

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第4226783号
(P4226783)

(45) 発行日 平成21年2月18日(2009.2.18)

(24) 登録日 平成20年12月5日(2008.12.5)

(51) Int.Cl.

FO3D 7/04 (2006.01)

F 1

FO3D 7/04

Z

請求項の数 10 (全 6 頁)

(21) 出願番号 特願2000-540370 (P2000-540370)
 (86) (22) 出願日 平成11年1月14日 (1999.1.14)
 (65) 公表番号 特表2002-509222 (P2002-509222A)
 (43) 公表日 平成14年3月26日 (2002.3.26)
 (86) 國際出願番号 PCT/DK1999/000020
 (87) 國際公開番号 WO1999/036695
 (87) 國際公開日 平成11年7月22日 (1999.7.22)
 審査請求日 平成17年12月15日 (2005.12.15)
 (31) 優先権主張番号 0046/98
 (32) 優先日 平成10年1月14日 (1998.1.14)
 (33) 優先権主張国 デンマーク (DK)

(73) 特許権者 500333109
 ダンコントロール エンジニアリング ア
 クティーゼルスカブ
 デンマーク国, デーコー-8450 ハメ
 ル, イタリエンスバイ 3
 (74) 代理人 100077517
 弁理士 石田 敏
 (74) 代理人 100092624
 弁理士 鶴田 準一
 (74) 代理人 100082898
 弁理士 西山 雅也
 (74) 代理人 100081330
 弁理士 樋口 外治

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】風力タービンの振動を計測して制御する方法

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

電力幹線に直接接続された風力タービンにおいて振動を計測および制御するための方法であって、電圧および電流の少なくともいずれか一方が幹線接続部において計測され、そこから皮相電力、有効電力、無効電力、力率の少なくともいずれか一つが導かれる方法であって、

一つ以上の計測値または該計測値から導かれた値のスペクトル分析を行う分析工程と、該スペクトル分析を基に風力タービンの振動の振幅を決定する決定工程と、該決定された振動の振幅が予め定められた値を超えていたときには、風力タービン制御システムにより行われる対策で振動を減衰させる減衰工程とを具備することを特徴とする計測・制御方法。

【請求項 2】

前記スペクトル分析から複数のスペクトルを平均化する工程をさらに具備する請求項1に記載の計測・制御方法。

【請求項 3】

上記決定された振幅の振動はロータブレードの振動および軸線方向のタワーの振動の少なくともいずれか一方である請求項1に記載の計測・制御方法。

【請求項 4】

前記減衰工程はロータの回転速度を遅くさせる工程を具備する請求項1～3のいずれか一つに記載の計測・制御方法。

10

20

【請求項 5】

前記減衰工程は停止するまでブレーキをかけて停止後に再始動する工程を具備する請求項4に記載の計測・制御方法。

【請求項 6】

前記減衰工程は振動の振幅が予め定められた値より小さくなるまでブレーキをかける工程を具備する請求項4に記載の計測・制御方法。

【請求項 7】

前記減衰工程は動的負荷を低減させる工程を具備する請求項1～3のいずれか一つに記載の計測・制御方法。

【請求項 8】

前記風力タービンはピッチ角が固定された失速制御型の風力タービンであって、前記減衰工程は振動の振幅が予め定められた値以下に減衰するまで前記風力タービンに振れ角の誤差を与えて、該振れ角に誤差がない状態で該風力タービンが通常の作動を再開する工程を具備する請求項7に記載の計測・制御方法。

【請求項 9】

前記風力タービンはピッチ角が可変である積極失速制御型の風力タービンであって、前記減衰工程は振動の振幅が予め定められた値以下に減衰するまでブレードのピッチ角を負の方向に変化させて、正確な要求されたピッチ角度で該風力タービンが通常の作動を再開する工程を具備する請求項7に記載の計測・制御方法。

【請求項 10】

前記減衰工程は振動の振幅が予め定められた値以下に減衰するまでさらに風力タービンに振れ角の誤差を与えて、振れ角に誤差がない状態で該風力タービンが通常の作動を再開する工程を具備する請求項9に記載の計測・制御方法。

【発明の詳細な説明】**【0001】**

本発明は電力幹線に直接接続される風力タービンの振動を計測して制御する方法に関する。この方法では、電圧および/または電流は電力幹線接続部で計測され、その他に例えば皮相電力、有効電力、無効電力、力率および $\cos(\theta)$ のような値が付加的にこの計測値から導かれる。

【0002】

風力タービンの発展に伴い、タービンはますます大きくなり、ハブの高さは高くなり、ロータの直径も長くなっている。このことは、使用される構造体の固有共鳴振動数や減衰性が相応じて低くなることによって引き起こされる、複数の機械的な難点を作り出している。

【0003】

さらに、一般に使用される或るロータブレードには、或る気象条件において振幅が大きく且つ複雑なパターンの振動をロータブレードに起こしてしまう傾向が見られる。このことにより、ロータブレードには不要な動的負荷がかかり、よってロータブレードの寿命が縮まり且つ風力タービンの安全性が侵されてしまう。

【0004】

風力タービンの構造的な安全性、そして人間の安全性を得るために、風力タービンのロータブレードの振動と風力タービンのこれとは別の構造上の振動との両方を検知することと、例えば風力タービンを一時的に停止することによって、またはこれとは別の方法によって振動をなくすこととが必要不可欠である。

【0005】

一般に、明らかに容易に振動現象を起こしてしまう気象条件下で風力タービンを停止させることは、風力タービンの年間出力に損失を招くので実用向きの解決法ではない。したがって、起こった如何なる振動現象をもなくすために、振動現象の有無を検知して、風力タービンの制御手段を調整することができ、そして振動現象が収まつたら風力タービンが通常の作動を再開することができることが望まれている。

10

20

30

40

50

【 0 0 0 6 】

全ての風力タービンには激しい振動を検知し、風力タービン緊急停止回路と相互に作用して風力タービンを停止させることができる装置が設けられる。しかしながら、例えばブレードの先端が欠けてしまうことにより突然ロータのバランスが悪くなった場合や、電撃（落雷）によりロータが構造的な損傷を受けた場合に風力タービンが確実に停止するよう上記装置を予め設計しなければならない。また、この従来の装置では、ロータブレードの振動またはタワーの振動が風力タービンを危険寸前にする程の振幅に達するまで、これら振動を検知することができない。さらに、ロータブレードに振動が起こった場合、一つのブレードの振動現象が有害な振幅に達したときでさえも、概して三つのロータブレードのうち二つのブレードが逆位相であるような振動を具備する現象であれば、例えば風力タービンのナセル（nacell）において計測されるような震動レベルはあまり大きくない。したがって、このような装置はこのような有害な状況を検知するのに適していない。10

【 0 0 0 7 】

さらに、この従来の装置では概して、この装置が風力タービンの緊急停止回路の一部として組み込まれているので、振動が収まってから風力タービンに通常の作動を再開させることができない。

【 0 0 0 8 】

最後に、風力タービンに組み込まれる独立した震動ガードが知られている。これら震動ガードは、震動ガードの命令でタービンを停止することができる許容限界内でロータブレードの動的負荷が維持されるよう、例えば振幅の大きくない振動の存在を検知することができる。しかしながら、これら独立したユニットも、通常、風力タービンの緊急停止回路に組み込まれているので、振動が収まても風力タービンに通常の作動をさせることができない。20

【 0 0 0 9 】

風力タービンを承認できるようにするために、外部の装置に依存しない風力タービン制御システムにより、振幅が大きくなくとも振動現象の検知およびその対策が行われることが望まれている。

【 0 0 1 0 】

本発明の目的は、現存の計測信号を基に風力タービンの振動の存在を検知するための方法、および風力タービン制御装置を用いてこれら振動を減衰させる方法を提供することにある。30

【 0 0 1 1 】

上記目的は最初に記載した種類の方法により達成される。この方法では、一つ以上の計測された値またはこの値から導かれた値のスペクトル分析が行われて、このスペクトル分析の結果を基に風力タービンの振動の振幅が決定され、この決定された振幅が或る値を超えていたときには、振動の振幅を小さくするために風力タービン制御システムによって対策がとられる。

【 0 0 1 2 】

こうすることで、震動または振動により風力タービンで生じた電気計測値、またはこの計測値から導かれた値に変化が起こることを利用することにより、風力タービン内に外部装置を組み込むことなく小さい震動または振動でさえも検知できるようになり、さらに検出した結果を使用して、風力タービン制御装置を用いてこの検知された震動または振動を小さくすることができるようになる。40

【 0 0 1 3 】

特許請求の範囲の従属項は本発明の方法の適切な実施例を定義する。特に、従属項4～10は風力タービンに設けられた特定のタイプの制御システムにおいて、検知された振動の振幅を小さくするための打消し方法を定義する。

【 0 0 1 4 】

以下、図面を参照して本発明をさらに説明する。

【 0 0 1 5 】

10

20

30

40

50

風力タービン制御システムは常にタービンの幹線接続部において多くの計測を実行するのに適する。計測は一方では操業上の理由で、また他方では風力タービンの操業に関するデータロギングや統計上の理由で実行される。このために、風力タービン制御システムには幹線接続部の段階における電圧および電力を計測するために複数の変換器が設けられる。これら電圧および電流の一時的な計測値を基に、制御システムは、例えば皮相電力、有効電力、無効電力、力率および $\cos(\phi)$ のような更なる二次的な幹線データを計算する。

【0016】

ロータブレードの振動は風力タービンのナセルおよびロータシャフトの震動をまねく。三つのロータブレードのうち二つのロータブレードで逆位相の振動が起こった場合、震動をナセルで計測できる。このことは関連のある振動の振幅により引き起こされた非対称性（非線形弾性）に起因する。したがって、ロータシャフトのトルクはロータの振動により生成せしめられた成分も具備することになる。

10

【0017】

ロータブレードの振動はロータシャフトのトルクに或る成分を発生させるので、このような成分は発電器のシャフトのトルクに、および幹線に直接接続された発電器を備えた風力タービンにも現れる。したがって、このような成分は電流および/または電圧の一時的な計測値、およびこの一時的な計測値から導かれた二次的な幹線データにも現れる。

【0018】

本発明によれば、風力タービン制御システムはこれら一つ以上のデータの組のスペクトル分析と、複数のスペクトルの平均化とを実行する。したがって、振動現象により発生せしめられる発電器シャフトのトルクの変動は一本の縦棒、または図1に示したような振動の固有振動数 f_0 。付近の狭い帯域の複数の縦棒としてスペクトルに現れる。スペクトルの縦棒の高さからロータブレードの振動の振幅が制御システムに指示され、この高さが風力タービンの運転状態を決定する基準となる。

20

【0019】

軸線方向のタワーの振動、すなわち主要シャフトの長手方向の振動により、風の見掛けの速度の変動、よってロータおよび発電器シャフトのトルクの変動が生じる。ロータブレードの振動のように、このような変動は一時的な計測データにおいておよび一時的な計測データにより導かれる二次的な計測データにおいて検知される。スペクトル分析により、変動は図1に示したように、固有振動数 f_0 における縦棒、または狭い帯域の複数の縦棒としてスペクトルに現れる。縦棒の高さは軸線方向のタワーの振動の振幅を示し、この高さが風力タービンの運転状態を決定する基準となる。

30

【0020】

風力タービンの種類およびその装備に応じて、本発明の制御システムは様々な方法で作動する。第一の種類の対策ではロータの回転速度をえることにより振動現象を減衰させようとして、第二の種類の対策では風力タービンにかかる動的負荷をえることにより振動現象を変化させようとしている。

【0021】

幹線に直接接続された風力タービンでは、第一の種類の対策においてブレーキが用いられる。停止するまでブレーキを使用するか否かは、使用されるブレーキシステムの特性に依る。或るタイプのチップブレーキではロータが停止した時にのみリセットされ、このタイプのブレーキが使用されると、ロータは再始動する前に停止させられてしまう。しかしながら、チップブレーキを回転中にリセットすることができれば、制御システムは振動が減衰したことを検知すると風力タービンを“回転中に”再始動することができる。

40

【0022】

しかし、機械式ブレーキを使用することにより第一の種類の対策をとることが可能になるが、このようなブレーキを使用するとブレーキが容認しがたい摩耗を起こしてしまうことが知られている。風力タービンに電気制御ブレーキ（遅延装置）が設けられると、この電気制御ブレーキは常に“回転中に”再始動することができるよう制御において有利に使用される。最後に、積極失速（アクティブストール）型の風力タービンでは、ロータブレ

50

ードの形状は全てブレーキとして使用できるようになっており、本発明の制御システムを備えたこの型の風力タービンでは、”回転中に”再始動することができる。

【0023】

制御システムが動的負荷を変化させることで振動を打消す第二の種類の対策は、ピッチ角が固定された失速制御型の風力タービンにおいて、振動現象が消えるまで振れ角 (yaw angle) に誤差を与える制御システムを具備し、そして振れ角の誤差がない状態でタービンは通常の作動を再開する。

【0024】

積極失速型の風力タービンでは、振動現象が消えるまでブレードのピッチ角を負の方向に変化することにより動的負荷を変化させることができ、タービンは正確な要求ピッチで通常の作動を再開する。この型のタービンでは、制御システムは必要であれば振れ角に誤差を与えるのにも使用される。10

【図面の簡単な説明】

【図1】 記録された風力タービンの測定値のスペクトル分析を示す。

【図1】

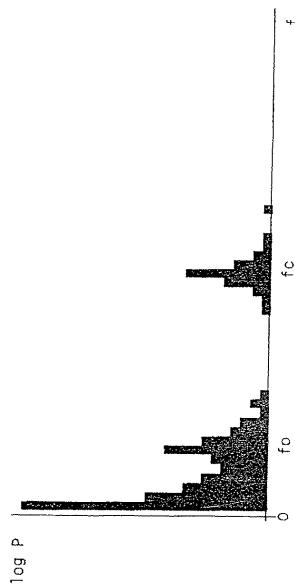


Figure 1/1

フロントページの続き

(72)発明者 ガルネエス , スベン
デンマーク国, デーコー - 5700 スベンボルウ , クランペンボルウバイ 3

審査官 尾崎 和寛

(56)参考文献 特開平09-166483 (JP, A)
特開平10-010015 (JP, A)
特開昭58-178885 (JP, A)
特開平01-277683 (JP, A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

F03D 7/04