

Cvičení 4 - Symetrizace

Elektroenergetika 3

Petr Jílek

2024

Obsah

1	🔪 Symetrizace 🌶️🌶️	3
1.1	1 fázová reálná zátěž	3
1.1.1	Indučnost a kapacita	3
1.1.2	Odvození 🌶️🌶️🌶️	4
1.2	Obecná 3f nesymetrická zátěž	8
1.2.1	Indučnost a kapacita	10
1.3	Přepočet výkonů na admitance	11
1.3.1	Odvození 🌶️🌶️🌶️	12
1.4	Číselný příklad	12
1.4.1	Řešení	13

Úprava značení

- Elektrické napětí: $U_e \rightarrow U$ (V – volt)
- Elektrický proud: $I_e \rightarrow I$ (A – ampér)
- Elektrický odpor: $R_e \rightarrow R$ (Ω – ohm)
- Elektrická vodivost: $G_e \rightarrow G$ (S – siemens)
- Impedance: $\hat{Z}_e \rightarrow Z$ (Ω – ohm)
- Admitance: $\hat{Y}_e \rightarrow Y$ (S – siemens)
- Elektrická susceptance: $B_e \rightarrow B$ (S – siemens)
- Elektrická indukčnost: $L_e \rightarrow L$ (H – henry)
- Elektrická kapacita: $C_e \rightarrow C$ (F – farad)

Úpozornění - Fázory

V tomto cvičení budeme pracovat s fázory. Fázory jsou komplexní čísla, která v sobě obsahují informaci o amplitudě a fázi příslušného harmonického signálu. Fázory budeme značit velkým písmenem se střížkou nad ním, například:

$$\hat{U} \in \mathbb{C}.$$

Pokud proměnná neobsahuje střížku, jedná se o reálnou hodnotu, například:

$$U \in \mathbb{R}.$$

Úpozornění - Sled fází

Sled fází v 3 fázové soustavě tomto cvičení jde po směru hodinových ručiček.

1 Symetrizace

1.1 1 fázová reálná zátěž

Mějme 1 fázovou reálnou zátěž zdanou reálnou admitancí G :

$$G = \frac{1}{R},$$

kde:

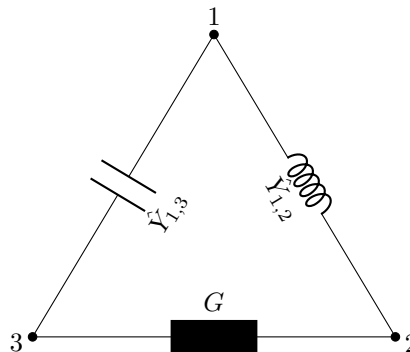
G - vodivost zátěže (S),

R - odpor zátěže (Ω).

Zátěž lze jednoduše nakreslit následovně:



Pokud bychom tuto zátěž připojily k 3 fázovému systému, tak by byla nesymetrická. Naším cílem je tuto zátěž symetrizovat. Z této zátěže vytvoříme 3 fázovou symetrickou zátěž následovně:



Vzorce pro výpočet admitancí jsou poté následující:

$$\hat{Y}_{1,2} = -j \frac{G}{\sqrt{3}}, \quad (\text{S}) \quad (1)$$

$$\hat{Y}_{1,3} = j \frac{G}{\sqrt{3}}. \quad (\text{S}) \quad (2)$$

1.1.1 Indučnost a kapacita

Vyjádření indukčnosti:

$$\hat{Z}_{1,2} = j\omega L \Rightarrow \hat{Y}_{1,2} = \frac{1}{\hat{Z}_{1,2}} = \frac{1}{j\omega L} = -j \frac{G}{\sqrt{3}}$$

$$\frac{1}{j\omega L} = -j \frac{G}{\sqrt{3}}$$

$$\frac{1}{\omega L} = \frac{G}{\sqrt{3}}$$

$$\omega L = \frac{\sqrt{3}}{G}.$$

Výsledný vztah pro indukčnost:

$$L = \frac{\sqrt{3}}{\omega G}. \quad (\text{H}) \quad (3)$$

Vyjádření kapacity:

$$\hat{Z}_{1,3} = \frac{1}{j\omega C} \Rightarrow \hat{Y}_{1,3} = \frac{1}{\hat{Z}_{1,3}} = j\omega C = j \frac{G}{\sqrt{3}}$$

$$j\omega C = j \frac{G}{\sqrt{3}}$$

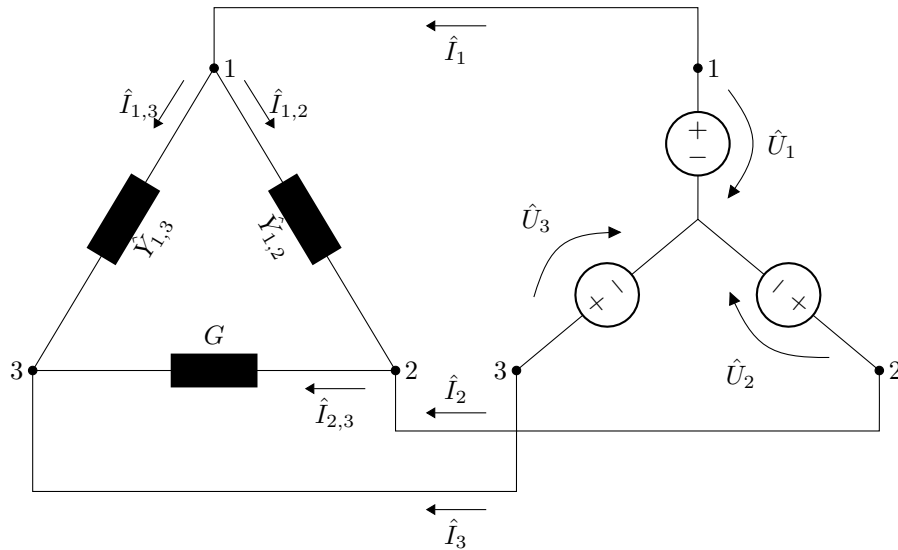
$$\omega C = \frac{G}{\sqrt{3}}.$$

Výsledný vztah pro kapacitu:

$$C = \frac{G}{\omega\sqrt{3}}. \quad (\text{F}) \quad (4)$$

1.1.2 Odvození 🌶️🌶️🌶️

Uvažujme následující zapojení prvku v 3 fázovém systému:



Mezi uzly 2 a 3 je zapojena reálná zátěž, kterou chceme symetrizovat o vodivosti G . Požadujeme, aby po připojení admitancí $\hat{Y}_{1,2}$ a $\hat{Y}_{1,3}$ byla zátěž reálná a symetrická. Dalším požadavkem je, aby činný výkon odebíraný zátěží zůstal nezměněn. Matematicky to znamená:

- zachování činného výkonu: $\hat{Y}_{1,2}$ a $\hat{Y}_{1,3}$ jsou ryze imaginární,
- výsledné zapojení neodebírá jalový výkon: $\hat{Y}_{1,2} = -\hat{Y}_{1,3}$,
- symetrie odebíraných proudů: $\hat{I}_1 = k \cdot \hat{U}_1$, $\hat{I}_2 = k \cdot \hat{U}_2$, $\hat{I}_3 = k \cdot \hat{U}_3$.

Na základě prvních dvou podmínek položíme:

$$\hat{Y}_{1,2} = j \cdot Y,$$

$$\hat{Y}_{1,3} = -j \cdot Y,$$

$$Y \in \mathbb{R}.$$

Použijeme operátor pootočení o 120° proti směru hodinových ručiček v komplexní rovině:

$$\hat{a} = e^{\frac{2\pi j}{3}} = \cos\left(\frac{2\pi}{3}\right) + j \cdot \sin\left(\frac{2\pi}{3}\right) = -\frac{1}{2} + j \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$$

$$\hat{a}^2 = e^{\frac{4\pi j}{3}} = \cos\left(\frac{4\pi}{3}\right) + j \cdot \sin\left(\frac{4\pi}{3}\right) = -\frac{1}{2} - j \cdot \frac{\sqrt{3}}{2}$$

$$\hat{a}^3 = e^{\frac{6\pi j}{3}} = e^{2\pi j} = 1$$

$$\hat{a}^4 = e^{\frac{8\pi j}{3}} = e^{\frac{2\pi j}{3}} \cdot e^{\frac{6\pi j}{3}} = e^{\frac{2\pi j}{3}} = \hat{a}.$$

Poté fázory napětí můžeme vyjádřit jako:

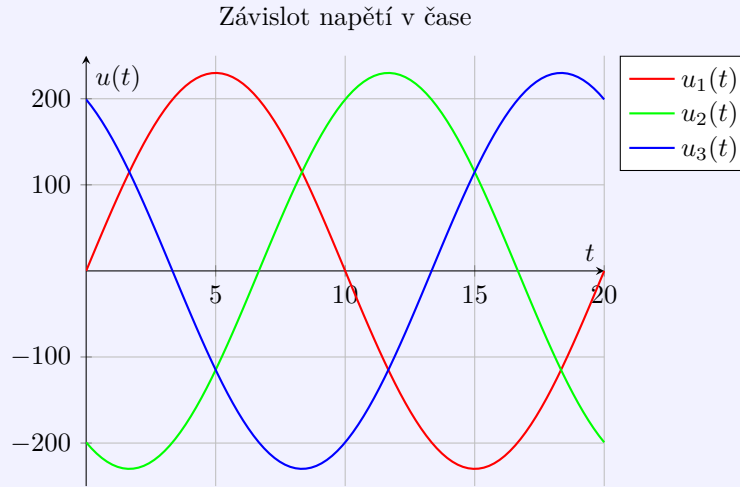
$$\hat{U}_1 = \hat{U} \cdot \hat{a}$$

$$\hat{U}_2 = \hat{U} \cdot \hat{a}^2$$

$$\hat{U}_3 = \hat{U} \cdot \hat{a}.$$

Poznámka

Jedná se o pravotočivý trojfázový systém. Tudíž fáze napětí se posouvají o 120° po směru hodinových ručiček. Nicméně násobení operátorem \hat{a} způsobí posun o 120° proti směru hodinových ručiček. Tudíž pokud například chceme získat fázor napětí 2, tak musíme vynásobit fázor napětí 1 operátorem dvakrát, tedy \hat{a}^2 . Časový průběh napětí je znázorněn na následujícím grafu:



Dále napíšeme rovnice pro proudy:

$$\begin{aligned}\hat{I}_1 &= \hat{I}_{1,2} + \hat{I}_{1,3} = \hat{Y}_{1,2} \cdot (\hat{U}_1 - \hat{U}_2) + \hat{Y}_{1,3} \cdot (\hat{U}_1 - \hat{U}_3) = \\ &= j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}^2) - j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}) = k \cdot U\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\hat{I}_2 &= \hat{I}_{2,3} - \hat{I}_{1,2} = G \cdot (\hat{U}_2 - \hat{U}_3) - \hat{Y}_{1,2} \cdot (\hat{U}_1 - \hat{U}_2) = \\ &= G \cdot U \cdot (\hat{a}^2 - \hat{a}) - j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}^2) = k \cdot U \cdot \hat{a}^2\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\hat{I}_3 &= -\hat{I}_{1,3} - \hat{I}_{2,3} = -\hat{Y}_{1,3} \cdot (\hat{U}_1 - \hat{U}_3) - G \cdot (\hat{U}_2 - \hat{U}_3) = \\ &= j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}) - G \cdot U \cdot (\hat{a}^2 - \hat{a}) = k \cdot U \cdot \hat{a}.\end{aligned}$$

Vezmeme konce rovnic, čímž dostaneme:

$$j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}^2) - j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}) = k \cdot U$$

$$G \cdot U \cdot (\hat{a}^2 - \hat{a}) - j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}^2) = k \cdot U \cdot \hat{a}^2$$

$$j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}) - G \cdot U \cdot (\hat{a}^2 - \hat{a}) = k \cdot U \cdot \hat{a}.$$

Rovnice jsou lineárně závislé, jelikož součet pravých stran je roven nule:

$$k \cdot U + k \cdot U \cdot \hat{a} + k \cdot U \cdot \hat{a}^2 = k \cdot U \cdot (1 + \hat{a} + \hat{a}^2) = k \cdot U \cdot 0 = 0.$$

Díky lineární závislosti nám stačí vzít pouze dvě rovnice. Vezmeme první a druhou:

$$\begin{aligned} j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}^2) - j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}) &= k \cdot U \\ G \cdot U \cdot (\hat{a}^2 - \hat{a}) - j \cdot Y \cdot U \cdot (1 - \hat{a}^2) &= k \cdot U \cdot \hat{a}^2. \end{aligned}$$

Můžeme pokrátit U :

$$\begin{aligned} j \cdot Y \cdot (1 - \hat{a}^2) - j \cdot Y \cdot (1 - \hat{a}) &= k \\ G \cdot (\hat{a}^2 - \hat{a}) - j \cdot Y \cdot (1 - \hat{a}^2) &= k \cdot \hat{a}^2. \end{aligned}$$

Připravíme rovnice na maticový tvar:

$$\begin{aligned} -k + (j \cdot (1 - \hat{a}^2) - j \cdot (1 - \hat{a})) \cdot Y &= 0 \\ -k \cdot \hat{a}^2 - j \cdot (1 - \hat{a}^2) \cdot Y &= -G \cdot (\hat{a}^2 - \hat{a}). \end{aligned}$$

Přepíšeme do maticového tvaru:

$$\begin{aligned} \begin{pmatrix} -1 & j(1 - \hat{a}^2) - j(1 - \hat{a}) \\ -\hat{a}^2 & -j(1 - \hat{a}^2) \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} k \\ Y \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ -G(\hat{a}^2 - \hat{a}) \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -1 & j - j\hat{a}^2 - j + j\hat{a} \\ -\hat{a}^2 & -j + j\hat{a}^2 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} k \\ Y \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ -G(\hat{a}^2 - \hat{a}) \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -1 & -j\hat{a}^2 + j\hat{a} \\ -\hat{a}^2 & j\hat{a}^2 - j \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} k \\ Y \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ -G(\hat{a}^2 - \hat{a}) \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -\hat{a}^2 & -j\hat{a}^4 + j\hat{a}^3 \\ -\hat{a}^2 & j\hat{a}^2 - j \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} k \\ Y \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ -G(\hat{a}^2 - \hat{a}) \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -\hat{a}^2 & -j\hat{a} + j \\ -\hat{a}^2 & j\hat{a}^2 - j \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} k \\ Y \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ -G(\hat{a}^2 - \hat{a}) \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -\hat{a}^2 & -j\hat{a} + j \\ 0 & j\hat{a}^2 - j + j\hat{a} - j \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} k \\ Y \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ -G(\hat{a}^2 - \hat{a}) \end{pmatrix} \\ \begin{pmatrix} -\hat{a}^2 & -j\hat{a} + j \\ 0 & j\hat{a}^2 + j\hat{a} - 2j \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} k \\ Y \end{pmatrix} &= \begin{pmatrix} 0 \\ -G(\hat{a}^2 - \hat{a}) \end{pmatrix}. \end{aligned}$$

Vyřešíme rovnici pro Y :

$$\begin{aligned} Y &= \frac{-G(\hat{a}^2 - \hat{a})}{j\hat{a}^2 + j\hat{a} - 2j} = \frac{-G\left(-\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} - \left(-\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2}\right)\right)}{j\left(-\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}\right) + j\left(-\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2}\right) - 2j} = \\ &= \frac{-G\left(-\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2} + \frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}\right)}{-j\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2} - j\frac{1}{2} - \frac{\sqrt{3}}{2} - 2j} = \frac{-G(-j\sqrt{3})}{-3j} = \frac{-G\sqrt{3}}{3} = -\frac{G}{\sqrt{3}}. \end{aligned}$$

Vyřešíme rovnici pro k :

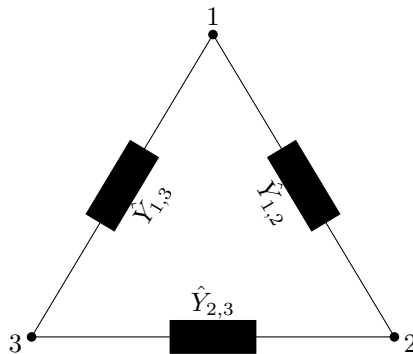
$$\begin{aligned}
 -\hat{a}^2 k + (-j\hat{a} + j)Y &= 0, \\
 k &= \frac{-(-j\hat{a} + j)Y}{-\hat{a}^2} = \frac{(-j\hat{a} + j)Y}{\hat{a}^2} = \frac{(-j\hat{a} + j) \left(-\frac{G}{\sqrt{3}}\right)}{\hat{a}^2} = \\
 &= \frac{\left(-j \left(-\frac{1}{2} + j\frac{\sqrt{3}}{2}\right) + j\right) \left(-\frac{G}{\sqrt{3}}\right)}{-\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}} = \frac{\left(j\frac{1}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2} + j\right) \left(-\frac{G}{\sqrt{3}}\right)}{-\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}} = \\
 &= \frac{\left(j\frac{3}{2} + \frac{\sqrt{3}}{2}\right) \left(-\frac{G}{\sqrt{3}}\right)}{-\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}} = \frac{\left(-j\frac{3}{2\sqrt{3}} - \frac{\sqrt{3}}{2\sqrt{3}}\right) G}{-\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}} = \\
 &= \frac{\left(-\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}\right) G}{-\frac{1}{2} - j\frac{\sqrt{3}}{2}} = G.
 \end{aligned}$$

Dostáváme tedy:

$$\begin{aligned}
 k &= G, \\
 Y &= -\frac{G}{\sqrt{3}}.
 \end{aligned}$$

1.2 Obecná 3f nesymetrická zátěž

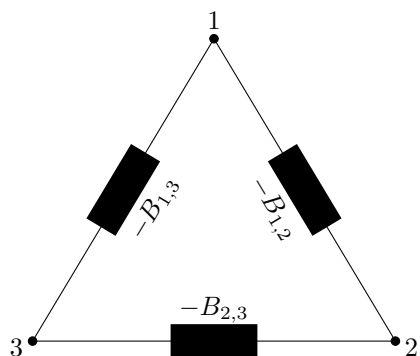
Mějme obecnou 3 fázovou nesymetrickou zátěž zadanou admitancemi podle obrázku:



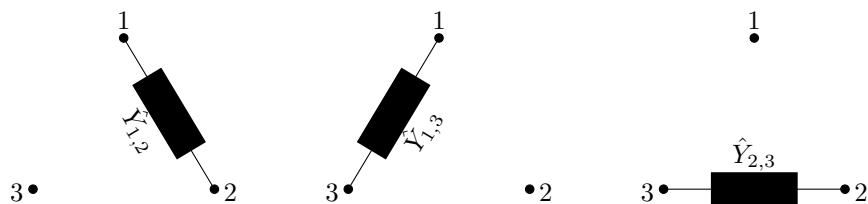
Admitance můžeme zapsat jako:

$$\begin{aligned}
 \hat{Y}_{1,2} &= G_{1,2} + j \cdot B_{1,2}, \\
 \hat{Y}_{1,3} &= G_{1,3} + j \cdot B_{1,3}, \\
 \hat{Y}_{2,3} &= G_{2,3} + j \cdot B_{2,3}.
 \end{aligned}$$

První krok je provést kompenzaci jalových částí. Stačí pouze vzít zápornou hodnotu jalové části zátěže:



Dále je třeba provést symetrizaci pro každou část zvlášť. Nejprve pro větev 1-2, poté pro větev 1-3 a nakonec pro větev 2-3. Tento krok je znázorněn na obrázku:



Výsledná tabulka symetrizace bude vypadat následovně:

Větev	1-2	1-3	2-3
Kompenzace jalového výkonu	$-jB_{1,2}$	$-jB_{1,3}$	$-jB_{2,3}$
Symetrizace 1-2	0	$-j\frac{G_{1,2}}{\sqrt{3}}$	$j\frac{G_{1,2}}{\sqrt{3}}$
Symetrizace 1-3	$j\frac{G_{1,3}}{\sqrt{3}}$	0	$-j\frac{G_{1,3}}{\sqrt{3}}$
Symetrizace 2-3	$-j\frac{G_{2,3}}{\sqrt{3}}$	$j\frac{G_{2,3}}{\sqrt{3}}$	0

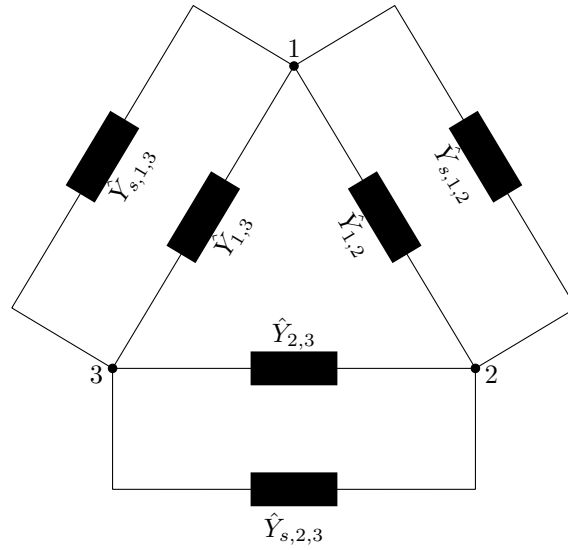
Symetrizační admitanci pro danou větev dostaneme jako součet všech symetrizačních admitancí (suma ve sloupci):

$$\hat{Y}_{s,1,2} = -jB_{1,2} + j\frac{G_{1,3}}{\sqrt{3}} - j\frac{G_{2,3}}{\sqrt{3}},$$

$$\hat{Y}_{s,1,3} = -jB_{1,3} - j\frac{G_{1,2}}{\sqrt{3}} + j\frac{G_{2,3}}{\sqrt{3}},$$

$$\hat{Y}_{s,2,3} = -jB_{2,3} + j\frac{G_{1,2}}{\sqrt{3}} - j\frac{G_{1,3}}{\sqrt{3}}.$$

Tyto admittance následně připojíme paralelně k odpovídajícím větvím. Výsledný obvod bude vypadat následovně:



1.2.1 Indučnost a kapacita

Pokud je symetrizační admittance záporná, tak se bude jednat o indukčnost. Jelikož symetrizační admittance má pouze imaginární složku (která je záporná), tak lze ji zadat jako:

$$\hat{Y}_s = -jY_s.$$

Poté můžeme vypočítat indukčnost:

$$\hat{Y}_s = \frac{1}{\hat{Z}_s} = \frac{1}{j\omega L} = -jY_s$$

$$\frac{1}{j\omega L} = -jY_s$$

$$j\omega L = \frac{1}{-jY_s}$$

$$L = \frac{1}{-jj\omega Y_s} = \frac{1}{\omega Y_s}.$$

Vzorec pro dopočítání symetrizační indukčnosti je tedy:

$$L = \frac{1}{2\pi f Y_s}, \quad (\text{H}) \quad (5)$$

kde:

L - indukčnost (H),

f - frekvence (Hz),

Y_s - symetrizační admitance (s).

Pokud je symetrizační admitance kladná, tak se bude jednat o kapacitu. Jelikož symetrizační admitance má pouze imaginární složku (která je kladná), tak lze ji zadat jako:

$$\hat{Y}_s = jY_s.$$

Poté můžeme vypočítat kapacitu:

$$\hat{Y}_s = \frac{1}{\hat{Z}_s} = \frac{1}{\frac{1}{j\omega C}} = jY_s$$

$$\frac{1}{\frac{1}{j\omega C}} = jY_s$$

$$j\omega C = jY_s$$

$$C = \frac{Y_s}{\omega}.$$

Vzorec pro dopočítání symetrizační kapacity je tedy:

$$C = \frac{Y_s}{2\pi f}, \quad (\text{F}) \quad (6)$$

kde:

C - kapacita (F),

f - frekvence (Hz),

Y_s - symetrizační admitance (s).

1.3 Přepočet výkonů na admitance

Zátěže jsou často zadány pomocí: činného výkonu, úhlu $\cos(\varphi)$ a informací, zda je zátěž induktivní nebo kapacitní. Tyto informace můžeme převést na admitanci následovně:

$$\hat{Y} = \frac{P}{U^2} \cdot (1 - j \cdot \operatorname{tg}(\pm\varphi)) = \frac{P}{U^2} \cdot (1 \mp j \cdot \operatorname{tg}(\varphi)), \quad (\text{S}) \quad (7)$$

kde:

\hat{Y} - admitance (s),

P - činný výkon (W),

U - efektivní hodnota napětí (V),

j - imaginární jednotka,

φ - úhel $\cos(\varphi)$.

Poznámka

Znaménko \pm/\mp závisí na tom, zda je zátěž induktivní nebo kapacitní. Pro induktivní zátěž je znaménko v členu $\text{tg}(\pm\varphi)$ kladné ($\text{tg}(\varphi)$), pro kapacitní zátěž je znaménko záporné ($\text{tg}(-\varphi)$). Funkce $\text{tg}(\varphi)$ je lichá, tudíž $\text{tg}(-\varphi) = -\text{tg}(\varphi)$.

Pro induktivní zátěž:

$$\hat{Y} = \frac{P}{U^2} \cdot (1 - j \cdot \text{tg}(\varphi)).$$

Pro kapacitní zátěž:

$$\hat{Y} = \frac{P}{U^2} \cdot (1 + j \cdot \text{tg}(\varphi)).$$

1.3.1 Odvození 🌶️🌶️🌶️

Ze vztahu pro napětí vyjádříme produ v závislosti na admitanci:

$$\hat{U} = \hat{I} \cdot \hat{Z} = \frac{\hat{I}}{\hat{Y}} \Rightarrow \hat{I} = \hat{U} \cdot \hat{Y}.$$

Dále použijeme vztah pro zdánlivý výkon:

$$\hat{S} = \hat{U} \cdot \hat{I}^* = \hat{U} \cdot (\hat{U} \cdot \hat{Y})^* = \hat{U} \cdot \hat{U}^* \cdot \hat{Y}^* = U^2 \cdot \hat{Y}^*,$$

$$\Rightarrow \hat{Y}^* = \frac{\hat{S}}{U^2} \Rightarrow \hat{Y} = \frac{\hat{S}^*}{U^2}$$

$$\hat{Y} = \frac{(P + j \cdot Q)^*}{U^2} = \frac{P - j \cdot Q}{U^2} = \frac{P - j \cdot P \cdot \text{tg}(\varphi)}{U^2}.$$

Úhel φ je kladný pro induktivní zátěž a záporný pro kapacitní zátěž. Funkce $\text{tg}(\varphi)$ lichá:

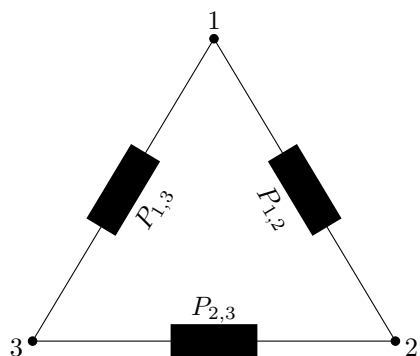
$$\text{tg}(-\varphi) = \frac{\sin(-\varphi)}{\cos(-\varphi)} = \frac{-\sin(\varphi)}{\cos(\varphi)} = -\frac{\sin(\varphi)}{\cos(\varphi)} = -\text{tg}(\varphi).$$

Tudíž můžeme výsledný vztah zapsat jako:

$$\hat{Y} = \frac{P}{U^2} \cdot (1 \mp j \cdot \text{tg}(\varphi)).$$

1.4 Číselný příklad

Mějme 3 fázovou nesymetrickou zátěž nazončenou na obrázku:



Parametry:

- $U = 400\text{V}$,
- $\cos(\varphi) = 0.8$,
- $P_{1,2} = 63\text{ kW}$, induktivní,
- $P_{1,3} = 28\text{ kW}$, induktivní,
- $P_{2,3} = 26\text{ kW}$, kapacitní.

Provedte symetrizaci zátěže.

1.4.1 Řešení

Nejprve získáme úhel φ :

$$\varphi = \arccos(0.8) \approx 0.644 \text{ rad.}$$

Dále vypočítáme $\text{tg}(\varphi)$:

$$\text{tg}(\varphi) = \text{tg}(0.644) \approx 0.751.$$

Následně získáme admitance:

$$Y_{1,2} = \frac{P_{1,2}}{U^2} \cdot (1 - j \cdot \text{tg}(\varphi)) = \frac{63\,000}{400^2} \cdot (1 - j \cdot 0.751) = (0.394 - j \cdot 0.296) \text{ S},$$

$$Y_{1,3} = \frac{P_{1,3}}{U^2} \cdot (1 - j \cdot \text{tg}(\varphi)) = \frac{28\,000}{400^2} \cdot (1 - j \cdot 0.751) = (0.175 - j \cdot 0.131) \text{ S},$$

$$Y_{2,3} = \frac{P_{2,3}}{U^2} \cdot (1 + j \cdot \text{tg}(\varphi)) = \frac{26\,000}{400^2} \cdot (1 + j \cdot 0.751) = (0.163 + j \cdot 0.122) \text{ S}.$$

Dále vytvoříme tabulku symetrizace:

Větev	1-2	1-3	2-3
Kompenzace jalového výkonu	$j0,296$	$j0,131$	$-j0,122$
Symetrizace 1-2	0	$-j\frac{0,394}{\sqrt{3}}$	$j\frac{0,394}{\sqrt{3}}$
Symetrizace 1-3	$j\frac{0,175}{\sqrt{3}}$	0	$-j\frac{0,175}{\sqrt{3}}$
Symetrizace 2-3	$-j\frac{0,163}{\sqrt{3}}$	$j\frac{0,163}{\sqrt{3}}$	0

Symetrizační admittance:

$$Y_{s,1,2} = j0,296 + j\frac{0,175}{\sqrt{3}} - j\frac{0,163}{\sqrt{3}} = j0,296 + j0,101 - j0,094 = j0,303 \text{ S},$$

$$Y_{s,1,3} = j0,131 - j\frac{0,394}{\sqrt{3}} + j\frac{0,163}{\sqrt{3}} = j0,131 - j0,227 + j0,094 = -j0,002 \text{ S},$$

$$Y_{s,2,3} = -j0,122 + j\frac{0,394}{\sqrt{3}} - j\frac{0,175}{\sqrt{3}} = -j0,122 + j0,227 - j0,101 = j0,004 \text{ S}.$$

Výsledné zapojení bude vypadat následovně:

