AARHUS UNIVERSITET

4. Semesterprojekt gruppe 1 Projekt dokumentation

Spændingsregulator

201509249 - Caroline Møller Sørensen 201611140 - Sophia Amailie Mortensen 201505195 - Dennis Slot Larsen 201505115 - Laurids Givskov Jørgensen 201508333 - Søren Jensen 13114 - Jeppe Hansen

> Vejleder Emir Pasic

Indhold

In	Indhold						
1	Pro	ektbeskrivelse	1				
2	Kra	specifikation	2				
	2.1	Systembeskrivelse	2				
		2.1.1 Termliste	2				
	2.2	MoSCoW	2				
	2.3	Funktionelle krav	3				
		2.3.1 Usecase 1 - Start manuel styring	3				
		2.3.2 Usecase 2 - Stop manuel styring					
		2.3.3 Usecase 3 - Skift trin	4				
	2.4	Ikke funktionelle krav	4				
		2.4.1 Spændingsregulator	4				
		2.4.2 Transmissionslinje	4				
		2.4.3 Belastning	4				
		2.4.4 Brugergrænseflade	4				

Kapitel 1

Projektbeskrivelse

Formålet med dette projekt, er at opbygge et system, der simulerer det danske transmissionssystem. Systemet skal bestå af en spændingsregulator (trinkobler), en transmissionslinje og en varierende belastning. Det ønskes at måle strøm, spænding, power factor og effektretning i systemet, således at spændingsregulatoren hele tiden kan holde spændingen på +- et givent niveau, selvom belastningen ændres. Systemet skal have to indstillinger – en til manuel valg af spændingsniveau og en til automatisk valg af passende spændingsniveau. Det ønskes desuden at kunne måle frekvensindholdet i systemet for at kunne observere et eventuelt indhold af harmoniske. Det er et krav, at målte værdier i systemet vises på en skærm.

Kapitel 2

Kravspecifikation

2.1 Systembeskrivelse

 $Systembeskrivelsen\ kommer\ senere..$

2.1.1 Termliste

Term	Beskrivelse
Spændingsregaulator	Består af en transformer og tilkoblet sensorer
Trin	Trin af spændingsniveau

Tabel 2.1: Termbeskrivelse

2.2 MoSCoW

- Systemet skal bestå af en trin transformator 230/20V
- Systemet skal måle spændingen, strømmen, effektretning og power factor
- Systemet skal vise data på skærm/brugergrænseflade
- Systemet skal simulere en transmissionslinje og belastning
- Systemet skal bestå af en manuel spændingsregulering
- Systemet burde bestå af en automatisk spændingsregulering
- Systemet burde kunne måle harmoniske
- Systemet kunne have en log
- Systemet kunne have flere transmissionslinjer
- Systemet kunne have flere belastninger
- Systemet vil ikke kunne fjerne harmoniske

2.3 Funktionelle krav

2.3.1 Usecase 1 - Start manuel styring

Navn:	UC1 - Start manuel styring
Mål:	At sætte systemet i manuel mode
Initiering:	Initieres af brugeren.
Aktører:	Brugeren (Primær)
Samtidige forekomster:	1
Forudsætninger:	At systemet er funktionelt og i automatisk mode
Resultat:	Systemet er i manuel mode
Hovedscenariet:	
1	Brugeren trykker "Manuel styring"på skærmen.
2	Systemet skifter til "Manuel mode"
3	Systemet viser mulige spændingsniveauer på skærm

Tabel 2.2: Fully dressed use case for UC1 - Start manuel styring

2.3.2 Usecase 2 - Stop manuel styring

Navn:	UC2 - Stop manuel styring	
Mål:	At sætte systemet i automatisk mode	
Initiering:	Initieres af brugeren.	
Aktører:	Brugeren (Primær)	
Samtidige forekomster:	1	
Forudsætninger:	At systemet er funktionelt og i manuel mode	
Resultat:	Systemet er i automatisk mode	
Hovedscenariet:		
1	Brugeren trykker "Autmatisk styring"på skærmen.	
2	Systemet skifter til automatisk mode.	

Tabel 2.3: Fully dressed use case for UC2 - Stop manuel styring

2.3.3 Usecase 3 - Skift trin

Navn:	UC3 - Skift trin
Mål:	At skifte trin på transformeren
Initiering:	Initieres af brugeren.
Aktører:	Brugeren (Primær)
Samtidige forekomster:	1
Forudsætninger:	At systemet er funktionelt og i manuel mode
Resultat:	Transformerens trin er skiftet
Hovedscenariet:	
1	Brugeren vælger trin på skærmen.
2	Systemet skifter trin på transformeren.

Tabel 2.4: Fully dressed use case for UC3 - Skift trin

2.4 Ikke funktionelle krav

2.4.1 Spændingsregulator

Måle spændingen ved transformatoren og belastningen op til 20 V+-10Måle strøm (indsæt værdi)

Måle faseforskydning/power factor

Automatisk regulering fra 230V til 20V.

2.4.2 Transmissionslinje

100 km Pi-kreds simularing

2.4.3 Belastning

Forbruger simularing

Belastning der variere +- (belastningsværdi)

2.4.4 Brugergrænseflade

(Beskrivelse af skræm på PLC'en)

Indsæt billede