

## 直流電氣鐵道 시스템의 電力 SIMULATION

○ 金 良 模

(忠 南 大)

A Power Simulation of DC Electric Railways.

Kim Yang-Mo

(Chung-nam Nat'l Univ.)

## 1 序 論

軌道交通시스템의 計劃 및 運用에 있어서는 시스템 전체의 계통을 定量的으로 파악하는 것이 중요하고 계획 및 운용을 지원해 줄 소프트웨어의 体系화가 필요하다. 최근 回生能力을 지닌 조커제制禦車의 도입과 인버터기능을 포함한 麥電設備設施 등 광범위한 발전을 이루어 왔고 이러한 軌道시스템에 대한 전력면에서의 평가와 개발을 위해 상세한 電力 Simulation 技法이 필요하게 되었다.

이에 본 자료에서는 直流電氣鐵道 시스템에 있어서의 케진시스템의 線形化 모델과 列車의 特性 및 列車運行 시스템의 모델화를 통한 전력계산이 가능한 알고리즘을 소개하고 Simulation의 한 예를 보인다.

## 2 基本모델

## 2. 1 麥電所

최근 電氣鐵道用 麥電所는 사이리스티整流器, 回生 인버터등 고도의 制禦機能을 갖게 되었다. 이와같이 고도화 제어기능을 지니게됨에 따라 전력계산에 응용하기 위하여는 임의 차수의 線形化작업이 가능하도록 하여야 한다. 특히 후라이威尔等 電力蓄積裝置를 포함하고 있는 시스템에 대하여도 수개의 차선으로 그 특성을 나타낼 수 있으므로 적절한 선형화에 의해 전력계산이 가능하다.

## 2. 2 列車모델

列車는 主電動機의 制禦方式에 따라 cam 車와 조커車로 대별되고 열차면상에 따라 그 특성도 달라진다. 運転狀態는 力行, 情行, 브레이크, 停止의 4개의 모드로 구분되는데 補機등의 電力を 고려하지 않는다면 情行과 停止의 運転狀態는 主電動機가 전기적으로 케진시스템과 연결되어 있지 않아 電力에 영향을 미치는 것은 4개의 運転모드 중 力行과 브

레이크 (回生車를 포함하는 청도시스템) 만으로 볼 수 있고 抵抗制禦車인 경우에는 力行만이 고려의 대상이 된다. 이들 力行과 回生브레이크時의 列車를 전력계산에서는 電流源으로 취급할 수 있으며 특히 최근 많이 보급된 조커車에는 回生브레이크時 pantograph 電壓의 過上昇을 막기 위하여 回生電流를 抑制하는 機構가 설비되어 있어 이러한 回生電流制限特性도 考慮하여 취급하여야 한다.

## 2. 3 케진계통모델

케진선은 어느정도의 인터던스도 포함하고 있지만 대체로 전력계산을 함께 있어서 抵抗成分으로 작용한다고 볼 수 있고 이 抵抗成分으로 인한 電壓下降으로 列車의 pantograph 電壓가 결정된다. 直流電氣鐵道 시스템에서는 麥電所에서 上行線과 下行線의 電壓이 같은 타이포스트로 구성되어 있고 요즈음 조커제어車가 運行되고 있는 시스템에서는 케진선의 손실을 줄일 수 있는 一括케진방식이 논의되고 있어 우술하는 列車運行 simulation에서 일어지는 열차의 위치와 運転모드로 부터 케진回路를 구성할 수 있고 케진방식의 차이에 따라 각 방식을 適用할 수 있는 알고리즘開発이 필요하다.

## 3 Simulation 技法

## 3. 1 列車運行 Simulation

列車의 notch 曲線, 列車運行ダイヤ, 路線情報등의 데이터에 의해 列車의 駅間運行狀態를 계산할 수 있다. 임의의 시간에서의 열차의 운행상태, 열차의 위치, pantograph 를 통해 흐르는 열차의 전류를 계산할 수 있고 이것을 列車運行 Simulation 이라고 하고 電力計算 Simulation 과의 관계를 나타내면 그림 1과 같다.

## 3. 2 電力計算 Simulation

Simulation을 위한 프로그램의 flow chart는 그

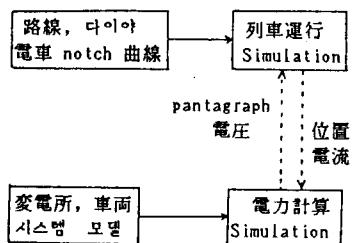


그림 1. 運行과 電力 Simulation 関係

그림 2 와 같다. 기본적으로는 각 시각에 있어서의 列車運行프로그램으로부터 列車의 位置, 電流状態를 파악하여 순간순간의 回路方程式을 풀고 回路에 존재하는 制約条件에서 한발하여 그때의 전력을 결정하고 回路網 자체가 변화하는 경우 되풀이 계산에 의한 계산을 행하고 時間을 진행시킨다.

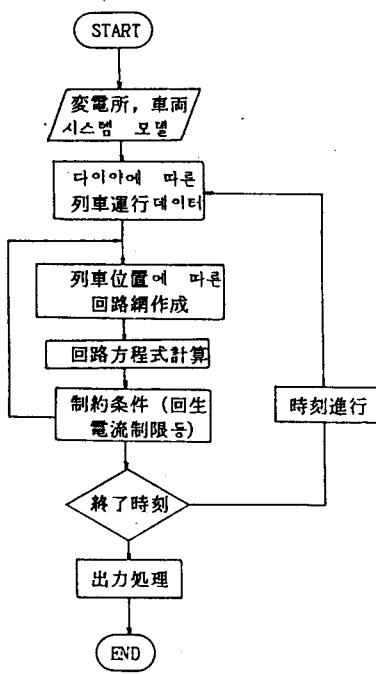


그림 2. 処理프로그램의 FLOW CHART

### 3. 3 回路方程式計算

주어진 네트워크로 구성된 等価回路에서 變電所 및 列車의 電流源을 節点으로 하고 節点과 이들이 연결되어 있는 接線으로 枝를 만들어 다음과 같은 回路方程式으로부터 각 절점의 電压 및 電流를 구한다.

$$AGA^T e = AGV_s - AJ_s$$

$$j = GV + j_s - GV_s$$

단, V : 枝電圧

j : 枝電流

A : 接続行列

G : 전력분스行列

$A^T$  : A 的 転置行列

e : 節点電圧

$V_s$  : 變電所送出電圧

$j_s$  : 力行 또는 回生電流

### 4 計算例

그림 3 과 같은 모델路線에 대해 列車의 運転에 일정한 運転余裕時間 을 주어 走行시켰을 때의 計算結果를 나타내었다. 列車의 種類 및 編成동에 관한 것은 表와 같고 그림 4는 變電所 送出電圧 및 電流를 나타내고 그림 5, 그림 6은 각 列車의 pantograph 電圧의 過上昇으로 인한 回生電流 制限範囲를 直線으로 나타내었다.

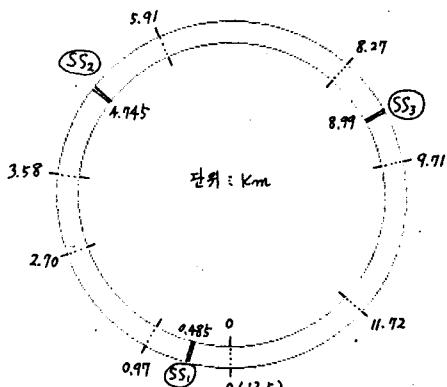


그림 3. 計算에 사용된 모델路線

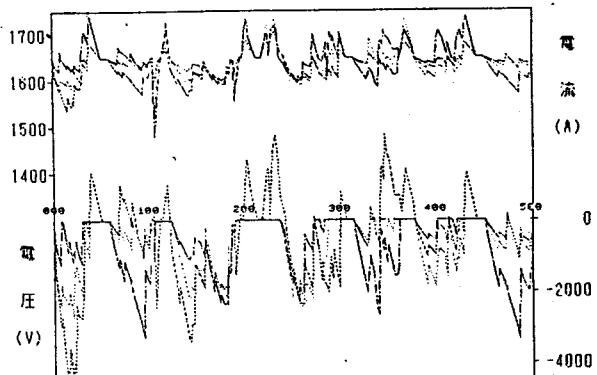


그림 4. 變電所送出電圧 및 電流

表 列車에 대한 諸元

種類	電機子チョー制御車
編成	6M4T(100% 準車率)
重量	460 ton
電流	力行: 580A/unit 回生: 1050A/unit
最高速度	100 km/h
ブレーキ	減速度: 2.7 km/S/S
運転方法	1回の 力行-惰行-ブレーキ

参考文献

- (1) SADAO, MASASHI, YOSHIOUKI: "An Application of Computer Simulation for Electric Power Plans of Newly Constructed Railway", The Tran. of the Institute of KINKI Railways, pp37-44, 1980
- (2) 笠原: 運転電力シミュレーション, 近畿電鉄研究所研究集, 第10号, pp31-38, 1980.3
- (3) 曾根, 久須美: 電気鉄道におけるき電システムの展望, 電気学会電気鉄道研究会, RAT-83-1, pp1-7, 1983
- (4) 片岡: 軌道交通システム電力シミュレータ, 電気学会システム制御研究会, SC-81-24, pp63-72, 1981

## 5 結 言

현재 서울과釜山에 地下鉄이 建設되고 있고 高速電氣鐵道의 建設이 計劃되고 있다. 電氣鐵道의 新線 計劃에 있어서 반드시 고려되어야 할 것이 電力消費라 할 수 있고 이것의 評価는 Simulation에 의해 행해지는 것이 보통이다. 정확한 評価基準이나 Simulation의 体系가 확립되어 있지 않으나 앞으로 보완함으로서 本 電力計算 Simulation手法이 조금이라도 보탬이 될 것을 기대해 본다.

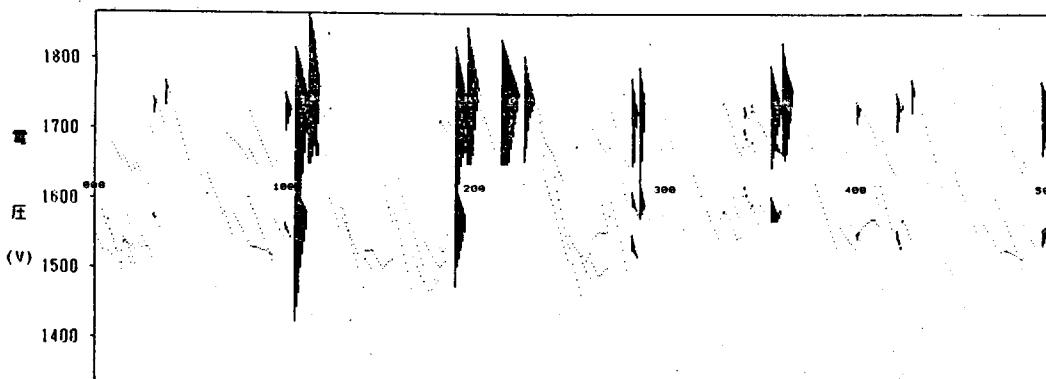


그림5. 각 列車의 Pantograph 電圧

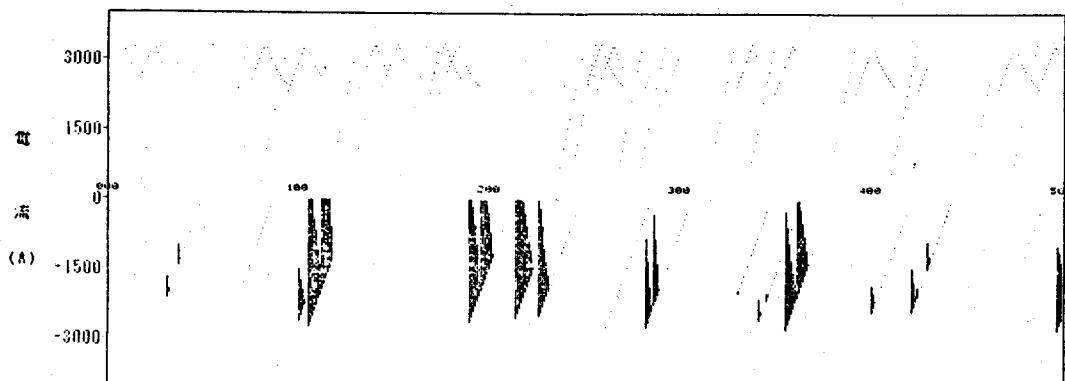


그림6. 각 列車의 Pantograph 電流