

750kW급 직접 구동형 풍력 발전기의 제어 시스템 개발

김 대현¹⁾, 황 진수²⁾, 이 승훈³⁾, 장 성태⁴⁾, 류 지윤⁵⁾

Control System Development of 750kW Direct Drive Wind Turbine Generator

Daehyun Kim, Jinsu Hwang, Seunghun Lee, Sungtae Jang, Jiyeon Ryu

Key words : Nacelle controller (나셀 제어기), Pitch controller (피치 제어기), Torque controller (토크 제어기), Operating control system (운전 제어 시스템), Automatic yawing (요잉 제어), Wind turbine generator (풍력발전기), Wind energy converter (풍력발전기)

Abstract : 풍력발전기에 있어서 보호 및 제어 시스템은 그 효율, 성능, 안전 및 수명까지도 영향을 미칠 수 있는 중요한 구성요소이다. 따라서 제어 시스템은 풍력발전기의 최대 효율 및 가동률을 확보하여야 하며 풍력발전기에 문제가 발생할 경우 즉시 가동을 정지할 수 있도록 안전성을 확보할 수 있도록 설계되어야 한다. 본 연구에서는 “750kW급 Gearless형 풍력발전시스템 개발” 과제의 일환으로 수행되었던 풍력발전기용 제어시스템의 설계 및 제작 과정과 상용제품으로서의 본 제어 시스템을 소개하고자 한다.

1. 서론

제어시스템은 풍력발전기의 제어 및 보호를 수행하는 중요 요소로서 그 효율, 성능, 안전 및 수명까지도 영향을 미칠수 있는 중요 구성 요소이다. 어떠한 상태에서도 풍력발전기의 안정성을 유지하고 최대한의 출력을 생산하여 풍력발전기의 성능을 향상시키는 것이 제어시스템의 기본목표라 할 수 있다.

IEC 61400-1에 따르면 제어 및 보호 요구 사항은 다음과 같다.

1) 제어 시스템의 요구 사항

- Power limitation
- Rotor speed
- Connection of the electrical load
- Start-up and shutdown procedures
- Shutdown at loss of electrical network or electrical load
- Cable twist limits
- Alignment to the wind.

2) 보호 시스템의 요구 사항

- Overspeed

- Generator overspeed or fault
- Excessive vibration
- Failure to shut down following network loss, disconnection from the network or loss of load
- Abnormal cable twist (due to nacelle rotation by yawing)

2. 제어 시스템의 개념 설계

제어시스템의 기능을 크게 분류하면 제어기능과 보호기능으로 분류할 수 있다. 제어기능은 풍력발전기의 동작을 원활하게 수행하도록 하여 설계단계에서 고려된 성능특성을 갖기 위한 기능이며, 보호기능은 풍력발전기가 외부 또는 내부의 외란으로부터 안전하게 동작하도록 하기 위한 기능이다.

-
- 1) 유니슨(주) 유니슨기술연구소
E-mail : daehyun@unison.co.kr
Tel : (041)620-3466 Fax : (041)552-7416
 - 2) 유니슨(주) 유니슨기술연구소
E-mail : jshwang@unison.co.kr
Tel : (041)620-3462 Fax : (041)552-7416
 - 5) 유니슨(주) 유니슨기술연구소
E-mail : jyryu@unison.co.kr
Tel : (041)620-3460 Fax : (041)552-7416

2.4 Control Algorithm

Normal Operation 운전시 피치각과 발전기 토크는 피치 및 토크 제어기에 의하여 제어된다. 정격 부하보다 낮은 부하 상태에서 미리 정의된 토크-속도 곡선에 의하여 토크는 제어된다. 토크-속도 곡선은 로터의 최적 TSR (Tip Speed Ratio) 에서 운전되도록 선정된다. 정격 로터 각속도이상의 영역에서는 일정 출력이 생산되게끔 토크가 제어된다.

Drive Train 진동을 억제하며 시스템에의 감쇠를 증가시키기 위하여 Drive Train Damper Filter를 아래와 같이 적용하고, Drive Train 진동모드의 가진을 방지하기 위하여 발전기 회전 속도의 측정값을 Notch Filter를 사용하여 해당 성분을 제거한다.

또한 측정된 풍속 신호의 급격한 변동 성분을 제거하기 위하여 Low Pass Filter를 적용한다.

제어 영역은 Fig. 2.에서와 같이 I, II, III 3부분으로 나뉘어진다. 정격 부하이하에서 제어 영역 I, II는 활성화되고, 정격 부하시 제어 영역 III가 활성화된다.

제어 영역 III에서 피치 컨트롤러가 활성화되면서 토크 컨트롤러와 더불어 작용하여 로터 각속도는 정격 각속도 상하 ±10%영역이내에 유지된다. 이때, 풍속에 따라서 피치각 변화와 출력 변화간의 비선형성으로인해 수정 인자가 적용된다.

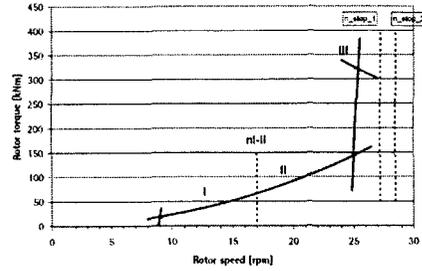


Fig. 2. Control Zone for Pitch and Torque Control

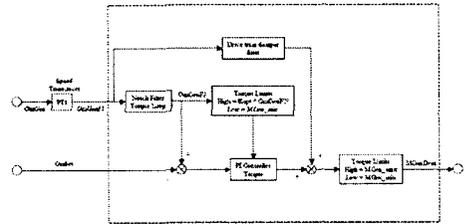


Fig. 3. Block Diagram of Torque Control

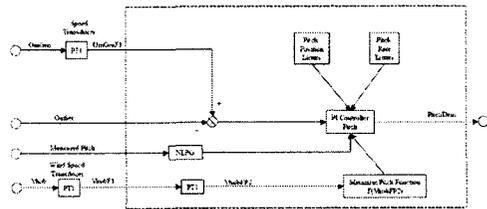


Fig. 4. Block Diagram of Pitch Control

1) PI Controller for Pitch Controller

$$\phi = \phi^* + y$$

$$y = K_{p-pitch} / G(x - x^*) + (T/2)K_{i-pitch} / G(x + x^*), \quad x = \omega - \omega_s$$

2) PI Controller for Torque Controller

$$y = y^* + K_{p-torque}(x - x^*) + (T/2)K_{i-torque}(x + x^*), \quad x = \omega - \omega_s$$

3) Drive Train Damper Filter

$$G(s) = \frac{2\xi\omega s(1+s\tau)}{s^2 + 2\xi\omega s + \omega^2}$$

4) Nitch Filter

$$G(s) = \frac{s^2 + 2\xi_1\omega_1s + \omega_1^2}{s^2 + 2\xi_2\omega_2s + \omega_2^2}$$

5) PT1 Filter

$$G(s) = \frac{\omega}{s + \omega}$$

2.5 제어 시스템 Hardware 구성개념도

본 풍력발전기에 적용된 전체 제어 시스템은 Fig. 5.과 같이 총 3개의 제어기로 구성된다.

- Nacelle Controller : 풍력발전기의 제어 및 보호 시스템의 주제어기로서 모든 감시 및 제어기능을 총괄적으로 수행하는 장치
- Pitch Controller : 피치 제어와 관련된 모든 정보들은 나셀 제어기로 취합되며, 그에 따른 해당요구 동작정보를 받아 블레이드의 각각을 제어하는 장치
- Bottom Controller : 타워의 바닥에 위치하여 나셀 제어기와 외부간의 입-출력 역할을 수행

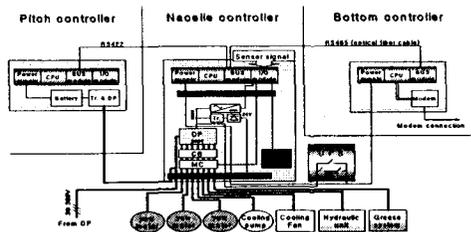


Fig. 5 풍력발전기 제어시스템 전체 개념도

