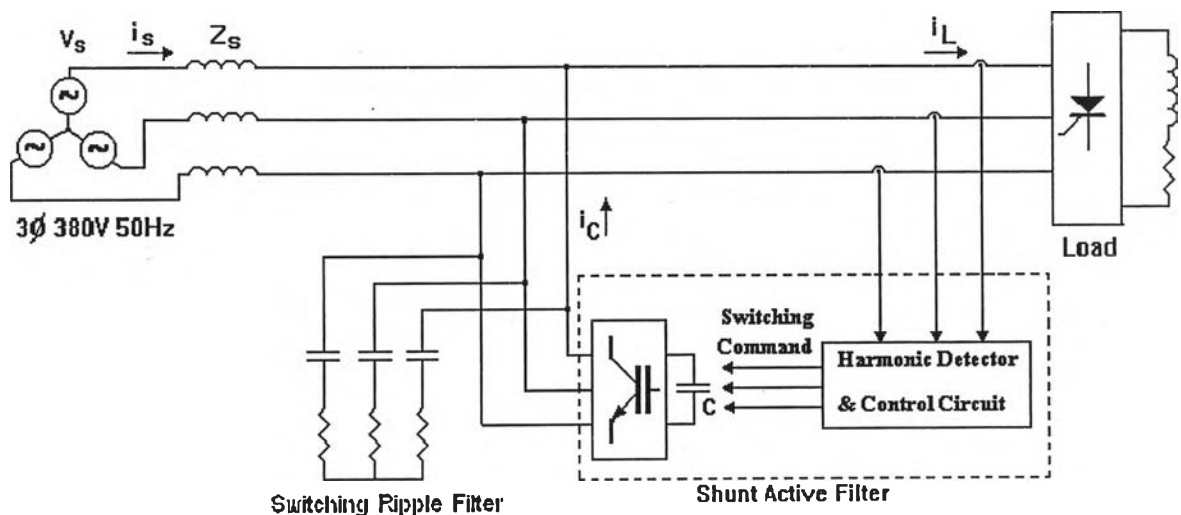




1.1 ความเบื้องต้น

ในปัจจุบันอุตสาหกรรมกำลังพัฒนาไปอย่างรวดเร็ว มีการนำอุปกรณ์อิเล็กทรอนิกส์กำลังชนิดต่างๆเข้ามาใช้มากขึ้น อุปกรณ์เหล่านี้ทำให้เกิดปัญหากระแสฮาร์มอนิกในระบบกำลังซึ่งนับวันก็จะทวีความรุนแรงมากขึ้นเรื่อยๆ ในอดีตได้มีการนำวงจรกรองพาสซีฟ L-C มาต่อเข้าไปในระบบเพื่อกรองฮาร์มอนิก เหล่านี้ แต่ก็ยังไม่ให้ผลที่ดีนัก อาจเกิดปัญหาเรโซแนนซ์ และคุณสมบัติการกรองยังขึ้นอยู่กับอิมพีแดนซ์ของแหล่งจ่าย ปัจจุบันได้มีการนำเอาวงจรกรองกำลังแอคทีฟแบบต่างๆมาใช้ในการแก้ปัญหาคารมอนิก เหล่านี้ด้วยซึ่งให้ผลการกำจัดฮาร์มอนิกที่ดีขึ้นกว่าการใช้วงจรกรองพาสซีฟแบบเดิม

วงจรกรองกำลังแอคทีฟจะต่อเข้ากับระบบกำลังเพื่อทำการกำจัดฮาร์มอนิกโดยจะตรวจจับฮาร์มอนิกในระบบ จากนั้นจะสร้างกระแสฮาร์มอนิกซึ่งมีเครื่องหมายตรงข้ามกันเข้าไปหักล้างกับกระแสโหลด ทำให้ได้กระแสทางด้านแหล่งจ่ายมีลักษณะเป็นรูปไซน์ที่ไม่มีฮาร์มอนิก หลักการทำงานของวงจรกรองกำลังแอคทีฟแสดงได้ดังรูปที่ 1



รูปที่ 1 ระบบไฟฟ้ากำลังที่ใช้วงจรกรองกำลังแอคทีฟแบบขนาน

ในการทำงานของวงจรกรองกำลังแอกทีฟ การตรวจจับกระแสฮาร์มอนิกเป็นสิ่งสำคัญซึ่งกำหนดคุณลักษณะในการกำจัดฮาร์มอนิกของวงจรกรองกำลังแอกทีฟ การตรวจจับกระแสฮาร์มอนิกสำหรับวงจรกรองกำลังแอกทีฟมีหลายวิธี อาทิเช่น วิธีการตรวจจับโดยใช้ทฤษฎี $p-q$ (H. Akagi, 1983) วิธีการตรวจจับโดยใช้การแปลงแกนหมุน (M. Takeda, 1988) (สรรคัธิพงษ์ โฆษิตเกษม, 2540) การตรวจจับฮาร์มอนิกโดยใช้วิธีวิเคราะห์สเปกตรัมซึ่งอาจจะใช้ FFT(Fast Fourier Transform) Neural Network (นเรศ เพ็ชรนิน, 2539) ฯลฯ (E. Destobbeleer, 1996) (J. S. Tepper, 1996) การตรวจจับฮาร์มอนิกโดยวิธีใช้วงจรกรองบนแกนหมุนจะมีผลตอบสนองที่ช้าเนื่องจากการใช้วงจรกรองผ่านต่ำ หรือบางวิธีอาจมีการคำนวณที่ยุ่งยากซับซ้อนดังเช่นการทำ FFT ในกรณีที่กระแสฮาร์มอนิกมีการเปลี่ยนแปลงไปกับเวลา การใช้วิธีการตรวจจับที่ให้ผลตอบสนองรวดเร็วและถูกต้องแม่นยำเป็นสิ่งจำเป็นต่อคุณลักษณะการกำจัดฮาร์มอนิกที่ดี

ในกรณีที่ระบบมีฮาร์มอนิกเฉพาะบางอันดับที่ทำให้เกิดปัญหาหรือในกรณีที่วงจรกรองกำลังแอกทีฟของเรามี kVA ที่จำกัด เราจะเลือกกำจัดฮาร์มอนิกเฉพาะอันดับที่สำคัญก็พอ (สรรคัธิพงษ์ โฆษิตเกษม, 2540) วงจรกรองกำลังแอกทีฟในลักษณะนี้จะต้องสามารถจ่ายเฉพาะกระแสชดเชยของฮาร์มอนิกอันดับที่ต้องการกำจัด ตัวตรวจจับกระแสฮาร์มอนิกจึงต้องสามารถแยกแยะเอาเฉพาะองค์ประกอบที่ต้องการกำจัดได้ โดยไม่มีกระแสฮาร์มอนิก อันดับอื่นๆรวมทั้งกระแสความถี่มูลฐานปะปนมา แต่เดิมการตรวจจับฮาร์มอนิกเฉพาะบางอันดับนั้นเราจะใช้วิธีการแปลงสัญญาณกระแสไปอยู่บนแกนหมุนของฮาร์มอนิกที่ต้องการ แล้วกรองแยกสัญญาณที่ต้องการออกด้วยวงจรกรองผ่านต่ำ แล้วจึงแปลงแกนกลับมาเป็นสัญญาณฮาร์มอนิกที่ต้องการ (N. Nanaumi, 1996) (A. Salem nia, 1996) วิธีนี้จะมีผลตอบสนองที่ขึ้นอยู่กับความถี่หักมุมของวงจรกรองผ่านต่ำ ซึ่งมีข้อเสียคือเราไม่สามารถได้คุณสมบัติการแยกแยะฮาร์มอนิกออกจากกันได้ดีควบคู่กันกับความรวดเร็วในการตอบสนอง กล่าวคือถ้าใช้ความถี่หักมุมค่าสูงผลตอบสนองจะรวดเร็วแต่การแยกแยะฮาร์มอนิกที่ต้องการออกจากฮาร์มอนิกอันดับอื่นๆและความถี่มูลฐานซึ่งอยู่ในย่านความถี่ใกล้เคียงจะทำได้ไม่ดี ในขณะที่ถ้าใช้ความถี่หักมุมค่าต่ำผลตอบสนองจะช้าแต่สามารถแยกแยะเอาเฉพาะฮาร์มอนิกอันดับที่ต้องการได้ดี โดยมีฮาร์มอนิกอื่นๆปะปนเข้ามาน้อย

วิทยานิพนธ์นี้ได้นำเสนอวิธีการตรวจจับกระแสฮาร์มอนิกโดยใช้ Recursive Discrete Fourier Transform (DFT) ซึ่งมีคุณลักษณะที่ดีหลายประการคือ

1. ให้ผลการคำนวณเป็นสัญญาณกระแสฮาร์มอนิกซึ่งสามารถนำไปใช้ได้เลย
2. มีผลตอบสนองที่รวดเร็วเหมาะสำหรับระบบที่กระแสฮาร์มอนิกมีการเปลี่ยนแปลงตาม

เวลา

3. สามารถตรวจจับเฉพาะฮาร์โมนิกที่ต้องการได้ดีเหมาะสำหรับใช้กับวงจรรองกำลังแอกทีฟที่กำจัดฮาร์โมนิกเฉพาะบางอันดับและยังเหมาะสำหรับใช้กับวงจรรองกำลังแอกทีฟที่กำจัดฮาร์โมนิกทุกอันดับด้วย

4. มีการคำนวณที่ไม่ยุ่งยากซับซ้อน สามารถทำการคำนวณได้ในแบบ Real-Time และสามารถหาฟังก์ชันโอนย้ายเพื่อการวิเคราะห์ได้ด้วย

สำหรับโพลที่เป็นแบบ 3 เฟส 3 สายสมดุล เรายังสามารถปรับปรุงการทำ Recursive DFT ให้มีความเหมาะสมกับโพลในลักษณะนี้โดยจะทำให้ได้ผลตอบสนองที่รวดเร็วกว่าการทำ DFT ธรรมดาถึง 6 เท่า

1.2 ขอบเขตของงานวิจัย

1. พัฒนาการตรวจจับฮาร์โมนิกด้วย Recursive DFT พร้อมทั้งทดสอบการทำงานและผลการวิเคราะห์ทางทฤษฎี

2. สร้างต้นแบบวงจรรองกำลังแอกทีฟแบบขนานที่มีการตรวจจับฮาร์โมนิกแบบ Recursive DFT สำหรับใช้กับระบบแรงดันสามเฟสสามสาย 380 โวลต์ และโพลเป็นวงจรเรียงกระแสดสามเฟสที่จ่ายกระแสด้านออกคงตัวมีขนาดเท่ากับ 2.5 kVA โดยวงจรรองกำลังจะต้องสามารถเลือกกำจัดฮาร์โมนิกเฉพาะบางอันดับได้ดีและมีสภาวะชั่วคราวที่สั้น

3. วงจรรองกำลังแอกทีฟที่พัฒนาขึ้นต้องสามารถเลือกกำจัดฮาร์โมนิกซึ่งเกิดขึ้นจากโพลตามที่ต้องการได้ โดยทำให้กระแสฮาร์โมนิกในระบบกำลังในอันดับที่เลือกกำจัดเป็นไปตามข้อกำหนดตามตารางข้างล่างนี้

ตารางที่ 1.1 ค่าจำกัดของกระแสฮาร์โมนิกสำหรับระบบกำลังที่ใช้ในวิทยานิพนธ์

อันดับที่เลือกกำจัด (h)	ค่าจำกัด
$h < 11$	7%
$11 \leq h < 17$	3.5%
$17 \leq h < 23$	2.5%
THD(%) (เฉพาะในกรณีกำจัดหมด)	8.0%

1.3 ขั้นตอนและวิธีการดำเนินงาน

1. ศึกษาวิธีการประมวลสัญญาณทางดิจิทัล โดยเฉพาะการทำ DFT แบบต่างๆ เพื่อหาวิธีการที่เหมาะสมในการตรวจจับกระแสฮาร์มอนิก
2. ศึกษาคุณสมบัติของวงจรกรองกำลังแอกทีฟแบบต่างๆ
3. ใช้คอมพิวเตอร์จำลองการทำงานของวงจรกรองกำลังแอกทีฟที่มีการตรวจจับฮาร์มอนิก โดยใช้ Recursive DFT ที่ปรับปรุงขึ้น เพื่อศึกษาและวิเคราะห์การทำงาน โดยเฉพาะในด้านเสถียรภาพและผลตอบสภาวะชั่วครู่
4. สร้างต้นแบบวงจรกรองกำลังแบบขนานที่ใช้การตรวจจับกระแสฮาร์มอนิกแบบ Recursive DFT
5. ศึกษาและปรับปรุงฮาร์ดแวร์ของวงจรกรองกำลังแอกทีฟ
6. ทำการทดสอบหลักการตรวจจับฮาร์มอนิกกับวงจรกรองกำลังจริงและทดลองใช้งาน
7. ประเมินผลและเขียนวิทยานิพนธ์

1.4 ประโยชน์ที่คาดว่าจะได้รับ

1. สามารถนำวงจรกรองกำลังแอกทีฟที่ใช้วิธีการประมวลสัญญาณทางดิจิทัลมาใช้กำจัดฮาร์มอนิกและสามารถเข้าใจถึงข้อดีและข้อด้อยเมื่อเปรียบเทียบกับการใช้วงจรกรองแบบอื่นๆ
2. สามารถพัฒนาวงจรกรองกำลังแอกทีฟที่สามารถกำจัดฮาร์มอนิกเฉพาะบางอันดับได้
3. ผลการศึกษาวิจัยและพัฒนาสามารถที่จะนำไปใช้ในอุตสาหกรรมได้