dolayı sınırlandırıldığından, çok fazlı enerji iletimi iletim kapasitesini arttırmak için bir çözüm olmaktadır. Ayrıca çift devre üç fazlı bir enerji iletim hattının iletim kapasitesi, iletim hattı altı fazlı hatta dönüştürülerek arttırılabilir.

Enerji iletim hatlarının iletim kapasitesini etkileyen bir başka faktör olan hattın seri empedansı ve şönt süseptansının etkisini azaltmak amacı ile hattın muhtelif noktalarında seri ve şönt kompanzasyon yapılır. Seri kompanzasyon hatta seri olarak yerleştirilen kapasite bankları, şönt kompanzasyon ise faz ile nötr arasına yerleştirilen şönt reaktörler ile yapılır.

Bu çalışmada üç fazlı çift devre Keban-Kayseri-Gölbaşı enerji iletim hattı temel alınarak bu hat altı fazlı bir enerji iletim hattına dönüştürülmüştür. Gözönüne alınan altı fazlı enerji iletim hattında seri ve şönt kompanzasyonun muhtelif yerlerde yapıldığı altı değişik iletim Mod'u oluşturulmuştur. İncelemelerde Gölbaşı barası sonsuz güçlü bara olarak alınmış ve altı fazlı enerji iletim hattının dokuz ayrı çalışma noktasında güç ilettiği varsayılmıştır. Bilgisayarda yazılan program kullanılarak herbir Mod için dokuz ayrı çalışma noktasında enerji iletim sistemlerinin işletilmesi ve planlanması açısından çok önemli olan arıza analizleri yapılmıştır. İncelenen arıza çeşidi onbir adettir. Elde edilen sonuçlar Mod'lar ve çalışma noktaları gözönüne alınarak karşılaştırılmış, etkiler değerlendirilmiştir.

SUMMARY

THE STUDYING ON LOCALIZATION EFFECTS OF SHUNT REACTORS IN SIX-PHASE POWER TRANSMISSION SYSTEMS

In recent years, because of increasing generation and consumption, there has been an increased interest in high phase order (HPO) power transmission. High phase order transmission (HPO), the use of more than the conventional three phases, is a unique approach to increasing the power transmission capability of overhead electric power transmission rights-of-way. At present, six phase transmission appears to be the most promising among multi phase systems for possible realization in near future. Because of the growing interest in this area, quite a number of papers have reported on different aspects of this new power transmission technology.

Power transmission lines for many types of analyses, can be represented by a single-line equivalent with lumped resistance (R), inductive reactance (X_L) and shunt susceptance (B_C) parameters per phase. For more exact calculations, it is important to model all parameters uniformly distributed along the line. The six phase lines have been modelled by their phase impedance matrices, ABCD-parameters and π -representations.

The performance of transmission lines, especially those of medium length and longer, can be improved by reactive compensation of a series or parallel type. Series compensation consists of a capacitor bank placed in series with each phase conductor of the line. Shunt compensation refers to the placement of inductors from each line to neutral to reduce. Partially or completely the shunt susceptance of a high-voltage line, which is particularly important at light loads when the voltage at the receiving end may otherwise become very high. Series compensation reduces the series impedance of the line, which is the principal cause of voltage drop and the most important factor in determining the maximum power which the line can transmit.

Six phase transmission systems, if ever realized, will always be integrated in an otherwise three phase systems. Three phase/six phase transformers will be required to connect six phase systems to the existing network at all levels viz. stepping up generation voltages to six phases, primary distribution, distribution to multi phase loads etc. Suitable representations of six phase lines and the associated transformers are, therefore, required

for analysing the impact of additions of six phase systems in the existing three phase networks for effective planning and realization of such systems.

Network matrices are used in the analysis of an electrical network by using computer. In matrix notation, the performance equation in impedance form is

$$V_{BUS} = Z_{BUS} \cdot I_{BUS} \quad (1)$$

or in admittance form is

$$I_{BUS} = Y_{BUS} \cdot V_{BUS} \quad (2)$$

where

V_{BUS} , bus voltage vector

I_{BUS} , bus current vector

Z_{BUS} , bus impedance matrix

Y_{BUS} , bus admittance matrix

Fault studies form an important step in the design of adequate protective schemes. A detailed fault analysis employs symmetrical components or phase coordinate transformations.

According to Fortescue's Theorem, six unbalanced (voltage or current) phasors of a six-phase system can be resolved into six balanced systems of phasors. The balanced sets of components are

- (1) First-(or positive) sequence components
- (2) Second-sequence components
- (3) Third-sequence components
- (4) Fourth-sequence components
- (5) Fifth-(or negative) sequence components
- (6) Sixth-(or zero) sequence components

Each of the i^{th} sequence components ($i=0,1,2,3,4,5$) consists of six phasors equal in magnitude and displaced from each other by $i(60)$ in phase. The six-phase operator b ,

$$b = e^{j\pi/3} = 0,5 + j0,866 \quad (3)$$

This operator b is related to the three-phase operator a by

$$b = -a^2 \quad (4)$$

The unbalanced voltage phasors matrix $\bar{V}_p$,

$$\bar{V}_p = [T_s] \cdot \bar{V}_s \quad (5)$$

where

$\bar{V}_s$; symmetrical components of the unbalanced voltage phasors.

$[T_s]$; six-phase symmetrical component transformation matrix

$$[T_s] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & b^5 & b^4 & b^3 & b^2 & b \\ 1 & b^4 & b^2 & 1 & b^4 & b^2 \\ 1 & b^3 & 1 & b^3 & 1 & b^3 \\ 1 & b^2 & b^4 & 1 & b^2 & b^4 \\ 1 & b & b^2 & b^3 & b^4 & b^5 \end{bmatrix} \quad (6)$$

The fault analysis of a six-phase system is much more complex than that of a three phase system. The various types of faults that can occur in a six-phase system, which is considered in studies, are:

- (1) single-phase-to-ground fault (LG)
- (2) two-phase-to-ground fault (LLG)
- (3) two-phase fault (LL)
- (4) three-phase-to-ground fault (LLLG)
- (5) three-phase fault (LLL)
- (6) four-phase-to-ground fault (LLLLG)
- (7) four-phase fault (LLLL)
- (8) five-phase-to-ground fault (LLLLLG)
- (9) five-phase fault (LLLLL)
- (10) six-phase-to-ground fault (LLLLLLG)
- (11) six-phase fault (LLLLLL)

The symmetrical component transformation method for three-phase systems employing the bus impedance description of the network is generalised to six-phase systems or the systems represented on, an equivalent six-phase basis

The expression for fault currents at a six-phase bus p involving a fault impedance/admittance matrix Z_F^6/Y_F^6 is given by

$$I_{p(F)}^6 = (Z_F^6 + Z_{pp}^6)^{-1} \cdot E_{p(o)}^6 \quad (7)$$

$$I_{p(F)}^6 = Y_F^6 \cdot (U^6 + Z_{pp}^6 \cdot Y_F^6)^{-1} \cdot E_{p(o)}^6 \quad (8)$$

The fault voltages are given by

$$E_{p(F)}^6 = Z_F^6 \cdot (Z_F^6 + Z_{pp}^6)^{-1} \cdot E_{p(o)}^6 \quad (9)$$

$$E_{p(F)}^6 = (U^6 + Z_{pp}^6 \cdot Y_F^6)^{-1} \cdot E_{p(o)}^6 \quad (10)$$

and for other buses;

$$E_{i(F)}^6 = E_{i(o)}^6 - Z_{ip}^6 \cdot I_{p(F)}^6 \quad (11)$$

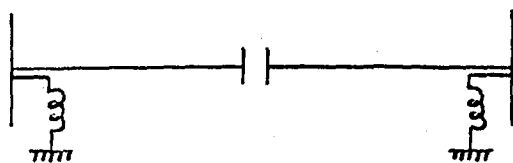
$$i=1,2,\dots,N; i \neq p$$

The following steps are required to carry out the fault analysis:

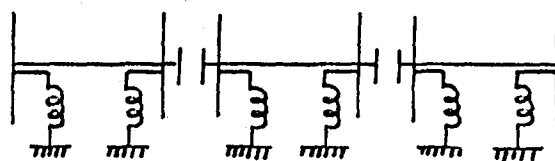
- i) Perform the equivalent single-phase load flow analysis to determine the prefault voltages
- ii) Form the sequence component bus impedance matrices.
- iii) Calculate the sequence component fault impedance/admittance matrices.
- iv) Determine the fault current
- v) Calculate the post-fault voltages, currents and power flows in the network

For understanding localization effects of shunt reactors in a six-phase power transmission systems, 380 kV three phase double circuit Keban-Gölbaşı transmission line is converted to the six-phase line. For this six-phase energy transmission system, short-circuit calculations are realized at the state of different six circuit types. In these types of circuit which are shown in the figure 1, the total magnitude of the shunt reactor admittance is distributed to the different places of the line. The bus of Gölbaşı is taken as a infinite power bus.

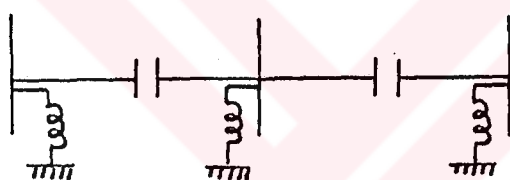
Before the fault analysis, the prefault voltages of the power transmission system are calculated for nine operating points. These operating points which are power values transmitted to the infinite power bus are shown in figure 2.



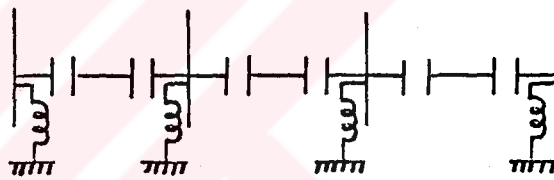
Scheme 1



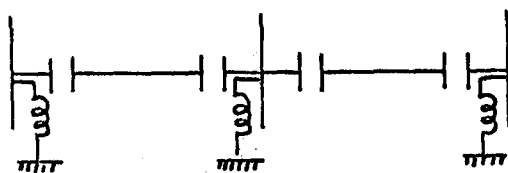
Scheme 4



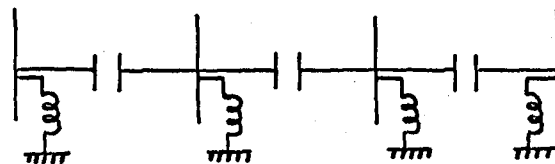
Scheme 2



Scheme 5



Scheme 3



Scheme 6

Fig.1. Different schemes of the given power system.

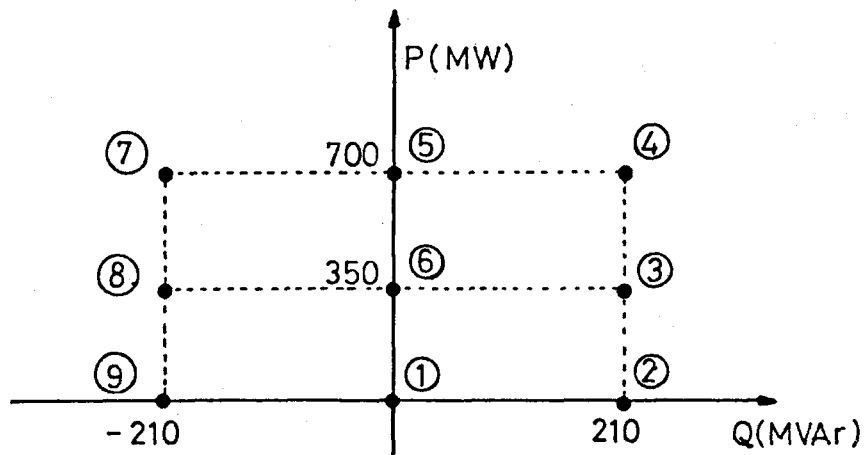


Fig. 2. Operating points of the six-phase system.

The calculated fault currents and voltages obtained by using a computer program are compared each other and tables are given for this purpose.

As a result, for scheme 5 given in Figure 1 the fault current values are greater than the other transmission circuit types.

BÖLÜM 1.

GİRİŞ

Elektrik enerjisine olan ihtiyaç teknolojiadaki gelişmeye paralel olarak her geçen gün hızla artmaktadır. Tüketimdeki bu artışı karşılayabilmek için yeni üretim merkezleri devreye girmekte ve iletim hatlarının kapasitelerinin de artırılmasına çalışılmaktadır. Enerji üretim ve tüketim merkezleri arasındaki mesafenin ülkemizdeki gibi uzun olması iletim hatlarında yüksek gerilim kullanılması gerektirmektedir. Uzun enerji iletim hatlarının, iletim kapasitelerinin gerilime bağımlı olarak artımı, daha yüksek gerilim kademelerine çıkılmasını gerektirir. Buna karşın, izolatör tasarımı, yalıtım mesafeleri, korona olayları gibi etkenler iletimde kullanılabilecek gerilim değerini sınırlamakta ve daha yüksek gerilim kademelerinde enerji iletilmesini önlemektedir. Bu nedenle çok fazlı enerji iletimi, iletim kapasitesini artırmak için bir çözüm olabilir. [1]

Altı fazlı enerji sistemlerinde fazlar arasında altmışar derecelik faz farkı vardır. Ayrıca üç fazlı sistemlerdekinden farklı olarak altı fazlı enerji sistemlerinde faz-arası ve faz-nötr gerilimler birbirlerine eşittirler. Enerji iletiminde kullanılan çift devre bir üç fazlı sistem transformatör, koruma elemanları gibi cihazlar değiştirilerek kolaylıkla altı fazlı bir sisteme dönüştürülebilir.

Enerji iletim hatlarının, özellikle uzun olanların iletim kapasiteleri hattın muhtelif noktalarında yapılan seri ve şönt (paralel) kompanzasyon ile artırılabilir. İletim hattındaki gerilim düşmesinin nedeni olan hattın seri empedansının etkisini azaltan seri kompanzasyon

hattın her faz iletkenine seri olarak yerleştirilen kapasite bankları, hattın paralel süseptansının etkisini azaltan şönt kompanzasyon ise hattın her fazı ile nötr arasına yerleştirilmiş şönt reaktörler ile yapılır.

Bir elektrik enerji iletim sisteminin planlanmasında yapılacak arıza analizlerinin önemi çok büyüktür. Çünkü korumanın iyi yapılabilmesi için kısa devre akımları ve güçlerinin bilinmesi gerekir. Sistemde meydana gelecek bir arıza durumunda arızalı bölüm en kısa zamanda sistemden ayırılabilmelidir. Bu nedenle koruma rölelerinin boyutlandırılması doğru yapılmalı, kullanılan kesiciler arıza akımlarına karşı dayanmalıdır.

Altı fazlı enerji iletim sistemlerinde arıza incelemeleri üç fazlı sistemlerinkine göre karmaşıktır. Altı fazlı sistemlerde meydana gelebilecek muhtelif arıza tipleri içinden onbir tanesi gözönüne alınarak bunlar için incelemeler yapılır. Altı fazlı enerji iletim hatlarında gerçekleşme olasılığı en yüksek olan arıza tipleri bir faz-toprak ve faz-arası arızalarıdır.

Bir elektrik enerji sisteminde arıza incelemeleri bara empedans matrisi kullanılarak yapılır. İncelemeler de simetrik olmayan arızalarında analizlerinin yapılabilmesi için simetrili bileşenler yöntemi kullanılır. Bilgisayarlar kullanılarak yapılan kısa devre incelemelerine geçmeden önce sistemdeki arıza öncesi bara gerilimleri hesaplanır.

BÖLÜM 2.

ENERJİ İLETİM HATLARI

Elektrik enerjisi, üretim noktalarından tüketicilere havai hatlar veya yeraltı kabloları ile iletilirler. Enerji iletim hatlarına ait akım ve gerilimler ile ilgili olan eşitlikler, hattın uzun veya kısa olmasına göre hat parametreleri ile verilir. Bir enerji iletim hattı parametreleri,

- Hat endüktansı L
- Hat şönt kapasitesi C
- Hat direnci R
- Hat şönt kondüktansı G

Bu parametrelerden iletim kapasitesine olan etkileri az olmaları nedeni ile direnç ve kondüktans en az önemli olanlardır. Havai hatlarda şönt kondüktans G genellikle ihmal edilir. Uzunluğu 80 km'ye kadar olan kısa hatlarda şönt kapasite ihmal edilebilir. Uzunluğu 80 ila 240 km arasında olan orta uzunluktaki enerji iletim hatlarında seri direnç ve endüktans ile beraber doğal şönt kapasite de göz önüne alınır.

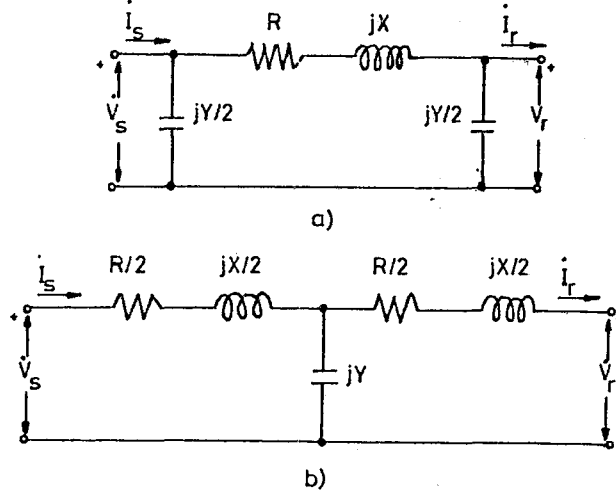
Kısa ve orta uzunluktaki hatların hesaplarında kullanılan toplu parametre gösteriminde hatların eşdeğer devresi nominal π veya nominal T devresi olarak göz önüne alınır (Şekil 2.1).

Nominal π devresi için hat başı gerilimi,

$$\dot{V}_s = \left(\frac{\dot{Z}\dot{Y}}{2} + 1\right)\dot{V}_r + \dot{Z} \cdot \dot{I}_r \quad (2.1)$$

hat başı akımı,

$$\dot{I}_s = \dot{Y}\left(1 + \frac{\dot{Z}\dot{Y}}{4}\right)\dot{V}_r + \left(\frac{\dot{Z}\dot{Y}}{2} + 1\right)\dot{I}_r \quad (2.2)$$



Şekil 2.1. a) Nominal π devresi, b) Nominal T devresi

eşitlikleri ile bulunabilir. Genelleştirilmiş hat sabitle-
ri için

$$\dot{A} = \dot{D} = \frac{\dot{Z} \cdot \dot{Y}}{2} + 1$$

$$\dot{B} = \dot{Z} \quad (2.3)$$

$$\dot{C} = \dot{Y} \cdot \left(1 + \frac{\dot{Z} \cdot \dot{Y}}{4}\right)$$

eşitliklerini kullanarak hat başı gerilim ve akımını

$$\dot{V}_S = \dot{A} \cdot \dot{V}_R + \dot{B} \cdot \dot{I}_R \quad (2.4)$$

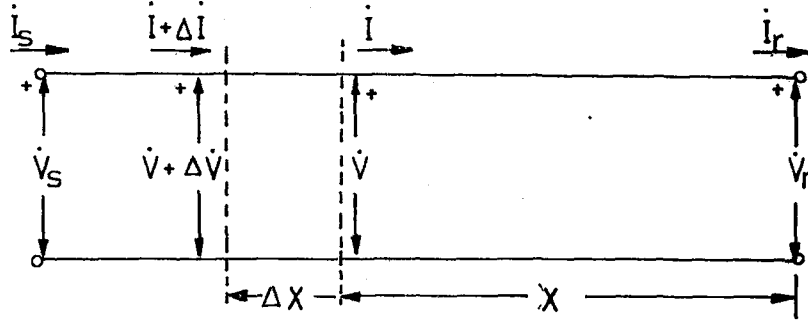
$$\dot{I}_S = \dot{C} \cdot \dot{V}_R + \dot{D} \cdot \dot{I}_R \quad (2.5)$$

şeklinde elde ederiz [2].

2.1. Uzun Enerji İletim Hattı

Eğer enerji iletim hatları ile ilgili hesaplarda kesin doğruluk, hassasiyet isteniyorsa dağılmış parametre-
ler ile hesap yapmak gerekir. Uzun enerji iletim hatların-
da Şekil 2.2.'de gösterilen bu gösterimler kullanılır.

Bir uzun enerji iletim hattı üzerinde alıcı uca x
uzaklıkta, Δx uzunluğunda bir hat parçası göz önüne



Şekil 2.2. Uzun enerji iletim hattı

alınsın. Hat parçası üzerinde X yönünde gerilimde olan artış $\Delta \dot{V}$,

$$\Delta \dot{V} = \dot{I} \cdot \dot{Z} \cdot \Delta X \quad ; \quad \frac{\Delta \dot{V}}{\Delta X} = \dot{I} \cdot \dot{Z} \quad (2.1.1)$$

limit durumunda

$$\Delta X \rightarrow 0 \text{ iken} \quad \frac{d\dot{V}}{dX} = \dot{I} \cdot \dot{Z} \quad (2.1.2)$$

Hat parçası üzerinde akımda olan değişim $\Delta \dot{I}$,

$$\Delta \dot{I} = \dot{V} \cdot \dot{Y} \cdot \Delta X \quad ; \quad \frac{\Delta \dot{I}}{\Delta X} = \dot{V} \cdot \dot{Y} \quad (2.1.3)$$

Limit durumunda

$$\Delta X \rightarrow 0 \text{ iken,} \quad \frac{d\dot{I}}{dX} = \dot{V} \cdot \dot{Y} \quad (2.1.4)$$

(2.1.2) ve (2.1.4) denklemlerinin ikinci türevleri alınarak,

$$\frac{d^2 \dot{V}}{dX^2} = \dot{Y} \cdot \dot{Z} \cdot \dot{V} \quad \text{ve} \quad \frac{d^2 \dot{I}}{dX^2} = \dot{Y} \cdot \dot{Z} \cdot \dot{I} \quad (2.1.5)$$

elde edilir. Bu iki denklemin çözümü ve $X=0$ için $\dot{V}=\dot{V}_r$ ve $\dot{I}=\dot{I}_r$ koşulları kullanılarak

$$\dot{V} = \frac{\dot{V}_r + \dot{I}_r \dot{Z}_c}{2} \cdot e^{\dot{Y}X} + \frac{\dot{V}_r - \dot{I}_r \dot{Z}_c}{2} \cdot e^{-\dot{Y}X} \quad (2.1.6)$$

$$\dot{I} = \frac{\dot{V}_r / \dot{Z}_c + \dot{I}_r}{2} \cdot e^{\dot{\gamma}x} - \frac{\dot{V}_r / \dot{Z}_c - \dot{I}_r}{2} \cdot e^{-\dot{\gamma}x} \quad (2.1.7)$$

eşitlikleri elde edilir. Bu eşitliklerdeki

$$\dot{Z}_c = \sqrt{\frac{\dot{Z}}{\dot{Y}}} \quad ; \text{ Hattın karakteristik empedansı}$$

$$\dot{\gamma} = \sqrt{\dot{Y} \cdot \dot{Z}} \quad ; \text{ propagasyon sabiti}$$

olarak adlandırılır [2], [3].

Güç sistemi incelemelerinde, karakteristik empedans bazen dalga empedansı olarak da adlandırılır. Bununla beraber, dalga empedansı deyimi genellikle kayıpsız hat özel durumu için kullanılır. Kayıpsız bir hattın direnci ile kondüktansı sıfırdır ve karakteristik empedansı $\sqrt{\frac{L}{C}}$ dir. Dalga empedansı ise yürüyen dalgalarla ilgilenildiği zaman önemlidir.

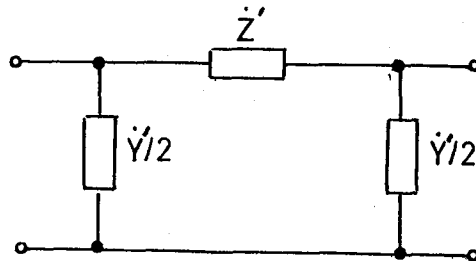
Uzun enerji iletim hattı için elde edilen eşitlikler hiperbolik fonksiyonlar kullanılarak

$$\dot{V} = \dot{V}_r \cosh \dot{\gamma}x + \dot{I}_r \dot{Z}_c \sinh \dot{\gamma}x \quad (2.1.8)$$

$$\dot{I} = \dot{I}_r \cosh \dot{\gamma}x + \frac{\dot{V}_r}{\dot{Z}_c} \sinh \dot{\gamma}x \quad (2.1.9)$$

olarak elde edilir.

Nominal π ve T devrelerinde, hat parametreleri düzgün dağılmış olarak gözönüne alınmadığı için bu devreler bir iletim hattını kesin bir doğrulukla göstermez. Bu yüzden uzun iletim hatlarında eşdeğer π veya T devreleri göz önüne alınır.



Şekil 2.3. Uzun iletim hattının eşdeğer π devresi.

Şekil 2.3'de gösterilen eşdeğer π devresindeki toplu devre parametreleri

$$\dot{Z}' = \dot{Z}_c \cdot \text{Sinh} \dot{\gamma} \ell = \dot{Z}_c \cdot \frac{\text{Sinh} \dot{\gamma} \ell}{\dot{\gamma} \ell} \quad (2.1.10)$$

$$\frac{\dot{Y}'}{2} = \frac{1}{\dot{Z}} \tanh \frac{\dot{\gamma} \ell}{2} = \frac{\dot{Y}}{2} \frac{\tanh(\dot{\gamma} \ell / 2)}{\dot{\gamma} \ell / 2} \quad (2.1.11)$$

dır. Bu parametreler ile alıcı uç ve gönderici uç gerilimleri ile akımları arasında

$$\dot{V}_s = (1 + \frac{\dot{Z}' \cdot \dot{Y}'}{2}) \cdot \dot{V}_r + \dot{Z}' \cdot \dot{I}_r \quad (2.1.12)$$

$$\dot{I}_s = (\dot{Y}' + \frac{\dot{Z}' \cdot \dot{Y}'}{4}) \cdot \dot{V}_r + (1 + \frac{\dot{Z}' \cdot \dot{Y}'}{2}) \cdot \dot{I}_r \quad (2.1.13)$$

bağıntıları yazılabilir [2].

2.2. İletim Hatlarının Kompanzasyonu

Enerji iletim hatlarının iletim yetenekleri seri ve paralel kompanzasyon ile arttırılabilir. Bu işlem özellikle orta ve daha uzun iletim hatları için yapılır. Seri kompanzasyon hattın her faz iletkenine seri olarak yerleştirilen kapasite bankları, paralel kompanzasyon ise hattın her fazı ile nötr arasına yerleştirilmiş bobinler (indüktör) ile yapılır.

Seri kompanzasyon ile hattaki gerilim düşümünün başlıca sebebi olan ve aynı zamanda hattın iletebileceği maksimum gücün belirlenmesinde de en önemli etken olan hattın seri empedansının değeri küçültülür. Seri empedans hat üzerinde iletilebilecek maksimum güce etkisi

$$P_{R, \max} = \frac{|\dot{V}_s| \cdot |\dot{V}_r|}{|\dot{B}|} - \frac{|\dot{A}| |\dot{V}_r|^2}{|\dot{B}|} \cos(\beta - \alpha) \quad (2.2.1)$$

eşitliğinden görülebilir. Buradaki $\dot{B}$ katsayısı,

nominal π devresinde $\dot{B} = \dot{Z}$

eşdeğer π devresinde $\dot{B} = \dot{Z} \cdot \frac{\text{Sinh} \dot{\gamma} \ell}{\dot{\gamma} \ell}$

değerlerine eşittir. Kapasitör bankının değeri, kompanzasyon faktörü olarak adlandırılan X_C/X_L oranı ile belirlenir. Burada X_C seri kapasitör bankının faz başına kapasitif reaktansıdır, X_L ise hattın faz başına toplam endüktif reaktansıdır.

Paralel kompanzasyon ile bir yüksek gerilim enerji iletim hattının paralel kapasitif süseptansı B_C , kısmen veya tamamen ortadan kaldırılır. Enerji iletim hatlarının toprağa göre olan kapasiteleri nedeni ile hatta bir kapasitif akım (charging current-yükleme akımı) akar. Bu akım göz önüne alınan önemli bir faktördür ve hattın nominal yüklü akım değerinin aşılmasına izin verilmemelidir. $|V|$, bir hattın toprağa göre olan gerilim değeri ve B_C hattın toprağa göre olan kapasitif süseptansı ise

$$I_{chg} = B_C \cdot |\dot{V}| \quad (2.2.2)$$

dir. Bu eşitlikten görüldüğü gibi $|\dot{V}|$ de olan değişim akım değerini de değiştirmektedir. Hattın çeşitli noktalarında, hat ile toprak arasına bobinler yerleştirilerek endüktif süseptans B_L oluştururuz. Böylece hattaki kapasitif yüklem akımı,

$$\begin{aligned} I_{chg} &= (B_C - B_L) \cdot |\dot{V}| \\ &= B_C \cdot |\dot{V}| \cdot \left(1 - \frac{B_L}{B_C}\right) \end{aligned} \quad (2.2.3)$$

olur. Bu eşitlikten görüldüğü gibi akım değeri parantez içindeki terim ile azaltılabilir. Burada B_L/B_C ye paralel kompanzasyon faktörü denir.

Paralel kompanzasyonun diğer bir yararı da yüksüz durumda çok yüksek değerlere yükselen uzun yüksek gerilim enerji hatlarının alıcı uç gerilimini azaltarak ayarlama-sıdır.[2]

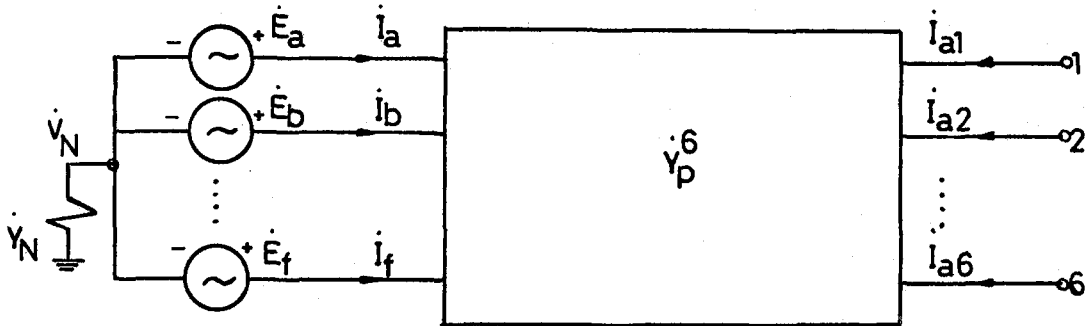
BÖLÜM 3.

ALTI FAZLI ENERJİ SİSTEMLERİNİN MODELLENMESİ

Bir elektrik enerji sisteminde yeni tesis edilecek altı fazlı elektriksel sistemler halen kullanılmakta olan üç fazlı sistemlerle paralel olarak çalışacaklarından, birleşik sistem incelemeleri için altı fazlı sistemin modellenmesi gerekmektedir. Bu amaçla bir çok inceleme çalışması yapılarak yayınlanmıştır. Bu yayınlarda, altı fazlı generatör, 3-faz/6-faz transformatörler, iletim hatları ve yükler için matematiksel modeller verilmiştir. Şebekenin üç fazlı bölümünde meydana gelecek olayları incelemek amacı ile çeşitli elemanların üç-faz eşdeğer gösterimleri elde edilmiştir.

3.1. Generatörler

Daha yüksek güç uygulaması için tasarlanan altı fazlı generatörler kısa devre incelemelerinde üç fazlı makina için yapılarına benzer olarak modellenebilirler. Şekil 3.1'de gösterilen bir Y_N reaktansı üzerinden topraklanmış altı fazlı generatörün faz koordinat gösterimi,



Şekil 3.1. Altı-fazlı generatörün gösterimi.

$$\begin{bmatrix} \dot{Y}_p^6 & -\dot{Y}_o \\ -\dot{Y}_o^T & \dot{Y}_N + 6\dot{Y}_o \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{V}_p^6 \\ \dot{V}_N \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{I}_p^6 \\ 0 \end{bmatrix} \quad (3.1.1)$$

dır. $\dot{Y}_o$ sıfır dizi admitansı olmak üzere

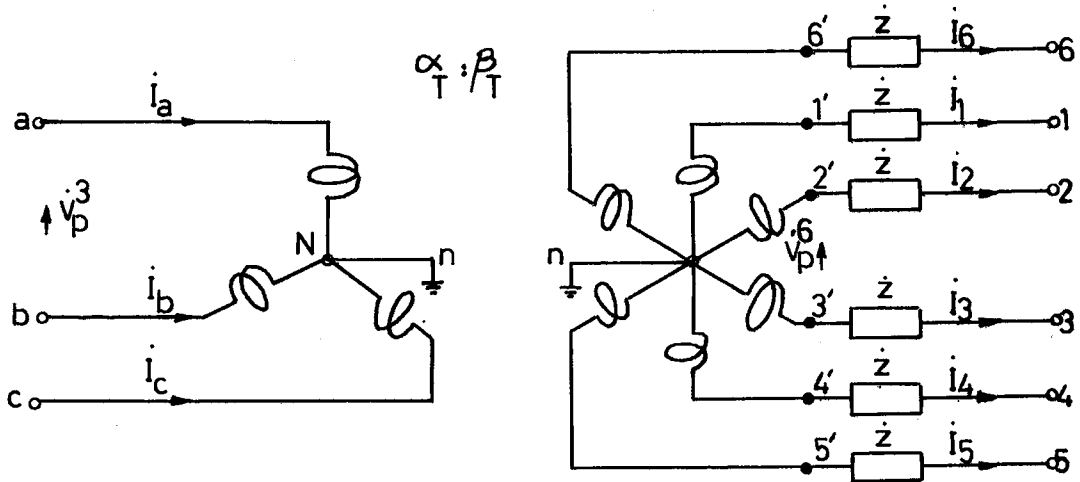
$$\dot{Y}_o = [1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1]^T \cdot \dot{Y}_o \quad (3.1.2)$$

Eğer makina üzerinde lokal yükler yok ise generatör baralarına giren (enjekte edilen) $\dot{I}_p^6$ akımları sıfırdır. Aksi halde fazların her birine bu yükün 1/6'sı ayrılır [4] .

3.2. Transformatörler

Dengeli sistem incelemeleri için her tipten transformatör; bir ideal transformatör ve buna seri bağlı sargıların kaçak empedansı ile gösterilir. Bununla beraber, faz koordinat analizi için 3-faz/6-faz transformatörler, üç-sargılı transformatörler olarak düşünülür ve onların simetrik eşdeğer devreleri ile gösterilirler. Örneğin Şekil 3.2 de gösterilen bir 3-faz/6-faz transformatör

$$\begin{bmatrix} \dot{I}_p^3 \\ -\dot{I}_p^6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{Y}_{T1} & \dot{Y}_{T2} \\ \dot{Y}_{T3} & \dot{Y}_{T4} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{V}_p^3 \\ \dot{V}_p^6 \end{bmatrix} \quad (3.2.1)$$



Şekil 3.2. Wye/star bağlı üç-faz/altı-faz transformatör

olarak modellenir. $\dot{Y}_{T1}$, $\dot{Y}_{T2}$, $\dot{Y}_{T3}$ ve $\dot{Y}_{T4}$ alt matrisleri, eşdeğer bir üç-sargılı transformatörün değişik çevirme oranları ve genel admitans parametreleri $\dot{Y}_{ps}$, $\dot{Y}_{pT}$, $\dot{Y}_{ST}$ cinsinden elde edilir.

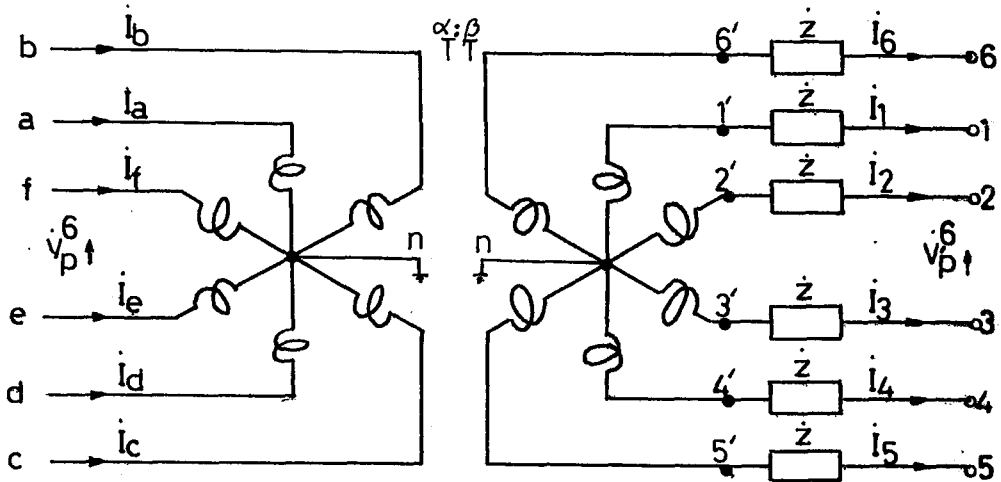
Bir altı fazlı transformatör modeli iki sargılı transformatörün eşdeğer devresinden hareketle oluşturulur. Örneğin Şekil 3.3 de gösterilen yıldız-yıldız altı fazlı bir transformatörün admitans matrisi (3.2.1) eşitliğine benzer şekilde aşağıdaki gibi verilebilir.

$$\dot{Y}_{TR} = \begin{matrix} & \begin{matrix} a & \dots & f & 1 & \dots & 6 \end{matrix} \\ \begin{matrix} a \\ \vdots \\ f \\ 1 \\ \vdots \\ 6 \end{matrix} & \begin{bmatrix} \dot{Y}_{T1} & & & & & \\ & \ddots & & & & \\ & & \dot{Y}_{T2} & & & \\ & & & \ddots & & \\ & & & & \dot{Y}_{T3} & \\ & & & & & \ddots \end{bmatrix} \end{matrix} \quad (3.2.2)$$

Burada

$$\begin{aligned} \dot{Y}_{T1} &= \text{diyagonal } [1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1] \cdot (\dot{Y}/\alpha_T^2) \\ \dot{Y}_{T2} &= \text{diyagonal } [1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1] \cdot (-\dot{Y}/\alpha_T \beta_T) \\ \dot{Y}_{T3} &= \text{diyagonal } [1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1 \ 1] \cdot (\dot{Y}/\beta_T^2) \end{aligned} \quad (3.2.3)$$

dır.



Şekil 3.3. Yıldız/yıldız bağlı altı-fazlı transformatör

t_p ve t_s primer ve sekonder sargıların nominal dışı (off-nominal) kademe oranları olmak üzere primer ve sekonder sargıların çevirme oranları

$$\alpha_T = (1+t_p) \quad ; \quad \beta_T = (1+t_s) \quad (3.2.4)$$

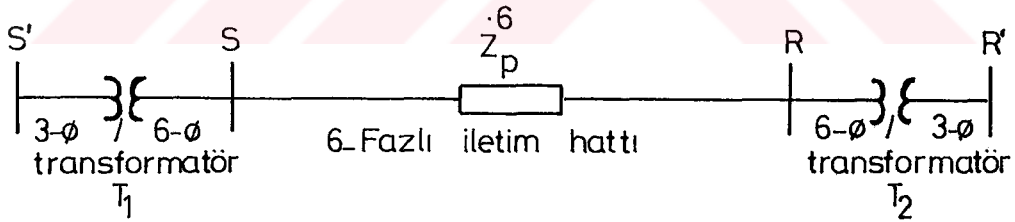
dir. Diğer 3-faz/6-faz ve 6-faz/6-faz transformatör şemaları benzer yollarla elde edilir. [4].

3.3. İletim Hatları

Altı fazlı enerji iletim hattı, eşdeğer (dağılmış parametrelili) veya nominal π devreleri ile aşağıdaki gibi modellenir. ($\dot{Y}_p$ seri admitans; $\dot{Y}_{sh}$ şönt admitans)

$$\begin{bmatrix} \dot{I}_S^6 \\ \dot{I}_R^6 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{Y}_p^6 + \frac{1}{2} \dot{Y}_{sh}^6 & -\dot{Y}_p^6 \\ -\dot{Y}_p^6 & \dot{Y}_p^6 + \frac{1}{2} \dot{Y}_{sh}^6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{V}_S^6 \\ \dot{V}_R^6 \end{bmatrix} \quad (3.3.1)$$

3.3.1. Eşdeğer 3-faz Modeli:



Şekil 3.4. Altı-fazlı hattın üç-fazlı baraya bağlantısı.

Sistemi üç-faz bazında incelemek için T_1 ve T_2 uç transformatörlerini içeren Şekil 3.4'deki hattın eşdeğer üç-faz admitans matris eşitliği

$$\begin{bmatrix} \dot{I}_S^3 \\ \dot{I}_R^3 \end{bmatrix} = \dot{Y}_{p,eq}^3 \cdot \begin{bmatrix} \dot{V}_S^3 \\ \dot{V}_R^3 \end{bmatrix} \quad (3.3.1.1)$$

dir. Bununla beraber, şönt parametrelerin ihmal edildiği basitleştirilmiş üç faz empedans ifadesi

$$\dot{z}_{p,eq}^3 = \frac{1}{2} M^T \dot{z}_p^6 M + \frac{1}{2} M^T \cdot \{ [z_1] + [z_2] \} \cdot M \quad (3.3.1.2)$$

eşitliği ile verilir. Burada

$$M^T = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \quad (3.3.1.3)$$

dır [4].

3.3.2. Eşdeğer Bir-faz Gösterimi

Şekil 3.4'de gösterilen S' ve R' arasındaki hattın bir faz seri ve şönt parametreleri, örneğin T_1 ve T_2 nin Şekil 3.2'de gösterilen tipte transformatörler olduğu varsayımı ile

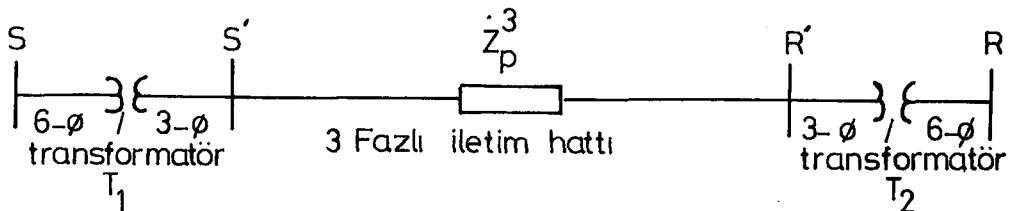
$$\dot{z}_{p,eq}^1 = \dot{z}_p^1 + 2 \cdot Z \cdot (1 + 0,5 \cdot \dot{z}_p^1 \cdot \dot{y}_{sh}^1) + \dot{z}_{y_{sh}}^2 (1 + 0,25 \cdot \dot{z}_p^1 \cdot \dot{y}_{sh}^1) \quad (3.3.2.1)$$

ve

$$\dot{y}_{sh,eq}^1 = \frac{1}{\dot{z}_{p,eq}^1} [\dot{z}_p^1 \cdot \dot{y}_{sh}^1 + 2 \cdot \dot{z}_p^1 \cdot \dot{y}_{sh}^1 (1 + 0,25 \cdot \dot{z}_p^1 \cdot \dot{y}_{sh}^1)] \quad (3.3.2.2)$$

olarak verilir.

3.3.3. Üç fazlı Hattın altı-fazlı Eşdeğer Gösterimi



Şekil 3.5. Üç-fazlı hattın altı-fazlı baraya bağlantısı.

Eğer incelemeler altı-faz bazında yapılmak istenirse, bu durumda üç-fazlı hattın altı-fazlı eşdeğeri kullanılır. Şekil 3.5'de altı faz baralarına bağlı bir üç-fazlı hat gösterilmiştir. $\alpha_T = \beta_T = 1$ için T_1 ve T_2 transformörlerinin uç bağıntıları

$$\dot{V}_p^3 = \frac{1}{2} M^T \dot{V}_p'^6 \quad (3.3.3.1)$$

$$\dot{I}_p^6 = M \dot{I}_p^3 \quad ; \quad \dot{I}_p^3 = \frac{1}{2} M^T \dot{I}_p'^6 \quad (3.3.3.2)$$

$$\dot{V}_p'^6 = M \dot{V}_p^3 \quad \dot{V}_p^6 = \dot{V}_p'^6 + [Z] \dot{I}_p^6 \quad (3.3.3.3)$$

dır. S ve R baraları arasında olan akım ve gerilimler ile ilgili hattın altı faz eşdeğer empedans matrisi, aşağıdaki gibi verilebilir.

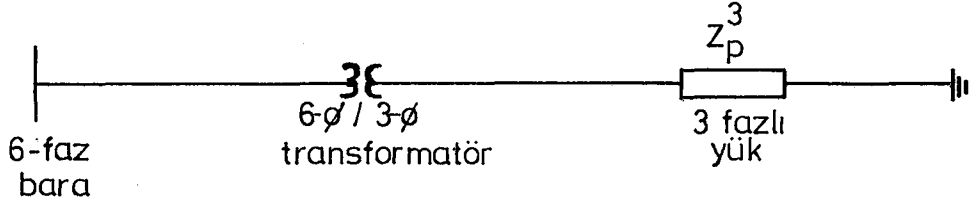
$$\dot{Z}_{p,eq}^6 = \frac{1}{2} M \cdot \dot{Z}_p^3 \cdot M^T + [Z_1 + Z_2] \quad (3.3.3.4)$$

$\dot{Z}_{p,eq}^6$ matrisi döner simetriye sahiptir ve singüler değildir. Kaçak empedanslar ihmal edildiği zaman matris singüler olur ve admitans matrisi var olmaz. S ve R baraları arasındaki şebekenin daha açık ifadesi

$$\begin{bmatrix} \dot{I}_S^6 \\ \dot{I}_R^6 \end{bmatrix} = \dot{Y}_{p,eq}^6 \begin{bmatrix} \dot{V}_S^6 \\ \dot{V}_R^6 \end{bmatrix} \quad (3.3.3.5)$$

biçiminde elde edilebilir [4].

3.4. Altı Fazlı Bir Hattın Üç Fazlı Yük Bağlantıları



Şekil 3.6. Altı fazlı bir hatta bağlı üç fazlı yük

Üç faz kademesindeki yükler altı-fazlı iletim hattına 6-faz/3-faz transformatörler ile bağlanabilirler. Şekil 3.6'da altı-fazlı iletim hattına bağlı bir üç fazlı yük gösterilmiştir. Bölüm (3.3.3) de verilen transformatör uç bağlantıları kullanılarak, altı-faz kademesinde sistem incelemeleri için altı-faz eşdeğer empedansı

$$\mathbf{Z}_{p,eq}^{*6} = \frac{1}{2} \cdot \mathbf{M} \cdot \mathbf{Z}_p^3 \cdot \mathbf{M}^T + [\mathbf{Z}] \quad (3.4.1)$$

bağıntısı ile elde edilir. Bu denklem ile elde edilen matris döner simetriye sahiptir [4].

BÖLÜM 4.

SİMETRİLİ BİLEŞENLER

İlk olarak 1918 yılında C.L.Fortescue tarafından ortaya atılmış olan simetrlili bileşenler yöntemi ile q fazlı bir dengesiz sistem, herbiri dengeli q fazlı birer sistem olan bileşenlere ayrılır. Böylece dengeli sistemler için kullanılan hesap yöntemleri dengesiz sistemlere de uygulanabilir. Bu nedenle elektrik enerji sistemlerinde oluşan arızaların analizlerinde ve dengesiz yüklenme durumlarının incelenmesinde simetrlili bileşenler yöntemi oldukça sık kullanılır.

4.1. q -Faz Simetrlili Bileşen Dönüşümü

q fazlı bir elektrik enerji sisteminin faz gerilimleri simetrlili bileşenler cinsinden

$$\dot{V}_{abc} = [T] \dot{V}_{012} \quad (4.1.1)$$

ifadesi ile verilir. Burada $(q \times 1)$ boyutunda olan faz gerilimleri matrisi $\dot{V}_{abc}$,

$$\dot{V}_{abc} = \begin{bmatrix} \dot{V}_a \\ \dot{V}_b \\ \vdots \\ \dot{V}_z \end{bmatrix} \quad (4.1.2)$$

$(q \times 1)$ boyutunda olan dizi gerilimleri $\dot{V}_{012}$,

$$\dot{V}_{012} = \begin{bmatrix} \dot{V}_0 \\ \dot{V}_1 \\ \vdots \\ \dot{V}_{q-1} \end{bmatrix} \quad (4.1.3)$$

$[T]$ matrisi, $(q \times q)$ boyutunda simetrik bileşen dönüşüm matrisidir. Bu matrisin elemanları

$$t_{ij} = a^{-(i-1)(j-1)} \quad (4.1.4)$$

burada a , fazlar arasındaki faz farkını gösteren bir operatördür.

$$a = 1 \angle \frac{360^\circ}{q} \quad (4.1.5)$$

Dönüşüm matrisinin tersi $[T]^{-1}$

$$[T]^{-1} = [t_{ij}^{-1}] \quad (4.1.6)$$

$$t_{ij}^{-1} = \frac{1}{N} a^{(i-1)(j-1)} \quad (4.1.7)$$

Simetrik bileşen gerilimleri

$$\dot{V}_{012} = [T]^{-1} \dot{V}_{abc} \quad (4.1.8)$$

ifadesiyle bulunur [5].

4.2. Simetrik Bileşen Yönteminin Altı Fazlı Sisteme Uygulanması

Fortescue'nin teoremine göre 6 fazlı sistemin 6 dengesiz (gerilim veya akım) fazörü, genlikleri eşit 6 adet fazörden oluşan 6 dengeli sisteme dönüştürülebilir.

Sistemin dizi bileşenleri;

- (1) Birinci (veya pozitif) dizi bileşenleri,
- (2) İkinci dizi bileşenleri
- (3) Üçüncü dizi bileşenleri
- (4) Dördüncü dizi bileşenleri
- (5) Beşinci (veya negatif) dizi bileşenleri
- (6) Altıncı (veya sıfır) dizi bileşenleri

Altı fazlı sistemin faz gerilimleri simetrik bileşenler cinsinden

$$\begin{aligned}\dot{V}_a &= \dot{V}_{a1} + \dot{V}_{a2} + \dot{V}_{a3} + \dot{V}_{a4} + \dot{V}_{a5} + \dot{V}_{a0} \\ \dot{V}_b &= \dot{V}_{b1} + \dot{V}_{b2} + \dot{V}_{b3} + \dot{V}_{b4} + \dot{V}_{b5} + \dot{V}_{b0} \\ \dot{V}_c &= \dot{V}_{c1} + \dot{V}_{c2} + \dot{V}_{c3} + \dot{V}_{c4} + \dot{V}_{c5} + \dot{V}_{c0} \\ \dot{V}_d &= \dot{V}_{d1} + \dot{V}_{d2} + \dot{V}_{d3} + \dot{V}_{d4} + \dot{V}_{d5} + \dot{V}_{d0} \\ \dot{V}_e &= \dot{V}_{e1} + \dot{V}_{e2} + \dot{V}_{e3} + \dot{V}_{e4} + \dot{V}_{e5} + \dot{V}_{e0} \\ \dot{V}_f &= \dot{V}_{f1} + \dot{V}_{f2} + \dot{V}_{f3} + \dot{V}_{f4} + \dot{V}_{f5} + \dot{V}_{f0}\end{aligned}\tag{4.2.1}$$

eşitlikleri ile verilir.

Altı fazlı sistemde fazlar arasındaki 60 derecelik faz farkını b operatörü adı verilen sayıyı kullanarak kısaca ifade edebiliriz.

$$b = 1.e^{j\frac{2\pi}{6}} = 1.e^{j\pi/3} = 0,5 + j0,866\tag{4.2.2}$$

b operatörü ile 3 fazlı sistemlerin simetrili bileşen gösteriminde kullanılan a operatörü arasında

$$b = -a^2\tag{4.2.3}$$

bağıntısı vardır. b operatörü ile ilgili bazı özel eşitlikler,

$$\begin{aligned}1+b+b^2+b^3+b^4+b^5 &= 0 \\ 1+b^3 &= 0 \\ 1+b^2+b^4 &= 0 \\ b+b^3+b^5 &= 0\end{aligned}\tag{4.2.4}$$

olarak verilebilir. Simetrili bileşen dönüşüm matrisi T,

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & b^5 & b^4 & b^3 & b^2 & b \\ 1 & b^4 & b^2 & 1 & b^4 & b^2 \\ 1 & b^3 & 1 & b^3 & 1 & b^3 \\ 1 & b^2 & b^4 & 1 & b^2 & b^4 \\ 1 & b & b^2 & b^3 & b^4 & b^5 \end{bmatrix} \quad (4.2.5)$$

Ters dönüşüm matrisi T^{-1}

$$T^{-1} = \frac{1}{6} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & b & b^2 & b^3 & b^4 & b^5 \\ 1 & b^2 & b^4 & 1 & b^2 & b^4 \\ 1 & b^3 & 1 & b^3 & 1 & b^3 \\ 1 & b^4 & b^2 & 1 & b^4 & b^2 \\ 1 & b^5 & b^4 & b^3 & b^2 & b \end{bmatrix} \quad (4.2.6)$$

olur. Altı fazlı sistem gerilim ve akımları,

$$\begin{aligned} \dot{V}_{abc} &= [T] \cdot \dot{V}_{0,1,2} \quad ; \quad \dot{V}_{0,1,2} = [T]^{-1} \cdot \dot{V}_{abc} \\ \dot{I}_{abc} &= [T] \cdot \dot{I}_{012} \quad ; \quad \dot{I}_{012} = [T]^{-1} \cdot \dot{I}_{abc} \end{aligned} \quad (4.2.7)$$

Simetrik bileşen empedans matrisi,

$$\dot{Z}_{012} = [T]^{-1} \cdot \dot{Z}_{abc} [T] \quad (4.2.8)$$

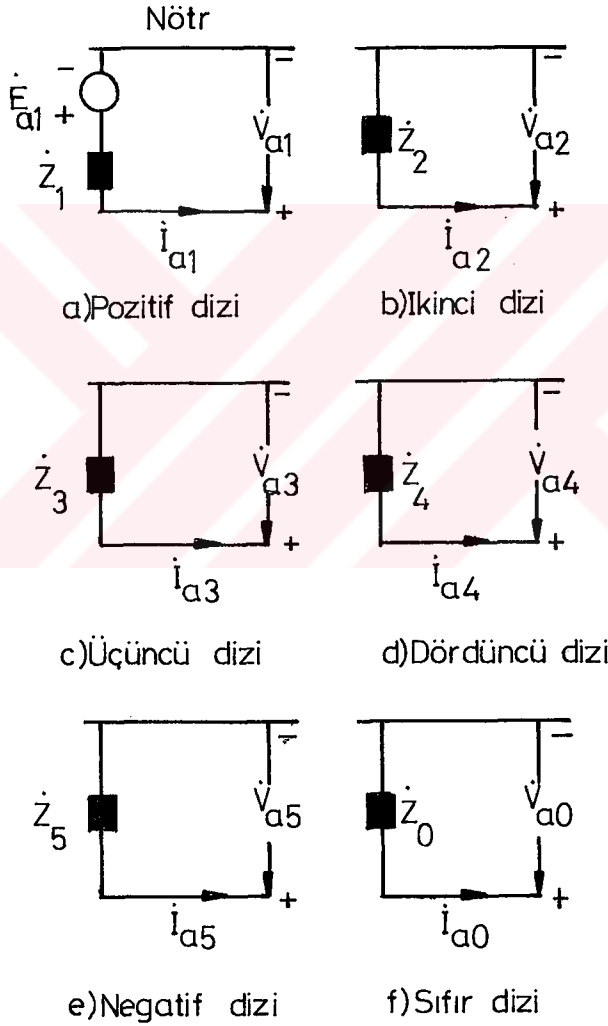
4.3. Dizi Devreleri

Bir güç sisteminin elde edilen dizi empedansları değerleri ile bütün sistem için dizi devreler oluşturulur. Bir dizi devresi, aynı adlı dizi akımının akacağı bütün yolları gösterir.

Şekil 4.1 'de altı fazlı hattın dizi devreleri gösterilmiştir. Burada $\dot{I}_{a0}$, $\dot{I}_{a1}$, $\dot{I}_{a2}$, $\dot{I}_{a3}$, $\dot{I}_{a4}$ ve $\dot{I}_{a5}$ dizi akımlarıdır. Faz akımları dengesiz olursa bu dizi akımları akacaktır. Senkron generatör ve motorlar dengeli

gerilimler üretmek için yapıldıklarından, sadece pozitif dizi devresinde iç gerilimlere sahiptirler.

Bir sistemin bütün fazlarında herhangi bir noktada sıfır dizi akımları genlik ve faz farkı bakımından aynıdır. Bu nedenle sıfır dizi akımları ancak bir dönüş yolu olduğu zaman akarlar. Bir makinanın nötr noktası ile toprak arasındaki empedanstan sadece sıfır dizi akımı akacağından bu empedans sadece sıfır dizi devrelerinde yer alır [6].



Sekil 4.1. Altı Fazlı hattın dizi devreleri.

BÖLÜM 5.

ALTI FAZLI ENERJİ SİSTEMLERİNDE ARIZA ANALİZİ

Elektrik enerji sistemleri için yapılan arıza hesapları, sistemde yer alan elemanların boyutlandırılması ve röle değerlerinin belirlenmesi için gereklidir. Altı fazlı bir enerji sisteminin arıza analizi üç fazlı sistem için yapıldığına göre çok daha karmaşıktır. Üç fazlı sistemde beş farklı arıza durumu için inceleme yapılırken altı fazlı sistemde incelenen durum sayısı onbirdir. Altı fazlı sistemlerde meydana gelebilecek arıza çeşidi ise 120 dir.

Altı fazlı bir enerji sisteminde gözönüne alınan onbir arıza tipi,

1. Bir faz-toprak arızası (1FT)
2. İki faz-toprak arızası (2FT)
3. İki faz arızası (2F)
4. Üç faz-toprak arızası (3FT)
5. Üç faz arızası (3F)
6. Dört faz-toprak arızası (4FT)
7. Dört faz arızası (4F)
8. Beş faz-toprak arızası (5FT)
9. Beş faz arızası (5F)
10. Altı faz-toprak arızası (6FT)
11. Altı faz arızası (6F)

dir. Bu arıza çeşitleri içinde meydana gelme olasılığı en yüksek olan bir faz-toprak arızasıdır. İki ve üç fazlı arızalar da oldukça sık gerçekleşebilir [6].

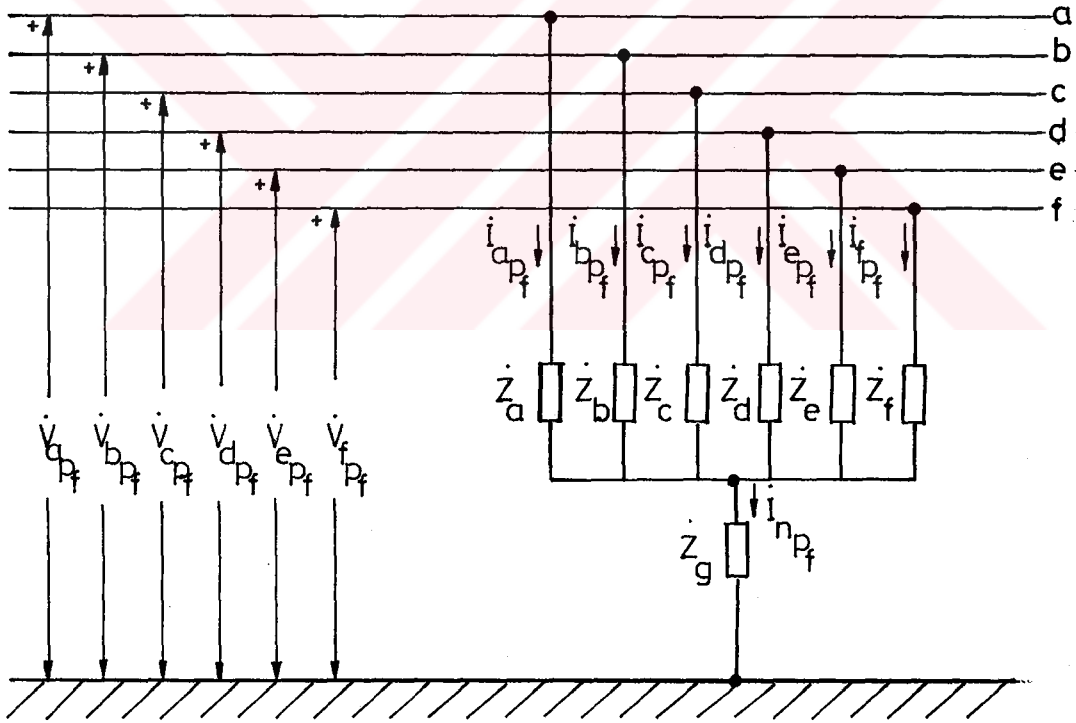
Bir elektrik enerji sisteminde arıza incelemeleri yapılırken izlenecek adımlar aşağıdaki gibidir.

- i) Arıza öncesi bara gerilimlerini belirlemek için eşdeğer bir faz yük akışı analizi yapılır.

- ii) Dizi bileşen bara empedans matrisleri oluşturulur.
- iii) Dizi bileşen arıza empedans (ya da admitans) matrisleri hesaplanır.
- iv) Arıza akımları hesaplanır.
- v) Elektrik şebekesindeki arıza sonrası gerilimler, akımlar ve yük akışı hesaplanır [4].

5.1. Arıza Matrisleri $\dot{Z}_F^{0,1,2}$ ve $\dot{Y}_F^{0,1,2}$

Altı fazlı bir enerji iletim sisteminin herhangi bir barasında meydana gelebilecek çeşitli tipteki arızaları incelemek için Şekil 5.1'de genel bir gösterim verilmiştir. Bu şekilde $\dot{Z}_a$, $\dot{Z}_b$, $\dot{Z}_c$, $\dot{Z}_d$, $\dot{Z}_e$, $\dot{Z}_f$ ve $\dot{Z}_g$, hatlar ve toprak arasında arıza nedeni ile oluşan geçiş empedanslarıdır.



Şekil 5.1. Altı fazlı bir sistemin p barasındaki çeşitli kısa devreleri incelemek için genel gösterim.

$\dot{Z}_a$, $\dot{Z}_b$, $\dot{Z}_c$, $\dot{Z}_d$, $\dot{Z}_e$, $\dot{Z}_f$ ve $\dot{Z}_g$ arıza geçiş empedansları için değerler alınarak çeşitli arıza durumları

incelenebilir. Örneğin

$$\dot{z}_a = \dot{z}_g = 0$$

ve

$$\dot{z}_b = \dot{z}_c = \dot{z}_d = \dot{z}_e = \dot{z}_f = \infty$$

olması durumunda a fazında 1 faz-toprak arızası elde edilir.

Şekil 5.1'de gösterilen devre için gerilimler ile akımlar arasında aşağıdaki bağıntılar elde edilir.

$$\begin{bmatrix} \dot{V}_{ap}(f) \\ \dot{V}_{bp}(f) \\ \dot{V}_{cp}(f) \\ \vdots \\ \dot{V}_{fp}(f) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} (\dot{z}_a + \dot{z}_g) & \dot{z}_g & \dots & \dot{z}_g \\ \dot{z}_g & (\dot{z}_b + \dot{z}_g) & \dots & \dot{z}_g \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dots & (\dot{z}_f + \dot{z}_g) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \dot{I}_{ap}(f) \\ \dot{I}_{bp}(f) \\ \vdots \\ \dot{I}_{fp}(f) \end{bmatrix} \quad (5.1.1)$$

Buradan arıza empedans matrisi

$$\dot{z}_F^{a,b,c} = \begin{bmatrix} (\dot{z}_a + \dot{z}_g) & \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g \\ \dot{z}_g & (\dot{z}_b + \dot{z}_g) & \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g \\ \dot{z}_g & \dot{z}_g & (\dot{z}_c + \dot{z}_g) & \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g \\ \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g & (\dot{z}_d + \dot{z}_g) & \dot{z}_g & \dot{z}_g \\ \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g & (\dot{z}_e + \dot{z}_g) & \dot{z}_g \\ \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g & \dot{z}_g & (\dot{z}_f + \dot{z}_g) \end{bmatrix} \quad (5.1.2)$$

olarak elde edilir. Bu eşitlikler simetrik bileşen dönüşümü ile dönüştürülünce,

$$\dot{V}_{p(f)}^{0,1,2} = T^{-1} \dot{Z}_F^{a,b,c} \cdot T \cdot \dot{I}_{p(f)}^{0,1,2} \quad (5.1.3)$$

eşitliğinden dönüştürülmüş arıza empedans matrisi

$$\dot{Z}_F^{0,1,2} = T^{-1} \cdot \dot{Z}_F^{a,b,c} \cdot T \quad (5.1.4)$$

olarak bulunur. Şekil 5.1'deki empedansların bazısı sonsuz değerde olduğu zaman $\dot{Z}_F^{0,1,2}$ matrisinin bazı elemanları tanımlanamaz olur. Bu yüzden bazı durumlarda arıza empedans matrisinin tersi olan arıza admitans matrisi kullanılır.

$$\dot{I}_{p(f)}^{0,1,2} = (\dot{Z}_F^{0,1,2})^{-1} \cdot \dot{V}_{p(f)}^{0,1,2} = \dot{Y}_F^{0,1,2} \cdot \dot{V}_{p(f)}^{0,1,2} \quad (5.1.5)$$

Buradan arıza admitans matrisi

$$\dot{Y}_F^{0,1,2} = (\dot{Z}_F^{0,1,2})^{-1} \quad (5.1.6)$$

olarak elde edilir. Örneğin 6 faz-toprak arızasını inceleyecek olursak $\dot{Z}_a = \dot{Z}_b = \dot{Z}_c = \dot{Z}_d = \dot{Z}_e = \dot{Z}_f = \dot{Z}_F$ olduğu varsayılırsa arıza empedans matrisi

$$\dot{Z}_F^{a,b,c} = \begin{bmatrix} (\dot{Z}_F + \dot{Z}_g) & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g \\ \dot{Z}_g & (\dot{Z}_F + \dot{Z}_g) & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g \\ \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & (\dot{Z}_F + \dot{Z}_g) & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g \\ \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & (\dot{Z}_F + \dot{Z}_g) & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g \\ \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & (\dot{Z}_F + \dot{Z}_g) & \dot{Z}_g \\ \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & \dot{Z}_g & (\dot{Z}_F + \dot{Z}_g) \end{bmatrix} \quad (5.1.7)$$

Simetrik bileşen arıza matrisi

$$\dot{Z}_F^{0,1,2} = \begin{bmatrix} (\dot{Z}_F + 6\dot{Z}_g) & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \dot{Z}_F & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \dot{Z}_F & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \dot{Z}_F & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \dot{Z}_F & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & \dot{Z}_F \end{bmatrix} \quad (5.1.8)$$

şeklinde elde edilir [3],[4].

5.2. Kısa-devre Eşitlikleri

Üç fazlı sistemler için simetrik bileşenler ile bara empedans matrisi kullanılarak oluşturulan arıza analizi yöntemi, altı fazlı sistemler için de genelleştirilebilir. Altı fazlı durumda bir p barasında arıza durumuna ilişkin akım,

$$\dot{I}_{p(F)}^{0,1,2} = (\dot{Z}_F^{0,1,2} + \dot{Z}_{pp}^{0,1,2})^{-1} \cdot \dot{V}_{p(o)}^{0,1,2} \quad (5.2.1)$$

veya

$$\dot{I}_{p(F)}^{0,1,2} = \dot{Y}_F^{0,1,2} \cdot (U + \dot{Z}_{pp}^{0,1,2} \cdot \dot{Y}_F^{0,1,2})^{-1} \cdot \dot{V}_{p(o)}^{0,1,2} \quad (5.2.2)$$

biçimindedir. Burada $\dot{V}_{p(o)}^{0,1,2}$ simetrik bileşenler cinsinden arıza öncesi altı faz bara gerilimleri matrisidir. arızalı bara gerilimi,

$$\dot{V}_{p(F)}^{0,1,2} = \dot{Z}_F^{0,1,2} (\dot{Z}_F^{0,1,2} + \dot{Z}_{pp}^{0,1,2})^{-1} \dot{V}_{p(o)}^{0,1,2} \quad (5.2.3)$$

veya

$$\dot{V}_{p(F)}^{0,1,2} = (U + \dot{Z}_{pp}^{0,1,2} \cdot \dot{Y}_F^{0,1,2})^{-1} \cdot \dot{V}_{p(o)}^{0,1,2} \quad (5.2.4)$$

dır. Arızalı p barası dışındaki diğer bara gerilimleri,

$$\dot{E}_{i(F)}^{0,1,2} = \dot{E}_{i(O)}^{0,1,2} - \dot{Z}_{ip}^{0,1,2} \cdot \dot{I}_{p(F)}^{0,1,2} \quad (5.2.5)$$

$$i = 1, 2, \dots, N; i \neq p$$

eşitliği ile bulunabilir [4], [7].

5.3. Altı Fazlı Arıza Tipleri

5.3.1. Bir Faz-Toprak Arızası (LFT)

Şematik gösterimi Şekil 5.2a'da verilen bir faz-toprak arızası durumunda sınır koşulları,

$$\begin{aligned} \dot{V}_a &= 0 \\ \dot{I}_b &= \dot{I}_c = \dot{I}_d = \dot{I}_e = \dot{I}_f = 0 \end{aligned} \quad (5.3.1.1)$$

dır. Sınır koşulları kullanılarak simetrik bileşen gerilimleri için

$$\dot{V}_{ao} + \dot{V}_{a1} + \dot{V}_{a2} + \dot{V}_{a3} + \dot{V}_{a4} + \dot{V}_{a5} = 0 \quad (5.3.1.2)$$

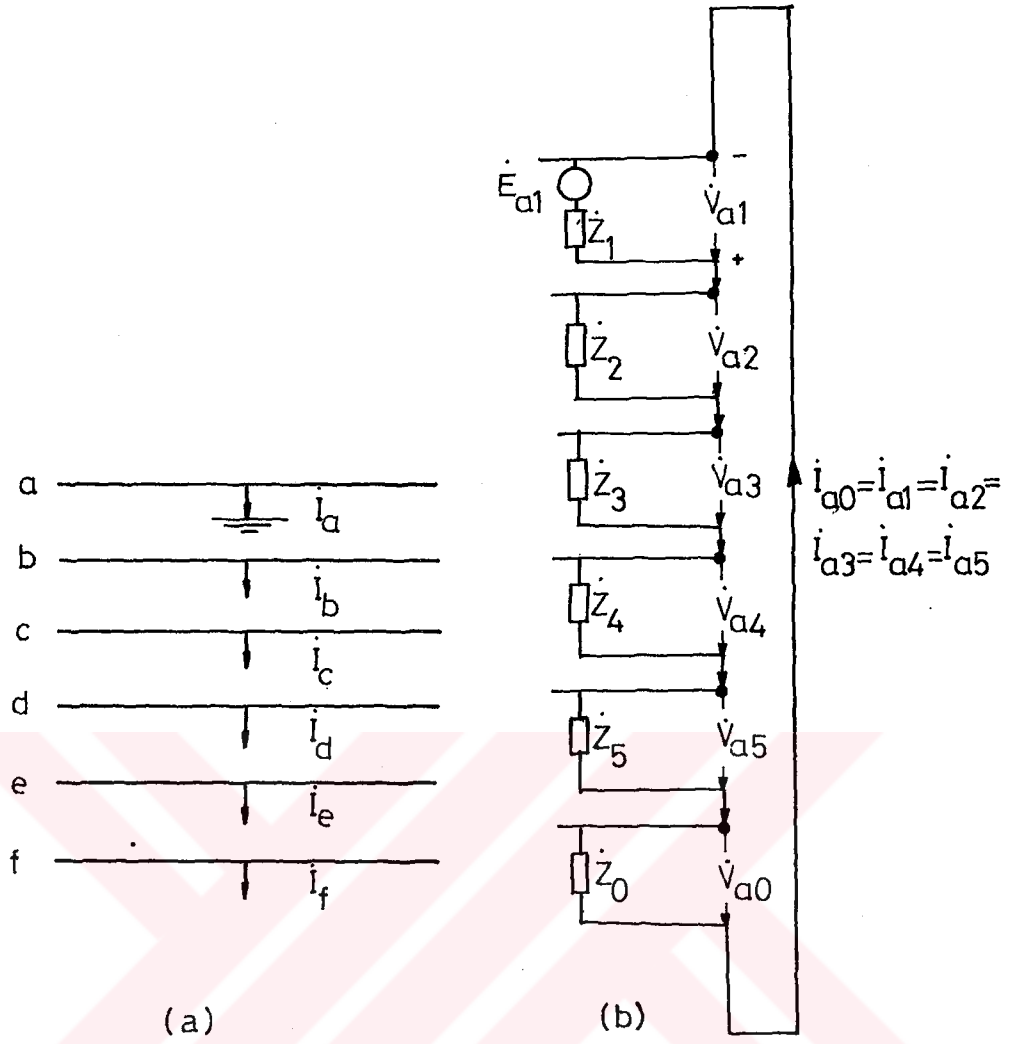
bileşen akımları için

$$\dot{I}_{ao} = \dot{I}_{a1} = \dot{I}_{a2} = \dot{I}_{a3} = \dot{I}_{a4} = \dot{I}_{a5} = \frac{\dot{I}_a}{6} \quad (5.3.1.3)$$

elde edilir. Bu denklemlerden bileşen devrelerinin hepsinin birbirine seri bağlı olduğu görülür (Şekil 5.2b). Buradan

$$\dot{I}_{a1} = \frac{\dot{E}_{a1}}{\dot{Z}_0 + \dot{Z}_1 + \dot{Z}_2 + \dot{Z}_3 + \dot{Z}_4 + \dot{Z}_5} \quad (5.3.1.4)$$

olarak bulunur [4], [6], [8].

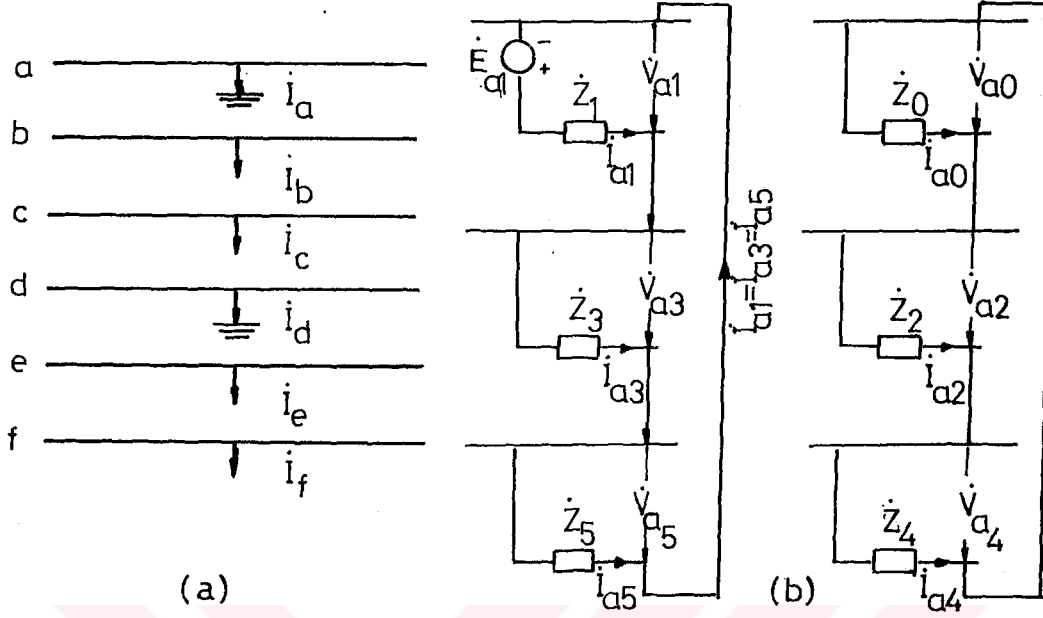


Şekil 5.2a) Bir faz toprak arızasının şematik gösterimi.

b) Bir faz-toprak arızası için bileşen devrelerinin bağlantı biçimi

5.3.2. İki Faz-Toprak Arızası (2FT)

Dizi devreleri Şekil 5.3'de verilmiştir.



Şekil 5.3a) İki faz-toprak arızasının şematik gösterimi.

b) İki faz-toprak arızası için bileşen devrelerinin bağlantı biçimi.

İki faz-toprak arızası için sınır koşulları,

$$\begin{aligned} \dot{I}_b = \dot{I}_c = \dot{I}_e = \dot{I}_f &= 0 \\ \dot{V}_a = \dot{V}_d &= 0 \end{aligned} \quad (5.3.2.1)$$

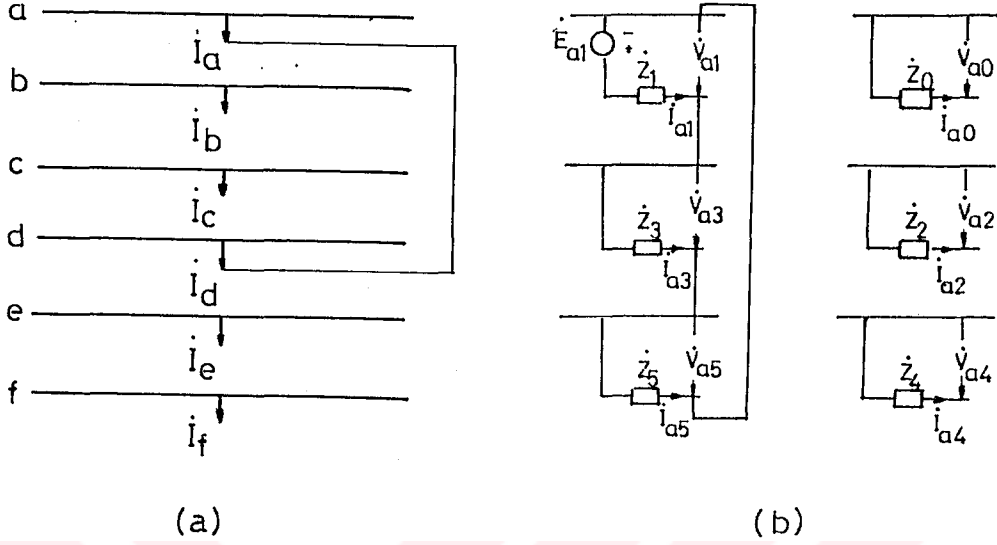
dır. Bu koşullar kullanılarak elde edilen bileşen akımları

$$\dot{I}_{a1} = \dot{I}_{a3} = \dot{I}_{a5} = \frac{\dot{E}_{a1}}{Z_1 + Z_3 + Z_5} \quad (5.3.2.2)$$

$$\dot{I}_{a0} = \dot{I}_{a2} = \dot{I}_{a4} = 0 \quad (5.3.2.3)$$

5.3.3. İki Faz Arızası (2F)

Dizi devreleri Şekil 5.4'de verilmiştir.



Şekil 5.4a) İki faz arızasının şematik gösterimi

b) İki-faz arızası için bileşen devrelerinin bağlantı şekli

İki faz arızası için sınır koşulları

$$\dot{I}_a + \dot{I}_d = 0$$

$$\dot{I}_b = \dot{I}_c = \dot{I}_e = \dot{I}_f = 0 \quad (5.3.3.1)$$

$$\dot{V}_a = \dot{V}_d = \dot{V}_a \quad (5.3.3.2)$$

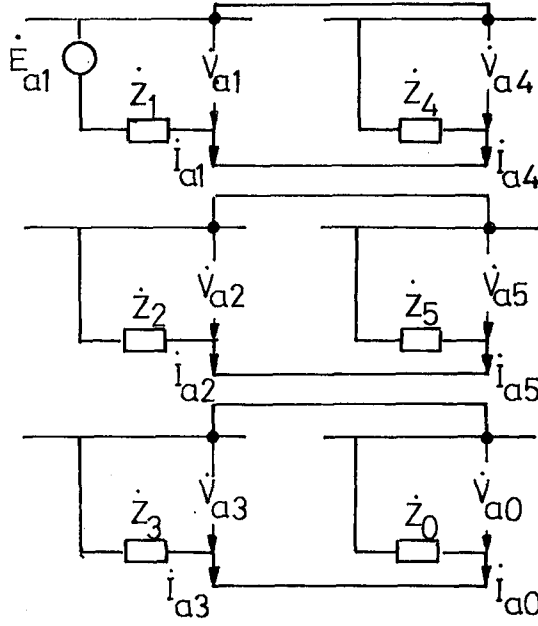
dir. Bileşen akımları

$$\dot{I}_{a1} = \dot{I}_{a3} = \dot{I}_{a5} = \frac{\dot{E}_{a1}}{Z_1 + Z_3 + Z_5} \quad (5.3.3.3)$$

$$\dot{I}_{a0} = \dot{I}_{a2} = \dot{I}_{a4} = 0 \quad (5.3.3.4)$$

olur [8].

5.3.4. Üç Faz-Toprak Arızası (3FT)



Şekil 5.5. Üç faz-toprak arızası için dizi devrelerinin bağlantı şekli

a, c, d fazlarında üç faz toprak arızası olması durumuna ilişkin dizi devrelerin bağlantı şekli, Şekil 5.5'de gösterilmiştir. Bu durumda, bileşen akımları

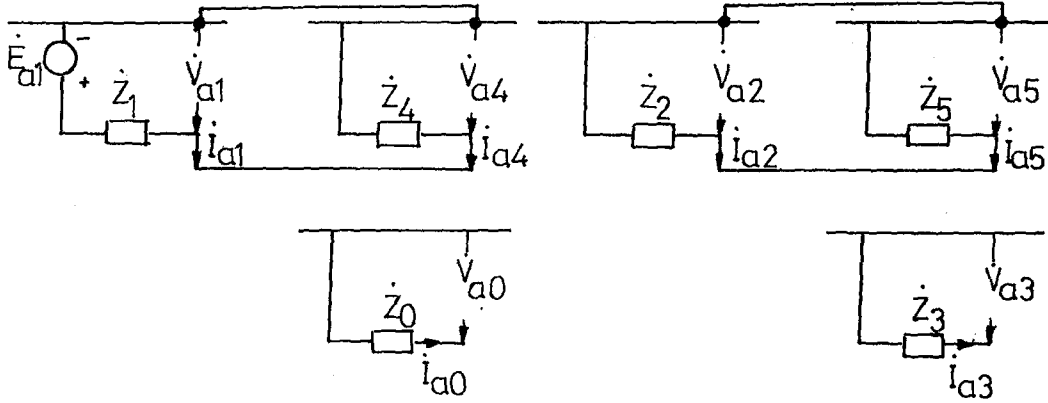
$$\dot{I}_{a0} = \dot{I}_{a2} = \dot{I}_{a3} = \dot{I}_{a5} = 0 \quad (5.3.4.1)$$

$$\dot{I}_{a1} = \dot{I}_{a4} = \frac{\dot{E}_{a1}}{Z_1 + Z_4} \quad (5.3.4.2)$$

olur [6], [8].

5.3.5. Üç Faz Arızası (3F)

Dizi devreleri Şekil 5.6'da verilmiştir.



Şekil 5.6. Üç faz arızası için dizi devrelerinin bağlantı şekli

a, c, e fazları arasında bir üç faz arızası meydana geldiğinde bileşen akımları

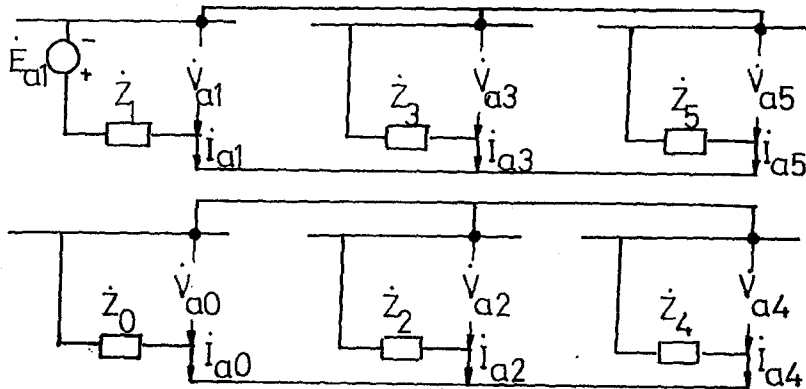
$$\dot{I}_{a0} = \dot{I}_{a2} = \dot{I}_{a3} = \dot{I}_{a5} = 0 \quad (5.3.5.1)$$

$$\dot{I}_{a1} = \dot{I}_{a4} = \frac{\dot{E}_A}{Z_1 + Z_4}$$

dur [8].

5.3.6. Dört faz-toprak Arızası (4FT)

Dizi devreleri Şekil 5.7'de verilmiştir.



Şekil 5.7. Dört faz-toprak arızası için dizi devrelerin bağlantı şekli

b, c, e, f fazlarında bir dört faz toprak arızası meydana geldiğinde bileşen akımları

$$\dot{I}_{a0} = \dot{I}_{a2} = \dot{I}_{a4} = 0 \quad (5.3.6.1)$$

$$\dot{I}_{a1} = \frac{\dot{E}_{a1} \cdot (\dot{Z}_3 + \dot{Z}_5)}{\dot{Z}''} \quad (5.3.6.2)$$

$$\dot{I}_{a3} = \frac{-\dot{E}_{a1} \cdot \dot{Z}_5}{\dot{Z}''} \quad (5.3.6.3)$$

$$\dot{I}_{a5} = \frac{-\dot{E}_{a1} \cdot \dot{Z}_3}{\dot{Z}''} \quad (5.3.6.4)$$

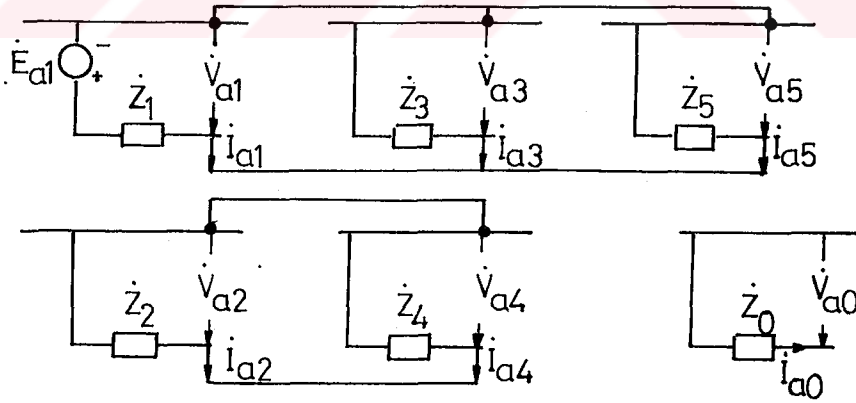
Burada

$$\dot{Z}'' = \dot{Z}_1 \dot{Z}_3 + \dot{Z}_1 \dot{Z}_5 + \dot{Z}_3 \dot{Z}_5 \quad (5.3.6.5)$$

dir [8].

5.3.7. Dört Faz Arızası (4F)

Dizi Devreleri Şekil 5.8'de verilmiştir.



Şekil 5.8. Dört faz arızası için dizi devrelerin bağlantı şekli.

b, c, e, f fazlarında dört faz arızası olması durumunda bileşen akımları

$$\dot{I}_{a0} = \dot{I}_{a2} = \dot{I}_{a4} = 0 \quad (5.3.7.1)$$

$$\dot{I}_{a1} = \frac{\dot{E}_{a1} \cdot (\dot{Z}_3 + \dot{Z}_5)}{\dot{Z}''} \quad (5.3.7.2)$$

$$\dot{I}_{a3} = \frac{-\dot{E}_a \cdot \dot{Z}_5}{\dot{Z}''} \quad (5.3.7.3)$$

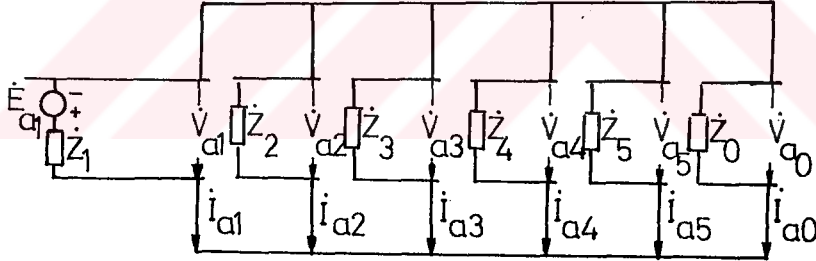
$$\dot{I}_{a5} = \frac{-\dot{E}_a \cdot \dot{Z}_3}{\dot{Z}''} \quad (5.3.7.4)$$

Burada

$$\dot{Z}'' = \dot{Z}_1 \dot{Z}_3 + \dot{Z}_1 \dot{Z}_5 + \dot{Z}_3 \dot{Z}_5 \quad (5.3.7.5)$$

dir [8].

5.3.8. Beş faz-toprak Arızası (5FT)



Şekil 5.9. Beş faz-toprak arızası için dizi devrelerin bağlantı şekli

b, c, d, e, f fazlarında bir beş faz-toprak arızası olması durumunda bileşen akımları, Şekil 5.9'da gösterilen dizi devrelerin bağlantı biçiminden elde edilir.

$$\dot{I}_{a1} = \frac{\dot{E}_{a1}}{\dot{Z}'''} \quad (5.3.8.1)$$

Burada

$$\dot{Z}''' = \dot{Z}_1 + \dot{Z}_2 // \dot{Z}_3 // \dot{Z}_4 // \dot{Z}_5 // \dot{Z}_6 \quad (5.3.8.2)$$

dir. $\dot{Z}_2 = \dot{Z}_3 = \dot{Z}_4 = \dot{Z}_5 = \dot{Z}$ ise

$$\dot{Z}''' = \dot{Z}_1 + \frac{1}{4/Z + 1/Z_0} \quad (5.3.8.3)$$

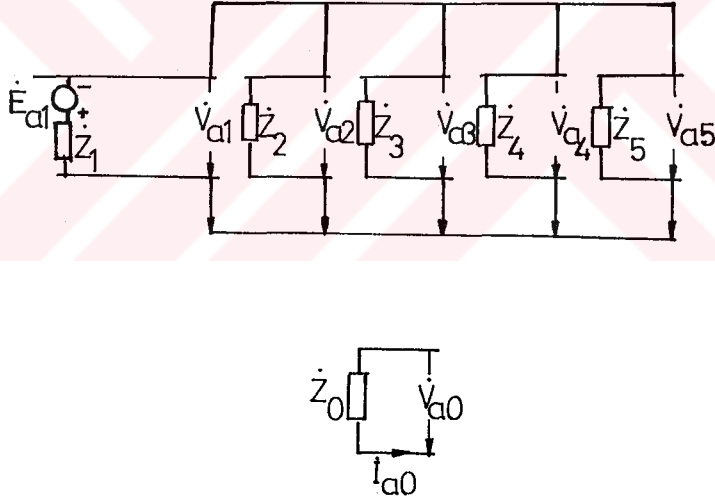
olarak bulunur. Dizi devreden, sıfır dizi bileşen akımı

$$\dot{I}_{a0} = \frac{-[\dot{E}_{a1} - \dot{I}_{a1} \cdot \dot{Z}_1]}{\dot{Z}_0} = \frac{-\dot{I}_{a1} \cdot (\dot{Z}''' - \dot{Z}_1)}{\dot{Z}_0} \quad (5.3.8.4)$$

olarak elde edilir. Benzer şekilde diğer bileşen akımları bulunur [6], [8].

5.3.9. Beş Faz Arızası (5F)

Dizi devreleri Şekil 5.10'da gösterilmiştir.



Şekil 5.10. Beş faz arızası için dizi devrelerin bağlantı şekli

b, c, d, e, f fazlarında bir beş faz arızası olması halinde bileşen akımları, beş faz-toprak arızası için yapı-lana benzer olarak dizi devrelerin bağlantı şeklinden elde edilebilir [8].

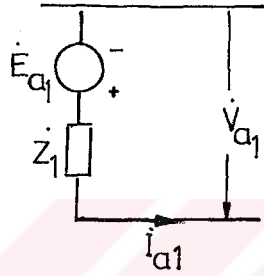
$$\dot{I}_{a0} = 0 \quad (5.3.9.1)$$

$$\dot{I}_{a1} = \frac{\dot{E}_{a1}}{\dot{Z}'''} \quad (5.3.9.2)$$

$$\dot{Z}''' = \dot{Z}_1 + \dot{Z}_2 // \dot{Z}_3 // \dot{Z}_4 // \dot{Z}_5 \quad (5.3.9.3)$$

$$\dot{I}_{a2} = - \frac{\dot{I}_{a1} \cdot (\dot{Z}''' - \dot{Z}_1)}{\dot{Z}_2} \quad (5.3.9.4)$$

5.3.10. Altı faz-toprak Arızası (6FT)



Şekil 5.11. Altı faz toprak arızası için dizi devrelerin bağlantısı

Altı fazlı bir enerji iletim sisteminde meydana gelecek bir altı-faz toprak arızası, bu sistem için dengeli bir arızadır. Bu nedenle Şekil 5.11'de gösterildiği gibi sadece pozitif dizi devresi gözönüne alınır. Bileşen akımları

$$\dot{I}_{a1} = \frac{\dot{E}_{a1}}{\dot{Z}_1} \quad (5.3.10.1)$$

$$\dot{I}_{a0} = \dot{I}_{a2} = \dot{I}_{a3} = \dot{I}_{a4} = \dot{I}_{a5} = 0 \quad (5.3.10.2)$$

eşitlikleri ile hesaplanır [4] [6] [8].

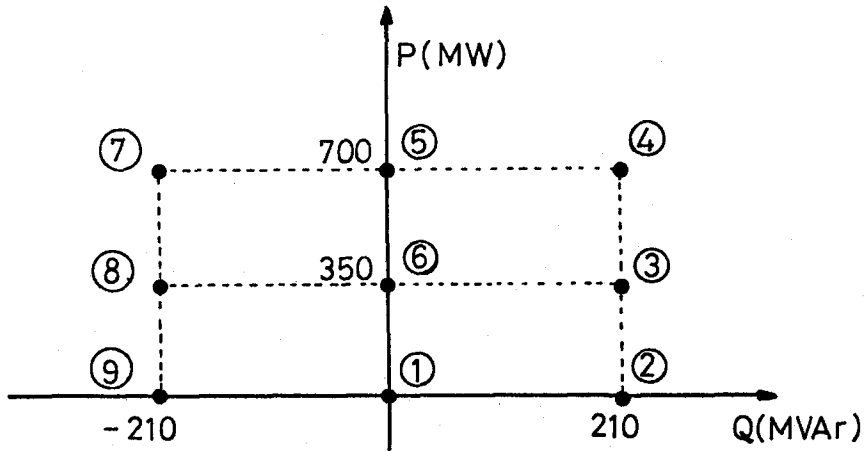
5.3.11. Altı faz Arızası (6F)

Bu arıza tipi altı faz-toprak arızası ile aynı özelliği sahiptir ve dengeli bir arıza tipidir. Bu nedenle Şekil 5.11, altı faz arızası için de geçerlidir. Bileşen akımları altı faz toprak arızasındaki gibi bulunur.

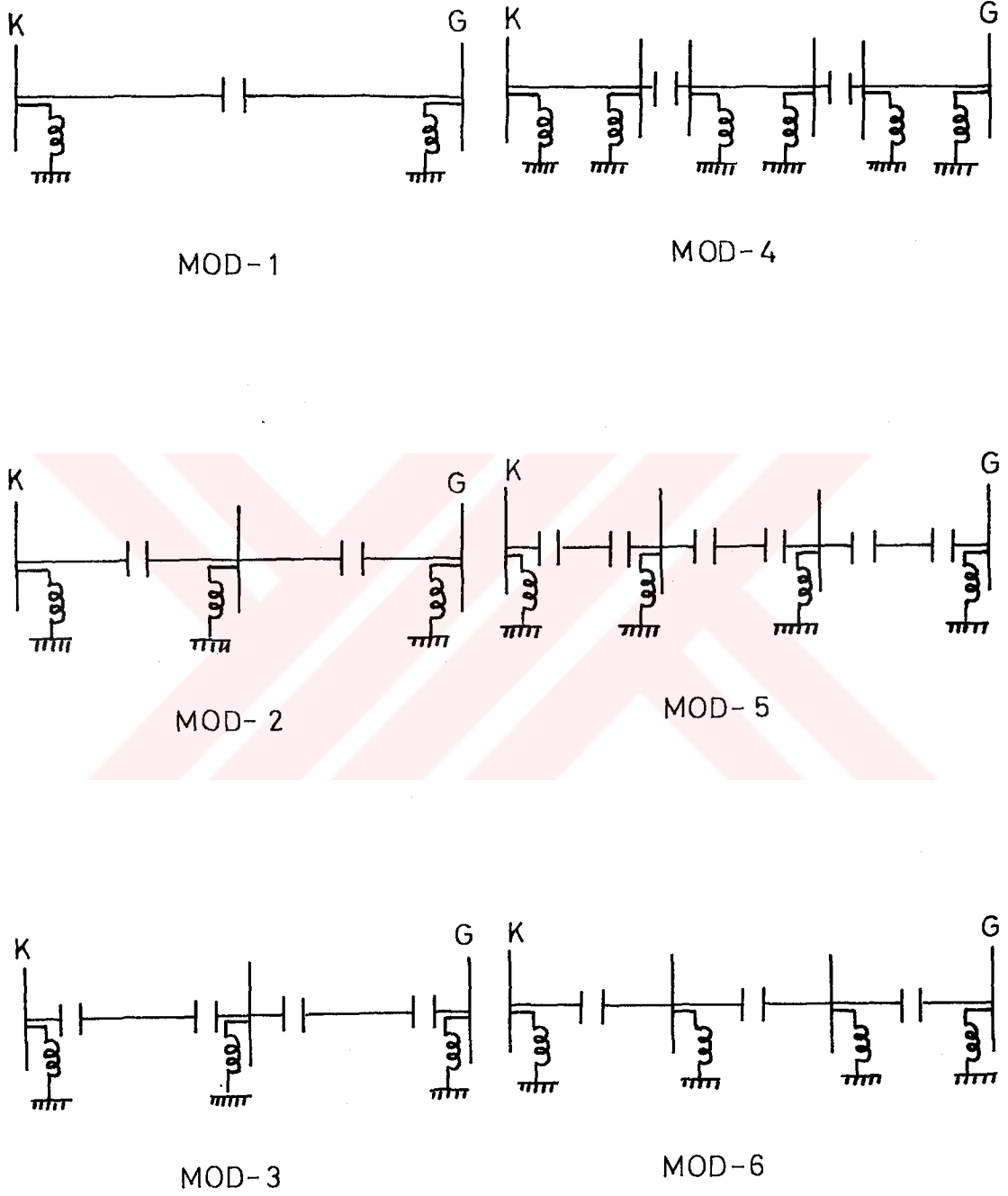
BÖLÜM 6.

ALTI-FAZLI BİR ENERJİ İLETİM SİSTEMİNDE ARIZA İNCELEMELERİ

Altı fazlı bir enerji iletim sisteminde arıza analizi yaparak sonuçları görmek amacı ile, 380 kV gerilim kademesinde iletim yapılan üç fazlı çift devre Keban-Gölbaşı enerji iletim hattı, altı fazlı tek devre enerji iletim hattına dönüştürülmüştür. Gölbaşı barası, sonsuz güçlü bara olarak alınarak sisteme ait arıza incelemeleri dokuz farklı çalışma noktası için tekrarlanmıştır. Şekil 6.1'de çalışma noktaları için güç değerleri gösterilmiştir. Gözönüne alınan altı fazlı enerji iletim sistemi üzerinde şönt reaktörlerin muhtelif noktalara yerleştirilmesi ile oluşturulan altı değişik mod için kısa devre analizi yapılmıştır. Şekil 6.2'de gösterilen bu mod'lar için sekiz farklı arıza tipine ait sonuçlar bilgisayarda yazılan program yardımı ile elde edilmiştir.



Şekil 6.1. İncelenen iletim sistemi için çalışma noktaları.



Şekil 6.2 Devre şekilleri

6.1. Sonsuz Güçlü Baradan Çekilen Gücün Değişimi ile Bara Gerilimlerinin Bulunması

Bara gerilimleri hesaplanacak olan gözönüne aldığı-mız iletim sisteminde, bilinenler sonsuz güçlü baraya ait gerilim ve güç (veya akım) değerleridir. Bir elektrik sis-teminde bara gerilimleri ile akımları arasında

$$\dot{Y}_{\text{Bara}} \cdot \dot{V}_{\text{Bara}} = \dot{I}_{\text{Bara}}$$

$$\begin{bmatrix} \dot{Y}_{1,1} & \dots & \dot{Y}_{1,n-1} & \dot{Y}_{1,n} \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ \dot{Y}_{n-1,1} & \dots & \dot{Y}_{n-1,n-1} & \dot{Y}_{n-1,n} \\ \dot{Y}_{n,1} & \dots & \dot{Y}_{n,n-1} & \dot{Y}_{n,n} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \dot{V}_1 \\ \vdots \\ \dot{V}_{n-1} \\ \dot{V}_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{I}_1 \\ \vdots \\ \dot{I}_{n-1} \\ \dot{I}_n \end{bmatrix} \quad (6.1.1)$$

bağıntısı vardır. Burada $\dot{V}_n$ ve $\dot{I}_n$ bilinen sonsuz güçlü ba-ra gerilimi ve akımı olarak alınır. $\dot{I}_2, \dot{I}_3, \dots, \dot{I}_{n-1}$ akım de-ğerleri incelenen sistemde bu baralara bağlı kaynaklar bu-lunmadığı için sıfırdır. Böylece bilinmeyenler $\dot{V}_1, \dot{V}_2, \dots, \dot{V}_{n-1}$ ve $\dot{I}_1$ olur. n adet bilinmeyen değer (6.1.1) bağıntısından elde edilen n adet denklemden çözülebilir. Bilinen ve bi-linmeyen değerler eşitliğin farklı taraflarına toplanarak matrisel düzenlemeler yapılırsa

$$\begin{bmatrix} \dot{Y}_{1,1} & \dots & \dot{Y}_{1,n-1} \\ \vdots & & \vdots \\ \dot{Y}_{n,1} & \dots & \dot{Y}_{n,n-1} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \dot{V}_1 \\ \vdots \\ \dot{V}_{n-1} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \dot{Y}_{1,n} \\ \vdots \\ \dot{Y}_{n,n} \end{bmatrix} \dot{V}_n = \begin{bmatrix} \dot{I}_1 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \\ \dot{I}_n \end{bmatrix} \quad (6.1.2)$$

elde edilir. $\dot{V}_n$ eşitliğin sağ tarafına alınır

$$\begin{bmatrix} \dot{Y}_{1,1} & \dots & \dot{Y}_{1,n-1} & -1 \\ \vdots & & \vdots & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ \dot{Y}_{n,1} & \dots & \dot{Y}_{n,n-1} & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \dot{V}_1 \\ \dot{V}_2 \\ \vdots \\ \dot{V}_{n-1} \\ \dot{I}_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -\dot{Y}_{1,n} \cdot \dot{V}_n \\ \vdots \\ -\dot{Y}_{n-1,n} \cdot \dot{V}_n \\ \dot{I}_n - \dot{Y}_{n,n} \cdot \dot{V}_n \end{bmatrix} \quad (6.1.3)$$

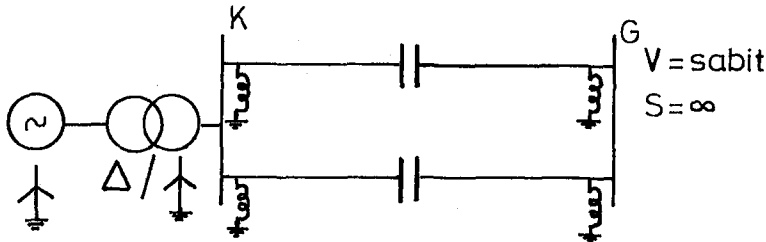
bulunur, sonuç olarak bilinmeyenler için

$$\begin{bmatrix} \dot{V}_1 \\ \dot{V}_2 \\ \vdots \\ \dot{V}_{n-1} \\ \dot{I}_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \dot{Y}_{1,1} & \dots & \dot{Y}_{1,n-1} & -1 \\ \vdots & & \vdots & 0 \\ \vdots & & \vdots & \vdots \\ \dot{Y}_{n,1} & \dots & \dot{Y}_{n,n-1} & 0 \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} -\dot{Y}_{1,n} \cdot \dot{V}_n \\ \vdots \\ -\dot{Y}_{n-1,n} \cdot \dot{V}_n \\ \dot{I}_n - \dot{Y}_{n,n} \cdot \dot{V}_n \end{bmatrix} \quad (6.1.4)$$

elde edilir. Bilinmeyen gerilim ve akım değerleri (6.1.4) eşitliği kullanılarak bilgisayarda kolayca bulunabilir. Bu amaçla kullanılan bilgisayar programı ile, sonsuz güçlü baraya verilen güç değerlerine bağlı olarak arıza öncesi bara gerilimleri hesaplanarak kısa devre incelemelerine geçilmektedir.

6.2. Keban-Gölbaşı İletim Sisteminin Tanıtılması

Keban-Gölbaşı arasında bulunan 380 kV gerilim kademesindeki üç fazlı enerji iletim sistemi Şekil 6.3'de



Şekil 6.3. Keban-Gölbaşı iletim sisteminin tek hat diyagramı.

görüldüğü gibi paralel iki hattan oluşmaktadır. Toplam uzunluğu 546 km olan iletim hatlarının yaklaşık olarak ortası olan Kayseri'de, yerleştirilmiş kapasite bankları bulunmaktadır.

Keban hidroelektrik santralinde bulunan generatörler iki gruptur. Herbirinde dörder adet generatör bulunan gruplardan birincisindeki generatörlerin herbiri 175 MVA, ikincisindekilerin herbiri 201,25 MVA gücündedir.

İletim hattının Keban-Kayseri kısmının uzunluğu 275 km, Kayseri-Gölbaşı arası ise 271 km dir. Kayseri'de yer alan seri kapasitelerin reaktansları $X_c = 35$ ohm ve nominal akımları 1050 A dir.

Enerji iletim hattının her iki ucunda bulunan şönt reaktörlerden Gölbaşı'ndakinin gücü 100 MVAR, Keban'daki reaktörün gücü ise 120 MVAR dir [9].

Yukarıda tanıtılan bu üç fazlı iletim sistemi altı-fazlı iletim sistemine dönüştürülerek çeşitli Mod'lar için analizler yapılmıştır.

6.3. Altı-Fazlı Enerji İletim Sistemindeki Elemanların Per-Unit Değerlerinin Bulunması

İletim sistemindeki elemanların tümü 100 MVA baz güç ve 220 kV baz gerilim olmak üzere, per-unit değerlere indirgenecektir. Sistemdeki elemanların, sıfır dizi dışındaki diğer dizi bileşen değerlerin aynı değerde olacağı varsayılmıştır.

Keban-Kayseri hattı:

$$R_1 = R_2 = R_3 = R_4 = R_5 = R$$

$$R = 9,5.100 \text{ MVA} / (220 \text{ kV})^2 = 0,01963$$

$$X_1 = X_2 = X_3 = X_4 = X_5 = X$$

$$X = 86,5.100 \text{ MVA} / (220 \text{ kV})^2 = 0,1787$$

$$B_1 = B_2 = B_3 = B_4 = B_5 = B$$

$$B=950.10^{-6} \cdot (220 \text{ kV})^2 / 100 \text{ MVA} = 0,4598$$

$$R_O=5,85281.9,5.100 \text{ MVA} / (220 \text{ kV})^2 = 0,11488$$

$$X_O=7,76916.86,5.100 \text{ MVA} / (220 \text{ kV})^2 = 1,3884$$

$$B_O=1,8.950.10^{-6} \cdot (220 \text{ kV})^2 / 100 \text{ MVA} = 0,82764$$

Kayseri-Gölbaşı hattı:

$$R_1=R_2=R_3=R_4=R_5 = R$$

$$R=9,4.100 \text{ MVA} / (220 \text{ kV})^2 = 0,01942$$

$$X_1=X_2=X_3=X_4=X_5 = X$$

$$X=85,3.100 \text{ MVA} / (220 \text{ kV})^2 = 0,1762$$

$$B_1=B_2=B_3=B_4=B_5 = B$$

$$B=937.10^{-6} \cdot (220 \text{ kV})^2 / 100 \text{ MVA} = 0,4535$$

$$R_O=5,85281.9,4.100 \text{ MVA} / (220 \text{ kV})^2 = 0,1137$$

$$X_O=7,76916.85,3.100 \text{ MVA} / (220 \text{ kV})^2 = 1,369$$

$$B_O=1,8.937.10^{-6} \cdot (220 \text{ kV})^2 / 100 \text{ MVA} = 0,8163$$

Keban generatörlerinin per-unit değerleri:

1. Grup

$$X_1=X_2=X_3=X_4=X_5 = X$$

$$X=0,19.100 \text{ MVA} / 175 \text{ MVA} = 0,10857$$

$$X_O=0,10857 / 2,0529 = 0,05289$$

2. Grup

$$X_1=X_2=X_3=X_4=X_5 = X$$

$$X=0,22.100 \text{ MVA} / 201,25 \text{ MVA} = 0,10932$$

$$X_O=0,10932 / 2,0529 = 0,05325$$

Transformatörler:

$$X_1=X_2=X_3=X_4=X_5=X_0 = 0,11.100/(3.60,3) = 0,06081$$

Şönt Reaktörler:

$$X_{100}=(220 \text{ kV})^2.3/100 \text{ MVA} = 1452 \text{ ohm}$$

$$X_{100}=1452.100 \text{ MVA}/(220 \text{ kV})^2 = 3$$

$$X_{120} (220 \text{ kV})^2.3/120 \text{ MVA} = 1210 \text{ ohm}$$

$$X_{120}=1210.100 \text{ MVA}/(220 \text{ kV})^2 = 2,5$$

Seri kapasiteler:

$$X_c = 35 \text{ ohm}$$

$$X_c = 35.100 \text{ MVA}/(220 \text{ kV})^2 = 0,072314$$

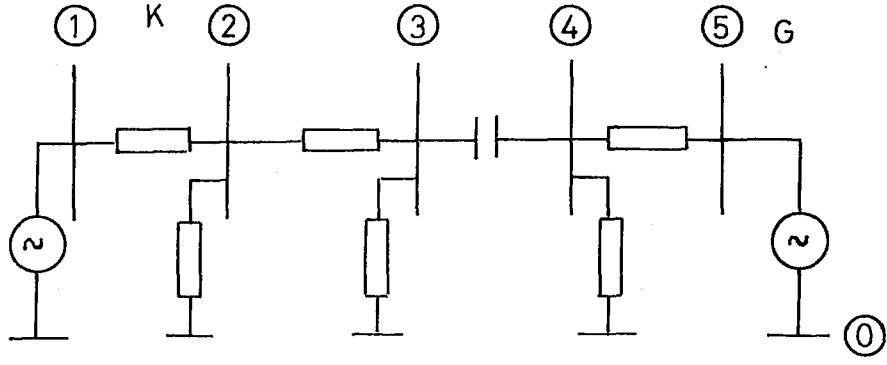
olarak bulunur.

6.4. İncelenen Sistemin dizi-devreleri

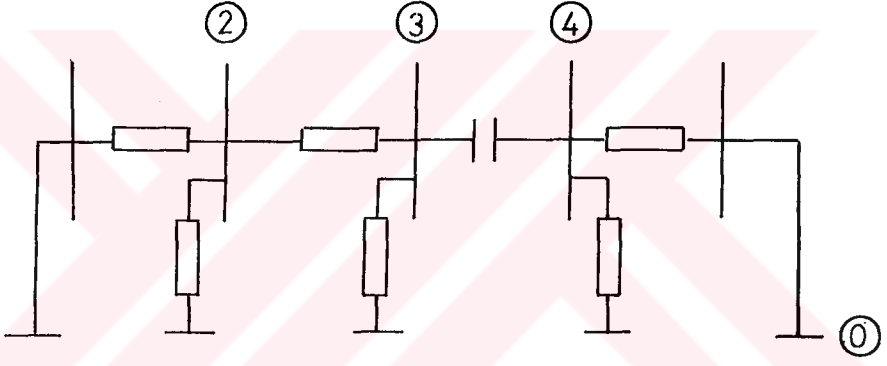
Enerji iletim sistemi 6 farklı Mod'da gözönüne alınmıştır. Sistemdeki elemanların pozitif, negatif ve sıfır dizi empedanslarının bağlı oldukları baralar ve dizi devreleri Şekil 6.4, Şekil 6.5, Şekil 6.6, Şekil 6.7, Şekil 6.8 ve Şekil 6.9 da gösterilmiştir.

6.5. Arızaların İncelenmesi

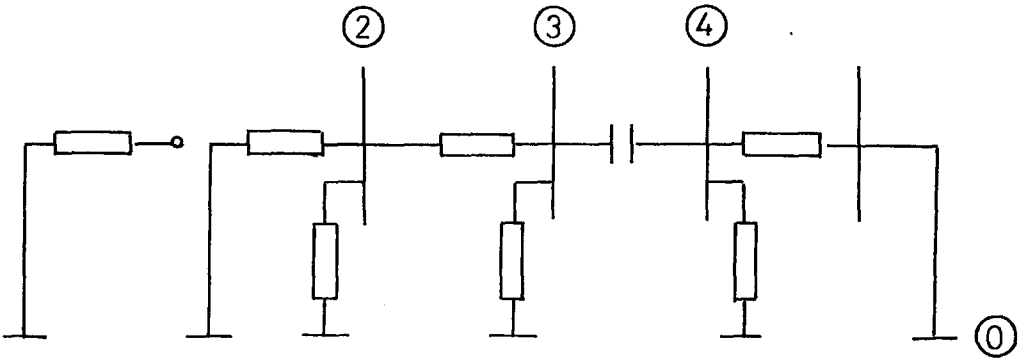
Şekil 6.2'de verilen devre modelleri için, şönt reaktörlerin lokalizasyonunun etkilerinin incelenmesi amacıyla Şekil 6.1'de gözönüne alınan bütün çalışma noktalarında, arıza öncesi bara gerilimleri bulunmuştur. Daha sonra gözönüne alınan arıza tipleri için arıza akımları, arıza hat akımları, arıza sonrası bara gerilimleri bulunmuştur. Bu incelemeler için, algoritması Şekil 6.10 ile verilen Fortran 77 dilinde bir bilgisayar programı yazılmıştır. Elde edilen sonuçlar düzenlenerek karşılaştırma yapabilmek için gerekli tablolar oluşturulmuştur. Kullanılan bilgisayar programı ve oluşturulan tablolar ekler bölümünde verilmiştir.



a) Pozitif dizi devresi

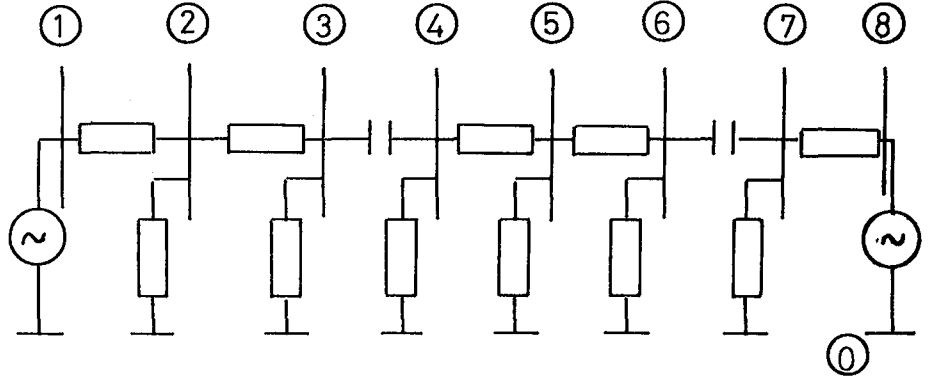


b) Negatif dizi devresi

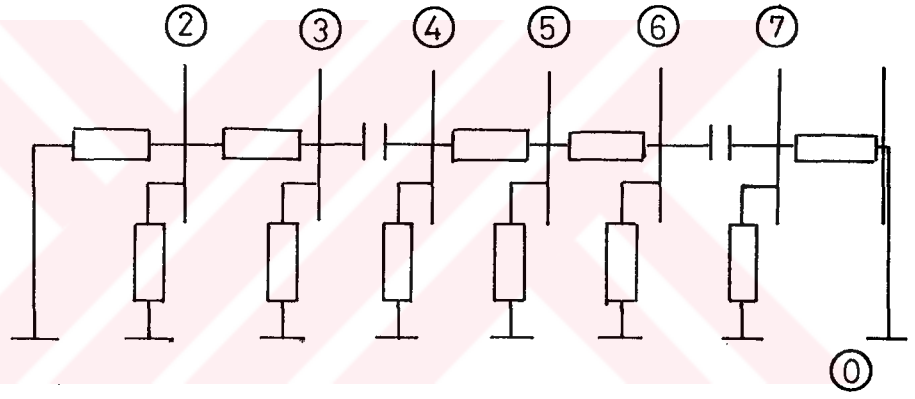


c) Sıfır dizi devresi

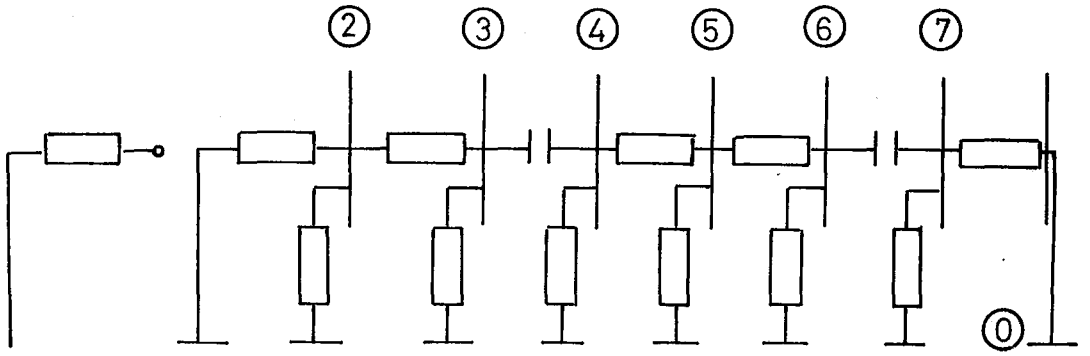
Şekil 6.4. Mod 1 için dizi devreleri.



a) Pozitif dizi devresi

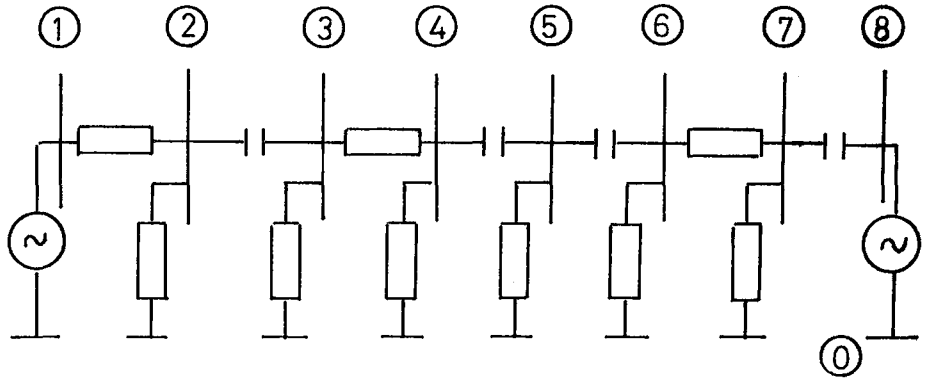


b) Negatif dizi devresi

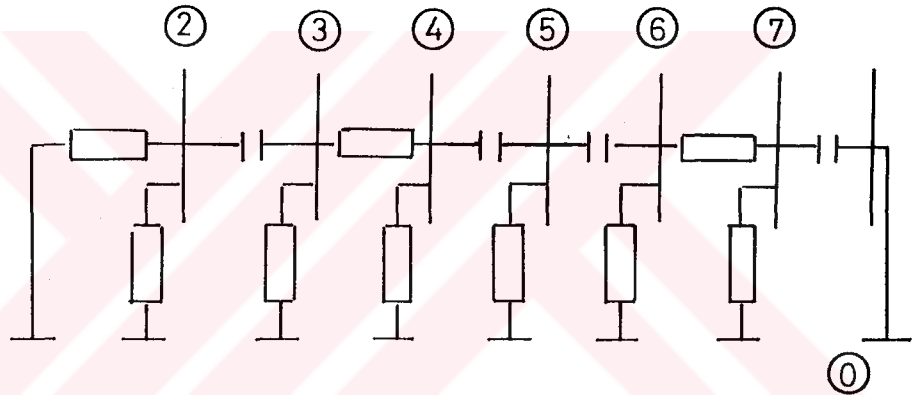


c) Sıfır dizi devresi

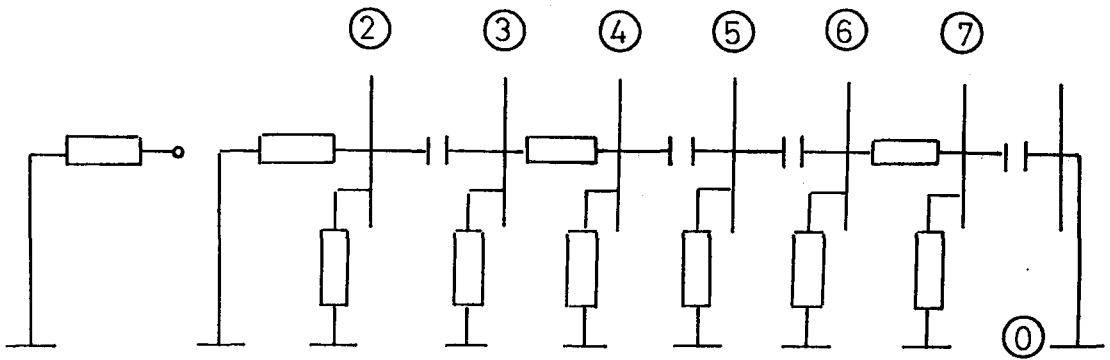
Şekil 6.5. Mod 2 için dizi devreleri.



a)Pozitif dizi devresi

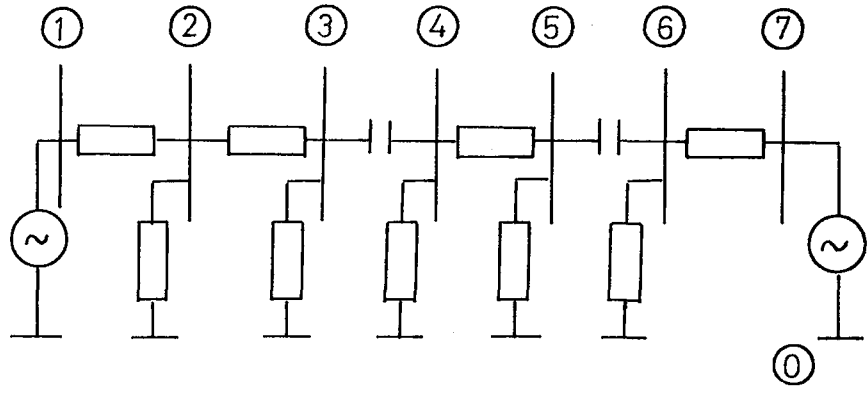


b)Negatif dizi devresi

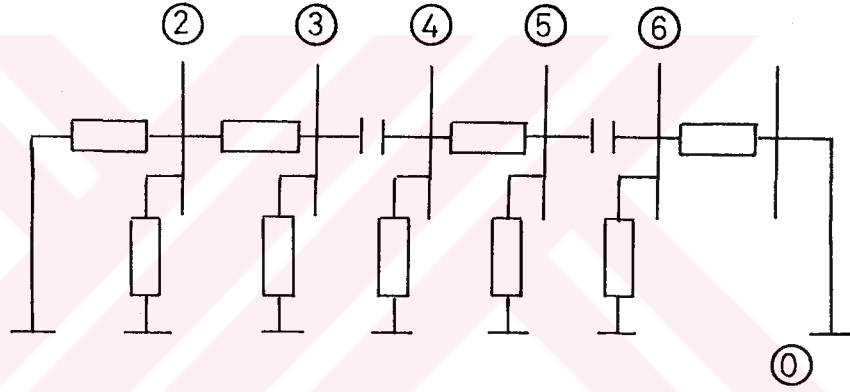


c)Sıfır dizi devresi

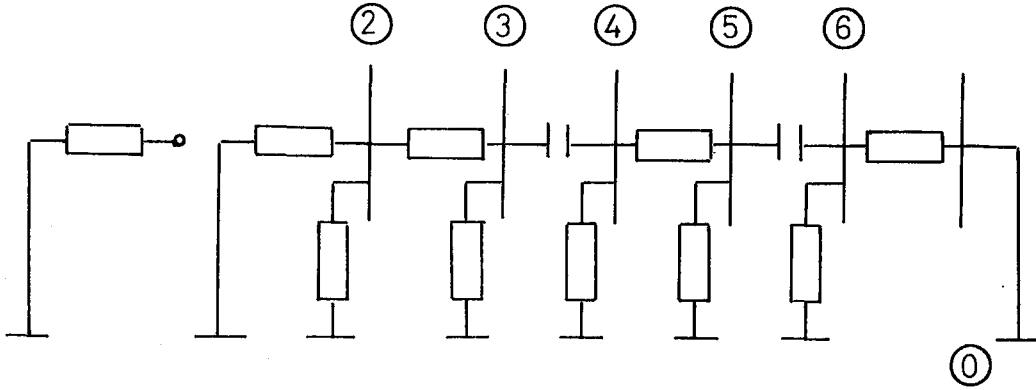
Şekil 6.6. Mod 3 için dizi devreleri.



a) Pozitif dizi devresi

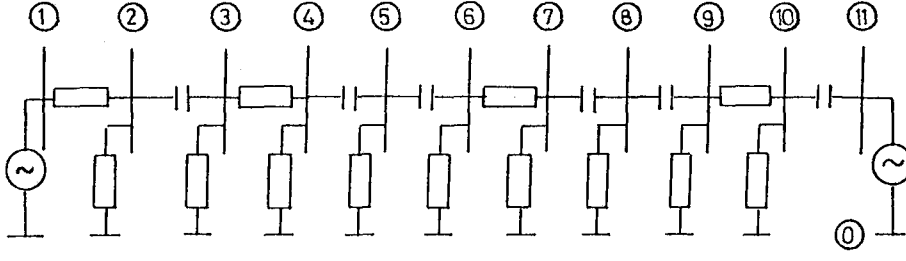


b) Negatif dizi devresi

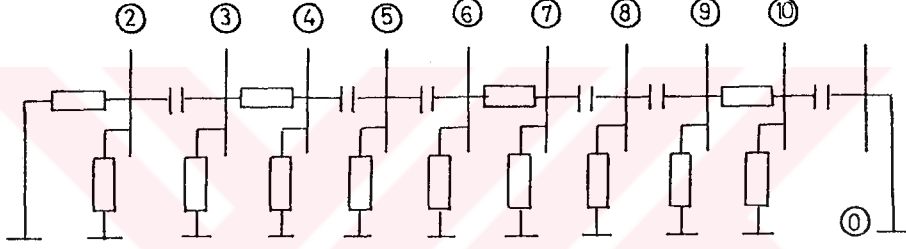


c) Sıfır dizi devresi

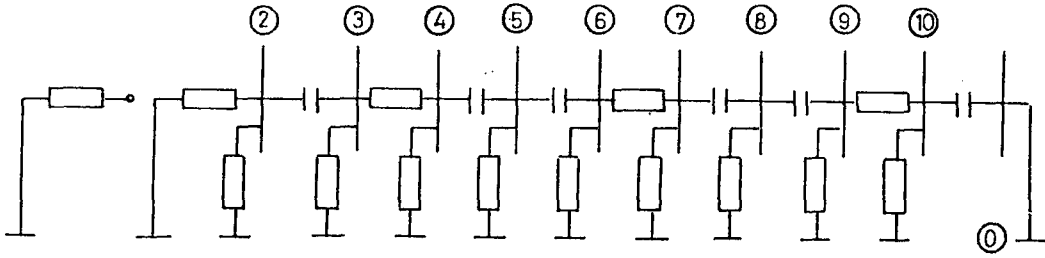
Şekil 6.7. Mod 4 için dizi devreleri.



a)Pozitif dizi devresi

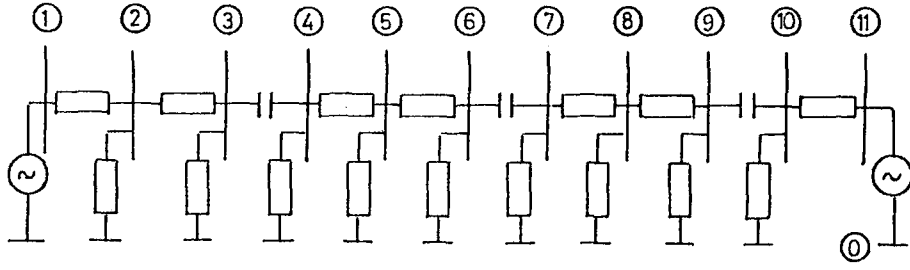


b)Negatif dizi devresi

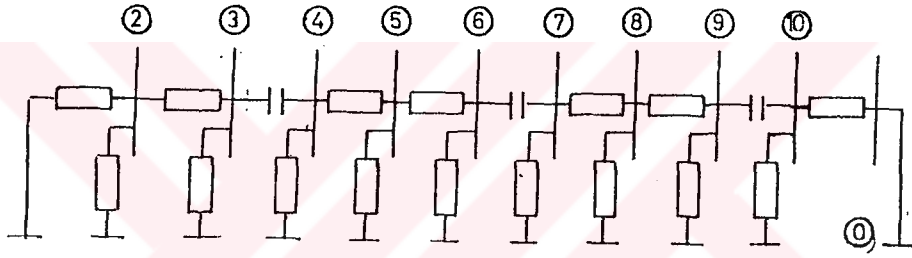


c)Sıfır dizi devresi

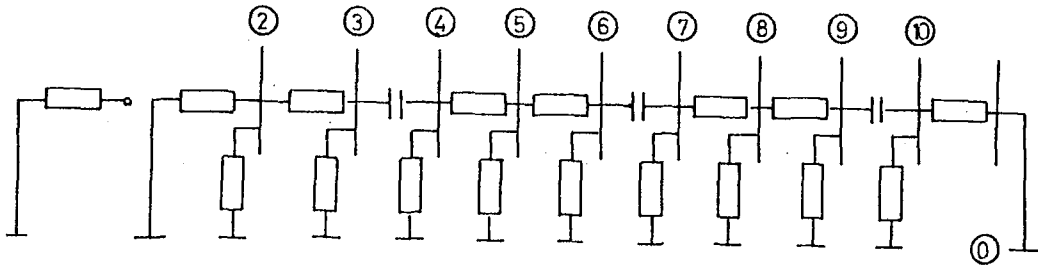
Şekil 6.8. Mod 5 için dizi devreleri.



a) Pozitif dizi devresi

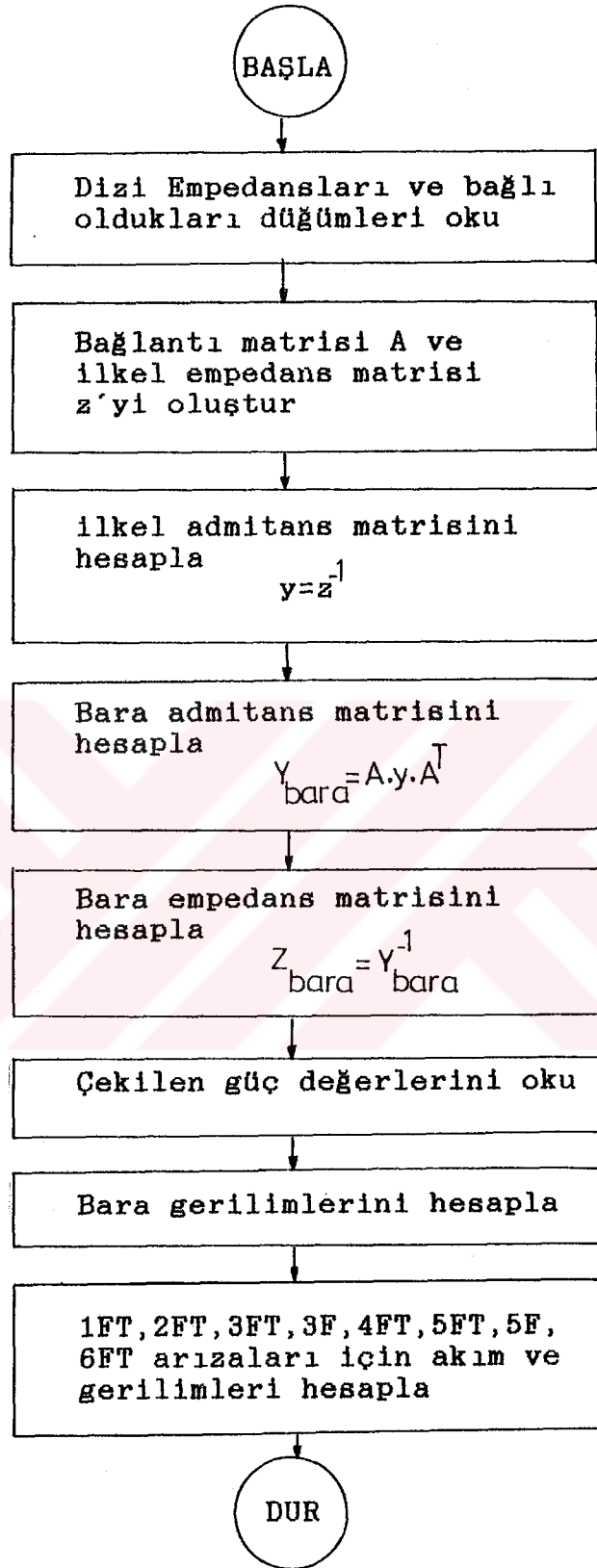


b) Negatif dizi devresi



c) Sıfır dizi devresi

Şekil 6.9. Mod 6 için dizi devreleri.



Şekil 6.10. Arıza analizi için kullanılan akış diyagramı.

SONUÇLAR VE ÖNERİLER

Günümüzde, uzun enerji iletim hatlarının iletim kapasitelerinin gerilime bağımlı olarak artımı, daha yüksek gerilim kademelerine çıkılmasını gerektirirken, izolatör tasarımı, yalıtım mesafeleri ve korona olayları gibi etkenler tarafından bu durum sınırlanmaktadır. Bu nedenle çok fazlı enerji iletimi, iletim kapasitesini arttırmak için bir çözüm olabilir.

Bu çalışmada, Keban-Kayseri-Gölbaşı arasında bulunan üç fazlı çift devre enerji iletim hattı, altı fazlı tek devre enerji iletim hattı şeklinde çalıştırılması durumu gözönüne alınarak incelenmiştir. Oluşturulan altı fazlı enerji iletim hattı üzerinde şönt reaktör ve seri kondansatörlerin çeşitli noktalara dağıtılması ile elde edilen altı değişik iletim mod'u için arıza analizleri, bilgisayarda yapılmıştır. Bu mod'lar Şekil 6.2'de gösterilmiştir. İncelemelerde sonsuz güçlü bara olarak alınan Gölbaşı barasından çekilen gücün değiştirilmesi ile oluşturulan dokuz farklı çalışma noktası için (Şekil 6.1) arıza öncesi bara gerilimleri bulunmuş ve bütün mod'lar için arıza analizleri yapılmıştır. Her durum için elde edilen akım ve gerilim değerleri ekler bölümünde tablolar halinde verilmiştir.

i) Elde edilen sonuçlar çalışma noktalarına göre incelendiğinde en yüksek arıza ve arızayı besleyen hat akımları Tablo 1a ile verilebilir.

Tablo 1a. Çalışma noktalarına göre en büyük arıza akımları

ÇALIŞMA NOKTALARI		MOD	ARIZA	ARIZALI	ARIZA	HAT	HAT
NO	GÜÇ DEĞERİ (MW, MVar)	NO	TİPİ	BARA	AKIMI (p.u)	(p-q)	AKIMI (p.u)
1	P=0 Q=0	5	5FT	3	128.297	2-3	124.876
2	P=0 Q=210	5	5FT	3	142.282	2-3	138.869
3	P=350 Q=210	5	5FT	3	144.179	2-3	140.814
4	P=700 Q=210	5	5FT	3	149.725	2-3	146.493
5	P=700 Q=0	5	5FT	3	136.504	2-3	133.303
6	P=350 Q=0	5	5FT	3	130.397	2-3	127.035
7	P=700 Q=-210	5	5FT	3	123.452	2-3	120.294
8	P=350 Q=-210	5	5FT	3	116.664	2-3	113.309
9	P=0 Q=-210	5	5FT	3	114.312	2-3	110.883

Tablo 1a gözönüne alınarak çalışma noktaları karşılaştırıldığında Mod 5 için 5FT arızası durumunda 3 nolu barada en yüksek arıza akım değerlerinin elde edildiği görür. 3 nolu barayı Keban yönünden besleyen arıza hat akımı da en büyük değeri almaktadır.

Çekilen aktif gücün sabit olup, reaktif gücün değişmesi durumunda arıza akımlarındaki etkilenmeleri incelemek için Tablo 1b. oluşturulabilir.

Tablo 1b. Çekilen aktif gücün sabit olup, reaktif gücün değişmesi durumunda en büyük arıza akımları

ÇEKİLEN AKTİF VE REAKTİF GÜÇLER		ARIZA AKIMI (pu)	HAT p-q	HAT AKIMI (pu)
P= 0 MW	Q=-210 MVar	114.312	2-3	110.883
	Q= 0 MVar	128.297	2-3	128.297
	Q= 210 MVar	142.282	2-3	138.869
P= 350 MW	Q=-210 MVar	116.664	2-3	113.309
	Q= 0 MVar	130.397	2-3	127.035
	Q= 210 MVar	144.179	2-3	140.814
P= 700 MW	Q=-210 MVar	123.452	2-3	120.294
	Q= 0 MVar	136.504	2-3	133.303
	Q= 210 MVar	149.725	2-3	146.493

Tablo 1b gözönüne alındığında, çekilen aktif gücün sabit olup, reaktif gücün değişmesi durumunda reaktif güç arttıkça arıza akımları da artmaktadır. Bu artmalar endüktif-reaktif güç için daha fazla olmaktadır. Bu gözlemler aktif gücün sabit olduğu muhtelif durumlarda da görülmüştür.

Çekilen reaktif gücün sabit olup, aktif gücün değişmesi durumunda arıza akımlarındaki etkilenmeler Tablo 1c ile incelenebilir.

Tablo 1c. Çekilen reaktif gücün sabit olup, aktif gücün değişmesi durumunda en büyük arıza akımları.

ÇEKİLEN AKTİF VE REAKTİF GÜÇLER		ARIZA AKIMI (pu)	HAT P-Q	HAT AKIMI (pu)
Q=-210 MVar	P= 0 MW	114.312	2-3	110.883
	P= 350 MW	116.664	2-3	113.309
	P= 700 MW	123.452	2-3	120.294
Q= 0 MVar	P= 0 MW	128.297	2-3	124.876
	P= 350 MW	130.397	2-3	127.035
	P= 700 MW	136.504	2-3	133.303
Q= 210 MVar	P= 0 MW	142.282	2-3	138.869
	P= 350 MW	144.179	2-3	140.814
	P= 700 MW	149.725	2-3	146.493

Reaktif gücün sabit olup, aktif gücün değişmesi durumunda arıza akımlarında artmalar olduğu gözlemlenmiştir. Bu gözlemler reaktif gücün sabit olduğu muhtelif durumlarda da görülmektedir.

İki durum birlikte gözönüne alındığında çekilen aktif gücün sabit olup reaktif gücün değişmesi durumunda arıza akımlarındaki büyümenin, çekilen reaktif gücün sabit olup, aktif gücün değişmesi durumuna göre daha fazla olduğu görülmektedir.

ii) Sonuçlar gözönüne alınan modlara göre düzenlenerek Tablo 1d oluşturulabilir.

Modlara göre yapılan incelemede en yüksek arıza akım değeri Mod 5 için, 4. çalışma noktasında (P=700 MW Q=210 MVar) 3 nolu barada 5FT arızası durumunda 149,725 p.u olarak bulunmuştur. İzleyen en büyük arıza akım değeri Mod 3'de aynı çalışma noktası ve arıza tipi için 147,256 p.u değerinde bulunmuştur. Mod 3 ve Mod 5 devre

Tablo 1d. Gözönüne alınan mod'lara göre en büyük arıza akımları.

MOD	ÇALIŞMA NOKTASI		ARIZA	ARIZALI	ARIZA	HAT	HAT
NO	NO	GÜÇ DEĞERİ (MW, MVar)	TİPİ	BARA	AKIMI (p.u)	(p-q)	AKIMI (p.u)
1	4	P=700 Q=210	5FT	2	66.185	1-2	63.229
2	4	P=700 Q=210	5FT	2	66.472	1-2	63.533
3	4	P=700 Q=210	5FT	3	147.256	2-3	144.046
4	4	P=700 Q=210	5FT	2	69.246	1-2	66.360
5	4	P=700 Q=210	5FT	3	149.725	2-3	146.493
6	4	P=700 Q=210	5FT	2	66.898	1-2	63.971

şekillerinden de görüleceği gibi şönt ve seri kompanzasyonun baralarda yapıldığı durumlardır. Bu modlarda, generatör barasında seri kapasitif kompanzasyonun bulunması nedeni ile 3 nolu barada arıza olduğunda seri kondansatör, generatörün ve şönt reaktörün reaktansına kompanze etkisi göstermektedir. Bu nedenle arıza akım değeri kondansatör uçlarındaki baralarda büyük olmaktadır. Diğer mod durumlarında ise arıza akımları en yüksek değerini hep Keban generatör barasında almaktadır.

iii) Modlar ve çalışma noktaları birlikte incelendiğinde en yüksek arıza akımları bütün çalışma noktaları ve modlar için 5FT arıza tipinde, 4. çalışma noktasında Keban baralarında görülmektedir. Tüm çalışma noktalarında Mod 5, en yüksek arıza akımlarının meydana geldiği mod'dur. Arıza noktasını Keban yönünden besleyen hat akımları ise en yüksek değerde olanlardır.

iv) Elde edilen sonuçlar gerilimler bakımından incelendiğinde arıza sonrasında en büyük bara gerilim değerleri bütün mod'lar için 4. çalışma noktasında ve 1FT

arızası durumunda meydana gelmektedir. Tablo 1f ile bu değerler verilebilir.

Tablo 1f. Tüm mod'lar için arıza sonrası en büyük bara gerilimleri.

MOD NO	ÇALIŞMA NOKTASI		ARIZA	ARIZALI	ARIZA SONRASI EN YÜKSEK GERİLİM DEĞERİ (p.u)
	NO	GÖÇ DEĞERİ (MW, MVar)	TİPİ	BARA	
1	4	P=700 Q=210	1FT	4	1.905
2	4	P=700 Q=210	1FT	4	1.781
3	4	P=700 Q=210	1FT	4	1.751
4	4	P=700 Q=210	1FT	4	1.780
5	4	P=700 Q=210	1FT	6	1.729
6	4	P=700 Q=210	1FT	7	1.743

Görüldüğü gibi en yüksek arıza sonrası gerilim değeri Mod 1 durumu için 4. çalışma noktasında ortaya çıkmaktadır.

KAYNAKLAR

- [1] YÜKSELER, H.N., ARI, N., Çok fazlı iletim hatlarında geçici olaylar, Elek.Müh.3. Ulusal Kongresi İstanbul, Sayfa 53-55.
- [2] STEVENSON, W.D., Elements of Power System Analysis, Mc Graw-Hill, 1986.
- [3] ELGERD, O.L., Electric Energy Systems Theory an Introduction, Mc Graw-Hill, 1985.
- [4] TIWARI, S.N., SINGH, L.P., Six-Phase(Multiphase) Power Systems:Some Aspects of Modelling and Fault Analysis, Electric Power Systems Research, 6(1983) 193-202.
- [5] GROSS, C.A., THOMPSON, L., Calculation of Currents and Voltages in Faulted High Phase Order Systems, Electric Power Systems Research, 9(1985) 123-131.
- [6] VENKATA, S.S., BHATT, N.B., GUYKER, W.C., BOOTH, W.H., IEEE Transactions on Power Apparatus and Systems, Vol.PAS-96(1977) 758-764.
- [7] STAGG, G.W., EL-ABIAD, A.H., Computer Methods in Power Systems Analysis, Mc Graw-Hill, 1968.
- [8] NANDA, S.I., TIWARI, S.N. and SINGH, L.P., Fault Analysis of Six-Phase Systems, Electric Power Systems Research, 4(1981) 201-211.
- [9] TEK, Türkiye Ulusal Elektrik Ağındaki Havai Hatların, Generatör ve Trafoların Elektriki Karakteristikleri, SA-83/1.

TABLO A.3: MOD-1 devresinde 3 nolu barada arıza durumu için arıza akımlarının en büyük değerleri

[illegible]

TABLO A.5:MOD-1 devresinde, 2 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(3)1.025	(2)1.093	(2)1.107	(2)1.145	(2)1.048	(3)1.027	(3)0.995	(3)0.988	(3)0.986
2FT	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
3FT	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
3F	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
4FT	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
5FT	(3)1.031	(3)1.070	(3)1.072	(3)1.078	(3)1.039	(3)1.033	(3)1.001	(3)0.995	(3)0.992
5F	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
6FT	(3)0.652	(3)0.652	(3)0.652	(3)0.652	(3)0.652	(3)0.652	(3)0.652	(3)0.652	(3)0.652

TABLO A.6:MOD-1 devresinde, 3 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(3)1.805	(4)1.874	(4)1.880	(4)1.898	(3)1.818	(3)1.808	(3)1.753	(3)1.742	(3)1.739
2FT	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
3FT	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
3F	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
4FT	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
5FT	(3)1.209	(4)1.260	(4)1.265	(4)1.280	(3)1.218	(3)1.211	(3)1.174	(3)1.166	(3)1.164
5F	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
6FT	(2)0.827	(2)0.919	(2)0.931	(2)0.968	(2)0.882	(2)0.841	(2)0.796	(2)0.751	(2)0.735

TABLO A.7:MOD-1 devresinde, 4 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TIPI	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(3)1.775	(4)1.870	(4)1.879	(4)1.905	(4)1.798	(3)1.781	(3)1.714	(3)1.697	(3)1.691
2FT	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
3FT	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
3F	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
4FT	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
5FT	(3)1.204	(4)1.261	(4)1.267	(4)1.285	(3)1.215	(3)1.207	(3)1.166	(3)1.158	(3)1.155
5F	(3)1.016	(4)1.062	(4)1.067	(4)1.081	(3)1.024	(3)1.018	(3)0.987	(3)0.981	(3)0.979
6FT	(2)0.773	(2)0.859	(2)0.870	(2)0.905	(2)0.824	(2)0.786	(2)0.744	(2)0.701	(2)0.687

TABLO B.8:MOD-2 devresinde, 2 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(7)1.012	(2)1.099	(2)1.112	(2)1.151	(2)1.053	(7)1.016	(7)0.991	(6)0.988	(6)0.987
2FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
4FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
5FT	(6)0.999	(6)1.017	(6)1.017	(6)1.018	(6)1.000	(6)0.999	(6)0.983	(6)0.981	(6)0.981
5F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
6FT	(6)0.824	(6)0.824	(6)0.824	(6)0.824	(6)0.824	(6)0.824	(6)0.824	(6)0.824	(6)0.824

TABLO B.9:MOD-2 devresinde, 3 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(3)1.567	(3)1.675	(3)1.685	(4)1.714	(3)1.608	(3)1.577	(3)1.503	(3)1.470	(3)1.459
2FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
4FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
5FT	(3)1.149	(3)1.229	(4)1.236	(4)1.264	(3)1.180	(3)1.157	(3)1.102	(3)1.078	(3)1.070
5F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
6FT	(2)0.750	(2)0.834	(2)0.846	(2)0.879	(2)0.800	(2)0.763	(6)0.736	(6)0.736	(6)0.736

TABLO B.10:MOD-2 devresinde, 4 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(3)1.611	(3)1.731	(3)1.743	(4)1.781	(3)1.660	(3)1.624	(3)1.544	(3)1.505	(3)1.491
2FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
4FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
5FT	(3)1.152	(3)1.235	(4)1.244	(4)1.273	(3)1.185	(3)1.161	(3)1.105	(3)1.079	(3)1.070
5F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
6FT	(6)0.780	(6)0.780	(6)0.780	(6)0.780	(6)0.780	(6)0.780	(6)0.780	(6)0.780	(6)0.780

TABLO B.11:MOD-2 devresinde, 5 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(5)1.623	(5)1.704	(5)1.710	(5)1.726	(5)1.646	(5)1.629	(5)1.566	(5)1.548	(5)1.542
2FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
4FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
5FT	(5)1.161	(5)1.219	(5)1.223	(5)1.235	(5)1.177	(5)1.165	(5)1.120	(5)1.108	(5)1.104
5F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
6FT	(2)0.809	(2)0.899	(2)0.912	(2)0.948	(2)0.863	(2)0.823	(2)0.779	(2)0.734	(2)0.719

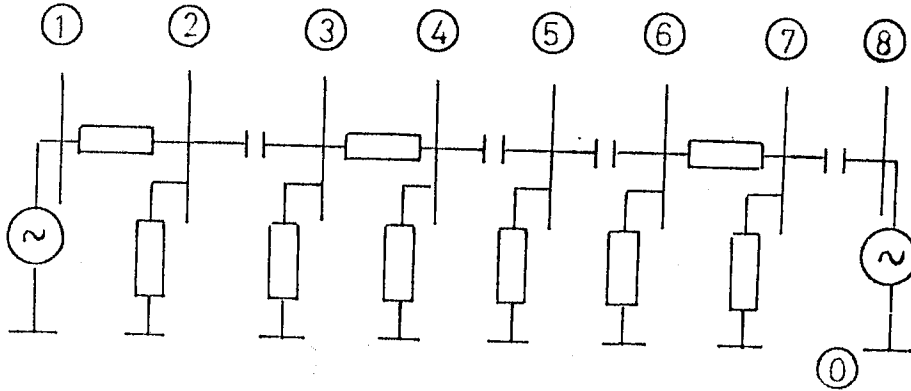
TABLO B.12:MOD-2 devresinde, 6 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(6)1.716	(7)1.759	(7)1.760	(7)1.765	(7)1.721	(6)1.717	(6)1.688	(6)1.685	(6)1.684
2FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
4FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
5FT	(6)1.190	(7)1.221	(7)1.222	(7)1.226	(6)1.192	(6)1.190	(6)1.170	(6)1.168	(6)1.168
5F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
6FT	(2)0.853	(2)0.948	(2)0.961	(2)0.999	(2)0.910	(2)0.867	(2)0.821	(2)0.774	(2)0.758

TABLO B.13:MOD-2 devresinde, 7 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(7)1.631	(7)1.628	(7)1.684	(7)1.690	(7)1.640	(7)1.663	(6)1.596	(6)1.592	(6)1.591
2FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
3F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
4FT	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
5FT	(6)1.181	(7)1.216	(7)1.217	(7)1.222	(7)1.185	(6)1.182	(6)1.160	(6)1.158	(6)1.157
5F	(6)1.004	(4)1.045	(4)1.053	(2)1.084	(6)1.006	(6)1.005	(6)0.988	(6)0.986	(6)0.986
6FT	(2)0.839	(2)0.933	(2)0.946	(2)0.984	(2)0.895	(2)0.854	(2)0.808	(2)0.762	(2)0.746

EK C: MOD-3 devresi için düzenlenmiş arıza analizi sonuçları



MOD 3

TABLO C.1: MOD-3 devresinde dokuz ayrı çalışma noktası için arıza öncesi bara gerilimleri

[illegible]

TABLO C.3: MOD-3 devresinde 3 nolu barada arıza durumu için arıza akımlarının en büyük değerleri

[illegible]

TABLO C.5: MOD-3 devresinde 5 nolu barada arıza durumu için arıza akımlarının en büyük değerleri

[illegible]

TABLO C.7: MOD-3 devresinde 7 nolu barada arıza durumu için arıza akımlarının en büyük değerleri

[illegible]

TABLO C.12:MOD-3 devresinde, 6 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TIPI	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(4)1.636	(5)1.719	(5)1.725	(6)1.743	(5)1.658	(4)1.641	(4)1.580	(4)1.564	(4)1.558
2FT	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133
3FT	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133
3F	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133
4FT	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133
5FT	(4)1.150	(5)1.203	(5)1.207	(6)1.220	(4)1.162	(4)1.153	(7)1.148	(7)1.146	(7)1.144
5F	(7)1.146	(7)1.147	(7)1.149	(7)1.151	(7)1.151	(7)1.149	(7)1.150	(7)1.148	(7)1.146
6FT	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133	(7)1.133

TABLO C.13:MOD-3 devresinde, 7 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TIPI	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(6)1.010	(6)1.065	(6)1.069	(6)1.080	(6)1.026	(6)1.014	(7)1.014	(7)1.013	(7)1.013
2FT	(7)1.000	(5)1.017	(5)1.020	(3)1.052	(7)1.000	(7)1.000	(7)1.008	(7)1.008	(7)1.008
3FT	(7)1.000	(5)1.017	(5)1.020	(3)1.052	(7)1.000	(7)1.000	(7)1.008	(7)1.008	(7)1.008
3F	(7)1.000	(5)1.017	(5)1.020	(3)1.052	(7)1.000	(7)1.000	(7)1.008	(7)1.008	(7)1.008
4FT	(7)1.000	(5)1.017	(5)1.020	(3)1.052	(7)1.000	(7)1.000	(7)1.008	(7)1.008	(7)1.008
5FT	(6)1.013	(6)1.067	(6)1.071	(6)1.082	(6)1.029	(6)1.017	(7)0.996	(7)0.996	(7)0.996
5F	(7)1.000	(5)1.017	(5)1.020	(3)1.052	(7)1.000	(7)1.000	(7)1.008	(7)1.008	(7)1.008
6FT	(3)0.854	(3)0.955	(3)0.969	(3)1.012	(3)0.917	(3)0.870	(3)0.824	(3)0.771	(3)0.753

TABLO D.7:MOD-4 devresinde, 2 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(2)1.044	(2)1.148	(2)1.161	(2)1.200	(2)1.100	(2)1.059	(2)1.002	(5)0.984	(5)0.981
2FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
3FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
3F	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
4FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
5FT	(5)0.967	(5)0.992	(5)0.993	(5)0.996	(5)0.971	(5)0.968	(5)0.945	(5)0.943	(5)0.942
5F	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
6FT	(5)0.713	(5)0.713	(5)0.713	(5)0.713	(5)0.713	(5)0.713	(5)0.713	(5)0.713	(5)0.713

TABLO D.8:MOD-4 devresinde, 3 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(3)1.610	(4)1.705	(4)1.714	(4)1.741	(3)1.639	(3)1.617	(3)1.548	(3)1.525	(3)1.517
2FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
3FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
3F	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
4FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
5FT	(3)1.174	(4)1.250	(4)1.257	(4)1.278	(4)1.200	(3)1.180	(3)1.130	(3)1.113	(3)1.107
5F	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
6FT	(2)0.832	(2)0.821	(2)0.833	(2)0.868	(2)0.884	(2)0.845	(2)0.800	(2)0.757	(2)0.742

TABLO D.9:MOD-4 devresinde, 4 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(3)1.631	(4)1.739	(4)1.750	(4)1.780	(4)1.669	(3)1.640	(3)1.566	(3)1.538	(3)1.529
2FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
3FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
3F	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
4FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
5FT	(3)1.176	(4)1.255	(4)1.262	(4)1.285	(4)1.204	(3)1.182	(3)1.131	(3)1.112	(3)1.106
5F	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
6FT	(2)0.780	(2)0.863	(2)0.875	(2)0.908	(2)0.828	(2)0.792	(2)0.750	(2)0.710	(2)0.696

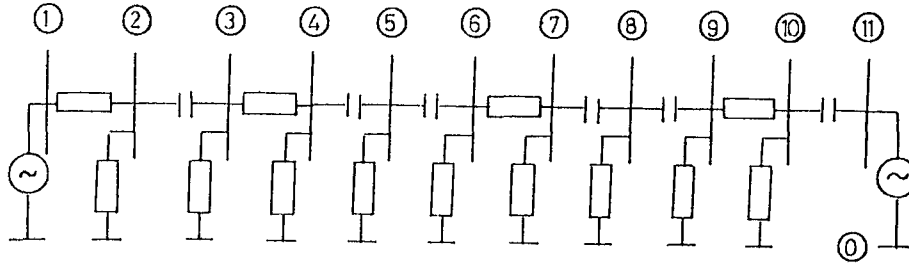
TABLO D.10:MOD-4 devresinde, 5 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(5)1.667	(6)1.727	(6)1.730	(6)1.739	(6)1.679	(6)1.670	(5)1.627	(5)1.621	(5)1.619
2FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
3FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
3F	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
4FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
5FT	(5)1.183	(6)1.229	(6)1.231	(6)1.239	(6)1.182	(6)1.185	(5)1.155	(5)1.150	(5)1.149
5F	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
6FT	(2)0.887	(2)0.883	(2)0.896	(2)1.033	(2)0.943	(2)0.901	(2)0.853	(2)0.808	(2)0.792

TABLO D.11:MOD-4 devresinde, 6 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(6)1.624	(6)1.692	(6)1.695	(6)1.706	(6)1.640	(6)1.628	(5)1.577	(5)1.569	(5)1.567
2FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
3FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
3F	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
4FT	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
5FT	(6)1.179	(6)1.227	(6)1.230	(6)1.238	(6)1.190	(6)1.181	(5)1.149	(5)1.144	(5)1.142
5F	(5)1.001	(2)1.082	(2)1.094	(2)1.130	(2)1.036	(6)1.002	(5)0.977	(5)0.973	(5)0.972
6FT	(2)0.869	(2)0.962	(2)0.975	(2)1.012	(2)0.923	(2)0.883	(2)0.836	(2)0.791	(2)0.775

EK E: MOD-5 devresi için düzenlenmiş arıza analizi sonuçları



MOD 5

TABLO E.1: MOD-5 devresinde dokuz ayrı çalışma noktası için arıza öncesi bara gerilimleri

[illegible]

TABLO E.10: MOD-5 devresinde 10 nolu barada arıza durumu için arıza akımlarının en büyük değerleri

ARIZA TIPLERİ		ÇALIŞMA NOKTALARI								
		1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	Arıza akımı (10)	74.377	74.038	74.040	74.047	74.386	74.379	74.724	74.718	74.716
	Hat akımı (9-10)	2.448	2.786	2.843	3.007	2.696	2.512	2.392	2.183	2.109
	Hat akımı (11-10)	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805
2FT	Arıza akımı (10)	73.873	73.536	73.538	73.545	73.882	73.875	74.218	74.212	74.210
	Hat akımı (9-10)	2.932	3.269	3.316	3.456	3.139	2.985	2.827	2.655	2.595
	Hat akımı (11-10)	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805
3FT	Arıza akımı (10)	73.873	73.536	73.538	73.545	73.882	73.875	74.218	74.212	74.210
	Hat akımı (9-10)	2.932	3.269	3.316	3.456	3.139	2.985	2.827	2.655	2.595
	Hat akımı (11-10)	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805
3F	Arıza akımı (10)	73.873	73.536	73.538	73.545	73.882	73.875	74.218	74.212	74.210
	Hat akımı (9-10)	2.932	3.269	3.316	3.456	3.139	2.985	2.827	2.655	2.595
	Hat akımı (11-10)	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805
4FT	Arıza akımı (10)	73.873	73.536	73.538	73.545	73.882	73.875	74.218	74.212	74.210
	Hat akımı (9-10)	2.932	3.269	3.316	3.456	3.139	2.985	2.827	2.655	2.595
	Hat akımı (11-10)	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805
5FT	Arıza akımı (10)	74.391	74.052	74.054	74.061	74.400	74.393	74.739	74.732	74.730
	Hat akımı (9-10)	2.434	2.773	2.830	3.848	2.683	3.335	3.247	2.170	2.095
	Hat akımı (11-10)	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805
5F	Arıza akımı (10)	82.261	81.887	81.889	81.896	82.271	82.264	82.646	82.639	82.636
	Hat akımı (9-10)	3.284	3.615	3.742	3.945	3.644	3.424	3.350	3.109	2.954
	Hat akımı (11-10)	85.526	85.482	85.573	85.664	85.708	85.617	85.752	85.661	85.570
6FT	Arıza akımı (10)	73.873	73.536	73.538	73.545	73.882	73.875	74.218	74.212	74.210
	Hat akımı (9-10)	2.932	3.269	3.316	3.456	3.139	2.985	2.827	2.655	2.595
	Hat akımı (11-10)	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805	76.805

TABLO E.11:MOD-5 devresinde, 2 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

[illegible]

TABLO E.12:MOD-5 devresinde, 3 nolu barada arıza durumu için arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri [(bara no) gerilim değeri]

[illegible]

TABLO E.17:MOD-5 devresinde, 8 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

[illegible]

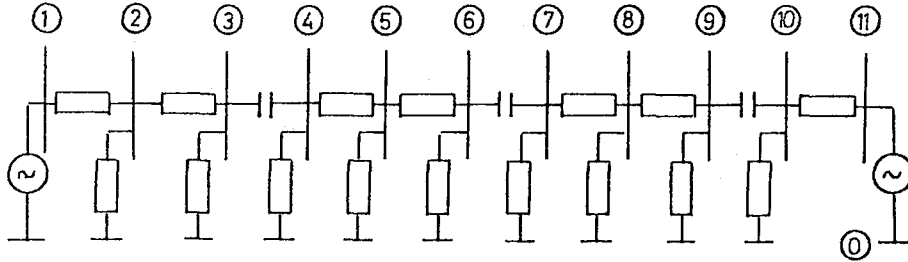
TABLO E.18:MOD-5 devresinde, 9 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

[illegible]

TABLO E.19:MOD-5 devresinde, 10 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(9)1.025	(9)1.062	(9)1.064	(6)1.081	(9)1.033	(9)1.027	(10)1.008	(10)1.008	(10)1.008
2FT	(10)1.000	(5)1.025	(2)1.033	(3)1.072	(10)1.000	(10)1.000	(10)1.005	(10)1.005	(10)1.005
3FT	(10)1.000	(5)1.025	(2)1.033	(3)1.072	(10)1.000	(10)1.000	(10)1.005	(10)1.005	(10)1.005
3F	(10)1.000	(5)1.025	(2)1.033	(3)1.072	(10)1.000	(10)1.000	(10)1.005	(10)1.005	(10)1.005
4FT	(10)1.000	(5)1.025	(2)1.033	(3)1.072	(10)1.000	(10)1.000	(10)1.005	(10)1.005	(10)1.005
5FT	(9)1.026	(9)1.063	(9)1.065	(6)1.082	(9)1.034	(9)1.028	(10)0.998	(10)0.998	(10)0.998
5F	(10)1.000	(5)1.025	(2)1.033	(3)1.072	(10)1.000	(10)1.000	(10)1.005	(10)1.005	(10)1.005
6FT	(3)0.874	(3)0.974	(3)0.988	(3)1.030	(3)0.936	(3)0.890	(3)0.843	(3)0.791	(3)0.773

EK F: MOD-6 devresi için düzenlenmiş arıza analizi sonuçları



MOD 6

TABLO F.1: MOD-6 devresinde dokuz ayrı çalışma noktası için arıza öncesi bara gerilimleri

[illegible]

TABLO F.2: MOD-6 devresinde 2 nolu barada arıza durumu için arıza akımlarının en büyük değerleri

[illegible]

TABLO F.8: MOD-6 devresinde 8 nolu barada arıza durumu için arıza akımlarının en büyük değerleri

[illegible]

TABLO F.13:MOD-6 devresinde, 4 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TIPI	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(3)1.545	(3)1.674	(3)1.688	(4)1.730	(3)1.604	(3)1.560	(3)1.480	(3)1.432	(3)1.416
2FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
4FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
5FT	(3)1.138	(3)1.231	(4)1.241	(4)1.275	(3)1.180	(3)1.149	(3)1.090	(6)1.071	(6)1.066
5F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
6FT	(9)0.864	(9)0.864	(9)0.864	(9)0.864	(9)0.864	(9)0.864	(9)0.864	(9)0.864	(9)0.864

TABLO F.14:MOD-6 devresinde, 5 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TIPI	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(5)1.580	(5)1.686	(5)1.695	(5)1.722	(5)1.619	(5)1.590	(5)1.515	(5)1.484	(5)1.474
2FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
4FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
5FT	(5)1.148	(5)1.225	(5)1.232	(5)1.252	(5)1.176	(5)1.155	(5)1.101	(6)1.089	(6)1.085
5F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
6FT	(9)0.818	(2)0.851	(2)0.862	(2)0.897	(9)0.818	(9)0.818	(9)0.818	(9)0.818	(9)0.818

TABLO F.15:MOD-6 devresinde, 6 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TIPI	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(6)1.643	(7)1.720	(7)1.726	(7)1.742	(6)1.662	(6)1.648	(6)1.588	(6)1.573	(6)1.568
2FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
4FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
5FT	(6)1.170	(7)1.226	(7)1.231	(7)1.244	(6)1.183	(6)1.173	(6)1.131	(6)1.120	(6)1.117
5F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
6FT	(2)0.824	(2)0.916	(2)0.928	(2)0.965	(2)0.879	(2)0.838	(2)0.794	(2)0.748	(2)0.733

TABLO F.16:MOD-6 devresinde, 7 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TIPI	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(6)1.634	(7)1.718	(7)1.724	(7)1.743	(7)1.656	(6)1.640	(6)1.577	(6)1.560	(6)1.554
2FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
4FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
5FT	(6)1.169	(7)1.227	(7)1.232	(7)1.245	(6)1.183	(6)1.172	(6)1.129	(6)1.118	(6)1.114
5F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
6FT	(2)0.806	(2)0.895	(2)0.908	(2)0.944	(2)0.859	(2)0.820	(2)0.776	(9)0.775	(9)0.775

TABLO F.17:MOD-6 devresinde, 8 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(8)1.633	(8)1.687	(8)1.689	(8)1.696	(8)1.643	(8)1.635	(8)1.589	(8)1.581	(8)1.579
2FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
4FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
5FT	(8)1.172	(8)1.210	(8)1.212	(8)1.217	(8)1.179	(9)1.173	(9)1.140	(9)1.135	(9)1.133
5F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
6FT	(2)0.844	(2)0.937	(2)0.950	(2)0.988	(2)0.900	(2)0.858	(2)0.812	(2)0.766	(2)0.750

TABLO F.18:MOD-6 devresinde, 9 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(10)1.694	(10)1.723	(10)1.724	(10)1.726	(10)1.697	(10)1.695	(9)1.674	(9)1.673	(9)1.672
2FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
4FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
5FT	(9)1.186	(10)1.208	(10)1.208	(10)1.210	(10)1.187	(9)1.186	(9)1.172	(9)1.171	(9)1.171
5F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
6FT	(2)0.865	(2)0.961	(2)0.974	(2)1.013	(2)0.922	(2)0.880	(2)0.833	(2)0.785	(2)0.769

TABLO F.19:MOD-6 devresinde, 10 nolu barada arıza durumu için
arıza sonrası bara gerilimlerinin en büyük değerleri
[(bara no) gerilim değeri]

ARIZA TİPİ	ÇALIŞMA NOKTALARI								
	1	2	3	4	5	6	7	8	9
1FT	(10)1.595	(10)1.628	(10)1.629	(10)1.631	(10)1.598	(10)1.596	(9)1.569	(9)1.567	(9)1.567
2FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
3F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
4FT	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
5FT	(9)1.176	(10)1.200	(10)1.201	(10)1.203	(10)1.179	(10)1.177	(9)1.162	(9)1.161	(9)1.160
5F	(9)1.002	(4)1.046	(4)1.056	(2)1.091	(9)1.003	(9)1.002	(9)0.990	(9)0.990	(9)0.990
6FT	(2)0.857	(2)0.953	(2)0.966	(2)1.004	(2)0.914	(2)0.872	(2)0.826	(2)0.779	(2)0.762

EK G: BİLGİSAYAR PROGRAMI VE DATALAR

```
*****
*      ALTI FAZLI ENERJİ İLETTİM HATLARINDA
*      ARIZA ANALİZİ
*      Fatma Gül Ünüo
*****
*
  COMPLEX ZPOZ(22,22),ZNEG(22,22),ZSIF(22,22)
  COMPLEX YPOZ(22,22),YNEG(22,22),YSIF(22,22),DEL
  COMPLEX ZBOSP(22,22),ZBOSH(22,22),ZBOSS(22,22),MP(22,22)
  COMPLEX YBOSP(22,22),YBOSH(22,22),YBOSS(22,22),AP
  COMPLEX R(22),GUC,AA,ZF,ZG,GER(22,6),AKIM(22,6),AK(6)
  COMPLEX TANPON,TANP1,TANP2,CUR(6),AKI,AKA,PAY,PAYD
  COMPLEX AKINF(22,6),GERF(22,6)
*
  DIMENSION NAP(22,22),NAN(22,22),NPN(22),NQN(22)
  DIMENSION NAS(22,22),NPS(22),NQS(22),NPP(22),NQP(22)
  DIMENSION AKINFG(22,6),GERFG(22,6),RG(22)
*
  Data dosyasından döğüm numaraları ve dışi empedanslarının
  okutulması [p-q zpoz p-q zneg p-q zsif]
*
  READ(5,*) N,NELS
  DO 100 I=1,NELS
    READ(5,*) NPP(I),NQP(I),ZPOZ(I,I),NPN(I),NQN(I),ZNEG(I,I),
: NPS(I),NQS(I),ZSIF(I,I)
*
    IF (NPP(I).EQ.0) THEN
      NAP(I,NQP(I))=-1
    ELSEIF (NQP(I).EQ.0) THEN
      NAP(I,NPP(I))=1
    ELSE
      NAP(I,NPP(I))=1
      NAP(I,NQP(I))=-1
    ENDIF
    IF (NPN(I).EQ.0) THEN
      NAN(I,NQN(I))=-1
    ELSEIF (NQN(I).EQ.0) THEN
      NAN(I,NPN(I))=1
    ELSE
      NAN(I,NPN(I))=1
      NAN(I,NQN(I))=-1
    ENDIF
    IF (NPS(I).EQ.0) THEN
      NAS(I,NQS(I))=-1
    ELSEIF (NQS(I).EQ.0) THEN
      NAS(I,NPS(I))=1
    ELSE
      NAS(I,NPS(I))=1
      NAS(I,NQS(I))=-1
    ENDIF
  100 CONTINUE
```

```
*
*   ilkel admitans matrisinin olusturulmasi
*
CALL TERS(YPOZ,ZPOZ,NELS)
CALL TERS(YNEG,ZNEG,NELS)
CALL TERS(YSIF,ZSIF,NELS)
*
*   Bara admitans matrislerinin olusturulmasi
*
CALL CARP(NAP,YPOZ,YBOSP,N,NELS)
CALL CARP(NAN,YNEG,YBOSN,N,NELS)
CALL CARP(NAS,YSIF,YBOSS,N,NELS)
*
*   Bara empedans matrislerinin olusturulmasi
*
CALL TER(ZBOSP,YBOSP,N)
CALL TER(ZBOSN,YBOSN,N)
CALL TER(ZBOSS,YBOSS,N)
*
*   Bara Gerilimlerinin Bulunmasi
*
WRITE(*,*) 'BARA GERILIMLERININ BULUNMASINDA'
WRITE(*,*) 'YUKLU DURUM ICIN 1 YAZINIZ'
WRITE(*,*) 'YUKSUZ DURUM ICIN 2 YAZINIZ'
READ(*,*) DURUM
IF(DURUM.EQ.1) THEN
WRITE(*,*) 'CALISMA NOKTASINDA GUC DEGERINI VERINIZ (P,Q)'
READ(*,*) GUC
POW=REAL(GUC)
REAC=AIMAG(GUC)
guc=guc/600.0
*
AA=-CONJG(GUC)
CALL YUKAK(N,YBOSP,AA,K)
WRITE(11,*) '          YUKLU DURUM --- BARA GERILIM DEGERLERI'
WRITE(11,808) POW,REAC
808  FORMAT(10X,12HAKTIF GUC P=,F5.1,3H MW,14HREAKTIF GUC Q=,F5.1,
:5H MVAR)
WRITE(11,*)
ELSE
CALL TERS(MP,YBOSP,N)
PAY=MP(1,1)-MP(N,1)
PAYD=(MP(N,N)*MP(1,1)-MP(N,1)*MP(1,N))
AKA=PAY/PAYD
AKI=(1.0-MP(1,N)*AKA)/MP(1,1)
K(1)=(1.0,0.0)
K(N)=(1.0,0.0)
DO 860 I=2,N-1
860  K(I)=MP(I,1)*AKI+MP(I,N)*AKA
WRITE(11,*) '          YUKSUZ DURUM --- BARA GERILIM DEGERLERI'
ENDIF
DO 870 I=1,N
EG(I)=CABS(K(I))
871  FORMAT(26X,2HE(,I2,2H)=,F6.4)
870  WRITE(11,871) I,EG(I)
```



```
*
      ZF=(0.0,0.0)
      AP=(.5,0.8660254)
*****
      DO 112 L=1,8
      DO 600 K=2,N-1
      IF(L.EQ.1) GOTO 1000
      IF(L.EQ.2) GOTO 2000
      IF(L.EQ.3) GOTO 3000
      IF(L.EQ.4) GOTO 3500
      IF(L.EQ.5) GOTO 4000
      IF(L.EQ.6) GOTO 5000
      IF(L.EQ.7) GOTO 5500
      IF(L.EQ.8) GOTO 6000
C      1FT ARIZASI
1000    DEL=ZBUSP(K,K)+(4.0)*ZBUSN(K,K)+ZBUSS(K,K)
      AKIN(K,1)=R(K)/DEL
      AKIN(K,2)=AKIN(K,1)
      AKIN(K,3)=AKIN(K,1)
      AKIN(K,4)=AKIN(K,1)
      AKIN(K,5)=AKIN(K,1)
      AKIN(K,6)=AKIN(K,1)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*) '      ***** 1 FAZ-TOPRAK KISA DEVRESI *****'
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      GOTO 9000
C      2FT ARIZASI
2000    AKIN(K,1)=(0.0,0.0)
      AKIN(K,2)=R(K)/(ZBUSP(K,K)+(2.0)*ZBUSN(K,K))
      AKIN(K,3)=(0.0,0.0)
      AKIN(K,4)=AKIN(K,2)
      AKIN(K,5)=(0.0,0.0)
      AKIN(K,6)=AKIN(K,2)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*) '      ***** 2 FAZ-TOPRAK KISA DEVRESI *****'
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      GOTO 9000
C      3FT ARIZASI
3000    AKIN(K,1)=(0.0,0.0)
      AKIN(K,2)=R(K)/(ZBUSP(K,K)+ZBUSN(K,K))
      AKIN(K,3)=(0.0,0.0)
      AKIN(K,4)=(0.0,0.0)
      AKIN(K,5)=-AKIN(K,2)
      AKIN(K,6)=(0.0,0.0)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*) '      ***** 3 FAZ-TOPRAK KISA DEVRESI *****'
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      GOTO 9000
```

```
C      3F ARIZASI
3500   AKIM(K,1)=(0.0,0.0)
      AKIM(K,2)=E(K)/(ZBUSP(K,K)+ZBUSN(K,K))
      AKIM(K,3)=(0.0,0.0)
      AKIM(K,4)=(0.0,0.0)
      AKIM(K,5)=AKIM(K,2)
      AKIM(K,6)=(0.0,0.0)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)      ***** 3 FAZ KISA DEVRESI *****
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      GOTO 9000

C      4FT ARIZASI
4000   AKIM(K,1)=(0.0,0.0)
      AKIM(K,2)=(2.0*E(K))/(2.0*ZBUSP(K,K)+ZBUSN(K,K))
      AKIM(K,3)=(0.0,0.0)
      AKIM(K,4)=-(E(K)/(2.0*ZBUSP(K,K)+ZBUSN(K,K)))
      AKIM(K,5)=(0.0,0.0)
      AKIM(K,6)=AKIM(K,4)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)      ***** 4 FAZ-TOPRAK KISA DEVRESI *****
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      GOTO 9000

C      5FT ARIZASI
5000   DEL=(ZBUSP(K,K)+(1/((4.0/ZBUSN(K,K))+(1/ZBOSS(K,K))))
      AKIM(K,1)=-((E(K)/DEL)*(DEL-ZBUSP(K,K)))/ZBOSS(K,K)
      AKIM(K,2)=E(K)/DEL
      AKIM(K,3)=-((AKIM(K,2)*(DEL-ZBUSP(K,K)))/ZBUSN(K,K))
      AKIM(K,4)=AKIM(K,3)
      AKIM(K,5)=AKIM(K,3)
      AKIM(K,6)=AKIM(K,3)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)      ***** 5 FAZ-TOPRAK KISA DEVRESI *****
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      GOTO 9000

C      5F ARIZASI
5500   DEL=(ZBUSP(K,K)+(1/(4.0/ZBUSN(K,K))))
      AKIM(K,1)=(0.0,0.0)
      AKIM(K,2)=E(K)/DEL
      AKIM(K,3)=-((AKIM(K,2)*(DEL-ZBUSP(K,K)))/ZBUSN(K,K))
      AKIM(K,4)=AKIM(K,3)
      AKIM(K,5)=AKIM(K,3)
      AKIM(K,6)=AKIM(K,3)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)      ***** 5 FAZ KISA DEVRESI *****
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*)
      GOTO 9000
```

```

C      6FT ARIZASI
6000   AKIM(K,1)=(0.0,0.0)
       AKIM(K,2)=R(K)/ZBOSP(K,K)
       AKIM(K,3)=(0.0,0.0)
       AKIM(K,4)=(0.0,0.0)
       AKIM(K,5)=(0.0,0.0)
       AKIM(K,6)=(0.0,0.0)
       WRITE(11,*)
       WRITE(11,*)
       WRITE(11,*)      ***** 6 FAZ-TOPRAK KISA DEVRESI*****
       WRITE(11,*)
9000   CALL TS(AKIM,AKINF,K,6)
       WRITE(11,*)
       WRITE(11,*) K, 'MOLU BARADA ARIZA AKINLARI [ I(bara,faz)]'
       WRITE(11,*)
       WRITE(11,*) '-----'
:-----
      DO 553 J=1,4,3
      AKINFG(K,J)=CABS(AKINF(K,J))
      AKINFG(K,J+1)=CABS(AKINF(K,J+1))
      AKINFG(K,J+2)=CABS(AKINF(K,J+2))
      MNJ=J+1
      KN=J+2
      WRITE(11,101) K,J,AKINFG(K,J),K,MNJ,AKINFG(K,MNJ),K,KN,AKINFG(K,
:KN)
101   FORMAT(3X,2HI(,I2,1H,,I1,2H)=,F8.3,3X,1H!,3X,
:2HI(,I2,1H,,I1,2H)=,F8.3,3X,1H!,3X,2HI(,I2,1H,,I1,2H)=,F8.3)
553   CONTINUE
       WRITE(11,*) '-----'
:-----
      DO 650 I=1,N
      IF((I.EQ.1).OR.(I.EQ.N)) THEN
      GER(I,1)=(0.0,0.0)
      GER(I,2)=R(I)
      GER(I,3)=(0.0,0.0)
      GER(I,4)=(0.0,0.0)
      GER(I,5)=(0.0,0.0)
      GER(I,6)=(0.0,0.0)
      CALL TS(GER,GERF,I,6)
      ELSEIF(I.EQ.K) THEN
      GER(I,1)=(-ZBOSS(I,I)*AKIM(K,1))
      GER(I,2)=R(I)-(ZBOSP(I,I)*AKIM(K,2))
      GER(I,3)=(-ZBOSH(I,I)*AKIM(K,3))
      GER(I,4)=(-ZBOSH(I,I)*AKIM(K,4))
      GER(I,5)=(-ZBOSH(I,I)*AKIM(K,5))
      GER(I,6)=(-ZBOSH(I,I)*AKIM(K,6))
      CALL TS(GER,GERF,I,6)

```

```

*
ELSE
GER(I,1)=-ZBUSS(I,K)*AKIM(K,1)
GER(I,2)=E(I)-(ZBUSP(I,K)*AKIM(K,2))
GER(I,3)=-ZBUSN(I,K)*AKIM(K,3)
GER(I,4)=-ZBUSN(I,K)*AKIM(K,4)
GER(I,5)=-ZBUSN(I,K)*AKIM(K,5)
GER(I,6)=-ZBUSN(I,K)*AKIM(K,6)
CALL TS(GER,GERF,I,6)
ENDIF
650 CONTINUE
CALL SCHAK(GER,YSIF,YNIG,YPOZ,NQP,NPP,NQN,NPN,L,
:NQS,NPS,NELS,K)
WRITE(11,*)
WRITE(11,*) 'ARIZA SONRASI BARA GERILIMLERI [V(bara,faz)]'
WRITE(11,*)
WRITE(11,*) '-----'
:-----
DO 661 LI=1,N
DO 660 J=1,4,3
GERFG(LI,J)=CABS(GERF(LI,J))
GERFG(LI,J+1)=CABS(GERF(LI,J+1))
GERFG(LI,J+2)=CABS(GERF(LI,J+2))
NMJ=J+1
NM=J+2
102 FORMAT(3X,2HV(,I2,1H,,I1,2H)=,F5.3,3X,1H!,3X,2HV(,
:I2,1H,,I1,2H)=,F5.3,3X,1H!,3X,2HV(,I2,1H,,I1,2H)=,F5.3)
660 WRITE(11,102) LI,J,GERFG(LI,J),LI,NMJ,GERFG(LI,NMJ),LI,NM,
:GERFG(LI,NM)
WRITE(11,*) '-----'
:-----
661 CONTINUE
600 CONTINUE
112 CONTINUE
STOP
END

```

```

SUBROUTINE TERS(INV,MAT,N)
COMPLEX INV(22,22),MAT(22,22)
ccc CALL MATINV(MAT,N)
DO 280 I=1,N
DO 280 J=1,N
280 INV(I,J)=MAT(I,J)
call matinv(inv,n)
RETURN
END

```

```
SUBROUTINE MATINV(AA,N)
COMPLEX AA(22,22),T,SWAP,PIVOT,DETERM
DIMENSION INDEX(22,3)
EQUIVALENCE (IROW,JROW),(ICOLUMN,JCOLUMN),(AMAX,T,SWAP)
10 DETERM=(1.0,0.0)
15 DO 20 J=1,N
20 INDEX(J,3)=0
30 DO 550 I=1,N
40 AMAX=0.0
45 DO 105 J=1,N
IF (INDEX(J,3)-1) 60,105,60
60 DO 100 K=1,N
IF(INDEX(K,3)-1) 80,100,715
80 IF(AMAX-ABS(AA(J,K))) 85,100,100
85 IROW=J
90 ICOLUMN=K
AMAX=ABS(AA(J,K))
100 CONTINUE
105 CONTINUE
INDEX(ICOLUMN,3)=INDEX(ICOLUMN,3)+1
260 INDEX(I,1)=IROW
270 INDEX(I,2)=ICOLUMN
130 IF(IROW-ICOLUMN) 140,310,140
140 DETERM=-DETERM
DO 200 L=1,N
SWAP=AA(IROW,L)
AA(IROW,L)=AA(ICOLUMN,L)
200 AA(ICOLUMN,L)=SWAP
310 PIVOT=AA(ICOLUMN,ICOLUMN)
DETERM=DETERM*PIVOT
330 AA(ICOLUMN,ICOLUMN)=(1.0,0.0)
340 DO 350 L=1,N
350 AA(ICOLUMN,L)=AA(ICOLUMN,L)/PIVOT
DO 550 L1=1,N
390 IF(L1-ICOLUMN) 400,550,400
400 T=AA(L1,ICOLUMN)
420 AA(L1,ICOLUMN)=(0.0,0.0)
430 DO 450 L=1,N
450 AA(L1,L)=AA(L1,L)-AA(ICOLUMN,L)*T
550 CONTINUE
600 DO 710 I=1,N
610 L=N+1-I
620 IF(INDEX(L,1)-INDEX(L,2)) 630,710,630
630 JROW=INDEX(L,1)
640 JCOLUMN=INDEX(L,2)
650 DO 705 K=1,N
660 SWAP=AA(K,JROW)
670 AA(K,JROW)=AA(K,JCOLUMN)
700 AA(K,JCOLUMN)=SWAP
705 CONTINUE
710 CONTINUE
DO 730 K=1,N
IF((INDEX(K,3)-1).EQ.0) GOTO 730
ID=2
GOTO 740
```

```
730    CONTINUE
      ID=1
740    RETURN
715    ID=2
      GOTO 740
      END
*****
      SUBROUTINE YUKAK(N,BARA,AKIM,E)
*
      COMPLEX A(22,22),B(22),E(22),BARA(22,22),AKIM,GENAK
*
      NYUK=N-1
      DO 100 I=1,N
      DO 100 J=1,NYUK
100    A(I,J)=BARA(I,J)
      DO 200 I=2,N
200    A(I,N)=(0.0,0.0)
      A(1,N)=(-1.0,0.0)
      CALL MATINV(A,N)
      DO 300 I=1,NYUK
300    B(I)=-BARA(I,N)
      B(N)=AKIM-BARA(N,N)
      DO 400 I=1,N
      E(I)=(0.0,0.0)
      DO 250 J=1,N
250    E(I)=A(I,J)*B(J)+E(I)
400    CONTINUE
      GENAK=E(N)
      E(N)=(1.0,0.0)
*
      WRITE(*,*) 'GERILIMLER=',(E(I),I=1,N)
      RETURN
      END
*****
      SUBROUTINE CARP(N1,A2,A3,N,NELS)
      COMPLEX A2(22,22),A3(22,22),A4(22,22)
      INTEGER N1(22,22)
      DO 315 I=1,NELS
      DO 315 J=1,N
      A4(I,J)=(0.0,0.0)
      DO 315 K=1,NELS
315    A4(I,J)=A2(I,K)*N1(K,J)+A4(I,J)
      DO 320 I=1,N
      DO 320 J=1,N
      A3(I,J)=(0.0,0.0)
      DO 320 K=1,NELS
320    A3(I,J)=N1(K,I)*A4(K,J)+A3(I,J)
      RETURN
      END
```

```

SUBROUTINE BARGER(NR,II2,ZP,ZN,ZS,RE,GER,AKK)
COMPLEX ZP(22,22),ZN(22,22),ZS(22,22),RE(22),GER(22,3),AKK(3)
GER(1,1)=(0.0,0.0)
GER(1,2)=SQRT(3.0)*RE(1)
GER(1,3)=(0.0,0.0)
GER(NR,1)=(0.0,0.0)
GER(NR,2)=SQRT(3.0)*RE(NR)
GER(NR,3)=(0.0,0.00)
DO 621 NSAY=2,NR-1
IF (NSAY.NQ.II2) GOTO 621
GER(NSAY,1)=-ZS(NSAY,II2)*AKK(1)
GER(NSAY,2)=SQRT(3.0)*RE(NSAY)-ZP(NSAY,II2)*AKK(2)
GER(NSAY,3)=-ZN(NSAY,II2)*AKK(3)
621 CONTINUE
RETURN
END

*
SUBROUTINE TER(INV,MAT,N)
COMPLEX INV(22,22),MAT(22,22),MT(22,22)
DO 100 I=1,N-2
DO 100 J=1,N-2
100 MT(I,J)=MAT(I+1,J+1)
CALL MATINV(MT,N-2)
DO 280 I=1,N-2
DO 280 J=1,N-2
280 INV(I+1,J+1)=MT(I,J)
RETURN
END

*****
SUBROUTINE TS(A,B,I,M)
COMPLEX A(22,22),B(22,22),AP
AP=(.5,.8660254)
B(I,1)=(A(I,1)+A(I,2)+A(I,3)+A(I,4)+A(I,5)+A(I,6))
B(I,2)=(A(I,1)+((AP**5)*A(I,2))+((AP**4)*A(I,3))+((AP**3)*A(I,4)
:)+(AP**2)*A(I,5))+AP*A(I,6)))
B(I,3)=(A(I,1)+((AP**4)*A(I,2))+((AP**2)*A(I,3))+A(I,4)+((AP**4
:)*A(I,5))+((AP**2)*A(I,6)))
B(I,4)=(A(I,1)+((AP**3)*A(I,2))+A(I,3))+((AP**3)*A(I,4)+A(I,5)+
:((AP**3)*A(I,6)))
B(I,5)=(A(I,1)+((AP**2)*A(I,2))+((AP**4)*A(I,3))+A(I,4)+((AP**2
:)*A(I,5))+((AP**4)*A(I,6)))
B(I,6)=(A(I,1)+AP*A(I,2))+((AP**2)*A(I,3))+((AP**3)*A(I,4))+((
:AP**4)*A(I,5))+((AP**5)*A(I,6)))
RETURN
END

```

```
*****
SUBROUTINE SCHAK (GER,YSIF,YNRG,YPOZ,NQP,NPP,NQN,NPN,LM,
:NQS,NPS,NELS,K)
COMPLEX YPOZ(22,22),YNRG(22,22),YSIF(22,22),GER(22,6)
COMPLEX CAK(22,6),CAKF(22,6)
*
DIMENSION NPN(22),NQN(22)
DIMENSION NPS(22),NQS(22),NPP(22),NQP(22),CAKFG(22,6)
DO 700 I=1,NELS
IF(NPS(I).EQ.0) THEN
CAK(I,1)=(YSIF(I,1))*(-GER(NQS(I),1))
ELSEIF (NQS(I).EQ.0) THEN
CAK(I,1)=(YSIF(I,1))*(GER(NPS(I),1))
ELSE
CAK(I,1)=(YSIF(I,1))*(GER(NPS(I),1)-GER(NQS(I),1))
ENDIF
IF(NPP(I).EQ.0) THEN
CAK(I,2)=(YPOZ(I,1))*(-GER(NQP(I),2))
ELSEIF (NQP(I).EQ.0) THEN
CAK(I,2)=(YPOZ(I,1))*(GER(NPP(I),2))
ELSE
CAK(I,2)=(YPOZ(I,1))*(GER(NPP(I),2)-GER(NQP(I),2))
ENDIF
IF (NPN(I).EQ.0) THEN
CAK(I,3)=(YNRG(I,1))*(-GER(NQN(I),3))
ELSEIF (NQN(I).EQ.0) THEN
CAK(I,3)=(YNRG(I,1))*(GER(NPN(I),3))
ELSE
CAK(I,3)=(YNRG(I,1))*(GER(NPN(I),3)-GER(NQN(I),3))
ENDIF
IF(NPN(I).EQ.0) THEN
CAK(I,4)=YNRG(I,1)*(-GER(NQN(I),4))
ELSEIF (NQN(I).EQ.0) THEN
CAK(I,4)=YNRG(I,1)*(GER(NPN(I),4))
ELSE
CAK(I,4)=YNRG(I,1)*(GER(NPN(I),4)-GER(NQN(I),4))
ENDIF
IF(NPN(I).EQ.0) THEN
CAK(I,5)=YNRG(I,1)*(-GER(NQN(I),5))
ELSEIF(NQN(I).EQ.0) THEN
CAK(I,5)=YNRG(I,1)*(GER(NPN(I),5))
ELSE
CAK(I,5)=YNRG(I,1)*(GER(NPN(I),5)-GER(NQN(I),5))
ENDIF
IF (NPN(I).EQ.0) THEN
CAK(I,6)=YNRG(I,1)*(-GER(NQN(I),6))
ELSEIF (NQN(I).EQ.0) THEN
CAK(I,6)=YNRG(I,1)*(GER(NPN(I),6))
ELSE
CAK(I,6)=YNRG(I,1)*(GER(NPN(I),6)-GER(NQN(I),6))
ENDIF
700 CONTINUE
```



```
      CALL TS(CAK,CAKF,I,6)
700  CONTINUE
      WRITE(11,*)
      WRITE(11,*) 'ELEMANLARDAN AKAN AKIMLAR ---[Ih(p-q,faz)]'
      WRITE(11,*)
      DO 850 I=1,NELS
      DO 840 J=1,4,3
      MK=J+1
      MJ=J+2
      CAKFG(I,J)=CABS(CAKF(I,J))
      CAKFG(I,MK)=CABS(CAKF(I,MK))
      CAKFG(I,MJ)=CABS(CAKF(I,MJ))
      WRITE(11,810) NPP(I),NQP(I),J,CAKFG(I,J),NPP(I),NQP(I),MK,
:CAKFG(I,MK),NPP(I),NQP(I),MJ,CAKFG(I,MJ)
810  FORMAT(1X,3H1h(,I2,1H-,I2,1H,,I1,2H)=,F7.2,1X,1H!,1X,3H1h(,
:I2,1H-,I2,1H,,I1,2H)=,F7.2,1X,1H!,1X,3H1h(,I2,1H-,I2,1H,,I1,2H)=
:,F7.2)
840  CONTINUE
      WRITE(11,*) '-----'
:-----
850  CONTINUE
      RETURN
      END
```

MOD-1 Devresi için datalar

5 7
1 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.0076)
2 0 (0.0,5.87889) 2 0 (0.0,5.87889) 2 0 (0.0,72.3589)
2 3 (0.0,0.1787) 2 3 (0.0,0.1787) 2 3 (0.0,1.3884)
3 0 (0.0,-4.349717) 3 0 (0.0,-4.349717) 3 0 (0.0,-2.4165)
3 4 (0.0,-0.072314) 3 4 (0.0,-0.072314) 3 4 (0.0,-0.072314)
4 0 (0.0,-4.410143) 4 0 (0.0,-4.410143) 4 0 (0.0,-2.45)
4 5 (0.0,0.1762) 4 0 (0.0,0.1762) 4 0 (0.0,1.369)

MOD-2 Devresi için datalar

8 13
1 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.0076)
2 0 (0.0,7.59705) 2 0 (0.0,7.59705) 2 0 (0.0,24.81654)
2 3 (0.0,0.08874) 2 3 (0.0,0.08874) 2 3 (0.0,0.68943)
3 0 (0.0,-8.75937) 3 0 (0.0,-8.75937) 3 0 (0.0,-4.86631)
3 4 (0.0,-0.03616) 3 4 (0.0,-0.03616) 3 4 (0.0,-0.03616)
4 0 (0.0,-8.75937) 4 0 (0.0,-8.75937) 4 0 (0.0,-4.86631)
4 5 (0.0,0.08874) 4 5 (0.0,0.08874) 4 5 (0.0,0.68943)
5 0 (0.0,57.26393) 5 0 (0.0,57.26393) 5 0 (0.0,-6.05332)
5 6 (0.0,0.08874) 5 6 (0.0,0.08874) 5 6 (0.0,0.68943)
6 0 (0.0,-8.75937) 6 0 (0.0,-8.75937) 6 0 (0.0,-4.86631)
6 7 (0.0,-0.03616) 6 7 (0.0,-0.03616) 6 7 (0.0,-0.03616)
7 0 (0.0,-8.75937) 7 0 (0.0,-8.75937) 7 0 (0.0,-4.86631)
7 8 (0.0,0.08874) 7 0 (0.0,0.08874) 7 0 (0.0,0.68943)

MOD-3 Devresi için datalar

8 13
1 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.0076)
2 0 (0.0,4.06851) 2 0 (0.0,4.06851) 2 0 (0.0,4.06851)
2 3 (0.0,-7.2314E-3) 2 3 (0.0,-7.2314E-3) 2 3 (0.0,-7.2314E-3)
3 0 (0.0,-4.37968) 3 0 (0.0,-4.37968) 3 0 (0.0,-2.43315)
3 4 (0.0,0.17748) 3 4 (0.0,0.17748) 3 4 (0.0,1.37887)
4 0 (0.0,-4.37968) 4 0 (0.0,-4.37968) 4 0 (0.0,-2.43315)
4 5 (0.0,-0.02169) 4 5 (0.0,-0.02169) 4 5 (0.0,-0.02169)
5 0 (0.0,4.06851) 5 0 (0.0,4.06851) 5 0 (0.0,4.06851)
5 6 (0.0,-0.02169) 5 6 (0.0,-0.02169) 5 6 (0.0,-0.02169)
6 0 (0.0,-4.37968) 6 0 (0.0,-4.37968) 6 0 (0.0,-2.43315)
6 7 (0.0,0.17748) 6 7 (0.0,0.17748) 6 7 (0.0,1.37887)
7 0 (0.0,-4.37968) 7 0 (0.0,-4.37968) 7 0 (0.0,-2.43315)
7 8 (0.0,-0.02169) 7 0 (0.0,-0.02169) 7 0 (0.0,-0.02169)

MOD-4 Devresi için datalar

7 11
1 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.0076)
2 0 (0.0,-34.094784) 2 0 (0.0,-34.094784) 2 0 (0.0,-6.61791)
2 3 (0.0,0.11832) 2 3 (0.0,0.11832) 2 3 (0.0,0.91924)
3 0 (0.0,-34.094784) 3 0 (0.0,-34.094784) 3 0 (0.0,-6.61791)
3 4 (0.0,-0.03616) 3 4 (0.0,-0.03616) 3 4 (0.0,-0.03616)
4 0 (0.0,-34.094784) 4 0 (0.0,-34.094784) 4 0 (0.0,-6.61791)
4 5 (0.0,0.11832) 4 5 (0.0,0.11832) 4 5 (0.0,0.91924)
5 0 (0.0,-34.094784) 5 0 (0.0,-34.094784) 5 0 (0.0,-6.61791)
5 6 (0.0,-0.03616) 5 6 (0.0,-0.03616) 5 6 (0.0,-0.03616)
6 0 (0.0,-34.094784) 6 0 (0.0,-34.094784) 6 0 (0.0,-6.61791)
6 7 (0.0,0.11832) 6 0 (0.0,0.11832) 6 0 (0.0,0.91924)

MOD-5 Devresi için datalar

11 19
1 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.0076)
2 0 (0.0,5.42446) 2 0 (0.0,5.42446) 2 0 (0.0,5.42446)
2 3 (0.0,-7.2314E-3) 2 3 (0.0,-7.2314E-3) 2 3 (0.0,-7.2314E-3)
3 0 (0.0,-6.56952) 3 0 (0.0,-6.56952) 3 0 (0.0,-3.64977)
3 4 (0.0,0.11832) 3 4 (0.0,0.11832) 3 4 (0.0,0.91924)
4 0 (0.0,-6.56952) 4 0 (0.0,-6.56952) 4 0 (0.0,-3.64977)
4 5 (0.0,-0.01302) 4 5 (0.0,-0.01302) 4 5 (0.0,-0.01302)
5 0 (0.0,5.42446) 5 0 (0.0,5.42446) 5 0 (0.0,5.42446)
5 6 (0.0,-0.01302) 5 6 (0.0,-0.01302) 5 6 (0.0,-0.01302)
6 0 (0.0,-6.56952) 6 0 (0.0,-6.56952) 6 0 (0.0,-3.64977)
6 7 (0.0,0.11832) 6 7 (0.0,0.11832) 6 7 (0.0,0.91924)
7 0 (0.0,-6.56952) 7 0 (0.0,-6.56952) 7 0 (0.0,-3.64977)
7 8 (0.0,-0.01302) 7 8 (0.0,-0.01302) 7 8 (0.0,-0.01302)
8 0 (0.0,5.42446) 8 0 (0.0,5.42446) 8 0 (0.0,5.42446)
8 9 (0.0,-0.01302) 8 9 (0.0,-0.01302) 8 9 (0.0,-0.01302)
9 0 (0.0,-6.56952) 9 0 (0.0,-6.56952) 9 0 (0.0,-3.64977)
9 10 (0.0,0.11832) 9 10 (0.0,0.11832) 9 10 (0.0,0.91924)
10 0 (0.0,-6.56952) 10 0 (0.0,-6.56952) 10 0 (0.0,-3.64977)
10 11 (0.0,-0.01302) 10 0 (0.0,-0.01302) 10 0 (0.0,-0.01302)

MOD-6 Devresi için datalar

11 19

1 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.02121) 0 2 (0.0,0.0076)
2 0 (0.0,9.23864) 2 0 (0.0,9.23864) 2 0 (0.0,21.11709)
2 3 (0.0,0.05916) 2 3 (0.0,0.05916) 2 3 (0.0,0.45962)
3 0 (0.0,-13.13905) 3 0 (0.0,-13.13905) 3 0 (0.0,-7.29954)
3 4 (0.0,-0.024105) 3 4 (0.0,-0.024105) 3 4 (0.0,-0.024105)
4 0 (0.0,-13.13905) 4 0 (0.0,-13.13905) 4 0 (0.0,-7.29954)
4 5 (0.0,0.05916) 4 5 (0.0,0.05916) 4 5 (0.0,0.45962)
5 0 (0.0,31.12162) 5 0 (0.0,31.12162) 5 0 (0.0,-11.15573)
5 6 (0.0,0.05916) 5 6 (0.0,0.05916) 5 6 (0.0,0.45962)
6 0 (0.0,-13.13905) 6 0 (0.0,-13.13905) 6 0 (0.0,-7.29954)
6 7 (0.0,-0.024105) 6 7 (0.0,-0.024105) 6 7 (0.0,-0.024105)
7 0 (0.0,-13.13905) 7 0 (0.0,-13.13905) 7 0 (0.0,-7.29954)
7 8 (0.0,0.05916) 7 8 (0.0,0.05916) 7 8 (0.0,0.45962)
8 0 (0.0,31.12162) 8 0 (0.0,31.12162) 8 0 (0.0,-11.15573)
8 9 (0.0,0.05916) 8 9 (0.0,0.05916) 8 9 (0.0,0.45962)
9 0 (0.0,-13.13905) 9 0 (0.0,-13.13905) 9 0 (0.0,-7.29954)
9 10 (0.0,-0.024105) 9 10 (0.0,-0.024105) 9 10 (0.0,-0.024105)
10 0 (0.0,-13.13905) 10 0 (0.0,-13.13905) 10 0 (0.0,-7.29954)
10 11 (0.0,0.05916) 10 0 (0.0,0.05916) 10 0 (0.0,0.45962)

ÖZGEÇMİŞ

Fatma Gül Ünlü, 1964 yılında İstanbul'da doğdu. İlköğrenimini Cevrikalfa İlkokulunda, orta ve lise öğrenimini İstanbul Kız Lisesi'nde tamamladı. İ.T.Ü. Elektrik-Elektronik Fakültesi Elektrik Mühendisliği Bölümünden 1987 yılında mezun oldu ve aynı yıl İ.T.Ü. Fen Bilimleri Enstitüsü Elektrik Bölümünde Yüksek Lisans öğrenimine başladı.

1990 yılından beri İ.T.Ü. Elektrik-Elektronik Fakültesi Elektrik Tesisleri Anabilim Dalında Araştırma Görevlisi olarak çalışmaktadır.