

## Transformace do složkových soustav

= náhrada fázorů fyzikálních veličin složkami

V trojfázové soustavě platí

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{U}_b \\ \hat{U}_c \end{bmatrix} = [\hat{U}_{abc}] \quad \begin{bmatrix} \hat{I}_a \\ \hat{I}_b \\ \hat{I}_c \end{bmatrix} = [\hat{I}_{abc}]$$

V transformované soustavě platí

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_o \\ \hat{U}_m \\ \hat{U}_n \end{bmatrix} = [\hat{U}_{omn}] \quad \begin{bmatrix} \hat{I}_o \\ \hat{I}_m \\ \hat{I}_n \end{bmatrix} = [\hat{I}_{omn}]$$

Definičně určíme pro napětí

$$[\hat{U}_{abc}] = [\hat{T}_u][\hat{U}_{omn}] \quad [\hat{U}_{omn}] = [\hat{T}_u^{-1}][\hat{U}_{abc}]$$

Definičně určíme pro proud

$$[\hat{I}_{abc}] = [\hat{T}_i][\hat{I}_{omn}] \quad [\hat{I}_{omn}] = [\hat{T}_i^{-1}][\hat{I}_{abc}]$$

Obvykle se používá stejná transformační matice pro napětí a proud.

Vztah mezi napětím a proudem v trojfázové soustavě popíšeme následující rovnicí

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{U}_b \\ \hat{U}_c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \hat{Z}_{11} & \hat{Z}_{12} & \hat{Z}_{13} \\ \hat{Z}_{21} & \hat{Z}_{22} & \hat{Z}_{23} \\ \hat{Z}_{31} & \hat{Z}_{32} & \hat{Z}_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{I}_a \\ \hat{I}_b \\ \hat{I}_c \end{bmatrix}$$

Vztah mezi napětím a proudem ve složkové soustavě popíšeme následující rovnicí

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_o \\ \hat{U}_m \\ \hat{U}_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \hat{Z}_{oo} & \hat{Z}_{om} & \hat{Z}_{on} \\ \hat{Z}_{mo} & \hat{Z}_{mm} & \hat{Z}_{mn} \\ \hat{Z}_{no} & \hat{Z}_{nm} & \hat{Z}_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{I}_o \\ \hat{I}_m \\ \hat{I}_n \end{bmatrix}$$

Je-li matice  $[\hat{Z}_{abc}]$  impedance trojfázové soustavy, potom pro složkovou impedanci lze psát

$$[\hat{Z}_{omn}] = [\hat{T}_u^{-1}] [\hat{Z}_{abc}] [\hat{T}_i]$$

analogicky

$$[\hat{Y}_{omn}] = [\hat{T}_i^{-1}] \cdot [\hat{Y}_{abc}] \cdot [\hat{T}_u]$$

Většinou platí

$$[\hat{T}_i^{-1}] = [\hat{T}_u] = [\hat{T}]$$

Obecně použití složek nepřináší žádné výhody, ani zjednodušení výpočtů.

Přínos přenosu do složek je jen tehdy, je-li možná diagonalizace impedanční matice.

Diagonalizace (transformací nezávislou na prvcích převáděné matice) je možná jen pro cyklicky souměrnou matici  $[\hat{Z}_{cs}]$  a její speciální typ fázovou souměrnou matici  $[\hat{Z}_{fs}]$ .

$$[\hat{Z}_{cs}] = \begin{bmatrix} \hat{Z} & \hat{Z}' & \hat{Z}'' \\ \hat{Z}'' & \hat{Z} & \hat{Z}' \\ \hat{Z}' & \hat{Z}'' & \hat{Z} \end{bmatrix}$$

$$[\hat{Z}_{fs}] = \begin{bmatrix} \hat{Z} & \hat{Z}' & \hat{Z}' \\ \hat{Z}' & \hat{Z} & \hat{Z}' \\ \hat{Z}' & \hat{Z}' & \hat{Z} \end{bmatrix}$$

Matice  $[\hat{Z}_{fs}]$  představuje symetrickou soustavu, kde jsou prvky v hlavní diagonále stejné pro všechny fáze (vlastní impedance) a mimo ni stejné vzájemné impedance.

Podmínky pro prvky transformační matice určíme pomocí charakteristických čísel  $\lambda$  a

charakteristických vektorů příslušných matici  $[\hat{T}]$ .

Charakteristické vektory jsou nenulová řešení rovnice

$$\left([\hat{Z}_{abc}] - \lambda[E]\right)[t] = [0]$$

Nenulová řešení předchozí rovnice jsou jen tehdy, je-li

$$\det\left([\hat{Z}_{abc}] - \lambda[E]\right) = 0$$

Řešení rovnice dává následující vlastní čísla

$$\lambda_1 = \hat{Z} + 2\hat{Z}'$$

$$\lambda_2 = \hat{Z} - \hat{Z}'$$

$$\lambda_3 = \hat{Z} - \hat{Z}' = \lambda_2$$

Dále získáme systém podmínek pro charakteristické vektory

$$\begin{bmatrix} -2\hat{Z}' & \hat{Z}' & \hat{Z}' \\ \hat{Z}' & -2\hat{Z}' & \hat{Z}' \\ \hat{Z}' & \hat{Z}' & -2\hat{Z}' \end{bmatrix} \begin{bmatrix} t_{11} \\ t_{21} \\ t_{31} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$t_{11} = t_{21} = t_{31}$$

$$t_{12} + t_{22} + t_{32} = 0$$

$$t_{13} + t_{23} + t_{33} = 0$$

Pro transformaci trojfázové soustavy pro základní harmonickou doplníme další podmínky:

Soustavu trojfázových napětí uvažujeme symetrickou

$$\hat{U}_a$$

$$\hat{U}_b = \hat{a}^2 \hat{U}_a$$

$$\hat{U}_c = \hat{a} \hat{U}_a$$

$$\hat{a} = e^{j\frac{2}{3}\pi} \quad \hat{a}^2 = e^{j\frac{4}{3}\pi} \quad 1 + \hat{a} + \hat{a}^2 = 0$$

Uvažujeme složkovou soustavu souměrnou

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_o \\ \hat{U}_m \\ \hat{U}_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \hat{U}_0 \\ \hat{U}_1 \\ \hat{U}_2 \end{bmatrix}$$

kde  $\hat{U}_0$  je soustava netočivá,

$\hat{U}_1$  je soustava sousledná,

$\hat{U}_2$  je soustava zpětná.

Tyto soustavy mají fyzikální význam.

Potom platí pro souslednou složku  
(souměrné soustavě po převodu přísluší  
nenulová hodnota jen sousledné složky)

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{a}^2 \hat{U}_a \\ \hat{a} \hat{U}_a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_{11} & t_{12} & t_{13} \\ t_{21} & t_{22} & t_{23} \\ t_{31} & t_{32} & t_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ \hat{U}_a \\ 0 \end{bmatrix}$$

Z toho plyne

$$\begin{aligned} t_{12} &= 1 \\ t_{22} &= \hat{a}^2 \\ t_{32} &= \hat{a} \end{aligned}$$

Pro zpětnou složku

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{a} \hat{U}_a \\ \hat{a}^2 \hat{U}_a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_{11} & t_{12} & t_{13} \\ t_{21} & t_{22} & t_{23} \\ t_{31} & t_{32} & t_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \hat{U}_a \end{bmatrix}$$

Z toho plyne

$$\begin{aligned} t_{13} &= 1 \\ t_{23} &= \hat{a} \\ t_{33} &= \hat{a}^2 \end{aligned}$$

Pro netočivou složku

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{U}_a \\ \hat{U}_a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_{11} & t_{12} & t_{13} \\ t_{21} & t_{22} & t_{23} \\ t_{31} & t_{32} & t_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Z toho plyne

$$t_{11} = 1$$

$$t_{21} = 1$$

$$t_{31} = 1$$

Potom platí

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{U}_b \\ \hat{U}_c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & \hat{a}^2 & \hat{a} \\ 1 & \hat{a} & \hat{a}^2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{U}_0 \\ \hat{U}_1 \\ \hat{U}_2 \end{bmatrix}$$

$$[\hat{T}] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & \hat{a}^2 & \hat{a} \\ 1 & \hat{a} & \hat{a}^2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_0 \\ \hat{U}_1 \\ \hat{U}_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & \hat{a} & \hat{a}^2 \\ 1 & \hat{a}^2 & \hat{a} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{U}_b \\ \hat{U}_c \end{bmatrix}$$

$$\left[ \hat{T}^{-1} \right] = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & \hat{a} & \hat{a}^2 \\ 1 & \hat{a}^2 & \hat{a} \end{bmatrix}$$

Uvažujeme složkovou soustavu diagonální

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_o \\ \hat{U}_m \\ \hat{U}_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \hat{U}_0 \\ \hat{U}_\alpha \\ \hat{U}_\beta \end{bmatrix}$$

kde  $\hat{U}_0$  je soustava netočivá,

$\hat{U}_\alpha$  je soustava  $\alpha$ ,

$\hat{U}_\beta$  je soustava  $\beta$ .

Tyto soustavy nemají jednoznačný fyzikální význam, ale jsou vhodné pro řešení dvoufázových poruch.

Potom platí pro netočivou složku

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{U}_a \\ \hat{U}_a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_{11} & t_{12} & t_{13} \\ t_{21} & t_{22} & t_{23} \\ t_{31} & t_{32} & t_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$



Z toho plyne

$$t_{11} = 1$$

$$t_{21} = 1$$

$$t_{31} = 1$$

Pro  $\alpha, \beta$  složku

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{a}\hat{U}_a \\ \hat{a}^2\hat{U}_a \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} t_{11} & t_{12} & t_{13} \\ t_{21} & t_{22} & t_{23} \\ t_{31} & t_{32} & t_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ \hat{U}_a \\ -j\hat{U}_a \end{bmatrix}$$

Z toho plyne

$$1 = t_{12} - jt_{13} \Rightarrow t_{12} = 1, \quad t_{13} = 0$$

$$\hat{a}^2 = t_{22} - jt_{23} \Rightarrow t_{22} = -\frac{1}{2}, \quad t_{23} = \frac{\sqrt{3}}{2}$$

$$\hat{a} = t_{32} - jt_{33} \Rightarrow t_{32} = -\frac{1}{2}, \quad t_{33} = -\frac{\sqrt{3}}{2}$$

Potom platí

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{U}_b \\ \hat{U}_c \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{U}_0 \\ \hat{U}_\alpha \\ \hat{U}_\beta \end{bmatrix}$$

$$[D] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \hat{U}_0 \\ \hat{U}_\alpha \\ \hat{U}_\beta \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & -1 \\ 0 & \sqrt{3} & -\sqrt{3} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{U}_a \\ \hat{U}_b \\ \hat{U}_c \end{bmatrix}$$

$$[D^{-1}] = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & -1 \\ 0 & \sqrt{3} & -\sqrt{3} \end{bmatrix}$$

## Převody mezi složkami

$$[\hat{Z}_{012}] = [T^{-1}][D][\hat{Z}_{0\alpha\beta}][D^{-1}][T]$$

Aby platila invariantnost výkonů ve složkových soustavách zavádí se normované složky

$$[\hat{T}_n] = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & \hat{a}^2 & \hat{a} \\ 1 & \hat{a} & \hat{a}^2 \end{bmatrix}$$

$$[\hat{T}_n^{-1}] = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & \hat{a} & \hat{a}^2 \\ 1 & \hat{a}^2 & \hat{a} \end{bmatrix}$$

$$[D_n] = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 0 \\ 1 & -\frac{1}{2} & \frac{\sqrt{3}}{2} \\ 1 & -\frac{1}{2} & -\frac{\sqrt{3}}{2} \end{bmatrix}$$

$$[D_n^{-1}] = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 2 & -1 & -1 \\ 0 & \sqrt{3} & -\sqrt{3} \end{bmatrix}$$

## Složky vyšších harmonických

Matice fázorů příslušná k-té harmonické v symetrické soustavě

$$\begin{bmatrix} \hat{N}_{aks} \\ \hat{N}_{bks} \\ \hat{N}_{cks} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \hat{a}^2 & 0 \\ 0 & 0 & \hat{a} \end{bmatrix}^k \begin{bmatrix} \hat{N}_{aks} \\ \hat{N}_{aks} \\ \hat{N}_{aks} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} N_{aks} \\ \hat{a}^{2k} N_{aks} \\ a^k N_{aks} \end{bmatrix}$$

Hlavní složkové soustavy jsou

při	3k	netočivá soustava
	3k+1	sousledná soustava
	3k-1	zpětná soustava

Při nesymetriích platí

$$[\hat{B}] = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \hat{b} & 0 \\ 0 & 0 & \hat{c} \end{bmatrix}$$

$$\hat{b} = \frac{\hat{N}_{bk}}{\hat{N}_{bks}}$$

$$\hat{c} = \frac{\hat{N}_{ck}}{\hat{N}_{cks}}$$

$$\begin{bmatrix} \hat{N}_{0k} \\ \hat{N}_{1k} \\ \hat{N}_{2k} \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & \hat{a} & \hat{a}^2 \\ 1 & \hat{a}^2 & \hat{a} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \hat{b} & 0 \\ 0 & 0 & \hat{c} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \hat{a}^{2k} & 0 \\ 0 & 0 & \hat{a}^k \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{N}_{aks} \\ \hat{N}_{aks} \\ \hat{N}_{aks} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} N_{aks} \\ N_{aks} \\ N_{aks} \end{bmatrix}$$