

苏联电站部技术司

---

# ДФ3-2型高頻保護裝置調整、檢驗 及運行導則

水利电力部技术改进局譯

水利电力出版社

## 前　　言

近年来由于电力系统的迅速发展，在有些系统中已开始广泛地采用了高频保护装置以适应系统运行的要求。

ΔΦ3-2型相差动高频保护装置即属于上述高频保护装置之一种，目前国内某些系统中已广泛加以采用，并且国内也已开始制造。正确地掌握和使用这种保护装置，对保证系统的安全运行具有重大的意义。因此，运行与调整单位的人员应当努力学习，尽快掌握，使其能起到应有的作用，并同时积累起自己的经验。

为了帮助运行与调整单位的人员尽快达到上述要求，我司特指定技术改进局翻译了苏联电站部技术司1957年出版的“ΔΦ3-2型高频保护装置调整，检验及运行导则”作为运行调整单位工作中的重要参考资料。希望各单位将工作中所遇到的问题和意见随时加以总结，径寄水利电力部技术改进局，以便将来对本导则进行修改和补充。

水利电力部技术司

1958年7月26日

# 目 录

## 前 言

第一章 保护装置結構圖	4
1-1 动作原理	4
1-2 起动部分	10
1-3 高频发电机的操作部分	14
1-4 电流相位比較部分	18
1-5 电力系統短路时，保护裝置的动作情况	19
1-6 电压回路故障时，保护裝置的动作情况	22
1-7 旗号繼电器	23
1-8 單相重合闸線路上，保护裝置的結構	24
第二章 保护裝置的构造及技术数据	25
2-1 构造形式	25
2-2 技术数据	26
2-3 安裝及标誌	33
2-4 第1繼电器組	38
2-5 第2繼电器組	43
2-6 楞性繼电器	45
2-7 6KP繼电器組	47
第三章 各种定值的計算整定	47
3-1 短路电流的計算	47
3-2 起动部分中各繼电器定值的选定	47
3-3 复式电流滤过器 $k$ 值的选定	52
3-4 保护裝置閉鎖角的选定	56
第四章 保护裝置的調整和試驗	56
4-1 总則	56
4-2 安裝接線的更改	57

4-3	保护裝置盤安裝質量的外部检查	60
4-4	切换板，試驗部件，及接綫板的检查方法	60
4-5	繼电器及繼电器組內機械部份的外部检查	62
4-6	繼电器的調整方法	63
	a)极性繼电器的調整	64
	b)1HC阻抗繼电器的調整	69
	c)電話繼电器的調整	73
4-7	絕緣試驗	74
4-8	負序和零序電流起動部份電氣特性試驗	75
4-9	$3\dot{I}T$ , $4\dot{I}T$ 電流繼電器試驗	82
4-10	$1\dot{I}H$ 低電壓繼電器或 $1HC$ 阻抗繼電器試驗	82
	a) $1\dot{I}H$ 低電壓繼電器試驗	83
	b) $1HC$ 阻抗繼電器試驗	83
4-11	高頻發訊機操作部份電氣特性試驗	87
4-12	電流相位比較部份電氣特性試驗	98
4-13	直流繼電器試驗	108
4-14	保護裝置各繼電器的相互動作檢查	114
4-15	保護裝置模擬短路試驗	117
4-16	保護裝置利用負荷電流的檢驗	119
附录 1	保護裝置定期試驗項目	128
附录 2	$\Delta\Phi3-2$ 型相差動高頻保護裝置繼電器部份調整試驗記錄	125
附录 3	氧化銅整流器試驗	138
附录 4	$1TH$ , 和 $1TH_0$ 飽和互感器的試驗	143
附录 5	$\Delta\Phi3-2$ 盤試驗時所需的儀表及設備	145
附录 6	隔離互感器的製造數據	146
參考文獻		146

# 第一章 保护装置結綫图

## 1-1 动作原理

ДФЗ-2保护裝置采用比較線路兩側对称分量电流(由 $\dot{I}_1 + K\dot{I}_2$ ，复式滤过器中取得的 $\dot{I}_1 + K\dot{I}_2$ 电流)相位的“相位差动”原理，而兩側电流的相位則利用高頻电流沿作为高頻通道的被保护線路分別傳送至另一側。

图1-1 及图1-2为保护裝置的原理結綫图。

ДФЗ-2 盘上所有元件可分为三个主要部份：起动部份，高頻发訊机部份，操作部份，及电流相位比較部份。

起动部份于線路发生任何短路故障时起动高頻发訊机，使2PP4繼电器綫卷(图1-1)接至相位比較回路，并向保护裝置的有关繼电器接点接上直流电源“正”电压。

操作部份的作用是保証发訊机仅于工頻正半波的时限內工作，故发訊机发出脈冲式的高頻电流，其寬度适等于兩脈冲間的中断部份。此等方块脈冲的相位相当于复式滤过器输出电压的相位，亦即相当于該側 $\dot{I}_1 + K\dot{I}_2$ 电流的相位。上述对高頻发訊机工作的控制作用，即称“操作”。

电流相位比較部份的作用是判定短路故障发生的地点在被保护範圍內抑在保護範圍外。其判定方法是根据線路兩側发訊机发出的高頻脈冲間的相位差角，亦即根据被保护線路兩側复式滤过器出口对称分量电流的相位差角。

保护範圍外部短路时，線路兩側工頻电流相位差角为 $180^\circ$ ，故兩側发訊机不同时工作，所发出的高頻方块脈冲的相位差別为半个工頻周波，保护範圍內部短路时，線路兩側

工頻电流同相，发訊机同时工作。其所发出的方块脈冲亦同相。線路任一侧的收訊机均可同时接收本側及对側发訊机所发出的高頻脈冲訊号。

图1-3乃在被保护線路m側說明線路外部短路或内部短路时，保护裝置的动作情况。

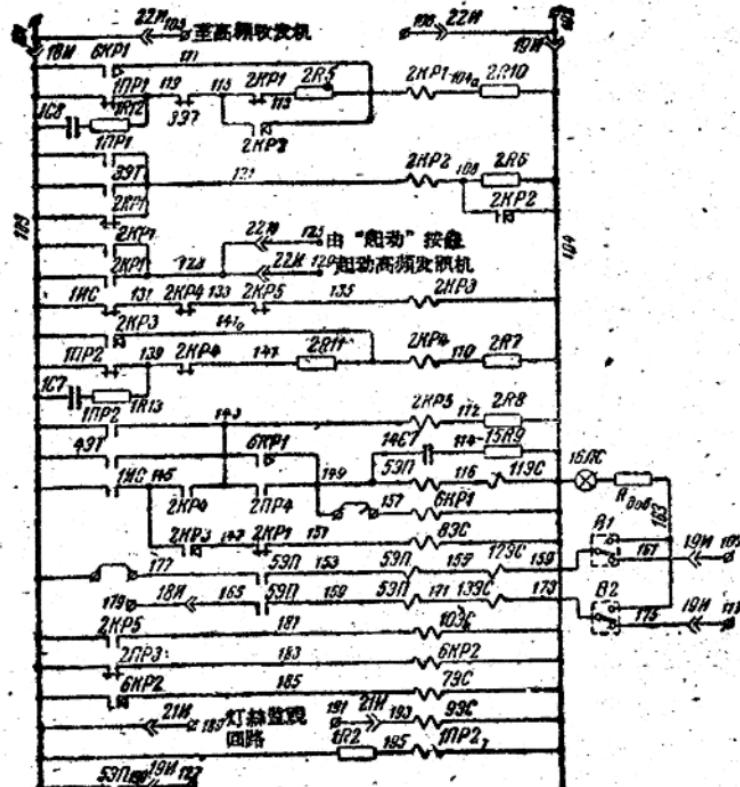
外部短路时，線路m側发訊机发出的高頻方块脈冲的中断部份被n側送来的高頻脈冲所填滿。此时線路兩側的收訊机接收連續不断的高頻电流(图1-3,  $\theta'$ )，保护裝置被閉鎖，收訊机的輸出电流及电流相位比較回路中 $2\pi P4$ 繼电器的綫卷內电流为零(图1-3,  $e'$ 及 $x'$ )。

内部短路时，線路兩側的高頻脈冲互相重迭(图1-3,  $\theta''$ )，高頻脈冲的中断部份未能填滿，由于收訊机入口高頻电流有中断部份，故收訊机的輸出电流为方块脈冲(图1-3,  $e''$ )， $2\pi P4$ 繼电器綫卷遂出現电流(图1-3,  $x''$ )， $2\pi P4$ 繼电器动作， $5\vartheta\pi$ 出口繼电器即动作跳閘。

电流相位比較回路中 $2\pi P4$ 繼电器綫卷中电流值隨被保护線路兩側电流( $i_1 + ki_2$ )的相差角而变化。如不考慮高頻訊号传递的時間迟滯时(詳見下节)，上述电流的相差角与線路兩側收訊机入口的高頻脈冲相差角相同。如以 $2\pi P4$ 繼电器綫卷中电流为縱座标，線路兩側电流( $i_1 + ki_2$ )的相差角为橫座标；作出其变化曲綫，则此曲綫各相位特性曲綫，如图1-4 所示。图中線路兩側电流自母綫流向被保护線路的方向定为正方向。

調節 $2\pi P4$ 繼电器的动作电流，可以变更保护裝置动作或閉鎖时在收訊机入口的兩側高頻脈冲的相位差角亦即線路兩側电流的相差角。線路兩側高頻脈冲間相差角非 $180^\circ$ 而保护裝置仍被閉鎖的角度范围名閉鎖角。

操作回路展开图



继电器接线板

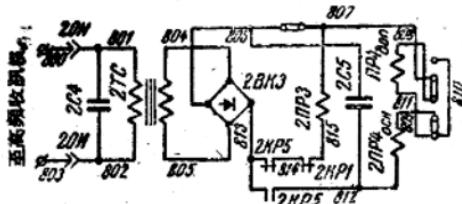


图 1-1 保护装置  
所有继电器的接点位置均表

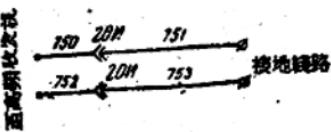
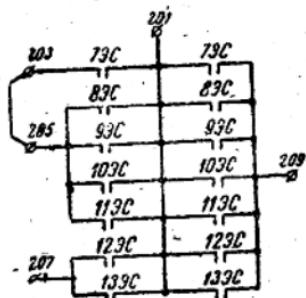
被保护范围内  
部短路时，线路两侧复式电流滤过器的输出电压相位有若干角度差别，此相位差角，由线路两侧等价发电机电动势的相位差，及短路点两侧正序及负序回路的阻抗角差别来决定。

同时必须指出，由线路两侧流向短路点的正序及负序电流数值一般并不相同。即使线路一侧的 $\bar{I}_1$ 及 $\bar{I}_2$ 分量与他侧对应的分量电流相位相同，但由于线路两侧保护装置安装点的 $\bar{I}_1$ 和 $\bar{I}_2$ 电流比值不同，故 $\bar{I}_1 + k\bar{I}_2$ 电流向量和的相位仍不相同。故应儘可能增大能使保护装置动作的线路两侧

电流相位比較回路展开图



跳闸回路展开图



直流回路展开图  
示保护裝置正在工作状态

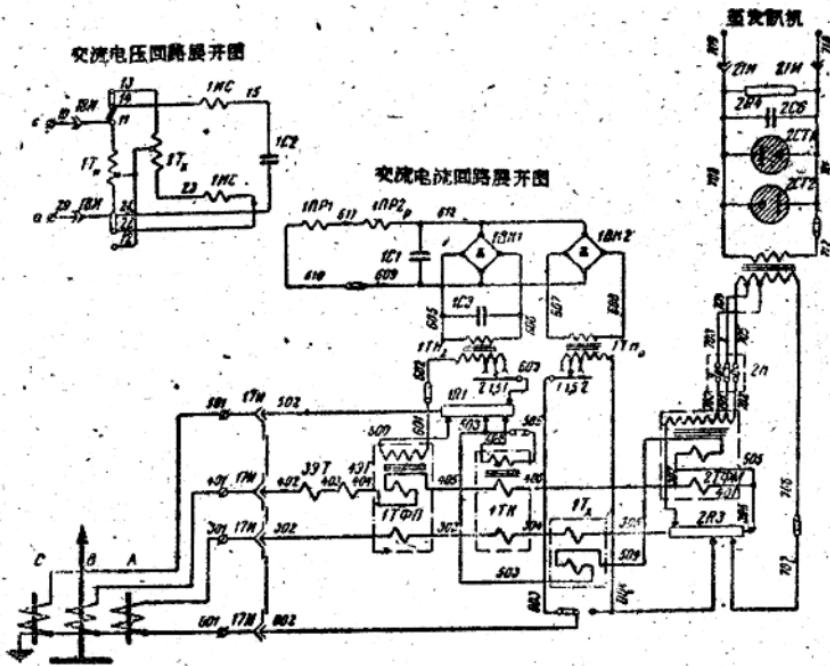


图 1-2 保护装置交流回路結綫圖

盤后接綫板上另有特別用以連接第二組電流互感器的端子，但結綫圖中未繪出。復式濾過器出口電壓間的相差角。但此角度不能过大，否則線路外部短路時，保護裝置將不能可靠閉鎖。由於電磁波的傳播有一定的速度，故高頻訊號必需一定時間遲滯始能自一側傳送至另一側，此又將使電流相位產生每 100 公里 $6^\circ$ 的誤差。另再考慮電流互感器的誤差後，保護裝置的閉鎖角 $\beta$ （圖 1-4）應為 $\pm(45-60^\circ)$ 。故收訊機入口的兩側高頻脈沖的相差角為 $(120-135^\circ)-(225-240^\circ)$ 時，保護裝置被閉鎖，而當相差角為 $0^\circ-(120-135^\circ)$ 和 $(225-240^\circ)-360^\circ$ 時，保護裝置可以動作。

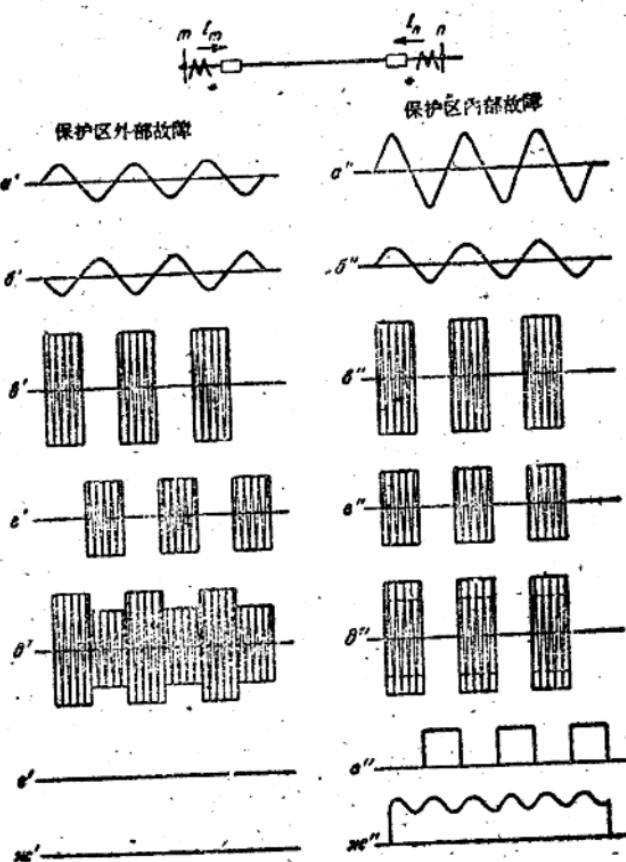


图 1-3 保护装置动作原理

$a', a''$ — $m$ 侧复式滤过器出口电压;  $b', b''$ — $n$ 侧复式滤过器出口电压;  
 $s', s''$ — $m$ 侧高頻訊号;  $e', e''$ — $n$ 侧高頻訊号;  $d', d''$ — $m$ 侧收訊机入口  
 高頻訊号;  $e', e''$ —收訊机出口电流;  $m', m''$ — $2P\pi f$  蓝电器綫卷电流。

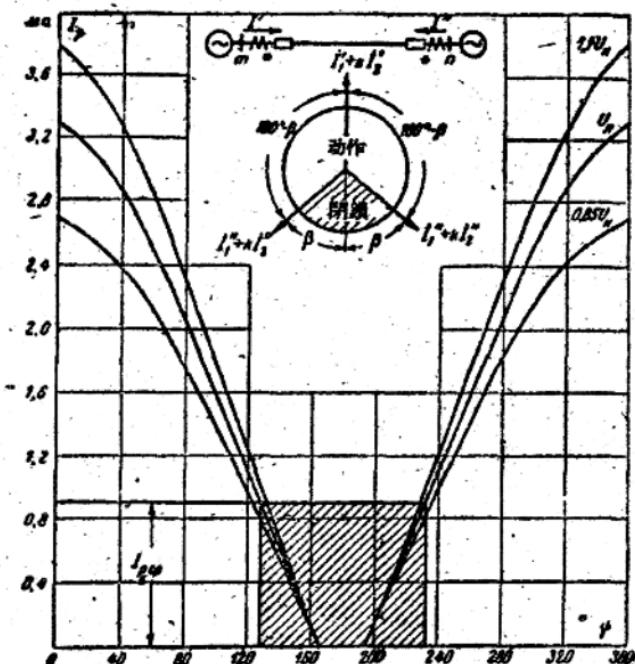


图 1-4 保护装置在不同的直流操作电压下的相位特性曲线  
β—保护闭锁角。

## 1-2 起动部分

保护装置起动部份包括  $1\pi P1$  和  $1\pi P2$  极性繼电器,  $1\pi C$  阻抗繼电器,  $39T$ ,  $49T$  电流繼电器, 及  $2\pi P1$ ,  $2\pi P2$ ,  $2\pi P3$ ,  $2\pi P4$ ,  $2\pi P5$  等直流補助繼电器。以上各繼电器的用途見 1-5 节。

不对称短路时,  $1\pi P1$ ,  $1\pi P2$  两极性繼电器起动保护裝置。 $1\pi P1$ ,  $1\pi P2$  两繼电器反应于负序电流, 但如  $1TH$  互感器亦被切入使用时, 上述两繼电器将同时反应于负序及零序

电流。

线路对称短路时，保护装置经由 $1\pi P_1$ ,  $1\pi P_2$ 及 $1\pi C$ 阻抗继电器起动。如线路不长，则可用低电压继电器以代替阻抗继电器。

如对称短路电流较大，保护装置将同时经由接于线路一相相电流的 $39T$ ,  $49T$ 两电流继电器起动。

对称短路时， $1\pi C$ 阻抗继电器仅需 $1\pi P_1$ 及 $1\pi P_2$ 两继电器的接点开放一短时限，即可起动保护装置。能使该两继电器常闭接点开放的对称短路前的不对称情况历时0.005秒即已足够。

高频发讯机由 $1\pi P_1$ 及 $39T$ 继电器起动，而 $1\pi P_2$ ,  $49T$ 及 $1\pi C$ 等继电器则用以准备保护装置的跳闸回路。

$1\pi P_1$ 和 $39T$ 两继电器的灵敏度较 $1\pi P_2$ 和 $49T$ 两继电器的灵敏度为高。故当外部短路时，虽有可能仅线路一侧的 $1\pi P_2$ 或 $49T$ 动作，但两侧高频发讯机却必能保证可靠起动。 $1\pi P_2$ 继电器的动作电流于制动线圈 $1\pi P_2$ 接通时，其值为 $1\pi P_2$ 继电器的两倍。

$1\pi P_1$ 继电器线圈及 $1\pi P_2$ 继电器的动作线圈 $1\pi P_2$ ，经由 $1BK_1$ 氧化铜整流器及 $1TH_s$ 饱和互感器接至负序电流滤过器。至于接在电流互感器零线上的 $1TH_o$ 饱和互感器则仅当负序电流起动灵敏度不足以时始接入使用。变更 $1TH_s$ 及 $1TH_o$ 两互感器的圈数比即可调整 $1\pi P_1$ 及 $1\pi P_2$ 两继电器的灵敏度。此外，如短路电流较大， $1TH_s$ 和 $1TH_o$ 两饱和互感器尚可以用以限制加于 $1BK_1$ 和 $1BK_2$ 两氧化铜整流器的电压。

$1TH_s$ 互感器二次线圈两端接有 $1C3$ 电容器，其作用是降低平时高压线路上的五次谐波在 $1\pi P_1$ 及 $1\pi P_2$ 两继电器线圈中所造成的不平衡电流。

101 电容器对整流器的输出电流起滤波作用，故极性繼电器的工作情况大为改善。

**負序电流滤过器** 由帶气隙的 $1T\Phi\Pi$ 互感器， $1TK$ 电流互感器及 $1R1$ 电阻器等組成。 $1TK$ 互感器的变比为 $5/5$ ，其作用是补偿滤过器內由零序电流产生的电动势。 $1TK$ 互感器的二次侧綫卷兩端接于 $1R1$ 电阻器工作部份电阻值的 $1/3$ 处( $1R1$ 电阻器工作部份电阻 $R_1$ 接于600和604兩端子間)。

$1T\Phi\Pi$ 互感器各一次側綫卷与二次側綫卷間的互感抗为 $X_s$ ， $X_s$ 值为以互感器一次側綫卷的电流除其二次側綫卷电动势所得之商。 $X_s$ 与电阻 $R_1$ 的关系如能満足下式时，

$$X_s = \frac{R_1}{\sqrt{3}}$$

則負序滤过器出口端子(601—603端子)的总电动势将仅有負序分量。此不難証明，因实际上滤过器出口(图1-5)电动势 $E$ 的对称分量 $E_1$ ， $E_2$ ， $E_0$ 为各个分量电流在 $R_1$ 兩端造成的电压降及 $1T\Phi\Pi$ 互感器二次側綫卷电压之和；如下：

$$\dot{E}_1 = \dot{I}_{1C} \frac{2}{3} R_1 - (\dot{I}_{1A} + \dot{I}_{1B}) \frac{1}{3} R_1 + (\dot{I}_{1B} - \dot{I}_{1A}) j \frac{R_1}{\sqrt{3}}$$

$$= \dot{I}_{1C} \frac{2}{3} R_1 + \dot{I}_{1C} \frac{1}{3} R_1 + j \sqrt{3} \dot{I}_{1C} j \frac{R_1}{\sqrt{3}} = 0.$$

$$\dot{E}_2 = \dot{I}_{2C} \frac{2}{3} R_1 - (\dot{I}_{2A} + \dot{I}_{2B}) \frac{1}{3} R_1 + (\dot{I}_{2B} - \dot{I}_{2A}) j \frac{R_1}{\sqrt{3}}$$

$$= \dot{I}_{2C} \frac{2}{3} R_1 + \dot{I}_{2C} \frac{1}{3} R_1 - j \sqrt{3} \dot{I}_{2C} j \frac{R_1}{\sqrt{3}} = 2 \dot{I}_{2C} R_1.$$

$$\dot{E}_0 = \dot{I}_{0C} \frac{2}{3} R_1 - 2 \dot{I}_{0C} \frac{1}{3} R_1 + (\dot{I}_{0B} - \dot{I}_{0A}) j \frac{R_1}{\sqrt{3}} = 0.$$

上述各滤过器出口电动势对称分量的计算式，可根据图1-5中向量图求出。

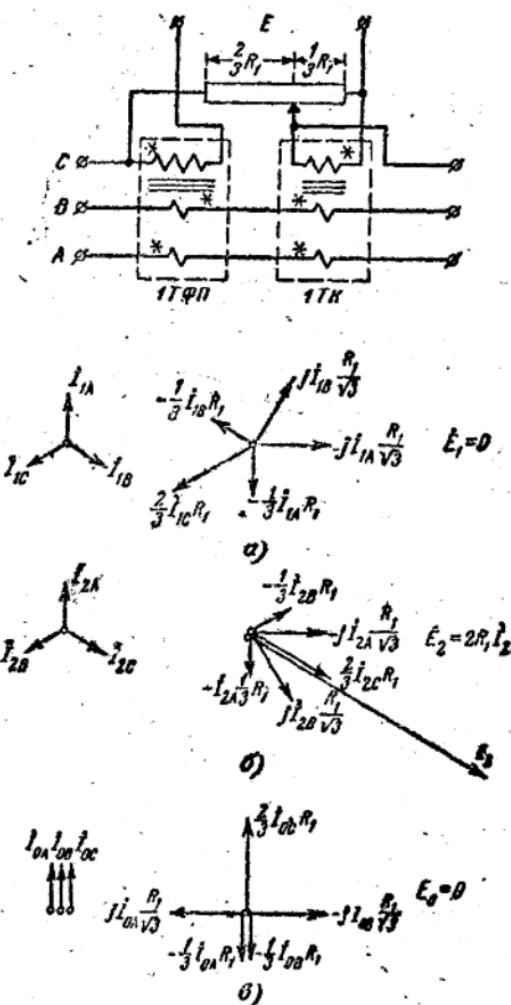


图 1-5 负序电流滤过器原理结线图及其出口电动势向量图  
(a) 正序分量; (b) 负序分量; (c) 零序分量。

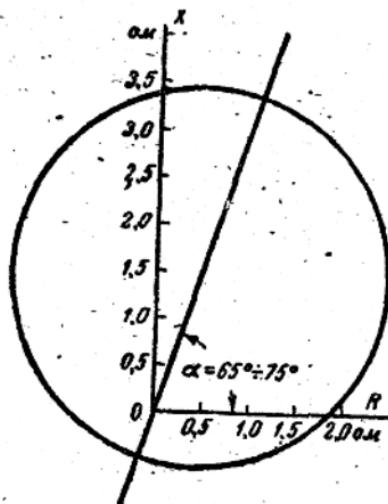
由 $\Delta I_3$ 的計算式中，可知起動部份的負序濾過器選出C相

負序電流。為了使線路電流互感器的負擔分配較平均，故操作部份的複式濾過器所選出者為A相的正序和負序電流。

$1HC$ 阻抗繼電器 經過 $ITX$ 互感器接于 $I_A - I_C$ 相電流之差，並經由 $1TH$ 自耦變壓器接至 $U_{AC}$ 相間電壓。

繼電器的動作特性繪于阻抗復面時，其形狀如圖1-6所示。為了消除死區，繼電器的特性圓相對座標軸原點偏移一段距離。

圖1-6  $1HC$ 阻抗繼電器的動作特性(最小定值)  
α—最大灵敏角。



### 1-3 高頻發訊機的操作部分

高頻發訊機的操作部份包括 $I_1 + kI_2$ ，複式濾過器， $2TM$ 中間互感器，及由 $2C6$ 和 $2R4$ 構成的負荷。 $2CT1$ 和 $2CT2$ 兩穩壓管的作用是於短路電流過大時，對輸出電壓加以限制，使操作部份輸出電壓的幅度最大不超過150—160伏。

高頻電流脈沖的寬度視操作部份輸出的電壓 $U_x$ 而定，其關係見圖1-7。 $U_x$ 電壓值過小時，由於高頻脈沖寬度增加，故閉鎖角亦增加。線路內部短路時， $U_x = 8—12$ 伏，保護裝置即能保證動作可靠。 $U_x$ 值與 $I_1 + kI_2$ ，複式濾過器中的 $k$ 值有關。

当滤过器入口的正序电流为(1.1—2)安培或负序电流为(0.28—0.25)安培时,  $U_u$ 值为12伏。括弧内第一个数字表示 $k=4$ 时的数值, 而第二个数字则表示 $k=8$ 时的数值。

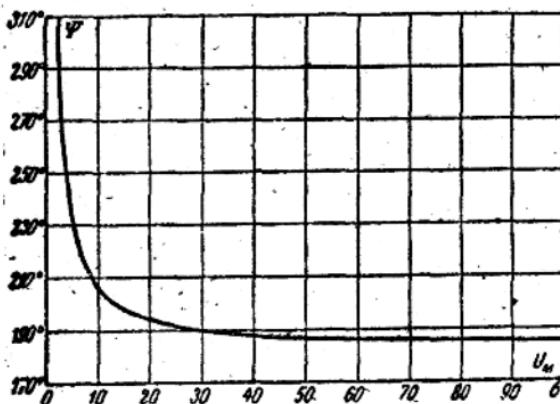


图 1-7 高频脉冲宽度 $\psi$ (50周波的电气角度)与操作电压值的关系

**复式电流滤过器** 由带气隙的 $2T\Phi M$ 互感器和 $2R3$ 电阻器组成。 $307$ 和 $004$ 两端夹间电阻值为 $2R3$ 电阻器工作部份电阻 $R_3$ 的 $2/3$ , 而 $004$ 和 $707$ 两端夹间电阻值则为 $1/3$ 。本滤过器与起动部份的负序电流滤过器不同, 并不需使用特别互感器以补偿零序电流所产生的电动势。原因是保护装置电流回路的零点可直接接于滤过器的 $2R3$ 电阻器上。由于所有三相的电流均直接通过该电阻器, 故各相零序电流在电阻器上所产生的电压降之和为零。

复式滤过器出口(702—707端子)电动势 $E$ 的对称分量 $E_1$ ,  $E_2$ 和 $E_3$ 的求法与前节所述的负序滤过器相同, 亦为各个分量电流在 $2T\Phi M$ 互感器的二次侧线圈产生的电压, 和在 $2R3$ 电阻器的工作部分两端的电压降之和。如 $2T\Phi M$ 互感器各一

次側線卷對二次側線卷間的互感抗為  $X_m$ ，則：

$$\begin{aligned}\vec{E}_1 &= \vec{I}_{1A} \frac{2}{3} R_3 - (\vec{I}_{1B} + \vec{I}_{1C}) \frac{1}{3} R_3 + (\vec{I}_{1C} - \vec{I}_{1B}) j X_m \\&= \vec{I}_{1A} \frac{2}{3} R_3 + \vec{I}_{1A} \frac{1}{3} R_3 + j \sqrt{3} \vec{I}_{1A} j X_m = \vec{I}_{1A} (R_3 - \sqrt{3} X_m), \\ \vec{E}_2 &= \vec{I}_{2A} \frac{2}{3} R_3 - (\vec{I}_{2B} + \vec{I}_{2C}) \frac{1}{3} R_3 + (\vec{I}_{2C} - \vec{I}_{2B}) j X_m \\&= \vec{I}_{2A} \frac{2}{3} R_3 + \vec{I}_{2A} \frac{1}{3} R_3 - j \sqrt{3} \vec{I}_{2A} j X_m = \vec{I}_{2A} (R_3 + \sqrt{3} X_m), \\ \vec{E}_0 &= \vec{I}_0 \frac{2}{3} R_3 - 2 \vec{I}_0 \frac{1}{3} R_3 + (\vec{I}_0 - \vec{I}_0) j X_m = 0.\end{aligned}$$

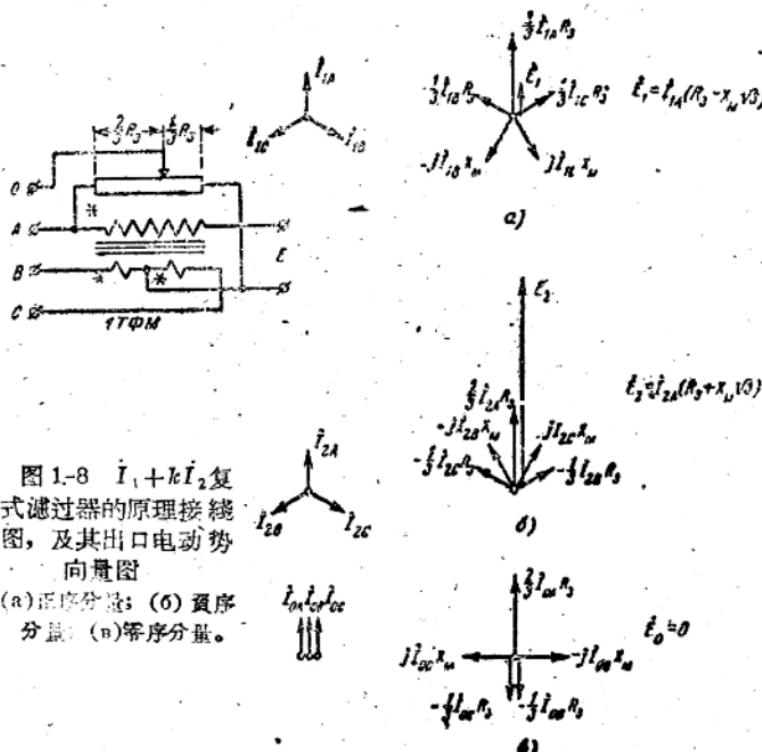


图 1-8  $\vec{I}_1 + k\vec{I}_2$  复式滤过器的原理接线图，及其出口电动势向量图。

(a) 正序分量；(b) 贯序分量；(c) 零序分量。