

تشخیص خطا با استفاده از توالی مثبت، منفی و صفر جریان و ولتاژ نقاط مختلف ریز شبکه‌ها با در نظر گرفتن عدم قطعیت در توپولوژی ریز شبکه

رضا اسلامی¹، سیدحسین حسام‌الدین صادقی²، حسین عسکریان ابیانه²

۱- دانشکده مهندسی برق- دانشگاه صنعتی سهند- تبریز- ایران

۲- دانشکده مهندسی برق- دانشگاه صنعتی امیرکبیر- تهران- ایران

eslami@sut.ac.ir- sadeghi@aut.ac.ir- askarian@aut.ac.ir

چکیده: در این مقاله روش جدیدی برای تشخیص خطا در ریز شبکه‌ها با در نظرگیری عدم قطعیت در توپولوژی آن‌ها پیشنهاد می‌شود. روش پیشنهادی با استفاده از تبدیل‌های موجک و S تحقق می‌یابد. با استفاده از این تبدیل‌ها ویژگی‌های مولفه‌های سه‌فاز و همچنین توالی‌های مثبت، منفی و صفر شکل‌موج‌های جریان و ولتاژ در نقاط مختلف شبکه که در تشخیص وقوع خطا، محل خطا، نوع خطا و فازهای درگیر موثر هستند، استخراج می‌شوند. به دلیل آنکه روند تشخیص خطا در روش پیشنهادی مستقل از توپولوژی ریز شبکه می‌باشد، لذا ویژگی بارز آن، قابلیت تشخیص در انواع مختلف حالات دینامیکی پیش آمده در ریز شبکه می‌باشد. برای بررسی میزان کارایی روش پیشنهادی، این روش بر روی یک ریز شبکه نمونه اعمال گردیده است. نتایج حاصل از شبیه‌سازی نشان می‌دهد که روش تشخیص خطای پیشنهادی به خوبی قابلیت تشخیص و تمییز خطاهای ماندگار رخ داده از اغتشاشات گذرای ایجاد شده در ریز شبکه را داراست. همچنین مقایسه تبدیل S و موجک در فرایند تشخیص خطا در ریز شبکه‌ها نشان می‌دهد که اگرچه با استفاده از تبدیل موجک، سرعت رسیدن به تصمیم نهایی سریعتر است، اما دقت تبدیل S بویژه در ایجاد تمایز بین حالات گذرا و خطاهای دائم، ویژگی برتر این تبدیل است.

واژه‌های کلیدی: تشخیص خطا- توالی‌های مثبت، منفی و صفر- تبدیل موجک- تبدیل S- انرژی سیگنال

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۳۹۶/۱۱/۰۶

نام نویسنده ی مسئول : رضا اسلامی

نشانی نویسنده ی مسئول : دانشکده مهندسی برق- دانشگاه صنعتی سهند- تبریز- ایران

۱- مقدمه

هزینه‌ی بالای انرژی، سرمایه‌گذاری‌های اندک برای ساخت نیروگاه‌های بزرگ انرژی و خطوط انتقال در مسافت‌های طولانی، گرمایش زمین، مستهلک شدن زیرساخت‌های سیستم‌های انرژی در حال استفاده، افزایش آگاهی نسبت به محدود بودن منابع تولید انرژی، ارتقا استانداردهای مصرف انرژی و نهایتاً افزایش تعداد بارهای DC به دلیل پیشرفت در سیستم‌های برقی سبب شدند تا بروزسانی سیستم‌های امروزی انرژی امری غیرقابل اجتناب گردد. به‌منظور مدیریت عرضه‌ی انرژی در آینده، به سیستم‌های انرژی ساختارپذیرتر، منعطف‌تر و دارای اطلاعات بیشتر در شبکه‌های توزیع با ولتاژ پایین نیازمند خواهیم بود [۱-۳].

بدین دلیل، ریزشکه‌ها که ساختار تلفیق شده از واحدهای تجدیدپذیر تولید انرژی الکتریکی و ذخیره‌سازهای انرژی الکتریکی و بارهای مصرفی می‌باشند، ساختار جدید و جذابی بوده و استفاده از این نوع ساختار به شکل روز افزونی در حال افزایش است [۳-۵].

با وجود تمام مزایایی که برای ریزشکه‌ها برشمرده می‌شود، طرح‌های آن‌ها به دلایل مختلف تکنیکی هنوز در ابعاد آزمایشگاهی باقی مانده است. یکی از مهمترین این مسائل تکنیکی، چالش‌های پیش‌رو در حفاظت این شبکه‌ها می‌باشد [۶]. ساختار دینامیک ریزشکه‌ها که در آن‌ها در هر لحظه یک منبع تولید پراکنده از شبکه خارج یا به شبکه متصل می‌گردد و نیز عملکرد ریزشکه‌ها در دو مد نرمال و جزیره‌ای مهمترین مشکلات را در راه حفاظت موثر این شبکه‌ها ایجاد می‌کنند [۷]. ساختار دینامیک ریزشکه‌ها منجر به تنوع در دامنه و جهت جریان‌های خطا می‌گردد که این مسئله فرآیند تشخیص خطا را با مشکلات اساسی مواجه می‌نماید. این مسئله لزوم مطالعه در زمینه تبیین الگوهای مناسب حفاظتی برای ریزشکه‌ها را مشخص می‌سازد [۸].

تاکنون مطالعات مختلفی در زمینه چالش‌های حفاظتی ریزشکه‌ها و تبیین روش‌های مناسب برای حفاظت موثر این شبکه‌ها ارائه شده است. براین اساس مطالعات [۹-۱۱] به معرفی چالش‌های حفاظتی ریزشکه‌ها پرداخته‌اند. روش‌های مختلف پیشنهاد شده در مطالعات گذشته برای حل این چالش‌ها در مطالعات [۸، ۹، ۱۲، ۱۳] دسته‌بندی شده‌اند. این روش‌ها شامل آنالیز ولتاژ، آنالیز هارمونیک، آنالیز موجک و آنالیز S می‌شوند. براین اساس مطالعه [۱۴] مانیتورینگ ولتاژ خروجی منابع تولید پراکنده و انتقال آن‌ها از محور abc به dq و تعیین مقدار آستانه در محور dq را برای تشخیص خطا در ریزشکه‌ها پیشنهاد می‌نماید. در [۱۵] با استفاده از طیف‌های ایجاد شده از امیدانس هارمونیک و مقایسه آن‌ها توسط سرور مرکزی به تشخیص خطا می‌پردازد. استخراج انرژی سیگنال با استفاده از آنالیز تبدیل موجک در [۱۶، ۱۷] و آنالیز S در [۱۸] پیشنهاد شده است. در این مطالعات تنها یک ساختار ثابت برای ریزشکه مدنظر قرار گرفته است

بطوریکه کارایی این روش‌ها در کلیه ساختارهای عملکردی ریزشکه با چالش مواجه خواهد شد. در مطالعه [۱۹] خطا با مانیتورینگ THD ولتاژ خروجی منابع تولید پراکنده و مقایسه آن با یک مقدار آستانه تشخیص داده می‌شود. مطالعه [۲۰] نیز از آنالیز هارمونیک برای تشخیص خطا استفاده می‌کند. در این مطالعه از نسبت جریان توالی صفر به جریان توالی مثبت در هارمونیک پنجم برای تشخیص خطا استفاده می‌شود. اما از آنجا که روش ارائه شده در این مطالعه از جریان توالی صفر برای تشخیص خطا استفاده می‌کند، تنها خطاهای فاز به زمین توسط آن قابل تشخیص هستند.

عدم توجه به ساختار دینامیک ریزشکه، مشکل در تشخیص انواع خطاها (خطاهای معمولی و امیدانس بالا) و عدم توانایی تشخیص حالات گذرا از خطاهای دائم مشکلاتی است که در مطالعات گذشته دیده می‌شود. از این‌رو در این مقاله یک روش جدید برای تشخیص خطا در ریزشکه‌ها، پیشنهاد می‌شود. روش ارائه شده در این مقاله از تبدیلات موجک^۱ و S^۲ و توالی‌های مثبت، منفی و صفر شکل‌موج‌های جریان و ولتاژ برای تشخیص خطا بهره می‌برد. از ویژگی روش ارائه شده آن است که این روش قادر به پاسخگویی نسبت به کلیه حالات دینامیک میکروگرید می‌باشد. بنابراین با استفاده از روش پیشنهادی در این مقاله نیازی به تغییر استراتژی حفاظتی با تغییر در توپولوژی بهره‌برداری از میکروگرید نیست. اطلاعات به دست آمده از پردازش سیگنال‌های جریان و ولتاژ برای تشخیص وقوع خطا، محل خطا، نوع خطا و فازهای درگیر در خطا استفاده می‌شود. تبدیل S استفاده شده با استفاده از یک پنجره گوسی متغیر با فرکانس، نگاشتی در حوزه فرکانس ارائه می‌دهد که اغتشاشات رخ داده در شکل موج سیگنال مورد بررسی را با وضوح بیشتری نشان داده و بنابراین تشخیص خطا را آسانتر می‌کند. یکی دیگر از نوآوری‌های روش پیشنهادی، قابلیت عملکرد صحیح آن در انواع توپولوژی‌های مختلف ریزشکه می‌باشد. روش ارائه شده بر روی یک ریزشکه نمونه پیاده‌سازی شده است. نتایج حاکی از موفقیت این روش در تشخیص انواع خطاها در حالات مختلف بهره‌برداری از ریزشکه‌ها هستند.

۲- شرح مشکل

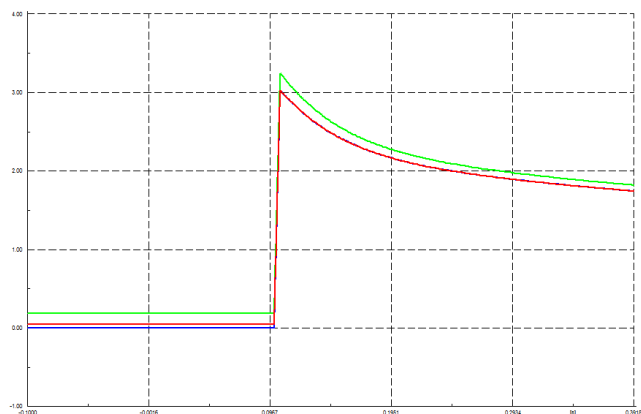
در ریزشکه‌ها به دلیل کوتاهی خطوط، وقوع خطا در یک نقطه از شبکه می‌تواند منجر به وقوع اغتشاش در نقاط دیگر شبکه گردد. این مسئله در شبکه نمونه شکل (۱) نشان داده شده است. به ازای وقوع خطا در نقطه F شکل (۱) سیگنال‌های جریان دیده شده در ماژول‌های خطوط مختلف شبکه، در شکل (۲) نشان داده شده‌اند. همانطور که از شکل (۲) مشخص است، با وقوع خطا در نقطه F، شکل موج‌های جریان در خطی که خطا در آن واقع شده با خطوط اطراف آن، تقریباً بر هم منطبق هستند. این مسئله تشخیص محل دقیق خطا را با

^۱Wavelet transform^۲S transform

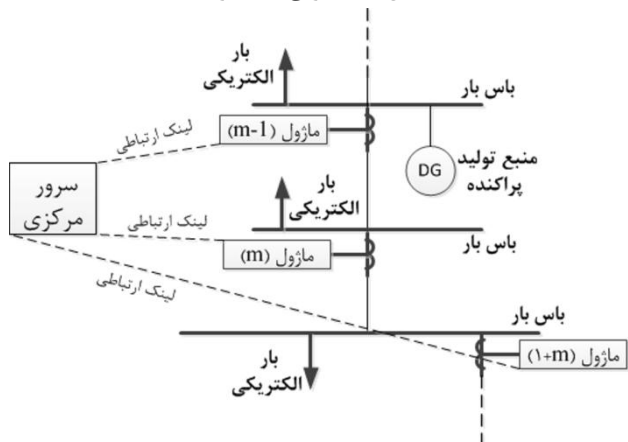
ماژول‌ها بطور مداوم از سیگنال‌های ولتاژ و جریان نمونه‌برداری نموده و از طریق الگوهای پیشنهاد شده در این مقاله به تشخیص وقوع خطا، محل خطا، نوع و فازهای درگیر در آن می‌پردازند. لازم به ذکر است به منظور افزایش دقت در تشخیص خطا، استفاده از انحراف معیار و انرژی سیگنال حاصل شده از آنالیز تواما توالی‌های صفر و مثبت و منفی و همچنین مولفه‌های سه‌فاز سیگنال ولتاژ و جریان، راهکار پیشنهادی این مقاله برای تشخیص وقوع خطا، محل خطا، نوع و فازهای درگیر در آن می‌باشد.

۳-۱- آنالیزهای پیشنهاد شده برای تشخیص خطا

ساختار ریزشکبه‌ها، با توجه به قطع و وصل منابع و بارهای مختلف موجود در شبکه، دچار تغییرات گسترده‌ای می‌شود که این تغییرات شکل موج جریان و ولتاژ نقاط مختلف شبکه را تغییر داده و این اتفاق تشخیص خطاهای احتمالی رخ داده در ریزشکبه را دچار چالش‌های زیادی می‌کند. از این رو، این مقاله استفاده از تبدیلات موجک و S که ابزارهای بسیار قوی در پردازش سیگنال‌های ولتاژ و جریان هستند را پیشنهاد می‌نماید.



شکل (۲): سیگنال‌های جریان خطا در ماژول‌های خطوط مختلف شبکه شکل (۱) به ازای خطا در نقطه F

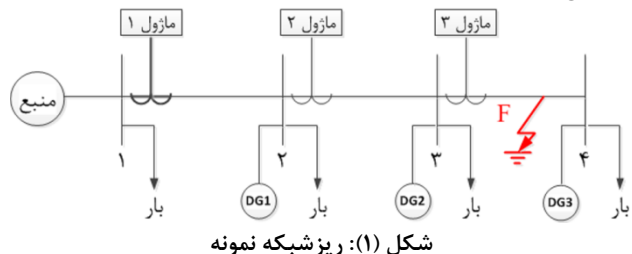


شکل (۳): بستر مورد نیاز برای پیاده‌سازی روش پیشنهادی

استفاده از روش‌های سنتی با مشکل مواجه می‌نماید. همچنین این مسئله که در مطالعات گذشته تنها بر تشخیص وقوع خطا در این شبکه‌ها تکیه شده است، صحیح نمی‌باشد. چراکه عدم دقت در تعیین محل خطا و نوع خطا می‌تواند منجر به قطع بی‌مورد خطوط سالم و در نتیجه کاهش قابلیت اطمینان سیستم حفاظت گردد.

مسئله دیگری که روش‌های حفاظتی گذشته در زمینه ریزشکبه‌ها را دچار چالش می‌کند، عدم توانایی این روش‌ها در تشخیص انواع خطاهای ممکن در شبکه است. همانطور که قبلاً هم اشاره شد، در ریزشکبه‌ها جریان اتصال کوتاه دارای تنوع بسیار است. گاهی این جریان اینقدر کم می‌شود که حتی تشخیص خطاهای معمولی نیز با چالش مواجه می‌شود. حال آنکه یکی از انواع مهم خطاهای محتمل در شبکه‌های برق، خطاهای امپدانس بالا است که در آن‌ها جریان خطای ایجاد شده بسیار کم می‌باشد [۲۱]. بنابراین این نوع خطا نیازمند روش‌های بسیار دقیق برای تشخیص می‌باشد. این مسئله موجب شده است که مطالعه [۲۱] طرح یک رله جدید را برای تشخیص این نوع خطاها ارائه دهد. رله جدید ارائه شده در [۲۱] تنها قادر به تشخیص خطاهای امپدانس بالا است و از خطاهای امپدانس پایین غافل شده است.

بنابراین پرواضح است که به منظور افزایش قابلیت اطمینان در ریزشکبه‌ها، طرح‌های حفاظتی این شبکه‌ها باید بگونه‌ای توسعه یابند که قادر به حفاظت موثر شبکه در کلیه ساختارهای عملکردی آن باشند. همچنین حفاظت ریزشکبه‌ها باید با استخراج مشخصات مختلف سیگنال‌های اغتشاش قادر به تشخیص انواع خطاهای ممکن (نه فقط یک نوع خطای خاص) به همراه محل دقیق خطا باشد.



شکل (۱): ریزشکبه نمونه

۳- روش جدید

شکل (۳) بستر مورد نیاز برای پیاده‌سازی روش پیشنهادی در این مقاله را بمنظور تشخیص خطا در ریزشکبه‌ها نشان می‌دهد. همانطور که از شکل (۳) مشخص است، در ابتدای خطوط، ماژول‌های ($m = 1 : M$) تشخیص خطا نصب می‌گردند که از طریق لینک‌های مخابراتی با یک سرور مرکزی ارتباط دارند. لازم به ذکر است که این روش پیشنهادی را می‌توان به صورت غیرمتمرکز و بدون استفاده از سرور مرکزی نیز پیاده‌سازی کرد، کافیست که تصمیماتی که در سرور مرکزی اتخاذ می‌شوند را به ماژول‌ها منتقل کرده و ماژول‌ها به وسیله ارتباط مخابراتی که باهم دارند، تصمیمات لازم را بگیرند.

۳-۱-۱- تبدیل موجک

تبدیل موجک دارای خاصیت چند رزولوشنه است و برای تحلیل سیگنال‌های گذرا بسیار مناسب است [۲۲].

تبدیل موجک می‌تواند در استخراج سیگنال‌های ناخواسته و اجزاء فرکانسی گذرا در یک شکل موج، بسیار مناسب باشد.

بسیاری از اطلاعات خطا در مولفه‌های حالت گذرا وجود دارد. بنابراین می‌توان از آن‌ها برای تعیین خطا یا حالت غیر نرمال در شبکه یا سیستم قدرت، استفاده نمود. همچنین از این اطلاعات می‌توان برای آنالیز علل خطا نیز استفاده نمود [۱۶].

سیگنال‌های حالات گذرا دارای مشخصاتی شامل فرکانس بالا و قطعه لحظه‌ای هستند. آنالیز موجک مشخصاتی از سیگنال را آشکار می‌سازد که سایر روش‌ها از آشکار ساختن آن‌ها ناتوان هستند. معمولاً آنالیز موجک سیگنال گذرا بوسیله الگوریتم‌های تجزیه سریع که قادر به تجزیه سیگنال در مقیاس‌های مختلف هستند، اجرا می‌شود. این کار بوسیله فیلتر نمودن سیگنال توسط فیلترهای پایین‌گذر و بالا‌گذر اجرا می‌شود. تقریباً اجزاء مقیاس بالا و فرکانس پایینی هستند که با فیلترینگ پایین‌گذر سیگنال حاصل می‌شوند. از سوی دیگر جزئیات اجزاء مقیاس پایین و فرکانس بالایی هستند که با فیلتر بالاگذر سیگنال، حاصل می‌شوند. لازم به ذکر است که پهنای باند این دو فیلتر با هم برابر است [۱۶].

یک سیگنال گسسته $u_q^m(n)$ برای انتقال سریع در لحظه n و مقیاس j دارای ضرایب اجزاء فرکانس بالای $D_{q,j}^m(n)$ و اجزاء فرکانس پایین $A_{q,j}^m(n)$ می‌باشد، که در آن q معرف انواع مختلف

سیگنال‌ها ($q = Seq_0, Seq_1, Seq_2, a, b, c$) و m معرف شماره ماژول‌ها ($m = 1 : M$) می‌باشند. بنابراین اجزای به دست آمده از تبدیل موجک سیگنال اصلی $u_q^m(n)$ در مقیاس j در نمونه n ام سیگنال q در ماژول m به صورت زیر به دست می‌آید:

$$WT_{u,q}^m(n) = D_{q,1}^m(n) + A_{q,1}^m(n) = D_{u,q,1}^m(n) + D_{u,q,2}^m(n) + A_{u,q,2}^m(n) = \dots = \sum_{j=1}^J D_{u,q,j}^m(n) + A_{u,q,j}^m(n) \quad (1)$$

حال اگر از سیگنال مورد نظر به تعداد N نمونه ($n = 1 : N$) مورد مطالعه قرار دهیم، در حالت کلی می‌توان سیگنال اصلی را در ماژول m از حاصل جمع $D_{u,q,j}^m(n)$ ‌ها در مقیاس j به صورت تقریبی به صورت زیر به دست آورد:

$$WT_{u,q}^m \approx \sum_{n=1}^N \sum_{j=1}^J D_{u,q,j}^m(n) \quad (2)$$

که در آن $u = i, v$ می‌باشد که i و v به ترتیب بیانگر سیگنال‌های جریان و ولتاژ هستند.

برای محاسبه انرژی سیگنال روشهای متعددی وجود دارد که در این مقاله از آنتروپی شانون نرمالیزه نشده استفاده می‌شود که به صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$E_{u,q}^m = \sum_{n=1}^N \left(- \sum_{j=1}^J |D_{u,q,j}^m(n)|^2 \log |D_{u,q,j}^m(n)|^2 \right) \quad (3)$$

همچنین انحراف معیار اجزای به دست آمده، $STD_{u,q}^m$ ، برای محاسبه میزان پراکندگی اجزای به دست آمده از تبدیل موجک از رابطه زیر محاسبه می‌شود:

$$STD_{u,q}^m = \sqrt{\frac{\sum_{n=1}^N \left(\left(- \sum_{j=1}^J |D_{u,q,j}^m(n)|^2 \log |D_{u,q,j}^m(n)|^2 \right) - \left(\frac{\sum_{n=1}^N \left(- \sum_{j=1}^J |D_{u,q,j}^m(n)|^2 \log |D_{u,q,j}^m(n)|^2 \right)}{N} \right)^2}{N}} \quad (4)$$

گذرای رخ داده در شبکه می‌باشد [۲۳]. تبدیل S یک تبدیل زمان-فرکانس می‌باشد که ویژگی‌های تبدیل موجک و تبدیل فوریه زمان کوتاه را توأم دارد.

تبدیل S سیگنال $u(t)$ در حوزه زمان، به صورت زیر به دست می‌آید:

$$S(t, f) = \int_{-\infty}^{\infty} u(\tau) \cdot \omega(\tau - t, f) \cdot \exp(-j2\pi f \tau) d\tau \quad (5)$$

که در آن ω پنجره گوسی متغیر با زمان است که انحراف معیار تابع گوسی برابر $1/f$ می‌باشد که در آن روابط زیر برقرار است:

$$\omega(\tau - t, f) = \frac{f}{\sqrt{2\pi}} \exp\left(-\frac{(\tau - t)^2 f^2}{2}\right) \quad (6)$$

$$\int_{-\infty}^{\infty} \omega(\tau - t, f) d\tau = 1 \quad (7)$$

شایان ذکر است، با توجه به اینکه ماکزیمم مقدار تابع گوسی بر روی میانگین آن قرار دارد، لذا مقدار میانگین این پنجره بر روی t قرار

مقاله حاضر، با استفاده از $E_{u,q}^m$ و $STD_{u,q}^m$ ، ($m = 1 : M$)، محل خطا، نوع خطا و فازهای درگیر در آن خواهد پرداخت.

با توجه به آنکه به هنگام وقوع خطا در شبکه، اجزای مختلف به دست آمده از تبدیل موجک سیگنال‌های جریان و ولتاژ نقاط مختلف شبکه، نسبت به حالت عادی شبکه دچار تغییرات شدیدی می‌شوند، لذا این تغییرات موجب تغییر مقدار انرژی و انحراف معیار سیگنال موردنظر شده و معیار و ملاک خوبی برای تشخیص خطا در ریزشبکه مورد مطالعه خواهد بود.

۳-۱-۲- تبدیل S

تبدیل S دارای قابلیت تمییز بیشتری نسبت به سایر ابزارهای پردازش سیگنال در تشخیص خطاهای رخ داده در شبکه از حالات پایدار

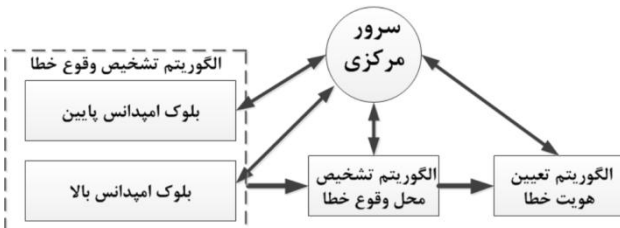
که در آن، $q = Seq_0, Seq_1, Seq_2, a, b, c$ ، $m = 1 : M$ و $u = i, v$ می‌باشند.

خروجی‌های تبدیل S یک ماتریس $N \times N$ خواهد بود که ماتریس S نامگذاری می‌شود. سطرهای ماتریس S توزیع فرکانسی سیگنال مورد بررسی را نشان داده و ستون‌های این ماتریس تغییرات فرکانس خاصی را به ازای تغییرات در زمان نشان خواهد داد. ماتریس S ، حاصل از اعمال تبدیل S به سیگنال u_q^m به صورت زیر خواهد بود:

$$S_{u,q}^m [lT, \frac{n}{NT}] = \begin{pmatrix} S_{u,q}^m [T, \frac{1}{NT}] & S_{u,q}^m [T, \frac{2}{NT}] & S_{u,q}^m [T, \frac{3}{NT}] & \dots & S_{u,q}^m [T, \frac{1}{T}] \\ S_{u,q}^m [2T, \frac{1}{NT}] & S_{u,q}^m [2T, \frac{2}{NT}] & S_{u,q}^m [2T, \frac{3}{NT}] & \dots & S_{u,q}^m [2T, \frac{1}{T}] \\ S_{u,q}^m [3T, \frac{1}{NT}] & S_{u,q}^m [3T, \frac{2}{NT}] & S_{u,q}^m [3T, \frac{3}{NT}] & \dots & S_{u,q}^m [3T, \frac{1}{T}] \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ S_{u,q}^m [NT, \frac{1}{NT}] & S_{u,q}^m [NT, \frac{2}{NT}] & S_{u,q}^m [NT, \frac{3}{NT}] & \dots & S_{u,q}^m [NT, \frac{1}{T}] \end{pmatrix} \quad (9)$$

۲-۲- روش پیشنهادی برای تشخیص خطا

هدف مقاله حاضر، ارائه روشی قدرتمند برای تشخیص وقوع خطا، محل خطا، نوع خطا و فازهای درگیر در انواع خطای امپدانس پایین و امپدانس بالا می‌باشد. طرح کلی روش پیشنهادی در شکل (۴) آورده شده است. در روش پیشنهادی، اطلاعات مربوط به سیگنال‌های جریان و ولتاژ بین ماژول‌های مختلف و سرور مرکزی توسط سه الگوریتم تشخیص وقوع خطا، تشخیص محل وقوع خطا و تعیین هویت خطا به اشتراک گذاشته می‌شود. شکل (۴) نحوه تبادل اطلاعات بین الگوریتم‌های مختلف و سرور مرکزی را نشان می‌دهد.



شکل (۴): بلوک دیاگرام روش تشخیص خطای پیشنهادی

۲-۲-۱- تشخیص وقوع خطا

برای اطمینان از تشخیص انواع خطاهای رخ داده بر حسب امپدانس خطا، الگوریتم تشخیص خطا برای دو حالت امپدانس خطای پایین و امپدانس خطای بالا آورده شده است. لازم به ذکر است، اگرچه استفاده از مشخصات الکتریکی در توالی مثبت یک راهکار مناسب برای تشخیص خطاهای امپدانس پایین است، اما با توجه به پایین بودن این مشخصات در خطاهای امپدانس بالا، لذا این مقاله استفاده از مشخصات توالی منفی را به عنوان راه‌حل تشخیص خطاهای امپدانس بالا در ریزشکته‌ها پیشنهاد می‌نماید.

داده می‌شود تا باعث ایجاد تمرکز بیشتر در لحظه مورد نظر بر روی سیگنال مورد مطالعه گردد.

اگر از سیگنال مورد نظر به تعداد N نمونه که دوره زمانی هر نمونه T باشد، مورد مطالعه قرار دهیم، تبدیل S گسسته مورد استفاده به صورت زیر خواهد بود:

$$S_{u,q}^m [lT, \frac{n}{NT}] = \sum_{k=1}^N u_q^m (kT) \cdot \omega((k-l)T, \frac{n}{NT}) \cdot \exp(-\frac{j2\pi kn}{N}) \quad (8)$$

در ادامه ماتریس انرژی، $E_{u,q}^m$ ، که درایه‌های آن مجذور دامنه درایه‌های ماتریس S ، $S_{u,q}^m$ می‌باشد، تشکیل داده می‌شود.

انرژی سیگنال u_q^m ، $E_{u,q}^m$ ، به صورت رابطه زیر از حاصل جمع درایه‌های ماتریس انرژی به دست می‌آید:

$$E_{u,q}^m = \sum_{e=1}^N \sum_{g=1}^N |S_{u,q}^m [eT, \frac{g}{NT}]|^2 \quad (10)$$

و انحراف معیار ماتریس انرژی، $STD_{u,q}^m$ ، برای محاسبه میزان پراکندگی درایه‌های ماتریس انرژی از رابطه زیر محاسبه می‌شود:

$$STD_{u,q}^m = \sqrt{\frac{\sum_{e=1}^N \sum_{g=1}^N (|S_{u,q}^m [eT, \frac{g}{NT}]|^2 - \frac{\sum_{e=1}^N \sum_{g=1}^N |S_{u,q}^m [eT, \frac{g}{NT}]|^2}{N^2})^2}{N^2}} \quad (11)$$

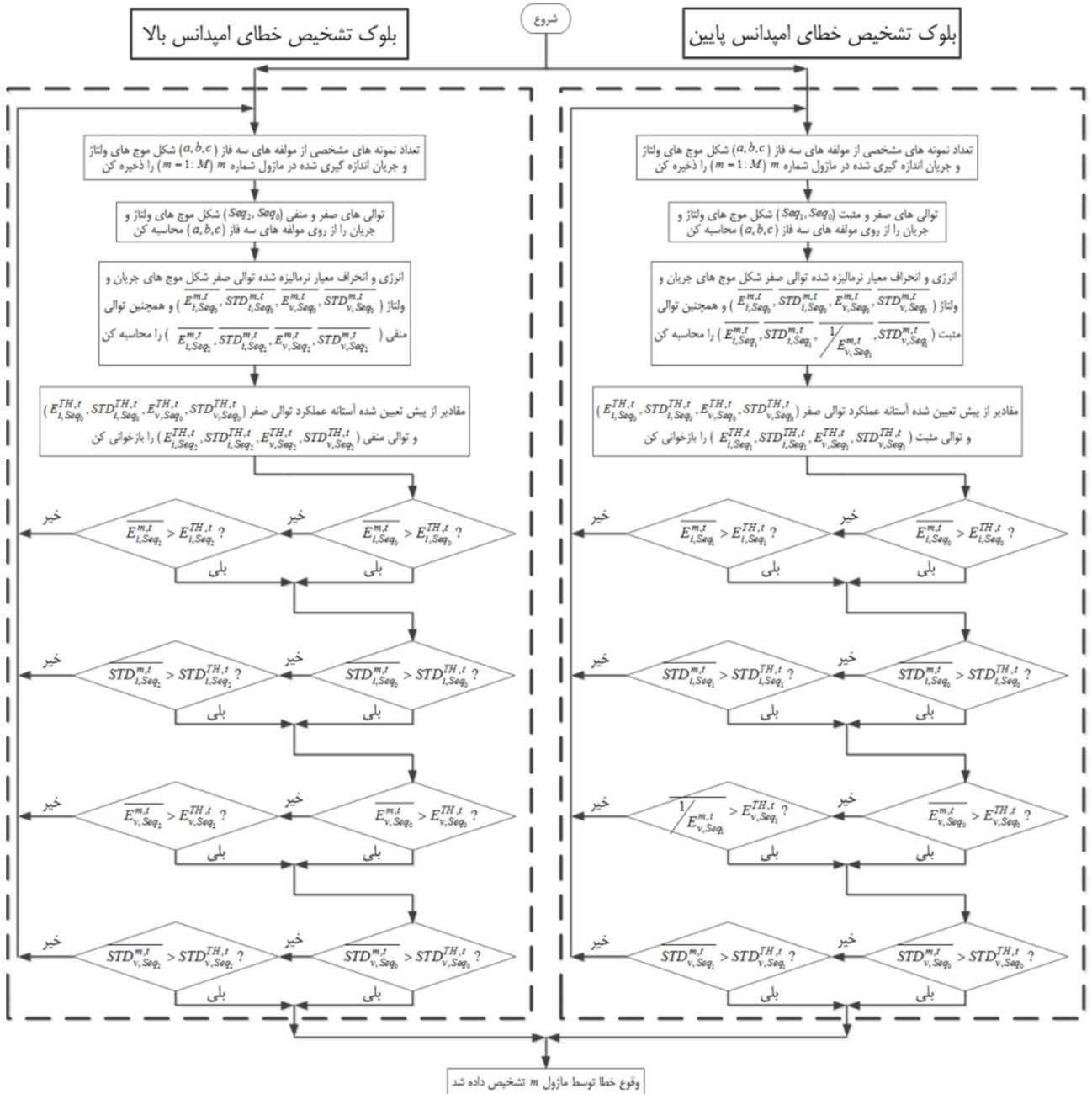
مقاله حاضر، با استفاده از $E_{u,q}^m$ و $STD_{u,q}^m$ ، $m = 1 : M$ ، محل خطا، نوع خطا و فازهای درگیر در آن خواهد پرداخت.

با توجه به آنکه به هنگام وقوع خطا در شبکه، درایه‌های ماتریس انرژی در فرکانس‌ها و زمان‌های مختلف سیگنال‌های جریان و ولتاژ نقاط مختلف شبکه، نسبت به حالت عادی شبکه دچار تغییرات شدیدی می‌شوند، لذا این تغییرات موجب تغییر مقدار انرژی و انحراف معیار سیگنال مورد نظر شده و معیار و ملاک خوبی برای تشخیص خطا در ریزشکته مورد مطالعه خواهد بود.

لازم به ذکر است که به منظور مقایسه بهتر، مقادیر مختلف اندازه‌گیری شده از انرژی و انحراف معیار سیگنال‌های ولتاژ و جریان ثبت شده توسط ماژول‌ها نسبت به بیشترین مقدار ثبت شده نرمالیزه گردیده‌اند و از این به بعد برای نشان دادن مقادیر نرمالیزه شده از علامت (-) برای پارامترهای مختلف استفاده شده است.

شده انرژی و انحراف معیار سیگنال‌های ولتاژ و جریان اندازه‌گیری شده مربوط به توالی صفر $(E_{i,Seq_0}^{m,t}, STD_{i,Seq_0}^{m,t}, E_{v,Seq_0}^{m,t}, STD_{v,Seq_0}^{m,t})$ که در آن $t = WT, ST$ که به ترتیب بیانگر تبدیلات موجک و S هستند) در مازولی از مقادیر آستانه از پیش تعیین شده بیشتر شد، مازول مربوطه این اتفاق رو به عنوان وقوع خطا به سرور مرکزی گزارش می‌دهد. مقادیر آستانه از روی روش ارائه شده در مراجع [۲۳، ۱۶] به دست آمده است.

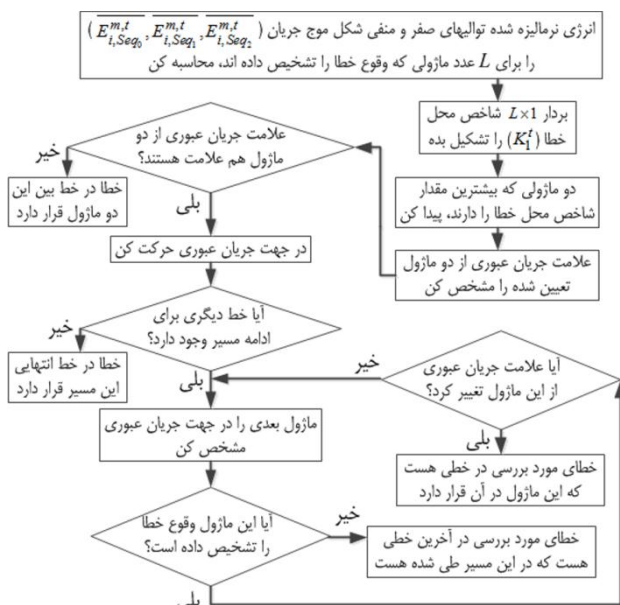
در الگوریتم تشخیص وقوع خطا که در شکل (۵) آورده شده است، وقوع خطا در ریزشکه با مقایسه مقادیر نرمالیزه شده انرژی و انحراف معیار به دست آمده از آنالیز توالی‌های صفر و مثبت و منفی سیگنال‌های ولتاژ و جریان قرائت شده توسط مازول‌های مختلف با مقادیر آستانه از پیش تعیین شده، تشخیص داده می‌شود (مقادیر مربوط به توالی صفر و مثبت در بلوک تشخیص خطای امیدانس پایین و مقادیر مربوط به توالی صفر و منفی در بلوک تشخیص خطای امیدانس بالا). محاسبه مقادیر انرژی و انحراف معیار سیگنال‌های مختلف توسط تبدیلات موجک و یا S انجام می‌گیرد. زمانیکه هر ۴ مقدار نرمالیزه



شکل (۵): بلوک دیگرام تشخیص وقوع خطا

پارامترهای مربوط به توالی مثبت در بلوک امیدانس پایین و پارامترهای مربوط به توالی منفی در بلوک امیدانس بالا) نیز محاسبه شده و با مقدار آستانه مقایسه می‌شود تا اینکه این نوع خطاها هم از

شایان ذکر است که برای تشخیص وقوع خطای دوفاز و سه‌فاز، به دلیل آنکه مقادیر مربوط به پارامترهای توالی صفر مقادیر کوچکتری می‌باشند، لذا مقادیر مربوط به پارامترهای توالی مثبت و منفی



شکل (۶): بلوک دیاگرام تشخیص محل وقوع خطا

لازم به ذکر است که در الگوریتم تشخیص محل خطا منظور از علامت جریان عبوری از مازول اینگونه تعریف می‌شود که اگر جریان عبوری از مازولی وارد خط تحت پوشش آن مازول شود دارای علامت مثبت و اگر چنانچه جریان عبوری از آن خط خارج شود، دارای علامت منفی خواهد بود.

۳-۲-۳- تشخیص نوع خطا

پس از تعیین محل وقوع خطا، لازم است فازهای درگیر در آن خطا تعیین شوند تا بهترین عکس‌العمل برای پاک کردن خطا بطوریکه کمترین بار خاموش گردند، اتخاذ گردد. بدین منظور مطابق شکل (۷)، از مقادیر نرمالیزه شده انرژی توالی‌های صفر، مثبت و منفی شکل موج-های ولتاژ و جریان در مازولی که بیشترین مقدار شاخص محل خطا را دارد ($m = m'$)، استفاده می‌شود. براین اساس شاخص‌های $K_2^{m',t}$ و $K_3^{m',t}$ مطابق روابط زیر محاسبه می‌گردند.

$$K_2^{m',t} = \frac{E_{i,Seq_0}^{m',t}}{E_{i,Seq_0}^{m',t}} + \frac{E_{v,Seq_0}^{m',t}}{E_{v,Seq_0}^{m',t}} \quad (13)$$

$$K_3^{m',t} = \frac{E_{i,Seq_1}^{m',t}}{E_{i,Seq_1}^{m',t}} + \left(\frac{1}{E_{v,Seq_1}^{m',t}} \right) + E_{i,Seq_2}^{m',t} + E_{v,Seq_2}^{m',t} \quad (14)$$

با محاسبه مقادیر $K_2^{m',t}$ و $K_3^{m',t}$ و مقایسه با مقادیر آستانه $K_2^{TH,t}$ ، $K_3^{TH,t}$ ، نوع خطای رخ داده تعیین گردیده و در ادامه برای تشخیص فازهای درگیر در خطا، انرژی فازهای سه‌گانه شکل موج جریان در مازولی که بیشترین مقدار شاخص محل خطا را دارد ($E_{i,a}^{m',t}$ ، $E_{i,b}^{m',t}$ و $E_{i,c}^{m',t}$) محاسبه شده و مطابق الگوریتم شکل (۷)، فازهای درگیر در انواع خطا نیز مشخص می‌گردند.

شایان ذکر است که حدود آستانه‌ای که برای تشخیص نوع خطا استفاده می‌شوند، با توجه به توپولوژی شبکه، بررسی رفتار انواع

دید الگوریتم تشخیص خطای پیشنهادی پنهان نمانده و پر واضح است که با این کار قدرت تشخیصی روش پیشنهادی بالا می‌رود. بنابراین هنگامی که هیچ‌یک از پارامترهای توالی صفر از حد آستانه خود بزرگتر نشد، نوبت به بررسی توالی مثبت و منفی آن پارامتر است. اگر توالی مثبت و منفی آن پارامتر از حد آستانه خود بزرگتر بود، این پارامتر شرط تشخیص خطا را برآورده کرده است. در مورد توالی مثبت سیگنال ولتاژ، با توجه به اینکه به هنگام وقوع خطا مقدار این پارامتر کاهش می‌یابد، لذا معکوس مقادیر این پارامتر در محاسبات تشخیص خطا مورد بررسی قرار می‌گردد.

در این روش، حالت‌های مرزی (خطاهایی با پارامترهای تشخیصی کوچکتر) انتخاب شده و در تعیین مقادیر آستانه از آنها استفاده شده تا این روش قابلیت تشخیص همه خطاهای احتمالی را داشته و در برابر حالات گذرای پایدار رخ داده در شبکه عکس‌العملی از خود نشان ندهد.

۳-۲-۳- تشخیص محل خطا

همانطور که قبلاً نیز بیان شد، از آنجاییکه طول خطوط در ریزشکبه‌ها کوتاه می‌باشند، لذا ممکن است که تعداد مازول‌های بیشتری (به طور مثال L عدد مازول) وقوع خطای امپدانس پایین (یا امپدانس بالا) رخ داده را تشخیص دهند. با توجه به اهمیت جلوگیری از بی‌برقی‌های بی-مورد در ریزشکبه، بنابراین لازم است که محل وقوع خطا به درستی در ریزشکبه تشخیص داده شود. الگوریتم تشخیص محل وقوع خطا، با استفاده از مقادیر نرمالیزه شده انرژی توالی‌های صفر و مثبت و منفی شکل موج جریان در L عدد مازولی که وقوع خطا را تشخیص داده‌اند، بردار شاخص محل خطا را به صورت زیر تشکیل می‌دهند:

$$K_1^t = \begin{bmatrix} \frac{2 \times E_{i,Seq_0}^{1,t} + E_{i,Seq_1}^{1,t} + E_{i,Seq_2}^{1,t}}{2 \times E_{i,Seq_0}^{2,t} + E_{i,Seq_1}^{2,t} + E_{i,Seq_2}^{2,t}} \\ \frac{2 \times E_{i,Seq_0}^{2,t} + E_{i,Seq_1}^{2,t} + E_{i,Seq_2}^{2,t}}{2 \times E_{i,Seq_0}^{3,t} + E_{i,Seq_1}^{3,t} + E_{i,Seq_2}^{3,t}} \\ \vdots \\ \frac{2 \times E_{i,Seq_0}^{L,t} + E_{i,Seq_1}^{L,t} + E_{i,Seq_2}^{L,t}}{2 \times E_{i,Seq_0}^{L,t} + E_{i,Seq_1}^{L,t} + E_{i,Seq_2}^{L,t}} \end{bmatrix} \quad (12)$$

که در آن $t = WT, ST$ که WT و ST به ترتیب بیانگر تبدیلات موجک و S هستند.

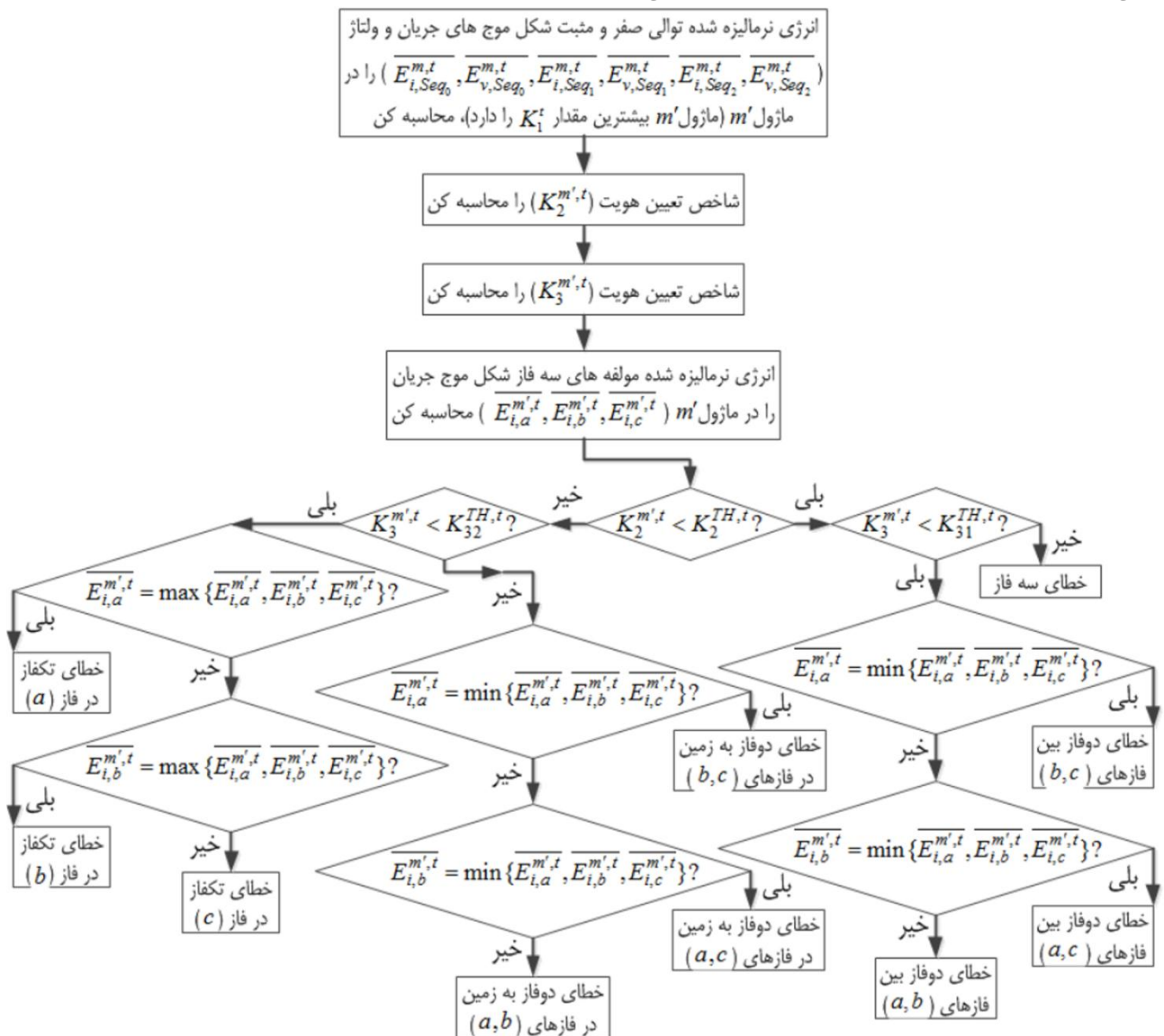
با تشکیل بردار شاخص محل خطا، محل خطای رخ داده توسط الگوریتم تشخیص محل وقوع خطا مطابق شکل (۶) تعیین می‌شود.

و با بسته شدن هر کدام از این کلیدها، ریزش شبکه تبدیل به ریزش شبکه حلقوی خواهد شد. لازم به ذکر است برای استفاده از روش جدید پیشنهادی در تشخیص انواع خطا، در این مقاله از سیگنال های ولتاژ و جریان با فرکانس نمونه برداری ۱۰ کیلوهرتز، ۱۰۰۰ نمونه مورد بررسی قرار گرفته است. همچنین، برای دست آوردن نتایج شبیه سازی موارد مورد مطالعه در این مقاله از نرم افزار DIgSILENT Power Factory 14.1.3 استفاده شده است.

بر اساس توپولوژی های مختلف شبکه، انواع خطاهای احتمالی در نقاط مختلف شبکه بررسی شده و مقادیر $K_2^{TH,t}$ ، $K_{31}^{TH,t}$ و $K_{32}^{TH,t}$ برای تبدیل موجک به ترتیب برابر $K_2^{TH,WT} = 0.436$ ، $K_{31}^{TH,WT} = 0.384$ و $K_{32}^{TH,WT} = 1.148$ و برای تبدیل S به ترتیب برابر $K_2^{TH,ST} = 0.755$ ، $K_{31}^{TH,ST} = 0.928$ و $K_{32}^{TH,ST} = 2.212$ انتخاب شده اند.

۴- پیاده سازی روش پیشنهادی

به منظور ارزیابی میزان کارایی روش پیشنهادی، روش ارائه شده به استفاده از هر دو تبدیل موجک و S بر روی ریزش شبکه شکل (۸) که جزئیات آن در [۲۵] ارائه شده است، پیاده سازی می شود. همانگونه که در توپولوژی ریزش شبکه شکل (۸) مشخص هست، این ریزش شبکه در حالتی که هر دو کلید S1 و S2 باز باشند، یک ریزش شبکه شعاعی بوده



شکل (۷): بلوک دیاگرام تعیین هویت خطای رخ داده

۰/۰۰۲۵۵۹	$\overline{STD}_{i,Seq_0}^{TH,ST}$	۰/۰۱۰۳۷۷	$\overline{E}_{i,Seq_0}^{TH,ST}$	۰/۰۰۰۹۴۲	$\overline{STD}_{i,Seq_0}^{TH,WT}$	۰/۰۰۲۴۱۴	$\overline{E}_{i,Seq_0}^{TH,WT}$
۰/۰۱۰۱۶۷	$\overline{STD}_{i,Seq_1}^{TH,ST}$	۰/۰۴۸۹۳۶	$\overline{E}_{i,Seq_1}^{TH,ST}$	۰/۰۰۱۸۷۱	$\overline{STD}_{i,Seq_1}^{TH,WT}$	۰/۰۰۸۶۱۴	$\overline{E}_{i,Seq_1}^{TH,WT}$
۰/۰۰۳۱۰۴	$\overline{STD}_{i,Seq_2}^{TH,ST}$	۰/۰۱۷۸۹۹	$\overline{E}_{i,Seq_2}^{TH,ST}$	۰/۰۰۱۳	$\overline{STD}_{i,Seq_2}^{TH,WT}$	۰/۰۰۳۵۷۱	$\overline{E}_{i,Seq_2}^{TH,WT}$
۰/۰۱۱۴۵	$\overline{STD}_{v,Seq_0}^{TH,ST}$	۰/۰۰۴۴۲۴	$\overline{E}_{v,Seq_0}^{TH,ST}$	۰/۰۰۶۴۹۱	$\overline{STD}_{v,Seq_0}^{TH,WT}$	۰/۰۰۲۱۰۵	$\overline{E}_{v,Seq_0}^{TH,WT}$
۰/۰۲۵۳۵۷	$\overline{STD}_{v,Seq_1}^{TH,ST}$	۰/۰۲۲۷۷۹	$\frac{1}{\overline{E}_{v,Seq_1}^{TH,ST}}$	۰/۰۱۵۶۳۵	$\overline{STD}_{v,Seq_1}^{TH,WT}$	۰/۰۰۶۹۷۵	$\frac{1}{\overline{E}_{v,Seq_1}^{TH,WT}}$
۰/۰۱۷۳۲	$\overline{STD}_{v,Seq_2}^{TH,ST}$	۰/۰۰۸۲۴۱	$\overline{E}_{v,Seq_2}^{TH,ST}$	۰/۰۰۴۷۸۱	$\overline{STD}_{v,Seq_2}^{TH,WT}$	۰/۰۰۳۲۰۱	$\overline{E}_{v,Seq_2}^{TH,WT}$

حدود 300ms می‌باشد. به عبارت دیگر الگوریتم ارائه شده با استفاده از تبدیل موجک به درستی توانسته است خطای سه‌فاز رخ داده در خط ۷ را در کمتر از 300ms تشخیص دهد.

از مقایسه مقادیر به دست آمده برای $K_2^{7,WT} = 0.203767$ و $K_{31}^{TH,WT} = 0.384$ و $K_2^{TH,WT} = 0.436$ با مقادیر $K_{31}^{7,WT} = 0.610073$ طبق رابطه (۱۸)، نتیجه می‌شود که خطای رخ داده از نوع سه‌فاز می‌باشد. لازم به ذکر است که زمان لازم برای تشخیص خطا در این روش

جدول (۲): مقادیر نرمالیزه شده به دست آمده از تبدیل موجک برای ماژول‌های مختلف بعد از وقوع خطای F1

شماره ماژول	سیگنال ولتاژ				سیگنال جریان			
	انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی	
	توالی صفر	توالی منفی	توالی صفر	توالی منفی	توالی صفر	توالی منفی	توالی صفر	توالی منفی
۱	۰/۰۰۰۵۸۵	۰/۰۰۲۹۴۶	۰/۰۰۱۹۱	۰/۰۰۱۰۵۵	۰/۰۰۰۶۸۸	۰/۰۰۰۳۴۱	۰/۰۰۱۴۶۹	۰/۰۰۲۴۵۹
۲	۰/۰۰۰۶۰۷	۰/۰۰۳۷۸۱	۰/۰۰۲۰۶۵	۰/۰۰۱۶۲۱	۰/۰۰۱۱۸	۰/۰۰۱۰۴۹	۰/۰۰۰۹۶۶	۰/۰۰۲۸۴۸
۳	۰/۰۰۰۷۶۸	۰/۰۰۷۱۹۲	۰/۰۱۸۵	۰/۰۰۳۰۱۹	۰/۰۰۰۴۷	۰/۰۰۰۲۲۶	۰/۰۰۰۵۸۷	۰/۰۰۰۳۲۴
۴	۰/۰۰۰۷۲۸	۰/۰۰۵۸۸۹	۰/۰۰۸۹۶۸	۰/۰۰۲۶۶۱	۰/۰۰۰۴۱	۰/۰۰۰۲۰۹	۰/۰۰۰۵۴	۰/۰۰۰۱۸۶
۵	۰/۰۰۰۷۰۱	۰/۰۰۴۳۰۷	۰/۰۰۵۶۵۸	۰/۰۰۱۹۵	۰/۰۰۰۱۸	۰/۰۰۰۱۶۸	۰/۰۰۰۴۷۷	۰/۰۰۰۱۴۸
۷	۰/۰۰۱۰۴۹	۰/۰۰۹۵۹۲	۰/۰۰۹۳۰۷	۰/۰۰۷۴۳۲۳	۰/۰۰۱۵۷۷	۰/۰۰۶۶۵۷	۰/۱۱۰۴۵۹	۰/۰۶۸۸۳۴
۸	۰/۰۰۰۹۲۴	۰/۰۰۹۱۶۵	۰/۰۰۷۵۰۸۶	۰/۰۰۵۶۸۷۳	۰/۰۰۱۴۶۴	۰/۰۰۲۹۸۸	۰/۰۴۲۱۰۴	۰/۰۵۱۷۲
۹	۰/۰۰۰۸۹۶	۰/۰۰۸۹۶۹	۰/۰۰۵۵۸۵	۰/۰۰۴۰۱۴۹	۰/۰۰۰۹۲	۰/۰۰۰۲۹۶	۰/۰۰۰۶۴۴	۰/۰۰۰۵۲۷
۱۰	۰/۰۰۰۸۵۸	۰/۰۰۸۴۵۴	۰/۰۰۴۳۴۹۴	۰/۰۱۹۸۲۵	۰/۰۰۰۸۱	۰/۰۰۰۲۳۲	۰/۰۰۰۶۰۷	۰/۰۰۰۴۶۳
۱۲	۰/۰۰۰۸۰۶	۰/۰۰۷۸۴۳	۰/۰۰۳۰۷۸۹	۰/۰۰۷۷۲۶	۰/۰۰۱۳۱۴	۰/۰۰۱۴۶۹	۰/۰۱۳۱۴۳	۰/۰۳۲۹۰۷

جدول (۳): مقادیر پارامترهای محاسبه شده توسط تبدیل موجک در ماژول‌هایی که وقوع خطای F1 را تشخیص داده‌اند

شماره ماژول	انرژی توالی صفر شکل موج جریان	انرژی توالی مثبت شکل موج جریان	انرژی توالی منفی شکل موج جریان	مقدار اندیس K_1^{WT}	علامت جریان عبوری از ماژول
۷	۰/۱۱۰۴۵۹	۰/۲۶۰۸۲۵	۰/۰۶۸۸۳۴	۰/۵۵۰۵۷۸	مثبت
۸	۰/۰۴۲۱۰۴	۰/۱۸۷۹۴۶	۰/۰۵۱۷۲	۰/۳۲۳۸۷۴	مثبت
۱۲	۰/۰۱۳۱۴۳	۰/۰۷۸۳۸۴	۰/۰۳۲۹۰۷	۰/۱۳۷۵۷۶	مثبت

برای تعیین محل وقوع خطا، مقادیر K_1^{ST} به همراه انرژی توالی‌های صفر، مثبت و منفی شکل موج جریان برای ماژول‌هایی که خطا را تشخیص داده‌اند، در جدول (۵) آورده شده است. مطابق نتایج جدول (۵) و بر اساس فلچارت شکل (۶) محل خطا به درستی بر روی خط ۷ تشخیص داده می‌شود.

۴-۱-۲- تشخیص با استفاده از تبدیل S

جدول (۴) به ترتیب مقادیر نرمالیزه شده انرژی و انحراف معیار توالی منفی ولتاژ و جریان به دست آمده از تبدیل S را برای ماژول‌های مختلف بعد از وقوع خطا در نقطه F1 نشان می‌دهد.

از جدول (۴) مشخص است که وقوع خطا توسط ماژول‌های شماره ۷، ۸ و ۱۲ تشخیص داده شده است.

جدول (۴): مقادیر نرمالیزه شده به دست آمده از تبدیل S برای مازول‌های مختلف بعد از وقوع خطای F1

شماره مازول	سیگنال ولتاژ				سیگنال جریان			
	انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی	
	توالی صفر	توالی منفی	توالی صفر	توالی منفی	توالی صفر	توالی منفی	توالی صفر	توالی منفی
۱	۰/۰۰۶۶۱۸	۰/۰۱۱۷۴۲	۰/۰۰۰۷۱۵	۰/۰۰۱۳۹۸	۰/۰۰۱۳۷۲	۰/۰۰۰۹۰۵	۰/۰۰۶۶۰۲	۰/۰۱۰۲۸۳
۲	۰/۰۰۸۱۳۴	۰/۰۱۴۴۳۲	۰/۰۰۱۸۳۷	۰/۰۰۲۵۹۸	۰/۰۰۴۷۷۸	۰/۰۰۱۰۴۹	۰/۰۰۴۳۴۷	۰/۱۷۹۴۱
۳	۰/۰۰۲۱۴۴	۰/۰۴۱۱۱۱	۰/۰۱۶۰۷۱	۰/۰۲۷۳۰۱	۰/۰۰۰۰۸۵	۰/۰۰۰۰۳۲	۰/۰۰۰۰۲۴۷	۰/۰۰۰۰۵۱۵
۴	۰/۰۰۱۶۸۸۵	۰/۰۳۳۳۷۷	۰/۰۰۸۵۸۸	۰/۰۱۹۳۷۱	۰/۰۰۰۰۳۶	۰/۰۰۰۰۱۶	۰/۰۰۰۰۲۱۵	۰/۰۰۰۰۱۴۲
۵	۰/۰۰۸۷۶۶	۰/۰۲۸۱۵۱	۰/۰۰۲۶۹۴	۰/۰۱۸۷۳۵	۰/۰۰۰۰۳۳	۰/۰۰۰۰۱۲	۰/۰۰۰۰۱۰۴	۰/۰۰۰۰۱۱۱
۷	۰/۰۰۶۲۸۹۱	۰/۱۲۰۵۹۲	۰/۲۳۰۹۰۴	۰/۳۷۰۴۴۵	۰/۰۰۰۸۸۸	۰/۰۰۹۲۴۵	۰/۲۲۲۰۰۳	۰/۳۳۴۰۳
۸	۰/۰۰۵۱۳۳۴	۰/۰۹۸۴۳۲	۰/۲۱۸۰۵۵	۰/۲۶۸۵۰۵	۰/۰۰۷۶۰۸	۰/۰۰۶۵۰۷	۰/۲۰۱۹۷۳	۰/۲۶۹۱۶۹
۹	۰/۰۰۴۰۵۲۱	۰/۰۷۷۶۹۸	۰/۱۳۹۴۰۲	۰/۱۳۹۴۹۹	۰/۰۰۰۲۷۱	۰/۰۰۰۰۷۲	۰/۰۰۰۰۶۵۵	۰/۰۰۰۰۹۷۱
۱۰	۰/۰۰۳۱۹۸۴	۰/۰۶۱۳۲۹	۰/۰۸۴۲۱۹	۰/۰۸۸۳۶۱	۰/۰۰۰۱۳۲	۰/۰۰۰۰۳۳	۰/۰۰۰۰۴۲۶	۰/۰۰۰۰۵۴۴
۱۲	۰/۰۰۲۶۰۶۷	۰/۰۴۹۹۸۳	۰/۰۲۹۲۷۹	۰/۰۴۷۶۹۷	۰/۰۰۶۲۹۴	۰/۰۰۴۸۳۶	۰/۱۰۰۶۵۴	۰/۲۰۹۲۵۶

جدول (۵): مقادیر پارامترهای محاسبه شده توسط تبدیل S در مازول‌هایی که وقوع خطای F1 را تشخیص داده‌اند

شماره مازول	انرژی توالی صفر شکل موج جریان	انرژی توالی مثبت شکل موج جریان	انرژی توالی منفی شکل موج جریان	مقدار اندیس K_1^{ST}	علامت جریان عبوری از مازول
۷	۰/۲۲۲۰۰۳	۰/۵۹۶۵۰۸	۰/۳۳۴۰۳	۱/۳۷۴۵۴۴	مثبت
۸	۰/۲۰۱۹۷۳	۰/۳۷۴۴۱۸	۰/۲۶۹۱۶۹	۱/۰۴۷۵۳۳	مثبت
۱۲	۰/۱۰۰۶۵۴	۰/۲۵۲۱۲۳	۰/۲۰۹۲۵۶	۰/۶۶۲۶۸۸	مثبت

برای مازول‌های مختلف بعد از وقوع خطا در نقطه F2 محاسبه می‌شود. جدول (۶) این مقادیر را نشان می‌دهد.

با مقایسه مقادیر اندازه‌گیری شده توسط مازول‌ها، با مقادیر آستانه از پیش تعیین شده در جدول (۱)، مشخص می‌گردد که وقوع خطایی توسط مازول‌های شماره ۳، ۶، ۷، ۸ و ۱۲ مطابق فلوجارت شکل (۵) تشخیص داده شده است.

پس از تشخیص وقوع خطا، به منظور تعیین محل وقوع خطا، مطابق فلوجارت ارائه شده در شکل (۶) مقادیر K_1^{WT} به همراه انرژی نرمالیزه شده توالی‌های صفر، مثبت و منفی شکل موج جریان برای مازول‌هایی که خطا را تشخیص داده‌اند، در جدول (۷) آورده شده است.

مطابق نتایج جدول (۷)، مشاهده می‌شود که مازول‌های ۷ و ۸ بیشترین مقدار اندیس K_1^{WT} را دارا می‌باشند. همچنین با توجه به اینکه علامت جریان در این دو مازول منفی می‌باشد، در جهت جریان عبوری حرکت کرده و به مازول شماره ۹ می‌رسیم. از آنجا که مازول ۹ وقوع خطا را تشخیص نداده است، بنابراین بر اساس فلوجارت شکل (۶) محل خطا در آخرین خط طی شده در این مسیر می‌باشد که همان خط ۹ می‌باشد. بنابراین الگوریتم مربوطه، محل خطا را به درستی بر روی خط ۹ تشخیص می‌دهد.

برای تعیین نوع خطای رخ داده نیز مقادیر شاخص‌های تشخیص هویت خطای $K_2^{7,ST} = 0.452908$ و $K_{31}^{7,ST} = 1.738601$ محاسبه می‌شود که با مقایسه این مقادیر با مقادیر $K_2^{TH,ST} = 0.755$ و $K_{31}^{TH,ST} = 0.928$ طبق رابطه (۱۸)، نتیجه می‌شود که خطای رخ داده از نوع سه‌فاز می‌باشد. در این روش زمان لازم برای تشخیص خطا در این روش حدود 380ms می‌باشد. به عبارتی دیگر الگوریتم ارائه شده با استفاده از تبدیل S به درستی توانست که خطای سه‌فاز رخ داده در خط ۷ را در کمتر از 380ms تشخیص دهد.

۴-۲- بررسی خطای نامتقارن در توپولوژی حلقوی

(کلید S1 باز و کلید S2 بسته باشند)

به منظور بررسی توانایی روش پیشنهادی در تشخیص خطاهای نامتقارن رخ داده در توپولوژی حلقوی، یک خطای تک‌فاز با مقاومت خطای ۵ اهم در نقطه F2 روی فاز b خط ۹ ریزشیکه نمونه شکل (۸) قرار داده می‌شود. لازم به ذکر است، جهت ایجاد توپولوژی حلقوی، کلید S2 که در حالت قبل باز بود، بسته می‌شود.

۴-۲-۱- تشخیص با استفاده از تبدیل موجک

ابتدا برای تشخیص وقوع خطا، مقادیر نرمالیزه شده انرژی و انحراف معیار توالی صفر و مثبت ولتاژ و جریان به دست آمده از تبدیل موجک

جدول (۶): مقادیر نرمالیزه شده به دست آمده از تبدیل موجک برای ماژول‌های مختلف بعد از وقوع خطای F2

شماره ماژول	سیگنال ولتاژ				سیگنال جریان			
	انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی	
	توالی مثبت	توالی صفر	توالی مثبت	توالی صفر	توالی مثبت	توالی صفر	توالی مثبت	توالی صفر
۳	۰/۰۱۰۱۳۱	۰/۰۲۲۰۲۸	۰/۰۰۷۶۳۷	۰/۰۲۷۷۷۱	۰/۰۰۶۲۴۵	۰/۰۱۴۷۵۶	۰/۱۵۲۴۶۷	۰/۱۴۶۲۷۸
۶	۰/۰۰۹۳۵۱	۰/۰۱۸۰۹۲	۰/۰۰۴۰۴۹	۰/۰۱۸۹۲۴	۰/۰۰۴۷۶۹	۰/۰۰۸۸۳۴	۰/۰۸۴۹۲۵	۰/۱۳۲۹۵۴
۷	۰/۱۰۷۲۳۱	۰/۰۶۲۷۳۲	۰/۱۶۰۶۵۳	۰/۲۴۴۵۵۳	۰/۰۰۹۱۶۸	۰/۰۲۶۶۸	۰/۳۶۳۶۴۳	۰/۱۸۴۸۱۳
۸	۰/۱۱۲۵۰۳	۰/۰۷۱۷۷۴	۰/۲۱۳۸۱۴	۰/۳۱۹۵۹	۰/۰۱۰۸۴۹	۰/۰۳۴۱۵۳	۰/۵۰۵۵۵۹	۰/۲۵۲۳۸۷
۱۲	۰/۰۱۱۵۴۴	۰/۰۲۷۵۰۴	۰/۰۲۷۶۲۵	۰/۰۶۵۴۲۲	۰/۰۰۷۷۹۹	۰/۰۱۹۰۷۴	۰/۲۴۷۸۹۹	۰/۱۶۵۶۷۶

در ادامه برای تعیین نوع خطای رخ داده، الگوریتم تعیین هویت خطا در ماژول ۸ (ماژولی که بیشترین مقدار اندیس تشخیص وقوع خطا را دارد) با استفاده از مقادیر $E_{i,Seq1}^{8,WT} = 0.252387$ ، $E_{i,Seq0}^{8,WT} = 0.505559$ ، $E_{i,Seq2}^{8,WT} = 0.219773$ ، $E_{v,Seq1}^{8,WT} = 0.31959$ ، $E_{v,Seq0}^{8,WT} = 0.213814$ ، $E_{v,Seq2}^{8,WT} = 0.173437$ و $K_{32}^{8,WT} = 0.965186$ و $K_2^{8,WT} = 0.719373$ مقادیر را محاسبه می‌کند.

طبق رابطه (۱۹)، نتیجه می‌شود که خطای رخ داده از نوع تکفاز می-باشد و با استفاده از مقادیر $E_{i,a}^{8,WT} = 0.45674$ ، $E_{i,b}^{8,WT} = 0.828836$ و $E_{i,c}^{8,WT} = 0.371461$ معلوم می‌شود که خطای مذکور در فاز b رخ داده است. همچنین لازم به ذکر است که زمان لازم برای تشخیص خطا در این روش حدود $330ms$ می‌باشد. به عبارتی دیگر الگوریتم ارائه شده با استفاده از تبدیل موجک به درستی توانست که خطای تکفاز رخ داده در فاز b خط ۹ را در کمتر از $330ms$ تشخیص دهد.

از مقایسه مقادیر به دست آمده برای $K_2^{8,WT} = 0.719373$ و $K_{32}^{8,WT} = 0.965186$ با مقادیر $K_2^{TH,WT} = 0.436$ و $K_{32}^{TH,WT} = 1.148$

جدول (۷): مقادیر پارامترهای محاسبه شده توسط تبدیل موجک در ماژول‌هایی که وقوع خطای F2 را تشخیص داده‌اند

شماره ماژول	انرژی توالی صفر شکل موج جریان	انرژی توالی مثبت شکل موج جریان	انرژی توالی منفی شکل موج جریان	مقدار اندیس K_1^{WT}	علامت جریان عبوری از ماژول
۳	۰/۱۵۲۴۶۷	۰/۱۴۶۲۷۸	۰/۰۹۲۲۴	۰/۵۴۳۴۵۲	
۶	۰/۰۸۴۹۲۵	۰/۱۳۲۹۵۴	۰/۰۷۰۴۲۴	۰/۳۷۳۲۲۹	
۷	۰/۳۶۳۶۴۳	۰/۱۸۴۸۱۳	۰/۱۵۹۲۹۲	۱/۰۷۱۳۹۱	منفی
۸	۰/۵۰۵۵۵۹	۰/۲۵۲۳۸۷	۰/۲۱۹۷۷۳	۱/۴۸۳۲۷۸	منفی
۱۲	۰/۲۴۷۸۹۹	۰/۱۶۵۶۷۶	۰/۱۲۳۲۷۵	۰/۷۸۴۷۴۸	

S را برای ماژول‌های مختلف بعد از وقوع خطا در نقطه F2 نشان می‌دهد.

۴-۲-۲- تشخیص با استفاده از تبدیل S

با هدف تشخیص وقوع خطا، جدول (۸) مقادیر نرمالیزه شده انرژی و انحراف معیار توالی صفر و مثبت ولتاژ و جریان به دست آمده از تبدیل

جدول (۸): مقادیر نرمالیزه شده به دست آمده از تبدیل S برای ماژول‌های مختلف بعد از وقوع خطای F2

شماره ماژول	سیگنال ولتاژ				سیگنال جریان			
	انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی		انحراف معیار ماتریس انرژی	
	توالی مثبت	توالی صفر	توالی مثبت	توالی صفر	توالی مثبت	توالی صفر	توالی مثبت	توالی صفر
۱	۰/۰۰۴۵۳۳	۰/۰۰۵۷۹	۰/۰۰۱۶۷۲	۰/۰۰۱۰۸۸	۰/۰۰۰۸۵۱	۰/۰۰۷۳۴۱	۰/۰۰۵۵۳۹	۰/۰۱۴۱۹۳
۲	۰/۰۰۷۴۱۷	۰/۰۰۹۴۹۶	۰/۰۰۲۷۷۲	۰/۰۰۱۷۹۲	۰/۰۰۱۴۵۳	۰/۰۰۸۳۹۱	۰/۰۰۶۱۱۶	۰/۰۳۱۹۳۱
۳	۰/۰۰۳۷۳۱۹	۰/۰۵۴۹۳۵	۰/۰۳۶۳۷۳	۰/۰۴۱۱۴۸	۰/۰۷۴۳۱۸	۰/۰۲۶۲۹۴	۰/۱۸۹۲۸۳	۰/۲۷۷۳۸۴
۴	۰/۰۰۹۷۴۸	۰/۰۲۰۹۵۵	۰/۰۰۸۸۱۳	۰/۰۱۵۰۱۳	۰/۰۰۴۵۳۶	۰/۰۱۳۸۱	۰/۰۲۵۸۸	۰/۰۷۹۲۰۱

۰/۰۵۳۳۲۱	۰/۰۲۰۶۰۳	۰/۰۱۲۵۷۵	۰/۰۰۳۴۰۲	۰/۰۰۳۰۸	۰/۰۰۴۱۰۵	۰/۰۱۱۷۷۷	۰/۰۰۸۹۹۹	۵
۰/۰۷۲۱۶	۰/۰۵۸۵۵۱	۰/۰۱۵۵۵۴	۰/۰۲۵۷۶۴	۰/۰۲۹۹۱۴	۰/۰۱۸۵۶۳	۰/۰۴۳۵۲۵	۰/۰۱۸۶۹۱	۶
۰/۴۸۹۸۲۲	۰/۴۷۸۲۳۸	۰/۰۸۱۱۲۴	۰/۱۱۳۰۶۹	۰/۴۴۲۲۵۷	۰/۳۰۶۶۸۵	۰/۱۲۲۲۱۲	۰/۱۵۲۱۳۳	۷
۰/۶۱۵۰۷۵	۰/۶۵۳۵۳۵	۰/۱۰۴۷۲۳	۰/۱۳۰۳۱۳	۰/۴۷۱۶۰۱	۰/۴۹۹۲۰۵	۰/۱۴۷۸۳۲	۰/۱۸۶۱۳۴	۸
۰/۰۰۱۷۶۹	۰/۰۰۰۹۱۸	۰/۰۰۰۶۵۶	۰/۰۰۰۱۰۸	۰/۲۴۴۴۲۱	۰/۲۰۴۳۹۷	۰/۰۹۸۴۷۶	۰/۰۱۴۵۶	۹
۰/۰۰۱۰۶۹	۰/۰۰۰۵۵۳	۰/۰۰۰۳۹۴	۰/۰۰۰۰۹۶	۰/۱۴۷۰۷۳	۰/۱۳۳۸۴۲	۰/۰۷۹۳۲	۰/۰۸۰۴۵۷	۱۰
۰/۳۶۹۴۶	۰/۳۳۹۱۶۴	۰/۰۶۶۲	۰/۰۹۴۸۵	۰/۰۷۵۲۷۷	۰/۰۶۳۱۷	۰/۰۶۵۷۴۸	۰/۰۵۳۴۲۸	۱۲

محل خطا بر اساس فلوجارت شکل (۶) به درستی بر روی خط ۹ تشخیص داده می‌شود.

در ادامه برای تعیین نوع خطای رخ داده، الگوریتم تعیین هویت خطا در ماژول ۸ (ماژولی که بیشترین مقدار اندیس تشخیص وقوع خطا را

دارد) با استفاده از مقادیر $E_{i,Seq0}^{8,ST} = 0.653535$ ، $E_{i,Seq1}^{8,ST} = 0.615074$ ، $E_{v,Seq0}^{8,ST} = 0.499205$ ، $E_{i,Seq2}^{8,ST} = 0.569801$ ، $1/E_{v,Seq1}^{8,ST} = 0.471601$ و $E_{v,Seq2}^{8,ST} = 0.392661$ مقادیر $K_2^{8,ST} = 1.15274$ و $K_{32}^{8,ST} = 2.049138$ را محاسبه می‌کند.

از مقایسه مقادیر اندازه‌گیری شده توسط ماژول‌ها با مقادیر آستانه از پیش تعیین شده در جدول (۱)، مشخص می‌گردد که وقوع خطایی توسط ماژول‌های شماره ۳، ۶، ۷، ۸ و ۱۲ مطابق فلوجارت شکل (۵) تشخیص داده شده است.

حال به منظور تعیین محل وقوع خطا، مطابق فلوجارت ارائه شده در شکل (۶) مقادیر K_1^{ST} به همراه انرژی نرمالیزه شده توالی‌های صفر، مثبت و منفی شکل موج جریان برای ماژول‌هایی که خطا را تشخیص داده‌اند، در جدول (۹) آورده شده است.

از مقادیر جدول (۹) نتیجه می‌شود که ماژول‌های ۷ و ۸ بیشترین مقدار اندیس K_1^{ST} را دارا می‌باشند. به مانند استدلال قسمت قبل،

جدول (۹): مقادیر پارامترهای محاسبه شده توسط تبدیل S در ماژول‌هایی که وقوع خطای F2 را تشخیص داده‌اند

شماره ماژول	انرژی توالی صفر شکل موج جریان	انرژی توالی مثبت شکل موج جریان	انرژی توالی منفی شکل موج جریان	مقدار اندیس K_1^{ST}	علامت جریان عبوری از ماژول
۳	۰/۱۸۹۲۸۳	۰/۲۷۷۳۸۴	۰/۱۳۰۵۳۷	۰/۷۸۶۴۸۷	
۶	۰/۰۵۸۵۵۱	۰/۱۰۷۲۱۶	۰/۰۴۸۲۷۵	۰/۲۷۲۵۹۲	
۷	۰/۴۷۸۲۳۸	۰/۴۸۹۸۲۲	۰/۳۷۳۹۸۶	۱/۸۲۰۲۸۴	منفی
۸	۰/۶۵۳۵۳۵	۰/۶۱۵۰۷۵	۰/۵۶۹۸۰۱	۲/۴۹۱۹۴۶	منفی
۱۲	۰/۳۳۹۱۶۴	۰/۳۶۹۴۶	۰/۲۱۹۳۶۳	۱/۲۶۷۱۵۲	

۴-۳- عکس‌العمل روش پیشنهادی در برابر کلیدزنی

برای نشان دادن قابلیت اطمینان و عملکرد صحیح روش پیشنهادی در برابر کلیدزنی‌های احتمالی در شبکه، عکس‌العمل روش پیشنهادی را در برابر یک نمونه کلیدزنی مورد بررسی قرار می‌دهیم. برای این کار فرض می‌کنیم در حالتی که هر دو S1 و S2 کلید باز هستند، منبع تولید پراکنده شماره ۲، از مدار خارج شود. تحلیل مربوطه که با استفاده از تبدیل S انجام شده است، در جدول (۱۰) آورده شده است. جدول (۱۰) مقادیر نرمالیزه شده به دست آمده از تبدیل S را برای ماژول‌های مختلف بعد از خروج DG2 نشان می‌دهد.

از مقایسه مقادیر به دست آمده با مقادیر $K_2^{TH,ST} = 0.755$ و $K_{32}^{TH,ST} = 2.212$ طبق رابطه (۱۹)، نتیجه می‌شود که خطای رخ داده از نوع تکفاز می‌باشد و با استفاده از مقادیر $E_{i,a}^{8,ST} = 0.127275$ ، $E_{i,b}^{8,ST} = 0.803937$ و $E_{i,c}^{8,ST} = 0.215044$ معلوم می‌شود که خطای مذکور در فاز b رخ داده است. همچنین لازم به ذکر است که زمان لازم برای تشخیص خطا در این روش حدود 400ms می‌باشد. به عبارتی دیگر الگوریتم ارائه شده با استفاده از تبدیل S به درستی توانست که خطای تکفاز رخ داده در فاز b خط ۹ را در کمتر از 400ms تشخیص دهد.

جدول (۱۰): مقادیر نرمالیزه شده به دست آمده از تبدیل S با ضرب 10^{-6} برای ماژول‌های مختلف بعد از خروج DG2 (مقادیر دارای علامت * از مقادیر حدود آستانه مربوطه تجاوز کرده‌اند)

شماره ماژول	سیگنال ولتاژ						سیگنال جریان					
	انحراف معیار ماتریس انرژی			انحراف معیار ماتریس انرژی			انحراف معیار ماتریس انرژی			انحراف معیار ماتریس انرژی		
	توالی صفر	توالی مثبت	توالی منفی	توالی صفر	توالی مثبت	توالی منفی	توالی صفر	توالی مثبت	توالی منفی	توالی صفر	توالی مثبت	توالی منفی
۱	۴۳۸۶	۳۸۱۱	۱۴۱۰	۲۴۲۶	۱۷۰۶	۳۹۳	۲۰۹	۳۰۳۰	۱۶۵	۱۴۶۳	۲۸۶۳	۱۲۹۶
۲	۵۴۹۲	۴۹۷۹	۲۲۶۹	۱۵۶۰	۲۶۱۵	۶۲۱	۵۳۸	۴۵۴۸	۲۱۹	۳۴۰۲	۷۲۲۲	۱۷۱۶
۳	۳۸۹۰	۳۵۱۴	۱۷۵۸	۱۰۰۳	۱۵۲۰	۴۲۰	۲۰۴	۲۸۱۸	۱۳۸	۱۳۵۶	۳۱۹۶	۱۲۴۷
۴	۳۰۱۹	۲۵۹۴	۱۳۰۷	۱۴۳۱	۹۳۲	۲۳۰	۵۹	۱۵۷۰	۱۱۸	۵۹۲	۱۶۵۲	۸۱۱
۵	۲۱۱۰	۱۸۷۲	۹۹۳	۴۲۸	۶۷۸	۱۵۰	۴۰	۸۷۷	۶۹	۳۲۶	۹۴۱	۴۴۳
۷	*۱۲۷۱۴	۱۴۹۲۳	۳۶۶۲	*۸۲۲۹	۱۰۰۲۴	۲۸۴۹	۱۲۹۵	*۱۳۷۵۲	۶۸۰	۸۳۳۹	۱۳۵۴۹	۴۹۹۶
۸	*۱۴۸۱۹	*۳۱۶۹۴	۴۷۰۲	*۱۱۳۷۱	*۳۷۴۶۴	۵۹۶۹	۲۰۲۹	*۱۹۴۶۰	۹۹۰	*۱۱۳۰۷	۱۹۲۳۷	۷۱۹۶
۹	۱۰۶۴۴	۸۰۰۲	۲۳۸۹	۴۰۷۳	۴۷۱۵	۱۲۸۷	۶۲۴	۶۶۶۰	۲۶۵	۶۰۰۰	۶۶۸۵	۲۸۴۷
۱۰	۸۱۰۹	۶۷۳۲	۱۸۷۵	۳۱۱۱	۳۳۳۳	۸۲۱	۳۵۲	۷۲۵۴	۳۵۱	۲۵۷۰	۴۷۳۷	۲۸۲۱
۱۲	۸۸۳۹	۹۴۰۶	۲۹۳۱	*۵۳۶۴	۵۵۴۰	۱۳۱۱	۸۱۷	۹۸۷۶	۴۲۹	۴۰۷۰	۱۰۲۱۸	۳۴۶۲

دارد در حالیکه آنالیز S با دقت و رزولوشن (توانایی تفکیک حالات مختلف ایجاد شده در شبکه اعم از خطا و حالات گذرای پایدار به دلیل فرایند طی شده در دو حوزه زمان و فرکانس به هنگام اعمال تبدیل S) بالاتری فرآیند تشخیص را انجام می‌دهد. بنابراین با توجه به منعطف بودن روش پیشنهادی، این روش قابلیت پیاده‌سازی بر روی هر ریزشبه نمونه را دارا می‌باشد.

مراجع

- [۱] G. G. Karady and L. Xing, "Fault management and protection of FREEDM systems", IEEE Power and Energy Society General Meeting, pp. 1-4, 2010.
- [۲] P. Tatcho, et al., "A novel line section protection for the FREEDM system based on the solid state transformer", IEEE Power and Energy Society General Meeting, pp. 1-8, 2011.
- [۳] J. J. Justo, et al., "AC-microgrids versus DC-microgrids with distributed energy resources: A review", Renewable and sustainable energy reviews, vol. 24, pp. 387-405, 2013.
- [۴] C. R. Pinnegar and L. Mansinha, "Time-local Fourier analysis with a scalable, phase-modulated analyzing function: the S-transform with a complex window", Signal Processing, vol. 84, pp. 1167-1176, 2004.
- [۵] V. Terzija, et al., "Wide-Area Monitoring, Protection, and Control of Future Electric Power Networks", IEEE Proceedings, vol. 99, pp. 80-93, 2011.
- [۶] T. Liang, et al., "From laboratory Microgrid to real markets - Challenges and opportunities", IEEE 8th International Conference on Power Electronics and ECCE Asia (ICPE & ECCE), pp. 264-271, 2011.
- [۷] T. S. Ustun, et al., "Modeling of a Centralized Microgrid Protection System and Distributed Energy Resources According to IEC 61850-7-420", IEEE Transactions on Power Systems, vol. 27, pp. 1560-1567, 2012.
- [۸] W. Jiang, et al., "The Overview of Research on Microgrid Protection Development", International Conference in Intelligent System Design and Engineering Application, pp. 692-697, 2010.

با مقایسه مقادیر اندازه‌گیری شده توسط ماژول‌ها، با مقادیر آستانه از پیش تعیین شده در جدول (۱)، مشخص می‌گردد که اگرچه مقدار برخی از پارامترها در برخی ماژول‌ها از حد آستانه مربوطه بالاتر رفته است، ولی در کل مکانیزم تشخیص خطا به درستی عمل کرده و این اتفاق را با وقوع یک خطا تمییز داده است.

۵- نتیجه‌گیری

هر طرح حفاظتی که برای ریزشبه‌ها ارائه می‌شود باید قادر به حفاظت موثر این شبکه‌ها در کلیه توپولوژی‌های عملکردی آن‌ها را داشته باشد. براین اساس مقاله حاضر یک طرح جامع را جهت تشخیص نوع خطا، محل خطا و فازهای درگیر در خطا ارائه داد. مقاله حاضر با استخراج مولفه‌های سه‌فاز و همچنین توالی‌های مثبت، منفی و صفر شکل موج‌های جریان و ولتاژ، فرآیند تشخیص خطا را با دقت بسیار بالا انجام می‌دهد. مولفه‌های استخراج شده توسط آنالیزهای قدرتمند موجک و S مورد تحلیل قرار می‌گیرند. همچنین در این روش به دلیل آنکه دستور قطع توسط سرور مرکزی صادر می‌شود، لذا در صورت عدم عملکرد صحیح ماژول‌ها (به هر دلیلی) در پاک کردن خطا، سرور مرکزی متوجه شده و باافاصله دستور قطع را برای ماژول مناسب بعدی صادر می‌کند. پیاده‌سازی روش پیشنهادی بر روی توپولوژی‌های مختلف عملکردی یک ریز شبکه، نشان می‌دهد که این طرح قادر به حفاظت موثر ریزشبه در کلیه توپولوژی‌های عملکردی این شبکه‌ها است. همچنین نتایج پیاده‌سازی روش پیشنهادی نشان می‌دهد که با طرح دو بلوکه پیشنهادی برای تشخیص خطا، این روش انواع خطاهای ممکن شامل خطاهای متقارن و نامتقارن و نیز خطاهای امپدانس پایین و حتی خطاهای امپدانس بالا را به راحتی می‌تواند تشخیص دهد. مقایسه آنالیز موجک و آنالیز S در روش پیشنهادی، اگرچه حکم به توانایی هر دو آنالیز در فرآیند تشخیص خطای پیشنهادی می‌دهد، اما نشان می‌دهد که آنالیز موجک زمان کمتری را برای تشخیص خطا نیاز

- [۲۰] State Transformer for the Future Renewable Electric Energy Delivery and Management (FREEDM) System", *IEEE Transactions on Smart Grid*, vol. 4, pp. 1096-1104, 2013.
- [۲۱] S. K. Rudion, N. Hatzargyiou, S. Papathanassiou, K. Strunz, O. Rühle, A. Orths, B. Rozel. Development of Benchmarks for Low and Medium Voltage Distribution Networks with High Penetration of Dispersed Generation [Online].
- [۹] A. A. Memon and K. Kauhaniemi, "A critical review of AC Microgrid protection issues and available solutions", *Electric Power Systems Research*, vol. 129, pp. 23-31, 2015.
- [۱۰] Z. Kai-Hui and X. Ming-Chao, "Impacts of microgrid on protection of distribution networks and protection strategy of microgrid", *International Conference on Advanced Power System Automation and Protection (APAP)*, pp. 356-359, 2011.
- [۱۱] M. A. Redfern and H. Al-Nasseri, "Protection of micro-grids dominated by distributed generation using solid state converters", *9th International Conference on Developments in Power System Protection*, pp. 670-674, 2008.
- [۱۲] S. A. Hosseini, et al., "An overview of microgrid protection methods and the factors involved", *Renewable and Sustainable Energy Reviews*, vol. 64, pp. 174-186, 2016.
- [۱۳] P. Basak, et al., "A literature review on integration of distributed energy resources in the perspective of control, protection and stability of microgrid", *Renewable and Sustainable Energy Reviews*, vol. 16, pp. 5545-5556, 2012.
- [۱۴] H. Al-Nasseri, et al., "A voltage based protection for micro-grids containing power electronic converters", *IEEE Power Engineering Society General Meeting*, 2006.
- [۱۵] S. A. Hosseini, et al., "presenting a new method for identifying fault location in microgrids, using harmonic impedence", *Iranian Journal of Science and Technology Transactions of Electrical Engineering*, vol. 39, pp. 167-182, 2015.
- [۱۶] A. M. El-Zonkoly, "Fault diagnosis in distribution networks with distributed generation", *Electric Power Systems Research*, vol. 81, pp. 1482-1490, 2011.
- [۱۷] S. A. Saleh, et al., "Implementing and testing d-q WPT-based digital protection for micro-grid systems", *IEEE Industry Applications Society Annual Meeting (IAS)*, pp. 1-8, 2011.
- [۱۸] S. R. Samantaray, et al., "Differential energy based microgrid protection against fault conditions", *IEEE PES in Innovative Smart Grid Technologies (ISGT)*, pp. 1-7, 2012.
- [۱۹] H. Al-Nasseri and M. A. Redfern, "Harmonics content based protection scheme for Micro-grids dominated by solid state converters", *12th International Middle-East in Power System Conference*, pp. 50-56, 2008.
- [۲۰] M. Petit, et al., "Directional relays without voltage sensors for distribution networks with distributed generation: Use of symmetrical components", *Electric Power Systems Research*, vol. 80, pp. 1222-1228, 2010.
- [۲۱] M. A. Zamani, et al., "A Protection Strategy and Microprocessor-Based Relay for Low-Voltage Microgrids", *IEEE Transactions on Power Delivery*, vol. 26, pp. 1873-1883, 2011.
- [۲۲] I. Daubechies, "The wavelet transform, time-frequency localization and signal analysis", *IEEE Transactions on Information Theory*, vol. 36, pp. 961-1005, 1990.
- [۲۳] P. K. Ray, et al., "Disturbance detection in grid-connected distributed generation system using wavelet and S-transform", *Electric Power Systems Research*, vol. 81, pp. 805-819, 2011.
- [۲۴] P. Tatcho, L. Hui, J. Yu, and Q. Li, "A Novel Hierarchical Section Protection Based on the Solid