

九州電力本部技術監査所 村瀬次男

1.まえがき 本論は、1963年以後の、サージタンクの安定判別に対する著者の研究の総括で、是認定のパターンとして5つを示してある。

2.サージタンクを有する発電用水路系の伝達特性 (1) Zienkiewicz の考えた水路系(図-1)
(2) Jaeger の考えた水路系(図-2) (3) Escandar の考えた水路系(図-3)

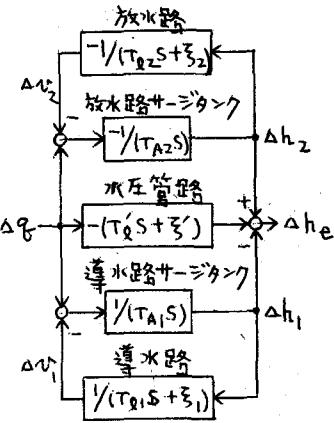
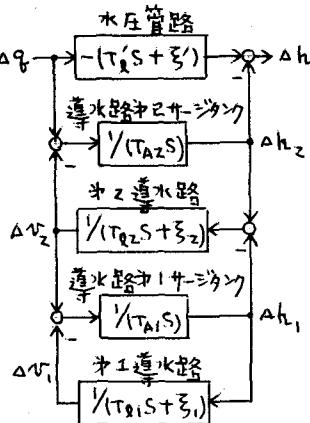
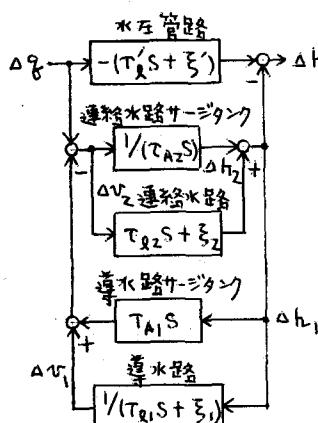


図-1

図-2

図-3

差動型サージタンク: $T_{R2} = 0$, 制水圧型サージタンク: $T_{R2} = 0$ および $T_{A1} = 0$, 單位型サージタンク: $T_{R2} = 0$, $T_{A1} = 0$ および $\zeta_2 = 0$

3.水路系に結合している電気機械系の伝達特性 (1) 水車 (図-8~10) (2) ポンプ (図-11) および (3) 水車用誘導機 (図-4) (4) 発電機 (図-5) (5) 電力系統 (図-6)

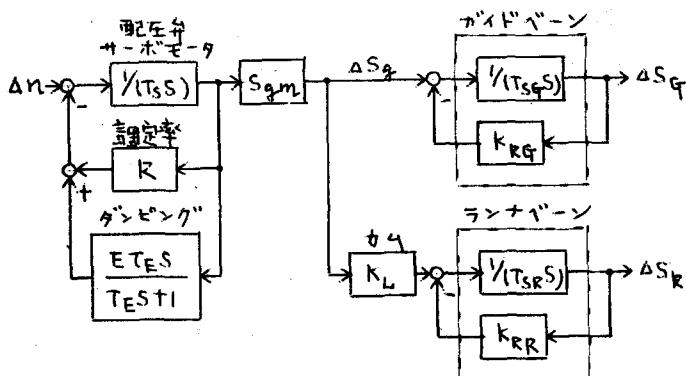


図-4

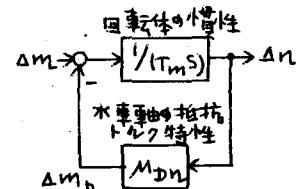


図-5

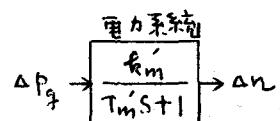


図-6

斜流型水車用調速機(直列操作方式の場合): $K_{RQ} \equiv 1$ および $T_{SG} \rightarrow 0$, $\lambda_{SR} \equiv 0$, $M_{SR} \equiv 0$, 或いは、フランシス型水車用調速機: $K_{RQ} \equiv 1$, $T_{SG} \rightarrow 0$ および $\lambda_{SR} \equiv 0$

4. サージタンクの新しい安定判別公式: (1) Gordan-Borel の考え方を自動制御系(図-7) (2)無負荷運転時の自動制御系(図-8) (3)負荷運転時の自動制御系(図-9および10) (4)揚水運転時の自動制御系(図-11) および(2) 図-8~12が題記の5つの中バーンに相当する。

ペルトン水車: $\lambda_n \equiv 0$, $\lambda_{SG} \equiv 0$ および $M_{SR} \equiv 0$, 或いは, $\lambda_n \equiv 0$, $\lambda_{SG} \equiv 0$ および $\lambda_{SR} \equiv 0$, フランシス型水車(水車運転の場合): $\lambda_{SG} \equiv 0$ および $M_{SR} \equiv 0$, 或いは, $\lambda_{SR} \equiv 0$ および $\lambda_{SG} \equiv 0$, ポンポンおよびポンポン運転の場合: $\lambda_{SG} \equiv 0$, $\lambda_{SR} \equiv 0$, $M_{SG} \equiv 0$ および $M_{SR} \equiv 0$, 或いは, $\lambda_{SG} \equiv 0$, $\lambda_{SR} \equiv 0$, $\lambda_{SG} \equiv 0$ および $\lambda_{SR} \equiv 0$

5. あとがき 本論文の詳細は、当社社員研究会の「研究報告」として別に発表した。

[参考文献] 4. 村瀬: 自動制御の安定理論より見るサージタンクの安定について(1)~(4)

(5) 発電水力 No. 65~69、発電水力協会、1963

.7~1964.3.2)

村瀬: 「国土と
水補足説明、昭和39年度研究発表会論文集、土木学会西部支部、1965.1.3) 村瀬: 調速機および
サージタンク系の安定理論について(1)~(3)、
応用力学連合講演会論文抄録集(第13~15回)

、日本学術会議

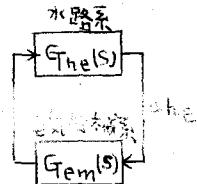


図-7

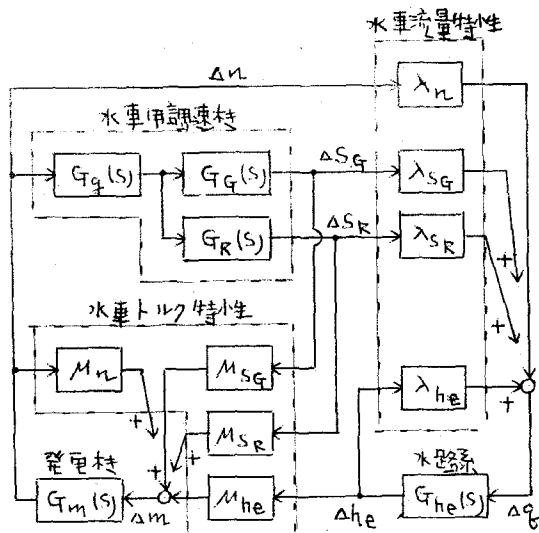


図-8 (トルク特性表示)

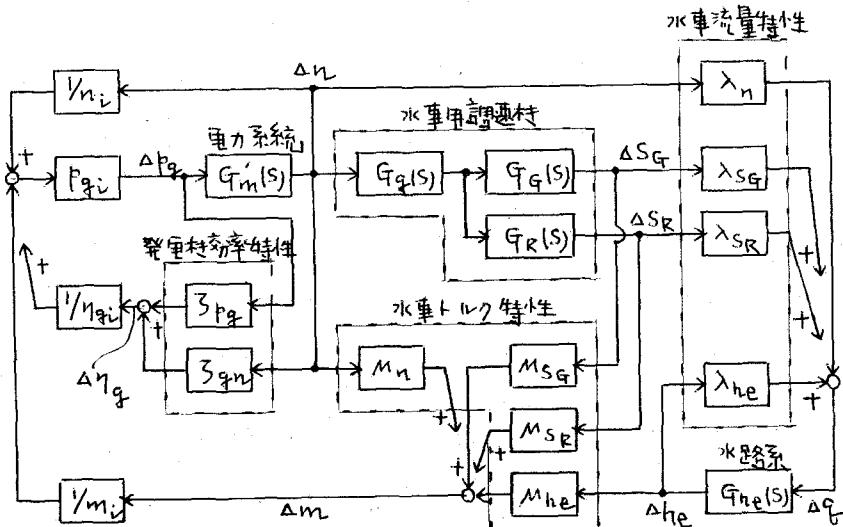


図-9 (トルク特性表示)

力学研究連絡会

第1回他、1963年

電力系等)

4種類の電力系
タンク系の安定
判別(=ハーフリ)
(水路系および
電気機械系の伝
達函数)、昭和
40年度研究発表
会論文集、土木
学会西部支部、
1966.1

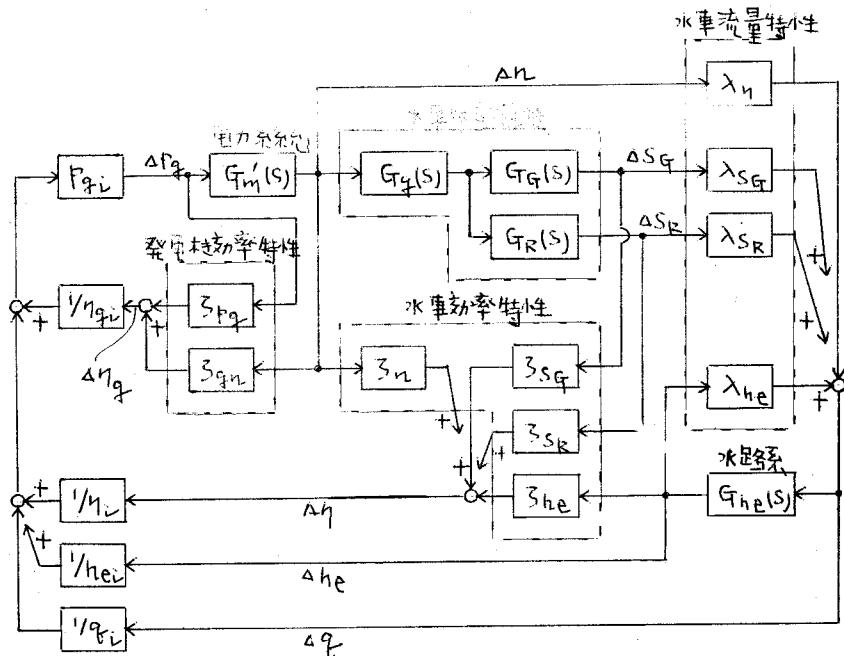


図-10 (効率特性表示)

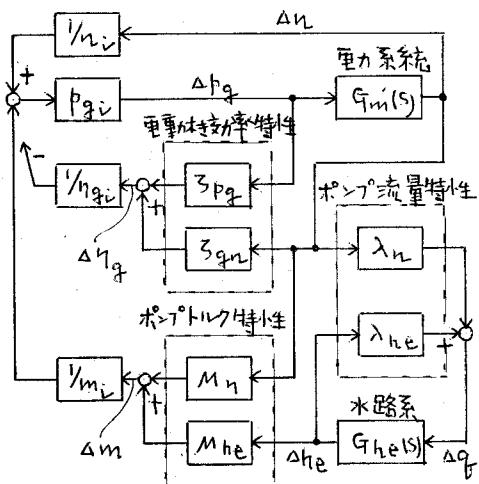


図-11 (トルク特性表示)

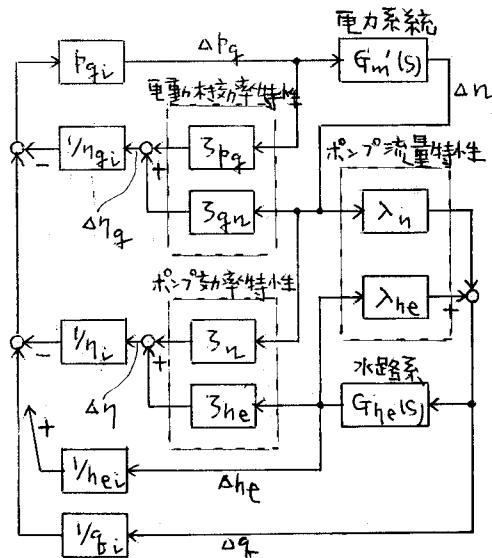


図-12 (効率特性表示)

図-1～3を含む図-8～12はすべて著者より与えたブロック線図である。

図-8～12はサージタンクを含む新しい安定判別式が対応する。