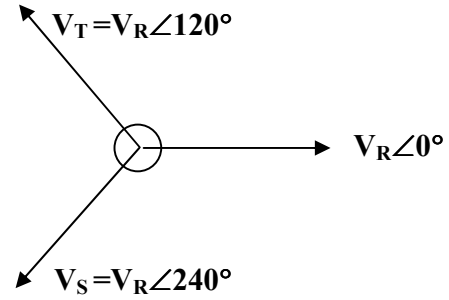


SİMETRİLİ BİLEŞENLER

1918 yılında Fortescue , "n-bağlı fazörden meydana gelen dengesiz bir sistemin, dengeli fazörlerden meydana gelen n adet sistem içinde yeniden çözülebilir" olduğunu göstermiştir. Bunlar sistemin orijinal fazörlerinin simetrik bileşenleri olarak anılırlar.

3 fazlı sistemler genellikle "akım ve gerilim açısından" dengeli sistemlerdir.

| | | |
|--|------------------------------|-----------------------|
| $V_R = V_R \cdot \sin(\omega t)$ | $V_R = V_R \angle 0^\circ$ | $V_R = V_R$ |
| $V_S = V_R \cdot \sin(\omega t + 240^\circ)$ | $V_R = V_R \angle 240^\circ$ | $V_S = a^2 \cdot V_R$ |
| $V_T = V_R \cdot \sin(\omega t + 120^\circ)$ | $V_R = V_R \angle 120^\circ$ | $V_T = a \cdot V_R$ |



a operatörü

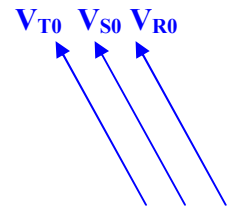
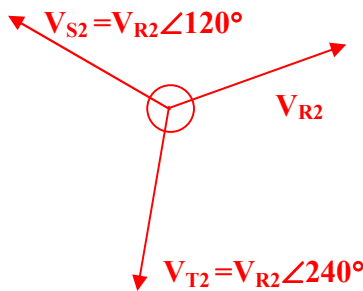
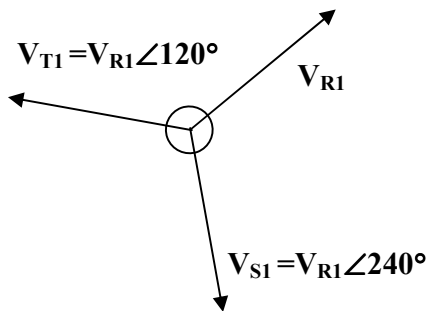
a operatörü 120 derece öteleme operatörüdür

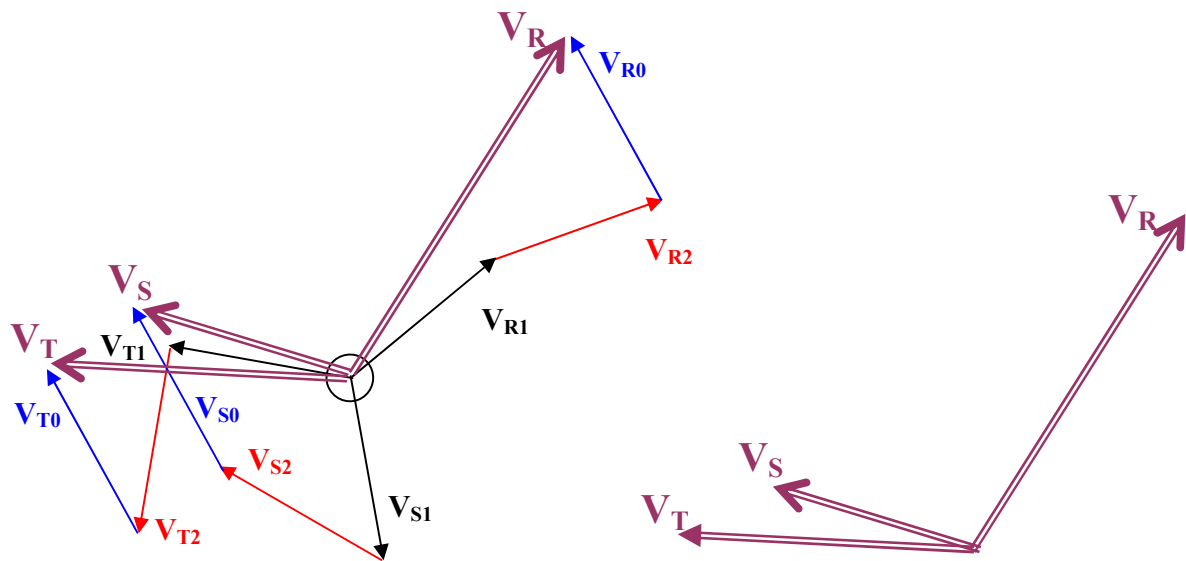
$$a = e^{j120^\circ} = 1 \angle 120^\circ = -0,5 + j \frac{\sqrt{3}}{2}$$

| | | | | | |
|-------------------|---|-----------------|-----------|-----------------------------|-----------------|
| a | $1 \angle 120^\circ$ | $-0,5 + j0,866$ | $1 + a$ | $1 \angle 60^\circ$ | $0,5 + j0,866$ |
| a^2 | $1 \angle 240^\circ$ | $-0,5 - j0,866$ | $1 - a$ | $\sqrt{3} \angle -30^\circ$ | $1,5 - j0,866$ |
| a^3 | $1 \angle 360^\circ = 1 \angle 0^\circ$ | 1 | $1 + a^2$ | $1 \angle -60^\circ$ | $0,5 - j0,866$ |
| $a^4 = a$ | $1 \angle 120^\circ$ | $-0,5 + j0,866$ | $1 - a^2$ | $\sqrt{3} \angle +30^\circ$ | $1,5 + j0,866$ |
| $a^5 = a^2$ | $1 \angle 240^\circ$ | $-0,5 - j0,866$ | $a + a^2$ | $1 \angle 180^\circ$ | -1 |
| -a | $1 \angle 300^\circ$ | $+0,5 - j0,866$ | $a - a^2$ | $\sqrt{3} \angle +90^\circ$ | $-0,5 + j0,866$ |
| $1 + a + a^2 = 0$ | | | | | |

Eğer sistem Dengesiz 3 Fazlı bir sistem olursa;

bu dengesiz 3 fazlı sistemin, dengesiz 3 fazörü; 3 adet dengeli 3 fazlı sistem fazörü cinsinden yeniden çözülebilir.





$$V_R = V_{R1} + V_{R2} + V_{R0}$$

$$V_S = V_{S1} + V_{S2} + V_{S0}$$

$$V_T = V_{T1} + V_{T2} + V_{T0}$$

$$V_{S1} = a^2 \cdot V_{R1} \quad \vdots \quad V_{T1} = a \cdot V_{R1}$$

$$V_{S2} = a \cdot V_{R2} \quad \vdots \quad V_{T2} = a^2 \cdot V_{R2}$$

$$V_{S0} = V_{R0} \quad \vdots \quad V_{T0} = V_{R0}$$

$$V_R = V_{R1} + V_{R2} + V_{R0}$$

$$V_S = a^2 \cdot V_{R1} + a \cdot V_{R2} + V_{R0}$$

$$V_T = a \cdot V_{R1} + a^2 \cdot V_{R2} + V_{R0}$$

$$\begin{bmatrix} V_R \\ V_S \\ V_T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a^2 & a \\ 1 & a & a^2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} V_{R0} \\ V_{R1} \\ V_{R2} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} V_{R0} \\ V_{R1} \\ V_{R2} \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} V_R \\ V_S \\ V_T \end{bmatrix}$$

Ancak daha yaygın olarak;

$$\begin{bmatrix} V_R \\ V_S \\ V_T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a^2 & a \\ 1 & a & a^2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} V_0 \\ V_1 \\ V_2 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} V_0 \\ V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} V_R \\ V_S \\ V_T \end{bmatrix}$$

şeklinde kullanılmaktadır.

$$[A] = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a^2 & a \\ 1 & a & a^2 \end{bmatrix} \quad [A]^{-1} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} V_R \\ V_S \\ V_T \end{bmatrix} = [A] \cdot \begin{bmatrix} V_{a0} \\ V_{a1} \\ V_{a2} \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} V_{a0} \\ V_{a1} \\ V_{a2} \end{bmatrix} = [A]^{-1} \begin{bmatrix} V_a \\ V_b \\ V_c \end{bmatrix}$$

$$[V_{RST}] = [A] \cdot [V_{012}] \quad [V_{012}] = [A]^{-1} \cdot [V_{RST}]$$

Simetrlili Bileşenlerde Güç İfadesi

R, S, T fazörlerinden meydana gelen 3-Fazlı bir devrede kompleks güç :

$$S_{3\phi} = P_{3\phi} + Q_{3\phi} = V_R \cdot I_R^* + V_S \cdot I_S^* + V_T \cdot I_T^*$$

$$S_{3\phi} = \begin{bmatrix} V_R \\ V_S \\ V_T \end{bmatrix}^T \cdot \begin{bmatrix} I_R \\ I_S \\ I_T \end{bmatrix}^*$$

$$S_{3\phi} = [V_{RST}]^T \cdot [I_{RST}]^*$$

Gerilim ve akımın simetrlili bileşenlerini kullanarak

$$S_{3\phi} = [A \cdot V_{012}]^T \cdot [A \cdot I_{012}]^*$$

$$S_{3\phi} = [V_{012}]^T \cdot [A]^T \cdot [A]^* \cdot [I_{012}]^*$$

$$[A]^T = [A] \quad \text{ve} \quad [A]^T \cdot [A]^* = 3 \cdot [U]$$

olduğundan,

$$S_{3\phi} = 3 \cdot [V_{012}]^T \cdot [I_{012}]^*$$

$$S_{3\phi} = 3 \cdot \begin{bmatrix} V_0 \\ V_1 \\ V_2 \end{bmatrix}^T \cdot \begin{bmatrix} I_0 \\ I_1 \\ I_2 \end{bmatrix}^*$$

$$S_{3\phi} = P_{3\phi} + Q_{3\phi} = 3V_0 \cdot I_0^* + 3V_1 \cdot I_1^* + 3V_2 \cdot I_2^*$$

Problem-1)

$$\begin{bmatrix} V_R \\ V_S \\ V_T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -110 \\ -110 \\ +110 \end{bmatrix} \text{ kV} \quad \begin{bmatrix} I_R \\ I_S \\ I_T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -20 \\ +20 \\ +20 \end{bmatrix} \text{ A}$$

- a-) Gerilim ve akımın simetrik bileşenlerini hesaplayınız,
 b-) Bu bileşenler yardımıyla gücü hesaplayınız,
 c-) Faz bileşenleri yardımıyla gücü hesaplayınız.

a-)

$$\begin{bmatrix} V_0 \\ V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} V_R \\ V_S \\ V_T \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -110 \\ -110 \\ +110 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} -110 - 110 + 110 \\ -110 - a \cdot 110 + a^2 \cdot 110 \\ -110 - a^2 \cdot 110 + a \cdot 110 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} -110 \\ a^2 \cdot 220 \\ a \cdot 220 \end{bmatrix} \text{ kV}$$

$$\begin{bmatrix} I_0 \\ I_1 \\ I_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} I_R \\ I_S \\ I_T \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} -20 \\ +20 \\ +20 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} -20 + 20 + 20 \\ -20 + a \cdot 20 + a^2 \cdot 20 \\ -20 + a^2 \cdot 20 + a \cdot 20 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} +20 \\ -40 \\ -40 \end{bmatrix} \text{ A}$$

b-)

$$S_{3\phi} = 3V_0 \cdot I_0^* + 3V_1 \cdot I_1^* + 3V_2 \cdot I_2^*$$

$$S_{3\phi} = 3 \cdot (1/3) \cdot (1/3) \times [(-110) \cdot (+20)^* + (a^2 \cdot 220) \cdot (-40)^* + (a \cdot 220) \cdot (-40)^*]$$

$$S_{3\phi} = [1/3] \times [-2200 + 8800] = 2200 \text{ kVA}$$

c-)

$$S_{3\phi} = V_R \cdot I_R^* + V_S \cdot I_S^* + V_T \cdot I_T^*$$

$$S_{3\phi} = (-110) \cdot (-20)^* + (-110) \cdot (20)^* + (110) \cdot (20)^*$$

$$S_{3\phi} = 2200 - 2200 + 2200 = 2200 \text{ kVA}$$

Simetrik Bileşenlerde Empedans Dönüşümü

$$[V_{RST}] = [Z_{RST}] \cdot [I_{RST}]$$

ifadesine simetrik bileşenler dönüşümü uygulandığında;

$$[A] \cdot [V_{012}] = [Z_{RST}] \cdot [A] \cdot [I_{012}]$$

$$[V_{012}] = [A]^{-1} \cdot [Z_{RST}] \cdot [A] \cdot [I_{012}]$$

tanım olarak empedans dönüşümü,

$$[Z_{012}] = [A]^{-1} \cdot [Z_{RST}] \cdot [A]$$

biçiminde ifade edilir ve genel ifade,

$$[V_{012}] = [Z_{012}] \cdot [I_{012}]$$

şekline dönüşmüş olur.

3 Fazlı sistemlerde empedans matrisi Faz Bileşenleri cinsinden şu şekilde ifade edilir :

$$Z_{RST} = \begin{bmatrix} Z_{RR} & Z_{RS} & Z_{RT} \\ Z_{SR} & Z_{SS} & Z_{ST} \\ Z_{TR} & Z_{TS} & Z_{TT} \end{bmatrix}$$

Dönüşüm uygulanırsa, Empedans Matrisinin simetrik bileşenleri bulunur;

$$Z_{012} = \begin{bmatrix} Z_{00} & Z_{01} & Z_{02} \\ Z_{10} & Z_{11} & Z_{12} \\ Z_{20} & Z_{21} & Z_{22} \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix} \begin{bmatrix} Z_{RR} & Z_{RS} & Z_{RT} \\ Z_{SR} & Z_{SS} & Z_{ST} \\ Z_{TR} & Z_{TS} & Z_{TT} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a^2 & a \\ 1 & a & a^2 \end{bmatrix}$$

$[Z_{RST}]$ Empedans Matrisinin Bazı Özellikleri

a-) $[Z_{RST}]$ Matrisi tam dolu ve asimmetrik ise, yani;

$$Z_{RR} \neq Z_{SS} \neq Z_{TT} \text{ ve } Z_{RS} \neq Z_{SR}, Z_{RT} \neq Z_{TR}, Z_{ST} \neq Z_{TS}$$

ise bu durumda $[Z_{012}]$ simetrik bileşenler matrisi de tam dolu olur. Bunun anlamı "dizi bileşen devreleri" arasında kuplaj var demektir, yani herhangi bir bileşen diziden geçen akım, diğer bileşen dizilerde gerilim endüklemektedir". Bu durum simetrik bileşenlerden gelen kolaylığı yok etmektedir.

Oysaki elektrik güç sistemlerindeki pek çok eleman ya simetrik (hatlar, trafolar) ya da döner simetrik) yapıdadır (elektrik motorları-generatörleri).

b-) $[Z_{RST}]$ Matrisi Tam Simetrik ise;

$$Z_{RST} = \begin{bmatrix} Z_S & Z_m & Z_m \\ Z_S & Z_S & Z_m \\ Z_m & Z_m & Z_S \end{bmatrix}$$

$$Z_{012} = \begin{bmatrix} Z_S + 2Z_m & 0 & 0 \\ 0 & Z_S - Z_m & 0 \\ 0 & 0 & Z_S - Z_m \end{bmatrix}$$

c-) $[Z_{RST}]$ Matrisi Döner Simetrik ise;

$$Z_{RST} = \begin{bmatrix} Z_S & Z_m & Z_n \\ Z_n & Z_S & Z_m \\ Z_m & Z_n & Z_S \end{bmatrix}$$

$$Z_{012} = \begin{bmatrix} Z_S + Z_m + Z_n & 0 & 0 \\ 0 & Z_S + a^2.Z_m + a.Z_n & 0 \\ 0 & 0 & Z_S + a.Z_m + a^2.Z_n \end{bmatrix}$$

Her iki durumda da

Z_0 , Z_1 ve Z_2 mevcut olmakla beraber,

$$Z_{01}=Z_{10}=Z_{02}=Z_{20}=Z_{12}=Z_{21}= 0$$

olduğundan dizi devreleri arasında kuplaj olmayacaktır...

Dizi Bileşen Devreleri

$$[V_{RST}] = [E_{RST}] - [Z_{RST}] \cdot [I_{RST}]$$

$$[A] \cdot [V_{012}] = [A] \cdot [E_{012}] - [Z_{RST}] \cdot [A] \cdot [I_{012}]$$

$$[V_{012}] = [E_{012}] - [A]^{-1} \cdot [Z_{RST}] \cdot [A] \cdot [I_{012}]$$

$$[Z_{012}] = [A]^{-1} \cdot [Z_{RST}] \cdot [A]$$

$$[V_{012}] = [E_{012}] - [Z_{012}] \cdot [I_{012}]$$

$$[E_{RST}] = \begin{bmatrix} E_R \\ E_S \\ E_T \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} E_R \\ a^2 \cdot E_R \\ a \cdot E_R \end{bmatrix} \quad [E_{012}] = [A]^{-1} \cdot [E_{RST}]$$

$$\begin{bmatrix} E_0 \\ E_1 \\ E_2 \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 1 & a & a^2 \\ 1 & a^2 & a \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} E_R \\ a^2 \cdot E_R \\ a \cdot E_R \end{bmatrix} = \frac{1}{3} \cdot \begin{bmatrix} E_R (1 + a + a^2) \\ E_R (1 + a^3 + a^3) \\ E_R (1 + a^4 + a^2) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ E_R \\ 0 \end{bmatrix}$$

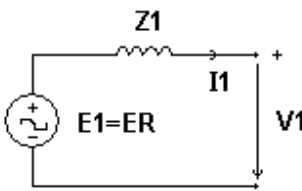
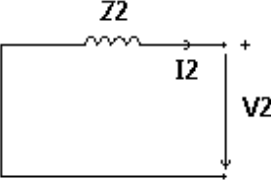
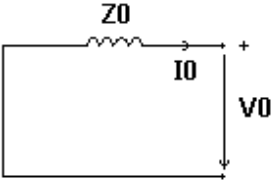
Sonuç : Dizi bileşen devrelerinde, yalnızca pozitif dizi bileşende kaynak bulunmaktadır.

$$\begin{bmatrix} V_0 \\ V_1 \\ V_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ E_R \\ 0 \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} Z_0 & 0 & 0 \\ 0 & Z_1 & 0 \\ 0 & 0 & Z_2 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} I_0 \\ I_1 \\ I_2 \end{bmatrix}$$

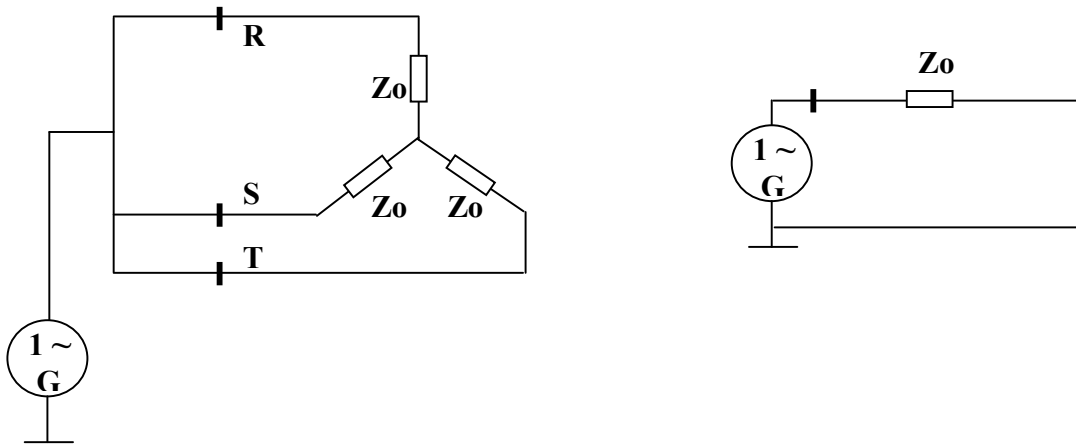
$$V_0 = 0 - Z_0 \cdot I_0$$

$$V_1 = E_R - Z_1 \cdot I_1$$

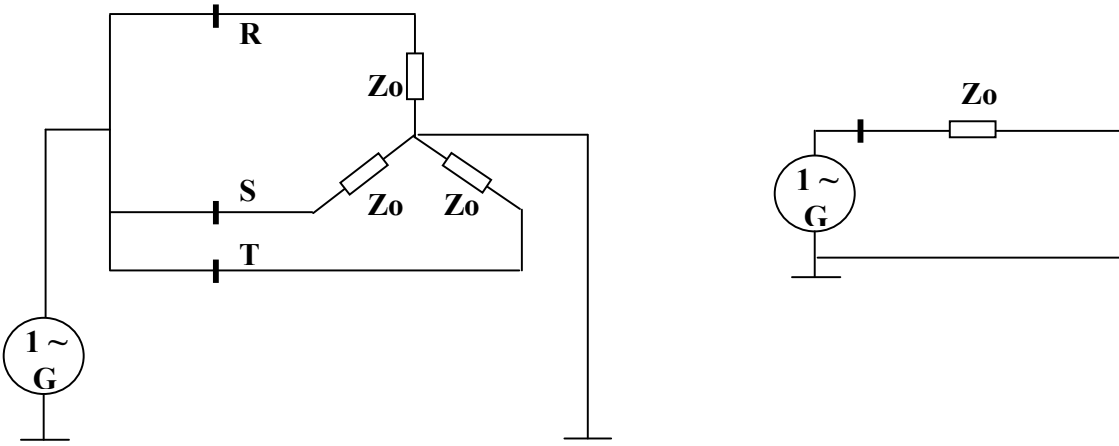
$$V_2 = 0 - Z_2 \cdot I_2$$

| | | |
|--|-----------------------------|------------------------------|
|  | $V_1 = E_R - Z_1 \cdot I_1$ | Pozitif Dizi Bileşen Devresi |
|  | $V_2 = 0 - Z_2 \cdot I_2$ | Negatif Dizi Bileşen Devresi |
|  | $V_0 = 0 - Z_0 \cdot I_0$ | Sıfır Dizi Bileşen Devresi |

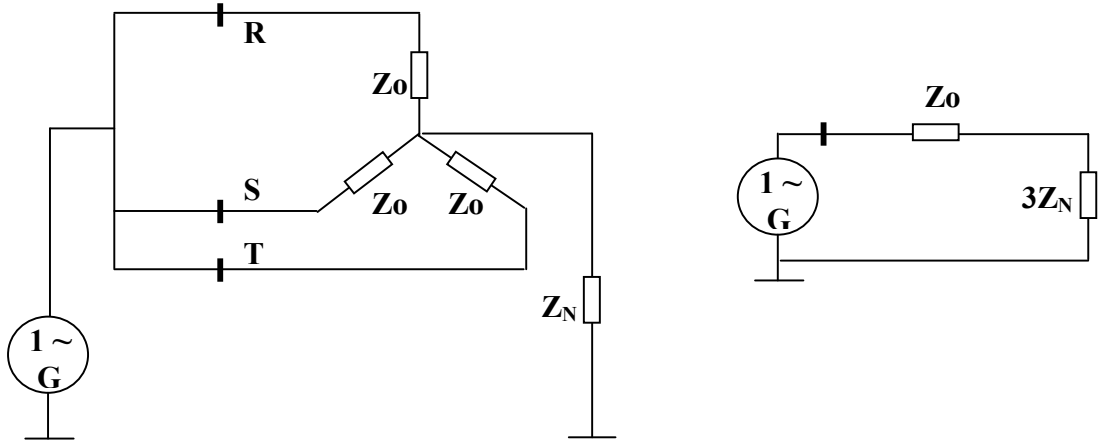
Yükler için Sıfır Diziler



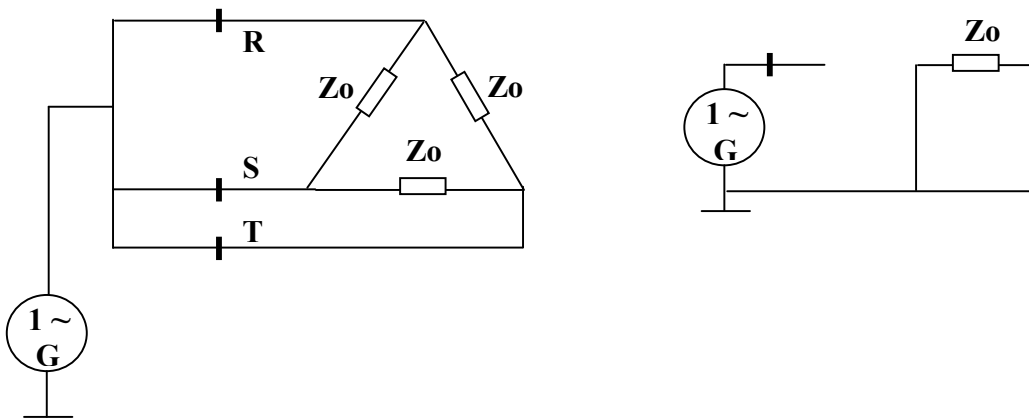
a) Y , Yıldız-Topraksız BağlıYük, Sıfır Dizi Bağlama b) Tek Faz Eşdeğer Devresi



a) Y , Yıldız-Topraklı BağlıYük, Sıfır Dizi Bağlama b) Tek Faz Eşdeğer Devresi

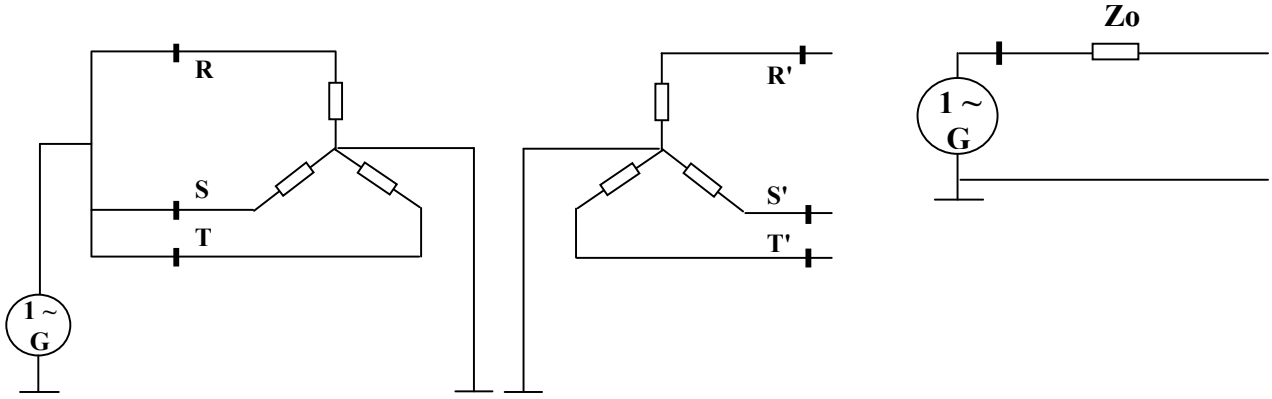


a) Y , Yıldız-Empedans Üzerinden Topraklı BağlıYük, Sıfır Dizi Devresi b) Tek Faz Eşdeğer Devresi

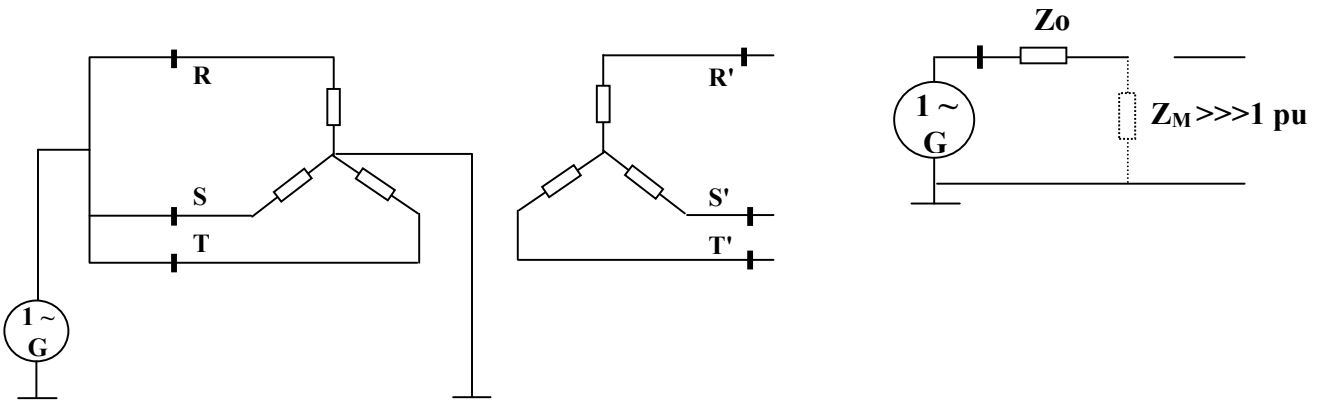


a) Δ , Üçgen BağlıYük, Sıfır Dizi Devresi b) Tek Faz Eşdeğer Devresi

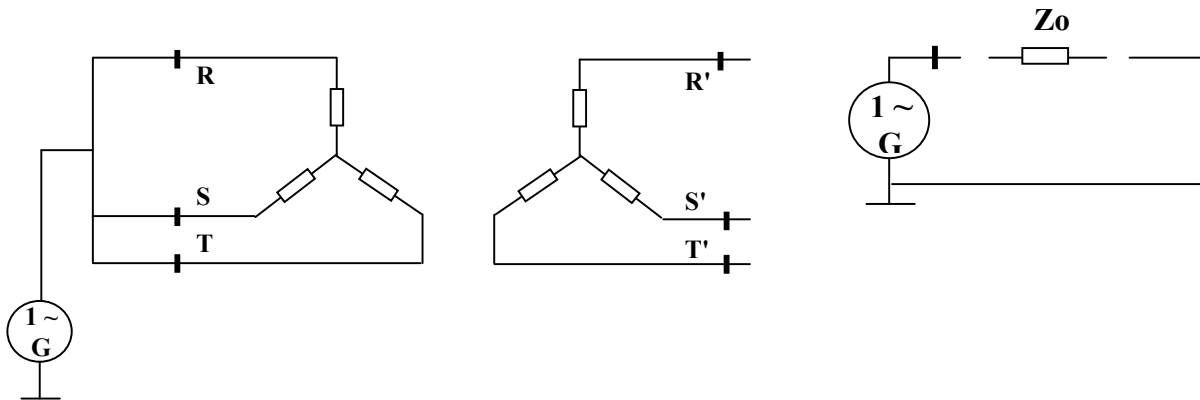
Trafolar için Sıfır Diziler



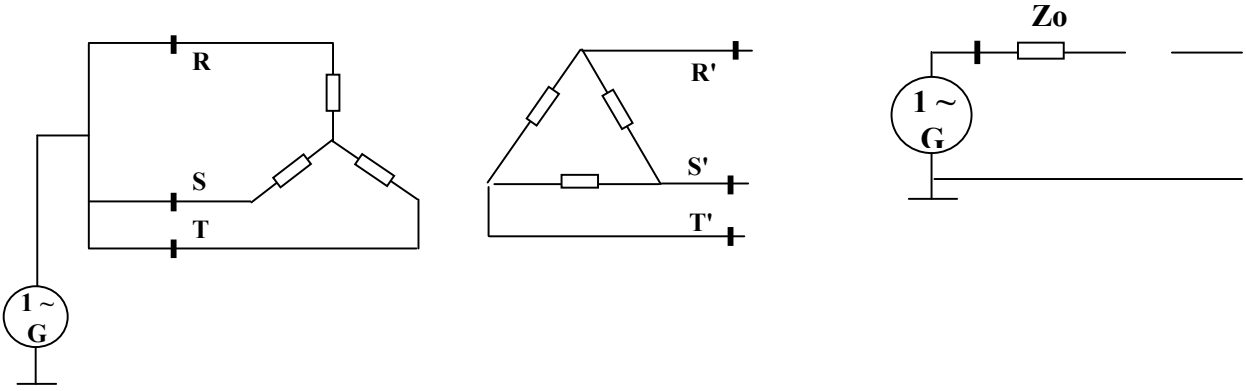
a) Yıldız-Topraklı / Yıldız Topraklı Bağlı Trafo, Sıfır Dizi Bağlama b) Tek Faz Eşdeğer Devresi



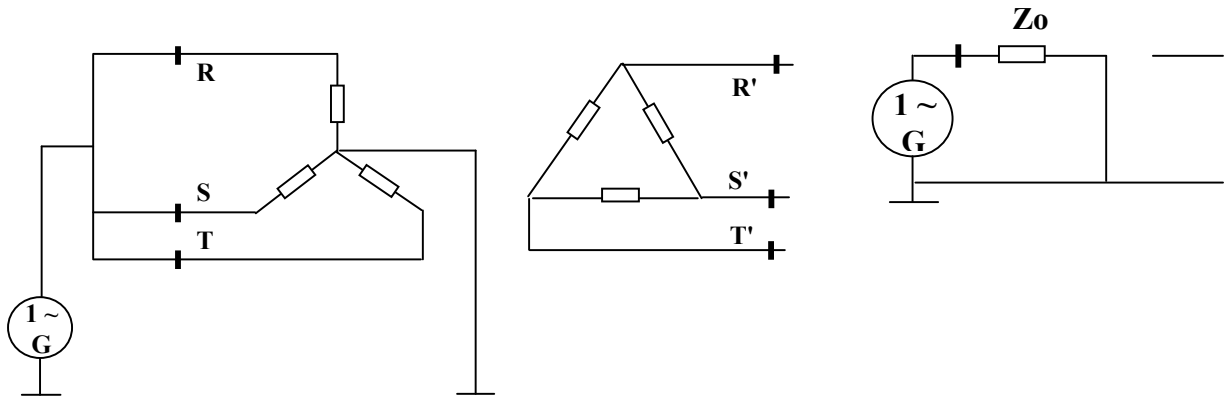
a) Yıldız-Topraklı / Yıldız Bağlı Trafo, Sıfır Dizi Bağlama b) Tek Faz Eşdeğer Devresi



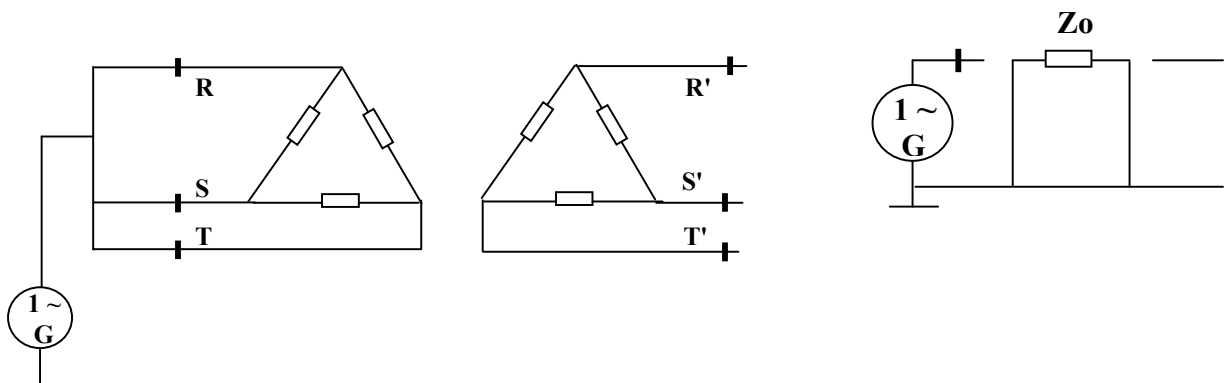
a) Yıldız / Yıldız Bağlı Trafo, Sıfır Dizi Bağlama b) Tek Faz Eşdeğer Devresi



a) Yıldız / Üçgen Bağlı Trafo, Sıfır Dizi Bağlama b) Tek Faz Eşdeğer Devresi

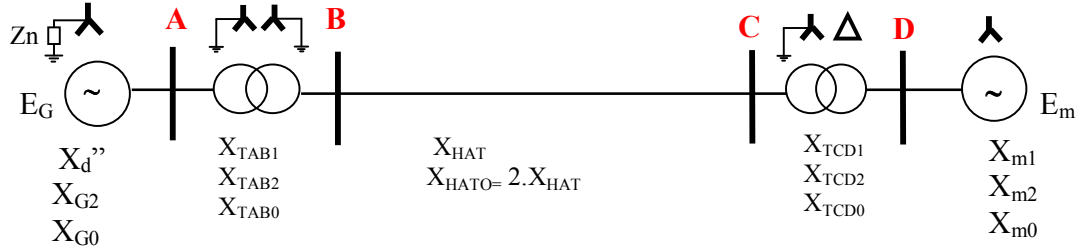


a) Yıldız-Topraklı / Üçgen Bağlı Trafo, Sıfır Dizi Bağlama b) Tek Faz Eşdeğer Devresi

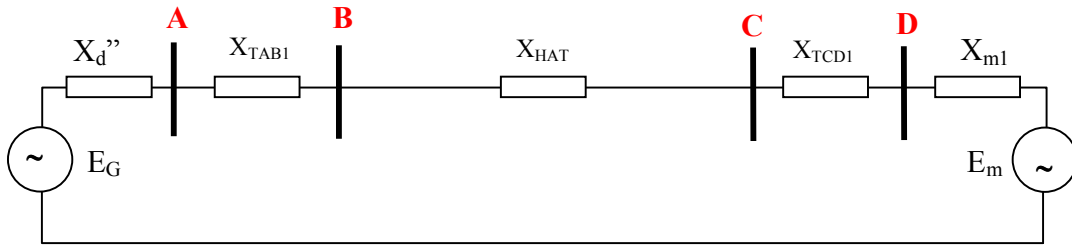


a) Üçgen / Üçgen Bağlı Trafo, Sıfır Dizi Bağlama b) Tek Faz Eşdeğer Devresi

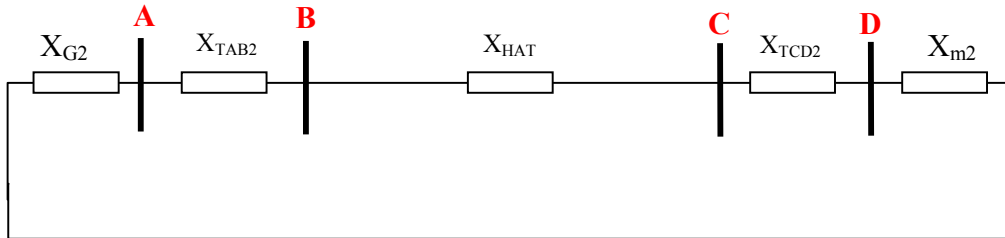
ÖRNEK : Tek hat şeması verilen bir sistemin doğru, ters ve sıfır dizi bileşenleri



Doğru "Pozitif" Dizi Bileşeni



Ters "Negatif" Dizi Bileşeni



Sıfır Dizi Bileşeni

