

KOCAELİ ÜNİVERSİTESİ
MÜHENDİSLİK FAKÜLTESİ

BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ

BİTİRME PROJESİ

GÖRÜNTÜ İŞLEME TEMELLİ UYGULAMALAR

ELİZ KURTULUŞ
İREM ÇELİKKANAT

KOCAELİ 2021

**KOCAELİ
ÜNİVERSİTESİ
MÜHENDİSLİK
FAKÜLTESİ**

BİLGİSAYAR MÜHENDİSLİĞİ BÖLÜMÜ

ARAŞTIRMA PROBLEMLERİ

GÖRÜNTÜ İŞLEME TEMELLİ UYGULAMALAR

**ELİZ KURTULUŞ
İREM ÇELİKKANAT**

Prof.Dr. Kerem Küçük

Danışman, Kocaeli Üniv.

.....

Doç.Dr. Suhap Şahin

Jüri Üyesi, Kocaeli Üniv.

.....

Dr. Öğr. Üyesi Alev Mutlu

Jüri Üyesi, Kocaeli Üniv.

.....

Tezin Savunulduğu Tarih: 02.04.2021

ÖNSÖZ VE TEŞEKKÜR

Bu tez çalışması, a macıyla gerçekleştirilmiştir.

Tez çalışmamda desteğini esirgemeyen, çalışmalarına yön veren, bana güvenen ve yüreklendiren danışmanım sonsuz teşekkürlerimi sunarım.

Tez çalışmamın tüm aşamalarında bilgi ve destekleriyle katkıda bulunan hocam. teşekkür ediyorum.

Tez çalışmamda gösterdiği anlayış ve destek için sayın. teşekkürlerimi sunarım.

Hayatım boyunca bana güç veren en büyük destekçilerim, her aşamada sıkıntılarımı ve mutluluklarımı paylaşan sevgili aileme teşekkürlerimi sunarım.

Nisan – 2021

Eliz KURTULUŞ, İrem ÇELİKKANAT

Bu dokümandaki tüm bilgiler, etik ve akademik kurallar çerçevesinde elde edilip sunulmuştur. Ayrıca yine bu kurallar çerçevesinde kendime ait olmayan ve kendimin üretmediği ve başka kaynaklardan elde edilen bilgiler ve materyaller (text, resim, şekil, tablo vb.) gerekli şekilde referans edilmiş ve dokümanda belirtilmiştir.

Öğrenci No: 190202015

Adı Soyadı: Eliz KURTULUŞ

İmza:.....

Öğrenci No: 190202124

Adı Soyadı: İrem ÇELİKKANAT

İmza:.....

İÇİNDEKİLER

ÖNSÖZ	VE	TEŞEKKÜR	iii
İÇİNDEKİLER			v
KISALTMALAR			vii
TABLOLAR			viii
GİRİŞ			1
		Tezin		1.1.
Adı		1	1.2.
		Tezin		
Konusu		1	1.3.
		Tezin		
Amacı		1	1.4.
		Tezin		
Önemi		1	1.5.
		Araştırma		
Soruları		2	1.6.
		Tezin		
Sınırlılıkları		2	1.7.
		Tezin		
Düzeni		3	
	2.	KURAMSAL		
ARTALAN		4	2.1. Kuraldışı Durum İmleme
ve Türkçe		4	2.1.1.
		Yükselme		
Çözümlemeleri		6	2.1.2.
		Uzaktan		
Çözümlemeleri		15	2.1.3. Uyum
		Denetimi		
Çözümlemesi		31	2.1.4. Nesne
		Genel		
Bakış		36	2.2. Durum
Eşleme		37	2.2.1.
Bağımlı/Kurulumsal Durum Yükleme		37	2.2.1.1. Marantz
(1991)			38
2.2.1.2. Preminger (2011)		42	2.2.2. Uyuşum
Aracıyla Durum Eşleme (Chomsky 2000, 2001)		45	

ŞEKİLLER DİZİNİ

Şekil 1. ...Etkileyen Etmenler	9
--------------------------------------	---

TABLÖLAR DİZİNİ

Tablo 1: Alanyazında Türkçe KDI Öznelerine Yönelik İddialar

SİMGELER VE KISALTMALAR DİZİNİ

BU Boş Ulam

ÇÖ Çekim Öbeği

ZÖ Zaman Öbeği

eÖ (küçük) eylem Öbeği

EÖ (büyük) Eylem Öbeği

TümÖ Tümleyici Öbeği

BelÖ Belirleyici Öbeği

BÖ Belirteç Öbeği

AÖ Ad Öbeği

OlmÖ Olumsuzluk Öbeği

KonuÖ Konu Öbeği

UyumÖÖ Uyum Özne Öbeği

UyumNÖ Uyum Nesne Öbeği

GörÖ Görünüş Öbeği

YAL Yalın Durum

BEL Belirtme Durumu

Kısaltmalar

AC	: AlternativeCurrent (Alternatif Akım)
ANN	: ArtificialNeural Networks (Yapay Sinir Ağları)
DDA	: DeterministicDifferentialApproach (Deterministik Diferansiyel Yaklaşım)
FACTS	: FlexibleAlternativeCurrentTransmissionSystem (Esnek Alternatif Akım İletim Sistemi)

GÖRÜNTÜ İŞLEME TEMELLİ UYGULAMALAR

ÖZET

Bu çalışma, Türkçedeki kuraldışı durum imleme yapılarını, yeni verilerle inceleyerek KDİ öznesinin durum eşleme ve sözdizimsel konumuna yönelik tartışmalara katkı sunmayı amaçlamaktadır. Alan yazındaki çalışmalara göre, Türkçede KDİ öznesi, ana eylemden belirtme durumunu (i) yerleşmiş tümcenin GöS,TümÖ konumundan ya da yerinden uzaktan uyumla (Aygen 2002, Öztürk 2005a, Şener 2008, Özgen & Aydın 2016), (ii) ana tümcenin GöS,eÖ konumuna yükselerek (Knecht 1986, Zidani-Eroğlu 1997, Moore 1998, Özsoy 2001, Arslan-Kechriotis 2016) ya da (iii) doğrudan ana tümcede üretilerek (İnce, 2006) almaktadır.

Anahtar kelimeler: Otonom araçlar, nesne tanıma, robotik, yapay zeka.

A NEW APPROACH FOR IMPEDANCE BASED FAULT LOCATION ON TRANSMISSION LINES

ABSTRACT

This study aims to explore exceptional case marking structures in Turkish by presenting novel data to contribute to the discussions on the syntactic positions and case checking properties of ECM-subjects, which are argued to get their accusative case from the matrix verb by (i) establishing long-distance agreement in either in-situ or embedded [Spec,CP] positions (Aygen 2002, Öztürk 2005a, Şener 2008, Özgen & Aydın 2016), or either (ii) raising to (Knecht 1986, Zidani-Eroğlu 1997, Moore 1998, Özsoy 2001, Arslan-Kechriotis 2016) or (iii) being base-generated in the matrix [Spec,vP] position (İnce, 2006)..

Keywords: Fault Location Algorithms, Transmission Lines, MOV, PMU, Series Capacitor.

GİRİŞ

Tezin Adı “Türkçede Kuralışı Durum İmleme” 1.2. Tezin Konusu Kuraldışı durum belirleme/imleme (exceptional case marking; bu tez çalışmasında kısaca KDİ olarak bahsedilecektir) olgusunun ortaya çıkmasına sebep olan sözdizimsel kurulumun tartışılması ve KDİ öznesinin sözdizimsel konumunun belirlenmesi bu tezin konusunu oluşturmaktadır. hatlarında kullanılmak üzere bir algoritma geliştirmenin gerekliliği ispat edilmiştir. Bölüm 5.2’de ise, seri kapasitörlü iletim hatları için geliştirilen algoritmalar ile performansa dayalı algoritma farklı arıza tipi, farklı arıza direnci ve farklı arıza yeri değişkenlerinde, bir test sisteminde karşılaştırılmış ve elde edilen sonuçlar yorumlanmıştır.

3.1’de karşılaştırılmıştır.

Tablo 3.1. Homojen test sisteminde farklı uzaklıklardaki çeşitli arıza tipleri için yüzde hata oranları

Arıza Yeri Bulma Algoritması Tipi	Arıza Tipi				Arıza Uzaklığı
	abc	at	bc	bct	
Takagi Algoritması	0,0461	0,0313	0,0461	0,0461	20 km
	0,1073	0,0775	0,1073	0,1073	40 km
	0,1435	0,1062	0,1435	0,1435	50 km
	0,1835	0,1385	0,1835	0,1835	60 km
	0,2747	0,2140	0,2747	0,2747	80 km
Basit Reaktans Algoritması	0,0288	0,0316	0,0288	0,0288	20 km
	0,0568	0,0786	0,0568	0,0568	40 km
	0,0705	0,1079	0,0705	0,0705	50 km
	0,0840	0,1410	0,0840	0,0840	60 km
	0,1105	0,2188	0,1105	0,1105	80 km
Geliştirilmiş Takagi Algoritması	-	0,0313	-	0,8808	20 km
	-	0,0775	-	1,3621	40 km
	-	0,1062	-	1,5223	50 km
	-	0,1385	-	1,6471	60 km
	-	0,2140	-	1,8218	80 km
Basit Arıza Gerilimi Eşitliği Algoritması	0,0153	0,0156	0,0153	0,0153	20 km
	0,0062	0,0066	0,0062	0,0062	40 km
	0,0001	0,0002	0,0001	0,0001	50 km
	0,0075	0,0073	0,0075	0,0075	60 km
	0,0254	0,0255	0,0254	0,0254	80 km
Negatif Bileşenler ile Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,0002	0,0001	0,0001	20 km
	-	0,0003	0,0001	0,0001	40 km
	-	0,0003	0,0001	0,0001	50 km
	-	0,0003	0,0001	0,0001	60 km
	-	0,0002	0,0001	0,0001	80 km
	-	0,0161	0,0154	0,0367	20 km

Asimetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,0068	0,006 4	0,010 0	40 km
	-	0,0004	0,000 1	0,000 2	50 km
	-	0,0073	0,007 3	0,008 3	60 km
	-	0,0258	0,025 3	0,018 9	80 km
Simetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	0,0222	-	-	-	20 km
	0,0317	-	-	-	40 km
	0,0354		-	-	50 km
	0,0334	-	-	-	60 km
	0,0225	-	-	-	80 km

Tablo 3.1’de görüldüğü gibi tek baranın ölçümlerini kullanan algoritmalarla karşı, iki bara ölçümlerini kullanan algoritmaların doğruluk yüzdesinin daha iyi olduğu görülmektedir. Geliştirilmiş Takagi algoritması dışındaki algoritmalarda, hata oranının %1’in altında olduğu görülmektedir. Tek bara

ölçümlemlerini kullanan algoritmaların arıza yeri uzaklığı arttıkça hata oranlarının arttığı ancak iki bara ölçümlemlerini kullanan algoritmalarda ise hata oranlarının arıza uzaklığından bağımsız değıştiğı gözlenmektedir.

Tek bara ölçümlemlerini kullanan algoritmalarda, görülebileceğı gibi geliştirilmiş Takagi algoritması en kötü sonuçları vermekte ve faz-toprak arıza tiplerinde Takagi algoritması ile aynı sonuçları verdiğinden bu test senaryosunda etkisiz kaldığı görülmektedir. Bu test sisteminden geliştirilmiş Takagi algoritmasının, faz-toprak arızası dışındaki arıza tipleri için uygun olmadığı görülmektedir. Takagi algoritması, arıza öncesi akım değlerlerini de kullanmasına karşın, basit reaktans yönteminden daha yüksek hata oranlarına sahip olduğu görülmektedir.

İki bara ölçümlemlerini kullanan algoritmalarda, elde edilen maksimum hata oranı %0,4 değlerinin altındadır. En kötü sonuçları, simetrik arıza yeri bulma algoritması ile hesaplanmış olup bu algoritmaya alternatif olarak basit arıza gerilimi eşitliği algoritması kullanılabileceğı elde edilen sonuçlardan anlaşılmaktadır. Basit arıza gerilimi eşitliği algoritması, simetrik arızalarda en iyi sonuçları elde etmekle beraber diğer iki bara ölçümlemlerini kullanan algoritmalarındaki gibi belli arıza tiplerine bağımlı değildir ve fazörel değlerleri simetrik bileşenlerine ayırma ihtiyacını da ortadan kaldırır. Asimetrik arızalarda ise, arıza uzaklığına en yakın sonuçları, negatif bileşenli arıza yeri bulma algoritması ile elde edildiğı görülmektedir. Asimetrik arıza yeri bulma algoritması ise genel olarak doğruya yakın sonuçlar verse de elde edilen sonuçlar diğer iki bara ölçümleri kullanan algoritmaların sonuçlarından genel olarak daha fazla hata oranına sahiptir.

Arıza direncinin etkisini belirlemek için, arıza yeri sabit (50 km) tutulup, çeşitli arıza tiplerinde arıza direnç değleri değştirilerek her bir algoritma için hata oranları hesaplanmıştır. Arıza dirençleri 1 Ω , 10 Ω , 20 Ω ve 30 Ω olarak seçilmiştir. Elde edilen sonuçlar Tablo 3.2'de özetlenmiştir.

Tablo 3.2. Homojen test sisteminde farklı arıza dirençlerindeki çeşitli arıza tipleri için yüzde hata oranları

Arıza Yeri Bulma Algoritması Tipi	Arıza Tipi				Arıza Direnci
	abc	at	bc	bct	
Takagi Algoritması	0,0540	0,0616	0,089 6	0,0540	1 Ω
	0,0029	0,0006	0,001 9	0,0029	10 Ω
	0,0058	0,0020	0,002 9	0,0058	20 Ω
	0,0086	0,0039	0,004 3	0,0086	30 Ω
Basit Reaktans Algoritması	0,5255	0,3934	0,228 7	0,5255	1 Ω
	6,5516	3,6454	2,981 6	6,5516	10 Ω
	15,930 7	8,1682	6,551 6	15,930 7	20 Ω
	-	-	-	-	30 Ω
Geliştirilmiş Takagi Algoritması	-	0,0616	-	13,936 3	1 Ω
	-	0,0001	-	-	10 Ω
	-	0,0002	-	-	20 Ω
	-	0,0002	-	-	30 Ω
Basit Arıza Gerilimi Eşitliği Algoritması	0,0001	0,0002	0,000 1	0,0001	1 Ω
	0,0000	0,0002	0,000 1	0,0000	10 Ω
	0,0000	0,0002	0,000 0	0,0000	20 Ω
	0,0001	0,0002	0,000 0	0,0001	30 Ω
Negatif Bileşenler ile Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,0003	0,000 1	0,0001	1 Ω
	-	0,0003	0,000 1	0,0001	10 Ω
	-	0,0003	0,000 1	0,0001	20 Ω
	-	0,0003	0,000 1	0,0001	30 Ω
Asimetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,0004	0,000 1	0,0002	1 Ω
	-	0,0005	0,000 2	0,0003	10 Ω
	-	0,0006	0,000 2	0,0003	20 Ω
	-	0,0007	0,000 2	0,0004	30 Ω
Simetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	0,1705	-	-	-	1 Ω
	3,5559	-	-	-	10 Ω
	2,2189		-	-	20 Ω
	10,687 5	-	-	-	30 Ω

Tablo 3.2’de gösterilen sonuçlar, tek bara ölçümlerini kullanan algoritmaların genel olarak sadece çok düşük arıza dirençlerinde kullanılabileceğini göstermektedir. İki bara ölçümlerini kullanan algoritmalarda simetrik arıza yeri bulma algoritması dışında, yüksek arıza dirençlerinde bile sonuca çok yakın değerler elde edebileceği görülmektedir.

Tek bara ölçümlemlerini kullanan algoritmelerde, genel duruma bakıldığında hata oranlarının genel olarak arıza direnciyle doğrusal olarak arttığı gözlemlenir. Basit reaktans algoritmasında, çok düşük

arıza direnci değerlerinde hata oranı kabul edilebilir sınırlar içindedir. Takagi algoritmasının hata

oranlarının ne kadar iki bara ölçümüne dayalı algoritmelerden fazla olsa da %0,1 hata oranının altında sonuçlar elde etmesiyle yüksek doğruluk yakaladığı görülüyor. Geliştirilmiş Takagi algoritmasında ise, elde edilen sonuçlar irdelendiğinde faz-faz-toprak arıza tiplerinde hata oranlarının kabul edilebilir

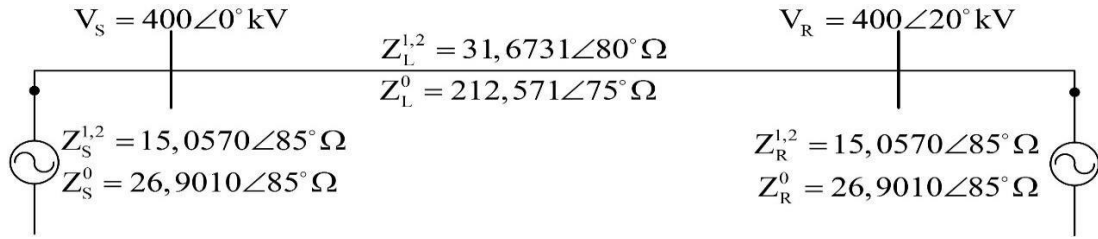
değerlerin çok üstünde olduğu görülmektedir ancak faz-toprak arızalarındaki arıza yerini bulmadaki doğruluğu nerdeyse iki bara ölçümünü kullanan algoritmalar kadar yüksektir.

İki bara ölçümlemlerini kullanan algoritmelerde, pozitif bileşenleri kullanan algoritmaların arıza direnci artışından etkilendiği gözlenmektedir. Bu etki, en çok simetrik arıza yeri bulma algoritmasında

gözlenir, algoritmanın formülasyonu sadece pozitif bileşenlerden oluştuğundan arıza direncine karşı hassastır, bu nedenle doğrusal bir artış göstermiş ve hata oranı Takagi algoritmasının bile çok üstünde kalmıştır. Bu algoritmaya ek olarak asimetrik arıza yeri bulma algoritmasında da doğrusal bir artış gözlenmektedir, ancak bu algoritmanın formülasyonu negatif bileşenler ağırlıklı olduğundan etki yok sayılabilecek orandadır. Basit arıza gerilimi eşitliği algoritması ve negatif bileşenler ile arıza yeri bulma algoritmasının verdiği sonuçların arıza direncinden etkilenmediği ve diğer algoritmalar ile kıyaslandığında gerçek değere çok daha yakın sonuçlar elde ettiği görülmektedir.

3.2. Homojen Olmayan Test Sistemi

Homojen olmayan test sistemleri, kaynaklar ve hattın açılarındaki aynı değerde olmadığı sistemlerdir. Bu farklılık baralardan ölçülen akım ve gerilim değerlerinin açı farkının iki bara içinde farklı değerde olmasına yol açar. Bu açıları arasındaki farkın dikkate alındığı algoritmalarda arıza yeri bulma doğruluğunu etkilemezken, diğer algoritmalarda bir sapmaya yol açar. [9, 11, 16, 44] kaynaklarına göre uyarlanan test sistemi, Şekil 3.2’de belirtildiği gibidir.



Şekil 3.2. Homojen olmayan test sistemi

Homojen olmayan test sistemi bir veya iki baradan alınan ölçüm değerlerini kullanan algoritmalar için ilk olarak 20 km, 40 km, 50 km, 60 km, 80 km arıza yeri uzaklıkları için test edilmiştir. Tablo 3.3’de bu arıza uzaklıklarındaki farklı arıza tiplerine göre hata oranları yüzde olarak verilmektedir.

Tablo 3.3. Homojen olmayan test sisteminde farklı uzaklıklardaki çeşitli arıza tipleri için yüzde hata oranları

Arıza Yeri Bulma Algoritması Tipi	Arıza Tipi				Arıza Uzaklığı
	abc	at	bc	bct	
Takagi Algoritması	0,027 9	0,005 8	0,027 9	0,027 9	20 km
	0,044 3	0,006 7	0,044 3	0,044 3	40 km
	0,051 4	0,007 3	0,051 4	0,051 4	50 km
	0,058 4	0,008 0	0,058 4	0,058 4	60 km
	0,072 3	0,010 5	0,072 3	0,072 3	80 km
Basit Reaktans Algoritması	0,017 0	0,005 8	0,017 0	0,017 0	20 km
	0,024 6	0,006 8	0,024 6	0,024 6	40 km
	0,027 4	0,007 5	0,027 4	0,027 4	50 km
	0,029 8	0,008 3	0,029 8	0,029 8	60 km
	0,034 0	0,010 9	0,034 0	0,034 0	80 km

Geliştirilmiş Takagi Algoritması	-	0,005 7	-	0,218 4	20 km
	-	0,006 6	-	0,262 6	40 km
	-	0,007 2	-	0,273 9	50 km
	-	0,007 9	-	0,283 3	60 km
	-	0,010 4	-	0,306 5	80 km
Basit Arıza Gerilimi Eşitliği Algoritması	0,000 5	0,001 7	0,000 5	0,000 5	20 km
	0,000 7	0,000 6	0,000 7	0,000 7	40 km

	0,000 1	0,000 1	0,000 1	0,000 1	50 km
	0,000 5	0,000 9	0,000 5	0,000 5	60 km
	0,000 5	0,002 6	0,000 5	0,000 5	80 km
Negatif Bileşenler ile Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,013 8	0,016 3	0,018 9	20 km
	-	0,005 2	0,006 4	0,007 2	40 km
	-	0,001 2	0,000 4	0,000 4	50 km
	-	0,003 3	0,006 7	0,007 6	60 km
	-	0,017 2	0,026 0	0,030 7	80 km
Asimetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,002 5	0,000 3	0,001 2	20 km
	-	0,001 1	0,000 5	0,000 9	40 km
	-	0,000 1	0,000 0	0,000 0	50 km
	-	0,001 5	0,000 7	0,000 8	60 km
	-	0,004 3	0,000 5	0,001 1	80 km
Simetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	0,003 2	-	-	-	20 km
	0,002 3	-	-	-	40 km
	0,086 5		-	-	50 km
	0,004 7	-	-	-	60 km
	0,001 0	-	-	-	80 km

Sistemdeki aç ı fark ı etkisini, en çok negatif bileş enli arıza yeri bulma algoritmas ında gösterdi ğ i, hata oran ının artmas ından anlaşı lmaktadır. Di ğ er yöntemlerde, de ğ iş imler gözlemlense de genel duruma bakıldı ğ ında beklenenin aksine bir önceki test sisteminden daha iyi sonuçlar elde edildi ğ i anlaşı lmaktadır. Bunun nedenleri olarak bu senaryonun arıza direnç siz olması, hat ve kaynak empedansları büyü klükleri ve aç ıları verilebilir.

Tek bara ölç ümüne dayalı algoritmalarda, hata oranları beklenildi ğ i gibi arıza yeri ile do ğ ru orantılı olarak bir artış göstermektedir. Basit reaktans yöntemi, genel olarak en iyi sonuçlara sahip, Takagi yöntemi ise arıza öncesi akımı kullanmasına ra ğ men hata oran ı az olsa da di ğ er algoritmalarla daha fazla yanılma payına sahiptir. Geliştirilmiş Takagi algoritması ise, tek bara ölç ümüne dayalı algoritmalarla faz-toprak arıza tipinde en iyi sonucu vermektedir.

İ ki bara ölç ümüne dayalı algoritmalarla, uzaklı ğ a ba ğ lı bir hata oran ı artış ı gözlenmektedir. Asimetrik arızalarda, basit arıza gerilimi eş itli ğ i algoritması ve asimetrik arıza yeri bulma algoritması yüksek do ğ ruluk oran ı ile sonuca ulaş maktadır. Simetrik arızalarda ise, genel olarak sonuçlar incelendi ğ inde bu arıza tipinde, simetrik arıza yeri bulma algoritması yerine basit arıza gerilimi eş itli ğ i algoritmasının kullanılması nın hem düşük hata oranlarına sahip olması, hem de her arıza tipinde kullanılması nedeniyle daha uygun olaca ğ ı görülmektedir. Negatif bileş enli arıza yeri bulma algoritması, tek bara ölç ümüne dayalı algoritmalar ile karşı laş tırıldı ğ ında daha düşük hata oran ıyla arıza

yeri tespiti yaparken diğerk iki bara ölçümüne dayalı algoritmalar ile karşılaştırıldığında gerçek değere daha uzak arıza yeri tespiti gerçekleştirmektedir.

Algoritmaların, homojen olmayan test sisteminde arıza direncine göre davranışlarını incelemek, için 1 Ω , 10 Ω , 20 Ω ve 30 Ω değerlerinde ki arıza dirençleri ile farklı arıza tiplerinde algoritmalar denenerek sonuçları karşılaştırıldı. Hata oranları yüzde cinsinden Tablo 3.4’de verilmiştir.

Tablo 3.4. Homojen olmayan test sisteminde farklı arıza dirençlerindeki çeşitli arıza tipleri için yüzde hata oranları

Arıza Yeri Bulma Algoritması Tipi	Arıza Tipi				Arıza Direnci
	abc	at	bc	bct	

Takagi Algoritması	0,0103	0,1553	0,022 9	0,0103	1 Ω
	0,0086	1,1844	0,004 3	0,0086	10 Ω
	0,0181	3,3014	0,008 6	0,0181	20 Ω
	0,0291	5,1816	0,013 2	0,0291	30 Ω

Tablo 3.4.(Devam) Homojen olmayan test sisteminde farklı arıza dirençlerindeki çeşitli arıza tipleri için yüzde hata oranları

Arıza Yeri Bulma Algoritması Tipi	Arıza Tipi				Arıza Direnci
	abc	at	bc	bct	
Basit Reaktans Algoritması	1,1245	0,4300	0,544 0	1,1245	1 Ω
	14,910 3	4,8806	6,380 6	14,910 3	10 Ω
	-	-	-	-	20 Ω
	-	-	-	-	30 Ω
Geliştirilmiş Takagi Algoritması	-	0,0030	-	16,979 9	1 Ω
	-	1,2123	-	-	10 Ω
	-	0,0001	-	-	20 Ω
	-	0,0001	-	-	30 Ω
Basit Arıza Gerilimi Eşitliği Algoritması	0,0001	0,0001	0,000 1	0,0001	1 Ω
	0,0001	0,0002	0,000 1	0,0001	10 Ω
	0,0001	0,0001	0,000 1	0,0001	20 Ω
	0,0001	0,0002	0,000 1	0,0001	30 Ω
Negatif Bileşenler ile Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,0012	0,000 4	0,0004	1 Ω
	-	0,0152	0,000 4	0,0006	10 Ω
	-	0,0017	0,000 5	0,0008	20 Ω
	-	0,0019	0,000 6	0,0009	30 Ω
Asimetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,0001	0,000 0	0,0000	1 Ω
	-	0,0087	0,000 0	0,0001	10 Ω
	-	0,0002	0,000 1	0,0001	20 Ω
	-	0,0002	0,000 1	0,0001	30 Ω
Simetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	0,4290	-	-	-	1 Ω
	5,3881	-	-	-	10 Ω
	5,4728		-	-	20 Ω
	9,0800	-	-	-	30 Ω

Test senaryosu, basit reaktans algoritmasının sadece çok düşük arıza direnci durumlarında çalışabildiğini kanıtlayarak, arıza direnci ile doğrusal olarak hata oranlarının arttığını göstermiştir. Buna ek olarak, homojen test sistemiyle karşılaştırıldığında, bir önceki senaryoda sadece negatif bileşenli arıza yeri bulma algoritması üzerinde görülen aç farkı etkisi, Takagi algoritması üzerinde hata oranının artmasına yol açmıştır. Bir önceki senaryoda, arıza direncinin dikkate alınmaması ve Takagi algoritmasının açi eşitliğini kullanarak arıza direncini teorik olarak elemesi, iki senaryo arasındaki Takagi algoritmasının sonuç değişimine neden olur.

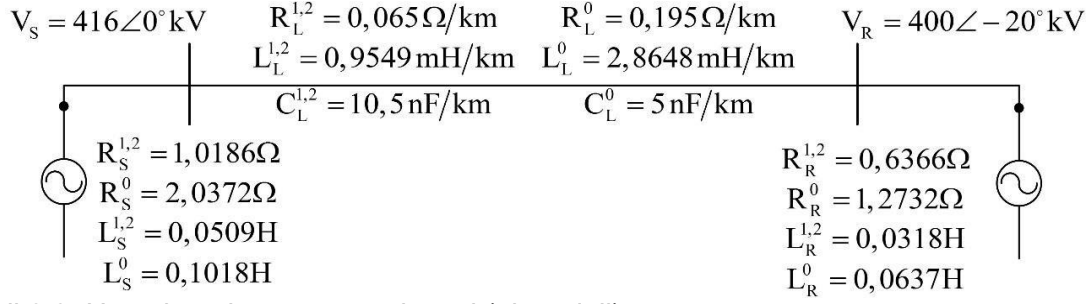
Tek bara ölçümüne dayalı algoritmaları, bu sistemlerde kullanabilmek için Takagi algoritmasını ve faz- toprak arızalarında ise geliştirilmiş Takagi algoritmasının kullanılması gerekmektedir. Takagi algoritması faz-toprak arızalarında yüksek hata oranı verirken, geliştirilmiş Takagi algoritması ise sadece faz-toprak arızalarında gerçek arıza uzaklığına yakın değerler elde

edebilmektedir. Ancak buna rağmen hata oranları %1'in üstünde olmaktadır.

İki bara ölçümüne dayalı algoritmaların ise, simetrik arıza yeri bulma algoritması dışında doğruluk oranları yüksektir. Basit arıza gerilimi eşitliği algoritması, bütün arıza tipi ve arıza dirençlerinde maksimum %0,0002 hata oranı ile bu test senaryosunun en düşük hata oranını elde etmiştir.

3.3. Homojen Olmayan Test Sistemi (Orta Uzun Hat Modeli - Pi Eşdeğer Devresi)

Bu test sisteminde, iletim hattının kapasitif etkisi ihmal edilmemiş olup, orta uzunlukta iletim hattı modeli (pi eşdeğer devresi) baz alınarak hat modeli oluşturulmuştur [11]. Bu test sisteminin başlıca amacı, admitans etkisinin algoritmalara etkisini irdelemektir. Algoritmalar farklı hat modelleri için geliştirilebilecek olsa da, bu durum formülasyon kısmını daha karmaşık hale getirecek, sistemden ek bilgiler talep ederek hesaplama yükünü arttıracaktır. Bunun için doğru sonuca en az hata oranıyla ulaşan ve arıza direnci, hat modeli gibi değişkenlerden minimum seviyede etkilenecek bir metoda ulaşmak arıza yeri bulma algoritmalarının temel amacıdır. Test sistemi Şekil 3.3'te verilmiştir, test sisteminde iletim hattı 100 km olarak alınmıştır.



Şekil 3.3. Homojen olmayan test sistemi (pi modeli)

Bu test senaryosundaki temel amaç, özellikle tek bara ölçümlerini kullanan algoritmaların uzaklığa bağlı olarak hattın admitansından ne düzeyde etkileneceği ve buna bağlı olarak hata oranlarının değişimini gözlemlemektir. Değerlendirme sonuçları Tablo 3.5'te verilmiştir. Test sistemi, ilk önce 20 km, 40 km, 50 km, 60 km ve 80 km uzaklıklarında farklı arıza tipleri için analiz edilmiş ve her bir algoritma için bu durumlar değerlendirilmiştir.

Tablo 3.5. Homojen olmayan test sisteminde (orta uzun hat modeli - pi eşdeğer devresi) farklı uzaklıklardaki farklı arıza tipleri için yüzde hata oranları

Arıza Yeri Bulma Algoritması Tipi	Arıza Tipi				Arıza Uzaklı ğı
	abc	at	bc	bct	
Takagi Algoritması	0,0025	0,0041	0,002 5	0,0025	20 km
	0,0272	0,0015	0,027 2	0,0272	40 km
	0,2755	0,1423	0,275 5	0,2755	50 km
	0,0969	0,0965	0,096 9	0,0969	60 km
	0,2581	0,2775	0,258 1	0,2581	80 km
Basit Reaktans Algoritması	0,0173	0,0041	0,017 3	0,0173	20 km
	0,0045	0,0010	0,004 5	0,0045	40 km
	0,2379	0,2210	0,237 9	0,2379	50 km
	0,0668	0,0929	0,066 8	0,0668	60 km
	0,2119	0,2666	0,211 9	0,2119	80 km
Geliştirilmiş Takagi Algoritması	-	0,0041	-	-	20 km
	-	0,0012	-	-	40 km
	-	0,1463	-	-	50 km
	-	0,0964	-	-	60 km
	-	0,2786	-	-	80 km

Basit Arıza Gerilimi Eşitliği Algoritması	0,0828	0,0886	0,082 8	0,0828	20 km
	0,0474	0,0798	0,047 4	0,0474	40 km
	0,1055	0,1428	0,105 5	0,1055	50 km
	0,0246	0,0184	0,024 6	0,0246	60 km
	0,0709	0,0915	0,070 9	0,0709	80 km

Negatif Bileşenler ile Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,0256	0,062 1	0,0692	20 km
	-	0,0240	0,019 7	0,0158	40 km
	-	0,0043	0,001 6	0,0001	50 km
	-	0,0235	0,018 3	0,0175	60 km
	-	0,0336	0,064 0	0,0704	80 km
Asimetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,0622	0,068 3	0,0923	20 km
	-	0,0474	0,138 2	0,2731	40 km
	-	0,2870	0,100 5	0,2217	50 km
	-	0,0350	0,022 3	0,0362	60 km
	-	0,0268	0,065 9	0,0728	80 km
Simetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	0,0319	-	-	-	20 km
	0,0135	-	-	-	40 km
	0,2787	-	-	-	50 km
	0,0559	-	-	-	60 km
	0,0973	-	-	-	80 km

Daha önceki test sistemleri ile karşılaştırıldığında, bu test sisteminde, hat admitansı pi eşdeğer devre modeli baz alınarak modellenmiştir. Bu admitans, Şekil 3.3 ile de anlaşılacağı gibi uzaklığa bağlı bir etkidir. Özellikle tek bara ölçümüne dayalı algoritmalarda uzaklık arttıkça hata oranları artışından admitansın etkisi gözlenilmektedir. İki bara ölçümüne dayalı algoritmalarda ise bu etki uzaklıklığa bağlı olarak gözlenmez ancak diğer test sistemlerindeki sonuçlar ile karşılaştırıldığında genel bir hata oranı artışı ile etki anlaşılmaktadır.

Tek bara ölçümüne dayalı algoritmalarda, Takagi algoritması ve geliştirilmiş Takagi algoritması arıza uzaklığı arttıkça arıza yeri sonuçlarının doğruluğu basit reaktans algoritmasının sonuçlarının doğruluğundan daha düşük seviyede kalmaktadır. Basit reaktans algoritmasının arıza dirençsiz, sadece arıza uzaklığı değişimine bağlı bu senaryoda iletim hattının kapasitif admitansından en az seviyede etkilendiği bu gözleme dayanarak söylenebilir.

İki bara ölçümüne dayalı algoritmalarda, hata oranı genel olarak düşük olsa da negatif bileşenli arıza yeri bulma algoritmasının gerçek arıza yeri uzaklığına daha yakın sonuçlara ulaştığı gözlenmektedir. Negatif bileşenli arıza yeri bulma algoritmasının Bölüm 3.2'den homojen olmayan sistemlerde diğer iki bara ölçümüne dayalı algoritmalarından daha yüksek hata oranına sahip olduğu Tablo 3.3'ten gözlemlenebilir. Ancak Tablo 3.5'teki sonuçlara göre sadece negatif bileşenleri kullanan algoritma hat admitansından daha az etkilenmiştir.

Algoritmaların, homojen olmayan pi eşdeğer devreli test sisteminde arıza direncine göre davranışlarını incelemek için, 50 km arıza uzaklığında 1 Ω , 10 Ω , 20 Ω ve 30 Ω değerlerindeki arıza dirençleri ile farklı arıza tiplerinde algoritmalarından elde edilen sonuçları Tablo 3.6'da verilmiştir.

Tablo 3.6. Homojen olmayan pi eşdeğer devreli test sisteminde farklı arıza dirençlerindeki çeşitli arıza tipleri için yüzde hata oranları

Arıza Yeri Bulma Algoritması Tipi	Arıza Tipi				Arıza Direnci
	abc	at	bc	bct	
Takagi Algoritması	0,2472	0,0716	0,254 2	0,2472	1 Ω
	0,6616	0,3655	0,390 0	0,6616	10 Ω
	1,1415	0,7160	0,661 6	1,1415	20 Ω
	1,5352	1,0060	0,610 8	1,5352	30 Ω

Tablo 3.6.(Devam) Homojen olmayan pi eşdeğer devreli test sisteminde farklı arıza dirençlerindeki çeşitli arıza tipleri için hata oranları

Arıza Yeri Bulma Algoritması Tipi	Arıza Tipi				Arıza Direnci
	abc	at	bc	bct	
Basit Reaktans Algoritması	1,1049	0,8592	0,443 4	1,1049	1 Ω
	10,580 1	6,1480	5,786 3	10,580 1	10 Ω
	-	-	-	-	20 Ω
	-	-	-	-	30 Ω
Geliştirilmiş Takagi Algoritması	-	0,1120	-	-	1 Ω
	-	0,0230	-	-	10 Ω
	-	0,0888	-	-	20 Ω
	-	0,1385	-	-	30 Ω
Basit Arıza Gerilimi Eşitliği Algoritması	0,0597	0,1230	0,079 4	0,0597	1 Ω
	0,0045	0,0335	0,007 0	0,0045	10 Ω
	0,0119	0,0031	0,004 5	0,0119	20 Ω
	0,0197	0,0087	0,442 2	0,0197	30 Ω
Negatif Bileşenler ile Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,0032	0,004 4	0,0058	1 Ω
	-	0,0071	0,007 2	0,0121	10 Ω
	-	0,0094	0,007 4	0,0139	20 Ω
	-	0,0101	0,070 0	0,0139	30 Ω
Asimetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	-	0,2343	0,074 2	0,1538	1 Ω
	-	0,0156	0,002 1	0,0073	10 Ω
	-	0,0263	0,009 3	0,0535	20 Ω
	-	0,0385	0,313 4	0,0685	30 Ω
Simetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması	0,5487	-	-	-	1 Ω
	0,9691	-	-	-	10 Ω
	5,8025	-	-	-	20 Ω
	14,070 5	-	-	-	30 Ω

Test senaryosu, hem hattın kapasitesini hem de arıza direncini dikkate almasıyla algoritmalarla genel olarak diğer test sistemlerine göre bir hata oranı artışına yol açmıştır.

Tek bara ölçümünü kullanan algoritmaların, sonuçları incelendiğinde basit reaktans yöntemi en düşük arıza direncinde bile %1 değerini aşarak, bu test senaryosunun algoritma üzerindeki etkisini ortaya koymaktadır. Basit reaktans algoritmasının, bu senaryo için kullanımı yüksek hata oranlarına neden olurken, Takagi yöntemi de %1 hata oranını aştığı görülmektedir. Sadece geliştirilmiş Takagi algoritması, yüksek doğruluk oranını korumaktadır.

Bölüm 3.2’de negatif bileşenli arıza yeri bulma algoritmasının, homojen olmayan sistemlerde arıza yeri bulma sonucundaki isabet oranının düştüğü görülmektedir, ancak Tablo 3.6’da görüldüğü gibi iletim hattının admitansından en az seviyede etkilendiği

gözlenmektedir, ayrıca bu senaryodaki en düşük hata oranları da bu algoritma ile elde edilmiştir. Asimetrik arızalarda, basit arıza gerilimi eşitliği algoritması ve asimetrik arıza yeri bulma algoritması genel duruma bakıldığında birbirine yakın ve yüksek isabetli sonuçlar verirken, simetrik arızalarda basit arıza gerilimi eşitliği algoritmasının simetrik arıza yeri bulma algoritmasına üstün geldiği görülmektedir.

4. SERİ KAPASİTÖRLÜ İLETİM HATLARINDA ARIZA YERİ TESPİTİ

Arıza yeri tespiti, iletim hatlarının işlevsel ve güvenilir olabilmesi için önemli etkenlerdendir. Bölüm 2’de, çoğunlukla kullanılan arıza yeri bulma algoritmaları verilmekte, Bölüm 3’teki simülasyon

sonuçları incelendiğinde test sistemindeki en küçük bir değişimin bile bu algoritmaların sonuçlarını ne derece etkileyebildiği görülmektedir. Seri kapasitör gibi, iletim hatlarında sıklıkla kullanılan bir etken söz konusu olduğunda bu algoritmalar kullanılamaz duruma gelecektir.

Seri kapasitörler, iletim hatlarında güç transferi kabiliyetini, geçici transient kararlılığını ve hat kayıplarını iyileştirirler [47, 48]. Seri kapasitörler, metal oksit varistör (MOV) ile birlikte kullanılırlar. MOV, seri kapasitöre paralel bağlanır ve değişken omik direnç etkisi gösterir. MOV’un kullanım amacı, seri kapasitörün üzerinde oluşabilecek aşırı gerilimlerden seri kapasitörü korumaktır. Gerilim

yükselmesi durumunda, MOV’un üzerindeki direnç düşerek seri kapasitörden geçecek akımı kendi üstüne alır. MOV lineer olmayan bir bileşendir, MOV’un bu lineer olmayan karakteristiği arıza yeri bulma algoritmalarını doğrudan etkiler ve standart yöntemler kullanıldığında arıza yeri bulma algoritmalarında yüksek hatalı sonuçlara neden olur.

İletim hatlarında seri kapasitör kullanımı

durumunda, seri kompanzasyonun etkileri ve bunun sonuçları Tablo 4.1’de verilmiştir.

Tablo 4.1. Seri kompanzasyonun etkileri ve sonuçları [20]

Seri Kompanzasyonun Etkileri	Seri Kompanzasyonun Etkilerinin Yol Açacağı Sonuçlar
Seri kompanzasyon noktasında ani hat empedansı değişimi	
Aşırı gerilim koruması için MOV kullanılması	-Düşük arıza akımı: empedans=kapasitif reaktans -Aşırı arıza akımı: empedans=paralel kapasitif reaktans + MOV direnci
Gerilim değişimi	Gerilim faz açısının 90°’den fazla değişmesi
Akım değişimi	Akım faz açısının 90°’den fazla değişmesi
Alt harmonik frekans	Hat endüktif reaktansı ve seri kapasitör birleştirilmesi sonucunda üretilir
Dengesiz hat empedansı	Yüklenme veya transpoze olmama durumlarından oluşan dengesiz durumu daha da artırır

Seri kapasitörlü sistemlerde, arıza analizi yapabilmek için birçok algoritma geliştirilmiştir. Bu algoritmalarından bazıları, arıza öncesi değerleri kullanarak [8], MOV karakteristiğine ihtiyaç duyarak

[24] veya sadece simetrik bileşenleri kullanarak [14, 25] arıza yerini tespit etmeye çalışırlar.

Seri kapasitörlü sistemlerde arıza yeri bulma algoritmalarını üç ana başlık altında ifade edebiliriz;

yürüyen dalga teorisine dayalı algoritmalar, zaman domenine dayalı hat modeli kullanan algoritmalar ve fazör ölçüm birimine (phasor measurement unit) (PMU) dayalı algoritmalar.

Bu üç ana başlık

dışında bu genellemeler içinde sayılabilecek ancak işleyiş yapısı olarak daha karmaşık olan ve öğrenme temeline dayanan yapay zeka uygulamaları da vardır.

Seri kompanze edilmiş iletim sistemleri için kullanılan bazı algoritmalar ve özellikleri
Tablo 4.2'de verilmiştir.

Tablo 4.2. Seri kompanze edilmiş iletim sistemleri için kullanılan bazı algoritmalar ve özellikleri [20]

Makale	Rapor Edilen Algoritma Tipi	Veri Gereksinimi	Dikkate Alınan Test Durumları	Giriş Değişkenleri	Seri Kapasitörün Dikkate Alınma Durumu
Novosel (1996) [49]	Tek baradan alınan ölçümlere dayalı a)Fazör el yaklaşımı b)DDA (Deterministic Differential Approach) yaklaşımı c)ANN yaklaşımı	1 Periyot 1 Periyot 1 Periyot veya daha fazlası	12 12 12	-Üç faz akımlar -Boşluk ani akımı -MOV geriliminin koruma tepe değeri -Hat akımları - Standartlaştırılmış hat akım örnekleri -Hat akımları farkı	-Goldsworthy (1987) [55] Doğrusallaştırılmış SC-MOV modeli -DDA tabanlı zaman domeninde kompensatör gerilim tahmini -ANN tabanlı kompensatör gerilim tahmini
Girgis (1998) [50]	-Tek baradan alınan ölçümlere dayalı	1 Periyot veya daha fazlası	Az	-Üç faz akım ve gerilim	-Kalman filtresi tabanlı kompensatör gerilim tahmini
Ghassemi (1998) [51]	-Tek baradan alınan ölçümlere dayalı	1 Periyot	Az	-Gerilim ve akımlar	-Goldsworthy (1987) [55] SC-MOV modeli
Saha (1999) [24]	-Tek baradan alınan ölçümlere dayalı	1,25 Periyot	1944	-Arıza tipi -Üç faz akım ölçümleri -Üç faz yerel (referans bara) arıza öncesi akım değerleri -Üç faz gerilimleri	-Kapasitör öncesi veya sonrasında oluşabilecek arıza durumu için, iki ayrı algoritma arıza empedansının tahmini için kullanılır

Tablo 4.2.(Devam) Seri kompanze edilmiş iletim sistemleri için kullanılan bazı algoritmalar ve özellikleri [20]

Makale	Rapor Edilen Algoritma Tipi	Veri Gereksinimi	Dikkate Alınan Test Durumları	Giriş Değişkenleri	Seri Kapasitörün Dikkate Alınma Durumu
Sadeh (2000) [30]	-İki baradan alınan ölçümlere dayalı	1 Periyot	8	-Üç faz akım ve gerilim ölçümleri	-Kapasitör öncesi veya sonrasında oluşabilecek arıza durumu için, iki ayrı algoritma arıza empedansının tahmini için kullanılır
Chi-Shan (2002) [23]	-İki baradan alınan ölçümlere dayalı	1 Periyot	500	-Üç faz akım ve gerilim ölçümleri (iki baradan)	- Seri kapasitör için bir hesaplama gerektirmiyor -Kapasitör pozisyonundan bağımsız
Cheong (2004) [52]	-Tek baradan alınan ölçümlere dayalı	5 Periyot (arıza sonrası)	600	-Üç faz akım ve gerilim	Yok
Al-Dabbagh (2005) [53]	-İki baradan alınan ölçümlere dayalı	Arıza öncesi ve sonrası veriler	90	-Üç faz akım ve gerilim	-Seri kompanzasyon için bir model belirlendi -Kapasitör koruma seviyesinde akım tabanlı MOV iletimi tahmini uygulanır
Sadeh (2010) [31]	-İki baradan alınan ölçümlere dayalı	1 Periyot	108	-Üç faz akım ve gerilim	Yok
Yusuff (2011) [38]	-Tek baradan alınan ölçümlere dayalı	1,5 Periyot arıza sonrası sinyal	60	-Üç faz gerilim	Yok
Ahsaee (2011) [32]	-İki baradan alınan ölçümlere dayalı	1 Periyot	66	-Üç faz akım ve gerilim	Yok
Apostolopoulos (2012) [54]	-İki baradan alınan ölçümlere dayalı	1 Periyot	200	-Üç faz akım (iki baradan) -Üç faz gerilim (uzak baradan)	-Arıza yeri bulma, iki model bileşen matrisleri ile tanımlandı
Abdelaziz (2013) [27]	-İki baradan alınan ölçümlere dayalı	1 Periyot	az	-Üç faz akım ve gerilim ölçümleri (iki baradan)	-Küçük kareler yöntemi tabanlı SC-MOV modeli
Moravej (2012) [41]	-Tek baradan alınan ölçümlere dayalı	1 Periyot	6280	-Üç faz akım ve gerilim	-Destek vektör regresyonu tabanlı yaklaşım

Yürüyen dalga teorisine dayalı algoritmalar güç sistemi yapılandırılmalarından bağımsızdır [23]. Bu nedenle bu algoritmalar seri kapasitörlü iletim hatları için de uygundur. Ayrıca söz konusu algoritmalar, arıza tipinden, arıza direncinden ve arıza başlangıç açısından bağımsız olacak şekilde

geliştirilmiştir. Buna ek olarak, iki bara arasındaki senkronizasyon problemini ortadan kaldırmak için, genelde tek baradan alınan ölçümleri kullanılır. Yüksek örnekleme frekansı talebi ve arıza yerinden ve uzak baradan yansıyan dalgaların seçiminde karşılaşılan zorluklar, bu algoritmaların olumsuz özelliklerindendir.

Zamana dayalı hat modelini baz alan algoritmalar, seri kapasitörlü iletim hatları için de

geliştirilmiştir.

Bu geliştirilmiş algoritmaların bazıları arıza direnci, arıza başlangıç açısı gibi değişkenlerden etkilenmezler. Ancak bu tip algoritmalar yakın ve uzak baradan senkron akım ve gerilim ölçümleri talep ederler.

PMU tabanlı algoritmalar, basit yapıları nedeniyle tercih edilirler, ayrıca güç sisteminin ihtiyacına göre geliştirmeye açık bir yapıları da vardır. Tek veya iki baradan alınan ölçüm değerlerini kullanırlar. Bu algoritmalar doğruluk oranlarını, arıza öncesi veriler, kaynak empedansları, akım tabanlı MOV empedansı değerleri gibi değişkenler kullanılarak arttırılabilirler.

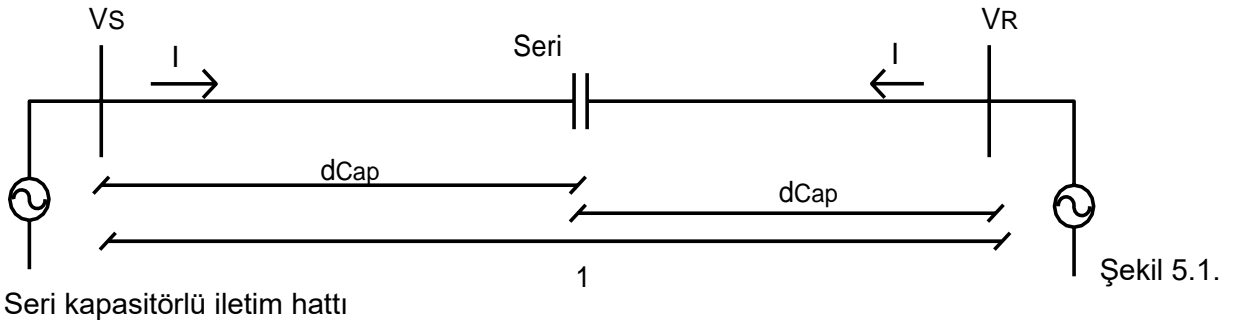
Yapay zeka uygulamaları karar verme, öğrenme ve karşılaştırma gibi insan davranışlarının makineler tarafından da uygulanabilir olmasını amaçlar. Kesinlik, adaptasyon ve gelişim bu tip algoritmaların önemli noktalarındandır. Ancak bu algoritmalar öğrenme zamanı ve belirli miktarda veri tabanı talep eder, ayrıca kompleks yapıdadırlar. Bu algoritmalar, tek veya iki bara verilerini kullanabilir. Arıza yeri tespitinde hibrit teknikler kullanılır. Aşırı öğrenme makinesi, destek vektör regresyonu, adaptif sinirsel bulanık çıkarım sistemi ve parçacık sürü optimizasyonu ile dalgacık dönüşümleriyle birlikte kullanılması, hibrit yöntemlere örnek gösterilebilir.

Zaman domeninde, başka bir arıza yeri bulma algoritması da [53] geliştirilmiştir. Bu algoritma ANN algoritması ile karşılaştırıldığında daha iyi arıza yeri tahmini yapmaktadır [20]. Ancak, arıza öncesi ve sonrası verilere bağlı olarak arıza yerini hesaplar.

Bahsedilen algoritmalar incelendiğinde, yüksek miktarda veri ihtiyacı ve uygulaması zor hesaplamalar bulunmaktadır. Daha az formülasyon kullanımı için PMU baz alınarak tasarlanmış ve iki baradan okunan akım, gerilim ölçümleri ve hat bilgileri dışında ek bir değişkene ihtiyacı olmayan bir algoritma, bu tez kapsamında geliştirilmiştir.

5. SERİ KAPASİTÖRLÜ İLETİM HATLARI İÇİN PERFORMANSA DAYALI ARIZA YERİ BULMA ALGORİTMASI

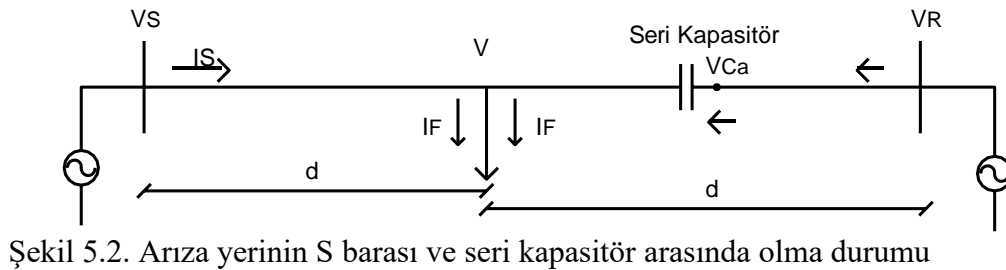
Bu tez kapsamında geliştirilen algoritma, iterasyon tabanlı olup, iki baradan alınan gerilim ve akım ölçümleri ve hat karakteristiği bilgisi ile arıza yerini tespit etmektedir. Algoritma, arıza öncesi veriler, akıma dayalı empedans matrisi, kaynak empedansları gibi ek değişkenlerin bilinmesine ihtiyaç duymaz. Seri kompanse edilmiş iletim hattı pi eşdeğer devresi ile modellenmiş olup şematik gösterimi Şekil 5.1'de verilmiştir.



Algoritma, bara gerilim ve akımları (V_S , V_R , I_S , I_R), seri kapasitörün baralara göre uzaklıkları (d_{CapS} , d_{CapR}), hat empedansı (Z) ve admitansı (Y) biliniyor olarak varsayar.

Arızanın oluşum yeri ve kapasitörün konumu dikkate alındığında, iki senaryo durumu bulunmaktadır; arızanın kapasitörden önce veya sonra meydana gelmesi. Bu iki senaryo için de farklı hesaplamalar kullanılması gerekmektedir. Algoritma, bu nedenle iki durumu ilk önce birbirinden bağımsız olarak ele almış ve hesaplamaları gerçekleştirmiş ve daha sonra senaryonun doğruluğunu test etmiştir.

Arızanın seri kapasitör ve referans alınan (S) barası arasında olduğu (arızanın seri kapasitör öncesi oluşma durumu) Şekil 5.2'de gösterilmiştir. Arıza yerinin, S barasına uzaklığı d_S değişkeni olarak gösterilmiştir.



Arıza yerini tayin etmek için, önce arıza gerilimi (V_F) ve arıza akımının (I_F) hesaplanması gerekir. Arıza akımı, Şekil 5.2'den de görüleceği gibi referans ve uzak baradan gelen iki akım bileşeninden oluşmaktadır. Arıza gerilimi ve akımın, referans baradan gelen bileşeni sadece referans baranın akım ve gerilim değerleri ele alınarak elde edilir;

$$\begin{bmatrix} V_F \\ -I_{FS} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \left(1 + \frac{(Zd_s)(Yd_s)}{2} \right) & (Zd_s) \\ \frac{(Zd_s)(Yd_s)(Yd_s)}{(Yd_s) + \frac{(Zd_s)(Yd_s)(Yd_s)}{4}} & \left(1 + \frac{(Zd_s)(Yd_s)}{2} \right) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_s \\ -I_s \end{bmatrix} \quad (5.1)$$

Daha sonraki adım ise, arıza akımının uzak baradan gelen bileşeninin eldesidir. Bunun için öncelikle arıza noktası ile kapasitör arasındaki empedansı elde etmemiz gerekir. Bu elde etme işlemi için

kapasitör öncesindeki gerilim (V_{Cap}) ve akım (I_{Cap}) değeri hesaplanmalıdır;

$$\begin{bmatrix} V_{Cap} \\ -I_{Cap} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \left(1 + \frac{(Zd_{CapR})(Yd_{CapR})}{2} \right) & (Zd_{CapR}) \\ \frac{(Zd_{CapR})(Yd_{CapR})(Yd_{CapR})}{(Yd_{CapR}) + \frac{(Zd_{CapR})(Yd_{CapR})(Yd_{CapR})}{4}} & \left(1 + \frac{(Zd_{CapR})(Yd_{CapR})}{2} \right) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_R \\ -I_R \end{bmatrix} \quad (5.2)$$

Denklem (5.2) eşitliğinin sonuçlarını kullanarak arıza noktasının gerilim ve akımının, seri kapasitörün gerilim ve akımına bağlı ifadesi elde edilir;

$$\begin{bmatrix} V_F \\ -I_{FR} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \left(1 + \frac{(YZ_{Cap-F})(1-d_s-d_{CapR})^2}{2} \right) & (Z_{Cap-F})(1-d_s-d_{CapR}) \\ \frac{(Y(1-d_s-d_{CapR})) + \frac{(YZ_{Cap-F})(1-d_s-d_{CapR})}{4}}{3} & \left(1 + \frac{(YZ_{Cap-F})(1-d_s-d_{CapR})^2}{2} \right) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_{Cap} \\ -I_{Cap} \end{bmatrix} \quad (5.3)$$

Denklem (5.3)'te verilen matraste, V_F eşitliğini kullanarak arıza noktası ve seri kapasitör arasındaki empedans hesaplanır;

$$Z_{Cap-F} = \frac{V_F - V_{Cap}}{\begin{bmatrix} Y(1-d_s-d_{CapR})^2 \\ \frac{1}{2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} V_{Cap} \\ -I_{Cap} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} (1-d_s-d_{CapR})I_{Cap} \end{bmatrix}} \quad (5.4)$$

Denklem (5.3)'te verilen matraste, $-I_{FR}$ eşitliği ve Denklem (5.4)'ta elde edilen empedans kullanılarak arıza akımının uzak uçtan gelen bileşeni elde edilir;

$$\begin{aligned} I_{FR} = & - \left[V_{Cap} \left(\frac{Y(1-d_s-d_{CapR})}{3} + \frac{Z_{Cap-F} Y^2 (1-d_s-d_{CapR})^3}{4} \right) \right. \\ & \left. + \left[\left(1 + \frac{Z_{Cap-F} Y (1-d_s-d_{CapR})^2}{2} \right) I_{Cap} \right] \right] \end{aligned} \quad (5.5)$$

Denklem (5.5) ve Denklem (5.1)'de elde edilen akım değerleri toplanılarak arıza akımı değerine ulaşılır;

$$I_F = I_{FR} + I_{FS} \quad (5.6)$$

Bu algoritmada, arıza direnci omik olarak varsayılmıştır. Bu varsayıma göre; eğer ele alınan d_S arıza noktası ise hesaplanan arıza gerilimi ve akımı arasındaki açı farkının sıfır olması gerekir. Ancak algoritma iterasyon tabanlı olduğundan hesaplanan açı farkı tam sıfır olarak elde edilemez,

hesaplanan açı farkında belli bir hata oranı olacaktır (ε). Seçilen d_S uzaklığı arıza noktası ise Denklem

(5.7) eşitliğini sağlamalıdır;

$$a\phi(V_F) - a\phi(I_F) = \min(\varepsilon) \quad (5.7)$$

İki senaryo için de ayrı ayrı bara (1. senaryo için referans bara, 2. senaryo için uzak bara) ile seri

kapasitör arasındaki uzaklık önceden seçilen bir iterasyon adımı ile arıza noktası için taranır, en küçük hata oranını veren (sıfıra en yakın sonucu elde eden) nokta arıza yeri alınır. Seri kapasitör öncesi arıza durumu için d_S , kapasitör sonrası durum için d_R değerleri olarak minimum hatayı veren potansiyel arıza yeri uzaklıkları iki senaryo için de atanır.

Son olarak, senaryo doğruluğu test edilmelidir. Seri kapasitör ve MOV'un doğrusal olmayan davranışı

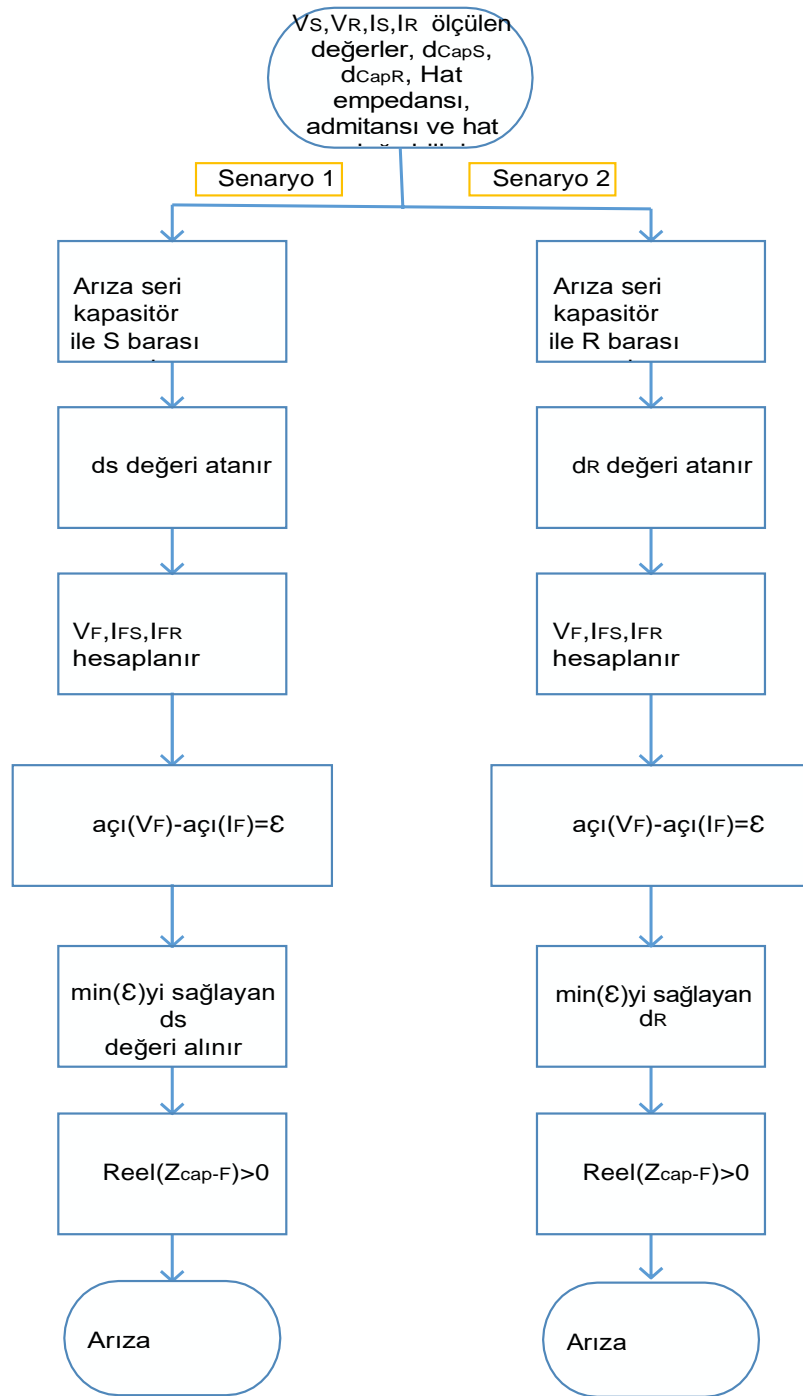
Z_{Cap-F} empedansının omik ve reaktif bileşenin de üzerinden akan akıma bağlı bir değişime yol açmaktadır. Empedansın reaktif bileşeni arıza noktasına bağlı olarak pozitif veya negatif değeri alabilir, ancak omik bileşen pozitif olmak zorundadır, bu şartı sağlayan senaryo doğru olarak alınır;

$$\text{reel}(Z_{Cap-F}) > 0 \quad (5.8)$$

Denklem (5.8), kapasitör geriliminin (V_{Cap}) arıza geriliminden (V_F) daha büyük olması gerektiği gerçeği baz alınarak oluşturulmuştur.

Arızanın kapasitör sonrasında olduğu senaryo için ise R barası referans bara ve S barası uzak bara

olarak düşünülür. Bu durum baz alındığında, yukarıda kullanılan denklemler için V_S , I_S , V_R , I_R , d_{CapS} , d_R , değişkenleri sırasıyla V_R , I_R , V_S , I_S , d_{CapR} , d_S ile değiştirilerek 2. senaryoya görede arıza uzaklığı hesaplanır. Alınan performansa dayalı algoritmanın akış diyagramı Şekil 5.3'te verilmiştir.



Şekil 5.3. Performansa dayalı alınan algoritmanın akış diyagramı

5.1. Algoritmanın Temel Arıza Yeri Bulma Algoritmaları İle Karşılaştırması

Temel algoritmalar, seri kapasitör ve MOV'un etkilerini dikkate almadığı için belli bir hata oranı artışı durumu ortaya çıkacaktır. Ancak bu artışın, kabul edilebilirliğini belirlemek ve seri kapasitörlü iletim hatları için özel bir algoritmanın geliştirilmesinin gerekliliğini göstermek için benzetim çalışması

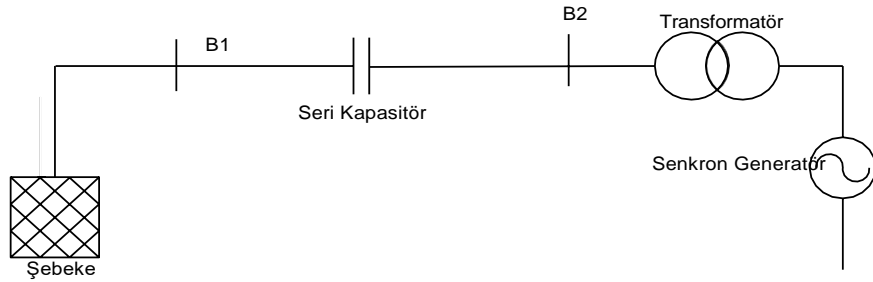
yapılmıştır. Bu amaçla, DigSILENT programı kullanılarak bir uygulama yapılmıştır. Bu sistemden alınan akım ve gerilimler, MATLAB ortamında oluşturulmuş algoritmalar için kullanılmışlardır. Test sistemi özellikleri ve simülasyon parametreleri Tablo 5.1 ve Tablo 5.2'de, test sistemi ise Şekil 5.4'te verilmiştir.

Tablo 5.1. Test sistemi parametreleri [56,57]

Şebek e		Seri Kapasitöre sahip İletim Hattı		Transformatör		Senkron Generatör	
Kısa Devre Gücü	2 GVA – 24 GVA	R^1	8,1 Ω	Anma Gücü	255 MVA	Nominal Görünür Gücü	255 MVA
R^1/X^1	0,1	X^1	82,8 Ω	Bağlantı Grubu	YN-YN	Nominal Gerilimi	19 kV
X^0/X^1	3	R^0	37,2 Ω	Faz Açısı	0°	x_d''	0,12 pu
R^0/X^0	0,1	X^0	253,5 Ω	Anma Gerilimi	380 kV/19 kV	x^0	0,1 pu
		Uzunluk	300 km	u_k^0	13%	Güç Faktörü	0,8
		Seri Kapasitörü n (ve MOV'un) Konumu	B1 barasına 150 km	u_k	16%	Bağlantı	YN
				Bakır Kayıpları	310 kW		

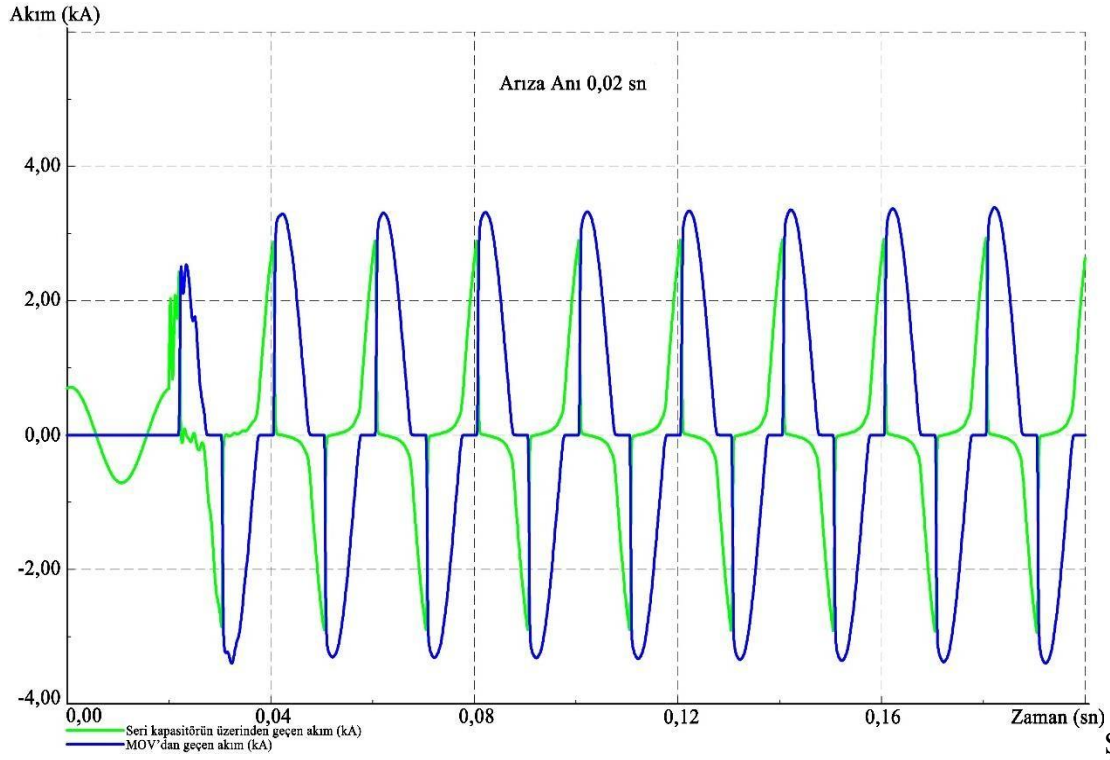
Tablo 5.2. Test sisteminin simülasyon parametreleri

Simülasyon zamanı	0,2 sn
Arıza anı	0,02 sn
Örnekleme frekansı	10 kHz
İterasyon adımı	10 ⁻⁴



Şekil 5.4. Seri kapasitörlü test sistemi

Bu test sistemindeki seri kapasitör ve MOV karakteristiği, [24, 25, 58] kaynakları baz alınarak oluşturulmuştur. Seri kapasitör ve MOV arasındaki ilişkiyi daha iyi anlayabilmek için örnek bir arıza durumundaki MOV ve seri kapasitörün üzerinden geçen akımın davranışı Şekil 5.5'te verilmiştir (MOV karakteristiği Ek-A kısmında verilmiştir).



Şekil 5.5.

MOV ve seri kapasitörde ki akım değişimi

Test sistemi, geliştirilen algoritma dışında basit arıza gerilimi eşitliği algoritması ve Takagi algoritması ile farklı arıza uzaklıkları ve farklı arıza direnci durumlarında karşılaştırılmıştır.

İlk olarak algoritmalar 45 km, 120 km, 180 km ve 255 km arıza uzaklıklarında karşılaştırılmıştır. Bu test durumunda uzaklığa bağlı arıza yeri bulma hatalarının değişiminin gözlenmesi amaçlanmıştır. Test durumunun sonuçları Tablo 5.3'de verilmiştir.

Tablo 5.3. Test sisteminin farklı uzaklıklardaki çeşitli arıza tipleri için yüzde hata oranları

Arıza Yeri Bulma Algoritması Tipi	Arıza Tipi				Arıza Uzaklığı
	abc	at	bc	bct	ğı
Geliştirilen Algoritma	0,010 0	0,090 0	0,0000	0,000 0	45 km
	0,010 0	0,040 0	0,0400	0,010 0	120 km
	0,980 0	0,690 0	0,2200	0,720 0	180 km
	0,010 0	0,030 0	0,1400	0,160 0	255 km
Basit Arıza Gerilimi Eşitliği Algoritması	3,476 2	3,835 4	4,5404	4,041 4	45 km
	5,332 9	6,206 3	7,1843	6,407 7	120 km
	4,401 2	2,871 7	4,3568	4,316 7	180 km
	6,065 3	3,344 1	5,8611	5,840 2	255 km
Takagi Algoritması	0,015 5	0,009 6	0,0155	0,015 5	45 km
	0,320 9	0,269 5	0,3806	0,320 9	120 km
	6,560 3	5,579 7	4,3568	4,316 7	180 km
	8,412 6	6,904 8	5,8611	9,830 3	255 km
Arıza yeri hata oranı (%)					

Basit arıza gerilimi eşitliği algoritması, teorik olarak MOV ve seri kapasitörü dikkate almadığından yüksek hata oranına sahiptir. Sonuçlardan da anlaşılacağı gibi basit arıza gerilimi eşitliği algoritması seri kapasitörlü sistemler için uyarlanmadan, bu tip sistemlerde kullanılamaz.

Takagi algoritması, arızanın kapasitör öncesinde olduğu durumlarda, aldığı bara ölçümü değerleri seri kapasitör ve MOV'un varlığından etkilenmediği için yüksek doğrulukla arıza yerini tespit etmiştir, ayrıca uzaklığa bağlı olarak hata oranında az da olsa bir yükseliş gözlenmiştir. Ancak arıza kapasitör sonrasında olduğu durumda, hata oranı %9 değerini geçmesi, bu algoritma için de bir senaryo seçicisi ihtiyacı olduğu ortaya çıkmıştır.

Geliştirilen algoritma ise, genel olarak yüksek doğrulukla çalışmıştır. Arıza oluşum noktası seri kapasitöre yaklaştıkça arıza yeri bulma hatasında az da olsa bir artış gözlenmiştir.

Diğer bir durumda, test sistemindeki algoritmalar 120 km ve 180 km uzaklıklarda farklı arıza dirençleri ile sonuçları karşılaştırılmıştır. Bu testte 1 Ω , 10 Ω ve 50 Ω arıza dirençlerinde, algoritmaların düşük ve yüksek arıza dirençlerine tepkileri incelenmiştir. Test durumu sonuçları Tablo 5.4'te verilmiştir.

Tablo 5.4. Test sisteminin farklı arıza dirençlerindeki faz-faz-toprak arıza tipi için yüzde hata oranları

Arıza Yeri Bulma Algoritması Tipi	Arıza Direnci			Arıza Uzaklığı
	1 Ω	10 Ω	50 Ω	
Geliştirilen Algoritma	0,020 0	0,010 0	0,0000	120 km
	0,320 0	0,570 0	0,1600	180 km
Basit Arıza Gerilimi Eşitliği Algoritması	6,394 7	6,272 0	2,7578	120 km
	4,353 6	4,740 7	8,2217	180 km
Takagi Algoritması	0,396 3	0,739 2	1,7821	120 km
	7,662 0	8,559 7	17.832 6	180 km
Arıza yeri hata oranı (%)				

Tablo 5.4 incelendiğinde, kapasitör öncesi arıza durumunda yüksek doğruluk yakalayan Takagi algoritmasının dahi yüksek arıza direnci değerlerinde %1,5 hata oranını geçtiği görülmektedir, ek olarak algoritmada arıza direnci artışıyla doğrusal bir hata oranı artışı da görülmektedir. Geliştirilen algoritma ise, arıza direnci artışına doğrusal bir cevap vermemekte ve yüksek doğruluk oranını koruduğu gözlenmektedir.

Tablo 5.3 ve Tablo 5.4 incelendiğinde temel algoritmalara seri kapasitörlü iletim hatlarında kullanılmaları için bir geliştirme uygulanmadığı sürece kullanılamaz durumda oldukları, bu tip iletim hatları için özel arıza yeri bulma algoritmalarının geliştirilmesi gerektiği sonuçlar incelendiğinde anlaşılmaktadır.

5.2. Seri Kapasitörlü İletim Hatlarını Baz Alan Arıza Yeri Bulma Algoritmalarının Karşılaştırılması

Performansa dayalı algoritmanın, diğer seri kapasitörü dikkate alan algoritmalar ile karşılaştırılması için test sistemi DigSILENT programında kurulmuştur. [59] kaynağından alınan test sistemi uygulanmış olup, geliştirilen algoritma, Kapuduwage (2004) [59] ve Kang (2010) [25] algoritmaları karşılaştırılmıştır. Kang (2010)'un simetrik bileşen tabanlı algoritması, uzun iletim hatları baz alınarak oluşturulmuş bir algoritmadır, bu test sisteminde kullanılabilmesi için bu algoritma kısa hat modeline uygun olacak şekilde indirgenmiştir. Simülasyon için iterasyon adımı 0,0001 ve örnekleme frekansı 10 kHz olarak alınmıştır.

Test sistemi, çeşitli arıza dirençleri, arıza tipleri ve uzaklıklara göre Tablo 5.5'te karşılaştırılmıştır. Hata oranı gösterimi senaryo durumuna göre ikiye ayrılmıştır.

Tablo 5.5. Seri kapasitörü dikkate alan algoritmaların karşılaştırılması

Arıza	Kapasitörden Önce Arıza Olması Durumu	Kapasitörden Sonra Arıza Olması Durumu
-------	---------------------------------------	--

Tipleri ve Arıza Dirençleri	Geliştirilen Algoritma	Simetrili Bileşenler Tabanlı Algoritma	Kapuduwege (2004) Algoritması	Geliştirilen Algoritma	Simetrili Bileşenler Tabanlı Algoritma	Kapuduwege (2004) Algoritması
A-B-C, 1 Ω	0,020 0	0,080 0	0,04 5	0,010 0	0,080 0	0,099
A-B-C, 10 Ω	0,010 0	0,100 0	0,04	0,010 0	0,110 0	0,09
A-B-C, 50 Ω	0,080 0	0,350 0	0,08 8	0,040 0	0,450 0	0,098

Faz-Faz, 1 Ω	0,000 0	0,060 0	0,05 7	0,010 0	0,060 0	0,097
Faz-Faz, 10 Ω	0,000 0	0,060 0	0,03 4	0,020 0	0,060 0	0,089
Faz-Faz, 50 Ω	0,010 0	0,080 0	0,06 7	0,010 0	0,090 0	0,104
Faz-Faz- Toprak, 1 Ω	0,000 0	0,210 0	0,05 6	0,000 0	0,190 0	0,091
Faz-Faz- Toprak, 10 Ω	0,010 0	3,660 0	0,05	0,020 0	3,570 0	0,092
Faz-Faz- Toprak, 50 Ω	0,000 0	4,570 0	0,06 6	0,040 0	4,990 0	0,108
Arıza yeri hata oranı (%)						

Kapuduwage (2004) algoritması ile geliştirilen algoritmanın sonuçları, ne kadar birbirine yakın olsa da, genel duruma bakıldığında geliştirilen algoritma ile daha iyi sonuçlar elde etmektedir. Simetrikli bileşenleri kullanan algoritma, yüksek arıza dirençlerinde faz-faz-toprak durumu dışında yüksek doğruluk elde etmiştir. Görebileceği gibi algoritmalar iki bara ölçümlemleri kullandıklarından tek bara ölçümlemleri kullanan algoritmalarındaki gibi arıza uzaklığıyla hata oranlarında doğrusal bir artış görülmemektedir. Ancak bütün algoritmalar arızanın seri kapasitörden önce veya sonra olma durumundan etkilendiği görülmektedir. Tablo 5.6'te bu üç algoritmanın genel bir karşılaştırılması yapılmıştır.

Tablo 5.6. Seri kapasitörü dikkate alan algoritmaların genel özellikleri

	Geliştirilen Algoritma	Simetrikli Bileşenler Tabanlı Algoritma	Kapuduwage (2004) Algoritması
Tabanı	İterasyon Tabanlı	İterasyon Tabanlı	Akıma Bağlı Gerilim Düşümü Tabanlı
İletim Hattı Modeli	Orta Uzun Hatlar (n Eşdeğer Devresi)	Kısa Hatlar	Kısa Hatlar
Tek Bara veya İki Bara Ölçümünü Kullanıyor	İki Bara	İki Bara	Tek Bara
Zaman Domeninde veya Frekans Domeninde	Frekans	Frekans	Zaman Domeni
Akım ve Gerilim Ölçümleri ve Hat Bilgileri Dışında Veri Gerektiriyor mu	Gerekmiyor	Gerekmiyor	MOV Karakteristiği
Arıza Direnci Etkisi	Düşük	Yüksek	Düşük
Arıza Tipi Etkisi	Düşük	Yüksek	Düşük

6. SONUÇLAR VE ÖNERİLER

Yapılan çalışmada, öncelikle tek ve iki bara ölçümlerini kullanan temel arıza yeri bulma algoritmaları tanıtilarak, bu algoritmalar farklı test sistemlerinde incelenip sonuçları karşılaştırılmıştır. Daha sonra seri kapasitörlü iletim hatları için geliştirilen algoritma, teorik olarak açıklanmıştır. İki baradan alınan ölçümleri kullanan geliştirilmiş algoritma, seçilen temel arıza yeri bulma algoritmaları ile karşılaştırılmış ve sonuçlar irdelenerek seri kompanze edilmiş iletim hatlarında bu sistemler için özel olarak bir algoritma geliştirmenin gerekliliği vurgulanmıştır. Daha sonra geliştirilen algoritma, diğer seri kompanze iletim hatları için özel geliştirilmiş algoritmalar ile karşılaştırılmıştır.

Temel arıza yeri bulma algoritmaları, homojen, homojen olmayan ve pi hat modeli ile modellenmiş homojen olmayan test sistemlerinde farklı arıza uzaklığı, arıza tipi ve arıza direnci değerlerinde incelenerek alınan sonuçlar karşılaştırılmıştır. Bu sonuçlara bağlı olarak, algoritmaların çalışma karakteristikleri analiz edilmiştir.

Temel tek bara ölçümlerini kullanan arıza yeri bulma algoritmalarından, Takagi algoritması ve basit

reaktans algoritması arıza direncinin ihmal edildiği durumlarda birbirine yakın sonuçlar vermektedir.

Arıza direncinin ihmal edildiği durumlarda, homojen olmayan sistemlerde gerçek arıza yerine diğer test sistemlerine göre daha yakın sonuçlar elde ettikleri görülmektedir. Genel olarak sonuçlara bakıldığında, basit reaktans algoritması arıza direncinin ihmal edildiği senaryolarda daha iyi sonuçlar vermektedir. Takagi ve basit reaktans algoritmasının hata oranları arıza direnci değerinin artışına bağlı olarak artmaktadır. Basit reaktans algoritması, arıza direncinin olduğu senaryolarda %10 hata oranını aşarak, arıza direncinin etkili olduğu durumlarda bu algoritmayı kullanmanın söz konusu olmayacağını kanıtlar niteliktedir. Takagi algoritmasının hata oranında da özellikle homojen olmayan test sisteminde, yüksek arıza direnci olduğu durumda %5 hata oranı aşılmaktadır. Ancak bu durum, sadece faz-toprak arızalarında görülmektedir, diğer arıza tiplerinden bütün test senaryolarında

ulaşılacak en yüksek hata oranı %1,54 civarlarındadır. İki algoritmanın sonuçları da admitans ve arıza direncinin ihmal edildiği durumlarda arıza yeri uzaklığına bağlı olarak hata oranı artışı

göstermektedirler. Ayrıca bu iki algoritma dışında, sadece toprak arızalarında kullanılabilen tek bara ölçümleri ile işlem yapan geliştirilmiş Takagi algoritması da bulunmaktadır. Bu algoritmanın elde ettiği sonuçlar incelendiğinde sadece faz-toprak arıza tipi için uygun olduğu anlaşılmaktadır. Geliştirilmiş Takagi algoritmasında arıza yeri uzaklığı artışı veya arıza direnci değeri artışı etkileri diğer tek bara ölçümlerini kullanan algoritmalarındaki gibi doğrusal olarak hata oranını arttırmaz. Bütün senaryolar incelendiğinde, faz-toprak arızasında maksimum %1,21 civarında bir hata oranı ile çalıştığı gözlenmektedir. Takagi algoritması ve geliştirilmiş Takagi algoritması, birlikte kullanılarak hibrit bir algoritma elde edilirse bu test sistemlerinde maksimum %1,54 hata oranı ile arıza yeri tespiti elde edilecektir.

Temel iki bara ölçümlerini kullanan arıza yeri tespiti algoritmalarından simetrik arıza yeri bulma algoritması, sadece simetrik arızalarda kullanılabilmesi ve arıza direncinin ihmal edildiği durumlarda basit arıza gerilimi eşitliği algoritmasına yakın veya hata oranı daha yüksek sonuçlar vermektedir.

Buna ek olarak arıza direncinin dikkate alındığı durumlarda yüksek hata oranları vererek

algoritma bu test koşullarında kullanılamaz hale gelmektedir. Bu nedenle hem her arıza tipinde

kullanılabileceğinden, hem de gerçek arıza yeri değerine yakın sonuçlara ulaştığından basit arıza gerilimi eşitliği algoritmasının özellikle simetrik arızalar için kullanılması daha isabetli olacaktır.

Asimetrik arızalarda ise, basit arıza gerilimi eşitliği algoritması, asimetrik arıza yeri bulma algoritması

ve negatif bileşenler ile arıza yeri bulma algoritması yüksek doğrulukla arıza yerini tespit etmektedir.

Bu algoritmalar, arıza uzaklığının değişmesinden ve arıza direnci artışından tek bara ölçümlemlerini

kullanan arıza yeri bulma algoritmaları kadar etkilenmezler. Negatif bileşenler ile arıza yeri bulma algoritması, diğer iki bara ölçümlemlerini kullanan arıza yeri bulma algoritmalarının en yüksek hata

oranlarını verdiği orta uzun hat modeli (pi eşdeğer devresi) ile modellenmiş homojen olmayan test

sisteminde, en iyi sonuçları vererek admitans değerinin sonuçlarının doğruluğunu negatif yönde etkilemediğini kanıtlamıştır. Buna ek olarak, diğer senaryolardaki sonuçlarda incelendiğinde, arıza direnci değişiminde de arıza direncinin ihmal edildiği duruma yakın sonuçlar verdiği görülür, bu durum baz alındığında arıza direnci değişiminin bu algoritmanın sonuçları üzerinde fazla bir etkisi olmadığı anlaşılmaktadır. Ancak homojen olmayan test sisteminde hata oranları, diğer iki bara

ölçümlemlerini kullanan arıza yeri bulma algoritmalarından daha yüksek olduğu görülür.

Genel durum incelendiğinde iki bara ölçümlemlerini kullanan arıza yeri bulma algoritmaları, tek bara ölçümlemlerini

kullanan arıza yeri bulma algoritmalarından daha yüksek doğruluk payına sahiptir.

Seri kompanze edilmiş iletim hattılarında, özellikle MOV'un doğrusal olmayan karakteristiği nedeniyle bu sistemlere özel algoritmalar geliştirilmiştir. Fazörel hesaplamaları kullanan

algoritmaların azlığı ve varolan algoritmaların ise temel algoritmaların kullandığı ortak değişken girişlere ek olarak yeni veriler istemesi, yeni bir algoritma ihtiyacını oluşturmuştur. Yapılan tezde, bu ihtiyaca karşılık gelebilecek empedans tabanlı bir algoritma oluşturularak hazırlanan test sistemlerinde verdiği sonuçlar gözlenmiştir.

Geliştirilen algoritma, öncelikle temel algoritmalar ile karşılaştırılarak, seri kompanze iletim hatları için özel algoritma kullanımı gerekliliği açıklanmıştır. Takagi algoritması, sonuçlardan anlaşılacağı gibi seri kapasitör ile referans bara arasında kalan arazılarda düşük hata oranı ile arıza yerini tespit

etmiştir. Bunun nedeni olarak hesaplamada sadece referans baradan alınan ölçümlemleri kullanarak arıza noktası ve uzak bara arasındaki etkenlerden (seri kapasitör, MOV) sonuçların etkilenmediği gösterilebilir. Ancak seri kapasitörden sonra meydana gelen arızalarda, bu yaklaşım yüksek hata oranına sahiptir. Basit arıza gerilimi eşitliği algoritması ise, iki baradan da alınan ölçümlemleri

kullandığından seri kapasitör ve MOV nedeniyle yüksek hata oranıyla sonuca ulaşmaktadır. Temel algoritmalar, seri kompanze hat senaryosunda başarısız olurken geliştirilen algoritma farklı arıza direnci, farklı arıza tipi ve farklı arıza yeri durumlarında yüksek doğruluk payıyla sonuca ulaşmıştır.

Ayrıca geliştirilen algoritma, diğer kompanze iletim hatları için özel olarak geliştirilmiş algoritmalar ile de karşılaştırılmıştır. Kullanılan simetrik bileşenler tabanlı algoritma, faz-faz-toprak arızasındaki

yüksek arıza dirençli test senaryolarında %4 hata oranını aşmaktadır, ancak diğer senaryolarda yüksek bir doğruluk ile arıza yerine ulaşabilmektedirler. Kapuduwage (2004) algoritması, her durumda düşük hata payıyla arıza yerini tespit etmektedir ancak geliştirilen algoritmanın genel duruma bakıldığında, gerçek arıza yerine, Kapuduwage (2004) algoritmasından daha yakın sonuçlara ulaştığı görülür.

Geliştirilen algoritma, farklı arıza direnci, arıza tipi ve arıza yeri durumlarında minimum hata ile sonuca ulaşarak beklentileri karşılamıştır.

Bölüm 2, 3 ve 5 incelendiğinde, özellikle temel algoritmalarda bir algoritmanın zayıf kaldığı yerde

diğer algoritmanın güçlü olduğu gözlemlenir. Buna bağlı olarak temel arıza yeri algoritmalarında daha fazla veri kullanarak düşük hata oranı elde edecek arıza yeri bulma

algoritmaları geliřtirmektense

hibrit algoritmalar ile arıza yeri yüksek doğrulukla tespit edilmektedir. Ancak bu durum temel algoritmalar gibi seri kompanze edilmiş hatlarda kullanılan algoritmalar için birebir uygulanamaz.

Geliştirilen algoritma, performans tabanlı olarak tanımlanmış, giriş için gereken verileri temel algoritmalar düzeyinde tutarak gereken hesaplama sayısının minimuma indirgenmesi amaçlanmıştır. Bu algoritmayı farklı bir algoritma ile birleştirmek, daha fazla hesaplamaya yol açacağı ve algoritmaya geliştirmek için kullanılan performans nedeni ile bağdaşmayacağı için birebir hibrit algoritmaya

geçilmesi uygun değildir. Ancak kullanılan örnek sayısı düşürülerek giriş verisi sayısı azalacağından

ancak bu durumda böyle bir uygulamadan söz edilebilir. Elbette bu tür bir uygulamada, algoritmaların bu düşük örnekleme sayısında elde edeceği sonuçlar ve bu sonuçlar arasında hibrit bir algoritma oluşturmaya gerektirecek kadar bir fark oluşup oluşmayacağı konularının irdelenmesi gerekir.

Geliştirilen algoritmanın uygulanmasının daha kolay olması, arıza sonrası verilerin hepsini irdelerek en uygun sonucu seçmesi ve gerçek arıza yerine diğer algoritmalarından daha yakın sonuçlar elde etmesi önemli özelliklerindendir. Geliştirilen algoritma, bunun dışında giriş verileri olarak temel arıza yeri algoritmalarının kullandığı standart giriş verilerini talep etmektedir, ek olarak arıza öncesi

değerler veya önceden hesaplanmış değerlere ihtiyaç duymamaktadır. Ayrıca algoritma hesaplamaları uzun hat modeli veya kısa hat modeline görede kolayca değiştirilebilir.

Temel arıza yeri algoritmalarında ise, özellikle negatif bileşenleri kullanan algoritmaların arıza direnci ve admitans değerinin ihmal edilmediği durumlarda minimum hata oranı elde etmesi göz ardı edilmemesi gereken bulgulardandır. Bunun dışında simetrik arıza yeri bulma algoritması dışında iki baradan ölçüm

değerlerini kullanan algoritmalar bütün senaryolarda düşük hata oranları ile sonuca ulaşmışlardır. Ancak Takagi ve geliştirilmiş Takagi algoritmasından oluşturulacak bir hibrit algoritmanın, iki baradan ölçüm değerlerini kullanan algoritmalar kadar iyi sonuçlar elde edemesede yaklaşık %1'lik maksimum hata oranı ile göz ardı edilemeyecek bir isabet ile sonuca ulaşabilir.

KAYNAKLAR

- [1] Takagi T., Yamakoshi Y., Yamaura M., Kadow R., Matsushima T., Development of A New Type Fault Locator Using The One-Terminal Voltage and Current Data, *IEEE Transactions on Power Apparatus and Systems*, 1982, **PAS-101**(8), 2892-2898.
- [2] Gale P. F., Crossley P. A., Bingyin X., Yaozhong G., Cory B. J., Barker J. R. G., Fault Location Based on Travelling Waves, *Fifth International Conference on Developments in Power System Protection*, York, United Kingdom, 30 March-01 April 1993.
- [3] Izykowski J., *Fault Location on Power Transmission Lines*, Oficyna Wydawnicza Politechniki Wrocławskiej, Wrocław, 2008.
- [4] Lewis L. J., Traveling Wave Relations Applicable to Power-System Fault Locators, *Transactions of the American Institute of Electrical Engineers*, 1951, **70**(2), 1671-1680.
- [5] Aurangzeb M., Crossley P. A., Gale P., Fault Location on a Transmission Line Using High Frequency Travelling Waves Measured at a Single Line End, *IEEE Power Engineering Society Winter Meeting*, 2000, **4**, 2437-2442.
- [6] Lopes F. V., Fernandes D., Neves W. L. A., Fault Location on Transmission Lines Based on Travelling Waves, *International Conference on Power Systems Transients (IPST2011)*, Delft, Netherlands, 14-17 June 2011.
- [7] Sioziny V., Urniezius R., Transmission Line Protection and Fault Location Based on Travelling Wave Measurement, *Elektronika ir Elektrotechnika*, 2013, **19**(9), 21-24.
- [8] Saha M. M., Izykowski J., Rosolowski E., *Fault Location on Power Networks*, Springer, London, 2010.
- [9] Zimmerman K., Costello D., Impedance-Based Fault Location Experience, *58th Annual Conference for Protective Relay Engineers*, College Station, Texas, USA, 5-7 April 2005.
- [10] Yin H., Fan L., PMU Data-Based Fault Location Techniques, *North American Power Symposium (NAPS)*, Arlington, Texas, USA, 26-28 September 2010.
- [11] Preston G., Radojevic Z. M., Kim C. H., Terzija V., New Settings-Free Fault Location Algorithm Based on Synchronised Sampling, *IET Generation, Transmission & Distribution*, 2011, **5**(3), 376-383.
- [12] Zhang Q., Zhang Y., Song W., Yu Y., Transmission Line Fault Location for Phase-to-Earth Fault Using One-Terminal Data, *IEE Proceedings-Generation, Transmission and Distribution*, 1999, **146**(2), 121-124.
- [13] Quingchao Z., Yao Z., Wennan S., Yixin Y., Zhigang W., Fault Location of Two-Parallel Transmission Line for Non-Eath Fault Using One- Terminal Data, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 1999, **14**(3), 863-867.
- [14] Saha M. M., Izykowski J., Rosolowski E., Balcerek P., Fulczyk M., Accurate Location of Faults on Series-Compensated Lines with Use of Two-End Unsynchronised Measurements, *IET 9th International Conference on Developments in Power System Protection*, Galsgow, Scotland, 17-20 March 2008.

- [15] Funabashi T., Ootoguro H., Mizuma Y., Dube L., Ametani A., Digital Fault Location for Parallel Double-Circuit Multi-Terminal Transmission Lines, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 2000, **15**(2), 531-537.
- [16] Izykowski J., Rosolowski E., Balcerek P., Fulczyk M., Saha M. M., Accurate Noniterative Fault- Location Algorithm Utilizing Two-End Unsynchronized Measurements, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 2011, **26**(2), 547-555.
- [17] Pereira C. E. M., Zanetta L. C., Fault Location in Multitapped Transmission Lines Using Unsynchronized Data and Superposition Theorem, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 2011, **26**(4), 2081-2089.
- [18] Liu C., Lin T., Yu C., Yang Z., A Fault Location Technique for Two-Terminal Multisection Compound Transmission Lines Using Synchronized Phasor Measurements, *IEEE Transactions on Smart Grid*, 2012, **3**(1), 113-121.
- [19] Vieira D. A. G., Oliveira D. B., Lisboa A. C., A Closed-Form Solution for Untransposed Transmission-Lines Fault Location With Nonsynchronized Terminals, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 2013, **28**(1), 524-525.
- [20] Vyas B., Maheshwari R. P., Das B., Protection of Series Compensated Transmission Line: Issues and State of Art, *Electric Power Systems Research*, DOI: 10.1016/j.epsr.2013.09.017.
- [21] Pašić J., Series Compensated Lines–Fast Detection of Energy Flow Direction, *18th International Conference on Systems, Signals and Image Processing (IWSSIP)*, Sarajevo, Bosnia and Herzegovina, 16-18 June 2011.
- [22] Gajbhiye R. K., Gopi B., Kulkarni P., Soman S. A., Computationally Efficient Methodology for Analysis of Faulted Power Systems With Series-Compensated Transmission Lines: A Phase Coordinate Approach, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 2008, **23**(2), 873-880.
- [23] Yu C., Liu C., Yu S., Jiang J., A New PMU-Based Fault Location Algorithm for Series Compensated Lines, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 2002, **17**(1), 33-46.
- [24] Saha M. M., Izykowski J., Rosolowski E., Kasztenny B., A New Accurate Fault Locating Algorithm for Series Compensated Lines, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 1999, **14**(3), 789-797.
- [25] Kang N., Advancements in Transmission Line fault Location, Doctoral Dissertations, University of Kentucky, Lexington, Kentucky, 2010, Paper 69.
- [26] Srivani S. G., Nisha T. T., Estimation of Fault Location Algorithm in Series Compensated FACT Systems, *IEEE Fifth Power India Conference*, DOI: 10.1109/PowerI.2012.6479496.
- [27] Abdelaziz A. Y., Mekhamer S. F., Ezzat M., *Electric Power Components and Systems*, DOI: 10.1080/15325008.2013.763312.
- [28] Huang Z., Chen Y., Gong Q., A Protection and Fault Location Scheme for EHV Line with Series Capacitor Based on Travelling Waves and Wavelet Analysis, *International Conference on Power System Technology (PowerCon)*, DOI: 10.1109/ICPST.2002.1053551.
- [29] Abedini M., Hasani A., Hajbabaie A. H., Khaligh V., A New Traveling Wave Fault Location Algorithm in Series Compensated Transmission Line, *21st Iranian Conference on Electrical Engineering (ICEE)*, DOI: 10.1109/IranianCEE.2013.6599888.
- [30] Sadeh J., Hadsaid N., Ranjbar A. M., Feuillet R., Accurate Fault Location Algorithm for Series Compensated Transmission Lines, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 2000, **15**(3), 1027- 1033.

- [31] Sadeh J., Adinehzadeh A., Accurate Fault Location Algorithm for Transmission Line in the Presence of Series Connected FACTS Devices, *Electrical Power and Energy Systems*, DOI: 10.1016/j.ijepes.2009.09.001.
- [32] Ahsaei M. G., Sadeh J., A Novel Fault-Location Algorithm for Long Transmission Lines Compensated by Series FACTS Devices, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 2011, **26**(4), 2299-2308.
- [33] Nobakhti S. M., Akhbari M., A New Algorithm for Fault Location In Series Compensated Transmission Lines with TCSC, *Electrical Power and Energy Systems*, DOI: 10.1016/j.ijepes.2013.11.052.
- [34] Joorabian M., Artificial Intelligent Based Fault Location Technique for EHV Series-Compensated Lines, *International Conference on Energy Management and Power Delivery (EMPDP)*, DOI: 10.1109/EMPDP.1998.702709.
- [35] Dash, Pradhan, Panda, Application of Artificial Intelligence Techniques for Classification and Location of Faults on Thyristor- Controlled Series-Compensated Line, *Electric Power Components and Systems*, DOI: 10.1080/15325000390112170.

- [36] Eldin E. S. M. T., Fault Location for a Series Compensated Transmission Line Based on Wavelet Transform and an Adaptive Neuro-fuzzy Inference System, *Electric Power Quality and Supply Reliability Conference (PQ)*, DOI: 10.1109/PQ.2010.5549994.
- [37] Malathi V., Marimuthu N. S., Baskar S., Ramar K., Application of Extreme Learning Machine for Series Compensated Transmission Line Protection, *Engineering Applications of Artificial Intelligence*, DOI: 10.1016/j.engappai.2011.03.003.
- [38] Yusuff A. A., Fei C., Jimoh A. A., Munda J. L., Fault Location in a Series Compensated Transmission Line Based on Wavelet Packet Decomposition and Support Vector Regression, *Electric Power Systems Research*, DOI: 10.1016/j.epsr.2010.12.016.
- [39] Ray P., Panigrahi B. K., Senroy N., An AI Approach for Fault Distance Estimation in Series Compensated Transmission Line, *International Conference on Energy, Automation, and Signal (ICEAS)*, DOI: 10.1109/ICEAS.2011.6147072.
- [40] Meyar-Naimi H., A New Fuzzy Fault Locator for Series Compensated Transmission Lines, *11th International Conference on Environment and Electrical Engineering (EEEIC)*, DOI: 10.1109/EEEIC.2012.6221511.
- [41] Moravej Z., Khederzadeh M., Pazoki M., New Combined Method for Fault Detection, Classification, and Location in Series-compensated Transmission Line, *Electric Power Components and Systems*, DOI: 10.1080/15325008.2012.675409.
- [42] Ray P., Fast and Accurate Fault Location by Extreme Learning Machine in a Series Compensated Transmission Line, *Power and Energy Systems: Towards Sustainable Energy (PESTSE 2014)*, DOI: 10.1109/PESTSE.2014.6805252.
- [43] Phadke A. G., Thorp J. S., *Computer Relaying for Power Systems*, John Wiley & Sons Ltd, Chichester, England, 2009.
- [44] Saadat H., *Power System Analysis*, McGraw Hill, New York, 1999.
- [45] Girgis A. A., Hart D. G., Peterson W. L., A New Fault Location Technique for Two- and Three- Terminal Lines, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 1992, **7**(1), 98-107.
- [46] Tziouvaras D. A., Roberts J. B., G Benmouyal G., New Multi-Ended Fault Location Design for Two-or Three-Terminal Lines, *Seventh International Conference on (IEE) Developments in Power System Protection*, DOI: 10.1049/cp:20010183.
- [47] Rabinowitz M., Power Systems of the Future (Part 2), *IEEE Power Engineering Review*, DOI: 10.1109/39.825624.
- [48] Dash P. K., Pradhan A. K., Panda G., Liew A. C., Adaptive Relay Setting for Flexible AC Transmission Systems (FACTS), *IEEE Transactions on Power Delivery*, 2000, **15**(1), 38-43.
- [49] Novosel D., Bachmann B., Hart D., Hu Y., Saha M. M., Algorithms for Locating Faults on Series Compensated Lines Using Neural Network and Deterministic Methods, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 1996, **11**(4), 1728-1736.
- [50] Girgis A. A., Sallam A. A., El-Din A. K., An Adaptive Protection Scheme for Advanced Series Compensated (ASC) Transmission Lines, *IEEE Transactions on Power Delivery*, 1998, **13**(2), 414-420.
- [51] Ghassemi F., Goodarzi J., Johns A., Method to Improve Digital Distance Relay Impedance Measurement when Used in Series Compensated Lines Protected by a Metal Oxide Varistor, *IEE Proceedings Generation, Transmission and Distribution*, DOI: 10.1049/ip-gtd:19982002.

- [52] Cheong W. J., Aggarwal R. K., A Novel Fault Location Technique Based on Current Signals Only for Thyristor Controlled Series Compensated Transmission Lines Using Wavelet Analysis and Self Organising Map Neural Networks, *Eighth IEE International Conference on Developments in Power System Protection*, DOI: 10.1049/cp:20040104.
- [53] Al-Dabbagh M., Kapuduwage S. K., Using Instantaneous Values for Estimating Fault Locations on Series Compensated Transmission Lines, *Electric Power Systems Research*, DOI: 10.1016/j.epsr.2005.03.004.
- [54] Apostolopoulos C., Korres G., Accurate Fault Location Algorithm for Double-Circuit Series Compensated Lines Using a Limited Number of Two-End Synchronized Measurements, *International Journal of Electrical Power & Energy Systems*, DOI: 10.1016/j.ijepes.2012.03.042.
- [55] Goldsworthy D. L., A Linearized Model for Mov-Protected Series Capacitors, *IEEE Transactions on Power Systems*, DOI: 10.1109/TPWRS.1987.4335284.
- [56] Kizilcay M., Teichmann K., Agdemir A., Lösing M., Neumann C., Blackstart of a 380-KV Transmission System with Unloaded Transformers After a System Collapse, *17th Power Systems Computation Conference*, Stockholm, Sweden, 22-26 August 2011.
- [57] DIgSILENT Gmbh, *DIgSILENT Power Factory Version 13.1 Manual*, Gomaringen, Germany, 2004.
- [58] Nafar M., Gharehpetian G. B., Niknam T., A Novel Parameter Estimation Method for Metal Oxide Surge Arrester Models, *Sādhanā*, 2011, **36**(6), 941-961.
- [59] Kapuduwage S. K., Al-Dabbagh M., One End Simplified Fault Location Algorithm Using Instantaneous Values for Series Compensated High Voltage Transmission Lines, *Australasian Universities Power Engineering Conference (AUPEC 2004)*, Brisbane, Australia, 26-29 September 2004.

EKLER

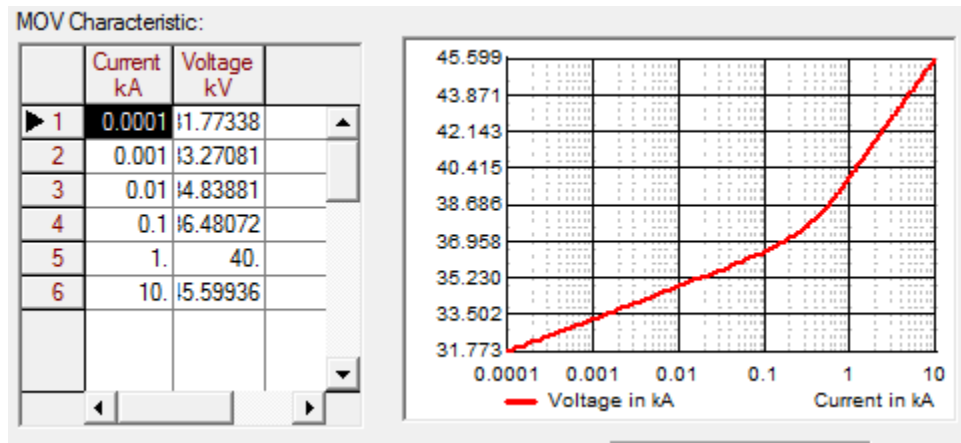
Ek-A

Bölüm 5.1’de kullanılan MOV, aşağıdaki karakteristik baz alınarak oluşturulmuştur;

$$\frac{V}{V_{ref}} = k_1 \left(\frac{I}{I_{ref}} \right)^{1/\alpha_1}$$

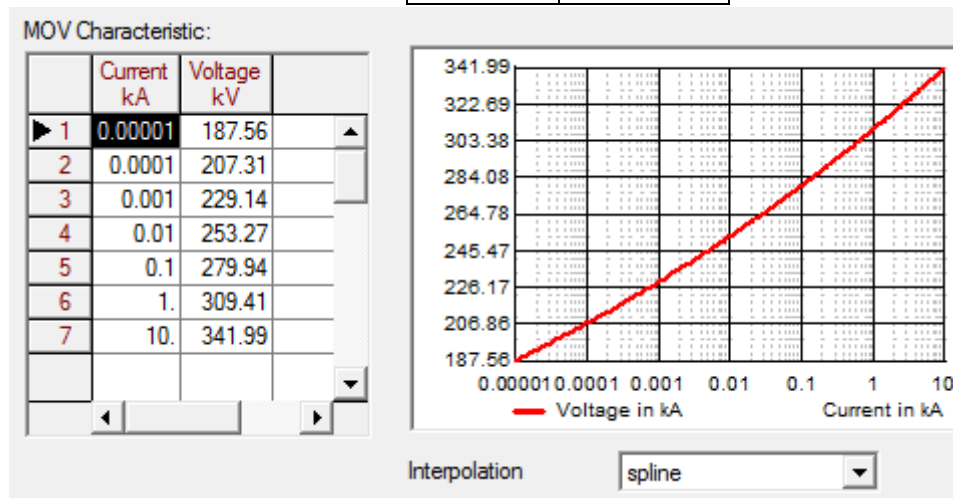
V _{ref}	40 kV
I _{ref}	1 kA
α ₁	50°
α ₂	25°
α ₃	16,5°
k ₁	0,955
k ₂	1
k ₃	0,9915

*k_{1,2,3} eğim için kullanılan sabitlerdir.



Bölüm 5.2’de ise Kapuduwege (2004) makalesinin değerleri alınmıştır;

V _{ref}	330 kV
I _{ref}	4,4 kA
α	23°
k	0,955



Interpolation

spline

Ek-B

Aşağıda kullanılan temel algoritmalar ve geliştirilen algoritmanın değişkenleri ve MATLAB kodları verilmiştir;

ΔI =Arıza sonrası ve öncesi akımın farkı,

V_{fzrl} , $V2_{fzrl}$ =Sırasıyla referans ve uzak bara

gerilimi, I_{ussu} , $I2_{ussu}$ =Sırasıyla referans ve

uzak bara akımı,

I_{poz} , $I2_{poz}$, I_{zero} , $I2_{zero}$, I_{neg} , $I2_{neg}$ =Sırasıyla pozitif, sıfır ve negatif bileşen referans ve uzak bara akımı,

V_{poz} , $V2_{poz}$, V_{zero} , $V2_{zero}$, V_{neg} , $V2_{neg}$ = Sırasıyla pozitif, sıfır ve negatif bileşen referans ve uzak bara gerilimi,

Z_P , Z_S , Z_R , $Z0S$, $Z0R$, ZNS , ZNR = Sırasıyla pozitif, sıfır ve negatif bileşen hat

empedansı, D =arıza yeri,

L_{kap_S} , L_{kap_R} =Sırasıyla referans ve uzak baraya göre seri kapasitör konumu,

V_{cap_B} , V_{cap_A} =Sırasıyla seri kapasitör öncesi ve sonrası senaryolarda seri kapasitör gerilimi,

V_{F_B} , V_{F_A} = Sırasıyla seri kapasitör öncesi ve sonrası senaryolarda arıza noktası gerilimi,

I_{SC_B} , I_{SC_A} = Sırasıyla seri kapasitör öncesi ve sonrası senaryolarda seri kapasitöre giren akım,

I_{FS_B} , I_{FR_B} , I_{FS_A} , I_{FR_A} = Sırasıyla seri kapasitör öncesi ve sonrası senaryolarda referans bara ve uzak baradan gelen arıza akımı bileşenleri,

Y =admitans,

Takagi Algoritması:

if

$\Delta I == 0$

else

$Takagi = (\text{imag}(V_{fzrl}(i) * \text{conj}(\Delta I))) / (\text{imag}(Z_P * I_{ussu}(i) * \text{conj}(\Delta I)))$

$\Delta I = 0$;

end

Basit Reaktans Algoritması:

$\text{Simple_Reactance_Method} = (\text{imag}(V_{fzrl}(i) / I_{ussu}(i))) / (\text{imag}(Z_P))$

Geliştirilmiş Takagi Algoritması:

$\text{Modified_Takagi_s1} = (\text{imag}(V_{fzrl}(i) * \text{conj}(3 * I_{zero}(i)))) / (\text{imag}(Z_P * I_{ussu}(i) * \text{conj}(3 * I_{zero}(i))))$

$\text{Modified_Takagi_s2} = \text{angle}((Z0S + Z0R + Z0) / ((1 - \text{abs}(\text{Modified_Takagi_s1}) * Z0 + Z0R)))$;

$\text{Modified_Takagi} = (\text{imag}(V_{fzrl}(i) * \text{conj}(3 * I_{zero}(i)) * \exp(j * \text{Modified_Takagi_s2} * (-1)))) / (\text{imag}(Z_P * I_{ussu}(i) * \text{conj}(3 * I_{zero}(i)) * \exp(j * \text{Modified_Takagi_s2} * (-1))))$

Basit Arıza Gerilimi Eşitliği

Algoritması:

$\text{iki_uclu_yon_dersnot_1} = V_{fzrl}(i) -$

$V2_{fzrl}(i)$;

$\text{iki_uclu_yon_dersnot_2} = Z_P * I2_{ussu}(i)$;

iki_uclu_yon_dersnot_3=iki_uclu_yon_dersnot_1+iki_uclu_yon_dersnot_2;

```

iki_uclu_yon_dersnot_4=l_ussu(i)+l2_ussu(i);
iki_uclu_yon_dersnot_5=ZP*iki_uclu_yon_dersnot_4;
iki_uclu_yon_dersnot_son=abs(iki_uclu_yon_dersnot_3/iki_uclu_yon_dersnot_5)

```

Negatif Bileşenler İle Arıza Yeri Bulma Algoritması:

```

step=0;
for D=0.0001:0.0001:0.9999
TENSIM_hata(step+1)=abs((((l_neg(i)*(ZNS+D*ZN)))-((-l2_neg(i)*(ZNR+(1-D)*ZN))))); step=step+1;
end
for D=0.0001:0.0001:0.9999
if abs((((l_neg(i)*(ZNS+D*ZN)))-((-l2_neg(i)*(ZNR+(1-D)*ZN))))==min(TENSIM_hata)
Two_Ended_Negative_Sequence_Impedance_Method
=D end
end

```

Asimetrik Arıza Yeri Bulma Algoritması:

```

Asymmetrical_Method_h=[((V_poz(i)-V2_poz(i))*l2_neg(i))-((V_neg(i)-V2_neg(i))*l2_poz(i))]/[((V_poz(i)-V2_poz(i))*(l_neg(i)+l2_neg(i)))-((V_neg(i)-V2_neg(i))*(l_poz(i)+l2_poz(i)))]
Asymmetrical_Method=real(Asymmetrical_Method_h)

```

Simetrik Arıza Yeri Bulma

Algoritması:

```

a1=real(V_poz(i)/l_poz(i));
a2=imag(V_poz(i)/l_poz(i));
b1=real((-l_poz(i)+l2_poz(i))/l_poz(i));
b2=imag((-l_poz(i)+l2_poz(i))/l_poz(i));
c1=real(V2_poz(i)/l2_poz(i));
c2=imag(V2_poz(i)/l2_poz(i));
d1=real((-l_poz(i)+l2_poz(i))/l2_poz(i));
d2=imag((-l_poz(i)+l2_poz(i))/l2_poz(i));
p=((a1*d1)+(b1*c2)-(a2*d1)-(b2*c2))/((b1*d2)-(b2*d1));
q=((a1*c2)-(a2*c1))/((b1*d2)-(b2*d1));
rf1=abs((1/2)*((-1*p)+sqrt((p^2)-(4*q))));
rf2=abs((1/2)*((-1*p)-sqrt((p^2)-(4*q))));
if a1+(b1*rf1)>0 | a2+(b2*rf1)>0 | c1+(d1*rf1)>0 | c2+(d2*rf1)>0 if a1+(b1*rf2)>0 | a2+(b2*rf2)>0 | c1+(d1*rf2)>0 | c2+(d2*rf2)>0
teta1=atan((a2+(b2*rf1))/(a1+(b1*rf1)));
teta2=atan((a2+(b2*rf2))/(a1+(b1*rf2)));
aci_kar=abs(angle(V_fzrl(i))-angle(l_ussu(i)));
kar_1=abs(abs(aci_kar)-abs(teta1));
kar_2=abs(abs(aci_kar)-abs(teta2)); if kar_1<kar_2
rf=rf1;
else
rf=rf2;
end
end
else rf=rf2;

```

end

Symmetrical_Method=sqrt([([a1+(b1*rf)]^2)+([a2+(b2*rf)]^2)]/([a1+c1+((b1+d1)*rf)]^2)+([a2+c2+((b2+d2)*rf)]^2))

Geliştirilen Algoritma

```
VF_B=@(D) (V_fzrl(i)*(1+(Y*ZP*(D^2))/2))-(I_ussu(i)*(D*ZP));
Vcap_B=(V2_fzrl(i)*(1+(Y*ZP*(L_kap_R^2))/2))-
(I2_ussu(i)*(L_kap_R*ZP));
I_SC_B=-
(((Y*L_kap_R)+((Y^2)*ZP*(L_kap_R^3))/4)*V2_fzrl(i)+(1+(Y*ZP*(L_kap_R^2))/2)*I2_ussu(i)
; IFS_B=@(D) -(((Y*D)+((Y^2)*ZP*(D^3))/4)*V_fzrl(i)+(1+(Y*ZP*(D^2))/2)*I_ussu(i);
Z_B=@(D) (VF_B(D)-Vcap_B)/(((Y*((1-D-L_kap_R)^2)/2)*Vcap_B)-((1-D-L_kap_R)*I_SC_B));
IFR_B=@(D) -(((Y*(1-D-L_kap_R))+((Y^2)*Z_B(D))*((1-D-
L_kap_R)^3))/4)*Vcap_B)+(1+(Y*Z_B(D))*((1-
D-L_kap_R)^2))/2)*I_SC_B;
VF_A=@(D) (V2_fzrl(i)*(1+(Y*ZP*(D^2))/2))-(I2_ussu(i)*(D*ZP));
Vcap_A=(V_fzrl(i)*(1+(Y*ZP*(L_kap_S^2))/2))-
(I_ussu(i)*(L_kap_S*ZP));
I_SC_A=-
(((Y*L_kap_S)+((Y^2)*ZP*(L_kap_S^3))/4)*V_fzrl(i)+(1+(Y*ZP*(L_kap_S^2))/2)*I_ussu(i);
IFS_A=@(D) -(((Y*D)+((Y^2)*ZP*(D^3))/4)*V2_fzrl(i)+(1+(Y*ZP*(D^2))/2)*I2_ussu(i);
Z_A=@(D) (VF_A(D)-Vcap_A)/(((Y*((1-D-L_kap_S)^2)/2)*Vcap_A)-((1-D-L_kap_S)*I_SC_A));
IFR_A=@(D) -(((Y*(1-D-L_kap_S))+((Y^2)*Z_A(D))*((1-D-
L_kap_S)^3))/4)*Vcap_A)+(1+(Y*Z_A(D))*((1-
D-
L_kap_S)^2))/2)*I_SC_A
;
hata_oran_bulma_mmS
=0;
hata_oran_bulma_mmR
=0;
for D=0.001:0.0001:L_kap_S-0.0001
Hata_mat_paS=hata_oran_bulma_mmS+1;
Epsilon_oranS(Hata_mat_paS)=abs(angle((VF_B(D)))-
angle((IFS_B(D)+IFR_B(D))));
hata_oran_bulma_mmS=hata_oran_bulma_mmS+1;
end
for D=0.001:0.0001:L_kap_S-0.0001
if abs(angle((VF_B(D)))-
angle((IFS_B(D)+IFR_B(D))))==min(Epsilon_oranS) if
max(Epsilon_oranS)>min(Epsilon_oranS)
if
real(Z_B(D))>=
0 Scenerio=0;
dongu=dongu+
1;
Sonuc_paralelB_ft(dongu)=D;
Sonuc_minhata(dongu)= abs(angle((VF_B(D)))-
angle((IFS_B(D)+IFR_B(D)))); end
en
d
en
d
en
d
```

```

for D=0.001:0.0001:L_kap_R-0.0001
Hata_mat_paR=hata_oran_bulma_mmR+1;
Epsilon_oranR(Hata_mat_paR)=abs(angle((VF_A(D))-
angle((IFS_A(D)+IFR_A(D))));
hata_oran_bulma_mmR=hata_oran_bulma_mmR+1;
end
for D=0.001:0.0001:L_kap_R-0.0001
if abs(angle((VF_A(D))-
angle((IFS_A(D)+IFR_A(D)))))==min(Epsilon_oranR) if
max(Epsilon_oranR)>min(Epsilon_oranR)
if
real(Z_A(D))>=0
Scenerio=1;

```



```

dongu=dongu+1;
Sonuc_paralelA_ft(dongu)=1
-D;
Sonuc_minhata(dongu)=abs(angle((VF_A(D)))-
angle((IFS_A(D)+IFR_A(D)))); end
en
d
en
d
en
d
if dongu>1
if Sonuc_minhata(dongu-1)>Sonuc_minhata(dongu) &
Scenerio==1
Seri_lumped_SonucA_ft=Sonuc_paralelA_ft(dongu);
end
if Sonuc_minhata(dongu-1)>Sonuc_minhata(dongu) &
Scenerio==0
Seri_lumped_SonucB_ft=Sonuc_paralelB_ft(dongu);
en
d
en
d

```

KİŞİSEL YAYIN VE ESERLER

Çapar A., Arsoy Basa A., A Performance Oriented Impedance Based Fault Location Algorithm for Series Compensated Transmission Lines, *International Journal of Electrical Power & Energy Systems*, DOI: 10.1016/j.ijepes.2015.02.020.

Çapar A., Arsoy Basa A., Evaluating Accuracy of Fault Location Algorithms Based on Terminal Current and Voltage Data, *International Journal of Electronics and Electrical Engineering*, DOI: 10.12720/ijeec.3.3.202-206.

ÖZGEÇMİŞ

Alkım Çapar 1988'de Balıkesir'de doğdu. Lise öğrenimini Muharrem Hasbi Lisesi'nde tamamladı. 2007 yılında girdiği Kocaeli Üniversitesi Elektrik Mühendisliği Bölümü'nden 2012 yılında ikincilik ile mezun oldu. Aynı yıl içinde Kocaeli Üniversitesi Elektrik Mühendisliği Anabilim Dalı'nda yüksek lisans eğitimine başladı. Yüksek lisans eğitiminde iletim hatlarında arıza yeri bulma algoritmaları konusunda çalışmaları bulunmaktadır. Ayrıca, 2013 yılında Fen Bilimleri Enstitüsü'nde başladığı araştırma görevlisi görevini halen sürdürmektedir.