

(12) **GEBRAUCHSMUSTERSCHRIFT**

(21) Anmeldenummer: 8083/00

(51) Int.Cl.⁷ : **G01R 31/08**

(22) Anmeldetag: 2. 2.1998

(42) Beginn der Schutzdauer: 15. 5.2001
Längste mögliche Dauer: 29. 2.2008

(67) Umwandlung aus Patentanmeldung: 170/98

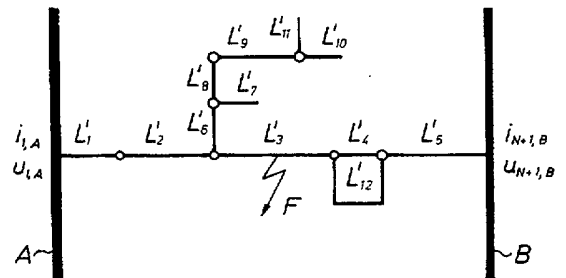
(45) Ausgabetag: 25. 6.2001

(73) Gebrauchsmusterinhaber:

TRENCH AUSTRIA GMBH
A-4060 LEONDING, OBERÖSTERREICH (AT).

(54) **VERFAHREN ZUR FEHLERORTUNG IN DREHSTROMNETZEN**

- (57) Verfahren zum Bestimmen eines fehlerbehafteten Knotens K_f in einem Drehstromnetz mit zwei Meßstellen A und B, zwischen denen Leistungsabschnitten L_j liegen, mit den Schritten:
- Messen der Nullspannungen und der Nullströme $i_{1,A}$ an den Meßstellen A und B im Laplacebereich, Fourierbereich od.dgl.;
 - Berechnen einer ersten Folge von Nullspannungen und Nullströmen an jedem Knoten K_j anhand der Meßwerte der Meßstelle A;
 - Berechnen einer zweiten Folge von Nullspannungen und Nullströmen an jedem Knoten K_j anhand der Meßwerte der Meßstelle B;
 - Berechnen einer Differenzspannungsfolge aus erster und zweiter Nullspannungsfolge; und
 - Aufsuchen des Minimalwertes Δu_{\min} der Folge und Anzeigen des Index \min als Index f des fehlerbehafteten Knotens K_f .



AT 004 402 U1

Die vorliegende Erfindung betrifft die Erdschluß- bzw. Phase/Phase-Fehlerortung in Drehstromnetzen. Genauer befaßt sich die Erfindung mit der Ortung von Fehlern auf Abgängen, die für Messungen von beiden Enden her zugänglich sind und deren Leitungsparameter zumindest abschnittsweise bekannt sind, so daß jeder Leitungsabschnitt L_i durch seine (Nullsystem- oder Mitsystem-) Mehrtorbeschreibungsmatrix A_i beschrieben werden kann.

Unter der Mehrtorbeschreibungsmatrix A_i eines Leitungsabschnittes wird in der vorliegenden Beschreibung jedes in der Mehrtortheorie bekannte Beschreibungsmodell zur Darstellung eines Leitungsabschnittes verstanden, sei es die Kettenmatrix, die Impedanzmatrix, die Admittanzmatrix, die Hybridmatrix, die inverse Hybridmatrix, die Streumatrix, die inverse Streumatrix usw.

In ihrer allgemeinsten Form befaßt sich die Erfindung mit der Bestimmung desjenigen Knotens K_f zwischen zwei Leitungsabschnitten, welcher selbst fehlerbehaftet ist oder dessen angrenzender Leitungsabschnitt den Erdschluß- oder Phase/Phase-Fehler führt. In weiterer Folge beschäftigt sich die Erfindung auch mit der genauen Lokalisierung des Fehlers in dem als fehlerhaft ermittelten Leitungsabschnitt.

Verfahren zur Fehlerortung, welche zwei Meßpunkte im Netz ausnützen, sind bekannt. Eine Gruppe basiert auf dem Prinzip der Messung der beim Erdschluß entstehenden transienten Vorgänge an den zwei Punkten im Netz. Nachteile dieser Verfahren

sind, daß sie grundsätzlich nur bei sehr niederohmigen Erdschlüssen funktionieren ($< 100 \text{ Ohm}$), lediglich transiente Informationen liefern, die mit hohen Abtastraten aufgezeichnet werden müssen, und überdies durch die in verzweigten Netzen auftretenden Reflexionen irritiert werden können. Eine andere Gruppe von bekannten Verfahren arbeitet stationär; diese Verfahren haben den Nachteil, daß sie ebenfalls nur bei niederohmigen Erdschlüssen funktionieren, viele - häufig nicht zutreffende - Annahmen voraussetzen und überdies Referenzmessungen vor dem Fehlereintritt erfordern.

Die Erfindung setzt sich zum Ziel, ein Verfahren der eingangs genannten Art zu schaffen, das auch bei hochohmigen Erdschlüssen (sofern sie klein gegenüber den natürlichen Unsymmetrien des Netzes sind) zuverlässig arbeitet und gegenüber Reflexionen in verzweigten Netzen unempfindlich ist. Ein alternatives, jedoch damit zusammenhängendes Ziel ist die Schaffung eines derartigen Verfahrens für die Ortung von Phase/Phase-Fehlern unter der Annahme, daß der Fehlerwiderstand klein ist gegenüber angeschlossenen Verbraucherwiderständen.

Zur Erreichung dieses Zieles schafft die Erfindung ein Verfahren zum Bestimmen desjenigen Knotens K_f aus einer Abfolge von Knoten $K_2..K_N$, die zwischen aufeinanderfolgenden, in einem Drehstromnetz zwischen zwei Meßstellen $A=K_1$, $B=K_{N+1}$ liegenden und die Nullsystem-Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1..A_N$ aufweisenden Leitungsabschnitten $L_1..L_N$ liegen, welcher mit einem Erdschluß behaftet ist oder neben einem erdschlußbehafteten Leitungsabschnitt liegt, das sich auszeichnet durch die Schritte:

- Messen der Nullspannung $\hat{u}_{1,A}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{1,A}$ an der Meßstelle A sowie der Nullspannung $\hat{u}_{N+1,B}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{N+1,B}$ an der Meßstelle B im Laplacebereich, Fourierbereich od.dgl.;
- Berechnen einer ersten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,A}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,A}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle A aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{1,A}$ und $\hat{i}_{1,A}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1 \dots A_N$;
- Berechnen einer zweiten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,B}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,B}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle B aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{N+1,B}$ und $\hat{i}_{N+1,B}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1 \dots A_N$;
- Berechnen einer Differenzspannungsfolge $\Delta\hat{u}_i$ aus erster und zweiter Nullspannungsfolge; und
- Aufsuchen des Minimalwertes $\Delta\hat{u}_{\min}$ der Differenzspannungsfolge und Anzeigen des Index min als Index f des fehlerbehafteten oder neben einem fehlerbehafteten Leitungsabschnitt liegenden Knotens K_f .

Bei exakten Leitungsparametern und wenn keine Meßfehler bei der Messung der Nullspannungen und Nullströme in den Meßstellen auftreten, ist $\Delta\hat{u}_{\min}$ gleich Null, wenn der Fehlerort im Knoten liegt.

Das erfindungsgemäße Verfahren beruht auf dem neuartigen Ansatz, daß die - eine erfolgreiche Modellierung der Leitung bzw. des Netzes durch eine Abfolge von Übertragungsfunktions- bzw. Mehrtorbeschreibungsmatrizen für das Nullsystem vorausgesetzt - ausgehend von einem Ende für jeden Knoten bis zur Fehlerstelle berechneten Nullspannungen und Nullströme der Realität entsprechen, jedoch ab der Fehlerstelle auf Grund des über

die Fehlerstelle abfließenden Erdschlußstromes von der Realität abweichen, u.zw. in zunehmendem Maße bis zum anderen Ende der Leitung. Die Berechnung der Nullströme und Nullspannungen für jeden Knoten ausgehend vom anderen Ende der Leitung ergibt dasselbe Bild, d.h. eine Übereinstimmung mit der Realität bis zur Fehlerstelle und eine zunehmende Abweichung darüber hinaus. Die Differenz der beiden Folgen hat daher genau am fehlerbehafteten Knoten bzw. im Bereich des fehlerbehafteten Leitungsabschnittes ein Minimum.

Das Verfahren funktioniert selbst bei hochohmigen Erdschlüssen, soferne diese klein gegenüber den natürlichen Unsymmetrien des Netzes sind. Der Erdschlußwiderstand kann sich sogar während der Messung ändern, soferne an beiden Meßstellen gleichzeitig gemessen wird.

Das erfindungsgemäße Verfahren läßt sich auch zur Ermittlung von mehrphasigen Erdschlüssen einsetzen, vorausgesetzt, diese treten am selben Ort auf, oder aber der (örtlich beabstandete) Erdschluß der zweiten Phase geht gegen die Erde eines anderen Abganges.

Das Verfahren läßt sich auch bei Netzen anwenden, die aus unterschiedlichsten Leitungsabschnitten zusammengesetzt sind, beispielsweise aus verschiedensten Freileitungs- und Kabeltypen.

Bevorzugt sind die Mehrtorbeschreibungsmatrizen die Kettenmatrizen der Leitungsabschnitte und

- das Berechnen der ersten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,A}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,A}$ erfolgt anhand Formel:

$$\begin{bmatrix} \hat{u}_{i,A} \\ \hat{i}_{i,A} \end{bmatrix} = A_{i-1}^{-1} \dots A_2^{-1} A_1^{-1} \begin{bmatrix} \hat{u}_{1,A} \\ \hat{i}_{1,A} \end{bmatrix} \quad i = 2..N+1; \text{ und}$$

- das Berechnen der zweiten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,B}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,B}$ erfolgt anhand der Formel:

$$\begin{bmatrix} \hat{u}_{i,B} \\ \hat{i}_{i,B} \end{bmatrix} = A_i \dots A_{N-1} A_N \begin{bmatrix} \hat{u}_{N+1,B} \\ \hat{i}_{N+1,B} \end{bmatrix} \quad i = 1..N.$$

Die Verwendung von Kettenmatrizen ermöglicht eine besonders einfache Durchführung des Verfahrens.

Eine besonders vorteilhafte Variante des Verfahrens gemäß der Erfindung besteht darin, auch die bei der Messung der Nullströme auftretenden Meßfehler der Meßwandler und/oder Ungenauigkeiten in der Angabe der Leitungsparameter, z.B. der Kettenmatrizen, zu berücksichtigen bzw. zu kompensieren. Diese Variante des erfindungsgemäßen Verfahrens umfaßt die folgenden Schritte:

- a) Bei einem ersten Arbeitspunkt I des Netzes:
 - Messen der Nullspannung $\hat{u}_{1,A,I}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{1,A,I}$ an der Meßstelle A sowie der Nullspannung $\hat{u}_{N+1,B,I}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{N+1,B,I}$ an der Meßstelle B im Laplacebereich, Fourierbereich od.dgl.;
 - Berechnen einer ersten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,A,I}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,A,I}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle A aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{1,A,I}$ und $\hat{i}_{1,A,I}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1 \dots A_N$;
 - Berechnen einer zweiten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,B,I}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,B,I}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle B aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{N+1,B,I}$ und $\hat{i}_{N+1,B,I}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1 \dots A_N$;
 - Berechnen einer ersten Differenzspannungsfolge $\Delta\hat{u}_{i,I}$ aus erster und zweiter Nullspannungsfolge;

- Normieren der ersten Differenzspannungsfolge $\Delta\hat{u}_{i,I}$ auf den Nullstrom an einem der Meßpunkte A oder B zur Erzeugung einer ersten Quotientenfolge $\hat{a}_{i,I}$;
- b) Beeinflussen des Nullsystems des Drehstromnetzes durch eine oder mehrere der Maßnahmen: Einspeisen eines Hilfssignales in den Sternpunkt, Verstimmen der Petersen-Spule (falls vorhanden), Zuschalten einer Hilfsimpedanz zwischen Sternpunkt und Erde, od.dgl., zur Einstellung eines zweiten Arbeitspunktes II des Netzes;
- c) Beim zweiten Arbeitspunkt II des Netzes:
 - Messen der Nullspannung $\hat{u}_{1,A,II}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{1,A,II}$ an der Meßstelle A sowie der Nullspannung $\hat{u}_{N+1,B,II}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{N+1,B,II}$ an der Meßstelle B im Laplacebereich, Fourierbereich od.dgl.;
 - Berechnen einer dritten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,A,II}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,A,II}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle A aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{1,A,II}$ und $\hat{i}_{1,A,II}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1 \dots A_N$;
 - Berechnen einer vierten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,B,II}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,B,II}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle B aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{N+1,B,II}$ und $\hat{i}_{N+1,B,II}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1 \dots A_N$;
 - Berechnen einer zweiten Differenzspannungsfolge aus dritter und vierter Nullspannungsfolge;
 - Normieren der zweiten Differenzspannungsfolge auf den Nullstrom am selben der Meßpunkte A oder B wie zuvor

beim Arbeitspunkt I, zur Erzeugung einer zweiten Quotientenfolge $\hat{a}_{i,II}$:

- d) Berechnen einer Differenz-Quotientenfolge $\Delta\hat{a}_i$ aus erster und zweiter Quotientenfolge; und
- e) Aufsuchen des Minimalwertes $\Delta\hat{a}_{\min}$ der Differenz-Quotientenfolge und Anzeigen des Index min als Index f des fehlerbehafteten oder neben einem fehlerbehafteten Leitungsabschnitt liegenden Knotens K_f .

Die Wirkungsweise dieser Verfahrensvariante wird später noch ausführlich beschrieben. Tatsächlich werden bei diesem Verfahren allfällige Meßfehler der bei den Strommessungen verwendeten Stromwandler kompensiert. Im Anschluß an die Bestimmung des Fehlerortes können auch die Stromwandlermeßfehler berechnet werden.

In der Praxis hat sich gezeigt, daß diese Verfahrensvariante sogar in weitem Maße unempfindlich gegenüber Ungenauigkeiten der getroffenen Annahmen für die Leitungsparameter ist. Die Leitungsparameter unterliegen häufig witterungsbedingten Schwankungen, sodaß in der Praxis exakte Voraussagen gar nicht getroffen werden können. Das vorgestellte Verfahren ist auch unter diesen schwierigen Praxisbedingungen einsetzbar.

Das weitere Erfindungsziel der Ortung von Phase/Phase-Fehlern wird erreicht, wenn alles, was in der vorliegenden Beschreibung in Bezug auf das Nullsystem ausgesagt wird, auf das Mitsystem übertragen wird.

In jeder Verfahrensvariante der Erfindung kann bevorzugt vorgesehen werden, im Anschluß an die Bestimmung des fehlerbehafteten Leitungsabschnittes den genauen Fehlerort innerhalb

des Leitungsabschnittes zu bestimmen, u.zw. durch den zusätzlichen Schritt des Berechnens des Fehlerortes x_f ausgehend von den Nullströmen und Nullspannungen auf beiden Seiten des Leitungsabschnittes L_f , z.B. durch Interpolation, Lösen der Leitungsgleichungen, od.dgl.

Besonders bevorzugt wird der Fehlerort x_f anhand der Gleichung

$$x_f = L - \frac{1}{\gamma} \ln \left(\pm \frac{\sqrt{-k_1 e^{\gamma x} \left((u_f - Z_w i_f) e^{\gamma x} - (u_{f+1} - Z_w i_{f+1}) \right)}}{k_1} \right)$$

mit

$$k_1 = (u_f + Z_w i_f) - (u_{f+1} + Z_w i_{f+1}) e^{\gamma x}$$

L ...Leitungslänge des Leitungsabschnittes L_f

Z_w ... Wellenwiderstand des Leitungsabschnittes L_f

γ ... Wellendämpfungsmaß des Leitungsabschnittes L_f

(\hat{u}_f, \hat{i}_f) und $(\hat{u}_{f+1}, \hat{i}_{f+1})$...Null- oder Mitspannung bzw. -strom auf beiden Seiten des Leitungsabschnittes L_f

bestimmt.

Alle erfindungsgemäßen Verfahren sind bevorzugt auch bei verzweigten Netzen mit Leitungsmaschen und Stichleitungen anwendbar, indem diese auf eine Ersatzverbindung zwischen zwei Meßstellen reduziert werden.

Weitere Merkmale und Vorteile der Erfindung werden nachstehend an Hand von Ausführungsbeispielen unter Bezugnahme auf die begleitenden Zeichnungen näher erläutert. In den Zeichnungen zeigt Fig. 1 das Nullsystem eines typischen Drehstromnetzes mit zwei Meßstellen im Erdschlußfall, Fig. 2 eine Kettenmatrixdarstellung des Netzes von Fig. 1, die Fig. 3 bis 5 Darstellungen von reduzierbaren Serien-, Parallel- und Stichschaltungen von Leitungsabschnitten, Fig. 6 eine äquivalente Kettenmatrixdarstellung der Kettenmatrix von Fig. 2, Fig. 7 die Spannungs-

und Stromverhältnisse im fehlerbehafteten Leitungsabschnitt L_f und Fig. 8 das Nullsystem eines Netzes mit drei Meßstellen.

Wie allgemein bekannt, läßt sich ein Drehstromsystem nach dem Verfahren der Symmetrischen Komponenten in Ersatzschaltbilder für das Nullsystem, das Mitsystem und das Gegensystem überführen. Fig. 1 zeigt das Nullsystem eines beispielhaften Netzes mit zwei an Sammelschienen liegenden Meßstellen A, B, zwischen denen Leitungsabschnitte L_1' bis L_{12}' liegen. Die Leitungsabschnitte können Stiche (z.B. die Leitungsabschnitte L_6' bis L_{11}') und Maschen (z.B. die Leitungsabschnitte L_4' und L_{12}') bilden. An einem Fehlerort F liegt ein einphasiger Erdschluß vor, im dargestellten Fall im Leitungsabschnitt L_3' .

(Die hier vorgestellten Verfahren lassen sich unter den erwähnten Voraussetzungen auch zur Ortung von mehrphasigen Erdschlüssen, von Phase/Phase-Schlüssen und von Phase/Phase-Schlüssen mit Erdberührung anwenden; für die letzteren beiden Anwendungsfälle sind in den folgenden Erläuterungen anstelle der entsprechenden Ausdrücke des Nullsystems (Nullströme, Nullspannungen, Nullsystem-Kettenmatrizen usw.) die jeweiligen Ausdrücke des Mitsystems einzusetzen.)

In den Meßstellen A und B treten jeweils der Nullstrom $i_{1,A}$ bzw. $i_{N+1,B}$ und die Nullspannung $u_{1,A}$ bzw. $u_{N+1,B}$ des zur jeweils anderen Meßstelle führenden Abganges (L_1' bzw. L_5') auf.

Die vorgestellten Verfahren sind auch anwendbar, wenn die Leitung zwischen den Meßstellen A und B zu einem Ring an einer einzigen Sammelschiene zusammengeschaltet ist, d.h. $u_{1,A} = u_{N+1,B}$ ist.

Für die weitere Modellierung werden die folgenden Annahmen getroffen:

- Der Schaltzustand (die Topologie) des Netzes ist bekannt.
- Der Erdschlußwiderstand am Fehlerort F ist klein gegenüber der natürlichen Unsymmetrie des Netzes.

Das mathematische Modell des Nullsystems eines einzelnen Leitungsabschnittes L_i sind die nachfolgenden Leitungsgleichungen:

$$\begin{aligned}\frac{\partial}{\partial x} u(x,t) &= -r \cdot i(x,t) - l \cdot \frac{\partial}{\partial t} i(x,t) \\ \frac{\partial}{\partial x} i(x,t) &= -g \cdot u(x,t) - c \cdot \frac{\partial}{\partial t} u(x,t)\end{aligned}$$

mit Widerstandsbelag r , Leitwertbelag g , Induktivitätsbelag l und Kapazitätsbelag c . Die Ausdrücke $u(x,t)$ bzw. $i(x,t)$ sind die Spannung bzw. der Strom an der Stelle x zum Zeitpunkt t .

Mittels Laplace-Transformation ergibt sich die Kettenmatrix A zu

$$\begin{bmatrix} \hat{u}(0,s) \\ \hat{i}(0,s) \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} \cosh(\gamma(s)x) & Z_w(s) \sinh(\gamma(s)x) \\ Z_w^{-1}(s) \sinh(\gamma(s)x) & \cosh(\gamma(s)x) \end{bmatrix}}_A \cdot \begin{bmatrix} \hat{u}(x,s) \\ \hat{i}(x,s) \end{bmatrix}$$

mit Wellenwiderstand Z_w , Wellendämpfungsmaß γ :

$$Z_w(s) = \sqrt{\frac{r+sl}{g+sc}}, \quad \gamma(s) = \sqrt{(r+sl)(g+sc)}$$

und $\hat{u}(x,s)$ bzw. $\hat{i}(x,s)$ als Laplace-Transformierte von $u(x,t)$ bzw. $i(x,t)$.

Damit berechnen sich die Spannung $\hat{u}(L,s)$ und der Strom $\hat{i}(L,s)$ am Ende eines Leitungsabschnittes der Länge L als Funktion der Spannung $\hat{u}(0,s)$ und des Stromes $\hat{i}(0,s)$ am Beginn dieses Leitungsabschnittes in der Form

$$\begin{bmatrix} \hat{u}(L,s) \\ \hat{i}(L,s) \end{bmatrix} = \underbrace{\begin{bmatrix} \cosh(\gamma(s)L) & -Z_w(s) \sinh(\gamma(s)L) \\ -Z_w^{-1}(s) \sinh(\gamma(s)L) & \cosh(\gamma(s)L) \end{bmatrix}}_{A^{-1}} \cdot \begin{bmatrix} \hat{u}(0,s) \\ \hat{i}(0,s) \end{bmatrix}$$

Für das Netz von Fig. 1 ergibt sich damit die Kettenmatrixdarstellung Fig. 2. Für einen Leitungsabschnitt, der am Ende offen ist, gilt $\hat{i}(L,s) = 0$.

Die mit Stichen und Maschen versehene Kettenmatrixdarstellung von Fig. 2 wird in ein äquivalentes Ersatzschaltbild aus einer Serienschaltung von Ersatzschaltbild-Leitungsabschnitten L_i übergeführt. Dazu wird zunächst die kürzeste Verbindung G von der Meßstelle A zur Meßstelle B bestimmt, beispielsweise mittels Methoden der Graphentheorie. Aus Fig. 1 folgt $G = \{L_1', L_2', L_3', L_4' \text{ oder } L_{12}', L_5'\}$.

Bezogen auf die Verbindung G werden für alle von den Leitungsabschnitten L_i' gebildeten abgehenden Stiche bzw. Maschen äquivalente Kettenmatrizen A_i mit Hilfe der folgenden elementaren Operationen berechnet.

Reduktion einer Reihenschaltung:

Die Reihenschaltung zweier Leitungsabschnitte mit den Kettenmatrizen A_i und A_{i+1} (Fig. 3) hat die äquivalente Kettenmatrix A_{ges}

$$A_{ges} = A_i A_{i+1}$$

(Diese Reduktion ist nur in einem Stich bzw. einer Masche erforderlich, nicht in der Verbindung G).

Reduktion einer Parallelschaltung (Masche):

Die Parallelschaltung zweier Kettenmatrizen A_a und A_b (siehe Fig. 4) hat die äquivalente Kettenmatrix A_{ges}

$$A_{ges} = \begin{bmatrix} \frac{A_{11,b}A_{12,a} + A_{12,b}A_{11,a}}{A_{12,a} + A_{12,b}} & \frac{A_{12,a}A_{12,b}}{A_{12,a} + A_{12,b}} \\ \frac{A_{21,ges}}{A_{12,a} + A_{12,b}} & \frac{A_{22,b}A_{12,a} + A_{12,b}A_{22,a}}{A_{12,a} + A_{12,b}} \end{bmatrix}$$

mit

$$A_{21, \text{ges}} = -(A_{22, b} A_{11, b} - A_{22, a} A_{11, b} - A_{21, b} A_{12, a} - A_{21, b} A_{12, b} - A_{22, b} A_{11, a} - A_{21, a} A_{12, a} - A_{21, a} A_{12, b} + A_{22, a} A_{11, a})$$

Reduktion eines Stiches:

Die äquivalente Kettenmatrix für die Anschaltung eines an seinem Ende offenen Stich-Leitungsabschnittes mit der Kettenmatrix A_{Stich} an den Eingang eines Leitungsabschnittes mit der Kettenmatrix A_{i+1} (siehe Fig. 5) hat die folgende Form:

$$A_{\text{ges}} = A_c A_{i+1}$$

mit

$$A_c = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 1/Z_{\text{Stich}} & 1 \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad Z_{\text{Stich}} = \frac{A_{11, \text{Stich}}}{A_{21, \text{Stich}}}$$

Unter Anwendung dieser Elementaroperationen, falls erforderlich rekursiv, ergibt sich die Serienschaltungs-Kettenmatrixdarstellung Fig. 6 mit den äquivalenten Serienschaltungs-Kettenmatrizen A_i ($i = 1..N$).

Für jeden Knoten K_i zwischen zwei Leitungsabschnitten in der Kettenmatrixabfolge von Fig. 6 werden die Nullspannung und der Nullstrom berechnet, u.zw. sowohl ausgehend von den Meßwerten der Nullspannung und des Nullstromes $\hat{u}_{1,A}$ und $\hat{i}_{1,A}$ an der Meßstelle A an Hand der Formel

$$\begin{bmatrix} \hat{u}_{i,A} \\ \hat{i}_{i,A} \end{bmatrix} = A_{i-1}^{-1} \dots A_2^{-1} A_1^{-1} \begin{bmatrix} \hat{u}_{1,A} \\ \hat{i}_{1,A} \end{bmatrix} \quad i = 2..N+1$$

als auch ausgehend von den Meßwerten der Nullspannung und des Nullstromes $\hat{u}_{N+1,B}$ und $\hat{i}_{N+1,B}$ an der Meßstelle B an Hand der Formel

$$\begin{bmatrix} \hat{u}_{i,B} \\ \hat{i}_{i,B} \end{bmatrix} = A_i \dots A_{N-1} A_N \begin{bmatrix} \hat{u}_{N+1,B} \\ \hat{i}_{N+1,B} \end{bmatrix} \quad i = 1..N$$

Mit anderen Worten werden die Nullspannungen und Nullströme der Knoten K_i einmal "von links nach rechts" und ein zweites Mal "von rechts nach links" berechnet.

Es wurde gefunden, daß in beiden Reihen die errechneten Werte jeweils bis zum Fehlerort F mit der Realität übereinstimmen, jedoch anschließend auf Grund des unbekanntes, über die Fehlerstelle abfließenden Stromes zunehmend von der Realität abweichen.

Werden ausschließlich die Nullspannungen betrachtet, haben die Differenzen der von links nach rechts bzw. von rechts nach links berechneten Nullspannungen im Bereich des Fehlerortes ein Minimum. Es wird daher eine Folge von Differenzspannungen

$$\Delta \hat{u}_i = \hat{u}_{i,A} - \hat{u}_{i,B} \quad i = 1..N+1$$

gebildet. Anschließend wird der Minimalwert $\Delta \hat{u}_{\min}$ der Folge ermittelt; der Index min ist damit der Index f des fehlerbehafteten oder neben einem fehlerbehafteten Leitungsabschnitt liegenden Knotens K_f .

Wenn der Fehlerort in einem Leitungsabschnitt zwischen zwei Knoten liegt, läßt die Bestimmung des Knotens K_f zunächst nur einen Rückschluß darüber zu, daß der fehlerbehaftete Leitungsabschnitt links oder rechts von diesem Knoten liegt. Für jeden der angrenzenden Leitungsabschnitte L_{f-1} und L_f können unter Zuhilfenahme des Ansatzes Fig. 7 die Leitungsgleichungen in Hinblick auf den Fehlerort x_f gelöst werden. Jener Leitungsabschnitt, für den sich eine reelle Lösung für x_f ergibt, ist der fehlerbehaftete Leitungsabschnitt.

Für den in Fig. 4 dargestellten Leitungsabschnitt ergibt die Lösung der Leitungsgleichungen

$$\begin{bmatrix} \hat{u}_f \\ \hat{i}_{f,1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cosh(\gamma x_f) & -Z_w(s) \sinh(\gamma x_f) \\ -Z_w^{-1}(s) \sinh(\gamma x_f) & \cosh(\gamma x_f) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \hat{u}_i \\ \hat{i}_i \end{bmatrix}$$

und

$$\begin{bmatrix} \hat{u}_f \\ \hat{i}_{f,2} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cosh(\gamma(L-x_f)) & Z_w(s) \sinh(\gamma(L-x_f)) \\ Z_w^{-1}(s) \sinh(\gamma(L-x_f)) & \cosh(\gamma(L-x_f)) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} \hat{u}_{i+1} \\ \hat{i}_{i+1} \end{bmatrix}$$

wobei $\hat{i}_{f,1}$ und $\hat{i}_{f,2}$ der am Erdschlußort vom einen bzw. anderen Leitungsende her fließende Strom ist, die analytische Formel

$$x_f = L - \frac{1}{\gamma} \ln \left(\pm \frac{\sqrt{-k_1 e^{\gamma L} ((u_i - Z_w i_i) e^{\gamma L} - (u_{i+1} - Z_w i_{i+1}))}}{k_1} \right)$$

mit

$$k_1 = (u_i + Z_w i_i) - (u_{i+1} + Z_w i_{i+1}) e^{\gamma L}$$

Anstelle einer exakten Lösung der Leitungsgleichungen kann auch eine näherungsweise Lösung, z.B. mit Hilfe linearer Interpolation, aufgesucht werden.

Je genauer die Kettenmatrizen der Leitungsabschnitte bekannt sind, desto genauer lassen sich der fehlerbehaftete Knoten K_f , fehlerbehaftete Leitungsabschnitt bzw. der Fehlerort x_f bestimmen.

Die Genauigkeit der Bestimmung hängt aber auch von allfälligen Meßfehlern bei der Messung der Nullspannungen und Nullströme in den Meßstellen ab. Insbesondere die zur Messung der Nullströme verwendeten Stromwandler unterliegen in der Praxis signifikanten Meßfehlern. Die im folgenden dargestellte Variante des erfindungsgemäßen Verfahrens berücksichtigt sowohl derartige Stromwandlermeßfehler als auch Ungenauigkeiten in den Annahmen der Leitungsparameter.

Für dieses Verfahren ist es erforderlich, daß das Nullsystem des Drehstromnetzes beeinflusst werden kann, um verschie-

dene Arbeitspunkte des Netzes einstellen zu können. Unter einer "Beeinflussung des Nullsystems" werden insbesondere eine oder mehrere beliebige der folgenden Maßnahmen verstanden:

- Einspeisen eines Hilfssignales in den Sternpunkt des Drehstromnetzes,
- Verstimmen der Petersen-Spule (falls vorhanden),
- Zuschalten einer Hilfsimpedanz zwischen Sternpunkt und Erde

Das Verfahren ist nicht auf diese Aufzählung beschränkt, sondern es sind alle dem Fachmann bekannten Maßnahmen einsetzbar, mit denen eine Änderung des Arbeitspunktes des Nullsystems eines Drehstromnetzes möglich ist, z.B. Verändern der Netzfrequenz, Netzspannung, od.dgl.

Zur Berücksichtigung der Stromwandlermeßfehler werden die folgenden Fehleransätze für die (Meß-)Istwerte $\hat{i}_{1,A,ist}$ und $\hat{i}_{N+1,B,ist}$ der in den Meßstellen A und B herrschenden (wahren) Nullströme $\hat{i}_{1,A}$ und $\hat{i}_{N+1,B}$ getroffen:

$$\begin{aligned}\hat{i}_{1,A,ist} &= (1 + r_A) \hat{i}_{1,A} \\ \hat{i}_{N+1,B,ist} &= (1 + r_B) \hat{i}_{N+1,B}\end{aligned}$$

mit r_A ... relativer Meßfehler (komplex) in der Meßstelle A

r_B ... relativer Meßfehler (komplex) in der Meßstelle B

Wie oben erwähnt, gilt an der Fehlerstelle $i = f$ im Idealfall (keine Stromwandlermeßfehler, exakte Leitungsparameter)

$$\Delta \hat{u}_f = \hat{u}_{f,A} - \hat{u}_{f,B} = 0$$

Für den Realfall (Stromwandlermeßfehler, ungenaue Leitungsparameter) läßt sich

$$\Delta \hat{u}_{f,ist} = \hat{u}_{f,A,ist} - \hat{u}_{f,B,ist}$$

mit Hilfe der Kettenmatrixgleichungen

$$\begin{bmatrix} \hat{u}_{f,A,ist} \\ \hat{i}_{f,A,ist} \end{bmatrix} = \underbrace{A_{f-1}^{-1} \dots A_2^{-1} A_1^{-1}}_{X_f} \begin{bmatrix} \hat{u}_{1,A} \\ \hat{i}_{1,A,ist} \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad \begin{bmatrix} \hat{u}_{f,B,ist} \\ \hat{i}_{f,B,ist} \end{bmatrix} = \underbrace{A_f \dots A_{N-1} A_N}_{\bar{X}_f} \begin{bmatrix} \hat{u}_{N+1,B} \\ \hat{i}_{N+1,B,ist} \end{bmatrix} ,$$

der Vereinfachung

$$X_f = \begin{bmatrix} X_{11,f} & X_{12,f} \\ X_{21,f} & X_{22,f} \end{bmatrix} \quad \text{und} \quad \bar{X}_f = \begin{bmatrix} \bar{X}_{11,f} & \bar{X}_{12,f} \\ \bar{X}_{21,f} & \bar{X}_{22,f} \end{bmatrix}$$

und den obigen Meßfehleransätzen schreiben als:

$$\Delta u_{f,ist} = X_{12,f} \frac{r_A}{(1+r_A)} \hat{i}_{1,A,ist} - \bar{X}_{12,f} \frac{r_B}{(1+r_B)} \hat{i}_{N+1,B,ist}$$

Nimmt man nun zunächst an, daß nur ein Stromwandler fehlerbehaftet ist, d.h. $r_A = 0$ oder $r_B = 0$, dann folgt z.B. für $r_A = 0$

$$\Delta \hat{u}_{f,ist} = -\bar{X}_{12,f} \frac{r_B}{(1+r_B)} \hat{i}_{N+1,B,ist}$$

Bei zwei verschiedenen Arbeitspunkten des Netzes, die mit den Indizes I und II bezeichnet werden, lassen sich somit die beiden Gleichungen aufstellen:

$$\Delta \hat{u}_{f,ist,I} = -\bar{X}_{12,f} \frac{r_B}{(1+r_B)} \hat{i}_{N+1,B,ist,I} \quad \Delta \hat{u}_{f,ist,II} = -\bar{X}_{12,f} \frac{r_B}{(1+r_B)} \hat{i}_{N+1,B,ist,II}$$

(bzw. für $r_B = 0$:

$$\Delta \hat{u}_{f,ist,I} = X_{12,f} \frac{r_A}{(1+r_A)} \hat{i}_{1,A,ist,I} \quad \Delta \hat{u}_{f,ist,II} = X_{12,f} \frac{r_A}{(1+r_A)} \hat{i}_{1,A,ist,II})$$

Daraus ergibt sich, daß für die Fehlerstelle f die Bedingungen

$$\frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,I}}{\hat{i}_{N+1,B,ist,I}} - \frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,II}}{\hat{i}_{N+1,B,ist,II}} = 0 \quad \text{und} \quad \frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,I}}{\hat{i}_{1,A,ist,I}} - \frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,II}}{\hat{i}_{1,A,ist,II}} = 0$$

gelten müssen.

Demnach kann die Fehlerstelle $i = f$ aufgefunden werden, indem die Nullstelle bzw. das Minimum des Ausdruckes

$$\Delta \hat{a}_{i,A} = \frac{\Delta \hat{u}_{i,ist,I}}{\hat{i}_{1,A,ist,I}} - \frac{\Delta \hat{u}_{i,ist,II}}{\hat{i}_{1,A,ist,II}} \quad \text{mit } i = 1..N+1$$

bzw.

$$\Delta \hat{a}_{i,B} = \frac{\Delta \hat{u}_{i,ist,I}}{\hat{i}_{N+1,B,ist,I}} - \frac{\Delta \hat{u}_{i,ist,II}}{\hat{i}_{N+1,B,ist,II}} \quad \text{mit } i = 1..N+1$$

aufgefunden wird. In der Praxis ergibt sich kein exakter Nullwert, sondern nur ein Minimum.

Die verfahrenstechnische Implementierung der Minimalwertsuche von $\Delta \hat{a}_{i,A}$ bzw. $\Delta \hat{a}_{i,B}$ kann in der folgenden Weise durchgeführt werden (Zur Vereinfachung wird hier auf den Index "ist" verzichtet; die Meßwerte beziehen sich jedoch weiterhin auf die Ist-Meßwerte).

Es wird von einem ersten Arbeitspunkt I des Netzes ausgegangen. Beim Arbeitspunkt I wird zunächst eine erste Differenzspannungsfolge

$$\Delta \hat{u}_{i,I} = \hat{u}_{i,A,I} - \hat{u}_{i,B,I} \quad i = 1..N+1$$

wie oben beschrieben bestimmt.

Die erste Folge von Differenzspannungen $\Delta \hat{u}_{i,I}$ wird auf den Nullstrom an einem der Meßpunkte A oder B normiert (z.B. A), um eine erste Quotientenfolge

$$\hat{a}_{i,I} = \Delta \hat{u}_{i,I} / \hat{i}_{1,A,I} \quad i = 1..N+1$$

zu erzeugen.

(Alternativ könnte die Normierung auch auf den Nullstrom im Meßpunkt B erfolgen, z.B.

$$\hat{a}_{i,I} = \Delta \hat{u}_{i,I} / \hat{i}_{N+1,B,I} \quad i = 1..N+1)$$

Nun wird das Nullsystem des Drehstromnetzes wie beschrieben verändert, um den zweiten Arbeitspunkt II einzustellen.

Beim zweiten Arbeitspunkt II werden eine zweite Folge von Differenzspannungen

$$\Delta \hat{u}_{i,II} = \hat{u}_{i,A,II} - \hat{u}_{i,B,II} \quad i = 1..N+1,$$

eine zweite Folge von Quotienten

$$\hat{a}_{i,II} = \Delta \hat{u}_{i,II} / \hat{i}_{1,A,II} \quad i = 1..N+1$$

ermittelt.

Aus der ersten und der zweiten Quotientenfolge wird eine Differenz-Quotientenfolge $\Delta \hat{a}_i$

$$\Delta \hat{a}_i = \hat{a}_{i,II} - \hat{a}_{i,I} \quad i = 1..N+1$$

gebildet.

Nun kann der Minimalwert $\Delta \hat{a}_{\min}$ der Differenzfolge bestimmt werden. Der Index min stellt den Index f des fehlerbehafteten Knotens K_f dar bzw. desjenigen Knotens, der neben dem fehlerbehafteten Leitungsabschnitt liegt.

Wenn der Fehler im Knoten liegt, ist $\Delta \hat{a}_{\min} \cong 0$. Andernfalls werden die Nachbarwerte $\Delta \hat{a}_{\min+1}$ und $\Delta \hat{a}_{\min-1}$ ermittelt, und der fehlerbehaftete Leitungsabschnittes L_f ist jener Leitungsabschnitt, der zwischen jenen beiden Knoten liegt, zwischen denen die Phase von $\Delta \hat{a}$ um etwa π wechselt.

Wieder kann der exakte Fehlerort im Leitungsabschnitt mit Hilfe von analytischen Lösungen wie oben beschrieben ermittelt werden.

Die Normierung der Differenzspannungsfolgen kann sowohl auf den Nullstrom an der Meßstelle A als auch auf den Nullstrom an der Meßstelle B erfolgen. Für beide Arbeitspunkte I und II ist jedoch dieselbe Normierung zu wählen.

Mit Kenntnis des Fehlerortes f lassen sich nun die relativen Stromwandlermeßfehler r_A bzw. r_B rückrechnen:

$$r_B = -\frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,I}}{\Delta \hat{u}_{f,ist,I} + \bar{X}_{12,f} \hat{i}_{N+1,B,ist,I}} \quad \text{bzw.} \quad r_A = -\frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,I}}{\Delta \hat{u}_{f,ist,I} + X_{12,f} \hat{i}_{1,A,ist,I}}$$

Die vorgenannten Überlegungen lassen sich auf den Fall erweitern, daß beide Stromwandler fehlerbehaftet sind, so daß gilt:

$$\frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,J}}{\hat{i}_{N+1,B,ist,J}} - \frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,II}}{\hat{i}_{N+1,B,ist,II}} - \underbrace{X_{12,f} \frac{r_A}{(1+r_A)} \left(\frac{\hat{i}_{1,A,ist,J}}{\hat{i}_{N+1,B,ist,J}} - \frac{\hat{i}_{1,A,ist,II}}{\hat{i}_{N+1,B,ist,II}} \right)}_{\Lambda_1} = 0$$

$$\frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,J}}{\hat{i}_{1,A,ist,J}} - \frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,II}}{\hat{i}_{1,A,ist,II}} + \underbrace{\bar{X}_{12,f} \frac{r_B}{(1+r_B)} \left(\frac{\hat{i}_{N+1,B,ist,J}}{\hat{i}_{1,A,ist,J}} - \frac{\hat{i}_{N+1,B,ist,II}}{\hat{i}_{1,A,ist,II}} \right)}_{\Lambda_2} = 0$$

Bei Verwendung praktischer relevanter Daten stellt sich heraus, daß die Ausdrücke Λ_1 und Λ_2 vernachlässigbar klein sind. Die beiden Gleichungen reduzieren sich daher wieder auf die oben genannten Beziehungen, so daß der Fehlerort in der selben Weise wie im Falle nur eines fehlerbehafteten Stromwandlers gefunden werden kann.

Mit Kenntnis des Fehlerortes f lassen sich auch in diesem Fall die relativen Stromwandlermeßfehler berechnen:

$$\frac{r_A}{(1+r_A)} = \frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,J} \hat{i}_{N+1,B,ist,II} - \Delta \hat{u}_{f,ist,II} \hat{i}_{N+1,B,ist,J}}{\left(\hat{i}_{1,A,ist,J} \hat{i}_{N+1,B,ist,II} - \hat{i}_{1,A,ist,II} \hat{i}_{N+1,B,ist,J} \right) X_{12,f}}$$

$$\frac{r_B}{(1+r_B)} = \frac{\Delta \hat{u}_{f,ist,J} \hat{i}_{1,A,ist,II} - \Delta \hat{u}_{f,ist,II} \hat{i}_{1,A,ist,J}}{\left(\hat{i}_{1,A,ist,J} \hat{i}_{N+1,B,ist,II} - \hat{i}_{1,A,ist,II} \hat{i}_{N+1,B,ist,J} \right) \bar{X}_{12,f}}$$

Genauere Untersuchungen in der Praxis haben gezeigt, daß die vorgestellte Minimalwertsuche von $\Delta \hat{a}_{\min}$ selbst dann zu einem Erfolg führt, wenn die Leitungsparameter, z.B. die Kettenmatrizen, nicht exakt angegeben werden können. Selbst bei einer Kombination aus Stromwandlermeßfehlern und ungenauen Leitungsparametern arbeitet das vorgestellte Verfahren noch zufriedenstellend.

Durch Definition von Toleranzbereichen in den Leitungsparametern bzw. Kettenmatrizen der Leitungsabschnitte und der

Netzstruktur kann ein Vertrauensbereich für den ermittelten Wert x_f des Fehlerortes angegeben werden. Dabei bestehen die Möglichkeiten

- Toleranzen für die Leitungsparameter der einzelnen Abschnitte anzugeben,
- bei ungenauen topologischen Kenntnissen Vereinfachungen hinsichtlich der Topologie zu treffen, z.B. die Annahme, daß keine Stiche vorhanden sind, oder es wird nur eine rudimentäre Modellierung der Stiche durchgeführt,
- bei Unkenntnis der zugrundeliegenden Netzparameter entsprechende Annahmen von Durchschnittswerten für Kabel und Freileitungen zu treffen.

Die Berechnung des Vertrauensbereiches für x_f erfolgt beispielsweise derart, daß für die angenommenen Parameter, z.B. die Leitungsparameter, die Randwerte ihres Toleranzbereiches ("worst case"-Werte) eingesetzt werden, um die Randwerte des Toleranzbereiches von x_f zu bestimmen.

Die vorgestellten Verfahren sind ohne zusätzlichen Aufwand auch auf Netze mit mehr als zwei Meßstellen übertragbar. Fig. 8 zeigt ein derartiges Netz mit drei Stationen A, B und C. Liegt der Erdschluß auf dem Abschnitt zwischen dem gemeinsamen Punkt S und der Meßstelle C, so liefern die von den Meßstellen A und B ausgehend berechneten Nullspannungen an dem Punkt S den gleichen Wert, bzw. die Differenzspannung $\Delta\hat{u}_i = 0$. Dies zeigt an, daß sich der Fehler auf der Strecke von S zu C befindet. Es können nun die erfindungsgemäßen Verfahren entweder auf die Strecke von A nach C oder auf die Strecke von B nach C angewandt werden. Auch beide Auswertungen können vorgenommen und

die zusätzlich erhaltenen Daten zur Korrektur von Parameterunsicherheiten ausgenutzt werden.

Die Erfindung ist selbstverständlich nicht auf die dargestellten Ausführungsbeispiele beschränkt, sondern umfaßt alle Varianten, die in den Rahmen der angeschlossenen Ansprüche fallen. Beispielsweise können anstelle der genannten Laplacetransformationen Fouriertransformationen oder beliebige andere in der Technik bekannten Transformationen verwendet werden, welche für Matrixoperationen geeignet sind.

Anstelle der beschriebenen Verwendung von Kettenmatrizen zur Beschreibung der Leitungsabschnitte können sämtliche in der Mehrorttheorie bekannten Leitungsbeschreibungsmodelle verwendet werden, z.B. Impedanzmatrizen Z , Admittanzmatrizen Y , Hybridmatrizen H , inverse Hybridmatrizen P , Streumatrizen S , inverse Streumatrizen T usw. Wie dem Fachmann bekannt, können diese Beschreibungsmodelle in äquivalenter Weise ineinander bzw. in die Kettenmatrixdarstellung übergeführt werden; bei Verwendung anderer Matrixdarstellungen als der Kettenmatrixdarstellung sind die in der vorliegenden Beschreibung angeführten Ableitungen entsprechend überzuführen.

Selbstverständlich können die genannten Verfahrensschritte auch in äquivalenter Weise ausgeführt und verwirklicht werden; so können beispielsweise zuerst die Nullströme und Nullspannungen in den beiden Arbeitspunkten I und II des Netzes ermittelt werden, und erst anschließend die entsprechenden Folgen und Differenzen gebildet werden. Ebenso ist es äquivalent, Folgen von Differenzen oder Differenzen von Folgen zu bilden. Die einzelnen Verfahrensschritte können daher in äquivalenter Weise umgruppiert werden, wie für den Fachmann offensichtlich ist.

Ansprüche:

1. Verfahren zum Bestimmen desjenigen Knotens K_f aus einer Abfolge von Knoten $K_2..K_N$, die zwischen aufeinanderfolgenden, in einem Drehstromnetz zwischen zwei Meßstellen $A=K_1$, $B=K_{N+1}$ liegenden und die Nullsystem-Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1..A_N$ aufweisenden Leitungsabschnitten $L_1..L_N$ liegen, welcher mit einem Erdschluß behaftet ist oder neben einem erdschlußbehafteten Leitungsabschnitt liegt, gekennzeichnet durch die Schritte:

- Messen der Nullspannung $\hat{u}_{1,A}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{1,A}$ an der Meßstelle A sowie der Nullspannung $\hat{u}_{N+1,B}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{N+1,B}$ an der Meßstelle B im Laplacebereich, Fourierbereich od.dgl.;
- Berechnen einer ersten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,A}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,A}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle A aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{1,A}$ und $\hat{i}_{1,A}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1..A_N$;
- Berechnen einer zweiten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,B}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,B}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle B aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{N+1,B}$ und $\hat{i}_{N+1,B}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1..A_N$;
- Berechnen einer Differenzspannungsfolge $\Delta\hat{u}_i$ aus erster und zweiter Nullspannungsfolge; und
- Aufsuchen des Minimalwertes $\Delta\hat{u}_{\min}$ der Differenzspannungsfolge und Anzeigen des Index min als Index f des fehlerbehafteten oder neben einem fehlerbehafteten Leitungsabschnitt liegenden Knotens K_f .

2. Verfahren zum Bestimmen desjenigen Knotens K_f aus einer Abfolge von Knoten $K_2..K_N$, die zwischen aufeinanderfolgenden, in einem Drehstromnetz zwischen zwei Meßstellen $A=K_1$, $B=K_{N+1}$ liegenden und die Nullsystem-Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1..A_N$ aufweisenden Leitungsabschnitten $L_1..L_N$ liegen, welcher mit einem Erdschluß behaftet ist oder neben einem erdschlußbehafteten Leitungsabschnitt liegt, gekennzeichnet durch die Schritte:

a) Bei einem ersten Arbeitspunkt I des Netzes:

- Messen der Nullspannung $\hat{u}_{1,A,I}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{1,A,I}$ an der Meßstelle A sowie der Nullspannung $\hat{u}_{N+1,B,I}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{N+1,B,I}$ an der Meßstelle B im Laplacebereich, Fourierbereich od.dgl.;
- Berechnen einer ersten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,A,I}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,A,I}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle A aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{1,A,I}$ und $\hat{i}_{1,A,I}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1..A_N$;
- Berechnen einer zweiten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,B,I}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,B,I}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle B aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{N+1,B,I}$ und $\hat{i}_{N+1,B,I}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1..A_N$;
- Berechnen einer ersten Differenzspannungsfolge $\Delta\hat{u}_{i,I}$ aus erster und zweiter Nullspannungsfolge;
- Normieren der ersten Differenzspannungsfolge $\Delta\hat{u}_{i,I}$ auf den Nullstrom an einem der Meßpunkte A oder B zur Erzeugung einer ersten Quotientenfolge $\hat{a}_{i,I}$;

b) Beeinflussen des Nullsystems des Drehstromnetzes durch eine oder mehrere der Maßnahmen: Einspeisen eines Hilfssi-

gnales in den Sternpunkt, Verstärken der Petersen-Spule (falls vorhanden), Zuschalten einer Hilfsimpedanz zwischen Sternpunkt und Erde, od.dgl., zur Einstellung eines zweiten Arbeitspunktes II des Netzes;

c) Beim zweiten Arbeitspunkt II des Netzes:

- Messen der Nullspannung $\hat{u}_{1,A,II}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{1,A,II}$ an der Meßstelle A sowie der Nullspannung $\hat{u}_{N+1,B,II}$ und des Nullstromes $\hat{i}_{N+1,B,II}$ an der Meßstelle B im Laplacebereich, Fourierbereich od.dgl.;
- Berechnen einer dritten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,A,II}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,A,II}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle A aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{1,A,II}$ und $\hat{i}_{1,A,II}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1 \dots A_N$;
- Berechnen einer vierten Folge von Nullspannungen $\hat{u}_{i,B,II}$ und Nullströmen $\hat{i}_{i,B,II}$ an jedem Knoten K_i von der Meßstelle B aus gesehen, anhand der Meßwerte $\hat{u}_{N+1,B,II}$ und $\hat{i}_{N+1,B,II}$ und der Mehrtorbeschreibungsmatrizen $A_1 \dots A_N$;
- Berechnen einer zweiten Differenzspannungsfolge aus dritter und vierter Nullspannungsfolge;
- Normieren der zweiten Differenzspannungsfolge auf den Nullstrom am selben der Meßpunkte A oder B wie zuvor beim Arbeitspunkt I, zur Erzeugung einer zweiten Quotientenfolge $\hat{a}_{i,II}$;

d) Berechnen einer Differenz-Quotientenfolge $\Delta \hat{a}_i$ aus erster und zweiter Quotientenfolge; und

e) Aufsuchen des Minimalwertes $\Delta \hat{a}_{\min}$ der Differenz-Quotientenfolge und Anzeigen des Index min als Index f des feh-

lerbehafteten oder neben einem fehlerbehafteten Leitungsabschnitt liegenden Knotens K_f .

3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, weiters zum Bestimmen des Fehlerortes x_f innerhalb des fehlerbehafteten Leitungsabschnittes L_f , gekennzeichnet durch den zusätzlichen Schritt des Berechnens des Fehlerortes x_f ausgehend von den Null- bzw. Mitströmen und -spannungen auf beiden Seiten des Leitungsabschnittes L_f , z.B. durch Interpolation, Lösen der Leitungsgleichungen, od.dgl.

4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3 für Drehstromnetze, deren Leitungsabschnitte L_i Maschen und/oder Stichleitungen bilden, gekennzeichnet durch die vorherigen Schritte des Bestimmens einer kürzesten Verbindung G aus Leitungsabschnitten L_i zwischen den Meßstellen A und B, und

Berechnens eines äquivalenten Ersatzschaltbildes aus einer entlang von G verlaufenden Serienschaltung von Ersatzschaltbild-Leitungsabschnitten L_i mittels ein- oder mehrfacher Anwendung einer oder mehrerer der folgenden Reduktionsschritte:

- Reduzieren einer Reihenschaltung zweier Leitungsabschnitte mit den Kettenmatrizen A_i und A_{i+1} zu einer äquivalenten Kettenmatrix A_{ges} ;
- Reduzieren einer Parallelschaltung (Masche) zweier Kettenmatrizen A_a und A_b zu einer äquivalenten Kettenmatrix A_{ges} ;
- Reduzieren einer Anschaltung (Stich) eines an seinem Ende offenen Stich-Leitungsabschnittes mit der Kettenmatrix A_{Stich} an den Eingang eines Leitungsabschnittes mit der Kettenmatrix A_{i+1} zu einer äquivalenten Serienschaltungskettenmatrix A_{ges} .

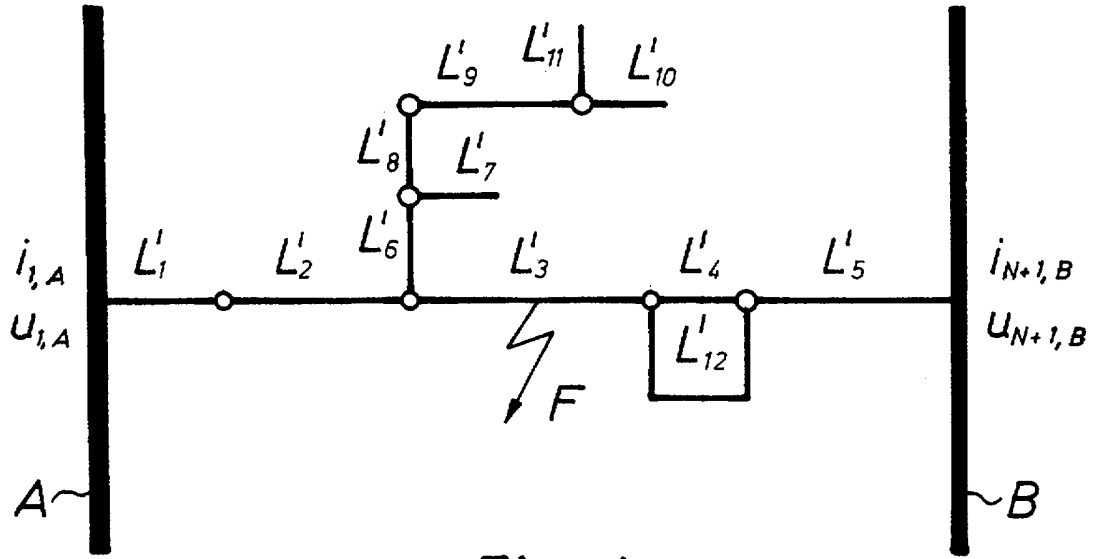


Fig. 1

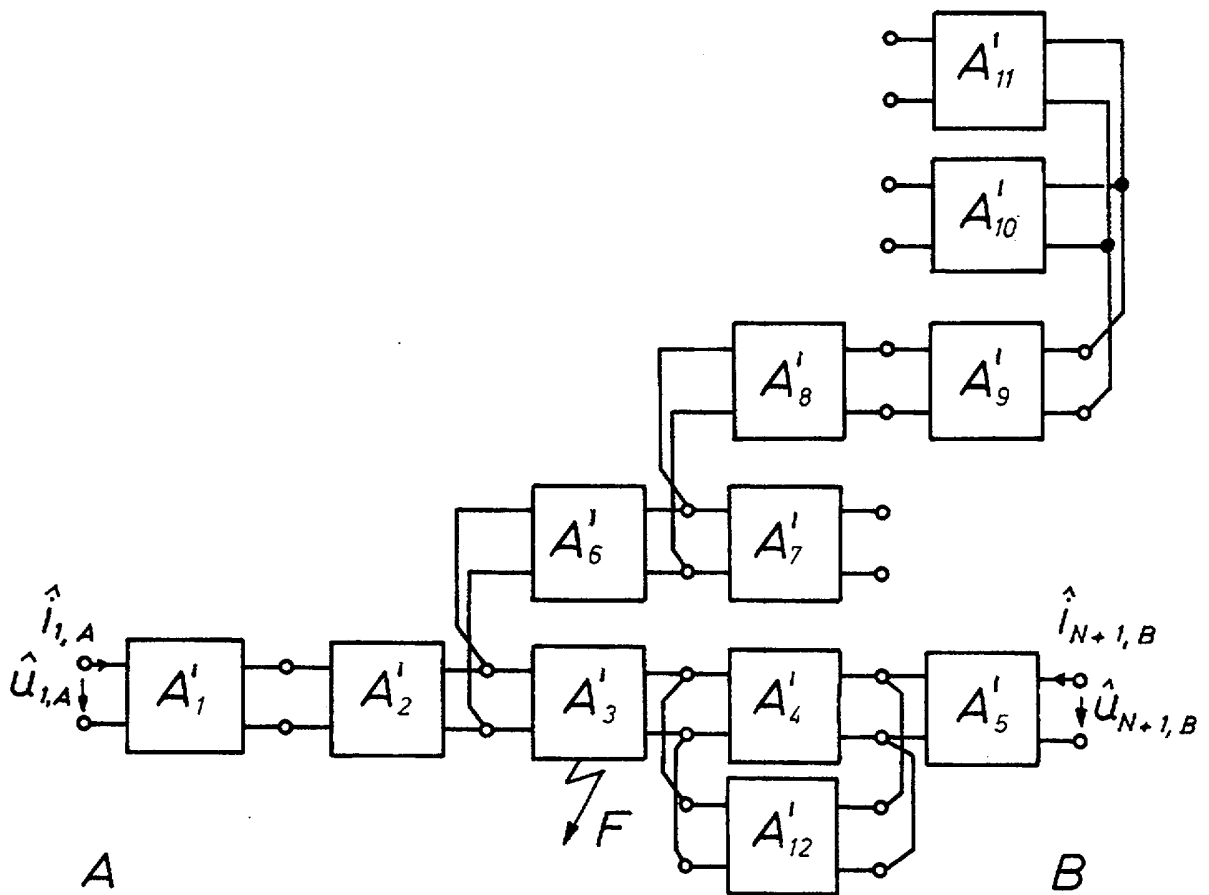


Fig. 2

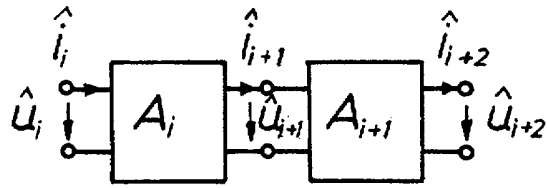


Fig. 3

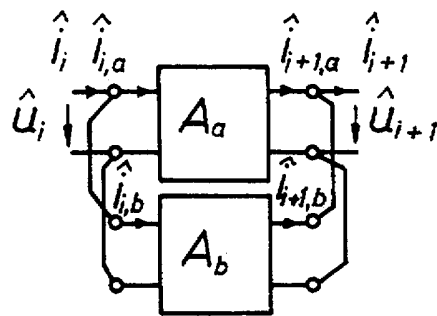


Fig. 4

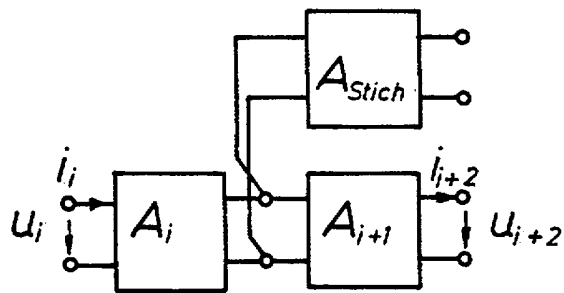


Fig. 5

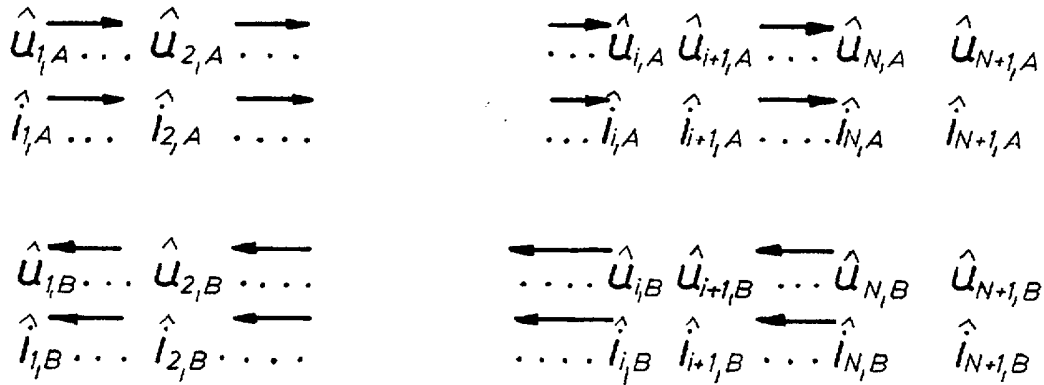
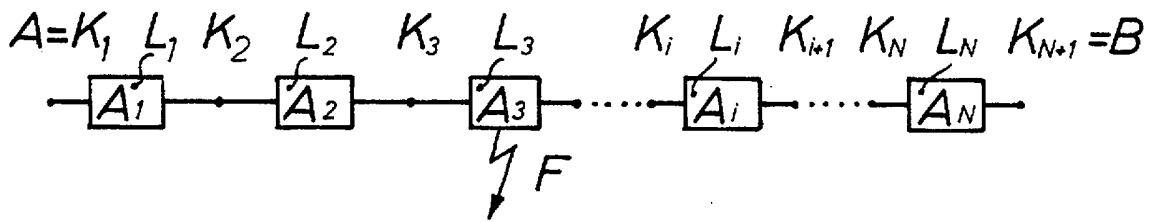


Fig. 6

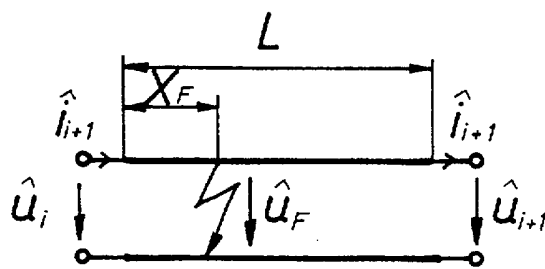


Fig. 7

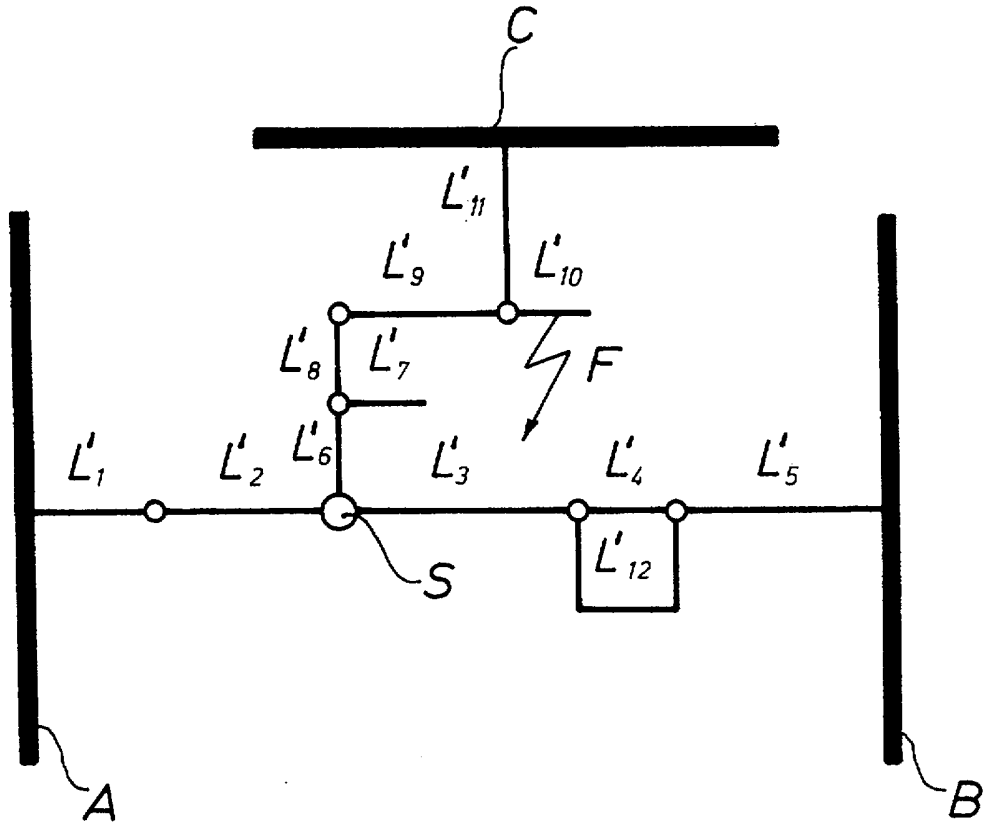


Fig. 8



ÖSTERREICHISCHES PATENTAMT

AT 004 402 U1

A-1014 Wien, Kohlmarkt 8-10, Postfach 95
TEL. +43/(0)1/53424; FAX +43/(0)1/53424-535; TELEX 136847 OEPA A
Postscheckkonto Nr. 5.160.000 BLZ: 60000 SWIFT-Code: OPSKATWW
UID-Nr. ATU38266407; DVR: 0078018

RECHERCHENBERICHT

zu 15 GM 8083/2000-1

Ihr Zeichen: 76977

Klassifikation des Antragsgegenstandes gemäß IPC⁷ : G 01 R 31/08

Recherchierter Prüfstoff (Klassifikation): G 01 R, H 02 H

Konsultierte Online-Datenbank: WPI, EPODOC, PAJ

Die nachstehend genannten Druckschriften können in der Bibliothek des Österreichischen Patentamtes während der Öffnungszeiten (Montag bis Freitag von 8 - 12 Uhr 30, Dienstag 8 bis 15 Uhr) unentgeltlich eingesehen werden. Bei der von der Hochschülerschaft TU Wien Wirtschaftsbetriebe GmbH im Patentamt betriebenen Kopierstelle können schriftlich (auch per Fax. Nr. 01 / 533 05 54) oder telefonisch (Tel. Nr. 01 / 534 24 - 153) **Kopien** der ermittelten Veröffentlichungen bestellt werden.

Auf Anfrage gibt das Patentamt Teilrechtsfähigkeit (TRF) gegen Entgelt zu den im Recherchenbericht genannten Patentdokumenten allfällige veröffentlichte „Patentfamilien“ (denselben Gegenstand betreffende Patentveröffentlichungen in anderen Ländern, die über eine gemeinsame Prioritätsanmeldung zusammenhängen) bekannt. Diesbezügliche Auskünfte erhalten Sie unter der Telefonnummer 01 / 534 24 - 725.

Kategorie	Bezeichnung der Veröffentlichung (Ländercode, Veröffentlichungsnummer, Dokumentart (Anmelder), Veröffentlichungsdatum, Textstelle oder Figur (soweit erforderlich))	Betreffend Anspruch
A	DE 37 44 615 A1 (LICENTIA GMBH) 13. Juli 1989 (13.07.89) *Zusammenfassung, Ansprüche 1-9*	1-4
A	EP 0 464 662 A (ASEA BROWN BOVERI) 8. Jänner 1992 (08.01.92) *Spalte 3, Zeile 34-Spalte 6, Zeile 16; Abbildungen 1,2*	1-4
A	US 4 091 433 A (WILKINSON) 23. Mai 1978 (23.05.78) *Spalte 3, Zeile 18-Zeile 50; Abbildung 1*	1

Fortsetzung siehe Folgeblatt

Kategorien der angeführten Dokumente (dient in Anlehnung an die Kategorien bei EP- bzw. PCT-Recherchenberichten nur zur **raschen Einordnung** des ermittelten Stands der Technik, stellt keine Beurteilung der Erfindungseigenschaft dar):

„A“ Veröffentlichung, die den **allgemeinen Stand der Technik** definiert.

„Y“ Veröffentlichung von Bedeutung; die Erfindung kann nicht als neu (bzw. auf erfinderischer Tätigkeit beruhend) betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren weiteren Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese **Verbindung für den Fachmann naheliegend** ist.

„X“ Veröffentlichung von **besonderer Bedeutung**; die Erfindung kann allein aufgrund dieser Druckschrift nicht als neu (bzw. auf erfinderischer Tätigkeit beruhend) angesehen werden.

„P“ zwischenveröffentlichtes Dokument von besonderer Bedeutung (**älteres Recht**)

„&“ Veröffentlichung, die Mitglied derselben **Patentfamilie** ist.

Ländercodes:

AT = Österreich; AU = Australien; CA = Kanada; CH = Schweiz; DD = ehem. DDR; DE = Deutschland;
EP = Europäisches Patentamt; FR = Frankreich; GB = Vereinigtes Königreich (UK); JP = Japan;
RU = Russische Föderation; SU = ehem. Sowjetunion; US = Vereinigte Staaten von Amerika (USA);
WO = Veröffentlichung gem. PCT (WIPO/OMPI); weitere siehe WIPO-Appl. Codes

Datum der Beendigung der Recherche: 8. November 2000 Prüfer: Dr. Mayer



ÖSTERREICHISCHES PATENTAMT

AT 004 402 U1

A-1014 Wien, Kohlmarkt 8-10, Postfach 95
TEL. +43/(0)1/53424; FAX +43/(0)1/53424-535; TELEX 136847 OEPA A
Postscheckkonto Nr. 5.160.000 BLZ: 60000 SWIFT-Code: OPSKATWW
UID-Nr. ATU38266407; DVR: 0078018

Folgeblatt zu 15 GM 8083/2000-1

Kategorie	Bezeichnung der Veröffentlichung (Ländercode, Veröffentlichungsnummer, Dokumentart (Anmelder), Veröffentlichungsdatum, Textstelle oder Figur (soweit erforderlich))	Betreffend Anspruch
A	EP 0 358 488 A (GEC ALSTHOM) 14. März 1990 (14.03.90) *Zusammenfassung; Abbildungen 1-3*	1
A	EP 106 790 (ASEA AB) 17. Dezember 1985 (17.12.85) Zusammenfassung, Ansprüche 1-8	1
A	UNIGRAD ET AL.: "Verhalten von Distanzrelais bei Erdschlüssen auf Doppelleitungen", Brown Boveri Mitteilungen, Bd. 56, Nr. 10, Oktober 1969, Baden CH, Seiten 494-501, XP002059449	1-4
A	JONGEPIER A G ET AL.: "Adaptive Distance Protection of a double-circuit line", IEEE Transactions on Powe Delivery, Bd. 9, Nr. 3, 1. Juli 1994, Seiten 1289-1297, XP000484959, Seite 1290, rechte Spalte	1-4
<input type="checkbox"/> Fortsetzung siehe Folgeblatt		