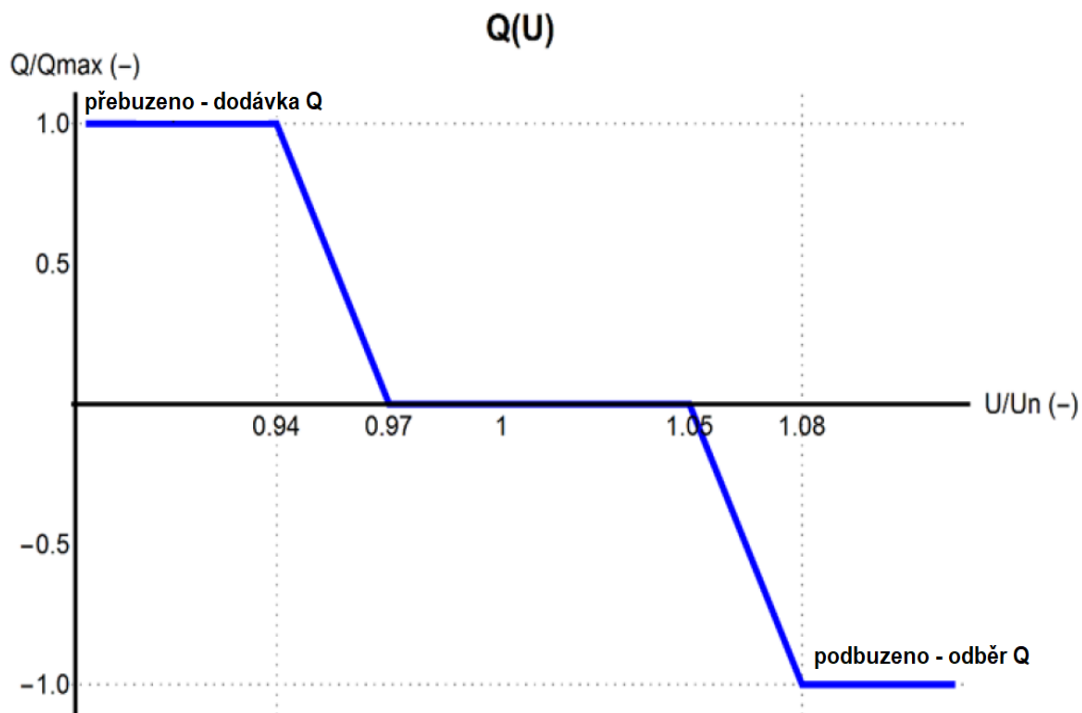


52. Autonomní charakteristiky VM vn, vvn

1. Autonomní charakteristika Q(U)



Obrázek č. 1 Autonomní charakteristika $Q(U)$

Body charakteristiky $Q(U)$:

$$X_1 = 0,94$$

$$X_2 = 0,97$$

$$X_3 = 1,05$$

$$X_4 = 1,08$$

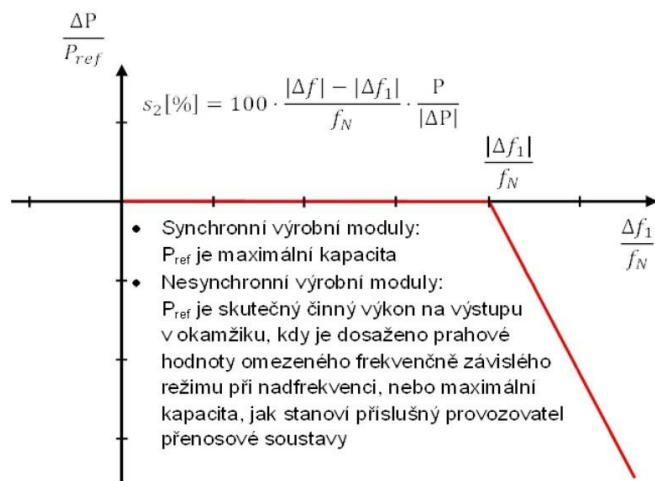
Doporučená časová konstanta funkce $Q(U) = 5 \text{ s}$

Vyžadovaný rozsah regulace Q v rámci PQ diagramů jednotlivých výrobních modulů odpovídá požadavkům uvedeným v Příloze č. 4 PPDS (viz [Příloha č. 4 PPDS](#)).

a Požadavky na osazení UQ regulace a $Q(U)$ charakteristiky.

2. Autonomní charakteristika snížení činného výkonu při nadfrekvenci P(f)

Defaultní prahová frekvence v ČR je 50,2 Hz, statika $s_2 = 5\%$

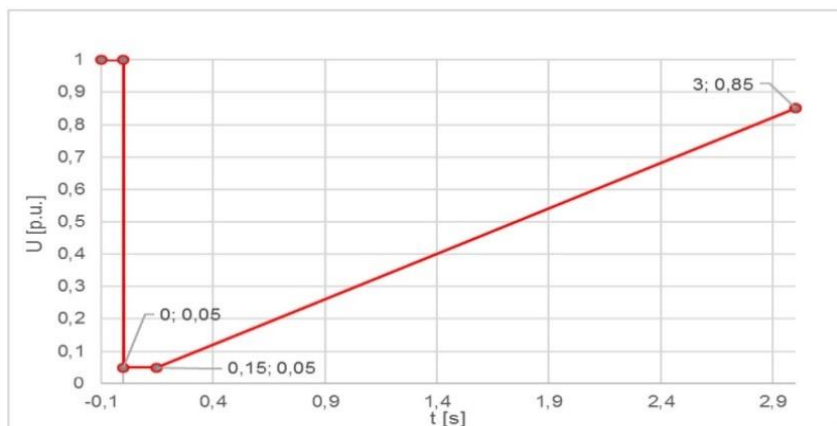


Obrázek č. 2 Autonomní charakteristika P(f)

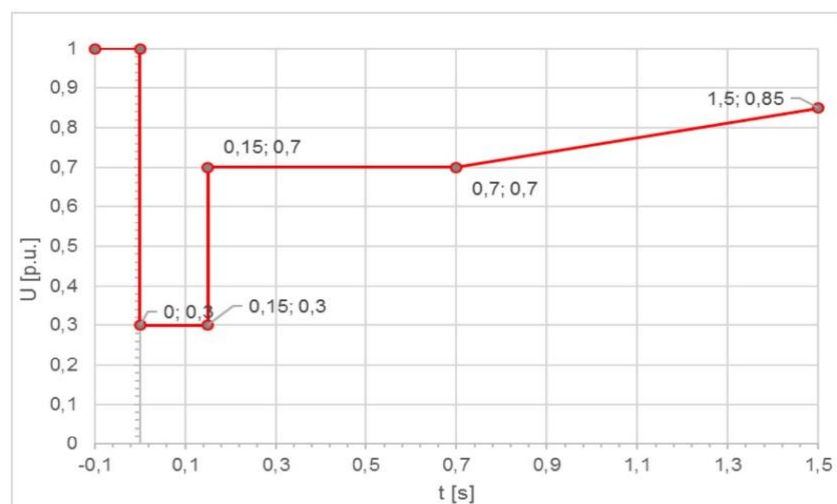
Autonomní charakteristika P(f) pro všechny typy VM připojovaných do všech napěťových hladin bez omezení činného výkonu. Defaultní prahová frekvence v ČR je 50,2 Hz, statika $s_2 = 5\%$.

3. Autonomní charakteristika FRT (fault-ride-through)

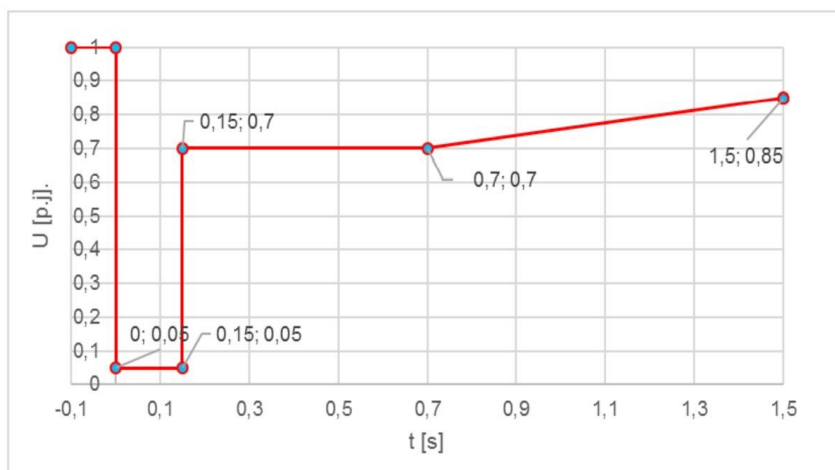
VM musí splňovat požadavky na FRT dle přílohy č. 4 PPDS.



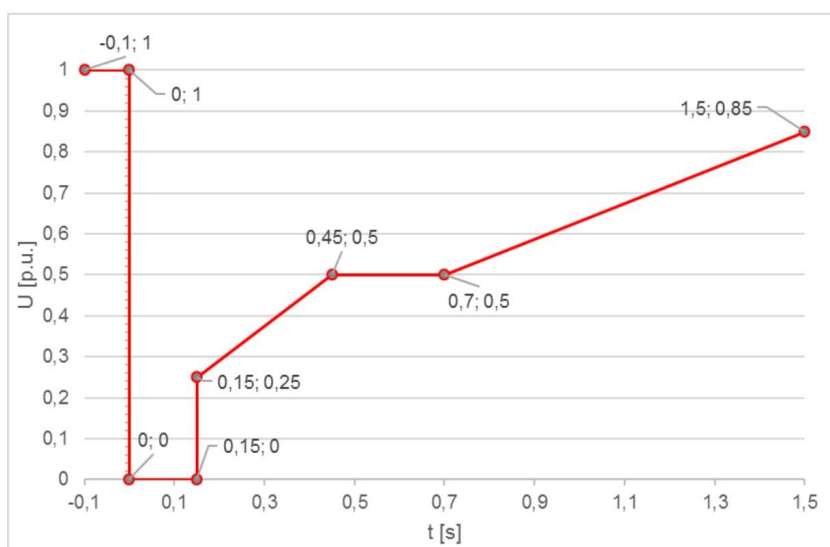
Obrázek č. 3
Autonomní charakteristika FRT
pro nesynchronní VM A1, A2, B2, C



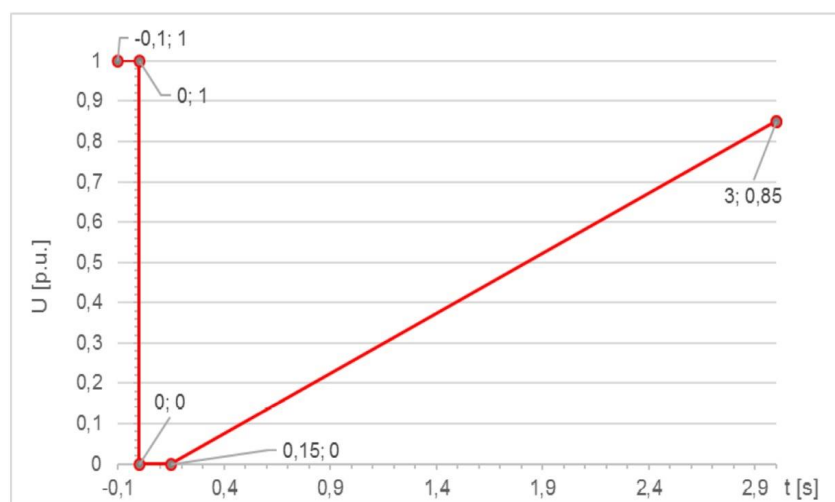
Obrázek č. 4
Autonomní charakteristika FRT
pro synchronní VM A1, A2, B1



Obrázek č. 5
Autonomní charakteristika FRT
pro synchronní VM B2, C



Obrázek č. 6
Autonomní charakteristika FRT
pro synchronní VM D



Obrázek č. 7
Autonomní charakteristika FRT
pro nesynchronní VM D