Digital Motor 보호용 복합계전기 사용 설명서

Motor Protection Digital Multi Function Relay Manual

TYPE : K-PAM (M3000)

2014. 02. 14 Version 1.02



경 보 전 기 주 식 회 사

(안전을 위한 주의사항

사용자의 안전과 재산상의 손해를 막기 위한 내용입니다. 반드시 사용 설명서를 주의 깊게 읽은 후 올바르게 사용하십시오. 사용 설명서는 제품을 사용하는 사람이 잘 볼 수 있는 곳에 보관하십시오.



지시사항을 지키지 않았을 경우, 사용자가 사망하거나 중상을 입을 수 있습니다



지시사항을 지키지 않았을 경우, 사용자의 부상이나 재산 피해가 발생할 수 있습니다

표시안내







REVISIONS

REV	Date	Description/Reason	
1.02	2014.02.14	장반한시 특성값 변경	

Standard Compliance

- IEC 60255
- KEMC-1120 (2008.06.26)

		목 차
1.	개요	Overview)
	1.1	예전기 소개
	1.2	예전기 적용 범위
	1.3	예전기 특징
2.	일반	남양 (General Specification Data)
	2.1	정격 제어 전원
	2.2	전압
	2.3	전류
	2.4	출력 접점
	2.5	입력 접점
	2.6	동신
	2.1	시 경
	2.0	NB
	2. 2.	2 내노이즈 시험
	2.	3 기계적 시험
	2.	4 온도 및 습도 시험
	2.9	·용 환경
	2.10	보호 및 검출 요소
	2.).1 단락/지락 과전류 보호(50/51, 50N/51N)
	2.).2 과전압 보호(59) / 저전압 보호(27)
	2.).3 보너 기동 모호(48/51L)
	2.	J.4 신택시락 과전뉴 모오(6/NS)
	2. 2)6 저저르 보호(37)
	2.),7 지락 과전압 보호(59G. 64)
	2.).8 역상 과전류 보호(46, 46T)
	2.).9 전류 불평형(결상)보호(46Ú)
	2.).10 역상 과전압 보호(47)
	2.).11 모터 기동회수 제한 (66/68)
	2.	0.12 차단실패 보호(50BF)
	2.).13 상방향 검출(67)
	2.).14 시덕방향 검술(6/N)
	2.).15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)
	2.)17 보호요소 정말도
	2.11	가가 포조표도 않을도 감시 요소
	2.	1.1 PT Fuse Failure
	2.	1.2 Current Sum
	2.	1.3 Voltage Balance
	2.	1.4 Current Balance
	2.	1.5 Trip Circuit Supervision
	2.12	루가 기능
	2.	2.1 세력
	2. 2	2.2 기국
	2. 2	2.5 사랑 포¬(EasyLogic)
	2.	2.5 자기진단
	2.	2.6 정정그룹
	2.	2.7 Demand Meter

3.	계전기 운영조작 설명 (Operational Description)	28
	3.1 전면 표시조작부 구성	28
	3.1.1 LED / LCD 기능	29
	3.1.2 KeyPad / RS-232C 통신포트 기능	29
	3.2 초기화면	30
	3.2.1 초기화면 계측표시	30
	3.2.2 차단기 상태표시 및 제어	31
	3.2.3 기타표시	32
	3.2.4 한면전환	32
	3.2.5 LED Latched 상태 Clear	33
	3.3 메뉴구성 하면	33
	3.4 DISPLAY 기능 조작	36
	3.4 1 계전기 상태표시(STATUS)	36
	3411 STATUS CONTACT INPUT	36
	3412 STATUS CONTACT OUTPUT	37
		37
	3.4.1.4 STATUS I LOGIC COMPONENT	37
	3.4.1.5 STATUS SELE DIACNOSIS	37
	3.4.1.6 STATUS MONITOPING	30
	2.4.1.7 STATUS DEDUTECTION	20
	5.4.1./ STATUS ♥ PROTECTION	20
	3.4.2 계전기 계득표시(METERING)	20
	3.4.2.1 METERING ► POWER QUANTITY	· 39
	3.4.2.2 METERING ► HARMONIC	41
	3.4.3 계전기 기록표시(RECORD)	41
	3.4.3.1 RECORD > EVEN1	42
	3.4.3.2 RECORD ► WAVEFORM	45
	3.4.3.3 RECORD ► MIN/MAX	45
	3.4.4 계전기 Version표시(SYS INFO)	47
	3.5 COMMAND 기능 소작	47
	3.5.1 CLEAR Wh, Varh	47
	3.5.2 CLEAR EVENT	48
	3.5.3 CLEAR WAVEFORM	48
	3.5.4 RESET MIN/MAX	49
	3.5.5 CONTACT OUT TEST	50
	3.5.6 PANEL TEST	50
	3.5.7 TRIP COUNTER SET	51
	3.5.8 LCD CONTRAST	52
4.	계전기 성정관련 절명 (Setting Description)	54
	11 SVSTEM	54
	4.1 SISTEM	55
	4.1.1 FASSWORD	55
	4.1.2 POWER SISTEM	55
	4.1.2.1 POWER SYSTEM > FREQUENCY	22
	4.1.2.2 POWER SYSTEM ► PT CONNECT	22
	4.1.2.3 POWER SYSTEM P PI Ratio	56
	4.1.2.4 POWER SYSTEM CI Ratio	56
	4.1.2.5 POWER SYSTEM ► SET GROUP	56
	4.1.2.6 MOTOR ► START CURR	56
	4.1.2.7 MOTOR ► STOP CURR	57
	4.1.3 KIC	57
	4.1.4 WAVEFORM RECORD	57
	4.1.5 BREAKER	58
	4.1.6 COMMUNICATION	59
	4.1.7 MONITORING	60

4.1./.I MONITORING P PI Fuse Failure	60
4.1.7.2 MONITORING ► Current Sum	61
4.1.7.3 MONITORING ► Voltage Balance	62
4.1.7.4 MONITORING ► Current Balance	64
4.1.7.5 MONITORING ► TCS(Trip Circuit Supervision)	65
4.1.8 DEMAND	66
4.2 EASYLOGIC	66
4.2.1 EasvLogic 편집	66
4.2.2 CONTACT INPUT	67
4.2.3 CONTACT OUTPUT	68
4.2.4 LED	68
4.2.5 LOGIC COMPONENT	68
4.3 PROTECTION	72
4.3.1 단락/지락 과전류보호(OC:50/51, OCG:50N/51N)	72
432 선택지랑 과전류보호(SG:67Ns)	78
433 열동형 과부하보호(THERMAL:49)	80
434 저전류 보호(IIC:37)	
435 역상 과전를보호(NSOC·46/46T)	84
436 저르 분평형(연산)번증(UBOC·46U)	86
4.3.7 과정안보증(OV·50) / 저정안보증 (UV·27)	88
4.5.7 퍼런답포오(OV.59)7 지연답포오 (OV.27)	01
4.5.6 지독 파전립포오(UVU.390, 04)	91
4.5.9 국경 파신답포오(NSOV.47)	94
4.3.10 포니 기종포오(STALL.46/STL)	95
4.3.11 포너 가중외구 제안(START.00/08)	9/
4.3.12 사반함 거초(DUS DUB.(7)	99 100
4.5.15 경영양 검물(PHS DIR.07)	100
4.3.14 지역항양 검물(GND DIR:6/N)	102
	104
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH)	104 106
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH)	104 106
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description)	104 106 107
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description) 5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법	104 106 107
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description) 5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법 5.2 K-PAM Manager 통신 Port 설정	104 106 107 108
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description) 5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법 5.2 K-PAM Manager 통신 Port 설정 5.3 K-PAM Manager와 계전기 통신 방법	104 106 107 108 109
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description) 5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법 5.2 K-PAM Manager 통신 Port 설정 5.3 K-PAM Manager와 계전기 통신 방법 5.4 K-PAM Manager Program Menu	104 106 107 108 109 110
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description) 5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법 5.2 K-PAM Manager 통신 Port 설정 5.3 K-PAM Manager와 계전기 통신 방법 5.4 K-PAM Manager Program Menu	104 106 107 107 107 108 109 110
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description) 5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법 5.2 K-PAM Manager 통신 Port 설정 5.3 K-PAM Manager와 계전기 통신 방법 5.4 K-PAM Manager Program Menu 5.5 K-PAM Manager / SETTING	104 106 107 108 108 109 110 111
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH)	104 106 107 108 109 110 111 112
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description) 5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법 5.2 K-PAM Manager 통신 Port 설정 5.3 K-PAM Manager와 계전기 통신 방법 5.4 K-PAM Manager Program Menu	104 106 107 107 107 107 107 108 109 110 111 112 114
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description) 5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법 5.2 K-PAM Manager 통신 Port 설정	104 106 107 108 109 110 111 112 114
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH)	104 106 107 107 108 109 110 111 111 112 114 114 114
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description) 5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법 5.2 K-PAM Manager 통신 Port 설정 5.3 K-PAM Manager와 계전기 통신 방법 5.4 K-PAM Manager Program Menu	104 106 107 107 107 108 109 110 111 111 111 114 118 119
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 108 109 110 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 112 114 118 120
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 108 109 110 111 112 114 118 120 120
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 108 109 110 111 112 114 114 119 120 120 121
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 108 109 110 111 111 114 114 114 1120 120 121 121
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 107 108 109 110 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 112 114 115 116 117 118 119 120 120 121 121 121
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 107 108 109 110 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 112 114 115 116 117 118 119 120 120 121 121 122 122
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD) 4.3.16 돌입전류 검출(INRUSH) 5. K-PAM Manager 설명 (K-PAM Manager Description) 5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법 5.2 K-PAM Manager Sd Port 설정 5.3 K-PAM Manager ŷ 계전기 통신 방법 5.4 K-PAM Manager / SETTING 5.5.1 SETTING / SYSTEM 5.5.2 SETTING / PROTECTION 5.6 K-PAM Manager / EasyLogic 5.6.1 EasyLogic / Logic Editor 5.6.2 EasyLogic / Logic Config 5.7.1 Monitor / Status 5.7.1.1 Status ▶ Contact Input 5.7.1.2 Status ▶ Contact Output 5.7.1.4 Status ▶ LED 5.7.1.5 Status ▶ Self Diagnosis 5.7.1.6 Status ▶ Monitoring	104 106 107 107 107 108 109 110 111 111 111 111 112 114 115 116 111 111 111 111 112 114 114 118 119 120 121 122 121 122 122 122 123
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 108 109 110 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 112 114 120 120 121 122 123 123 123
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 108 109 110 110 111 111 112 114 114 120 120 120 120 121 122 123 123 124
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 108 109 109 110 110 111 112 114 114 120 120 120 121 122 123 123 124 124
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 108 109 110 110 111 111 114 114 120 120 120 121 122 123 123 124 124 124
4.3.15 COLD LOAD PICKUP(COLD LD)	104 106 107 107 108 109 110 111 111 111 111 111 111 111 111 111 111 112 114 114 119 120 121 122 121 122 123 124 125 125 125

5.7.3 Monitor / Record	126
5.7.3.1 Record > Event	126
5.7.3.2 Record > Waveform	127
5.7.3.3 Record > Min/Max Value	128
5.8 K-PAM Manager / EvalTool	129
5.8.1 EvalTool Menu 설명	130
5.8.2 EvalTool / Meter 기능	130
5.8.3 EvalTool / Graph 기능	130
5.8.4 EvalTool / Harmonic 기능	131
5.9 K-PAM Manager / DSP R/W	132
	100
6. 작용 메시	133
61 결선 및 설정	133
6.2 계측표시	134
6.2.1 Primary 전압/전류/Sequence 전압/전류 표시	134
6.2.2 유효/무효/파상전력 계측	136
6.2.3 ENERGIES 계측	136
7. 설치 및 결선	137
71 코스토	137
7.1 지구도	138
7.2 부근 전자 해지도 7.3 인분 결성도 (External Connection)	139
7.3.1 K-PAM M3000 인부 격서도	139
7.3.2 K-PAM M3000 PT 결선	140
7.3.3 K-PAM M3000 CT 결선	142
7.3.4 입력/출력접점 결선	144
7.3.5 RS-232C 통신포트 결선(RS-232C Port Connection)	145
7.3.6 RS-485C 통신포트 결선(RS-485C Port Connection)	145
7.4 모듈의 분리 및 교체	146
7.4.1 모듈의 분리	146
7.4.2 모듈의 교체	146
	1.4-
우노 1. 특징 곡선 (Characteristic Curve)	147
부록 A. 제품 출하 시 Setting 값	168
부록 B. 제품 출하 Setting 값에 따른 입출력접점 및 CT/PT 결선도	181

1. 개요 (Overview)

1.1 계전기 소개

K-PAM M3000은 KEMC-1120(2008.06.26) 기준을 모두 만족하는 Motor 보호용 복합형 계전기로서 중-고압 비동기 모터 또는 모터 Feeder 보호를 위한 단락/지락 과전류, 모터 기동보호, 모터 기동회수 제한, 열동계전, 역상과전류, 전류불평형, 저전류, 과전압, 저전압 등의 보호요소를 구비하고 있습니다.

K-PAM M3000은 보호 기능 외에 다양한 전기량 계측 및 Demand, 자기진단, 전류입 력회로 감시, 전류/전압 불평형 감시, PT Fuse 감시, Trip 회로 감시(TCS) 등 계측/감 시 기능을 구비하고 있습니다.

또한, 4개의 보호용 설정 그룹을 가지고 있어 계통 운전조건 변화에 맞게 설정그룹 을 변경/적용하여 최적보호를 가능하게 하며, 2개의 차단기(Circuit Breaker)까지 편리 하게 제어할 수 있고, 각각의 16개 입출력 접점을 이용하여 Programmable Logic(EasyLogic Editor)으로 외부의 추가 Logic이나 보조 Aux. Relay 없이 Trip Logic, Inter Lock 시퀀스, Lock-Out 기능 등을 유연하고 경제성 있게 구현할 수 있습니다.

K-PAM M3000의 Event/고장파형기록 기능은 고장분석에 필요한 Data 및 계전기의 운전 이력을 제공하며, Event/고장파형기록은 M3000의 제어전원이 상실되어도 Data 는 영구적으로 보존됩니다.

저장된 기록은 통합 PC 프로그램인 K-PAM Manager로 전면 RS-232C 통신 Port를 통해 Data를 Upload한 후 PC 화면에서 분석할 수 있습니다.

K-PAM M3000은 4개의 기본 LED, 8개의 사용자 지정 LED, 그래픽 LCD를 통한 편리한 메뉴 Tree를 제공하고, 계전기 전면 Key를 조작하여 기기를 제어할 수 있습 니다.

계전기의 후면에는 원격 감시제어 시스템과 연계할 수 있는 RS-485C 포트 2개가 있으며 원격 시스템용 통신 프로토콜로는 ModBus(RTU), DNP3.0, IEC 60870-5-103 이 내장되어 있습니다.

1.2 계전기 적용 범위

■ 중-고압 비동기 모터 또는 모터 Feeder 보호용



<그림 1. 기능 단선도>

Device	기 능
59_1, 59_2	과전압보호
27_1, 27_2	저전압보호
59G_1, 59G_2(64)	지락과전압보호
47	역상과전압보호
67	상방향 검출
67N	지락방향 검출
50_1, 50_2	순시/정한시 단락과전류보호
51	한시 단락과전류보호
50N_1, 50N_2	순시/정한시 지락과전류보호
51N	한시 지락과전류보호
37	저전류보호
46_1, 46_2	순시/정한시 역상과전류보호
46T	한시 역상과전류보호
46U	전류 불평형(결상)보호
49	열동형과부하보호
50BF	차단실패보호
STALL	모터 기동보호
START	모터 기동회수 제한
COLD LD	Cold Load Pickup
INRUSH	돌입 검출
67Ns	선택지락과전류보호

1.3 계전기 특징

- 2개의 프로세서를 사용한 디지털 Motor 보호용 복합 계전기
- 18개의 보호/검출계전 요소 : OCR, OCGR, UCR, NSOCR, UBOCR, OVR, UVR, OVGR, NSOVR, STALL, START, CB Fail, DOCR, DOCGR, Cold Load Pickup, Inrush, Thermal, SGR
- 다양한 반한시 동작특성 곡선 : IEC 표준, ANSI 표준, 한전 유도형
- 4개의 Setting 설정 그룹 내장
- 2개까지의 차단기 개방/투입, 현장/원격 등의 제어 가능
- 전기량 계측 기능 : 3상 전류/전압, Sequence 전류/전압, 3상 유효/무효/피상 전력, 에너지량, 주파수, 역률, 왜형률(THD : Total Harmonic Distortion), 고조파 크기(31조파까지), Demand 전류, 3상 Demand 유효/무효/피상전력, Thermal량
- MIN/MAX 기록 기능 : 3상 전류/전압, 3상 유효/무효/피상전력, 역률, 주파수, Demand 전류, 3상 Demand 유효/무효/피상전력
- 계전기 내부 수동 TRIP 지령을 통한 출력접점 TEST 가능
- 정정치 변경 및 차단기 제어 시 암호 입력을 통한 철저한 보안 유지
- 1024개의 Event 기록 및 최대 8개의 고장파형 기록 (64Sample/Cycle)
- 강력한 기능의 PC Tool 무상 제공 : 정정치 변경, Event Data 조회, 고장파형 분석, 계전기 상태 및 전기량 계측, 입출력접점의 Logic Diagram Monitoring
- 깔끔한 그래픽 LCD 사용 (240 × 128, 16줄 30글자) : 단선도, Tree 구조의 Menu 구성
- 8개의 기본 구성 LED와 8개의 사용자 지정 LED 구성으로 편리한 상태표시 기능 제공
- 다양한 통신 지원
 - 전면부 : RS-232C 1개 (ModBus RTU Protocol : 정정치 변경, Event/고장파형 전송, 전기량 계측 및 계전기 상태 감시)
 - 후면부 : RS-485C 2개 (ModBus RTU, DNP3.0, IEC 60870-5-103 Protocol : SCADA 통신)
- 자기진단 기능 : 제어전원, Memory, CPU, 정정치 범위, DSP, A/D Converter, 아날로그 입력회로, 계전기 내부 Logic 요소 및 디지털 입출력회로
- 5가지의 감시 기능 : PT Fuse 감시(PT Fuse Failure), 전류입력회로 감시(Current Sum), 전압 불형형 감시(Voltage Balance), 전류 불평형 감시(Current Balance), Trip 회로 감시(TCS : Trip Circuit Supervision)
- EasyLogic Editor를 통한 입출력 접점을 시퀀스 Logic으로 구성할 수 있어 배전반 설계 용이
- Flash Memory 사용으로 계전기 Software 업그레이드가 용이
- 제어전원 자유선택 가능 (기본형 : AC/DC 110~220V, 주문형 : DC 19~130V)
- 적용 규격 : IEC 60255, KEMC-1120(2008.06.26)

2. 일반 사양 (General Specification Data)

2.1 정격 제어 전원

입 력	AC/DC 110 ~ 220V, ±20% (50/60Hz)		
	DC 80 ~ 300V (주문자 선택),		
	DC 19 ~ 130V (주문자 선택)		
소비전력	30VA 이하		

2.2 전 압

정격 전압	AC 50 ~ 240V (50/60Hz)
입력 범위	$1 \sim 450 V$
과부하 내량	연속 (~450V)
(최대허용 전압)	
부담	0.5VA 이하 / Phase

2.3 전 류

정격 전류	상전류	AC 5 / 1A (50/60Hz)
	ZCT 전류	AC 1.5mA (50/60Hz)
입력 범위 :	상전류	0.1 ~ 250A (5A 정격), 0.02 ~ 50A (1A 정격)
	ZCT 전류	1 ~ 130mA (연속)
과부하 내량		1초 (정격의 100배),
(최대허용 전	류)	4초 (정격의 20배),
		연속 (정격의 3배)
부담		0.5VA 이하 / Phase

2.4 출력 접점

TRIP용 (6 Point(1a×6), Configurable)		
폐로 용량	16A / 연속 / AC 250V	
	30A / 0.3sec / DC 125V / 저항부하	
개로 용량	5A / 0.1 (역률) / AC 250V	
SIGNAL용 (10 Poin	t(1a×8, 1c×2), Configurable)	
폐로 용량	5A / 연속 / AC 250V	
	5A / 0.3sec / DC 125V / 저항부하	
개로 용량	1A / 0.1 (역률) / AC 250V	
	1A / 25ms (L/R 시정수), DC 125V	

2.5 입력 접점

개 수	16 Point, Configurable
입력 전압	최대 DC 250V
ON / OFF 인식전압	DC 19 ~ 130V 전원 : Von ≥ 19V, Voff ≤ 14V
	DC 80 ~ 300V 전원 : Von ≥ 80V, Voff ≤ 60V
접점 반영시간	10ms 이하

2.6 통 신

전면 RS-232C	1개 (유지보수용 / K-PAM Manager용)		
	19200Bps(고정), 8Bit / No Parity / 1 Stop		
	ModBus(RTU) 프로토콜		
후면 RS-485C	2개 (SCADA 통신용 / COM2는 ModBus 전용)		
	300 ~ 38400Bps, 8Bit / No Parity / 1 Stop		
	ModBus(RTU), DNP3.0, IEC 60870-5-103 프로토콜		

2.7 외 함

구조	매입 인출형 (Draw-Out Type)
재질	철 (Fe)
무게	\doteq 8.7kg
단자대	U(Spade) / 링(Ring) 러그
	내경 : 4mm, 최대 외경 : 8mm

2.8 시 험

2.8.1 절연 시험

절연 저항			
규격	IEC 60255-5, ANSI/IEEE 37.90.0		
상세내용	500Vdc, 절연저항계 측정		
	전기회로 일괄-대지 간	10 MG	
	전기회로 상호 간	5 MG	
	접점회로 단자 간	5 MG	
<u>상용주파 내전압</u>			
규격	IEC 60255-5, ANSI/IEEE 37	7.90.0	
상세내용	인가시간 : 1min (50/60Hz)		
	전기회로 일괄-대지 간	2 kV	
	통신회로 일괄-대지 간	2 kV	
	전기회로 상호 간	2 kV	
	접점회로 단자 간	1 kV	

<u>뇌임펄스 내전압</u>		
규격	IEC 60255-5, ANSI/IEEE 37.	90.0
상세내용	인가파형 : 1.2×50#S	
	인가회수 : 정/부극성별 3회	
	전기회로 일괄-대지 간	5 kV
	변성기회로 상호 간	5 kV
	변성기회로-제어회로 간	5 kV
	제어회로 상호 간	3 kV
	변성기회로 단자 간	3 kV
	제어전원회로 단자 간	3 kV

2.8.2 내노이즈 시험

<u>1MHz Burst Disturbance</u>				
규격	IEC 60255-22-1, ANSI/IEEE 37.90.1			
상세내용	진동주파수 : 1M	⁄IHz		
	전압상승시간 :	75ns		
	반복주파수 : 40	0Hz		
	출력임피던스 :	200Ω		
	인가방법 : 비동	וכ		
	극성 : 정극성, 부	부극성		
	제어전원회로 :	Common	Mode	2.5 kV
		Differential	Mode	1.0 kV
	전압회로 :	Common	Mode	2.5 kV
	Differential Mode 1.0 kV			1.0 kV
	전류회로 :	Common	Mode	2.5 kV
		Differential	Mode	1.0 kV
	출력접점회로 :	Common	Mode	2.5 kV
		Differential	Mode	1.0 kV
	입력접점회로 :	Common	Mode	2.5 kV
		Differential	Mode	1.0 kV
	통신회로 :	Common	Mode	2.5 kV

<u>Fast Transient / Burs</u>	t			
규격	IEC 60255-22-4 Class IV, ANSI/IEEE C37.90.1			
상세내용	전압상승시간 : 5ns			
	50% 피크전압 유지시간 : 50ns			
	반복주파수 · 2.5kHz			
	Burst 品利利子 · 15ms			
	Burst 즈기 · 300m	51115		
	이기바버 · 비도기	5		
	인가시간 : Imin 출파시기 : 1			
	유지시간 : Imin		4 1 7 7	
	세어선원외도 :	Common Mode	4 kV	
	선압외도 :	Common Mode	4 kV	
	선류회로 :	Common Mode	4 kV	
	출력접점회로 :	Common Mode	4 kV	
	입력접점회로 :	Common Mode	4 kV	
	접지회로 :	Common Mode	4 kV	
	통신회로 :	Common Mode	4 kV	
<u> 정전기 (Electrostatic</u>	Discharge)			
규격	IEC 60255-22-2 Cl	ass		
상세 내용	전압극성 : 정극성, 부극성			
	인가회수 : 10회			
	인가간격 : 1sec			
	인가부위 : 외함			
	Air Discharge : 8k	V		
	Contact Discharge	· 6kV		
합성 Surge				
<u> </u>	IEC 60255-22-5 Cl	assIV		
·/· ·	저안파형 · 1 2×50	uss i v		
8 MI 41 8	전급파형 · 1.2^50			
	전규피공 · 8~20#** 초려이피더人 · 20	120		
	- 골ㅋㅁ피란 <u>은</u> . 234 이기바버 · 비도기	2, 1232		
	그셔 . 저그셔 ㅂ;	그서		
	특성 : 성특성, 두 이미하지 : 2회			
	인가외수 : 3외			
	인가지간간격 : 30	sec	10 05111	
	세어선천외도 :	Common Mode 2.0	, 1.0, 0.5 kV	
	D	ifferential Mode	1.0, 0.5 kV	
	선압회도 :	Common Mode 2.0	, 1.0, 0.5 kV	
	D	ifferential Mode	1.0, 0.5 kV	
	전류회로 :	Common Mode 2.0	, 1.0, 0.5 kV	
	D	ifferential Mode	1.0, 0.5 kV	
	출력접점회로 :	Common Mode 2.0	, 1.0, 0.5 kV	
	D	ifferential Mode	1.0, 0.5 kV	
	입력접점회로 :	Common Mode 2.0	, 1.0, 0.5 kV	
	D	ifferential Mode	1.0, 0.5 kV	
	통신회로 :	Common Mode 2.0	, 1.0, 0.5 kV	
	D	ifferential Mode	1.0, 0.5 kV	
	2		,	

<u>무선주파방사내성 (</u> 1	Radiated Susceptibility)
규격	IEC 60255-22-3 ClassIII, ANSI/IEEE C37.90.2
상세내용	전계강도 : 10V/m
	인가주파수 : 80MHz ~ 1GHz
	주파수변조 : 1kHz, 정현파 80% AM
	인가방향 : 전면, 후면
	안테나 방향 : 수직, 수평
	Dwell Time : 1sec
<u>무선주파전도내성 (</u> I	Line Conducted HF)
규격	IEC 61000-4-6 Class
상세 내용	인가주파수 : 150kHz ~ 80MHz
	전계강도 : 10V
	진폭변조 : 1kHz 정현파 80% AM
	Dwell Time : 1sec

2.8.3 기계적 시험

<u>진 동</u>	
규격	IEC 60255-21-1 Class
<진동 응답>	
상세 내용	주파수 범위 : 10Hz ~ 150Hz
	절점(Crossover) 주파수 : 60Hz
	가진력 : 60Hz 이하 - 변위진폭 0.035mm
	60Hz 이상 - 가속도 0.5G(4.9 ւ)
	Sweep 사이클 : 1 (약 8분)
	가진방향 : 전후/좌우/상하
<진동 내구>	
상세 내용	주파수 범위 : 10Hz ~ 150Hz
	가속도 : 1G(9.8 ട്)
	Sweep 사이클 : 20 (약 160분)
	가진방향 : 전후/좌우/상하

<u>충 격</u>	
규격	IEC 60255-21-2 Class
<충격 응답>	
상세 내용	펄스파형 : 정현반파
	최대가속도 : 5G(49 ʰ/š)
	펄스지속시간 : 11ms
	인가방향 : 선후/좌우/상하
승규 내고,	인가외수 : 각 방향 징/무극징 3외
<중격 내구>	교사회의 지원비회
상세 내용	필스파영 : 성연반파 코데미소드 : 150(147 ml²)
	최대가족도 : I3O(14/ №) 퍼스피소시간 : 11mg
	일 ····································
	인가회수·각 방향 정/부극성 3회
	인가회수 : 3회
	인가시간간격 : 30sec
<충 돌>	
상세 내용	펄스파형 : 정현반파
	최대가속도 : 10G(98 ㎢)
	펄스지속시간 : 16ms
	인가방향 : 선후/좌우/상하
T I T I	인가회수 : 각 망양 정/무극성 1000회 (1조 간격)
시 <u>신</u>	
ᆔᅾ	IEC 60255-21-3 Class
상세 내용	수 바 수 범위 : 1 Hz ~ 35 Hz
	실섬(crossover) 수파수 : 8.5 년 스탠바하 기지려
	우평영양 가진역 & 5 Hz 이志 · 벼의지포 2.5 mm(펴지포)
	8.5 번 이상 · 가솔도 1 G(9.8 ㎢)
	수직방향 가진력
	8.5 Hz 이하 : 변위진폭 1.5 mm(편진폭)
	8.5 Hz 이상 : 가속도 0.5 G(4.9 빠)
	Sweep 사이클 : 1(약 10 분)
	가진방향 : 전후/좌우/상하

2.8.4 온도 및 습도 시험

규격	IEC 60068-2-1/2
동작 온도	-25° C ~ 70° C
보관 온도	-30° C ~ 75° C
습도	RH 30 ~ 95%

2.9 사용 환경

표고	1000m 이히
기타	이상 진동, 충격, 경사 및 자계의 영향이 없는 상태
	폭발성 분진, 가연성 분진, 가연성/부식성 가스, 염분이 없는
	곳

2.10 보호 및 검출 요소

2.10.1 단락/지락 과전류 보호 (50/51, 50N/51N)

동작전류 (단락)	0.50 ~ 100.00A (0.01A Step)
동작전류 (지락)	$0.10 \sim 100.00A \ (0.01A \ \text{Step})$
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 2배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec 설정 시 순시로 동작</mark>
반한시 배율 (TM)	$0.01 \sim 10.00 \ (0.01 \ \text{Step})$
반한시 동작특성	IEC
	Normal Inverse (IEC_NI)
	Very Inverse (IEC_VI)
	Extremely Inverse (IEC_EI)
	Long Inverse (IEC_LI)
	ANSI
	Inverse (ANSI_I)
	Short Inverse (ANSI_SI)
	Long Inverse (ANSI_LI)
	Moderately Inverse (ANSI_MI)
	Very Inverse (ANSI_VI)
	Extremely Inverse (ANSI_EI)
	Definite Inverse (ANSI_DI)
	KEPCO
	Normal Inverse (KNI)
	Very Inverse (KVI)
	Definite Normal Inverse (KDNI)

2.10.2 과전압 보호 (59) / 저전압 보호 (27)

동작전압	$5 \sim 170V (1V \text{ Step})$		
순시동작시간	40ms 이하 (과	전압 : 정정치 1.5배, 저전압 : 정정치 0.5배)	
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec 설정 시 순시로 동작</mark>		
반한시 배율 (TM)	$0.01 \sim 10.00$ (0.01 Step)	
반한시 동작특성	과전압 :	$T \!=\! \left(\frac{10.5}{V^{1.75} \!-\! 1} \right) \!\!\times TM$	
	저전압 :	$T = \left(\frac{8}{1 - V^{2.2}}\right) \times TM$	

2.10.3 모터 기동 보호 (48/51L)

Speed Switch	None, D/I1 ~ D/I16
회전자 구속시간	$0.5 \sim 180.0 \text{sec} \ (0.1 \text{sec} \ \text{Step})$
기동시간	$1.0 \sim 180.0 \text{sec} (0.1 \text{sec Step})$
기동전류	5.00 ~ 90.00A (0.01A Step)

2.10.4 선택지락 과전류 보호 (67Ns)

방향	None / Forward / Reverse
전압입력선택	-3V0 / Vg
동작영상전류 (Is)	1 ~ 100mA (1mA Step)
동작영상전압	5 ~170V (1V Step)
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 2배 인가 시)
동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), 0.00sec 설정 시 순시로 동작
최대토크각 (MTA)	$-90 \sim +90^{\circ} (1^{\circ} \text{ Step})$

2.10.5 열동형 과부하 보호 (49)

K-Factor	$0.10 \sim 4.00 \ (0.01 \ \text{Step})$
시정수 ($ au$)	1.0 ~ 999.9min (0.1min Step)
Cooling Factor	$1.0 \sim 10.0 (0.1 \text{ Step})$
Alarm 레벨	Trip 레벨의 50 ~ 100% (1% Step)

2.10.6 저전류 보호 (37)

동작 전류	$0.10 \sim 5.00 \text{A} \ (0.01 \text{A} \ \text{Step})$
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 0.5배 인가 시)
동작시간	0.00 ~ 180.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec</mark> 설정 시 순시로 동작

2.10.7 지락과전압 보호 (59G, 64)

전압입력선택	3V0 / Vg
동작전압	$5 \sim 170 V (1 V Step)$
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 1.5배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec 설정 시 순시로 동작</mark>
반한시 배율 (TM)	$0.01 \sim 10.00 \ (0.01 \ \text{Step})$
반한시 동작특성	Trip용 : $T = \left(\frac{12.15}{V^2 - 1} + 0.35\right) \times TM$
	Alarm용 : $T = \left(\frac{24.75}{V^{2.23} - 1} + 4.15\right) \times TM$

2.10.8 역상과전류 보호 (46, 46T)

동작전류 (I2)	0.50 ~ 100.00A (0.01A Step)
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 2배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec</mark> 설정 시 순시로 동작
반한시 배율 (TM)	$0.01 \sim 10.00 \ (0.01 \ \text{Step})$
반한시 동작특성	단락 / 지락과전류 보호와 동일

2.10.9 전류 불평형(결상) 보호 (46U)

동작비율 (I2/I1)	2 ~ 80% (1% Step)
최소정상전류 (I1)	0.50 ~ 5.00A (0.01A Step)
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 2배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec 설정 시 순시로 동작</mark>

2.10.10 역상과전압 보호 (47)

동작전압 (V2)	5 ~ 170V (1V Step)
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 1.5배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec 설정 시 순시로 동</mark> 작

2.10.11 모터 기동회수 제한 (66/68)

비상 기동 Switch	None, D/I1 ~ D/I16
연속기동 억제시간	1 ~ 120min (1min Step)
Hot 기동 허용회수	$0 \sim 5$ (1 Step)
Cold 기동 허용회수	$1 \sim 5 (1 \text{ Step})$
기동회수 제한시간	$5 \sim 120 \min (1 \min \text{Step})$

2.10.12 차단실패 보호 (50BF)

입출력접점 선택	T/S1 ~ T/S6, D/I1 ~ D/I16
동작전류	$0.20 \sim 5.00 A (0.01 A Step)$
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 2배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec 설정 시 순시로 동작</mark>

2.10.13 상방향 검출 (67)

방향	Forward / Reverse
최대토크각 (MTA)	$-90 \sim +90^{\circ} (1^{\circ} \text{ Step})$
방향판별전환시간	약 40ms
방향판별최소전압	선간전압 1V, 고정
전압저장	3상 전압 상실 후 1sec

2.10.14 지락방향 검출 (67N)

방향	Forward / Reverse
기준극성 (Polarizing)	Volt, Current, Volt+Current
최대토크각 (MTA)	-90 ~ +90° (1° Step)
방향판별전환시간	약 40ms
VOLT SOURCE	3V0, VG
MIN VOLT	$5 \sim 170V (1V \text{ Step})$
방향판별최소전류	0.05A, 고정

2.10.15 Cold Load Pickup (COLD LD)

검출전류	$0.10 \sim 5.00 A (0.01 A Step)$
동작/복귀지연시간	$0 \sim 1000 \text{sec} (1 \text{sec Step})$

2.10.16 돌입전류 검출 (Inrush)

최소정상전류 (I1f)	0.50 ~ 2.50A (0.01A Step)
동작치 (I2f/I1f)	$10 \sim 100\%$ (1% Step)
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 2배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec</mark> 설정 시 순시로 동작

2.10.17 보호/검출요소 정밀도

동작치	설정값의 ±3% 이내
동작치 (I2f/I1f)	±35ms (≤1.2sec 동작시간)
	±3% (>1.2sec 동작시간)
복귀치	동작치의 96 ~ 98%
복귀시간	$\leq 40 \mathrm{ms}$
위상	±3°, 위상판별요소

2.11 감시 요소

2.11.1 PT Fuse Failure

3V0 동작치	10 ~ 190V (1V Step)
3I0 동작치	$0.10 \sim 5.00 A (0.01 A Step)$
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 2배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec</mark> 설정 시 순시로 동작

2.11.2 Current Sum

THRESHOLD	$0.10 \sim 10.00 \text{A} \ (0.01 \text{A Step})$
FACTOR	$0.10 \sim 0.90 \ (0.01 \ \text{Step})$
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 2배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec 설정 시 순시로 동작</mark>

2.11.3 Voltage Balance

THRESHOLD	10 ~ 150V (1V Step)
FACTOR	$0.10 \sim 0.90 \ (0.01 \ \text{Step})$
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 1.5배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec 설정 시 순시로 동작</mark>

2.11.4 Current Balance

THRESHOLD	$0.10 \sim 10.00 \text{A} \ (0.01 \text{A Step})$
FACTOR	$0.10 \sim 0.90 \ (0.01 \ \text{Step})$
순시동작시간	40ms 이하 (정정치 2배 인가 시)
정한시 동작시간	0.00 ~ 60.00sec (0.01sec Step), <mark>0.00sec</mark> 설정 시 순시로 동작

2.11.5 Trip Circuit Supervision

입력접점선택 D/I1	~ D/I16
2.12 부가 기능 2.12.1 계 측	
전류 상전류	3상 전류 실효치/위상, 평균전류
	$0.01 \sim 250$ A, $\pm 0.5\%(0.01 \sim 45$ A), $\pm 1.0\%(>45$ A)
ZCT 전류	ZCT 전류 실효치/위상
	$0.5 \sim 650.0 { m mA}, \ \pm 1\%$
전압	3상 전압/선간전압 실효치/위상, 평균전압
	영상전압 실효치/위상
	$1 \sim 450 V, \pm 0.5 \%$
주파수	$40.00 \sim 70.00$ Hz, ± 0.002 Hz
역률	각 상/3상 역률
전력	각 상/3상 유효전력, ±1.0% (역률 ±0.8 ~ 1.0)
	각 상/3상 무효전력, ±1.0% (역률 ±0.8 ~ 1.0)
	각 상/3상 피상전력, ±1.0%
전력량	3상 유효/무효/피상전력량, ±1.0%
	유효전력량에 대한 Import/Export 구분
	무효전력량에 대한 +/- 구분
Sequence 전류	정상, 역상, 영상전류 실효치/위상
Sequence 전압	정상, 역상, 영상전압 실효치/위상
고조파	기본파 전류/전압에 대한 %, 1 ~ 31조파
	각 상 전류/전압 THD
Demand	각 상전류, 3상 유효전력/무효전력/피상전력
Thermal	선로 열량 표시, 0.0 ~ 250.0% (100ms마다 Update)
Remain Start Mon Time	Motor 재 기동 억제 시간
Remain Cold Start Num	Motor Cold 기동 허용 회수
Remain Hot Start Num	Motor Hot 기동 허용 회수

2.12.2 기 록

<u>Event 기록</u>	
최대 기록 수	1024개
분해능	1ms
Event 항목	보호/검출요소 상태 (전류/전압 포함)
	접점 입력/출력 상태
	계전기 설정 변경, 차단기 제어
	제어전원 Power ON/OFF, Event 및 고장기록삭제
	차단기 출력 회수 변경, MIN/MAX 기록 Reset
	Wh, Varh, Thermal 기록 삭제 등
특징	보호 계전요소 Event 발생 시 전기량 (전압/전류
	실효치 및 위상, 주파수) 등을 함께 기록
	제어전원이 상실되어도 Data는 영구 보존
<u>고장파형 기록</u>	
최대 기록 수	설정에 따라 최대 8개
주기당 Sample 수	64 sample/cycle
기록 Type	2×200, 4×100, 8×50 (Block×Cycle)
Trigger 위치	0 ~ 99% (1% Step)
Trigger 조건	Logic Operand로 설정
Sample Data	전류, 전압, 보호요소 상태 (Pickup/Operator)
	입력/출력접점 상태
특징	COMTRADE FILE(IEEE C37.111) 형식
	제어전원이 상실되어도 Data는 영구 보존
<u>MIN/MAX 기록</u>	
판별 주기	100ms
기록 항목	각 상 전류
	각 상 전압/선간전압
	3상 유효/무효/피상전력, 3상 역률
	Demand 각 상전류
	Demand 3상 유효/무효/피상전력
	A상 기준 주파수
특징	MIN/MAX 발생 시 발생기간을 함께 기록
	제어전원이 상실되어도 Data는 영구 보존

2.12.3 시퀀스 로직 (EasyLogic)

Operand	차단기 개방/투입 제어
	보호/검출요소 동작 상태
	자기진단 상태
	감시기능 동작 상태
	Logic 요소 동작 상태
Operator	AND (2~8 Inputs)
	OR (2~8 Inputs)
	NAND (2~8 Inputs)
	NOR (2~8 Inputs)
	NOT
	LATCH (S, R)
	Timer (ON, OFF, PULSE)
특징	Operator는 최대 48개까지 사용가능
	상기 Operand/Operator로 시퀀스 로직 구성

2.12.4 차단기 제어

개수	2CB
Inter-Locking	EasyLogic을 통해서 자유롭게 구성가능
Local 제어	제어 KeyPad 통해서 제어
	Password 입력에 의한 오조작 방지
Remote 제어	후면 RS-485C 통신포트 또는 접점 입력을 통해서
	제어가능

2.12.5 자기진단

항목	Memory, Setting, A/D Converter, Calibration
	DC Power, CPU Except, DSP, AI Circuit
	EasyLogic, DI Circuit, DO Circuit
이상발생 표시	전면부 적색 ERROR LED 혹은 SYSTEM_ERR
	Operand를 이용하여 출력접점으로 표시 가능

2.12.6 정정그룹

개수	4개의 Setting Group		
Local 제어	KeyPad 및 전면 RS-232C 통신을 통해서 변경		
Remote 제어	후면 RS-485C 통신포트를 통해서 변경		

2.12.7 Demand Meter

Interval	15, 30, 60min	
Update	$1 \sim 15 (1 \text{ Step})$	
Sync Time	0min 고정	
항목	각 상전류, 3상 유효/무효/피상 전력	
	계측항목(METERING)에서 표시	

3. 계전기 운영조작 설명 (Operational Description)

3.1 전면 표시조작부 구성

K-PAM M3000의 전면 표시조작부는 그래픽 LCD(240×128, 30글자×16줄), 16개 의 LED, 11개의 키패드(KeyPad) 버튼 및 RS-232C 통신포트로 구성되어 있습니다. 계전기 전면부에는 투명 Cover가 부착되어 있어 먼지나 이물질이 계전기에 침투 하는 것을 방지하며, 사용자의 부주의로 인한 계전기 전면부의 파손을 미연해 줍니다. 또한, 정정치 변경 또는 차단기 제어 시 Password 입력으로 오조작 방지 및 지정된 사용자 외에 임의의 사람이 조작하지 못하도록 되어 있습니다. 그래픽 LCD를 통해 운전정보를 조작하는 동안에도 보호기능은 계속 수행되며, 우선순위 의 Event가 발생할 경우 최신 정보를 갱신하여 표시합니다.

KeyPad를 이용한 조작이외에 전면 RS-232C 포트를 이용하여 K-PAM Manager(PC Software)를 연결하면 PC로 보다 편리하게 정정치 변경, Event/고장파형 전송 등의 작업이 가능합니다.



3.1.1 LED / LCD 기능

L	ED / LCD	기 능	
(1) LCD		설정값, 계측값, 운전화면 표시	
(2) "RUN/TEST", 녹색		제어전원 인가 시 LED 점등, 접점 출력/전면표시부	
		테스트 때 LED 점멸	
(3) "ERROR", 적색		계전기 자기진단 오류/TCS 감시기능 이상 때 LED	
		점등, "RESET" Key를 통한 수동리셋으로 LED상태	
		복귀	
(4) "PICKUP", 황색		보호/검출 요소 픽업 때 LED 점등	
(5) "TRIP", 적색		보호/검출 요소 동작 때 LED 점등	
		"RESET" Key를 통한 수동리셋으로 LED상태 복귀	
(11) 제어	"L/R" LED	적색(Local)/녹색(Remote)	
	Local/Remote 제어 가능상태 표시		
"OPEN" LED 녹		녹색, 차단기가 개로상태 때 점등	
"CLOSE" LED 적		적색, 차단기가 폐로상태 때 점등	
(12) Programmable LED, 적색 8개의 LED가 EasyLogic Editor를 통해서 기능		8개의 LED가 EasyLogic Editor를 통해서 기능 설정	

3.1.2 KeyPad / RS-232C 통신포트 / 인출 손잡이 기능

KeyPad		기 능	
(7) 방향키 🥚 (UP)		초기 계측화면 항목 변경	
(DOWN)		메뉴이동, 정정치 범위 변경	
(RIGHT)		메뉴이동, 메뉴 항목 선택	
	e (LEFT)	메뉴이동, ESC(상위 메뉴 이동, 항목취소)	
(8) (RESET)		"ERROR"LED 및 "TRIP"LED 수동리셋	
		EasyLogic의 "ANN_RESET" Operand로 동작	
(9) (MENU)		초기화면에서 Menu Tree 화면으로 이동	
(10) 🕘 (ENTER)		정정치 입력 및 Command Menu Yes/No Confirm	
(11) 제어	LR (Local/Remote)	Local/Remote 제어 위치 변경	
	(SELECT)	제어할 차단기 선택	
	OPEN)	선택 차단기 개방 제어	
	CLOSE)	선택 차단기 투입 제어	
(13) RS-232C 통신포트		K-PAM Manager 연결 용	
(14) 인출 손잡이		계전기 인출 시 사용되는 손잡이	

K-PAM M3000의 LCD 화면은 크게 초기화면과 메뉴구성화면으로 나뉘어집니 다. 초기화면에서는 UP(_), DOWN(_) 방향키를 이용하여 다양한 계측값, 계전 기 시각정보, Event 개수, 고장파형 개수, 설정그룹 등의 정보를 볼 수 있습니다.

3.2 초기화면

초기화면에는 제품모델명, RS-485C 통신상태, 6가지 계측화면, Event 및 고장파 형 기록 개수, 단선도, 차단기 선택 기기명, 계전기 시각, 현재 정정 그룹이 표시 됩니다.



<그림 3. 전면 표시부>

3.2.1 초기화면 계측표시

K-PAM M3000의 초기화면에서 계측표시 항목은 총 6가지로 구성되며 각 항목 은 상(●), 하(●) 방향키를 이용하여 확인할 수 있습니다. 초기계측 화면의 구성 내용은 아래와 같습니다.

LCD 표시 항목	설명	
LINE VOLT	Primary 선간전압 (VAB, VBC, VCA 순)	
CURRENT	Primary 상/지락전류 (IA, IB, IC, IN상 순)	
A PHASE	A상 전압/전류/유효전력/무효전력/피상전력 순	
B PHASE	B상 전압/전류/유효전력/무효전력/피상전력 순	
C PHASE	C상 전압/전류/유효전력/무효전력/피상전력 순	
TOTAL	3상 유효전력/무효전력/피상전력/역률/주파수 순	

<표 1. LCD 초기 계측표시 항목>

3.2.2 차단기 상태 표시 및 제어

차단기를 제어하기 위해서는 <u>SETTING/SYSTEM/BREAKER/BREAKER#1</u>의 기능 을 사용(ENABLED)으로 설정해야 차단기의 제어권한 및 차단기의 현재 상태가 LED로 표시되고 LCD 화면에 차단기의 그림이 표현됩니다.

LCD 화면에 차단기가 표현되지 않고, 차단기 제어부의 LED가 꺼져있을 경우 SETTING/SYSTEM/BREAKER/BREAKER#1의 기능을 사용(ENABLED)으로 설정해 야 합니다.

만약 BREAKER#1의 기능이 비사용(DISABLED)으로 설정되고, BREAKER#2의 기능이 사용(ENABLED)으로 설정되어 있더라도 차단기는 LCD에 표현되지 않습 니다.

정상적으로 차단기가 설정되었을 경우 LCD 상에서 OPEN(□) 또는 CLOSE(■)로 상태가 표시됩니다.

BREAKER#1의 기능이 사용(ENABLED)으로 설정되고 LCD 화면에 차단기가 표현 되더라도 그 상태가 비정상적으로 표현(⊠ 또는 ➡), 차단기 상태 LED(OPEN, CLOSE)가 점멸하면 차단기 설정 및 외부 결선을 확인 후 정정해 주어야 합니다.

차단기 상태가 ⊠로 표시될 경우, 차단기의 52a Input과 52b Input이 모두 None으 로 설정되어 있거나 설정된 접점 입력의 기능이 비사용(DISABLED)으로 설정된 경우이므로, None일 경우 52a Input과 52b Input의 접점입력을 사용할 수 있는 입력접점으로 선택하시고 접점입력이 비사용(DISABLED)으로 설정되어 있을 경우 K-PAM Manager의 EasyLogic Editor 창을 통해서 설정된 입력접점을 사용 (ENABLED)으로 설정해야 합니다.

차단기 상태가 ➡로 표시될 경우 차단기 52a Input 접점입력과 52b Input 접점입 력의 상태가 같은 값을 갖는다는 것을 의미합니다.

따라서 입력접점의 연결 상태 및 차단기의 상태를 점검한 후 정상적으로 설정해 주어야 합니다.

현장에서 차단기를 제어할 경우 제어권한이 현장(Local)으로 되어있어야 하고, RS-485C 통신을 통해 원방에서 차단기를 제어할 경우 제어권한이 원방(Remote)으 로 되어 있어야 합니다.

제어권한 설정이 다를 경우에는 **L/R**(Local/Remote) Key를 눌러서 제어권한을 변경해야 합니다.

차단기 제어권한 변경은 L/R (Local/Remote) Key ⇒ 제어(CTRL PASS) Password 입력 ⇒ ENT (ENTER) Key ⇒ L/R (Local/Remote) Key 순의 조작으로 가능합니 다.

차단기 제어권한 변경은 현장에서만 가능합니다.

현장에서 차단기를 제어하려면 차단기의 제어권한을 현장(Local)으로 되어 있는 상태에서 다음과 같이 조작을 하시면 됩니다.

 SEL(SELECT) Key ⇒ UP(
 DOWN(
 RIGHT(
 LEFT(
 Key를 이용하

 여 Password 입력 ⇒ ENT(ENTER) Key ⇒ SEL(SELECT) Key ⇒ LCD에

 BREAKER#1 차단기의 그림이 점멸

2번 차단기의 제어를 원할 경우에는 **SEL**(SELECT) Key를 1번 더 누르면 LCD에 BREAKER#2의 차단기의 그림이 점멸 ⇒ 사용자의 의도에 맞게 **OPEN** Key 또는 **CLOSE** Key를 눌러 제어

만약 차단기의 현재 상태와 동일한 제어명령을 내릴 경우 그 명령 문구가 LCD 가장 아래 밑줄에 나타나며, 현 상태와 다른 명령을 내릴 경우, 그 명령 문구가 LCD 가장 아래 밑줄에 나타나고, 제어명령이 설정된 접점출력이 동작합니다. 현장(Local) 차단기 제어 때에는 반드시 Password를 입력해야 합니다.

원방(Remote)에서 차단기 제어를 원할 경우에는 차단기 제어권한 변경 방법을 통해 차단기의 제어권한을 원방(Remote)상태로 만든 후 RS-485C 통신을 통해 상위 통신 또는 SCADA에서 제어할 수 있습니다.

3.2.3 기타 표시

LCD 하단에 표시되는 시간은 현재 계전기의 시간을 의미하며, "EVENT", "WAVES"는 기록된 Event, 고장파형 기록 수를 나타냅니다.

"SG1"은 현재 적용되고 있는 보호요소의 설정 그룹이 GROUP#1임을 나타냅니다. LCD 첫 줄의 "T1R1(T2R2)" 표시는 후면의 RS-485C 단자의 송수신 상태를 표시 합니다.

"T1"은 COM1의 Tx Data, "R1"은 COM1의 Rx Data, "T2"는 COM2의 Tx Data, "R2"는 COM2의 Rx Data를 의미합니다.

3.2.4 화면 전환

계측화면에서 보호/검출 요소가 동작하면 <u>DISPLAY/STATUS/PROTECTION</u> 항목으로 자동 전환됩니다.

자동 전환 조건이 복귀되고 3분 이상 Key 조작이 일어나지 않으면 초기화면으로 복귀합니다.

LCD창은 3분 동안 Key 조작이 없을 경우 LCD Backlight가 꺼지면서 초기화면으 로 돌아갑니다.

3.2.5 LED Latch 상태 Clear

• "TRIP" LED Clear

"TRIP" LED는 보호요소 동작의 대표 LED로 1개 이상의 보호/검출요소가 동작 할 경우 점등됩니다.

"TRIP" LED Clear는 모든 보호/검출요소가 복귀한 상태에서 **RES**(RESET) Key를 2번 누르면 Clear 됩니다.

첫 번째 **RES**(RESET) Key에 **DISPLAY/STATUS/PROTECTION** 메뉴로 자동 전환 되어 Latch된 보호/검출요소의 동작 상태를 보여주고, 두 번째 **RES**(RESET) Key 에 비로서 상태가 Clear됩니다.

• "ERROR" LED Clear

"ERROR" LED는 자기진단 상태 표시의 대표 LED로 1개 이상의 자기진단요소 가 동작할 경우 점등됩니다.

"ERROR"LED Clear는 모든 자기진단요소가 복귀한 상태에서 **RES**(RESET) Key 를 2번 누르면 Clear 됩니다.

첫 번째 **RES**(RESET) Key에 <u>DISPLAY/STATUS/SELF-DIAGNOSIS</u> 메뉴로 자동 전환되어 Latch된 자기진단요소의 동작 상태를 보여주고, 두 번째 **RES**(RESET) Key에 비로서 상태가 Clear됩니다.

3.3 메뉴구성 화면

메뉴구성 화면은 상태(STATUS), 계측(METERING), 기록(RECORD), 계전기 버전(SYS INFO) 등을 표시하는 DISPLAY 블록과 계전기의 정정치 및 보호/검출 요소의 정정치를 설정/표시하는 SETTING 블록, Energy량(유효/무효전력량) 및 Thermal, MIN/MAX, Event, 고장파형 Data의 초기화, 차단기의 TRIP 카운터 설정, 출력접점의 Test, 계전기 전면부 Panel Test, 그래픽 LCD의 문자 명암 조절 등을 할 수 있는 COMMAND 블록으로 나뉘어 있습니다.

■ 메뉴트리 Key 조작

초기화면에서 **MEN**(MENU) Key를 누르면 메뉴구성 화면으로 전환됩니다. 메뉴 구성 화면을 참조하여 UP(_), DOWN(_), RIGHT(_), LEFT(_) Key를 통해서 원하는 메뉴를 선택합니다.

예1) 초기화면에서 Event 화면으로 이동할 경우

```
예2) Event 화면에서 POWER SYSTEM 설정화면으로 이동할 경우
LEFT(●) Key(RECORD) ⇒ LEFT(●) Key(DISPLAY) ⇒ DOWN(●) Key
(SETTING) ⇒ RIGHT(●) Key(SYSTEM) ⇒ RIGHT(●) Key(PASSWORD) ⇒
DOWN(●) Key(POWER SYSTEM)
```

```
최하위 메뉴에서 RIGHT() Key를 누르면 세부 메뉴 창으로 전환됩니다.
세부 메뉴 창에서 첫 번째 줄의 제목이 점멸할 경우 세부 메뉴창이 2개 이상
존재한다는 의미이므로 UP(), DOWN() Key를 눌러 설정을 변경할 세부
메뉴창이 나오면 RIGHT() Key를 눌러 세부 메뉴 창을 선택합니다.
```

SETTING/PROTECTION# 항목의 경우 RIGHT() Key를 누르면 현재 상태의 보호그룹(#1 ~ #4)이 점멸하고, UP(), DOWN() Key를 눌러서 설정을 변경하 고자 하는 보호그룹을 선택한 후 RIGHT() Key를 누르면 하위메뉴로 이동합니 다.

K-PAM M3000의 전체 메뉴 구성은 다음과 같습니다.





메뉴구성 항목의 세부항목 설명은 다음과 같습니다.

		STATUS	CONTACT INPUT	접점입력 상태
			CONTACT OUTPUT	접점출력 상태
			LED	Programmable LED 상태
			LOGIC COMPONENT	EasyLogic Component 상태
			SELF_DIAGNOSIS	자기진단 상태
			MONITORING	감시요소 상태
	DISPLAY		PROTECTION	보호/검출요소 상태
		METERING	POWER QUANTITY	전기량 계측
			HARMONIC	고조파 계측
		RECORD	EVENT	Event 발생 내역
			WAVEFORM	고장파형 저장 내역
			MIN/MAX	전기량 최소, 최대값 저장 내역
		SYS INFO		MPU 및 DSP S/W 버전 정보
			PASSWORD	정정/제어 암호 정정
			POWER SYSTEM	전력시스템 및 결선 정정
			RTC	계전기 시각 정정
			WAVEFORM RECORD	고장파형 기록 정정
		SYSIEM	BREAKER	차단기 상태 표시 및 제어 정정
초			COMMUNICATION	COM1, COM2 통신 정정
フ			MONITORING	감시요소 정정
화			DEMAND	DEMAND 정정
면		EASY LOGIC	CONTACT INPUT	접점입력 설정 표시(정정불가)
			CONTACT OUTPUT	접점출력 설정 표시(정정불가)
			LED	Programmable LED 설정 표시(정정불가)
			LOGIC COMPONENT	EasyLogic Component 설정 표시(정정불가)
	SETTING	PROTECT #1 ~ #4	OC(50/51)	단락과전류 보호 정정
			OCG(50N/51N)	지락과전류 보호 정정
			SG(67Ns)	선택지락과전류 보호 정정
			THERMAL(49)	열동형 과부하 보호 정정
			UC(37)	저전류 보호 정정
			NSOC(46/46T)	역상과전류 보호 정정
			UBOC(46U)	전류불평형(결상) 보호 정정
			OV(59)	과전압 보호 정정
			UV(27)	저전압 보호 정정
			OVG(59G)	지락과전압 보호 정정
			NSOV(47)	역상과전압 보호 정정
			CBF(50BF)	차단실패 보호 정정
			STALL(48/51L)	모터 기동보호 정정
			SRART(66/68)	모터 기동회수 제한 정정
			PHS DIR(67)	상방향 검출 정정

	SETTING	PROTECT #1 ~ #4	GND DIR(67N)	지락방향 검출 정정
			COLD LD	Cold Load Pickup 요소 정정
			INRUSH	돌입전류 검출요소 정정
		CLEAR Wh,Varh		전력량 Data 삭제
초		CLEAR EVENT		Event Data 삭제
기	기 화 면 COMMAND	CLEAR WAVEFORM		고장파형 Data 삭제
화		CLEAR THERMAL		THERMAL Data 삭제
면		RESET MIN/MAX		MIN/MAX 전기량 Reset
		CONTACT OUT TEST		접점출력 Test
		PANEL TEST		계전기 전면부 LCD/LED Test
		TRIP COUNTER SET		차단회수 카운터 설정
		LCD CONT	RAST	LCD 문자 명암 조정

<표 2. M3000 메뉴 구성항목>

3.4 DISPLAY 기능 조작

DISPLAY에서는 접점의 입출력 상태, 사용자지정 LED 상태, Logic Component 상태, 자기진단 상태, 감시요소와 보호/검출요소의 동작 상태, 전기량 계측, Event 및 고장파형, 전기량 MIN/MAX의 저장기록, 계전기 Firmware의 버전정보를 확인 할 수 있습니다.

3.4.1 계전기 상태표시 (STATUS)

DISPLAY/STATUS에서는 입출력 접점의 동작상태, 사용자지정 LED 동작상태, EasyLogic Component 상태, 자기진단 상태, 감시요소와 보호/검출요소의 동작여부 를 알 수 있습니다.

화면에 나타나지 않은 상태 정보는 UP(_), DOWN(_) Key를 이용하여 확인할 수 있습니다.

보호/검출요소는 기능이 사용(ENABLED)으로 설정된 요소만 표시됩니다.

3.4.1.1 STATUS ► CONTACT INPUT

DISPLAY/STATUS/CONTACT INPUT에서는 접점입력 16개의 현재 입력상태를 확인할 수 있습니다.

기능이 사용(ENABLED)으로 설정된 접점입력은 입력이 LOGIC 1일 경우 "ON"으 로, LOGIC 0일 경우 "OFF"로 표시됩니다.

기능이 비사용(DISABLED)으로 설정된 접점입력은 입력상태에 관계없이 "OFF"로 표시됩니다.
3.4.1.2 STATUS ► CONTACT OUTPUT

<u>DISPLAY/STATUS/CONTACT OUTPUT</u>에서는 접점출력 16개의 현재 출력상태 를 확인할 수 있습니다. 기능이 사용(ENABLED)으로 설정된 접점출력은 출력이 이루어졌을 경우 "ENERGIZED"로 표시되고, 출력이 이루어지지 않았을 경우에는 "DEENERGIZED"로 표시됩니다.

기능이 비사용(DISABLED)으로 설정된 접점출력은 "DEENERGIZED"로 표시됩니 다.

3.4.1.3 STATUS ► LED

DISPLAY/STATUS/LED에서는 사용자지정 LED 8개의 출력상태를 확인할 수 있 습니다. 기능이 사용(ENABLED)으로 설정된 LED는 출력이 이루어졌을 경우 "ON"으로 표시되고, 출력이 이루어지지 않았을 경우에는 "OFF"로 표시됩니다. 기능이 비사용(DISABLED)으로 설정된 LED 출력은 "OFF"로 표시됩니다.

3.4.1.4 STATUS ► LOGIC COMPONENT

<u>DISPLAY/STATUS/LOGIC COMPONENT</u>에서는 Logic Component 48개의 상태를 확인할 수 있습니다. 기능이 사용(ENABLED)으로 설정된 Logic Component는 상태가 LOGIC으로 1일 경우 "ON"으로 표시되고, 0일 경우에는 "OFF"로 표시됩 니다.

기능이 비사용(DISABLED)으로 설정된 Logic Component는 "OFF"로 표시됩니다.

3.4.1.5 STATUS ► SELF DIAGNOSIS

DISPLAY/STATUS/SELF DIAGNOSIS에서는 자기진단 상태를 확인할 수 있습니 다. 자기 진단 기능은 계전기의 운전 상태를 상시 감시하여 기기의 오부동작을 방지하기 위한 것입니다. 각 항목별로 정상 시에는 "OK"로 표시되고, 계전기에 이상이 검출되면 "FAIL"로 표시되고 계전기 전면에 있는 "ERROR" LED가 점등 됩니다.

계전기에 이상이 발생되었을 때 보호요소의 설정 중 "BLOCK" 항목을 "SYSTEM_ERR"로 설정하면 보호요소의 동작이 즉시 저지되고, 이상발생 표시는 이상상태가 제거될 때까지 LCD 및 LED에 표시합니다.

사용자가 이상 상태를 확인하고 적절한 조치를 취한 다음 이상 원인이 제거된 후 "RESET" Key를 누르면 계전기 전면 "ERROR" LED가 소등되고 Status 메뉴에 있는 SELF DIAGNOSIS의 이상 항목도 "OK"로 바뀌게 됩니다.

계전기에 이상이 발생하면 사용자는 <u>DISPLAY/STATUS/SELF DIAGNOSIS</u>를 확인 하여 자기진단 항목 중 어느 항목에 이상이 있는지 확인하시고, 당사 A/S 부서로 연락하시면 적절한 조치를 받으실 수 있습니다. 제품의 불완전한 상태에서 계전기의 제어전원을 Off-On하는 등의 행위는 지양해 주시기 바랍니다. 당사 A/S 부서의 연락처는 02-465-1133(내선번호 129번)입니다.

주요 진단 항목은 다음과 같습니다.

■ 메모리 이상 감시 (MEMORY)

■ 정정치 이상 감시 (SETTING)

■ A/D 변환기 이상 감시 (ADCONVERTER)

■ Calibration 이상 감시 (CALIBRATION)

■ DC Power 이상 감시 (DC POWER)

■ CPU 이상 감시 (CPU EXCEPT.)

■ DSP 이상 감시 (DSP)

- 아날로그 입력 이상 감시 (AI CIRCUIT)
- EasyLogic 이상 감시 (EasyLogic)
- Digital 입력 이상 감시 (DI CIRCUIT)
- Digital 출력 이상 감시 (DO CIRCUIT)

3.4.1.6 STATUS ► MONITORING

DISPLAY/STATUS/MONITORING에서는 감시요소의 상태를 확인할 수 있습니 다. 각 항목별로 정상 시에는 "OK"로 표시되고, 이상 발생 시에는 "FAIL"로 표시 됩니다.

감시항목은 PT 퓨즈감시 (PT Fuse Failure), 전류입력회로 감시 (Current Sum), 전압불평형 감시 (Voltage Balance), 전류불평형 감시 (Current Balance), 트립회로 감시 (TCS : Trip Circuit Supervision)가 있습니다.

기능이 비사용(DISABLED)으로 설정된 감시요소는 "OK"로 표시됩니다.

3.4.1.7 STATUS ► PROTECTION

DISPLAY/STATUS/PROTECTION에서는 기능이 비사용(DISABLED)으로 설정된 보호/검출요소는 표시되지 않으며 사용(ENABLED)으로 설정된 보호/검출요소의 Pickup 및 동작 상태만을 확인할 수 있습니다.

동작상태 표시는 3상 보호요소인 경우 그 상으로 표시가 되는데 만약 A상이 동작되면 "A"로 표시되고, 단상 보호요소인 경우는 "OP"로 표시됩니다.

사용(ENABLED)된 보호요소가 없을 경우에는 "NO PROTECTION ENABLED"라 는 문구가 표시됩니다.

초기화면에서 보호/검출요소의 Pickup 및 동작 발생 시에는 <u>DISPLAY/STATUS/</u> <u>PROTECTION</u> 화면이 자동으로 팝업 됩니다.

3.4.2 계전기 계측표시 (METERING)

DISPLAY/METERING에서는 각종 계측치 및 고조파를 확인할 수 있습니다.

3.4.2.1 METERING ► POWER QUANTITY

<u>DISPLAY/METERING/POWER QUANTITY</u>에서는 각종 계측치를 확인할 수 있습니다.

PT 결선이 NONE일 경우 위상표시의 기준은 A상 전류이고, PT 결선이 WYE 또는 DELTA일 경우에는 A상 전압이 기준이 되며, 전압/전류/전력의 크기는 PT Ratio, CT Ratio의 비를 적용한 1차측 값으로 표시합니다.

PT 결선이 WYE일 경우에는 계전기에 입력되는 전압을 상전압으로 인식하여 계전기 내부연산을 통해 선간전압을 표시하며, PT 결선이 DELTA인 경우에는 계전기에 입력되는 전압을 선간전압으로 인식하여 상전압을 표시하지 않으며, Sequence 전압의 영상분 크기를 0으로 표시합니다.

그리고 각 상의 유효/무효/피상전력의 크기는 PT 결선이 WYE일 경우에만 계측값 을 표시하며 계산 방식은 아래와 같습니다.

<u>유효전력 : P = V×I×cosθ</u>, <u>무효전력 : Q = V×I×sinθ</u>, <u>피상전력 : S = V×I</u> Sequence 전압/전류의 계산 방식은 아래와 같습니다.

영상분 전압크기 = $\frac{1}{3}(\dot{V}_A + \dot{V}_B + \dot{V}_C)$, 영상분 전류크기 = $\frac{1}{3}(\dot{I}_A + \dot{I}_B + \dot{I}_C)$

정상분 전압크기 = $\frac{1}{3}(\dot{V}_A + a\dot{V}_B + a^2\dot{V}_C)$, 정상분 전류크기 = $\frac{1}{3}(\dot{I}_A + a\dot{I}_B + a^2\dot{I}_C)$

역상분 전압크기 = $\frac{1}{3}(\dot{V}_A + a^2\dot{V}_B + a\dot{V}_C)$, 역상분 전류크기 = $\frac{1}{3}(\dot{I}_A + a^2\dot{I}_B + a\dot{I}_C)$

여기서 <u>a = 120°</u>, <u>a² = 240°</u>

유효/무효전력의 부호 표시 및 역률 표시는 다음과 같습니다.



<그림 5. M3000 유효/무효전력의 부호 및 역률 표시>

계측표시 상세 내역은 다음과 같습니다.

LCD Title	항 목	설명						
LINE	VAB	AB상 Primary 선간전압 크기 및 위상						
VOLTAGE/CURRENT	VBC	BC상 Primary 선간전압 크기 및 위상						
	VCA	CA상 Primary 선간전압 크기 및 위상						
	IA	A상 Primary 전류 크기 및 위상						
	IB	B상 Primary 전류 크기 및 위상						
	IC	C상 Primary 전류 크기 및 위상						
	IN	N상 Primary 전류 크기 및 위상						
	Iavg_rms	상 평균 Primary 전류 크기						
	Is	67Ns 전류 크기 및 위상						
PHASE	VA	A상 Primary 전압 크기 및 위상 (기준위상)						
VOLTAGE/CURRENT	VB	B상 Primary 전압 크기 및 위상						
	VC	C상 Primary 전압 크기 및 위상						
	VN	N상 Primary 전압 크기 및 위상						
	Vavg_rms	상 평균 Primary 전압 크기						
	IA	A상 Primary 전류 크기 및 위상 (기준위상)						
	IB	B상 Primary 전류 크기 및 위상						
	IC	C상 Primary 전류 크기 및 위상						
	IN	N상 Primary 전류 크기 및 위상						
	Iavg_rms	상 평균 Primary 전류 크기						
	Is	67Ns 전류 크기 및 위상						
PHASE A	VA	A상 Primary 전압 크기 및 위상						
POWER QUANTITY	VAB	AB상 Primary 선간전압 크기 및 위상						
	IA	A상 Primary 전류 크기 및 위상						
	P_A	A상 Primary 유효전력 크기						
	Q_A	A상 Primary 무효전력 크기						
	S_A	A상 Primary 피상전력 크기						
	PF_A	A상 역률 크기						
PHASE B	VB	B상 Primary 전압 크기 및 위상						
POWER QUANTITY	VBC	BC상 Primary 선간전압 크기 및 위상						
	IB	B상 Primary 전류 크기 및 위상						
	P_B	B상 Primary 유효전력 크기						
	Q_B	B상 Primary 무효전력 크기						
	S_B	B상 Primary 피상전력 크기						
	PF_B	B상 역률 크기						
PHASE C	VC	C상 Primary 전압 크기 및 위상						
POWER QUANTITY	VCA	CA상 Primary 선간전압 크기 및 위상						
	IC	C상 Primary 전류 크기 및 위상						
	P_C	C상 Primary 유효전력 크기						
	Q_C	C상 Primary 무효전력 크기						
	S_C	C상 Primary 피상전력 크기						
	PF_C	C상 역률 크기						

3 PHASE	Vavg rms	상 평균 Primary 전압 크기					
POWER QUANTITY	lavg rms	상 평균 Primary 전류 크기					
	P 3	3상 Primary 유효전력 크기					
	Q 3	3상 Primary 무효전력 크기					
	S_3	3상 Primary 피상전력 크기					
	PF_3	3상 평균 역률 크기					
	FREQUENCY	주파수 크기					
SEQUENCE	V0	Primary 영상분 전압 크기 및 위상					
VOLTAGE/CURRENT	V1	Primary 정상분 전압 크기 및 위상					
	V2	Primary 역상분 전압 크기 및 위상					
	I0	Primary 영상분 전류 크기 및 위상					
	I1	Primary 정상분 전류 크기 및 위상					
	I2	Primary 역상분 전류 크기 및 위상					
DEMAND	DMD_IA	A상 Demand 전류					
POWER QUANTITY	DMD_IB	B상 Demand 전류					
	DMD_IC	C상 Demand 전류					
	DMD_P_3	3상 Demand 유효전력					
	DMD_Q_3	3상 Demand 무효전력					
	DMD_S_3	3상 Demand 피상전력					
ENERGIES	kWh(IMP)	입력 유효전력량					
	kWh(EXP)	출력 유효전력량					
	kVarh(+)	입력 무효전력량					
	kVarh(-)	출력 무효전력량					
	kVAh	피상전력량					
THERMAL &	THERMAL	열량 비율					
COUNTERS	REMAIN START	[모터 재 기동 억제시간					
	MON TIME						
	REMAIN COLD	Cold 기동 허용회수					
	START NUM						
	REMAIN HOT	Hot 기동 허용회수					
	START NUM						

<표 3. M3000 전기량 계측항목>

3.4.2.2 METERING ► HARMONIC

<u>DISPLAY/METERING/HARMONIC</u>에서는 상별 전압/전류의 고조파(1 ~ 31조파) 및 THD를 확인할 수 있습니다.

K-PAM M3000은 고조파 함유율을 Graphical하게 표현하여 한 눈에 고조파 성분 을 확인할 수 있으며 EVEN(짝수 고조파), ODD(홀수 고조파), TOTAL(전체 고조 파)과 같은 고조파 선택 기능이 있어 편리하게 확인할 수 있습니다.

3.4.3 계전기 기록표시 (RECORD)

DISPLAY/RECORD에서는 Event 발생 내역과 고장파형 저장 정보, 전기량 MIN/MAX 정보를 확인할 수 있습니다.

3.4.3.1 RECORD ► EVENT

DISPLAY/RECORD/EVENT에서는 K-PAM M3000의 메모리에 저장된 최대 1024 개의 Event 발생 정보를 확인할 수 있습니다.

모든 Event 기록은 1ms의 분해능으로 발생 시각 정보와 함께 기록되며 기록된 Data는 FIFO(First In, First Out) 방식으로 관리되어 가장 최신의 정보가 처음에 표시되며, 기록된 Event Data는 제어전원이 상실되어도 영구적으로 보존됩니다.

Event 기록 항목에는 제어전원 ON/OFF, 보호/검출요소 동작상태, 입출력 접점상 태, 차단기 제어, 설정값 변경, 감시/진단 상태, Event 기록 삭제, 고장파형기록 삭제, 전력량기록 삭제, Thermal 삭제, MIN/MAX Reset, 차단기 출력회수 변경 등 이 있습니다.

Event는 기능별로 사용(ENABLED)/비사용(DISABLED) 설정이 가능하며, 보호/ 검출요소 동작상태 Event 기록은 고장정보(주파수, 전압/전류 실효치 크기 및 위상)를 함께 기록합니다.

Event 기록은 LCD 창을 통해서 현장에서 볼 수 있으며, K-PAM Manager를 통해 서 현장 또는 원방에서 확인할 수 있습니다.

LCD 창을 통해 표시되는 Event Data는 단축 용어로 표시되며 단축 용어의 원문 및 상세 내용은 다음과 같습니다.

EVENT	집표시 항목	설명	
SYSTEM RESET	- POWER ON	계전기 제어전원 Power ON	
	- POWER DOWN	계전기 제어전원 Power Down	
	- WATCHDOG	Watchdog 리셋	
SYSTEM ERROR	- MEMORY	Memory Error 발생	
	- SETTING	Setting Error 발생	
	- ADCONVERTER	A/D Converter Error 발생	
	- CALIBRATION	Calibration Error 발생	
	- DC POWER	DC Power Error 발생	
	- CPU EXCEPT.	CPU except Error 발생	
	- DSP	DSP Error 발생	
	- AI CIRCUIT	AI Circuit Error 발생	
	- EasyLogic	EasyLogic Error 발생	
	- DI CIRCUIT	DI Circuit Error 발생	
	- DO CIRCUIT	DO Circuit Error 발생	

ALARM OP	- TCS_FAIL	TCS 동작(복귀)
(ALARM RLS)	- PT_FUSE_FAIL	PT 퓨즈감시 동작(복귀)
	- CT_SUM_FAIL	전류입력회로감시 동작(복귀)
	- PT_BAL_FAIL	전압불평형 감시 동작(복귀)
	- CT_BAL_FAIL	전류불평형 감시 동작(복귀)
ANNUN.RESET	- ProtOP (LOC/REM)	Protection annunciator reset (현장/원방)
	- SYSERR (LOC/REM)	System Error annunciator reset (현장/원방)
SET CHG - SYS	- PASSWORD (L/R)	PASSWORD 설정변경 (현장/원방)
	- POWER (L/R)	POWER SYSTEM 설정변경 (현장/원방)
	- RTC (L/R)	RTC 설정 변경 (현장/원방)
	- WAVEFORM (L/R)	WAVEFORM 설정 변경 (현장/원방)
	- BREAKER (L/R)	BREAKER 설정 변경 (현장/원방)
	- COM (L/R)	COM 설정 변경 (현장/원방)
	- TCS (L/R)	TCS 설정 변경 (현장/원방)
	- PT FUSE (L/R)	PT Fuse Failure 설정 변경 (현장/원방)
	- CT SUM (L/R)	Current SUM 설정 변경 (현장/원방)
	- PT BAL (L/R)	Voltage Balance 설정 변경 (현장/원방)
	- CT BAL (L/R)	Current Balance 설정 변경 (현장/원방)
	- DEMAND (L/R)	DEMAND 설정 변경 (현장/원방)
SET CHG - LOG	- CONT IN (L/R)	Contact Input 설정 변경 (현장/원방)
	- CONT OUT (L/R)	Contact Output 설정 변경 (현장/원방)
	- LED (L/R)	LED 설정 변경 (현장/원방)
	- L_CMP (L/R)	Logic Component 설정 변경 (현장/원방)
SET CHG - SGx	- 50_1 (L/R)	IOC1(50_1) 설정 변경 (현장/원방)
$x = 1 \sim 4$	- 50_2 (L/R)	IOC2(50_2) 설정 변경 (현장/원방)
	- 51 (L/R)	TOC(51) 설정 변경 (현장/원방)
	- 50N_1 (L/R)	IOCG1(50N_1) 설정 변경 (현장/원방)
	$-50N_2$ (L/R)	IOCG2(50N_2) 설정 변경 (현장/원방)
	- 51N (L/R)	TOCG(51N) 설정 변경 (현장/원방)
	- 67Ns (L/R)	SG(67Ns) 설정 변경 (현장/원방)
	- 49 (L/R)	THERMAL(49) 설정 변경 (현장/원방)
	- 37 (L/R)	UC(37) 설성 변경 (현상/원방)
	- 46_1 (L/R)	NSOC1(46_1) 설성 변경 (현상/원방)
	- 46_2 (L/R)	NSOC2(46_2) 설성 변경 (현상/원방)
	- 46T (L/R)	TNSOC(46T) 설성 변경 (현상/원망)
	- 46U (L/R)	UBOC(46U) 설정 변경 (현상/원망)
	- 59_1 (L/R)	OV1(59_1) 설성 변경 (현상/원망)
	- 59_2 (L/R)	UV2(59_2) 실정 면경 (현상/원망)
	- 27_1 (L/R)	UV1(2/_1) 실정 면정 (연장/원망)
	-27/2 (L/R)	UV2(2/_2) 실정 변경 (연장/원망)
	- 59G_1 (L/R)	UVG1(59G_1) 설정 면경 (현상/원망)
	- 59G_2 (L/R)	UVG2(59G_1) 설정 면경 (현상/원망)
	- 47 (L/R)	NSUV(4/) 설정 면경 (현상/원망)
	- 50BF (L/R)	CBF(50BF) 설성 변경 (현상/원망)

	- 67 (L/R)	PHS DIR(67) 설정 변경 (현장/원방)				
	- 67N (L/R)	GND DIR(67N) 설정 변경 (현장/원방)				
	- COLDLD (L/R)	COLD LD 설정 변경 (현장/원방)				
	- INRUSH (L/R)	INRUSH 설정 변경 (현장/원방)				
	- 48/51L (L/R)	STALL(48/51L) 설정 변경 (현장/원방)				
	- 66/68 (L/R)	START(66/68) 설정 변경 (현장/원방)				
GRP CHG	- SGx to SGy (L/R)	Set Group이 x에서 y로 변경 (현장/원방)				
W/VAR CLEAR	- LOCAL/REMOTE	전력량 기록 삭제 (현장/원방)				
EVENT CLEAR	- LOCAL/REMOTE	Event 기록 삭제 (현장/원방)				
WAVE CLEAR	- LOCAL/REMOTE	고장파형 기록 삭제 (현장/원방)				
TripCnt 1 Set to	X	Breaker#1의 Trip Counter를 x로 변경				
TripCnt 2 Set to	X	Breaker#2의 Trip Counter를 x로 변경				
L/R CHANGED	- LOCAL/REMOTE	CB 제어권 변경 (현장/원방)				
Breaker#1 ID	- CLS CTRL(L/R)	Breaker#1 투입 제어 (현장/원방)				
	- OPN CTRL(L/R)	Breaker#1 개방 제어 (현장/원방)				
	- CLOSE	Breaker#1 투입				
	- OPEN	Breaker#1 개방				
	- TROUBLE	Breaker#1 상태입력에 문제 발생				
	- SET ERROR	Breaker#1 설정에 문제 발생				
Breaker#2 ID	- CLS CTRL(L/R)	Breaker#2 투입 제어 (현장/원방)				
	- OPN CTRL(L/R)	Breaker#2 개방 제어 (현장/원방)				
	- CLOSE	Breaker#2 투입				
	- OPEN	Breaker#2 개방				
	- TROUBLE	Breaker#2 상태입력에 문제 발생				
	- SET ERROR	Breaker#2 설정에 문제 발생				
WAVEFORM	CAPTURED	고장파형기록 Capture				
PROT	-49	열동형 과부하 보호 동작/알람/복귀				
TRIP/ALARM/RLS						
PROT	-48/51L	모터기동보호 Pickup/모터기동보호 동작/				
PKP/OP/LOCK/RLS		모터 회전자구속 동작/복귀				
PROT-66/68	PROCESS START	모터 기동회수 제한 진행 시작				
	PROCESS END	모터 기동회수 제한 진행 종료				
	INHIBIT ON	모터 기동회수 제한 동작				
	INHIBIT END	모터 기동회수 제한 복귀				
PROT	- 50_1 (A,B,C)	IOC1(50_1) A,B,C상 Pickup/동작/복귀				
PKP/OP/RLS	- 50_2 (A,B,C)	IOC2(50_2) A,B,C상 Pickup/동작/복귀				
	- 51 (A,B,C)	TOC(51) A,B,C상 Pickup/동작/복귀				
	- 50_51 (A,B,C)	단락과전류보호 Pickup/동작/복귀				
	- 50N_1	IOCG1(50N_1) Pickup/동작/복귀				
	- 50N_2	IOCG2(50N_1) Pickup/동작/복귀				
	- 51N	TOCG(51N) Pickup/동작/복귀				
	- 50_51N	시락과전류보호 Pickup/동작/복귀				
	- 67Ns	선택지락과전류보호 Pickup/동작/복귀				

	- 37 (A,B,C)	저전류보호 Pickup/동작/복귀				
	- 46_1	NSOC1(46_1) Pickup/동작/복귀				
	- 46_2	NSOC2(46_2) Pickup/동작/복귀				
	- 46T	TNSOC(46T) Pickup/동작/복귀				
	- 46	UBOC(46U) Pickup/동작/복귀				
	- 59_1 (A,B,C)	OV1(59_1) A,B,C상 Pickup/동작/복귀				
	- 59_2 (A,B,C)	OV2(59_2) A,B,C상 Pickup/동작/복귀				
	- 59 (A,B,C)	과전압보호 Pickup/동작/복귀				
	- 27_1 (A,B,C)	UV1(27_1) A,B,C상 Pickup/동작/복귀				
	- 27_2 (A,B,C)	UV2(27_2) A,B,C상 Pickup/동작/복귀				
	- 27 (A,B,C)	저전압보호 Pickup/동작/복귀				
	- 59G_1	OVG1(59G_1) Pickup/동작/복귀				
	- 59G_2	OVG1(59G_2) Pickup/동작/복귀				
	- 59G	지락과전압보호 Pickup/동작/복귀				
	- 47	NSOV(47) Pickup/동작/복귀				
	- 50BF	CBF(50BF) Pickup/동작/복귀				
	- 67 (A,B,C)	PHS DIR(67) A,B,C상 Pickup/동작/복귀				
	- 67N	GND DIR(67N) Pickup/동작/복귀				
	- COLDLD	COLD LD Pickup/동작/복귀				
	- INRUSH	INRUSH Pickup/동작/복귀				
CONT IN#x ID	- ON/OFF	Contact Input#x 동작/복귀, x=1 ~ 16				
CONT OUT#x ID	- ON/OFF	Contact Output#x 동작/복귀, x=1 ~ 16				
EVENT ID ERRO	R	Event ID Error 발생				

<표 4. Event 단축 용어 설명>

3.4.3.2 RECORD ► WAVEFORM

<u>DISPLAY/RECORD/WAVEFORM</u>에서는 K-PAM M3000의 메모리에 저장된 모든 고장파형기록 Data 수, Trigger 시각 및 내용이 표시됩니다.

고장파형기록 내용에는 Trigger Source 및 Block 요소, 간단한 설명이 포함되어 있는데 사고파형기록 설정에 따라 최대 8개의 Block까지 기록 가능합니다.

분해능은 주기 당 64Sample이고 Block 당 최대기록시간은 3.33초 (60Hz, 2Block 기준)이며 고장파형기록은 제어전원이 상실되어도 영구적으로 보존됩니다.

파형기록에는 전류/전압, 접점입출력 상태, 보호요소 동작상태의 샘플데이터가 포함되며 K-PAM Manager를 통해서 현장 또는 원방에서 Upload하여 확인할 수 있습니다.

고장파형기록은 COMTRADE File Format으로 기록되어 있어서 고장분석 및 보호 계전기 시험기를 통해 고장 재현을 할 수 있습니다.

3.4.3.3 RECORD ► MIN/MAX

DISPLAY/RECORD/MIN/MAX 에서는 MIN/MAX 요소의 크기 및 발생 시각을

확인 할 수 있습니다.

MIN/MAX의 판별주기는 100ms이며 Primary값으로 저장됩니다.

MIN/MAX 항목에는 선간전압, 상별 전압/전류, 3상 유효/무효/피상전력, 3상 역률, 상별 Demand 전류, 3상 Demand 유효/무효/피상전력, 주파수가 있으며 K-PAM Manager를 통해 현장 또는 원방에서 Upload하여 확인할 수 있습니다.

LCD Title	항 목	설 명			
MIN LINE VOLTAGE	VAB	최소 AB Primary 전압 크기			
	VBC	최소 BC Primary 전압 크기			
	VCA	최소 CA Primary 전압 크기			
MIN PHASE VOLTAGE	VA	최소 A상 Primary 전압 크기			
	VB	최소 B상 Primary 전압 크기			
	VC	최소 C상 Primary 전압 크기			
MIN CURRENT	IA	최소 A상 Primary 전류 크기			
	IB	최소 B상 Primary 전류 크기			
	IC	최소 C상 Primary 전류 크기			
MIN POWER QUANTITY	Р	최소 3상 유효전력 Primary 크기			
	Q	최소 3상 무효전력 Primary 크기			
	S	최소 3상 피상전력 Primary 크기			
	PF	최소 3상 역률 크기			
MIN DEMAND CURRENT	DMD_IA	최소 Demand A상 Primary 전류 크기			
	DMD_IB	최소 Demand B상 Primary 전류 크기			
	DMD_IC	최소 Demand C상 Primary 전류 크기			
MIN DEMAND POWER	DMD_P	최소 3상 Demand 유효전력 Primary 크기			
QUANTITY	DMD_Q	최소 3상 Demand 무효전력 Primary 크기			
	DMD_S	최소 3상 Demand 피상전력 Primary 크기			
MIN FREQUENCY	F	최소 주파수 크기			
MAX LINE VOLTAGE	VAB	최대 AB Primary 전압 크기			
	VBC	최대 BC Primary 전압 크기			
	VCA	최대 CA Primary 전압 크기			
MAX PHASE VOLTAGE	VA	최대 A상 Primary 전압 크기			
	VB	최대 B상 Primary 전압 크기			
	VC	최대 C상 Primary 전압 크기			
MAX CURRENT	IA	최대 A상 Primary 전류 크기			
	IB	최대 B상 Primary 전류 크기			
	IC	최대 C상 Primary 전류 크기			
MAX POWER QUANTITY	Р	최대 3상 유효전력 Primary 크기			
	Q	최대 3상 무효전력 Primary 크기			
	S	최대 3상 피상전력 Primary 크기			
	PF	최대 3상 역률 크기			
MAX DEMAND CURRENT	DMD_IA	최대 Demand A상 Primary 전류 크기			
	DMD_IB	최대 Demand B상 Primary 전류 크기			
	DMD_IC	최대 Demand C상 Primary 전류 크기			

MAX DEMAND POWER	DMD_P	최대 3상Demand 유효전력 Primary 크기
QUANTITY	DMD_Q	최대 3상 Demand 무효전력 Primary 크기
	DMD_S	최대 3상 Demand 피상전력 Primary 크기
MAX FREQUENCY	F	최대 주파수 크기

<표 5. MIN/MAX 표시 항목>

3.4.4 계전기 Version 표시 (SYS INFO)

<u>DISPLAY/SYS INFO</u>에서는 계전기의 MPU 및 DSP의 Version 정보를 확인할 수 있습니다.

MPU 및 DSP의 Version 정보는 계전기 Update 시 기준이 되므로 Version 정보를 확인해 두시기 바랍니다.

3.5 COMMAND 기능 조작

K-PAM M3000의 COMMAND 메뉴에는 계전기의 운영에 필요한 전력량 삭제, Event Data 삭제, 고장파형삭제, Thermal 비율 삭제, MIN/MAX 기록 삭제, 출력접 점 Test, 계전기 전면 Panel Test, 차단기 Trip Counter 설정, LCD Contrast 조정 등 이 있습니다.

3.5.1 CLEAR Wh, Varh

<u>COMMAND/CLEAR Wh, Varh</u>에서는 계전기에 저장된 전력량 Data를 Clear 시키는 메뉴입니다.

Clear Wh, Varh를 수행하면 저장된 전력량 Data가 모두 초기화됩니다.

■ 전력량 삭제 방법

- (1) COMMAND 메뉴화면에서 CLEAR Wh, Varh를 찾은 후 RIGHT() Key를 누릅니다.
- (2) 화면의 마지막 줄에서 Password를 물을 경우 LEFT(
), RIGHT(
) Key를 이용하여 각 자리별로 이동하면서 UP(
), DOWN(
) Key를 이용하여 Password를 입력한 후 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (3) 올바른 Password를 입력한 후, RIGHT(●) Key를 누르면 삭제하고자 하는 내용이 나오고 "NO"라는 문구가 점멸합니다. 이 때 삭제를 원하지 않을 경우 LEFT(●) Key를 눌러서 메뉴를 빠져나오거나 "NO"라는 문구가 점멸 할 때 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (4) UP(_), DOWN(_) Key를 이용하여 "YES"라는 문구가 점멸하도록 한 후

ENT (ENTER) Key를 누릅니다.

(5) 화면 마지막 줄에 "ALL CLEARED"라는 문구가 써진 후 COMMAND 메뉴 화면으로 전환되면서 전력량 Data가 Clear 됩니다.

3.5.2 CLEAR EVENT

<u>COMMAND/CLEAR EVENT</u>에서는 계전기에 저장된 Event Data를 Clear 시키는 메뉴입니다.

Clear Event를 수행하면 Event 개수 및 Data가 모두 초기화 됩니다.

- Event Data 삭제 방법
- (1) COMMAND 메뉴화면에서 CLEAR EVENT를 찾은 후 RIGHT() Key를 누릅니다.
- (2) 화면의 마지막 줄에서 Password를 물을 경우 LEFT(__), RIGHT(__) Key를 이용하여 각 자리별로 이동하면서 UP(__), DOWN(__) Key를 이용하여 Password를 입력한 후 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (3) 올바른 Password를 입력한 후, RIGHT() Key를 누르면 삭제하고자 하는 내용이 나오고 "NO"라는 문구가 점멸합니다. 이 때 삭제를 원하지 않을 경우 LEFT() Key를 눌러서 메뉴를 빠져나오거나 "NO"라는 문구가 점멸 할 때 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (4) UP(●), DOWN(●) Key를 이용하여 "YES"라는 문구가 점멸하도록 한 후
 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (5) 화면 마지막 줄에 "ALL CLEARED"라는 문구가 써진 후 COMMAND 메뉴 화면으로 전환되면서 Event Data가 Clear 됩니다.

3.5.3 CLEAR WAVEFORM

<u>COMMAND/CLEAR WAVEFORM</u>에서는 계전기에 저장된 고장파형기록을 Clear 시키는 메뉴입니다.

Clear Waveform를 수행하면 고장파형 개수 및 Data가 모두 초기화 됩니다.

- 고장파형기록 삭제 방법
- (1) COMMAND 메뉴화면에서 CLEAR WAVEFORM를 찾은 후 RIGHT() Key 를 누릅니다.
- (2) 화면의 마지막 줄에서 Password를 물을 경우 LEFT(_), RIGHT(_) Key를 이용하여 각 자리별로 이동하면서 UP(_), DOWN(_) Key를 이용하여

Password를 입력한 후 **ENT**(ENTER) Key를 누릅니다.

- (3) 올바른 Password를 입력한 후, RIGHT() Key를 누르면 삭제하고자 하는 내용이 나오고 "NO"라는 문구가 점멸합니다. 이 때 삭제를 원하지 않을 경우 LEFT() Key를 눌러서 메뉴를 빠져나오거나 "NO"라는 문구가 점멸 할 때 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (4) UP(●), DOWN(●) Key를 이용하여 "YES"라는 문구가 점멸하도록 한 후
 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (5) 화면 마지막 줄에 "ALL CLEARED"라는 문구가 써진 후 COMMAND 메뉴 화면으로 전환되면서 고장파형기록이 Clear 됩니다.

3.5.4 CLEAR THERMAL

<u>COMMAND/CLEAR THERMAL</u>에서는 계전기에 저장된 열량 Data를 Clear 시키 는 메뉴입니다.

Clear Thermal을 수행하면 저장된 Thermal Data가 Clear 됩니다.

■ CLEAR THERMAL 방법

- (1) COMMAND 메뉴화면에서 CLEAR THERMAL을 찾은 후 RIGHT() Key를 누릅니다.
- (2) 화면의 마지막 줄에서 Password를 물을 경우 LEFT(_), RIGHT(_) Key를 이용하여 각 자리별로 이동하면서 UP(_), DOWN(_) Key를 이용하여 Password를 입력한 후 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (3) 올바른 Password를 입력한 후, RIGHT() Key를 누르면 "CLEAR THERMAL?" 문구가 나오고 "NO"라는 문구가 점멸합니다. 이 때 삭제를 원하지 않을 경우 LEFT() Key를 눌러서 메뉴를 빠져나오거나 "NO"라는 문구가 점멸할 때 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (4) UP(●), DOWN(●) Key를 이용하여 "YES"라는 문구가 점멸하도록 한 후
 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (5) 화면 마지막 줄에 "ALL CLEARED"이라는 문구가 써진 후 COMMAND 메뉴화면으로 전환되면서 Thermal Data가 Clear 됩니다.

3.5.5 RESET MIN/MAX

COMMAND/RESET MIN/MAX에서는 계전기에 저장된 MIN/MAX 기록을 삭제 시키는 메뉴입니다. Reset MIN/MAX를 수행하면 저장된 MIN/MAX 기록은 삭제되고, COMMAND 수행 시점의 전기량이 각각의 MIN/MAX에 기록됩니다.

■ MIN/MAX RESET 방법

- (1) COMMAND 메뉴화면에서 RESET MIN/MAX를 찾은 후 RIGHT() Key를 누릅니다.
- (2) 화면의 마지막 줄에서 Password를 물을 경우 LEFT(
), RIGHT(
) Key를 이용하여 각 자리별로 이동하면서 UP(
), DOWN(
) Key를 이용하여 Password를 입력한 후 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (3) 올바른 Password를 입력한 후, RIGHT(●) Key를 누르면 "RESET MIN/MAX?" 문구가 나오고 "NO"라는 문구가 점멸합니다. 이 때 삭제를 원하지 않을 경우 LEFT(●) Key를 눌러서 메뉴를 빠져나오거나 "NO"라는 문구가 점멸할 때 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (4) UP(●), DOWN(●) Key를 이용하여 "YES"라는 문구가 점멸하도록 한 후
 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (5) 화면 마지막 줄에 "ALL RESET"이라는 문구가 써진 후 COMMAND 메뉴 화면으로 전환됩니다.

3.5.6 CONTACT OUT TEST

<u>COMMAND/CONTACT OUT TEST</u>에서는 계전기의 출력접점 16개를 시험하는 메뉴입니다.

Test 화면전환 시 Energized된 출력접점은 모두 De-energized 되며 Test가 진행되면 "RUN/TEST" LED가 점멸합니다.

■ 출력접점 Test 방법

- (1) COMMAND 메뉴화면에서 CONTACT OUT TEST를 찾은 후 RIGHT(●)
 Key를 누르면 출력접점 Test 화면이 나옵니다.
- (2) Test하고자 하는 출력접점을 UP(●), DOWN(●) Key를 이용하여 선택한
 후 RIGHT(●) Key를 누릅니다.
- (3) Password를 물을 경우 LEFT(●), RIGHT(●) Key를 이용하여 각 자리별로 이동하면서 UP(●), DOWN(●) Key를 이용하여 Password를 입력한 후
 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (4) 올바른 Password를 입력한 후, RIGHT() Key를 누르면 "DEENERGIZED"

된 출력접점의 상태 문구가 점멸합니다.

- (5) UP(●), DOWN(●) Key를 누를 때마다 접점의 상태가 "ENERGIZED"와 "DEENERGIZED"로 토글하고 RELAY가 붙거나 떨어지는 소리가 납니다. 또한 "RUN/TEST" LED가 점멸합니다.
- (6) LEFT() Key를 누르면 선택한 출력접점의 Test 기능에서 빠져 나오게 되며 접점의 상태가 "DEENERGIZED"로 바뀝니다.
- (7) 또 다른 출력접점의 Test를 원할 경우 (2) ~ (6)을 반복합니다.
- (8) 재시험 시 Password 입력은 묻지 않으며 더 이상의 출력접점 Test를 원하지 않을 경우 LEFT() Key를 눌러 Test 화면을 벗어나면 됩니다.

3.5.7 PANEL TEST

<u>COMMAND/PANEL TEST</u>에서는 계전기의 전면 Panel에 있는 16개의 LED와 LCD를 Test하는 메뉴입니다.

전면 Panel Test 시 1초 동안 모든 LED가 켜지면서 LCD에 K-PAM_M3000이라는 글씨가 써졌다가 1초 동안 모든 LED, LCD가 꺼지는 시험이 3회 반복됩니다.

- 전면 Panel Test 방법
- (1) COMMAND 메뉴화면에서 PANEL TEST를 찾은 후 RIGHT() Key를 누릅니다.
- (2) Password를 물을 경우 LEFT(
), RIGHT(
) Key를 이용하여 각 자리별로 이동하면서 UP(
), DOWN(
) Key를 이용하여 Password를 입력한 후
 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (3) 올바른 Password를 입력한 후, RIGHT() Key를 누르면 1초 동안 모든 LED가 켜지면서 LCD에 K-PAM_M3000이라는 글씨가 써졌다가 1초 동안 모든 LED, LCD가 꺼집니다.
- (4) 3회 동안 (3)의 Test가 실행된 후 COMMAND 메뉴화면으로 전환됩니다.

3.5.8 TRIP COUNTER SET

<u>COMMAND/TRIP COUNTER SET</u>에서는 차단기 2기의 Trip Counter를 변경하는 메뉴입니다.

계전기 단독 교체 시 차단기 관리를 위해 교체전의 차단기 동작 회수를 설정해 주어야 합니다. ■ TRIP COUNTER SET 변경 방법

- (1) COMMAND 메뉴화면에서 TRIP COUNTER SET를 찾은 후 RIGHT() Key 를 누릅니다.
- (2) 차단기 TRIP COUNTER 설정화면에서 변경을 원하는 차단기를 UP(_), DOWN(_) Key를 이용하여 선택한 후 RIGHT(_) Key를 누릅니다.
- (3) Password를 물을 경우 LEFT(), RIGHT() Key를 이용하여 각 자리별로 이동하면서 UP(), DOWN() Key를 이용하여 Password를 입력한 후
 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (4) 올바른 Password를 입력한 후, RIGHT(●) Key를 누르면 TRIP COUNTER 숫자가 점멸합니다.
- (5) UP(), DOWN() Key를 눌러 설정하고자하는 값으로 만든 후 ENT (ENTER) Key를 누르면 설정변경 여부를 묻지 않고 자동으로 저장합니다.
- (6) 설정이 끝난 후 LEFT() Key를 누르면 TRIP COUNTER 설정화면을 벗어납니다.

3.5.9 LCD CONTRAST

<u>COMMAND/LCD CONTRAST</u>에서는 계전기의 LCD 화면 밝기를 조정하는 메뉴 입니다.

계전기 설치 위치나 주위온도에 따라 화면의 밝기가 다를 수 있으므로, 설치된 계전기를 사용 환경에 맞게 사용자가 화면 밝기를 조정해줄 수 있습니다.

- LCD CONTRAST 조정 방법
- (1) COMMAND 메뉴화면에서 LCD CONTRAST를 찾은 후 RIGHT() Key를 누릅니다.
- (2) LCD CONTRAST 변경 화면에서 RIGHT()) Key를 누릅니다.
- (3) Password를 물을 경우 LEFT(
), RIGHT(
) Key를 이용하여 각 자리별로 이동하면서 UP(
), DOWN(
) Key를 이용하여 Password를 입력한 후
 ENT(ENTER) Key를 누릅니다.
- (4) 올바른 Password를 입력한 후, RIGHT() Key를 누르면 LCD CONTRAST 비율이 점멸합니다.
- (5) UP(), DOWN() Key를 눌러 원하는 화면 밝기를 찾은 후 **ENT**(ENTER) Key를 누릅니다.
- (6) 밝기 비율은 80.0 ~ 99.9% 사이에서 순환하여 바뀌므로, 99.9%에서 80%로

바뀔 때 갑자기 화면도 하얗게 변하므로 유념하시기 바랍니다. 이때 계속 UP(___), DOWN(__) Key를 누르고 있으면 LCD 밝기는 계속 변합니다.

(7) 설정이 끝난 후 LEFT() Key를 누르면 LCD CONTRAST 조정화면을 벗어납니다.

4. 계전기 정정관련 설명 (Setting Description)

K-PAM M3000의 <u>SETTING</u> 메뉴는 계전기의 기능 수행에 필요한 설정값을 표시/변경하는 화면입니다.

현재 설정된 값은 전면 Key 조작으로 확인가능하나 설정값을 변경하고자 할 경우에는 Password 확인절차를 거쳐야 합니다.

- 전면 표시조작부에 의한 설정
- (1) 설정값을 변경하려면 세부메뉴에서 UP(_), DOWN(_) Key로 변경항목을 선택한 후 RIGHT(_) Key를 누릅니다.
- (2) Password를 물을 경우 LEFT(, RIGHT(), RIGHT(), Key를 이용하여 각 자리별로 이동하면서 UP(), DOWN() Key를 이용하여 Password를 입력한 후
 ENT(ENTER) Key를 누릅니다. (Password 초기값은 "0000"입니다.)
- (3) 올바른 Password를 입력한 후, RIGHT() Key를 누르면 설정값 부분이 점멸합니다. 만약 잘못된 Password를 입력하였을 경우 재차 Password를 묻습니다.
- (4) UP(●), DOWN(●) Key를 눌러 설정하고자 하는 값을 선택한 후 ENT
 (ENTER) Key를 누릅니다.
- (5) 만약 **ENT**(ENTER) Key를 누르기 전에 LEFT() Key를 누르면 이전 설정값으로 돌아갑니다.
- (6) LEFT() Key를 이용하여 초기화면으로 돌아갈 경우, 설정 저장여부를 묻는데 UP(), DOWN() Key를 이용하여 "YES"를 선택한 후 ENT (ENTER) Key를 누르면 변경된 설정값으로 저장을 합니다.
- (7) 만약 "NO"를 선택했을 경우 설정된 값은 취소됩니다. 여러 항목을 동시에 변경할 경우 SYSTEM 또는 PROTECT 블록을 벗어나지 않으면 Password를 재차 입력할 것을 요구하지 않습니다.
- (8) <u>K-PAM Manager를 이용하면 편리하게 일괄 정정이 가능합니다.</u>

4.1 SYSTEM

K-PAM M3000의 SYSTEM 설정항목은 Password, Power System, RTC, 고장파형 기록(Waveform), 차단기(Breaker), 통신(Communication), 감시요소(Monitoring), Demand가 있습니다.

4.1.1 PASSWORD

K-PAM M3000에서 사용하는 Password는 셋팅 Password(SET PASS)와 제어 Password(CTRL PASS)가 있습니다.

셋팅 Password(SET PASS)는 설정값 변경 때 사용되고 제어 Password(CTRL PASS)는 Key Pad로 차단기를 제어할 때 사용됩니다.

두 Password는 모두 "0"에서 "9"로 이루어진 4자리 숫자이며 제품 출하 시 초기 값은 모두 "0000"입니다.



Password를 새로 변경하고 잊어버리면 Key 조작으로 설정값을 변경 하거나 제어를 할 수 없습니다.

4.1.2 POWER SYSTEM

<u>SETTING/SYSTEM/POWER SYSTEM/POWER SYSTEM</u>에는 아날로그 회로구성 설정을 위한 POWER SYSTEM이 있고, <u>SETTING/SYSTEM/POWER SYSTEM/</u> <u>MOTOR</u>에는 Motor의 기동 및 정지 검출 전류를 설정하는 항목이 있습니다. POWER SYSTEM에서 SET GROUP의 설정에 따라 현재 적용되는 설정그룹이 결정됩니다.

4.1.2.1 POWER SYSTEM ▶ FREQUENCY(정격주파수)

정격주파수는 K-PAM M3000의 계측 및 보호연산에 이용되는 중요한 요소이므 로 계통의 주파수에 맞게 설정해야 합니다.

설정된 주파수와 계통주파수가 다를 경우 계측값이 심하게 흔들리거나 보호요소 의 동작특성에 오차를 유발합니다.

정격주파수는 계전기의 Key Pad나 K-PAM Manager를 통해서 설정 가능합니다. 정격주파수 설정이 변경된 경우에는 계전기의 제어전원을 OFF 후 ON해야만 변경값이 반영됩니다.

4.1.2.2 POWER SYSTEM ▶ PT CONNECT(PT 결선)

PT 결선은 K-PAM M3000의 계측 및 보호연산에 이용되는 중요한 요소이므로 계통에 맞게 설정해야 합니다.

설정된 결선 방식과 현장의 결선이 다를 경우, 계측값이 다르게 나오고 보호요소 의 오동작을 유발합니다.

PT 결선이 "NONE"일 경우 상전압 및 선간전압 계측은 "0 V"로 표시되고, PT 결선이 "DEL"일 경우 상전압 계측은 "0 V"로 표시하고 3상 전압이 입력되지 않을 경우 3상 전력도 "0"으로 표시합니다.

결선은 계전기의 Key Pad나 K-PAM Manager를 통해서 설정 가능합니다.

4.1.2.3 POWER SYSTEM ► PT Ratio(PT ㅂ)

K-PAM M3000은 4개의 전압입력이 있습니다. 이들 전압은 전압을 이용하는 모든 보호요소의 전압소스입니다.

상/지락 전압 비율 설정은 계전기 Key Pad나 K-PAM Manager를 통해서 설정 가능합니다.

▶ 계측표시화면 상/선간 전압값 = (PHS PT PRI / PHS PT SEC)×입력전압(V)

▶ 계측표시화면 지락 전압값 = (GND PT PRI / GND PT SEC)×입력전압(V)

4.1.2.4 POWER SYSTEM ► CT Ratio(CT \U00c0)

K-PAM M3000은 4개의 전류입력이 있습니다. 이들 전류는 전류를 이용하는 모든 보호요소의 전류소스입니다.

상/지락 전류 비율 설정은 계전기 Key Pad나 K-PAM Manager를 통해서 설정 가능합니다.

▶ 계측표시화면 상 전류값 = PHS CT RATIO×입력전류(A)

▶ 계측표시화면 지락 전류값 = GND CT RATIO×입력전류(A)

4.1.2.5 POWER SYSTEM ▶ SET GROUP(보호요소 셋팅 그룹)

K-PAM M3000은 보호요소에 대해서 4개의 서로 다른 Setting Group을 가지고 있습니다.

Setting Group은 설정은 계전기 Key Pad나 K-PAM Manager를 통해서 설정 가능합니다.

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FREQUENCY	60Hz, 50Hz		정격 주파수 설정
2. PT CONNECT	NONE, WYE/DELTA		PT 결선 설정
3. PHS PT PRI	0.01 ~ 600.00 (0.01)	kV	Phase PT Primary 설정
4. PHS PT SEC	50.0 ~ 250.0 (0.1)	V	Phase PT Secondary 설정
5. GND PT PRI	0.01 ~ 600.00 (0.01)	kV	Ground PT Primary 설정
6. GND PT SEC	50.0 ~ 250.0 (0.1)	V	Ground PT Secondary 설정
7. PHS CT RATIO	5 ~ 50000 : 5		Phase CT Ratio 설정
8. GND CT RATIO	5 ~ 50000 : 5		Ground CT Ratio 설정
9. SET GROUP	GROUP#1 ~ GROUP#4		보호그룹 설정

<표 6. POWER SYSTEM 설정 메뉴>

4.1.2.6 MOTOR ▶ START CURR(Motor 기동 전류)

START CURR은 모터 기동검출 전류로써 모터 기동보호(48/51L)와 모터 기동 회수제한(66/68)에 사용됩니다. 모터 기동검출 전류 설정은 계전기 Key Pad나 K-PAM Manager를 통해서 설정 가능합니다.

4.1.2.7 MOTOR ▶ STOP CURR(Motor 기동 전류)

STOP CURR은 모터 정지검출 전류로써 열동형 과부하보호(49), 모터 기동보호 (48/51L), 모터 기동회수 제한(66/68)에 사용됩니다. 모터 정지검출 전류는 계전기 Key Pad나 K-PAM Manager를 통해서 설정 가능합니다.

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. START CURR	$1.00 \sim 50.00 \ (0.01)$	А	모터 기동검출 전류
2. STOP CURR	0.10 ~ 1.00 (0.01)	А	모터 정지검출 전류

<표 7. MOTOR 설정 메뉴>

4.1.3 RTC

<u>SETTING/SYSTEM/RTC</u>는 보호 계전기 내부에 설치된 시간을 변경하는데 사용 됩니다. 설정 순서는 년/월/일/시:분:초 입니다.

RTC 시간을 변경할 때에는 RTC 메뉴로 들어와서 RIGHT() Key LEFT() Key로 각 항목을 선택하고 UP(), DOWN() Key로 값을 모두 변경한 다음 ENT(ENTER) Key를 누르시면 변경된 시간으로 설정이 됩니다.

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
YYYY	2000 ~ 2100 (1)		년 설정
MM	01 ~ 12 (1)		월 설정
DD	01 ~ 31 (1)	V	일 설정
HH	$00 \sim 23$ (1)	V	시 설정
MM	00 ~ 59 (1)	V	분 설정
SS	00 ~ 59 (1)	V	초 설정

<표 8. RTC 설정 메뉴>

4.1.4 WAVEFORM RECORD

<u>SETTING/SYSTEM/WAVEFORM RECORD</u>는 고장파형을 기록할 수 있도록 설정하는데 사용됩니다. 파형기록은 최대 8개의 블록까지 기록 가능합니다.

분해능은 주기 당 64Sample이고 Block 당 최대 기록시간은 3.33초(60Hz, 2블록 기준)입니다.

파형기록에는 전류/전압, 접점입출력 상태, 보호요소 동작상태의 Sample Data가 포함됩니다.

파형기록의 Trigger 조건은 접점입출력 상태변경, 보호요소 동작을 포함한 K-PAM F3000 내부 상태의 EasyLogic을 통한 조합이 가능하며, 파형기록의 Trigger 위치 도 전체 Block 사이즈의 0 ~ 99%까지 설정 가능합니다.

파형기록은 K-PAM Manager를 통해서 현장 또는 원방에서 Upload 가능하며, 계전 기의 제어전원이 상실되어도 Data는 유지되며, 파형기록은 COMTRADE File Format으로 기록되어 있어서 고장분석 및 보호계전기 시험기를 통한 고장 재현에 사용할 수 있습니다.

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. TYPE	8×50, 4×100, 2×200	Cycle	파형저장 개수 및 용량
			8×50 : 8개, 50Cycle
2. TRIGGER SRC	EasyLogic Operand		Trigger 소스 설정
3. TRIGGER POS	0 ~ 99% (1)	%	Trigger 위치 설정
			40% : Trigger 전 파형(40%)+
			Trigger 후 파형(60%)

<표 9. WAVEFORM RECORD 설정 메뉴>

4.1.5 BREAKER

<u>SETTING/SYSTEM/BREAKER</u>에서는 차단기 2기의 제어에 필요한 설정을 각각 할 수 있습니다.

차단기의 ID는 12문자까지 설정 가능하며, 각각의 문자는 영문 대/소문자, 숫자, 자판에 표시된 특수문자에 의해서만 설정되어야 합니다.

각각의 차단기 상태는 52a Input과 52b Input 중 1개만을 접점입력으로 받을 수도 있고, 2개 모두를 접점입력으로 받을 수도 있습니다. 1개만을 접점입력으로 받을 경우 접점입력의 상태에 따라서 차단기의 상태를 표시하며, 2개를 모두 접점 입 력으로 받을 경우 2개의 접점입력 상태에 따라서 차단기의 상태를 표시합니다. 만일 2개의 접점입력을 받을 경우 접점의 상태가 같으면 차단기의 접점연결 또는 차단기에 문제가 있는 것으로 판단하여 차단기를 제어할 수 없습니다.

차단기의 상태가 비정상적으로 표시될 경우 접점입력의 설정 및 설정된 접점입력 의 기능사용 여부와 연결 상태를 확인하시기 바랍니다.

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		차단기 사용여부
2. ID	ASCII		차단기 ID, 12문자
3. TRIP PULSE	0.1 ~ 5.0 (0.1)	sec	차단기 Trip 제어출력 펄스폭
4. CLOSE PULSE	0.1 ~ 5.0 (0.1)	sec	차단기 Close 제어출력 펄스폭
5. 52a INPUT	NONE, CONT IN#1 ~		차단기 상태(52a) 접점입력
	CONT IN#6		NONE : 52b만으로 차단기
			상태 결정
6. 52b INPUT	NONE, CONT IN#1 ~		차단기 상태(52b) 접점입력
	CONT IN#6		NONE : 52a만으로 차단기
			상태 결정
7. KEY CTRL	ENABLED, DISABLED		차단기 현장제어 허용 여부
			DISABLED : 현장에서 차단기
			제어 불가

<표 10. BREAKER#1, #2 설정 메뉴>

4.1.6 COMMUNICATION

<u>SETTING/SYSTEM/COMMUNICATION</u>에서는 계전기 후면에 위치한 2개의 RS-485C 통신에 필요한 설정을 할 수 있습니다.

DNP3.0 프로토콜이 포함된 제품일 경우에는 2개의 RS-485C 통신포트 설정과 DNP3.0 프로토콜 설정 등 3개의 설정화면으로 이루어지고, IEC60870-5-103 프로 토콜이 포함된 제품일 경우에는 2개의 RS-485C 통신포트 설정화면으로 구성됩니 다.

COM#2는 ModBus 프로토콜 전용이며, COM#1만 프로토콜 변경이 가능합니다.



COM#1의 프로토콜을 변경하면 설정을 저장한 후에 반드시 전원을 OFF/ON 해야만 합니다. (전원 OFF/ON 전에는 변경 프로토콜 반영 안됨)

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		통신포트 사용 여부
2. BPS	300, 1200, 2400, 4800		Bit / sec
	9600, 19200, 38400		
3. SLAVE ADDR	1 ~ 65534 (1)		Slave 어드레스
			ModBus, IEC60870-5-103의
			경우 (1 ~ 254)
4. PROTOCOL	ModBus, DNP3.0 또는		적용 통신 프로토콜
	ModBus, IEC60870-5-103		Ordering Option에 따라 다름

<표 11. COM#1, #2 설정 메뉴>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. TX DELAY	0 ~ 65000 (1)	msec	Tx Delay time
2. LINK CONFIRM	NEVER, ALWAYS,		Link layer confirm
	SOMETIMES		
3. LINK RETRY	$0 \sim 5$ (1)		Link layer retry count
4. LINK TIMEOUT	1 ~ 65000 (1)	msec	Link layer timeout
5. SBO TIMEOUT	1 ~ 65000 (1)	msec	SBO timeout
6. WR TIME INT	1 ~ 65000 (1)	min	Write time interval, 시각동기
			요청 주기
7. COLD RESTART	ENABLED, DISABLED		Cold restart.
			DNP Master의 cold restart
			요청에 대한 Slave 응동
			(ENABLED : DNP Process만
			초기화 함)

<표 12. DNP3.0 설정 메뉴>

4.1.7 MONITORING

4.1.7.1 MONITORING ▶ PT FUSE FAILURE(PT Fuse 감시)

PT 2차측의 단선 또는 단락으로 3상 중 1상의 전압이 상실되면 영상전압(3V0) 이 발생합니다.

이 때 발생한 영상전압은 방향판별요소나 저전압요소의 오동작을 유발합니다.

K-PAM M3000은 영상전압 발생과 동시에 영상전류(3I0)의 발생 여부를 감시하여 PT 2차 회로의 이상 유무를 판별합니다.

이 요소는 지락고장 전류가 적은 비접지나 고저항 접지에서는 사용할 수 없으며, PT 결선 설정이 "DELTA", "NONE"인 경우에는 검출요소는 자동으로 Block됩니 다.



<그림 6. PT Fuse 감시 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. 3V0 PICKUP	10 ~ 190 (1)	V	3V0 Pickup 설정
3. 3IO PICKUP	0.10 ~ 5.00 (0.01)	А	3IO Pickup 설정
4. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정

<표 13. PT FUSE FAILURE 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
10	Secondary 영상분 전류 크기
V0	Secondary 영상분 전압 크기
PT_FUSE_FAIL	PT Fuse 감시 동작

<표 14. Metering and EasyLogic Operand>

4.1.7.2 MONITORING ▶ CURRENT SUM(전류입력회로 감시)

전류입력회로 감시는 3상 CT 전류입력의 벡터합과 접지 CT 전류 입력의 차로 검출합니다.

계전기 내부에 있는 3상 보조 CT 및 접지 CT의 2차측이 단선 등으로 인해 Open 이 되면 단락/지락 고장이 발생되었을 때 고장전류를 감지하지 못하여 전류를 이용하여 보호하는 요소가 부동작하는 경우가 발생합니다.

K-PAM M3000은 전류입력회로 감시를 통해 단락/지락과전류 보호요소 및 역상과 전류 요소, 전류불평형 요소 등의 전류를 이용하는 보호요소의 신뢰성을 향상 시킬 수 있습니다.

 $Isum = \left| \dot{Ia} + \dot{Ib} + \dot{Ic} - kpn \times Ig \right| > I_{TH} + I_{FAC} \times Imax$

여기서, kpn = Ground CT Ratio / Phase CT Ratio Ig = IN Current $I_{TH} =$ Threshold Current $I_{FAC} =$ Factor (Slope) Imax = MAX(Ia, Ib, Ic)





<그림 8. 전류입력회로 감시 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. THRESHOLD	0.10 ~ 10.00 (0.01)	Α	Threshold 전류 설정
3. FACTOR	0.10 ~ 0.90 (0.01)		Factor 설정
4. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정

<표 15. CURRENT SUM 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명	
I0	Secondary 영상분 전류 크기	
IN	Secondary N상 전류 크기	
CT_SUM_FAIL	전류입력회로 감시 동작	

<표 16. Metering and EasyLogic Operand>

4.1.7.3 MONITORING ▶ VOLTAGE BALANCE(전압불평형 감시)

전압불평형 감시는 3상 중 최대상 전압과 최소상 전압의 비가 설정된 비율이하 일 때 동작합니다.

보호요소가 Pickup된 경우에는 전압불평형 감시는 Block됩니다.

<u>| Vmin | / | Vmax | < Voltage Balance Factor</u>, for Vmax > Voltage Balance Threshold

여기서, Vmin = MIN(Va, Vb, Vc)Vmax = MAX(Va, Vb, Vc)



<그림 9. 전압불평형 감시 특성 Curve>



<그림 10. 전압불평형 감시 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. THRESHOLD	10 ~ 150 (1)	V	Threshold 전압 설정
3. FACTOR	0.10 ~ 0.90 (0.01)		Factor 설정
4. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정

<표 17. VOLTAGE BALANCE 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
PT_BAL_FAIL	전압불평형 감시 동작

<표 18. Metering and EasyLogic Operand>

4.1.7.4 MONITORING ▶ CURRENT BALANCE(전류불평형 감시)

전류불평형 감시는 3상 중 최대상 전류와 최소상 전류의 비가 설정된 비율이하 일 때 동작합니다.

보호요소가 Pickup된 경우에는 전류불평형 감시는 Block됩니다.

Imin // *Imax* | < Current Balance Factor, for Imax > Current Balance Threshold

여기서, Imin = MIN(Ia, Ib, Ic)

Imax = MAX(Ia, Ib, Ic)







<그림 12. 전류불평형 감시 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. THRESHOLD	0.10 ~ 10.00 (0.01)	А	Threshold 전류 설정
3. FACTOR	0.10 ~ 0.90 (0.01)		Factor 설정
4. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정

<표 19. CURRENT BALANCE 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설명
CT_BAL_FAIL	전류불평형 감시 동작

<표 20. Metering and EasyLogic Operand>

4.1.7.5 MONITORING ▶ TCS(Trip 회로 감시)

Trip 회로 감시는 K-PAM M3000의 Trip 접점 출력을 접점입력으로 Feedback 받아 접점입력 상태가 "0"인 상태로 5분 이상 지속된 경우 동작합니다. Trip 회로 감시는 계전기 내부의 출력접점에 연결되어 있는 외부 보조 Relay의 상태를 확인할 수 있어 보호 Panel의 출력접점과 관련된 결선을 상시 감시할 수 있어 Panel의 유지 보수 및 신뢰성을 향상시킬 수 있습니다.

차단기 OPEN/CLOSE 상태에 관계없이 감시하기 위해서는 차단기 보조접점 52a, 52b, 저항이 필요합니다.



<그림 13. TCS 회로 구성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. TRIP INPUT	CONT IN#1 ~ CONT IN#16		Trip 접점출력의 Feedback
			접점입력

<표 21. TCS 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
TCS_FAIL	TCS 동작

<표 22. Metering and EasyLogic Operand>

4.1.8 DEMAND

SETTING/SYSTEM/DEMAND는 Demand의 간격, 업데이트 회수, 동조시간을 설정해서 3상 전류, 유효/무효/피상전력의 Demand를 계측합니다.

예로 INTERVAL을 15, UPDATE를 1, SYNC TIME을 0으로 설정할 경우 계전기 는 매시 0분을 기준으로 15분 주기로 1번의 Demand 값을 보여줍니다.

즉, 15분 동안에 1번의 갱신된 Demand 값을 보여주므로 15분마다 갱신되는 것으 로 이해하시면 됩니다.

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. INTERVAL	15	min	Interval 설정
2. UPDATE	1		Update 회수 설정
3. SYNC TIME	0	min	동조시간 설정

<표 23. DEMAND 설정 메뉴>

4.2 EASYLOGIC

EasyLogic은 Logic Gate(AND, NAND, OR, NOR, NOT), SR Latch, Timer(On Delay, Off Delay, Pulse)로 구성된 Operator와 접점입력 상태, 보호요소 동작상태, 제어명령, 자기진단 상태 등으로 구성된 Operand로 Trip Sequence, Inter-Lock, Lock-Out(86), 보호요소 억제, 고장파형기록 Trigger, Programmable LED 등 다양한 Logic 기능을 구현할 수 있게 합니다.

4.2.1 EasyLogic 편집

EasyLogic의 편집은 K-PAM Manager의 EasyLogic Editor를 통해서만 가능합니 다. Editor에서 편집된 Logic은 K-PAM M3000의 LCD를 통해서 Text로 확인할 수 있습니다. EasyLogic Editor에서 K-PAM M3000의 내부 Logic을 편집하는 순서는 다음과 같습니다. (1) 접점입력 기능사용 여부, Event 기록 여부, ID를 설정합니다. (2) 접점출력 기능사용 여부, Event 기록 여부, ID를 설정합니다. (3) Programmable LED 기능사용, ID를 설정합니다. (4) (1), (2), (3)에서 설정된 Operand와 K-PAM M3000에서 제공하는 Operand를 Operator와 연결하여 원하는 Logic을 구성합니다.

- (5) K-PAM M3000에 Download합니다.
- (6) EasyLogic Editor의 Logic 모니터링 기능을 이용하여 검증합니다.



<그림 14. EasyLogic Editor 화면>

4.2.2 CONTACT INPUT

SETTING/EASYLOGIC/CONTACT INPUT은 총 16개의 입력접점으로 구성되어 있으며 각각의 기능사용, ID 설정, Event 설정 등을 확인할 수 있습니다.

기능설정을 비사용(DISABLED)으로 설정하면 해당 입력접점은 사용되지 않고 관련 Event도 기록되지 않습니다. 반면 기능을 사용(ENABLED)하면서 Event 기록 만 비사용(DISABLED)으로 설정하면 Event만 기록되지 않습니다.

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		입력접점 사용 여부
2. ID	ASCII		입력접점 ID, 12문자
3. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 24. CONTACT INPUT 설정 메뉴 확인표시>

4.2.3 CONTACT OUTPUT

SETTING/EASYLOGIC/CONTACT OUTPUT은 총 16개의 출력접점으로 구성되어 있으며 각각의 기능사용, ID 설정, Event 설정, Connection 등을 확인할 수 있습니다.

기능설정이 비사용(DISABLED)으로 되면 해당 출력접점은 사용되지 않고 관련 Event도 기록되지 않습니다. 반면 기능을 사용(ENABLED)하면서 Event 기록만 비사용(DISABLED)으로 설정하면 Event만 기록되지 않습니다.

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		출력접점 사용 여부
2. ID	ASCII		출력접점 ID, 12문자
3. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부
4. CONNECT	EasyLogic Operand		EasyLogic Operand의 출력접점
			연결

<표 25. CONTACT OUTPUT 설정 메뉴 확인표시>

4.2.4 LED

<u>SETTING/EASYLOGIC/LED</u>는 총 8개의 LED로 구성되어 있으며 각각의 기능사 용, ID 설정, Connection 등을 확인할 수 있습니다.

기능설정을 비사용(DISABLED)으로 설정하면 해당 LED는 사용되지 않습니다.

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		LED 사용 여부
2. ID	ASCII		LED ID, 12문자
3. CONNECT	EasyLogic Operand		EasyLogic Operand의 LED연결

<표 26. LED 설정 메뉴 확인표시>

4.2.5 LOGIC COMPONENT

<u>SETTING/EASYLOGIC/LOGIC COMPONENT</u>는 총 48개로 구성되어 있으며 각 각의 기능사용, ID 설정, Event 설정, Logic Operator 설정 및 Logic Operand 설정 등을 확인할 수 있습니다.

기능설정을 비사용(DISABLED)으로 설정하면 해당 LOGIC COMPONENT는 사용 되지 않습니다.

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		LOGIC COMPONENT 사용 여부
2. ID	ASCII		LOGIC COMPONENT ID, 12문자
3. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부
4. L_OPERATOR	EasyLogic Operator		EasyLogic Operator
5. L_INPUT#1	EasyLogic Operand		EasyLogic Operand
	•••		EasyLogic Operator에 따라 Logic
6. L_INPUT#8	EasyLogic Operand		입력개수와 기능이 달라짐

<표 27. LOGIC COMPONENT 설정 메뉴 확인표시>

Operator	설명
AND, OR, NAND, NOR	논리연산자, 입력 2 ~ 8개
NOT	Inverter
LATCH	SR-Latch
ON_TIMER	On Delay Timer
OFF_TIMER	Off Delay Timer
PUL_TIMER	Pulse width Timer

<표 28. EasyLogic Operator 설명>

Operand Group	Operand	내 용
Logio Ard	L_OFF	Logic "0"
Logic 3 -	L_ON	Logic "1"
	Cont IN#1	입력접점#1 동작
Contact Input	•••	
	Cont IN#16	입력접점#16 동작
	SYSTEM_ERR	자기진단 결과
	PT_FUSE_FAIL	PT Fuse 감시 결과
Monitoring (21 kl)	PT_BAL_FAIL	전압불평형 감시 결과
	CT_SUM_FAIL	전류입력회로 감시 결과
	CT_BAL_FAIL	전류불평형 감시 결과
	TCS_FAIL	TCS 감시 결과
	ANN_RESET	Annunciator Reset (Local or Remote)
	LO_RE_SW_LO	Local/Remote Switch 상태 Local
Control (HO)	CB1_OPN_CTRL	Breacker#1 개방 제어 (Local or Remote)
	CB1_CLS_CTRL	Breacker#1 투입 제어 (Local or Remote)
	CB2_OPN_CTRL	Breacker#2 개방 제어 (Local or Remote)
	CB2_CLS_CTRL	Breacker#2 투입 제어 (Local or Remote)
Protection(보호)	PROT_OP_OR 모든 보호요소 동작 OR	
	PROT_PKP_OR	모든 보호요소 Pickup OR
	50/51_PKP	과전류보호 Pickup OR
	50/51_PKP_A	과전류보호 A상 Pickup

Operand Group	Operand	내 용
Protection(보호)	50/51_PKP_B	과전류보호 B상 Pickup
	50/51_PKP_C	과전류보호 C상 Pickup
	50_1_OP	순시/정한시 단락과전류보호1 동작 OR
	50_1_OP_A	순시/정한시 단락과전류보호1 A상 동작
	50_1_OP_B	순시/정한시 단락과전류보호1 B상 동작
	50_1_OP_C	순시/정한시 단락과전류보호1 C상 동작
	50_2_OP	순시/정한시 단락과전류보호2 동작 OR
	50_2_OP_A	순시/정한시 단락과전류보호2 A상 동작
	50_2_OP_B	순시/정한시 단락과전류보호2 B상 동작
	50_2_OP_C	순시/정한시 단락과전류보호2 C상 동작
	51_OP	한시 단락과전류보호1 동작 OR
	51_OP_A	한시 단락과전류보호1 A상 동작
	51_OP_B	한시 단락과전류보호1 B상 동작
	51_OP_C	한시 단락과전류보호1 C상 동작
	50/51N_PKP	지락과전류보호 Pickup OR
	50N_1_OP	순시/정한시 지락과전류보호1 동작
	50N_2_OP	순시/정한시 지락과전류보호2 동작
	51N_OP	한시 지락과전류보호 동작
	67Ns_PKP	선택지락과전류보호 Pickup
	67Ns_OP	선택지락과전류보호 동작
	49_ALARM	열동형과부하보호 알람
	49_TRIP	열동형과부하보호 동작
	37_PKP	저전류보호 Pickup OR
	37_PKP_A	저전류보호 A상 Pickup
	37_PKP_B	저전류보호 B상 Pickup
	37_PKP_C	저전류보호 C상 Pickup
	37_OP	저전류보호1 동작 OR
	37_OP_A	저전류보호1 A상 동작
	37_OP_B	저전류보호1 B상 동작
	37_OP_C	저전류보호1 C상 동작
	46_PKP	역상과전류보호 Pickup OR
	46_1_OP	순시/정한시 역상과전류보호1 동작
	46_2_OP	순시/정한시 역상과전류보호2 동작
	46T_OP	한시 역상과전류보호 동작
	46U_PKP	전류 불평형(결상)보호 Pickup
	46U_OP	전류 불평형(결상)보호 동작
	59_PKP	과전압보호 Pickup OR
	59_PKP_A	과전압보호 A상 Pickup
	59_PKP_B	과전압보호 B상 Pickup
	59_PKP_C	과전압보호 C상 Pickup
	59_1_OP	과전압보호1 동작 OR
	59_1_OP_A	과전압보호1 A상 동작

Operand Group	Operand	내 용
Protection(보호)	59_1_OP_B	과전압보호1 B상 동작
	59_1_OP_C	과전압보호1 C상 동작
	59_2_OP	과전압보호2 동작 OR
	59_2_OP_A	과전압보호2 A상 동작
	59_2_OP_B	과전압보호2 B상 동작
	59_2_OP_C	과전압보호2 C상 동작
	27_PKP	저전압보호 Pickup OR
	27_PKP_A	저전압보호 A상 Pickup
	27_PKP_B	저전압보호 B상 Pickup
	27_PKP_C	저전압보호 C상 Pickup
	27_1_OP	저전압보호1 동작 OR
	27_1_OP_A	저전압보호1 A상 동작
	27_1_OP_B	저전압보호1 B상 동작
	27_1_OP_C	저전압보호1 C상 동작
	27_2_OP	저전압보호2 동작 OR
	27_2_OP_A	저전압보호2 A상 동작
	27_2_OP_B	저전압보호2 B상 동작
	27_2_OP_C	저전압보호2 C상 동작
	59G_PKP	지락과전압보호Pickup OR
	59G_1_OP	지락과전압보호1 동작
	59G_2_OP	지락과전압보호2 동작
	47_PKP	역상과전압보호 Pickup
	47_OP	역상과전압보호 동작
	50BF_OP	차단실패보호 동작
	48/51L_PKP	모터 기동보호 Pickup
	48/51L_OP	모터 기동보호 동작
	ROTOR_LOCK	모터 회전자구속 동작
	66/68_IN_PROG	모터 기동회수 제한 진행 중
	66/68_OP	모터 기동회수 제한 동작
	67_OP_A	상방향검출 A상 동작
	67_OP_B	상방향검출 B상 동작
	67_OP_C	상방향검출 C상 동작
	67N_OP	지락방향검출 동작
	COLD_LD_PKP	Cold Load Pickup 검출 Pickup
	COLD_LD_OP	Cold Load Pickup 검출 동작
	I2f/I1f OP	돌입전류검출 동작

<표 29. EasyLogic Operand 항목 설명>

4.3 PROTECTION

K-PAM M3000의 보호요소 설정은 <u>SETTING/PROTECT#x</u>를 통해서 이루어집니 다.

계전기의 보호요소는 단락/지락 과전류보호(50/51, 50N/51N), 선택지락 과전류요소 (67Ns), 열동형 과부하보호(49), 저전류보호(37), 역상과전류보호(46, 46T), 전류불 평형(결상)보호(46U), 과전압보호(59), 저전압보호(27), 지락과전압보호(59G), 역상 과전압보호(47), 차단실패보호(50BF), 모터 기동보호(48/51L), 모터 기동회수 제한 (66/68), 상방향검출(67), 지락방향검출(67N), Cold Load Pickup, 돌입전류검출 (Inrush Detection)이 있습니다.

■ 기능선택(FUNCTION), 보호요소 Blocking(BLOCK), Event 기록(EVENT)

모든 보호요소에는 기능선택(FUNCTION), 보호요소 Blocking(BLOCK), Event 기록 (EVENT)을 선택하는 설정항목이 공통적으로 있어서, EasyLogic과 연계하면 특수 한 조건에서만 보호기능을 수행하게 할 수 있습니다.

기능선택(FUNCTION)이 사용(ENABLED)된 상태에서 "BLOCK" 설정의 입력이 Logic "1"인 동안은 해당 보호요소의 기능이 정지됩니다.

기능선택(FUNCTION)을 비사용(DISABLED)으로 설정하면 해당 보호기능은 동작 하지 않고 Event 기록도 하지 않습니다.

기능선택(FUNCTION)이 사용(ENABLED)으로 설정되어 있어도 "EVENT" 설정을 비사용(DISABLED)로 설정하면 Event는 기록되지 않습니다.

4.3.1 단락/지락 과전류보호 (OC : 50/51, OCG : 50N/51N)

단락/지락 과전류보호는 순시/정한시 단락과전류보호(50) 2개, 반한시 단락과전 류보호(51) 1개, 순시/정한시 지락과전류보호(50N) 2개, 반한시 지락과전류보호 (51N) 1개로 구성됩니다.

단락/지락 요소별로 독립적인 3개의 요소를 조합하면 3단계 보호특성을 구현할 수 있어 보호협조가 용이합니다.

순시/정한시 요소의 최소동작시간은 40msec 이하(정정치의 2배 입력 시)이고, 반한시 요소 특성커브는 IEC 4종, IEEE/ANSI 7종, KEPCO 3종으로 이루어집니다. 반한시 특성은 전류와 시간의 함수로 전류의 크기가 클수록 동작시간은 짧아지 며, KEPCO 3종의 특성커브는 유도형 계전기와 동일하게 구현되어 있어 유도형 계전기 대체 사용 시 동일한 정정값으로 정정할 수 있어 편리합니다.

반한시 동작시간 특성에서 계전기에 정정치보다 2000% 이상의 전류가 흐르면 2000% 입력 동작시간과 동일한 시간으로 동작합니다.

단락/지락 과전류보호의 검출 전류는 K-PAM M3000에 입력되는 CT 2차측 전류 를 사용하며, 지락 과전류보호요소의 입력전류는 지락보호용 CT나 3상 CT의
잔류회로결선 (Residual Connection)으로부터 얻을 수 있습니다.

반한시 특성의 시간과 전류 관계식은 다음과 같습니다.

$$T = \left(\frac{K}{\left(\frac{I}{I_S}\right)^L - 1} + C\right) \times TM$$

여기서 T:동작시간, K와 C:계전기 특성값, I:계전기 입력 전류,

Ⅰ_s:계전기 동작 정정치, L:특성 곡선지수, TM:동작 시간 배율(Time Multiplier)

CURVE	표시 기호	K	L	С
IEC Normal Inverse	IEC_NI	0.14	0.02	0.00
IEC Very Inverse	IEC_VI	13.50	1.00	0.00
IEC Extremely Inverse	IEC_EI	80.00	2.00	0.00
IEC Long Inverse	IEC_LI	120.00	1.00	0.00
ANSI Inverse	ANSI_I	8.9341	2.0938	0.17966
ANSI Short Inverse	ANSI_SI	0.2663	1.2969	0.03393
ANSI Long Inverse	ANSI_LI	5.6143	1	2.18592
ANSI Moderately Inverse	ANSI_MI	0.0103	0.02	0.0228
ANSI Very Inverse	ANSI_VI	3.922	2	0.0982
ANSI Extremely Inverse	ANSI_EI	5.64	2	0.02434
ANSI Definite Inverse	ANSI_DI	0.4797	1.5625	0.21359
KEPCO Normal Inverse	KNI	0.11	0.02	0.42
KEPCO Very Inverse	KVI	39.85	1.95	1.08
KEPCO Definite Normal Inverse	KDNI	0.0515	0.02	0.114

<표 30. 반한시 특성 Curve 항목 설명>

계전기 정정 시 반한시 특성곡선을 선택하면 위의 표에 표시되는 K, L, C 값이 정해집니다.

특성 커브에 대한 자세한 내용은 부도1. 특성 곡선을 참조하시기 바랍니다.





<그림 16. 순시/정한시 단락과전류보호 동작특성>



<그림 17. 한시 단락과전류보호 동작특성>



<그림 18. 순시/정한시 지락과전류보호 동작특성>



<그림 19. 한시 지락과전류보호 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. PICKUP	0.50 ~ 100.00 (0.01)	А	Pickup 전류 설정
3. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정
4. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
5. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 31. IOC1(50_1), IOC2(50_2) 설정 메뉴>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. PICKUP	0.10 ~ 100.00 (0.01)	A	Pickup 전류 설정
3. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정
4. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
5. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 32. IOCG1(50N_1), IOCG2(50N_2) 설정 메뉴>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. CURVE	IEC_NI, , KDNI		반한시 특성커브 설정
			IEC_NI : IEC Normal Inverse
			IEC_VI : IEC Very Inverse
			IEC_EI : IEC Extremely Inverse
			IEC_LI : IEC Long Inverse
			ANSI_I : ANSI Inverse
			ANSI_SI : ANSI Short Inverse
			ANSI_LI : ANSI Long Inverse
			ANSI_MI : ANSI Moderately Inverse
			ANSI_VI : ANSI Very Inverse
			ANSI_EI : ANSI Extremely Inverse
			ANSI_DI : ANSI Definite Inverse
			KNI: KEPCO Normal Inverse
			KVI : KEPCO Very Inverse
			KDNI : KEPCO Definite Normal
			Inverse
3. PICKUP	0.50 ~ 100.00 (0.01)	А	Pickup 전류 설정
4. MULTIPLIER	$0.01 \sim 10.00 \ (0.01)$		Time Multiplier 설정
5. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
6. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 33. TOC(51) 설정 메뉴>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. CURVE	IEC_NI, , KDNI		반한시 특성커브 설정
			IEC_NI : IEC Normal Inverse
			IEC_VI : IEC Very Inverse
			IEC_EI : IEC Extremely Inverse
			IEC_LI : IEC Long Inverse
			ANSI_I : ANSI Inverse
			ANSI_SI : ANSI Short Inverse
			ANSI_LI : ANSI Long Inverse
			ANSI_MI : ANSI Moderately Inverse
			ANSI_VI : ANSI Very Inverse
			ANSI_EI : ANSI Extremely Inverse
			ANSI_DI : ANSI Definite Inverse
			KNI: KEPCO Normal Inverse
			KVI : KEPCO Very Inverse
			KDNI : KEPCO Definite Normal
			Inverse
3. PICKUP	0.10 ~ 100.00 (0.01)	А	Pickup 전류 설정
4. MULTIPLIER	0.01 ~ 10.00 (0.01)		Time Multiplier 설정
5. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
6. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 34. TOCG(51N) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설명
IA, IB, IC	Secondary 상전류 크기, 위상
IN	Secondary 지락전류 크기, 위상
50/51_PKP	과전류보호 Pickup OR
50/51_PKP_A, B, C	과전류보호 A, B, C상 Pickup
50_1_OP	순시/정한시 단락과전류보호1 동작 OR
50_1_OP_A, B, C	순시/정한시 단락과전류보호1 A, B, C상 동작
50_2_OP	순시/정한시 단락과전류보호2 동작 OR
50_2_OP_A, B, C	순시/정한시 단락과전류보호2 A, B, C상 동작
51_OP	한시 단락과전류보호 동작 OR
51_OP_A, B, C	한시 단락과전류보호 A, B, C상 동작
50/51N_PKP	지락과전류보호 Pickup OR
50N_1_OP	순시/정한시 지락과전류보호1 동작
50N_2_OP	순시/정한시 지락과전류보호2 동작
51N_OP	한시 지락과전류보호 동작

<표 35. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.2 선택지락 과전류보호 (SG: 67Ns)

선택지락 과전류보호요소는 비접지 계통의 지락고장 검출용으로 사용되고, 영상전압과 영상전류의 크기/위상에 의해서 정한시로 동작하는 방향성 보호요소 입니다.

비접지 계통에서는 대지와 선로사이에 전류회로가 선로의 누설 커패시턴스 성분 을 통해 형성되므로 그 고장전류는 매우 작습니다.

작은 고장전류를 검출하는 데는 저전류 영역의 영상전류에 대해 감도가 좋은 ZCT를 사용하며, 사고방향이 자기보호구간인지 아닌지를 판정하기 위해 영상전 압요소를 동시에 이용합니다.

K-PAM M3000은 방향설정에서 정방향 "FORWARD", 역방향 "REVERSE", 무방향 "NONE"으로 되어 있어 무방향 "NONE" 설정 시 영상전압의 크기와 위상에 상관 없이 영상전류의 크기로 동작합니다.

또한, 영상전압의 Source를 GPT를 통해 입력받든지, 아니면 PT 전압을 이용하여 영상전압을 검출할 수도 있습니다.

PT 전압을 이용하여 영상전압을 검출할 경우 극성이 자동으로 -3V0로 되며, PT 결선방식이 "NONE" 혹은 "DELTA"일 경우 계전기 내부에서 영상전압이 검출되 지 않으므로 방향성 설정을 할 경우 보호요소는 동작하지 않습니다.

그러므로 PT 전압을 이용한 영상전압 검출 시 꼭 PT 결선을 "WYE"로 설정하셔 야 합니다.



<그림 20. 선택지락 과전류보호 동작각 특성>

선택지락 과전류보호요소의 방향별 동작 위상은 다음과 같습니다. FORWARD : cosine (∠-3V0(VG) + MTA - ∠Is) ≥ 0 REVERSE : cosine (∠-3V0(VG) + MTA - ∠Is) < 0



<그림 20. 선택지락 과전류보호 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. DIRECTION	NONE, FORWARD		방향성 설정
	REVERSE		NONE : 방향성 없음
			FORWARD : 정방향
			REVERSE : 역방향
3. VOLT SRC	-3V0 / VG		영상전압소스 설정
			-3V0 : 영상분 전압
			VG : N상 전압
4. VOLT PICKUP	5 ~ 170 (1)	V	Pickup 전압
5. CURR PIKCUP	1 ~ 100 (1)	mA	Pickup 전류
6. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정
7. MTA	-90 ~ +90 (1)	0	최대 토크각 설정
8. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
9. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 36. SG(67Ns) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설명
Is	영상전류(Is)의 크기, 위상
V0	Secondary 영상전압 크기, 위상
VG	Secondary N상 전압 크기, 위상
67Ns_PKP	선택지락 과전류보호 Pickup
67Ns_OP	선택지락 과전류보호 동작

<표 37. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.3 열동형 과부하보호 (THERMAL : 49)

열동형 과부하보호요소는 선로의 과부하발생 검출용으로 사용되고, 3상 전류 중 최대값을 기준으로 동작하며 Alarm Level을 설정할 수 있습니다. 3상 전류 중 최대값이 정격전류 × K-Factor보다 클 경우 Thermal이 쌓이게 되고, 작을 경우 Thermal이 줄어듭니다.

3상 전류중 최대값이 **POWER SYSTEM/MOTOR/STOP CURRENT** 보다 작을 경우 에는 TIME CONST(τ)*COOLING FAC에 의해서 Thermal이 줄어듭니다.

Thermal이 Alarm Level보다 클 경우 ALARM을 발생시키고 100% 이상일 경우 Trip을 발생시키며, 동작 시간은 입력전류와 Time Constant의 값에 의하여 결정됩 니다.

열 상태(Thermal State)는 <u>DISPLAY/METERING/POWER QUANTITY</u>에서 확인할 수 있으며, 계전기 제어전원을 ON/OFF 시에 계전기가 계측하였던 열 상태를 저장하여 계전기 제어전원을 ON하면 저장한 열 상태 기록을 이용합니다.

열 상태 기록을 Clear시키기 위해서는 COMMAND 메뉴를 통해서 초기화할 수 있습니다.

- ※ 부하의 정격전류 크기는 M3000의 경우 **5A로 고정**되어있으며 K-Factor와의 곱으로 정격 전류를 계산함.
 - 예) 모터정격전류 : 0.5A, Over load pickup : 1, K-Factor : 0.1 0.5A×1 = 5A(고정)×0.1(K-Factor)

THERMAL 특성의 시간과 전류 관계식은 다음과 같습니다.

With Pre-load $t = \tau \cdot \ln \left(\frac{\left(\frac{I}{k \cdot I_N}\right)^2 - \left(\frac{I_P}{k \cdot I_N}\right)^2}{\left(\frac{I}{k \cdot I_N}\right)^2 - 1} \right) [min] \qquad t = \tau \cdot \ln \left(\frac{\left(\frac{I}{k \cdot I_N}\right)^2}{\left(\frac{I}{k \cdot I_N}\right)^2 - 1} \right) [min]$

t = 동작시간, τ = 온도상승 시정수, I = 부하 전류, I_P = 전부하 전류 I_N = 정격 전류(5A)

k = K-Factor(Overload pickup × 모터 정격정류/I_N(5A))

Thermal State 계산은 다음과 같습니다.

$$\Theta_{m+1} = \left(\frac{I}{k \cdot I_N}\right)^2 \cdot \left[1 - \exp(-t/\tau)\right] + \Theta_m \cdot \exp(-t/\tau)$$

 Θ : 매 100ms마다 계산(온도 상승이 120%면 $\rightarrow \Theta = 1.2$), I : 기본파 RMS
전 부하전류(Preload current) 계산은 다음과 같습니다.
 $I_P = \sqrt{\Theta} \times k \times I_N$

특성커브에 대한 자세한 사항은 부도1. 특성 곡선을 참조하시기 바랍니다.



<그림 21. 열동형 과부하보호 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. K-FACTOR	0.10 ~ 4.00 (0.01)		K-Factor 설정
3. TIME CONST	1.0 ~ 999.9 (0.1)	min	시정수(τ) 설정
4. COOLING FAC	1.0 ~ 10.0 (0.1)		시정수 배율 설정
5. ALARM	50 ~ 100 (1)	%	Alarm Level 설정
6. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
7. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 38. THERMAL(49) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
THERMAL	열량 %
IA, IB, IC	Secondary 상전류 크기, 위상
49_ALARM	열동형 과부하보호 Alarm
49_TRIP	열동형 과부하보호 동작

<표 39. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.4 저전류 보호 (UC : 37)

저전류 보호요소는 부하상실, 단선 검출 등의 목적으로 사용할 수 있는 정한시 보호요소입니다.

상전류의 크기가 설정된 Pickup 이하일 경우 동작합니다.



<그림 22. 저전류 보호 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. PICKUP	0.10 ~ 5.00 (0.01)	А	Pickup 전류 설정
3. DELAY	0.00 ~ 180.00 (0.01)	sec	동작지연시간 설정
4. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
5. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 40. UC(37) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설명
IA, IB, IC	Secondary 상전류 크기, 위상
37_РКР	저전류 보호 Pickup OR
37_PKP_A, B, C	저전류 보호 A, B, C상 Pickup
37_OP	순시/정한시 저전류 보호 동작 OR
37_OP_A, B, C	순시/정한시 저전류 보호 A, B, C상 동작

<표 41. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.5 역상 과전류보호 (NSOC : 46/46T)

역상 과전류보호요소는 지락과전류 보호요소가 검출하지 못하는 불평형 고장을 검출하는데 적용할 수 있습니다.

역상 과전류보호요소는 단락/지락 과전류보호(50/51, 50N/51N) 요소와 동일하게 순시/정한시 2개, 반한시 1개의 보호요소를 가지고 있습니다.

역상 과전류보호의 Pickup 전류(I2)는,

$$I2 = \frac{1}{3}(\dot{I}_A + a^2\dot{I}_B + a\dot{I}_C)$$
, ABC phase rotation 입니다.

순시/정한시 요소의 최소동작시간은 40msec 이하(정정치 2배 입력 시)이고, 반한 시 요소 특성커브는 IEC 4종, IEEE/ANSI 7종, KEPCO 3종으로 이루어지며 동작 특성은 단락/지락과전류 보호요소와 동일합니다.

특성커브에 대한 자세한 사항은 부도1. 특성 곡선을 참조하시기 바랍니다.



<그림 23. 순시/정한시 역상 과전류보호 동작특성>



<그림 24. 한시 역상 과전류보호 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. PICKUP	0.50 ~ 100.00 (0.01)	Α	역상 전류 Pickup 설정
3. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정
4. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
5. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 42. NSOC1(46_1), NSOC2(46_2) 설정 메뉴>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. CURVE	IEC_NI, , KDNI		반한시 특성커브 설정
			단락/지락과전류보호요소와 동일
3. PICKUP	0.50 ~ 100.00 (0.01)	А	역상 전류 Pickup 설정
4. MULTIPLIER	0.01 ~ 10.00 (0.01)		Time Multiplier 설정
5. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
6. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 43. TNSOC(46T) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
12	역상분 Secondary 전류 크기, 위상
46_PKP	역상 과전류보호 Pickup OR
46_1_OP	순시/정한시 역상과전류보호1 동작
46_2_OP	순시/정한시 역상과전류보호2 동작
46T_OP	한시 역상과전류보호 동작

<표 44. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.6 전류 불평형(역상)보호 (UBOC : 46U)

전류 불평형(결상)보호요소는 역상 과전류보호요소보다 민감한 감도의 불평형 검출을 필요로 하는 곳에 사용될 수 있습니다.

결상은 선로의 단선, 단상 Fuse 상실 등으로 생길 수 있습니다.

전류 불평형(결상)보호는 역상분전류(I2)와 정상분전류(I1)의 비율로 동작하는 정한시 보호요소입니다.

전류 불평형(결상)보호에 사용되는 정상분 전류(I1)는,

$$I1 = \frac{1}{3}(\dot{I}_A + a\dot{I}_B + a^2\dot{I}_C), \text{ ABC phase rotation 입니다.}$$

역상분 전류(I2)는,

 $\underline{I2 = \frac{1}{3}(\dot{I}_A + a^2\dot{I}_B + a\dot{I}_C)}, \text{ ABC phase rotation} \\ \exists \Box \Box E.$



<그림 25. 전류 불평형(결상)보호 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. Ineg/Ipos	2 ~ 80 (1)	%	역상분/정상분 비율 설정
3. MIN Ipos	0.50 ~ 5.00 (0.01)	Α	정상분 최소동작전류 설정
4. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정
5. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
6. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 45. UBOC(46U) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
I1	정상분 Secondary 전류 크기, 위상
I2	역상분 Secondary 전류 크기, 위상
46U_PKP	전류 불평형(결상)보호 Pickup
46U_OP	전류 불평형(결상)보호 동작

<표 46. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.7 과전압보호 (OV : 59) / 저전압보호 (UV : 27)

과전압 보호요소는 순시/정한시 요소로 동작하는 OV1(59_1)과 정한시/반한시 요소로 동작하는 OV2(59_2)로 구성된 3상 보호요소입니다.

과전압 보호요소의 반한시 특성은 전압과 시간의 함수로 전압의 크기가 클수록 동작시간은 짧아지며, 동작특성이 <mark>유도형 계전기와 동일</mark>하게 구현되어 있어 유도 형 계전기 대체 사용 시 동일한 정정을 할 수 있어 편리합니다.

반한시 동작시간 특성에서 계전기에 정정치보다 250% 이상의 전압이 흐르면 250% 입력 동작시간과 동일한 시간으로 동작합니다.

순시/정한시 요소의 최소동작시간은 40msec 이하(정정치 1.5배 입력 시)이고, 특성 커브에 대한 자세한 내용은 <u>부도1. 특성 곡선</u>을 참조하시기 바랍니다.

저전압보호 요소는 순시/정한시 요소로 동작하는 UV1(27_1)과 정한시/역반한시 요소로 동작하는 UV2(27 2)로 구성된 3상 보호요소입니다.

저전압 보호요소의 역반한시 특성은 전압과 시간의 함수로 전압의 크기가 작을 수록 동작시간은 짧아지며, 동작특성이 <mark>유도형 계전기와 동일</mark>하게 구현되어 있어 유도형 계전기 대체 사용 시 동일한 정정을 할 수 있어 편리합니다.

순시/정한시 요소의 최소동작시간은 40msec 이하(정정치 0.5배 입력 시)이고, 특성 커브에 대한 자세한 내용은 <u>부도1. 특성 곡선</u>을 참조하시기 바랍니다.



<그림 26. 순시/정한시 과전압보호 동작특성>



<그림 27. 한시 과전압보호 동작특성>



<그림 28. 순시/정한시 저전압보호 동작특성>



<그림 29. 한시 저전압보호 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. PICKUP	5 ~ 170 (1)	V	전압 Pickup 설정
3. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정
4. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
5. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 47. OV(59_1), UV(27_1) 설정 메뉴>

	설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1.	FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2.	MODE	DT, INVERSE		동작 Mode 설정
				DT : 정한시
				INVERSE : (역)반한시
3.	PICKUP	5 ~ 170 (1)	V	전압 Pickup 설정
4	DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정
4.	MULTIPLIER	0.01 ~ 10.00 (0.01)		Time Multiplier 설정
5.	BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
6.	EVENT	NT ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 48. OV(59_2), UV(27_2) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설명
VA, VB, VC	Secondary 상전압 크기, 위상
59_PKP	과전압보호 Pickup OR
59_PKP_A, B, C	과전압보호 A, B, C상 Pickup
59_1_OP	과전압보호1 동작 OR
59_1_OP_A, B, C	과전압보호1 A, B, C상 동작
59_2_OP	과전압보호2 동작 OR
59_2_OP_A, B, C	과전압보호2 A, B, C상 동작
27_PKP	저전압보호 Pickup OR
27_PKP_A, B, C	저전압보호 A, B, C상 Pickup
27_1_OP	저전압보호1 동작 OR
27_1_OP_A, B, C	저전압보호1 A, B, C상 동작
27_2_OP	저전압보호2 동작 OR
27_2_OP_A, B, C	저전압보호2 A, B, C상 동작

<표 49. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.8 지락 과전압보호 (OVG : 59G, 64)

지락 과전압 보호요소는 순시/정한시 요소로 동작하는 OVG1(59G_1)과 정한시/ 반한시 요소로 동작하는 OVG2(59G 2)로 구성된 단상 보호요소입니다.

지락 과전압 보호요소는 23kV 고압 Feeder, 저압 계통에 지락고장 시 발생되는 영상전압을 검출하여 지락 고장을 보호할 수 있습니다.

지락 과전압 보호요소는 지락고장 시 발생되는 영상전압을 GPT(Ground PT)를 통해 입력받을 수도 있고, PT의 상전압을 입력받아 지락고장 시 발생되는 영상전 압을 계전기 내부 연산을 통해 인식할 수도 있습니다.

계전기 내부 연산을 이용한 영상전압 검출 시 PT Connection 설정을 "WYE"로 되어 있을 경우만 가능하며, 지락 고장이 아닌 PT Fuse 단선 등으로 인한 영상전 압 발생으로 계전기 오동작을 방지하기 위하여 "PT Fuse Failure" 감시 기능이 내장되어 있어 확실한 지락 고장 보호가 가능합니다.

지락 과전압 보호요소의 반한시 특성은 전압과 시간의 함수로 전압의 크기가 클수록 동작시간은 짧아지며, 동작특성이 <mark>유도형 계전기와 동일</mark>하게 구현되어 있어 유도형 계전기 대체 사용 시 동일한 정정을 할 수 있어 편리합니다.

반한시 동작시간 특성에서 계전기에 정정치보다 1000% 이상의 전압이 흐르면 1000% 입력 동작시간과 동일한 시간으로 동작합니다.

순시/정한시 요소의 최소동작시간은 40msec 이하(정정치 1.5배 입력 시)이고, 특성 커브에 대한 자세한 내용은 <u>부도1. 특성 곡선</u>을 참조하시기 바랍니다.



<그림 30. 순시/정한시 지락 과전압보호 동작특성>



<그림 3	1. 한시	지락	과전압보호	동작특성>
-------	-------	----	-------	-------

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명	
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부	
2. VOLT SRC	3V0, VG		영상전압 소스 설정	
			3V0 : 영상분 전압	
			VG : N상 전압	
3. PICKUP	5 ~ 170 (1)	V	전압 Pickup 설정	
4. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정	
5. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건	
6. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부	

<표 50. OVG1(59G_1) 설정 메뉴>

	설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1.	1. FUNCTION ENABLED, DISABLED			기능사용 여부
2.	VOLT SRC	3V0, VG		영상전압 소스 설정
				3V0 : 영상분 전압
				VG : N상 전압
3. MODE		DT, INV_TRIP,		동작 Mode 설정
		INV_ALARM		DT : 정한시
				INV_TRIP : Trip용 반한시
				INV_ALARM : Alarm용 반한시
4.	PICKUP	5 ~ 170 (1)	V	전압 Pickup 설정
5	DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정
5.	MULTIPLIER	0.01 ~ 10.00 (0.01)		Time Multiplier 설정
6.	BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
7.	EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 51. OVG2(59G_2) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
VN	Secondary N상 전압 크기, 위상
V0	Secondary 영상전압 크기, 위상
59G_PKP	지락 과전압요소 Pickup OR
59G_1_OP	지락 과전압요소1 동작
59G_2_OP	지락 과전압요소2 동작

< Ξ 52. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.9 역상 과전압보호 (NSOV : 47)

역상 과전압보호요소는 역상전압의 크기에 의해 동작하는 정한시 보호요소입니 다.

역상 과전압보호에 사용되는 역상분 전압(V2)는,

 $V2 = \frac{1}{3} (\dot{V}_A + a^2 \dot{V}_B + a \dot{V}_C), \text{ ABC phase rotation } \exists \Box \Box.$



<그림 32. 역상 과전압보호 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. PICKUP	5 ~ 170 (1)	V	역상분 전압 Pickup 설정
3. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정
4. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
5. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 53. NSOV(47) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
V2	역상분 Secondary 전압 크기, 위상
47_PKP	역상 과전압보호 Pickup
47_OP	역상 과전압보호 동작

<표 54. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.10 모터 기동보호 (STALL : 48/51L)

모터가 기동할 때는 정상부하 운전 상태에서 보다 훨씬 큰 기동전류가 흐르게 됩니다.

모터 제작사에서 제공하는 기동시간 이상으로 기동전류가 흐르면 모터는 소손될 수 있습니다.

모터 기동보호요소는 모터 기동 때에만 활성화되는 기동전류와 기동 시간의 반한 시 동작요소입니다.

또한, 안전스톨시간(Safe stall time)이 기동시간보다 짧고 가속스위치(Speed switch) 접점이 있는 모터의 회전자 구속(Locked rotor)을 보호하는 정한시 과전류요소도 구비하고 있습니다.



<그림 33. 모터 기동보호 동작시간 특성>

모터 기동보호 동작 전류-시간특성에 대한 식은 다음과 같습니다.

$$T = \left(\frac{I_{stup}}{I}\right)^2 T_{stup},$$

T : 동작시간, Istup : I START_UP, Tstup : T START_UP, I : 입력전류



<그림 34. 모터 기동보호 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. I START-UP	5.00 ~ 90.00 (0.01)	А	전류 Pickup 설정
3. T START-UP	1.0 ~ 180.0 (0.1)	sec	기동시간 지연 설정
4. T ROTOR LOCK	0.5 ~ 180.0 (0.1)	sec	회전자구속시간 지연 설정
5. SPEED SWITCH	None, D/I1 ~ D/I16		가속스위치 입력 설정
6. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
7. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 55. STALL(48/51L) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설명
IA, IB, IC	Secondary 상전류 크기
START CURR	모터 기동검출전류 크기
48/51L_PKP	모터 기동보호 Pickup
48/51L_OP	모터 기동보호 동작
ROTOR_LOCK	모터 회전자구속 동작

<표 56. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.11 모터 기동회수 제한 (START : 66/68)

모터의 큰 기동전류 때문에 빈번한 기동은 모터 고장의 원인이 되기도 합니다. 모터 기동회수 제한요소는 열동보호(Thermal Overload) 요소에서 누적된 열상태 (Thermal state)로 냉/온 기동(Cold/Hot start)을 구분하여 설정시간 동안 설정된 기동회수 이상의 기동 및 연속적인 기동시간간격을 제한하는 모터 기동 억제요소 이며 *"POWER SYSTEM/MOTOR*"의 START/STOP CURRENT를 기준으로 START Current 보다 큰 부하 전류가 투입된 후 STOP Current 보다 작은 부하전류가 흐 르게 되면 모터기동 회수(START) 접점이 동작합니다.

모터 기동회수 제한요소의 동작상태 및 냉/온 기동 가능회수는 LCD 창을 통해서 확인할 수 있습니다.

응급기동 스위치(Emergency start switch)가 입력되면 이 요소의 모든 상태는 초기 화(복귀)됩니다.



기동 허용횟수 3회 설정인 경우

- 1. Start Current < 부하전류 상태가 되면 기동 허용횟수가 2로 바뀌고 T MON과 dT Start가 카운트 됩니다.
- 2. Stop Current < 부하전류 이면 START 접점이 출력되며 기동 허용횟수가 0이 아니므로 dT Start시간 동안 접점이 유지 되므로 dT Start시간 동안 기동이 제한됩니다.
- 3. dT Start 시간이 지나면 START 접점이 복귀하게 되므로 재 기동을 하게되면 1. 과 같은 상태가 되며 기동 허용횟수가 1로 줄어듭니다. 기동 허용횟수가 0이 될 때까지 위의 상황을 반복합니다.
- 4. 기동 허용횟수가 0이 되면 START 접점은 dT Start가 아닌 T MON의 설정 시간-기동 허용횟수가 3->2로 변경되며 카운트된-동안 접점이 유지되며 이 시간이 지나면 START 접점이 복귀되면 기동 허용횟수는 0 -> 1로 증가하며 계속해서 기동허용횟수가 감소되며 카운트된 T MON 설정시간이 지나게 되면 기동허용 횟수는 각각 증가하며 처음 설정된 기동 허용횟수로 복귀하게됩니다.

<그림 35. 모터 기동회수 제한 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. T MON	5 ~ 120 (1)	min	기동회수 제한시간 설정
3. COLD NUM	1 ~ 5 (1)		Cold 기동 허용회수
4. HOT NUM	0 ~ 5 (1)		Hot 기동 허용회수
5. dT START	1 ~ 120 (1)	min	연속기동 억제시간
6. EMERG SWITCH	None, D/I1 ~ D/I16		비상 기동스위치 입력 설정
7. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
8. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 57. START(66/68) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
66/68_IN_PROG	모터 기동회수 제한 진행 중
66/68_OP	모터 기동회수 제한 동작

<표 58. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.12 차단실패 보호 (CBF : 50BF)

차단실패보호는 고장발생으로 계전기가 차단기에 차단신호를 출력한 후 고장제 거 예상시간이 지난 후에도 계속해서 전류가 흐르는 경우에, 차단실패 신호로 상위계통의 차단기를 동작시켜 고장을 제거하도록 하는 2차 보호요소입니다. 설정된 Trip 접점으로 기동하여 예상 차단 지연시간이 흐른 후에도 상전류(IA, IB, IC)가 Pickup 이상일 때 동작합니다.

Trip 출력접점 설정은 CONTACT OUTPUT#1 ~ CONTACT OUTPUT#6, CONTACT INPUT#1 ~ CONTACT INPUT#16까지 가능합니다.



<그림 36. 차단실패 보호 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. TRIP INPUT	CONT OUT#1 ~ #6		Trip 입력접점
	CONT IN#1 ~ #16		
3. PICKUP	0.20 ~ 5.00 (0.01)	Α	전류 Pickup 설정
4. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작시간 지연 설정
5. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
6. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 59. CBF(50BF) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설명
50BF_OP	차단실패보호 동작

<표 60. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.13 상방향 검출 (PHS DIR : 67)

상방향 검출요소는 양(분산)전원 접지계통에서 정상상태 또는 고장상태에서 전류흐름의 방향을 판별하는데 적용합니다.

출력을 과전류 보호요소의 "BLOCK"에 설정하면 특정방향의 사고에 대해서만 동작하게 할 수 있습니다.

상방향 검출요소(67)는 상전류의 위상과 90도(Quadrature)결선된 선간전압의 위상 을 비교하여 방향을 판별하며, PT 설치점근처의 3상 단락사고 때의 전압상실로 인한 오/부동작을 방지하기 위해서 전압기억(Memory Voltage)기능을 가지고 있습 니다.

방향판별전환 최소시간은 40msec이고 방향검출 최소전압은 3V, 방향검출 최소전 류는 0.05A이상이며, 전압기억은 3상 전압 상실 후 1sec입니다.



<그림 37. A상 고장 시 방향 특성>



<그림 38. 상방향 검출 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. DIRECTION	FORWARD, REVERSE		방향성 설정
			FORWARD : 정방향
			REVERSE : 역방향
3. MTA	-90 ~ +90 (1)	0	최대 토크각 설정
4. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
5. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 61. PHS DIR(67) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
IA, IB, IC	Secondary 상전류 크기, 위상
VBC, VCA, VAB	Secondary 선간전압 크기, 위상
67_OP_A, B, C	상방향 검출 요소 A, B, C상 동작

<표 62. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.14 지락방향 검출 (GND DIR : 67N)

지락방향 검출요소는 접지계통에서 정상상태 또는 고장상태에서 전류흐름의 방향을 판별하는데 적용합니다.

출력을 지락과전류 보호요소의 "BLOCK"에 설정하면 특정방향의 사고에 대해서 만 동작하게 할 수 있습니다.

지락방향 검출요소(67N)는 Polarizing 설정에 따라 3상전류의 벡터합(IO)의 위상과 전압위상(3V0 또는 VG), 또는 지락전류(IN)의 위상을 비교하여 방향을 판별합니 다.

방향판별전환 최소시간은 40msec이고, 방향검출 최소전류는 0.05A이상입니다.



<그림 39. 지락방향 검출 방향 특성>



<그림 40. 지락방향 검출 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. DIRECTION	FORWARD, REVERSE		방향성 설정
			FORWARD : 정방향
			REVERSE : 역방향
3. POLARIZING	VOLT, CURR		기준극성 설정
	VOLT+CURR		VOLT : 전압기준
			CURR : 전류기준
			VOLT+CURR : 전압 또는 전류기준
4. VOLT SRC	3V0, VG		입력전압 설정
			3V0 : 영상분 전압 입력
			VG : N상 전압 입력
5. MIN VOLT	5 ~ 170 (1)	V	최소 전압 Pickup 설정
6. MTA	-90 ~ +90 (1)	0	최대 토크각 설정
7. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
8. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 63. GND DIR(67N) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설명
10	Secondary 영상분전류 크기, 위상
IN	Secondary N상 전류 크기, 위상
V0	Secondary 영상분전압 크기, 위상
VN	Secondary N상 전압 크기, 위상
67N_OP	지락방향검출 요소 동작

<표 64. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.15 Cold Load Pick-up (COLD LD)

Cold Load Pick-Up은 선로, 변압기, 리액터 등의 투입 때 발생하는 시동(돌입)전 류에 의해 보호요소의 정상운전 때의 설정 값을 초과하여 오동작 하지 않도록 동 작 저지 요소로 사용됩니다.

Cold Load Pick-up 요소는 투입시점을 검출하여 투입부터 설정시간동안은 보호요 소의 오동작을 막고 정상상태에서는 정격 설정 값을 적용하게 하는 최적보호를 수행할 수 있게 합니다.

상전류(IA, IB, IC)가 모두 설정된 크기 이하일 경우 동작지연시간을 가지고 동작 하며, 상전류 중 1개 이상의 전류가 설정된 크기 이상일 경우 복귀지연시간을 가지고 복귀합니다.







<그림 42. Cold Load Pickup 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. PICKUP	0.10 ~ 5.00 (0.01)	Α	Cold Load Pickup 전류 설정
3. OP DELAY	0 ~ 1000 (1)	sec	동작 지연시간 설정
4. RESET DELAY	0 ~ 1000 (1)	sec	복귀 지연시간 설정
5. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
6. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 65. Cold Load Pickup(COLD LD) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
COLD_LD_PKP	Cold Load Pickup 검출 Pickup
COLD_LD_OP	Cold Load Pickup 검출 동작

<표 66. Metering and EasyLogic Operand>

4.3.16 돌입전류 검출 (INRUSH)

돌입전류 검출요소는 장거리선로, 변압기, 리액터 등의 가압 때 발생하는 돌입 전류로부터 보호요소의 오동작을 방지하는 용도로 사용됩니다.

돌입전류 검출요소는 기본파 전류(Ilf)가 설정된 크기(MIN Ilf)이상이고, 2조파 전류(I2f)와 기본파 전류(Ilf)의 비율이 설정값 이상일 때 동작하는 순시/정한시 동작요소입니다.

K-PAM M3000은 각 보호요소에 있는 "BLOCK" 설정을 통해서 돌입전류 검출동 안 보호요소 동작을 억제할 수 있습니다.



<그림 43. 돌입전류 검출(INRUSH) 동작특성>

설정 항목	범위(STEP)	단 위	설 명
1. FUNCTION	ENABLED, DISABLED		기능사용 여부
2. I2f/I1f	10 ~ 100% (1)	%	(2조파전류/기본파전류)×100
3. MIN I1f	0.50 ~ 2.50 (0.01)	A	기본파 최소동작 전류 설정
4. DELAY	0.00 ~ 60.00 (0.01)	sec	동작 지연시간 설정
5. BLOCK	EasyLogic Operand		보호요소 Blocking 조건
6. EVENT	ENABLED, DISABLED		Event 기록 여부

<표 67. 돌입전류 검출(INRUSH) 설정 메뉴>

LCD 표시항목	설 명
Ilf	Secondary 기본파 상전류
I2f	Secondary 2조파 상전류
I2f/I1f_OP	돌입전류 검출 동작

<표 68. Metering and EasyLogic Operand>

5. K-PAM Manager (PC Software)

K-PAM Manager는 K-PAM M3000을 PC 혹은 노트북을 이용하여 편리하게 사용할 수 있도록 설계된 Application Software입니다.

K-PAM Manager는 계전기 설정 및 파일 저장, Event Data 확인 및 텍스트 파일 형식의 저장, 고장파형 (Waveform Data) 확인 및 Comtrade File 형식으로의 저장, 전기량 계측 확인, 계전요소 동작 상태, 입출력접점 상태, EasyLogic의 상태 및 계전 기의 자기진단 상태를 Monitoring 할 수 있는 기능을 가지고 있습니다.

계전기가 저장한 고장파형을 K-PAM Manager를 이용하여 Comtrade File 형식으로 저장하면 자동으로 Graphic 상태로 파형을 확인하고 분석할 수 있습니다.

계전기가 저장하고 있는 고장파형은 계전기에 입력된 전압/전류가 계전기 내부에 있는 Analog Filter를 통과한 후 A/D Converter를 통해 Analog 신호가 Digital 신호로 변환된 것을 저장하고 있습니다.

고장파형은 1Cycle 당 64Sampling된 것이며 K-PAM Manager는 그 Digital 신호를 이용하여 파형을 Graphic 형태로 표현합니다.

K-PAM Manager에서 고장파형을 분석하는 전압/전류값은 RMS값이며 15고조파까지 계산을 합니다.

5.1 K-PAM Manager Program 설치 방법

K-PAM Manager 프로그램을 설치하기 위해서는 제품 구입 시 함께 제공하는 Digital 계전기 Manual CD를 이용하시면 됩니다.

Manual CD를 컴퓨터 CD-ROM에 넣으시면 당사에서 판매되고 있는 Digital 계전 기의 모델명으로 구성된 폴더가 나타납니다.

그 중 K-PAM 시리즈 폴더를 선택하시면 K-PAM Manager Program (V1.1.8)이라는 폴더가 있으며 그 폴더 안에 K-PAM Manager.exe 파일이 있습니다.

그 설치 파일을 더블클릭하시고 프로그램을 설치하시면 됩니다.

설치가 완료된 후 K-PAM Manager를 실행하시려면 컴퓨터의 시작버튼을 누르시 고 프로그램 → 경보전기 → K-PAM Manager → K-PAM Manager 파일을 클릭하 시면 됩니다. K-PAM Manager를 실행하면 아래와 같은 화면이 나타납니다.



<그림 44. K-PAM Manager 초기화면>

5.2 K-PAM Manager 통신 Port 설정

이 기능은 다른 장치에 의해 통신 Port를 사용할 수 없을 경우 다른 Com-Port를 선택하여 사용할 수 있으며, 통신 Port는 현재 PC에서 사용할 수 있는 통신 Port 를 보여줍니다. RS-232C 통신은 ModBus Protocol을 사용하므로, RS-485 통신으로 K-PAM Manager를 사용할 수 있습니다. 만약 RS-485 통신으로 K-PAM Manager를 이용하고자 한다면 먼저 계전기의 Address를 설정하고, PC의 RS-232C Connector 에 RS-485C Convertor를 연결하고 계전기의 RS-485단자 COM1(54, 56, 58번), COM2(55, 57, 59번)에 연결하면 됩니다.

K-PAM Manager 초기화면에서 🏂 🐖 을 누르시면 통신 Port를 설정할 수 있는 화면이 나타납니다.

Comm. Option	
PORT:	COM7 •
ADDR:	1
BPS :	19200 💌
Apply	Cancel

<그림 45. Communication Port Configuration>
5.3 K-PAM Manager와 계전기 통신 방법

K-PAM Manager 프로그램을 이용하여 계전기와 통신을 하시려면 아래 절차대 로 행하시면 됩니다.

※ PC 혹은 노트북에 RS-232C 통신포트가 있는 경우

 당사에서 제공한 RS-232C Cable의 Female 단자를 PC 혹은 노트북의 RS-232C 통신포트에 연결

- 2) RS-232C Cable의 Male 단자를 계전기 전면의 RS-232C 통신포트에 연결
- 3) 계전기의 제어전원단자(27번, 29번) AC/DC 110~220V 전원 투입
- 4) K-PAM Manager 초기화면에서 🌋 颇 을 눌러 통신 Port를 설정
- 5) K-PAM Manager 초기화면에서 🚺 connet 을 클릭
- 6) 💹 🚥 을 클릭 후 계전기와 통신 연결 시 ▶ 🏧 로 변경

※ PC 혹은 노트북에 RS-232C 통신포트가 없는 경우

1) USB To RS-232C Cable을 구입하여 USB 포트에 USB To RS-232C Cable 연결 2) USB To RS-232C Cable 구입 시 들어있는 설치 CD를 이용하여 컴퓨터에 Cable의 Driver 설치

- 컴퓨터 바탕화면에 있는 내 컴퓨터 아이콘에서 마우스의 오른쪽 버튼을 클릭 한 후 나타나는 메뉴 중 속성을 선택
- 시스템 등록정보에서 하드웨어 메뉴를 선택하고 장치관리자를 클릭
- 5) 장치관리자에서 포트(COM 및 LPT)를 선택하여 컴퓨터에서 인식한 COM 포트 번호 확인



하드웨어 선택 화면>

1님 47. 아드웨어에서 상시관리시 선택 화면>

- 6) 당사에서 제공한 RS-232C Cable의 Female 단자를 USB To RS-232C Cable의 통신포트에 연결
- 7) 당사에서 제공한 RS-232C Cable의 Male 단자를 계전기 전면의 RS-232C 통신 포트에 연결
- 8) 계전기의 제어전원단자(27번, 29번) AC/DC 110~220V 전원 투입
- 8) K-PAM Manager 초기화면에서 🌋 ‱ 을 눌러 통신 Port를 설정
- 9) K-PAM Manager 초기화면에서 🚨 🚥 을 클릭
- 10) 🚨 🚥 을 클릭 후 계전기와 통신 연결 시 ▶ 🚾 로 변경

5.4 K-PAM Manager Program Menu

K-PAM Manager 프로그램의 기본 Menu는 통신 Port Setting Menu, File 입출력 Menu, 계전기 관련 Setting Menu, 계전기 상태 확인, Event Data 확인, 고장파형 Data 확인 및 저장, EasyLogic 설정, 고장파형 분석, 계전기 DSP 프로그램 Download 등으로 나뉘어져 있으며 자세한 내용은 다음의 표를 참고하시기 바랍 니다.

Prog	gram Menu
Comm. Option	컴퓨터의 통신 Port를 설정할 수 있는 메뉴입니다.
Connect	K-PAM Manager와 계전기의 통신을 연결하는 메뉴입니다.
Disconnect	K-PAM Manager와 계전기의 통신을 해제하는 메뉴입니다.
🖓 Open	K-PAM Manager에서 저장한 정정 파일을 Open하는 메뉴입니다.
Save	K-PAM Manager에서 정정한 값을 저장하는 메뉴입니다.
	K-PAM Manager에서 정정값을 PC→Relay로 Download하는 메뉴입니다.
READ	계전기에 있는 정정값을 K-PAM Manager로 Upload하는 메뉴입니다.
Setting	K-PAM Manager에서 계전기 정정을 할 수 있는 메뉴입니다.
Monitor	K-PAM Manager에서 계전기의 상태, 전기량 계측, Event Data, 고장파형
- Intolator	Data, MIN/MAX 값을 확인할 수 있는 메뉴입니다.
EasyLogic	K-PAM Manager에서 EasyLogic을 설정할 수 있는 메뉴입니다.
EvalTool	고장파형 Data을 그래픽 형태로 분석할 수 있는 메뉴입니다.
✓DSP R / W	계전기 DSP 프로그램을 Download할 수 있는 메뉴입니다.
CURVE	보호요소의 반한시 Curve를 확인할 수 있는 메뉴입니다.
Vector Diagram	계전기에서 계측한 전기량을 Vector로 확인할 수 있는 메뉴입니다.
Harmonic	계전기에서 계측한 고조파를 그래픽 형태로 확인할 수 있는 메뉴입니다.

<표 69. K-PAM Manager Program Menus>

5.5 K-PAM Manager / SETTING

K-PAM Manager 프로그램에서 <u> Setting</u>을 누르면 계전기의 System 구성과 Protection 항목을 설정할 수 있는 화면이 나타납니다.

5.5.1 SETTING / SYSTEM

SYSTEM 설정 화면에서는 전력시스템, Motor, RTC, 고장파형, 차단기, 계전기 의 통신, 전력계통 감시, Demand 등 일반적인 시스템 항목에 대한 내용을 설정하 거나 확인할 수 있습니다.

♬ അ (Relay→PC)를 누르면 아래와 같은 화면이 나타납니다.



<그림 48. Relay→PC or PC→Relay 시 Setting 선택 항목>

여기에서 "System Setup" 항목만 Check한 상태에서 "OK" 버튼을 누르면 계전기에 저장되어 있는 System 구성의 설정 내용을 확인할 수 있으며, System 구성의 내용을 수정한 후 ॎॖॖॣिॣि (PC→Relay)를 누르면 위와 같은 화면이 나타납니다. 이 때 "System Setup" 항목만 Check한 상태에서 "OK" 버튼을 누르면 계전기에 변경된 설정으로 저장이 됩니다.

K-PAM Manager를 이용하여 설정한 내용을 File 형태로 저장하고 싶으면 📕 Save 를 누르시면 됩니다.

■ Save 를 누르면 현재 Setting 화면에 있는 내용을 (*.ppj) File로 저장을 하며, ♥ Open 을 눌러 저장된 File(*.ppj)을 Load 할 수 있습니다.

K-PAM Manager의 File(F)→Report를 누르면 설정된 내용을 Report 형식의 Text File(*.txt)로 저장이 됩니다.

계전기의 RTC를 변경하고자 할 경우에는 PC의 시간을 변경한 다음 🛃┉℡(PC →Relay)를 누르시면 됩니다.

각 항목에 대한 설명은 계전기의 메뉴 구성 화면과 동일하므로 "4. 계전기 정정 관련 설명"부분을 참조하시기 바랍니다.

5.5.2 SETTING / PROTECTION

Protection 설정 화면에서는 계전기의 보호요소와 관련된 항목들을 설정합니다. K-PAM M3000은 Protection 설정이 독립적인 4개의 Group으로 구성되어 있어 특정 Group에 원하는 보호요소를 설정한 다음 계전기에 Download하시면 됩니다. 특정 Group을 설정한 후 계전기에 설정한 Group으로 동작되도록 K-PAM Manager 에서는 명령 기능을 지원합니다.



또한, 각 Group의 설정이 비슷할 경우 Group Copy 기능을 이용하여 편리하게 Group 설정을 할 수 있습니다.



Group Copy 기능을 누르면 아래와 같은 화면이 나옵니다.



좌측에 있는 "Source"는 Copy의 원본에 해당하며 "Destination"은 원본을 복사할 대상이 됩니다.

예로, "Source"를 Group#1로 하고 "Destination"을 Group#2로 하면 Group#1의 설정 내용이 Group#2로 복사됩니다.

보호요소를 설정하다가 반한시의 특성 Curve를 확인하고자 할 경우 斗 🚟 를 누르시면 됩니다.



위 그림에서 그래프는 설정한 동작시간 특성을 그래프로 나타낸 것이며, 반한시 설정에 대한 동작시간을 알아보고자 할 경우에는 아래에 있는 동작시간 계산기를 이용하시면 편리하게 동작시간을 알 수 있습니다.

5.6 K-PAM Manager / EasyLogic

K-PAM Manager 프로그램에서 ▶ ☞ ☞ ☞ 을 누르면 차단기 제어, 계전기의 입출 력접점과 사용자 지정 LED를 설정할 수 있는 화면이 나타납니다.

EasyLogic 화면은 차단기 제어, 입출력접점, 사용자 LED에 관한 시퀀스를 자유롭 게 그릴 수 있는 "Logic Editor" 화면과 출력접점, 입력접점, LED의 ID 변경 및 Event 설정을 할 수 있는 "Logic Config" 화면으로 나뉩니다.

차단기 제어, 입출력 접점, LED 설정은 K-PAM Manager를 통해서만 설정 가능하 므로 사용 방법을 충분히 숙지한 후에 설정하시기 바랍니다.

5.6.1 EasyLogic / Logic Editor

Logic Editor는 13개의 Graphic Object를 제공하며, 각 Object의 연결을 통해 Sequence Logic을 구성하고 이를 K-PAM M3000에 전송하여 바로 반영할 수 있도 록 되어 있습니다.

또한, 설정한 내용을 파일로 저장할 수 있으며 다른 작업을 할 때 저장한 파일을 불러 이용할 수도 있으며, 모든 작업 내용을 Printer로 출력할 수 있습니다.

계전기에 설정된 Logic 구성을 Logic Editor에서 확인하고 싶을 경우 ♣️₩™ (PC →Relay)를 누르면 됩니다.

Sequence Logic 구성에 사용할 수 있는 Logic Component의 수는 최대 48개이며, Logic Operator와 Logic Operand 대한 자세한 내용은 표 27과 표 28을 참조하시기 바랍니다.

Pointer (🔨)	: 각각의 Object를 선택할 수 있는 기능					
Linker (🎦)	: 각각의 Object를 연결할 수 있는 기능					
Link In (<mark>"ª</mark>)	: 서로 다른 Object 간의 연결 입력					
Link Out (🚢)	: 서로 다른 Object 간의 연결 출력					
Text (A)	: 문자 입력 기능					
Box (□)	: 사각형(Rectangle) 그림 입력 기능					
Line 💋	: 선(Line) 그림 입력 기능					
Horizon (🔼)	: 180° 방향 전환 기능					
Size (: 화면 크기 설정 기능					
Monitoring (🖳)	: EasyLogic의 Monitoring 기능					
Logic Component : Logic Operator 설정 기능						
Operand/Contact In	: Operand, 입력접점 설정 기능					
Contact Out / LED	: 출력접점, LED 설정 기능					

Logic Editor에서 제공하는 Graphic Object의 내용은 아래와 같습니다.

<표 70. Logic Editor Object 설명>

예로, T/S2 출력접점이 과전류 요소 혹은 지락 과전류 요소가 동작할 때 출력되 도록 Logic 구성을 해보도록 하겠습니다.

1) Logic Editor에서 제공하는 Graphic Object에서 Contact Out/LED 를 누름

ogic Output Property			
Contact Out LED			
Contact Out	Cont Out#1	-	
	Cont Out#1 Cont Out#2 Cont Out#3	^	
	Cont Out#4 Cont Out#5 Cont Out#6	취소	Ł
	Cont Out#7 Cont Out#8 Cont Out#9	~	

- 2) T/S2 출력접점에 해당하는 "Cont Out#2"를 선택하고 "확인" 버튼을 누름
- 3) Editor 화면의 빈 공간에 마우스 왼쪽 버튼을 눌러 클릭 후 키보드의 "Esc"Key 르 ㄴ르
- 를 누름

4) Logic Editor에서 제공하는 Graphic Object에서 Logic Component 를 누름

) AND			
Operator Type	AND	-	
Input Pin Nim,	2	-	
ID	Logic CMP#1	_	

5) 과전류 요소 혹은 지락 과전류 요소일 때 동작해야 하므로 OR Gate를 사용해 야함. 따라서 마우스로 Operator Type을 눌러 OR를 선택하고 "확인" 버튼을 누름

eral		
Operator Type	<u>MN0</u>	
Input Pin Nim,	D AND	
	D OR	
ID	Do NAND	
	Do NOR	
	Do NOT	
	1 LATCH	취소
	🖅 ON Delay Timer	위오
	C OFF Delay Timer	
	PULSE Timer	

6) Editor 화면의 빈 공간에 마우스 왼쪽 버튼을 눌러 클릭 후 키보드의 "Esc"Key 를 누름

≪☞ 경보전기[주]

7) Logic Editor에서 제공하는 Graphic Object에서 <u>Operand/Contact h</u>을 누르고 Operand에서 마우스로 "L_OFF"를 눌러 Protection에서 과전류 요소(50/51)의 "51_OP"와 지락 과전류 요소(50N/51N)의 "51N OP"의 Operand를 선택 후 "확인" 버튼을 누름



8) Editor 화면의 빈 공간에 마우스 왼쪽 버튼을 눌러 클릭 후 키보드의 "Esc"Key 를 누름

9) Editor 화면에 왼쪽부터 Operand, OR Gate, Cont Out#2의 순서로 적당한 위치에 배열한 후 Logic Editor에서 제공하는 Graphic Object에서 Linker (**느**)를 누름



10) 마우스 왼쪽버튼을 눌러 파란색의 상자에 연결



Operand Contact Input			
D• Contact In	Cont In#1	•	
	Cont In#1 Cont In#2 Cont In#3 Cont In#4		
	Cont In#5	취	소
	Cont In#6		

- 15) Cont In#3을 선택 후 "확인" 버튼을 누름
- 16) Editor 화면의 빈 공간에 마우스 왼쪽 버튼을 눌러 클릭 후 키보드의 "Esc"Key를 누름
- 17) K-PAM Manager의 Menu 중 ♣️₩₩₩ (PC→Relay)를 눌러 계전기에 Download하 면 D/I#3이 활성화 됨
- 18) 아래 그림은 EasyLogic을 구성한 example 임

🖧 K-PAM Manager - [default]		
Eile Communication Edit View Help		_ @ ×
🜍 Open 🖬 Save 🗐 Setting 🔹 Monitor 🗗	EasyLogic EvalTool @DSP R / W	
	CURVE Vector Harmonic	
Logic Editor Logic Config		
🔨 🐂 🥦 A 🗆 / 🛝 🗔 🕎 🛛 Logic Component	Operand/Contact In Contact Out / LED	
<u>CB#1 차단 (T/S1), 투입 (T/S2)</u>	[입력접점 Define]	<u>CB TRIP (T/S3)</u>
CBI_OPN_CTRL 1 CBH_OPEN CBI_CLS_CTRL 2 CBH_LCLSE 4,3 4,3	D/11: CB#1 52b Input. D/13: Motor Sheat Switch Input. D/14: Motor Sheat Switch Input. D/15: Relay Reset Input. D/15: Relay Reset Input. D/16: Buzzer Reset Input. CB#1 52b 32,31 38,37 CB#1 52b 34,33 39,37	> 0CCR CP > 0VTR HEOVER, CP > 0VTR HEOVER, CP = 0VOR , CP = 0VOR , CP = 0VOR , CP = 000 , CP =
		49_TRP 3: CB_TRP_OR 3: CB_TRP_OR 3: CB_TRP_OR 3: CB_TRP_OR 3: CB_TRP_OR 3: CB_TRP_OR 3: CB_TRP_OR 3: CB_TRP_OR
<u>순시 OCR, 한시 OCR 동작 (T/S5)</u>	<u>순시 OCGR, 한시 OCGR 동작 (T/S</u>	6) 한시 OVR, 한시 NSOVR 동작 (T/S7
SU_1_OP S1_OP S: DCI+TOC S: DCI+TOC S: CCR_LAMP	5 00R_CP 10,9 51N_CP 7:1000-T000 > RESET	Socor_op S 6 000R_oP S 59,2,0P S
٢	Na Contraction of the Contractio	2
KYONG-BO Ready	M3000/5C0	Connected:COM7,19200,N,8, 2008/11/11 10:33:37

<그림 49. EasyLogic 구성 예>

5.6.2 EasyLogic / Logic Config

Logic Config는 입출력접점의 ID 변경, Event 설정 및 LED의 ID를 변경할 수 있습니다.

K-PAM Manager	- [default]		
Eile Communicatio	on Edit View Help		- 6
Open 🖬 Sav	ve 🗐 Setting	Monitor DE EasyLori	EvalTool ODSPR/W
Comm.	isconnect	WRITE	E C Vector Harmonic
Self open i Manuf		lating	
ogic Editor Logic Co	nfig		
A S B B A			
second the second to second	and the local party	L resources Labor	
Contact Input Contac	ct Output LED		
Description	ID	Use Event	
Contact Input #1	CB#1_52a	V	
Contact Input #2	CB#1_52b	×	
Contact Input #3	Motor_Speed	1	
Contact Input #4	Motor_Start	1	
Contact Input #5	Relay_Reset	-	
Contact Input #6	Buzzer_Reset	7	
Contact Input #7	Cont In#7		
Contact Input #8	Cont In#8		
Contact Input #9	Cont In#9	F	
Contact Input #10	Cont In#10		
Contact Input #11	Cont In#11		
Contact Input #12	Cont In#12	E .	
Contact Input #13	Cont In#13	F	
Contact Input #14	Cont In#14		
Contact Input #15	Cont In#15		
Contact Input #16	Cont In#16		
and the second second second second			
+ TD" Edit on double	click Text Bange :	12 character	
Lon on adapte	ener rewringinge -	ine origination	
ONO PO Readu			M30005C0 Connected/COM7 19200 N 8 2008/11/11 10:34-5
Old-BO usady			Connected/COM1, 13200,N, 0, 2000/11/11 10:34:3

<그림 50. EasyLogic의 Logic Config 화면>

Logic Config에서는 3개의 Tap으로 나뉘어져 있으며 ID 변경 시 ID 항목을 마우 스 왼쪽 버튼으로 누르면 변경할 수 있으며 Event 설정 시 상자를 Check하시면 됩니다.

ID 및 Event 설정 후 K-PAM Manager의 Menu 중 ♣ ₩₩₩ (PC→Relay)를 눌러 계전기에 Download하면 변경된 내용이 계전기에 적용됩니다.

5.7 K-PAM Manager / Monitor

K-PAM Manager 프로그램에서 ♥️Momitor 를 누르면 계전기의 상태, 전기량 계측 값, Event Data 및 고장파형 Data, MIN/MAX의 값을 확인할 수 있는 화면이 나타 납니다.

K-PAM Manager의 Monitor 기능을 이용하여 계전기가 내장하고 있는 여러 가지 기능을 한 화면에서 확인할 수 있어 계전기 운영 및 계전기 시험 시 편리성을 제공합니다.



<그림 51. Monitor 화면>

5.7.1 Monitor / Status

Status는 입출력접점, LED, Logic Component, 자기진단, 감시요소, 보호요소에 대한 상태를 확인할 수 있습니다.

원하는 메뉴를 선택하면 K-PAM Manager가 자동으로 선택한 메뉴의 계전기 상태 를 화면에 보여주며, 자동 갱신을 통해 편리하게 계전기 상태를 확인할 수 있습 니다.

5.7.1.1 Status **>** Contact Input

Monitor/Status/Contact Input에서는 16개의 계전기 입력접점 상태를 보여줍니다. 계전기의 입력접점이 활성화되면 화면에 "적색"으로 표시합니다.



<그림 52. Monitor의 Contact Input 상태 화면>

5.7.1.2 Status ► Contact Output

Monitor/Status/Contact Output에서는 16개의 계전기 출력접점 상태를 보여줍니다. 계전기의 출력접점이 동작되면 화면에 "적색"으로 표시합니다.

K-PAM Manager - [Monito	ring)		
File(E) Communication Comm	nand(<u>C</u>) <u>V</u> iew <u>H</u> elp		- 8
C Open 🔛 Seve 🗃 S	letting 🛛 💊 Monitor 🛛 🔂 Eas	/Logic 🖪 EvalTool 🗢 DSP R / W	
Some Disconnect	READ READ	CLRVE A Vector Harmork	
-1. B. (2000) K. P. (100) .	DESCRIPTION	ing the second se	
K-PAM:M3000 Status Contact Input Contact Input Contact Contact Logic Component Status Monitoring Protection Monitoring Protection Meterring Secondary Secondary Secondary Weveform Min/Max Value	DESCRIPTION CONTACT OUTPUT CBI-JOPEN CBI-LCOSE CB.TRIP Motor_Start OCGR.OP OGR.OP OGR.OP OVR/NSOVR_OP UVR.OP SGR/DGR.OP THERMAL.OP STALL.OP NSOC/UBOC.OP UCR.OP SYSTEM_ERROR	Energized/DeEnergized	
•3 M30005C0	BUZZER	•	
VONC DO Beadu		M300015C0	Connected:COM7 19200 N 8 (2008/11/11 10:36:17

<그림 53. Monitor의 Contact Output 상태 화면>

5.7.1.3 Status **>** LED

<u>Monitor/Status/LED</u>에서는 계전기 LED 상태를 보여줍니다. 계전기의 동작 LED 가 활성화되면 화면에 "적색"으로 표시합니다.



<그림 54. Monitor의 LED 상태 화면>

5.7.1.4 Status 🕨 Logic Component

<u>Monitor/Status/Logic Component</u>에서는 48개의 Logic Component 상태를 보여줍니 다. Logic Component가 활성화되면 화면에 "적색"으로 표시합니다.

	DESCRIPTION	1 42-17	- Antes			
K-PAM:M3000	DESCRIPTION					
• Status	COOL CHIE	CB TBIP1	CB TRIP2	CR TRIP OR	Beset OB	
Contact Input Contact Output		•	•		0	
LED		IOC1+TOC	OCR_LAMP	IOCG+TOCG	OCGR_LAMP	
Self Diagnosis		۲	۲	۲	۲	
Monitoring Protection		OVR+NSOVR	OV/NSOV_LAMP	52b+PT_Fail	UVR-BLOCK	
Metering			IOVIGE TOVIGE	OVGRIAMP	OCGB-67N	
 Power Quantity Secondary 		0	a	Q	Ø	
e Harmonic		SGR+DGR	SGR/DGR_LAMP	THERMALLAMP	STALL+LOCK	
Event		۲	۲	۲	٥	
Waveform Min (May Value		STALL_LAMP	NSOCR+UBOCR	46T+46U_LAMP	52b_NOT	
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		٢	۲	٢	•	
		UCH-BLOCK	UCHLLAMP	SYS_ERH_OH	SYS_ERH_LAMP	
		CB+SYS_ERR	BUZZER	OCR+OCGR	OCR+OCGR_LED	
				0	0	
		OV+NSOV_LED	UVR_UCR	UVR+UCR_LED	OVGR_LED	
		SGR+DGR	SGR/DGR_LED	46T+46U_LED	49_TRIP+ALM	
			OTALL LED	OTALL LED		
		Logic CMP#45	Logic CMP#46	Logic CMP#47	Logic CMP#48	
		٢	٥	٩	۲	

<그림 55. Monitor의 Contact Output 상태 화면>

5.7.1.5 Status ► Self Diagnosis

<u>Monitor/Status/Self Diagnosis</u>에서는 계전기의 자기진단 상태를 보여줍니다. 자기 진단항목에서 이상이 발생되면 해당 항목이 화면에 "적색"으로 표시합니다.



<그림 56. Monitor의 Self Diagnosis 상태 화면>

5.7.1.6 Status ► Monitoring

Monitor/Status/Monitoring에서는 5개의 계전기 감시요소에 대한 상태를 보여줍니 다. 감시요소가 동작되면 화면에 "적색"으로 표시합니다.

- K-PAM Manager - [Monitor	ing)				
File(E) Communication Comm	nand(<u>C</u>) <u>V</u> iew <u>H</u> elp				- 8
🕼 Open 🔛 Beve 🛛 😭 Se	etting 🛛 🔷 Monitor 🛛 🔂 Eas	yLogic 🖪 EvalTool 🗢	DSP R / W		
Che Comm Decomposed		CURVE A Vector	Harmonk		
Ch obout Structure	DESCRIPTION	The makeur	11111		
. K-PAM:M3000	DESCRIPTION	EAIL /OK	-	+	
🖻 🖷 Status	DT Euro Failure	PALYON			
Contact Input Contact Output	Current Sum	0			
LED	Voltage Balance	ő			
Logic Component	Current Balance	0			
Self Diagnosis Monitoring	TCS	õ			
Protection	11.11.27.20				
Power Quantity					
 Secondary 					
Becord					
Event					
Waveform Min/May Value					
e may man rouge					
M300015C0					
ONG-BO Ready		M3000150	:0		Connected:COM7,19200,N.8, 2008/11/11 10:37:54

<그림 57. Monitor의 Monitoring 상태 화면>

5.7.1.7 Status ► Protection

Monitor/Status/Protection에서는 계전기 보호요소의 상태를 보여줍니다. 보호요소 가 동작되면 해당 항목이 화면에 "적색"으로 표시합니다.

🖧 K-PAM Manager - [Monitor	ing)						
File(E) Communication Comm	nand(<u>C</u>) ⊻iew <u>H</u> elp						- 8 >
C Open 🖬 deve 🛛 🕄 S	etting 🛛 🚸 Monitor 🛛 🔂 Easy	rLogic 🖪 EvalTo	ol 🗢 DSP F	UW.			
Storm Disconnect			Vector Diagram	Harmonic			
	DESCRIPTION	-				-	
E K-PAM:M3000	 OC(50/51) 	A	В	с			
Contact Input	50/51_PKP	0	0	0			
Contact Output	50_1_OP	0	0	0			
LED Logic Component	50_2_OP	0	0	0			
Self Diagnosis	51_OP	0	0	0			
Monitoring	 OCG(50N/51N) 	50/51N_PKP	50N_1_0P	50N_2_0P	51N_0P		
- Metering	50/51N	0	0	۲	0		
Power Quantity	 SG(67Ns) 	PKP	OP				
Secondary	67Ns	0	0				
B Becord	 THERMAL(49) 	Alarm	Trip				
Event	49	0	0				
Waveform Min/Max Value	• UC(37)	A	В	с			
- interior interior	37_PKP	0	0	0			
	37_OP			0			
	 NSOC(46/46T) 	46_PKP	46_1_OP	46_2_0P	46T_OP		
	46/46T	0	0	0	0		
	 46U 	PKP	OP				
	46U	0	0				
	 OV(59) 	A	В	C			
	59_PKP	0	0	0			
	59_1_OP	0	0	0			
	59_2_OP	0	0	0			
	 UV(27) 	A	В	с			
	27_PKP	0	0	0			
	27_1_OP	0	0	0			
	27_2_OP	•	•				
	 OVG(59G) 	59G_1_OP	59G_2_0P				
	59G	0	0				
-g M300015C0	 NSOV(47) 	PKP	OP				
KYONG-BO Ready		1	M3000/5C0	2			Connected:COM7,19200,N.8, 2008/11/11 10:38:10

<그림 58. Monitor의 Protection 상태 화면>

5.7.2 Monitor / Metering

Metering은 계전기가 계측하는 전기량을 확인할 수 있습니다. 원하는 메뉴를 선택하면 K-PAM Manager가 자동으로 선택한 메뉴의 전기량을 화면에 보여주며, 자동 갱신을 통해 편리하게 전기량을 확인할 수 있습니다.

5.7.2.1 Metering ► Power Quantity

Monitor/Metering/Power Quantity에서는 계전기가 계측하는 전기량을 CT/PT Ratio 를 적용한 1차측 값으로 보여줍니다.

계전기에 입력되는 전압/전류를 Vector 형태로 보기를 원할 경우 🕀 🚾 을 누르 시면 됩니다.

⊕ Vector Diagram 을 누르면 그래픽 형태로 전압/전류의 Vector Diagram이 나타납니다.



<그림 59. Monitor의 1차측 전기량 계측화면>

5.7.2.2 Metering ► Secondary

Monitor/Metering/Secondary에서는 계전기가 계측하는 전기량을 CT/PT Ratio를 적용하지 않은 2차측 값을 보여줍니다.



<그림 60. Monitor의 2차측 전기량 계측화면>

5.7.2.3 Metering ► Harmonic

Monitor/Metering/Harmonic에서는 1 ~ 31조파까지 계전기가 계측하는 고조파 값 을 보여주며, 🗰 Harmonic을 누르면 고조파를 그래픽 형태로 볼 수 있습니다.

File(F) Communication Comm	and(C) View	Help						
Cronen El deve Bas	tting No	nitor	asvioric 🗖 P		CP R / W			
- Come 🔽 🖡	L	L		AX Vector				
- Disconnect		WRUTE:	VB	Chagram	Parmonic IA	10	lic	
K-PAM:M3800	Thermonic	0.0	0.0	0.0	3.4	3.7	22	
⊜ ● Status	. 2	0.0	0.0	0.0	22	6.2	27	
Contact Input		0.0	0.0	0.0	12	27	26	
LED		0.0	0.0	0.0	27	75	27	
- Logic Component		0.0	0.0	0.0	27	2.7	21	
Self Diagnosis		0.0	0.0	0.0	3.1	5.7	5.1	
e Protection	* 0	0.0	0,0	0.0	4.0	0.2	0.0	
e Metering		0.0	0,0	0.0	1,2	0.2	3,2	
Power Quantity Secondary	• 8	0.0	0,0	0.0	21	21	6,0	
Secondary	• 9	0,0	0,0	0.0	9,7	4,4	4,6	
B. Becord	• 10	0,0	0,0	0.0	4,9	6.4	1,8	
Event	• 11	0.0	0,0	0,0	1.8	3.2	4.2	
Min/Max Value	• 12	0.0	0.0	0.0	0.0	4.3	2.6	
	• 13	0,0	0,0	0,0	3,3	8,9	6,5	
	• 14	0,0	0,0	0.0	3,9	5,6	5.0	
	• 15	0.0	0.0	0.0	2.9	6.7	1.8	
	• 16	0.0	0,0	0.0	9.3	1.4	1,9	
	• 17	0.0	0.0	0,0	3,6	5,3	1,1	
	* 18	0,0	0,0	0,0	5,5	11.6	6,9	
	• 19	0,0	0,0	0,0	3,3	0,0	4,2	
	• 20	0,0	0,0	0,0	5,3	2,5	5.7	
	• 21	0.0	0.0	0,0	8,0	3.0	3.9	
	* 22	0,0	0,0	0,0	3,2	3,8	5,7	
	• 23	0,0	0,0	0.0	1,5	3,1	3.2	
	. 24	0,0	0,0	0,0	4,3	2,7	1,9	
	. 25	0.0	0,0	0.0	2,9	6,1	11.6	
	• 26	0.0	0,0	0.0	3.1	2,8	4.0	
	. 27	0.0	0,0	0.0	9,6	7,1	10,4	
	• 28	0,0	0.0	0.0	4.7	6.9	4,6	
M300015C0	. 29	0.0	0.0	0.0	3.4	3.3	9.8	
VONG DO Readu	1			Manager	2010	2008		Connected COM7 19200 N 8 (2000 CL CL 10:00 CL

<그림 61. Monitor의 고조파 계측화면>

5.7.3 Monitor / Record

Record는 계전기의 Event Data, 고장파형 Data, MIN/MAX값을 확인할 수 있습니다.

원하는 메뉴를 선택한 후 💭 ៚ (Relay→PC)를 누르면 선택한 메뉴의 기록값을 화면에 보여주며, K-PAM Manager 프로그램 상단에 있는 "Command"의 기능을 이용하여 기록된 Data를 삭제할 수 있습니다.

5.7.3.1 Record ► Event

<u>Monitor/Record/Event</u>에서는 계전기에서 발생한 Event Data를 확인할 수 있습니 다.

Event 항목 선택 후 🛛 💭 🚥 (Relay→PC)를 누르면 계전기에 저장되어 있는 Event Data를 보여주며, Event Data 표시에서 숫자가 작은 것일수록 최근의 Event Data 입니다.

Event Data 내용 중 "+"로 표시되어 있는 부분은 보호요소 동작 시 저장된 전압, 전류, 주파수이며 "+"를 마우스로 누르시면 "--"로 바뀌면서 저장된 내용이 보입 니다.

Event Data를 삭제하고 싶으면 "Command"에서 "Clear Event"를 누르면 됩니다.

문화 അ (Relay→PC)를 눌러 계전기에 Upload된 Event Data를 File 형태로 저장을 원할 경우 🖬 Save 를 누르면 *.txt 파일로 저장이 됩니다.

 K-PAM Manager - [Monito File(F) Communication Com 	mand(<u>C</u>) <u>V</u> iew	Help		_ C X
😋 Open 🔛 Save 🛛 🗃 S	Setting 🛛 🐳 M	onitor 🚯 EasyLogic 🔳 Evi	alTool @DSP R / W	
Stern Disconnect	READ	write Curve (Vector Diagram Harmonic	
	NUM	TIME	EVENT	^
K-PAM:M3000 Status Contact Input Contact Output LED Logic Component Set Diagnosis Protection Monitoring Protection Metering Protection Marmonic Record Waveform MinyMax Value	Counter 0001 0002 0003 0004 0005 0005 0007 0006 0007 0006 0007 0008 0007 0008 0009 00000 0009 0000 0000 0000 0000 00	163 2008/11/11 10:28:19.951 2008/11/11 10:28:09.751 2008/11/11 10:28:09.751 2008/11/11 10:28:09.751 2008/11/11 10:28:00.952 2008/11/11 10:28:00.048 2008/11/11 10:28:00.048 2008/11/11 10:28:00.048 2008/11/11 10:28:00.048 2008/11/11 10:28:00.048 2008/11/11 10:28:08.068 2008/11/11 10:28:59.868 2008/11/11 10:28:59.865	ANNUN, RESET-ProOP(LOC) UCR.OP -ON PROTOP-37 (A/R/C) VA: 0.00V 0.0*V6: 0.00V 94.2*VC: 0.00V 211.8*VN: 0.00V 398.9* IA: 0.00A 393.3*IB: 0.00A 172.5*IC: 0.00A 3.3*IN: 0.00A 9.5*Is: 0.2mA 217.4* F: 0.00H2 WAVEFORM CAPTURED Breaker#01 -TROUBLE CB_TRIP -ON UVR.OP -ON PROTOP -27.2 (A/B/C) VA: 0.00V 0.0*VB: 0.00V 132.2*VC: 0.00V 181.7*VN: 0.00V 127.4* IA: 0.00A 248.2*IB: 0.00A 304.2*IC: 0.00A 82.7*IN: 0.00A 78.0*Is: 0.0mA 227.7* F: 0.00H2 PROTPKP-27 (A/B/C) VA: 0.00V 0.0*VB: 0.00V 278.8*VC: 0.00V 283.4*VN: 0.00V 87.5* IA: 0.00A 277.6*IB: 0.00A 204.7*IC: 0.00A 78.6*IN: 0.00A 180.7*Is: 0.0mA 235.5* F: 0.00H2 PROTPKP-37 (A/B/C)	
■s M30005C0	0011 0012 0013 0014 0015 0016	2008/11/11 10:28:59, 792 2008/11/11 10:28:59, 736 2008/11/11 10:28:59, 736 2008/11/11 10:28:59, 736 2008/11/11 10:28:59, 736	 A. 0.04 & 46 / B. 0.004 204.0 / IC: 0.004 151.8 / IN: 0.004 153.7 / Is: 0.1mA 188.9 / F: 0.00Hz Breaker#01 - SET ERROR SET CHG - SG1-68/8 (L) 	~
YONG-BO Ready			M3000/5C0 Conn	ected:COM7,19200,N,8, 2008/11/11 10:42:07



5.7.3.2 Record ► Waveform

Monitor/Record/Waveform에서는 계전기에 저장되는 고장파형 Data를 확인할 수 있습니다.

Waveform 항목 선택 후 🛃 (Relay→PC)를 누르면 계전기에 저장되어 있는 고장파형 Data를 보여주며, 고장파형 Data 표시에서 숫자가 작은 것일수록 가장 최근의 고장파형 기록입니다.

고장파형 Data를 삭제하고 싶으면 "Command"에서 "Clear Waveform"을 누르시면 됩니다.

【Relay→PC)를 누르면 계전기에 저장되어 있는 고장파형 Data의 항목을 보여주며, 고장파형 Data를 Comtrade File로 저장하기 위해서는 저장하고 싶은 항목을 선택 후 ■ Save 를 눌러야 됩니다.

■ Save 를 누르면 Comtrade File의 이름을 작성하는 창이 발생하며 이름 작성 후 "저장" 버튼을 누르면 Comtrade File로 저장이 됩니다.

저장이 완료되면 자동으로 고장분석 Tool이 열리면서 저장된 Comtrade File을 그래픽 형태로 보여줍니다.

Comtrade 파일은 *.cfg 파일과 *.dat 파일로 구성되는데, 이 두 가지 파일은 확장 자만 다르고 같은 파일명으로 저장되며, 이 두 개의 파일은 고장파형 분석프로그 램이나 계전기 시험기를 통해 고장재현을 할 때 이용됩니다.



<그림 63. Monitor의 Waveform 화면>

5.7.3.3 Record ► Min/Max Value

<u>Monitor/Record/Min/Max Value</u>에서는 계전기가 기록한 최소/최대값을 보여줍니 다.

Min/Max Value 항목 선택 후 🛛 💭 🚥 (Relay→PC)를 누르면 계전기에 저장되어 있는 최소/최대값을 보여주며 Min/Max Data를 삭제하고 싶으면 "Command"에서 "Clear Min/Max"를 누르시면 됩니다.

[Relay→PC)를 눌러 계전기에 Upload된 Min/Max Data를 File 형태로 저장 을 원할 경우 I Save 를 누르면 *.txt 파일로 저장이 됩니다.

👫 K-PAM Manager - [Monitori	ing)			
V File(E) Communication Comm	and(<u>C</u>) ⊻iew	Help		_ 8 ×
😋 Open 🔛 Save 🛛 🗃 Se	tting 🔰 🐳 M	onitor 🛛 🚯 EasyLogic 🖉	EvalTool @DSP R / W	
Scores Disconnect	READ	WRITE CURVE	Vector Harmonic	
	ITEM	TIME	MIN/MAX	
E • K-PAM:M3000	MIN			
B Status	VAB	2008/10/09 15:57:30,418	0.00 V	
Contact Input Contact Output	VBC	2008/10/09 15:57:30,418	0.00 V	
LED	VCA	2008/10/09 15:57:30,418	0,00 V	
Logic Component Self Diagnosis	VA	2008/10/09 15:57:30,417	0.00 V	
Monitoring	VB	2008/10/09 15:57:30,418	0,00 V	
Protection	VC	2008/10/09 15:57:30,418	0,00 V	
Power Quantity	IA	2008/10/09 15:57:30,417	0,00 A	
 Secondary 	IB	2008/10/09 15:57:30,417	0,00 A	
e Harmonic	IC	2008/10/09 15:57:30,417	0,00 A	
Event	P	2008/10/09 15:57:30,418	0,000 W	
Waveform	0	2008/10/09 15:57:30,418	0.000 VAR	
Min/Max Value	S	2008/10/09 15:57:30,418	0,000 VA	
	PF	2008/10/09 15:57:30,418	0,00 Lag	
	DMD_IA	2008/10/09 15:57:30,419	0,00 A	
	DMD_IB	2008/10/09 15:57:30,419	0,00 A	
	DMD_IC	2008/10/09 15:57:30,419	0,00 A	
	DMD_P	2008/10/09 15:57:30,419	0,000 W	
	DMD_Q	2008/10/09 15:57:30,419	0,000 VAR	
	DMD_S	2008/10/09 15:57:30,419	0,000 VA	
	F	2008/10/09 15:57:30,419	0,00 Hz	
	MAX			
	VAB	2008/10/09 15:57:30.418	0.00 V	
	VBC	2008/10/09 15:57:30,418	0,00 V	
	VCA	2008/10/09 15:57:30,418	0,00 V	
	VA	2008/10/09 15:57:30,418	0,00 V	
	VB	2008/10/09 15:57:30,418	0.00 V	
	VC	2008/10/09 15:57:30,418	0,00 V	
M3000/5C0	IA	2008/10/09 15:57:30,417	0,00 A	~
KYONG-BO Ready			M3000/5C0	Connected:COM7,19200,N,8, 2008/11/11 10:43:11

<그림 64. Monitor의 MIN/MAX 화면>

5.8 K-PAM Manager / EvalTool

K-PAM Manager 프로그램에서 ■ ☞ ☞ 을 누르면 Comtrade File로 저장된 고장 파형 Data를 그래픽 형태로 볼 수 있는 화면이 나타납니다.

K-PAM Manager의 EvalTool 기능을 이용하여 고장파형 Data와 Event Data의 기록 순서 등을 통해서 고장 원인과 고장의 진행 상황을 분석하고 그 결과를 토대로 정확한 고장 분석을 가능하게 합니다.

Comtrade File을 Open 할 경우에는 🧐 💬 을 눌러 원하는 Comtrade File 선택 후 "열기" 버튼을 누르시면 됩니다.

EvalTool에서는 전압/전류의 크기 및 위상, 왜형율, 각 보호요소 동작 상태, 입출 력 접점의 상태, 고장시간 등을 표시합니다.



<그림 65. EvalTool 화면>

• 출력 파형						
각상의 전압/전류 계측	기본파 실효치 및 위상					
각상의 고조파 함유율	선택 지점의 고조파 함유율 계산(기본파~15조파)					
각 보호요소, 입출력접점 상태						

• F	EvalTool Menu							
Graph		Comtrade 파일에 저장된 파형 중 사용자가 원하는 파형을 선택 하는 기능입니다.						
FFT	Harmonic List	전류의 고조파(1~15조파)를 계산하여 사용자에게 보여 줍니다.						
	📔 First	파형의 처음으로 이동합니다.						
м	🗹 Double Left	현재 보이는 화면크기만큼 왼쪽으로 이동합니다.						
0	🔁 Left	현재 화면크기의 반만큼 왼쪽으로 이동합니다.						
V	🖻 Right	현재 보이는 화면크기만큼 오른쪽으로 이동합니다.						
E	🖻 Double Right	현재 화면크기의 반만큼 오른쪽으로 이동합니다.						
	🖻 End 파형의 마지막으로 이동합니다.							
Z	🖸 In 파형을 확대하여 보여줍니다.							
0	☐ Out 파형을 축소하여 보여줍니다.							
M	All	파형을 한 화면에 전부 보여줍니다.						

5.8.1 EvalTool Menu 설명

<표 71. EvalTool Menu 설명>

5.8.2 EvalTool / Meter 기능

EvalTool은 Comtrade File로 저장된 전압/전류 파형의 실효치와 위상을 표시합니다.

전압/전류의 실효치와 위상을 보시려면 원하는 파형에 마우스 포인터를 가져가신 다음 마우스 왼쪽 버튼을 누르시면 황색 실선([|])이 그려지면서 그 지점의 계측값 을 표시합니다. 오른쪽 마우스 버튼을 누르면 녹색 실선([|])이 나타나는데, 이 버튼 을 누르시면 Time 표시에 황색 실선에 대한 시간(T1)과 녹색 실선에 대한 시간 (T2)을 표시하며 이 두 실선 사이의 시간 차이를 자동으로 계산하여 Delta T로 시간을 표시합니다.

5.8.3 EvalTool / Graph 기능

EvalTool 메뉴에서 🔜을 누르면 Comtrade File에 저장된 Analog, Digital 파형에 서 사용자가 원하는 파형을 선택적으로 볼 수 있는 기능으로 왼쪽 마우스 버튼을 이용해서 선택 (Select) / 해제 (Deselect)를 할 수 있습니다.

▶ 두르면 Graph Option이라는 항목이 있는데, 이 기능은 고장 파형을 PT/CT 1차측 혹은 2차측으로 계측값을 확인할 수 있는 기능으로 Primary로 설정하면 계측값을 1차측으로 표시하며, Secondary로 설정하면 2차측으로 표시합니다.

Graph Select		
	Analog Signal	
- Voltage		<u>^</u>
VA VB VC VV VN ⊢I Current		tin t
		•
Graph Option C Primary	© Secondary	
	Digital Signal	
+ ♥ Contact In + ♥ Contact Out + ♥ Protection		
0	Cancel	

<그림 66. EvalTool의 Graph Select 기능>

5.8.4 EvalTool / Harmonic 기능

EvalTool 메뉴에서 🔟를 누르면 EvalTool이 고장파형에서 1 ~ 15조파까지의 고자파 함유량을 표시합니다.

원하는 고장지점에 사용자가 마우스 왼쪽 버튼을 누르면 황색실선()이 지시하 는 지점의 전압/전류의 고조파를 계산하여 사용자에게 보여줍니다.

Harmonic List																
ID VA VB VC VN IA IB IC IN IS	1st 0,00 0,00 0,00 78,38 55,14 65,89 0,00	2nd 0,00 0,00 0,00 1,67 4,50 3,74 0,00 0,00	3rd 0,00 0,00 1,66 4,32 3,58 0,00 0,00	4th 0,00 0,00 1,00 4,10 3,39 0,00 0,00	5th 0,00 0,00 1,48 3,82 3,15 0,00 0,00	6th 0,00 0,00 0,00 1,30 3,48 2,85 0,00 0,00	7th 0,00 0,00 0,00 1,25 3,10 2,55 0,00 0,00	8th 0,00 0,00 0,00 1,05 2,71 2,21 0,00 0,00	9th 0,00 0,00 1,04 2,30 1,88 0,00 0,00	10th 0,00 0,00 0,00 0,01 1,88 1,51 0,00 0,00	11th 0,00 0,00 0,81 1,50 1,18 0,00 0,00	12th 0,00 0,00 0,00 0,71 1,13 0,85 0,00 0,00	13th 0,00 0,00 0,00 0,62 0,81 0,56 0,00 0,00	14th 0,00 0,00 0,54 0,59 0,29 0,00 0,00	15th 0,00 0,00 0,00 0,47 0,47 0,10 0,00 0,00	

<그림 67. EvalTool의 Harmonic 기능>

5.9 K-PAM Manager / DSP R/W

🗢 Communication View Help	×
	hand arrest speed
🕎 Open 🔛 Setting 📦 Monitor 😥 EasyLogic 🔳 EvalTool 🗢 DSP R / W	
Correct Disconnect Read Read Read CLEVIC CLEVIC CLEVIC CLEVIC Harmonic	
Read Write	
KYONG-BO Ready [M30005C0 [Connected:COM7.13200.N.8, /2008/17,	11 10:45:20

<그림 68. DSP R/W 화면>

6. 적용 예시

6.1 결선 및 설정



<그림 69. 적용 예시 결선도>

POWER SYSTEM	Setting	단 위
1. FREQUENCY	60Hz	
2. PT CONNECT	WYE	
3. PHS PT PRI	13221.3	V
4. PHS PT SEC	110.0	V
5. GND PT PRI	13221.3	V
6. GND PT SEC	110.0	V
7. PHS CT RATIO	300 : 5	
8. GND CT RATIO	300 : 5	
9. SET GROUP	GROUP#1	

<표 72. 적용 예시 POWER SYSTEM 설정>

<u>SETTING/POWER SYSTEM</u>을 표 72와 같이 POWER SYSTEM을 설정하고 전압/ 전류를 입력합니다.

6.2 계측 표시

단 자	입력값
FREQUENCY	60Hz
VA	110∠0° [V]
VB	110∠240° [V]
VC	120∠120° [V]
VN	110∠0° [V]
IA	1∠330° [A]
IB	2∠210° [A]
IC	3∠90° [A]
IN	1.72∠151.5° [A]
Is	1.5∠0° [mA]
인가시간	24Hours

<표 73. 전압/전류 입력>

6.2.1 Primary 전압/전류/Sequence 전압/전류 표시

전압/전류 크기는 PT 및 CT Ratio 설정을 반영하여 Primary 전압/전류로 표시합 니다. 위상계측은 VA 단자전압(PT 결선이 "NONE"일 경우에는 IA)의 위상을 기 준으로 합니다.

■ A상 전압	: (13221.3/110)×110	=	13221.30[V], 0.0°
■ B상 전압	: (13221.3/110)×110	=	13221.30[V], 240.0°
■ C상 전압	: (13221.3/110)×120	=	14423.24[V], 120.0°
■ N상 전압	: (13221.3/110)×110	=	13221.30[V], 0.0°
■ 3상 평균 전압	: (13221.3+13221.3+14423.24)÷3	=	13621.95[V]
■ AB 선간 전압	: (13221.3/110)×190.52	=	22899.29[V], 30.0°
■ BC 선간 전압	: (13221.3/110)×199.24	=	23947.38[V], 271.5°
■ CA 선간 전압	: (13221.3/110)×199.24	=	23947.38[V], 148.5°
■ A상 전류	: (300/5)×1	=	60.00[A], 330.0°
■ B상 전류	: (300/5)×2	=	120.00[A], 210.0°
■ C상 전류	: (300/5)×3	=	180.00[A], 90.0°
■ N상 전류	: (300/5)×1.72	=	103.20[A], 0.0°
■ 3상 평균 전류	: (60+120+80)÷3	=	120.00[A]
■ Is 전류	:	=	1.5[mA], 0.0°



위의 ABC Rotation의 Sequence 전압 Vector Diagram을 참조해서,

- 영상 전압, V0 = ¹/₃(V_A + V_B + V_C) : (13221.3/110)×3.33 = 400.24[V], 120.0°
 정상 전압, V1 = ¹/₃(V_A + aV_B + a²Vc) : (13221.3/110)×113.33 = 13621.54[V], 0.0°
- 역상 전압, $V2 = \frac{1}{3}(\dot{V}_A + a^2\dot{V}_B + a\dot{V}c)$: (13221.3/110)×3.33 = 400.24[V], 240.0°



<그림 71. Sequence 전류>

위의 ABC Rotation의 Sequence 전류 Vector Diagram을 참조해서,

- 영상 전류, $I0 = \frac{1}{3}(\dot{I}_A + \dot{I}_B + \dot{I}_C)$: (300/5)×0.57 = 34.20[A], 121.5°
- 정상 전류, $I1 = \frac{1}{3}(\dot{I}_A + a\dot{I}_B + a^2\dot{I}c)$: (300/5)×2 = 120.00[A], 331.5°
- 역상 전류, $I2 = \frac{1}{3}(\dot{I}_A + a^2\dot{I}_B + a\dot{I}c)$: (300/5)×0.57 = 34.20[A], 181.5°

6.2.2 유효/무효/피상전력 계측

■ <u>유효전력</u>

A상	: (13221.3/110)×110×(300/5)×1×cosine(30°)	=	706.815[kW]
B상	: (13221.3/110)×110×(300/5)×2×cosine(30°)	=	1413.631[kW]
C상	: (13221.3/110)×120×(300/5)×3×cosine(30°)	=	2313.215[kW]
3상	: 706.815+1413.631+2313.215	=	4433.661[kW]

■ <u>무효전력</u>

A상	: (13221.3/110)×110×(300/5)×1×sine(30°)	=	360.140[kVAR]
B상	: (13221.3/110)×110×(300/5)×2×sine(30°)	=	702.281[kVAR]
C상	: (13221.3/110)×120×(300/5)×3×sine(30°)	=	1178.642[kVAR]
3상	: 360.140+702.281+1178.642	=	2241.063[kVAR]

■ <u>피상전력</u>

A상	: (13221.3/110)×110×(300/5)×1	=	793.278[kVA]
B상	: (13221.3/110)×110×(300/5)×2	=	1586.556[kVA]
C상	: (13221.3/110)×120×(300/5)×3	=	2596.182[kVA]
3상	: 793.278+1586.556+2596.182	=	4976.016[kVA]

6.2.3 ENERGIES 계측

■ <u>유효전력량</u>

입력 유효전력량	: 4433.661×24	=	106407.864[kWh]
출력 유효전력량	: 0×24	=	0.0[kWh]

■ <u>무효전력량</u>

입력 무효전력량	: 2241.063×24	=	53785.512[kVarh]
출력 무효전력량	: 0×24	=	0.0[kVarh]

■ <u>피상전력량</u>

 $4976.016 \times 24 = 119424.384[kVAh]$

7. 설치 및 결선



7.1 치수도 (Dimensioned Drawings) Unit : mm

<그림 72. K-PAM M3000 치수도>

7.2 후면 단자 배치도

	Т	B1			Τŧ	32		TB3			
	J	朷			D	归			Ð	归	
1	Ð	Θ	2	31		$\mathbf{\Theta}$	32	61	Θ	Ð	62
3	Θ	\bigcirc	4	33	\odot	Ð	34	63	\bigcirc		64
5			6	35		\bigcirc	36	65	\odot		66
7			8	37			38	67	\bigcirc		68
9		Θ	10	39	\bigcirc		40	69			70
11			12	41			42	71			72
13			14	43			44	73			74
15			16	45			46	75	Ð		76
17			18	47			48	77			78
19			20	49			50	79			80
21			22	51	Ð		52	81	Ð		82
23			24	53	Ð		54	83			84
25			26	55			56	85			86
27			F.G	57			58	87			88
29	Ц КЭ Ц		Φ	59	<u>⊥ted</u>		Θ	\oplus	<u>,</u> lt∰		90
	DG	\mathbb{P}_{\Box}	E		DG	\mathcal{D}	F.G	F.G	DG	\mathcal{P}	
			C	٦Ţ							

1	TS1 COM	2	TS1 NO	31	DI1 COM	32	DI1 P	61	IA+	62	IA-
3	TS2_COM	4	TS2_NO	33	DI2_ COM	34	DI2_P	63	IB+	64	IB-
5	TS3_COM	6	TS3_NO	35	DI3_ COM	36	DI3_P	65	IC+	66	IC-
7	TS4_COM	8	TS4_NO	37	DI4_ COM	38	DI4_P	67	IN+	68	IN-
9	TS5_COM	10	TS5_NO	39	DI6_P	40	DI5_P	69	Is+	70	Is-
11	TS6_COM	12	TS6_NO	41	DI8_P	42	DI7_P	71	VA+	72	VA-
13	TS8_NO	14	TS7_NO	43	DI5_8_ COM	44	DI9_P	73	VB+	74	VB-
15	TS10_NO	16	TS9_NO	45	DI11_P	46	DI10_P	75	VC+	76	VC-
17	TS7_12COM	18	TS11_NO	47	DI9_12_COM	48	DI12_P	77	VN+	78	VN-
19	TS13_NO	20	TS12_NO	49	DI14_P	50	DI13_P	79	-	80	-
21	TS13_16COM	22	TS14_NO	51	DI16_P	52	DI15_P	81	-	82	-
23	TS15_NC	24	TS15_NO	53	DI13_16COM	54	RS485_1D+	83	-	84	-
25	TS16_NC	26	TS16_NO	55	RS485_2D+	56	RS485_1D-	85	-	86	-
27	PWR+	28	F.G	57	RS485_2D-	58	RS485_1COM	87	-	88	-
29	PWR-	30	CHASSIC	59	RS485_2COM	60	F.G	89	F.G	90	-

<표 74. K-PAM M3000 단자 배치도>

7.3 외부 결선도 (External Connection)

7.3.1 K-PAM M3000 외부 결선도



<그림 73. K-PAM M3000 외부 결선도>

А В С M3000 Fuse 71 VA+ 72 VA-73 VB+ 74 VB-Fuse 75 VC+ 76 VC-

7.3.2 K-PAM M3000 PT 결선

<그림 74. 3상 3선식 V 결선 - ABC Rotation>



<그림 75. 3상 3선식 3PT 결선 - ABC Rotation>



<그림 76. 3상 4선식 3PT 결선 - ABC Rotation>



<그림 77. GPT 결선 >



7.3.3 K-PAM M3000 CT 결선

<그림 78. 3상 3선식 2CT 결선 - ABC Rotation>



<그림 79. 3상 3선식 3CT 결선 - ABC Rotation>



<그림 80. 3상 4선식 3CT 잔류회로 결선 - ABC Rotation>



<그림 81. 3상 4선식 4CT 결선 - ABC Rotation>



<그림 82. ZCT 결선>



7.3.4 입력/출력접점 결선

<그림 83. 입력/출력접점 결선도>


7.3.5 RS-232C 통신포트 결선 (RS-232C Port Connection)



7.3.6 RS-485C 통신포트 결선 (RS-485C Port Connection)



<그림 85. RS-485C 통신포트 결선도>

7.4 모듈의 분리 및 교체



반드시 제어전원이 꺼진 상태에서 모듈의 설치 및 제거를 해야합니다. 만약 제어전원이 꺼지지 않은 상태에서 모듈 을 설치 및 제거할 경우 설치자가 전기적인 상해를 입거 나 모듈의 손상, 보호제어 유니트의 오동작이 발생할 수 있습니다.

7.4.1 모듈의 분리

전면표시부 아래에 있는 인출 핸들을 잡고 위로 올리면 외함과 접속단자를 제외한 보호제어 유니트가 통째로 빠지게 되어 있습니다. 그리고 보호제어 유니트를 인출한 후에 후면부의 상하나사를 풀고 잡아당기면 DI 모듈과 DO 모듈, PT/CT 모듈이 분리됩니다. 기타 모듈은 인출 후 고정나사를 풀면 분리됩니다.

7.4.2 모듈의 교체

분리된 후의 각 모듈은 보드 단위의 교체가 가능합니다.

DI 모듈과 DO 모듈, PT/CT 모듈은 단자대를 고정시킨 후 가이드레일을 따라 밀어 넣으면 설치되는데, 이때 반드시 컨넥터가 완전히 연결되었는지 확인해야 합니다.

기타 모듈은 보드 교체 후 고정나사를 조여 설치하면 됩니다.

부도 1. 특성 곡선 (Characteristic Curve)



<부도 1.1 과전류/지락과전류/역상과전류 IEC_NI 특성 곡선>



<부도 1.2 과전류/지락과전류/역상과전류 IEC_VI 특성 곡선>

IEC-VI



<부도 1.3 과전류/지락과전류/역상과전류 IEC_LI 특성 곡선>

IEC-LI





























<부도 1.13 과전류/지락과전류/역상과전류 KEPCO_VI 특성 곡선>

KVI(Kepco Very Inverse)



Motor Protection Digital Multi Protection Relay (K-PAM:M3000) User's Manual

<부도 1.14 과전류/지락과전류/역상과전류 KEPCO_DNI 특성 곡선>









<부도 1.17 지락 과전압 Trip용 반한시 특성 곡선>





Motor Protection Digital Multi Protection Relay (K-PAM:M3000) User's Manual

THERMAL-COLD







부록 A. 제품 출하 시 Setting 값

			1. PASSWORD			0000
					1. FREQUENCY	60Hz
					2. PT CONNECT	WYE
					3. PHS PT PRI	3.81 [kV]
					4. PHS PT SEC	110.0 [V]
				I. POWER	5. GND PT PRI	0.19 [kV]
			2. POWER	SYSTEM	6. GND PT SEC	190.0 [V]
			SYSTEM		7. PHS CT RATIO	100 : 5
					8. GND CT RATIO	100 : 5
					9. SET GROUP	GROUP#1
				2) (OTOD	1. START CURR	5.00 [A]
				2. MOTOR	2. STOP CURR	0.10 [A]
			3. RTC			현재 시간
				1. TYPE		4×100
			4. WAVEFORM	2. TRIGGE	R SRC	PROT_OP_OR
			RECORD	3. TRIGGE	R POS	50%
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	VCB 1
				DDEAVED	3. TRIP PULSE	0.5 [sec]
			5. BREAKER	BREAKER	4. CLOSE PULSE	1.0 [sec]
ج خ		1. SYSTEM		#1	5. 52a INPUT	CB#1 52a
					6. 52b INPUT	CB#1 52b
	SETTING				7. KEY CTRL	ENABLED
화					1. FUNCTION	DISABLED
면				BREAKER #2	2. ID	-
					3. TRIP PULSE	-
					4. CLOSE PULSE	-
					5. 52a INPUT	-
					6. 52b INPUT	-
					7. KEY CTRL	-
					1. FUNCTION	ENABLED
				COM#1	2. BPS	19200 [bps]
				COM#1	3. SLAVE ADDR	1
					4. PROTOCOL	DNP3.0
					1. FUNCTION	ENABLED
				COMUS	2. BPS	19200 [bps]
			6	COM#2	3. SLAVE ADDR	1
1					4. PROTOCOL	MODBUS
1			COMMUNICATION		1. TX DELAY	500 [msec]
1					2. LINK CONFIRM	NEVER
1					3. LINK RETRY	3
1				DNP3.0	4. LINK TIMEOUT	500 [msec]
1					5. SBO TIMEOUT	500 [msec]
1					6. WR TIME INT	1 [min]
					7. COLD RESTART	DISABLED

≪☞ 경보전기[주]

-ED
1
<u>v</u>]
1]
ecl
LED
ED
52h
n]
-1
1
LED
52a
LED
LED
52b
LED
LED
Speed
LED
LED
Switch
LED
LED
Reset
LED
LED
Reset
ED
LED
LED
OPEN
LED
PN CTRL

				2	1. FUNCTION	ENABLED
				2. CONTACT	2. ID	CB#1_CLOSE
					3. EVENT	ENABLED
				001#02	4. CONNECT	CB1_CLS_CTRL
				2	1. FUNCTION	ENABLED
				J.	2. ID	CB_TRIP
				CUNTACT	3. EVENT	ENABLED
				001#03	4. CONNECT	CB_TRIP_OR
				1	1. FUNCTION	ENABLED
				$\begin{array}{c} 4. \\ CONTACT \end{array}$	2. ID	MOTOR_START
					3. EVENT	ENABLED
				001#04	4. CONNECT	66/68_OP
				5	1. FUNCTION	ENABLED
				$\int ONT A CT$	2. ID	OCR_OP
				OUT#05	3. EVENT	ENABLED
				001#03	4. CONNECT	OCR_LAMP
				6	1. FUNCTION	ENABLED
				CONTACT	2. ID	OCGR_OP
				OUT#06	3. EVENT	ENABLED
				001#06	4. CONNECT	OCGR_LAMP
				7.	1. FUNCTION	ENABLED
초				CONTACT	2. ID	OVR/NSOVR_OP
וכ			OUT#07	3. EVENT	ENABLED	
하	SETTING	ETTING		0011107	4. CONNECT	OV+NSOV_LAMP
				8. CONTACT OUT#08	1. FUNCTION	ENABLED
민					2. ID	UVR_OP
					3. EVENT	ENABLED
					4. CONNECT	UVR_LAMP
				9. CONTACT OUT#09	1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	OVGR_OP
					3. EVENT	ENABLED
			001#09	4. CONNECT	OVGR_LAMP	
			10.	1. FUNCTION	ENABLED	
				CONTACT	2. ID	SGR/DGR_OP
				OUT#10	3. EVENT	ENABLED
					4. CONNECT	SGR/DGR_LAMP
				11.	1. FUNCTION	ENABLED
				CONTACT	2. ID	THERMAL_OP
				OUT#11	3. EVENT	ENABLED
					4. CONNECT	THERMAL_LAMP
				12.	1. FUNCTION	ENABLED
				CONTACT	2. ID 2. EVENT	STALL_OP
				OUT#12	J. EVENI	ENABLED
				12	4. CONNECT	STALL_LAMP
					1. FUNCTION	ENABLED
				CUNIACT	2. ID	NSUC/UBOC_OP
				001#13	3. EVENT	ENABLED

					4. CONNECT	46T+46U_LAMP
			-	1.4	1. FUNCTION	ENABLED
				14.	2. ID	UCR_OP
				CONTACT	3. EVENT	ENABLED
				001#14	4. CONNECT	UCR LAMP
				15	1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	SYSTEM_ERROR
				CUNTACT	3. EVENT	ENABLED
				001#15	4. CONNECT	SYS_ERR_LAMP
				16	1. FUNCTION	ENABLED
				10.	2. ID	BUZZER
					3. EVENT	ENABLED
				001#16	4. CONNECT	BUZZER
					1. FUNCTION	ENABLED
				1. LED#01	2. ID	OCR+OCGR
					3. CONNECT	OCR+OCGR_LED
					1. FUNCTION	ENABLED
				2. LED#02	2. ID	OVR+NSOVR
					3. CONNECT	OV+NSOV_LED
				3. LED#03	1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	UVR+UCR
초		TTING	3. LED		3. CONNECT	UVR+UCR_LED
וכ				4. LED#04	1. FUNCTION	ENABLED
하	SETTING				2. ID	OVGR_OP
					3. CONNECT	OVGR_LED
면				5. LED#05	1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	SGR/DGR
					3. CONNECT	SGR/DGR_LED
				6. LED#06	1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	NSOC+UBOC
					3. CONNECT	46T+46U_LED
					1. FUNCTION	ENABLED
				7. LED#07	2. ID	THERMAL
					3. CONNECT	THERMAL_LED
				0	1. FUNCTION	ENABLED
				8. LED#08	2. ID	STALL
					3. CONNECT	STALL_LED
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	
					3. EVENI	DISABLED
				1 10010	4. L_OPERATOR	
1			4. LUGIC	I. LUGIC	5. L_INPUI#I	
1			COMPONENT	CMP#01	$\begin{array}{c} \textbf{0. L_INPU1#2} \\ \textbf{7. L_INPUT#2} \end{array}$	IUCG+IUCG
					$\begin{array}{c} 1. \ L_INPU1#3 \\ \hline 0. \ L_INPUT#4 \end{array}$	UVK+NSUVK
					$\delta. L_{INPU1#4}$	
					9. L_INPU1#5	IUVGK+IUVGK
					10. L_INPU1#6	SGK+DGK

					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	CB_TRIP2
					3. EVENT	DISABLED
				2. LOGIC	4. L_OPERATOR	OR4
				CMP#02	5. L_INPUT#1	49_TRIP
					6. L_INPUT#2	STALL+LOCK
					7. L_INPUT#3	NSOCR+UBOCR
					8. L_INPUT#4	UCR*BLOCK
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	CB_TRIP_OR
				3. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#03	4. L_OPERATOR	OR2
					5. L_INPUT#1	CB_TRIP1
					6. L_INPUT#2	CB_TRIP2
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	RESET_OR
				4. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#04	4. L_OPERATOR	OR2
					5. L_INPUT#1	ANN_RESET
				6. L_INPUT#2	Relay_Reset	
					1. FUNCTION	ENABLED
초				5. LOGIC CMP#05	2. ID	IOC1+TOC
וכ					3. EVENT	DISABLED
히	SETTING	G			4. L_OPERATOR	OR2
꾀					5. L_INPUT#1	50_1_OP
면					6. L_INPUT#2	51_OP
				6. LOGIC CMP#06	1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	OCR_LAMP
					3. EVENT	DISABLED
					4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	IOC1+TOC
					6. L_RESET	RESET_OR
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	IOCG1+TOCG
				7. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#07	4. L_OPERATOR	OR2
					5. L_INPUT#1	50N_1_OP
					6. L_INPUT#2	51N_OP
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	OCGR_LAMP
				8. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#08	4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	IOCG1+TOCG
					6. L_RESET	RESET_OR
				9. LOGIC	1. FUNCTION	ENABLED
				CMP#09	2. ID	OVR+NSOVR
					3. EVENT	DISABLED

					4. L_OPERATOR	OR2
					5. L_INPUT#1	59_2_OP
					6. L INPUT#2	47 OP
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	OV/NSOV LAMP
				10. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#10	4. L OPERATOR	LATCH
					5. L SET	OVR+NSOVR
					6. L_RESET	RESET_OR
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	52b+PT_FAIL
				11. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#11	4. L_OPERATOR	NOR2
					5. L_INPUT#1	PT_FUSE_FAIL
					6. L_INPUT#2	CB#1_52b
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	UVR*BLOCK
				12. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#12	4. L_OPERATOR	AND2
					5. L_INPUT#1	27_2_OP
					6. L_INPUT#2	52b+PT_FAIL
추					1. FUNCTION	ENABLED
				13. LOGIC CMP#13	2. ID	UVR_LAMP
=	SETTING				3. EVENT	DISABLED
와					4. L_OPERATOR	LATCH
면					5. L_SET	UVR*BLOCK
					6. L_RESET	RESET_OR
				14. LOGIC CMP#14	1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	IOVGR+TOVGR
					3. EVENT	DISABLED
					4. L_OPERATOR	OR2
					5. L_INPUT#1	59G_1_OP
					6. L_INPUT#2	59G_2_OP
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	OVGR_LAMP
				15. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#15	4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	IOVGR+TOVGR
					6. L_RESET	RESET_OR
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	OCGR*67N
				16. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#16	4. L_OPERATOR	AND2
					5. L_INPUT#1	IOCG1+TOCG
					6. L_INPUT#2	67N_OP
				17. LOGIC	1. FUNCTION	ENABLED
				CMP#17	2. ID	SGR+DGR

					3 EVENT	DISABLED
					4 L OPERATOR	OR2
					5 L INPUT#1	67Ns OP
					6 L INPUT#2	OCGR*67N
					1 FUNCTION	ENABLED
					2 ID	SGR/DGR LAMP
				18 LOGIC	2. ID 3. EVENT	DISABLED
				CMP#18		LATCH
					5 I SET	SGR+DGR
					6 L RESET	RESET OR
					1 FUNCTION	ENABLED
					2 ID	THERMAL LAMP
				19 LOGIC	2. ID 3 EVENT	DISABLED
				CMP#10		
				$C I V \Pi \pi I J$	5 I SET	
					6 L RESET	PESET OP
					1 FUNCTION	ENABLED
					2 ID	
				20 I OGIC	2. ID 2. EVENT	DISADIED
				CMP#20		OP2
					4. $L_OIERATOR$	48/511 OP
초					5. L_INIUT#1	POTOP LOCK
ור					1 FUNCTION	ENABLED
히	SETTING				2 ID	STALL LAMD
와				21. LOGIC CMP#21	2. ID 2. EVENT	DISADI ED
면						
					4. L_OIERATOR	
					5. L_SET	DESET OD
					1 FUNCTION	ENABLED
					2 ID	NSOCR+UBOCR
					3 EVENT	DISABLED
				22. LOGIC	4 L OPERATOR	OR3
				CMP#22	5 L INPUT#1	46 1 OP
					6 L INPUT#2	46 2 OP
					7 L INPUT#3	46U OP
					1 FUNCTION	ENABLED
					2 ID	46T+46U LAMP
				23 LOGIC	3 EVENT	DISABLED
				CMP#23	4 L OPERATOR	LATCH
1				01111 11 23	5 L SET	NSOCR+UBOCR
1					6. L RESET	RESET OR
1					1 FUNCTION	ENABLED
					2. ID	52b NOT
				24. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
1				CMP#24	4. L OPERATOR	NOT
					5 L INPLIT#	CB#1_52b
					J. L_INI UI#	

					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	UCR*BLOCK
				25. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#25	4. L OPERATOR	AND2
					5. L INPUT#1	37 OP
					6. L INPUT#2	52b NOT
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	UCR LAMP
				26. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#26	4. L OPERATOR	LATCH
					5. L SET	UCR*BLOCK
					6. L RESET	RESET OR
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	SYS ERR OR
					3. EVENT	DISABLED
				27. LOGIC	4. L OPERATOR	NOR4
				CMP#27	5. L INPUT#1	SYSTEM ERR
					6. L INPUT#2	PT FUSE FAIL
					7. L INPUT#3	CT SUM
					8. L INPUT#4	TCS FAIL
				1. FUNCTION	 ENABLED	
ᅮ				28. LOGIC CMP#28	2. ID	SYS ERR LAMP
					3. EVENT	DISABLED
	SETTING				4. L OPERATOR	LATCH
화					5. L SET	SYS ERR OR
면					6. L RESET	RESET OR
				29. LOGIC CMP#29	1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	CB+SYS ERR
					3. EVENT	DISABLED
					4. L_OPERATOR	OR2
					5. L_INPUT#1	CB_TRIP_OR
					6. L_INPUT#2	SYS_ERR_OR
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	BUZZER
				30. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#30	4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	CB+SYS_ERR
					6. L_RESET	RESET_OR
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	OCR+OCGR
				31. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#31	4. L_OPERATOR	OR2
					5. L_INPUT#1	IOC1_TOC
					6. L_INPUT#2	IOCG1+TOCG
				22 1 0010	1. FUNCTION	ENABLED
				SZ. LUGIU	2. ID	OCR+OCGR_LED
1				CMP#32	3 EVENT	DISABLED

					4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	OCR+OCGR
					6. L_RESET	RESET_OR
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	OV+NSOV_LED
				33. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#33	4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	OVR+NSOVR
					6. L_RESET	RESET_OR
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	UVR+UCR
				34. LOGIC CMP#34	3. EVENT	DISABLED
					4. L_OPERATOR	OR2
					5. L_INPUT#1	UVR*BLOCK
					6. L_INPUT#2	UCR*BLOCK
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	UVR+UCR_LED
				35. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#35	4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	UVR+UCR
					6. L_RESET	RESET_OR
초					1. FUNCTION	ENABLED
וכ				36. LOGIC CMP#36	2. ID	OVGR_LED
- I	SETTING				3. EVENT	DISABLED
꼬					4. L_OPERATOR	LATCH
면					5. L_SET	IOVGR+TOVGR
					6. L_RESET	RESET_OR
				37. LOGIC CMP#37	1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	SGR+DGR_LED
					3. EVENT	DISABLED
					4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	SGR+DGR
					6. L_RESET	RESET_OR
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	46T+46U_LED
				38. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#38	4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	NSOCR+UBOCR
					6. L_RESET	RESET_OR
1					1. FUNCTION	ENABLED
1					2. ID	49_TRIP+ALM
				39. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
1				CMP#39	4. L_OPERATOR	OR2
					5. L_INPUT#1	49_TRIP
1					6. L_INPUT#2	49_ALARM
1				40. LOGIC	1. FUNCTION	ENABLED
				CMP#40	2. ID	THERMAL_LED

					3. EVENT	DISABLED
					4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	49_TRIP+ALM
					6. L_RESET	RESET_OR
					1. FUNCTION	ENABLED
					2. ID	STALL_LED
				41. LOGIC	3. EVENT	DISABLED
				CMP#41	4. L_OPERATOR	LATCH
					5. L_SET	STALL+LOCK
					6. L_RESET	RESET_OR
					1. FUNCTION	DISABLED
				42 LOGIC	2. ID	-
				42. LOUIC	3. EVENT	-
				CIVIP#42~48	4. L_OPERATOR	-
					5. L_INPUT#1~#8	-
					1. FUNCTION	ENABLED
1				1 1001	2. PICKUP	50.00 [A]
				(50, 1)	3. DELAY	0.00 [sec]
				(30_1)	4. BLOCK	SYSTEM_ERR
					5. EVENT	ENABLED
			1 OC(50/51)	2. IOC2 (50 2)	1. FUNCTION	DISABLED
초	SETTING				2. PICKUP	-
וכ					3. DELAY	-
≂.		1. 00(50/51)	(30_2)	4. BLOCK	-	
꼬					5. EVENT	-
면				3. TOC (51)	1. FUNCTION	ENABLED
					2. CURVE	KVI
					3. PICKUP	10.00 [A]
					4. MULTIPLIER	1.00
		3.			5. BLOCK	SYSTEM_ERR
		PROTECT			6. EVENT	ENABLED
		#1		1_I0CG1	1. FUNCTION	ENABLED
		#1			2. PICKUP	20.00 [A]
				(50N 1)	3. DELAY	0.00 [sec]
				(****)	4. BLOCK	SYSTEM_ERR
					5. EVENT	ENABLED
					1. FUNCTION	DISABLED
			• • • • •	2. IOCG2	2. PICKUP	-
			2. OCG	(50N 2)	3. DELAY	-
			(50N/51N)	(****)	4. BLOCK	-
1					5. EVENT	-
1					1. FUNCTION	ENABLED
					2. CURVE	KVI
1				3. TOCG	3. PICKUP	0.50 [A]
				(51N)	4. MULTIPLIER	1.00
					5. BLOCK	SYSTEM_ERR
					6. EVENT	ENABLED

$ \frac{2}{2} \text{ DIRECTION} = FORWARD \\ 3. \text{ VOLT SRC} & VG \\ 4. \text{ VOLT PICKUP} & 20 [V] \\ 5. \text{ CURR PICKUP} & 1 [mA] \\ 6. \text{ DELAY} & 10.00 [sec] \\ 7. \text{ MTA} & +45 [°] \\ 8. \text{ BLOCK} & SYSTEM_ERR \\ 10. \text{ EVENT} & ENABLED \\ 1. \text{ FUNCTION} & ENABLED \\ 2. \text{ K-FACTOR} & 1.00 \\ 3. \text{ TIME CONST} & 10.0 \text{ [min]} \\ 4. \text{ COOLING FAC} & 1.0 \\ 5. \text{ ALARM} & 80 [\%] \\ 6. \text{ BLOCK} & SYSTEM_ERR \\ 7. \text{ EVENT} & ENABLED \\ 1. \text{ FUNCTION} & ENABLED \\ 2. \text{ PICKUP} & 0.10 \text{ [min]} \\ 4. \text{ COOLING FAC} & 1.0 \\ 5. \text{ UC(37)} & 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ 1. \text{ FUNCTION} & ENABLED \\ 2. \text{ PICKUP} & 0.10 \text{ [A]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ 4. \text{ BLOCK} & SYSTEM_ERR \\ 5. \text{ EVENT} & ENABLED \\ 1. \text{ NSOCI} & 2. \text{ PICKUP} & 1.00 \text{ [A]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ 4. \text{ BLOCK} & SYSTEM_ERR \\ 5. \text{ EVENT} & ENABLED \\ 1. \text{ PICKUP} & 0.10 \text{ [A]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ 4. \text{ BLOCK} & SYSTEM_ERR \\ 5. \text{ EVENT} & ENABLED \\ 1. \text{ PICKUP} & 1.00 \text{ [A]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ 4. \text{ BLOCK} & SYSTEM_ERR \\ 5. \text{ EVENT} & ENABLED \\ 1. \text{ PICKUP} & 1.00 \text{ [A]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [Sec]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [Sec]} \\ 4. \text{ BLOCK} & SYSTEM_ERR \\ 5. \text{ EVENT} & ENABLED \\ 1. \text{ PICKUP} & 1.00 \text{ [A]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [A]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [Sec]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [Sec]} \\ 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [A]} \\ 3. \text{ DELAY} & 1$
$ \frac{3. \text{ VOLT SRC}}{4. \text{ VOLT PICKUP}} \frac{3. \text{ SG}(67\text{Ns})}{5. \text{ CURR PICKUP}} \frac{3. \text{ SG}(67\text{Ns})}{5. \text{ CURR PICKUP}} \frac{4. \text{ VOLT PICKUP}}{1 \text{ [mA]}} \frac{3. \text{ SG}(67\text{Ns})}{5. \text{ CURR PICKUP}} \frac{5. \text{ CURR PICKUP}}{1. \text{ [mA]}} \frac{1. \text{ [mA]}}{6. \text{ DELAY}} \frac{10.00 \text{ [sec]}}{7. \text{ MTA}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{1. \text{ ENABLED}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{1. \text{ ENABLED}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{2. \text{ K-FACTOR}} \frac{1.00}{3. \text{ TIME CONST}} \frac{1.00}{1.00} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{3. \text{ TIME CONST}} \frac{1.00}{1.00} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{5. \text{ ALARM}} \frac{80 \text{ [%]}}{6. \text{ BLOCK}} \frac{6. \text{ BLOCK}}{5. \text{ SYSTEM_ERR}} \frac{7. \text{ EVENT}}{7. \text{ EVENT}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{1. \text{ FUNCTION}} \frac{1. \text{ FUNABLED}}{2. \text{ PICKUP}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{0.10 \text{ [a]}} \frac{1. \text{ SUC}}{3. \text{ DELAY}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{1.000 \text{ [sec]}} \frac{1. \text{ SUC}}{4. \text{ BLOCK}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{5. \text{ ENABLED}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{2. \text{ PICKUP}} \frac{1. \text{ FUNABLED}}{0.10 \text{ [a]}} \frac{1. \text{ SUC}}{3. \text{ DELAY}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{1.000 \text{ [sec]}} \frac{1. \text{ SUC}}{4. \text{ BLOCK}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{5. \text{ ENABLED}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{2. \text{ PICKUP}} \frac{1.000 \text{ [sec]}}{0.10 \text{ [a]}} \frac{1. \text{ SUC}}{2. \text{ PICKUP}} \frac{1.00 \text{ [A]}}{1. \text{ OID}} \frac{1. \text{ SUC}}{2. \text{ PICKUP}} \frac{1.00 \text{ [A]}}{1. \text{ OID}} \frac{1. \text{ FUNCTION}}{2. \text{ PICKUP}} \frac{1.00 \text{ [A]}}{2. \text{ PICKUP}} 1.00 \text{ $
$\bar{\mathbb{X}} = \begin{bmatrix} \bar{\mathbb{X}} \\ 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4. \text{ VOLT PICKUP} & 20 \text{ [V]} \\ 5. \text{ CURR PICKUP} & 1 \text{ [mA]} \\ 6. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ 7. \text{ MTA} & +45 \text{ [°]} \\ 8. \text{ BLOCK} & \text{SYSTEM}_\text{ERR} \\ \hline 10. \text{ EVENT} & \text{ENABLED} \\ \hline 1. \text{ FUNCTION} & \text{ENABLED} \\ \hline 2. \text{ K-FACTOR} & 1.00 \\ \hline 2. \text{ K-FACTOR} & 1.00 \\ \hline 3. \text{ TIME CONST} & 10.0 \text{ [min]} \\ \hline 4. \text{ COOLING FAC} & 1.0 \\ \hline 5. \text{ ALARM} & 80 \text{ [%]} \\ \hline 6. \text{ BLOCK} & \text{SYSTEM}_\text{ERR} \\ \hline 7. \text{ EVENT} & \text{ENABLED} \\ \hline 2. \text{ PICKUP} & 0.10 \text{ [A]} \\ \hline 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ \hline 4. \text{ BLOCK} & \text{SYSTEM}_\text{ERR} \\ \hline 5. \text{ UC(37)} & \hline 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ \hline 4. \text{ BLOCK} & \text{SYSTEM}_\text{ERR} \\ \hline 5. \text{ EVENT} & \text{ENABLED} \\ \hline 2. \text{ PICKUP} & 0.10 \text{ [A]} \\ \hline 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ \hline 4. \text{ BLOCK} & \text{SYSTEM}_\text{ERR} \\ \hline 5. \text{ EVENT} & \text{ENABLED} \\ \hline 1. \text{ NSOC1} & \hline 1. \text{ FUNCTION} & \text{ENABLED} \\ \hline 1. \text{ PICKUP} & 1.00 \text{ [A]} \\ \hline 3. \text{ DELAY} & 10.00 \text{ [sec]} \\ \hline 1. \text{ NSOC1} & \hline 1. \text{ PICKUP} & 1.00 \text{ [A]} \\ \hline 3. \text{ PICKUP} & 1.00 \text{ [A]} \\ \hline 3. \text{ PICKUP} & 1.00 \text{ [A]} \\ \hline 3. \text{ PICKUP} & 1.00 \text{ [A]} \\ \hline 5. \text{ PICKUP} & 1.00 \text$
\bar{x}
$ \bar{x} $ $ \frac{\bar{x}}{2} $ $ \bar{x} x$
\bar{x}
\bar{x} $[] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [$
\bar{x} $[] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [] [$
\bar{x}
$ \left[\frac{1}{2} \right] \\ SETTING \\ SETTING \\ \left[\frac{1}{2} \right] \\ SETTING \\ SETTING$
$ \begin{bmatrix} \frac{1}{4} & \text{THERMAL} \\ (49) \\ \hline \\ 100 \\ \hline \\ (49) \\ \hline \\ \\ 100 \\ \hline \\ \\ (49) \\ \hline \\ \\ 100 \\ \hline \\ \\ (49) \\ \hline \\ \\ (49) \\ \hline \\ \\ 100 \\ \hline \\ \\ (49) \\ \\ \\ (49) \\ \hline \\ \\ (49) \\ \\ \\ \\ (49) \\ \\ \\ \\ (49) \\ \\ \\ \\ (49) \\ \\ \\ \\ (49) \\ \\ \\ \\ (4$
$ \frac{1}{4} \cdot \text{THERWE} = \frac{4. \text{ COOLING FAC}}{(49)} = \frac{4. \text{ COOLING FAC}}{5. \text{ ALARM}} = \frac{1.0}{5. \text{ ALARM}} = \frac{1.0}{5. \text{ ALARM}} = \frac{1.0}{5. \text{ SYSTEM}_{100}} = \frac{1.6}{5. \text{ SYSTEM}_{100}} = \frac{1.6}{5. \text{ EVENT}} = \frac{1.6}{$
$[\frac{1}{2}]$ $[1$
▲ 6. BLOCK SYSTEM_ERR 7. EVENT ENABLED 1. FUNCTION ENABLED 2. PICKUP 0.10 [A] 5. UC(37) 3. DELAY 10.00 [sec] 4. BLOCK SYSTEM_ERR 5. EVENT ENABLED 2. PICKUP 10.00 [sec] 4. BLOCK SYSTEM_ERR 5. EVENT ENABLED 2. PICKUP 1.00 [A] 1. NSOC1 2. PICKUP 1.00 [A]
\bar{x} $\frac{\bar{x}}{2}$ $\frac{\bar{x}}{2}$ $\frac{\bar{x}}{2}$ $\frac{1}{2}$ $\frac{\bar{x}}{2}$ $\frac{1}{2}$
초 1. FUNCTION ENABLED 2. PICKUP 0.10 [A] 3. DELAY 10.00 [sec] 4. BLOCK SYSTEM_ERR 5. EVENT ENABLED 2. PICKUP 1. FUNCTION 2. PICKUP 1. FUNCTION 1. FUNCTION 2. PICKUP 1. FUNCTION 2. PICKUP 1. FUNCTION 2. PICKUP 1. PICKUP
\$\begin{aligned} \begin{aligned} \begin{aligned} 2. \$\mathcal{PICKUP}\$ 0.10 [A] 5. UC(37) 3. \$\mathcal{DELAY}\$ 10.00 [sec] 4. \$\mathcal{BLOCK}\$ SYSTEM_ERR 5. \$\mathcal{UC}\$ VENT 5. \$\mathcal{EVENT}\$ ENABLED 1. \$\mathcal{FUNCTION}\$ ENABLED 2. \$\mathcal{PICKUP}\$ 1.00 [A] 1. \$\mathcal{NSOC1}\$ 2. \$\mathcal{PICKUP}\$ 1.00 [A]
\$\vec{x}{2} \$ \$\vec{5}\$. UC(37) \$\vec{3}\$. DELAY \$10.00 [sec]\$ \$\vec{4}\$. BLOCK \$\$YSTEM_ERR\$ \$\vec{5}\$. EVENT \$\$ENABLED\$ \$\vec{1}\$. NSOC1 \$\$\vec{1}\$. FUNCTION \$\$ENABLED\$ \$\$\vec{1}\$. NSOC1 \$\$\vec{2}\$. PICKUP\$ \$\$1.00 [A]\$
± ± ± SYSTEM_ERR 5. EVENT ENABLED 1. FUNCTION ENABLED 2. PICKUP 1.00 [A] 1. NSOC1 2. PICKUP 1.00 [A]
Š. EVENT ENABLED Š. EVENT ENABLED 1. FUNCTION ENABLED 2. PICKUP 1.00 [A] 2. DELAY 10.00 [ccc]
\$\bar{\pi}\$ 1. FUNCTION ENABLED \$\bar{\pi}\$ 1. NSOC1 2. PICKUP 1.00 [A] \$\bar{\pi}\$ 2. DELAY 10.00 [ccc]
71 2. PICKUP 1.00 [A] 1. NSOC1 2. DELAN 10.00 [ccc]
$ $ SETTINC $ $ 10.00 Γ_{aaa}
$\overline{\mathfrak{S}}$ $(46 1)$ $(46 1)$ $(46 1)$ $(46 1)$
4. BLOCK SYSTEM_ERR
5. EVENT ENABLED
1. FUNCTION ENABLED
2. NSOC 2. NSOC2 2. PICKUP 50.00 [A]
$(46_2) \qquad (46_2) \qquad 5. \text{ DELAY} \qquad 0.00 \text{ [sec]}$
(40/401)
1 EUNCTION DISABLED
2 CURVE
3 TNSOC 3 PICKUP
(A6T) 4 MULTIPLIER -
(401) 4. MOETHELIK
6 EVENT -
1 FUNCTION ENABLED
$\frac{1}{2} \frac{1}{\log \log 10} \frac{1}{2} \frac{1}{\log \log 10}$
7. UBOC 3. MIN Ibos 0.50 [A]
(461) 4. DELAY 10.00 [sec]
5. BLOCK SYSTEM ERR
6. EVENT ENABLED
1. FUNCTION DISABLED
1. OV1 2. PICKUP -
8. UV(59) (59 1) 3. DELAY -
4. BLOCK -

					5. EVENT	-
					1. FUNCTION	ENABLED
				2. MODE	DT	
			2. OV2	3. PICKUP	125 [V]	
			(59_2)	4. DELAY	0.50 [sec]	
					5. BLOCK	SYSTEM_ERR
					6. EVENT	ENABLED
					1. FUNCTION	DISABLED
				1 111/1	2. PICKUP	-
				$\begin{bmatrix} 1. & 0 \\ 0 \\ 0 \\ 7. \\ 1 \end{bmatrix}$	3. DELAY	-
				(27_1)	4. BLOCK	-
					5. EVENT	-
			9. UV(27)		1. FUNCTION	ENABLED
					2. MODE	DT
				2. UV2	3. PICKUP	90 [V]
				(27_2)	4. DELAY	0.20 [sec]
					5. BLOCK	SYSTEM_ERR
					6. EVENT	ENABLED
					1. FUNCTION	ENABLED
	초 기 あ SETTING		1. OVG1	2. VOLT SRC	VG	
				3. PICKUP	125 [V]	
초				(59G_1)	4. DELAY	0.04 [sec]
וכ					5. BLOCK	SYSTEM_ERR
하			10. OVG (59G)		6. EVENT	ENABLED
피				2. OVG2	1. FUNCTION	ENABLED
면					2. VOLT SRC	VG
					3. MODE	INV TRIP
				(59G 2)	4. PICKUP	70 [V]
					5. DELAY	1.00
					6. BLOCK	SYSTEM_ERR
					7. EVENT	ENABLED
				1. FUNCTION		ENABLED
			11. NSOV	2. PICKUP		15 [V]
			(47)	3. DELAY		10.00 [sec]
			(.,)	4. BLOCK		SYSTEM_ERR
				5. EVENT		ENABLED
				1. FUNCTIC)N	DISABLED
			12 CDF	2. TRIP INP	01	-
			12. CBF	3. PICKUP		-
1			(50BF)	4. DELAY		-
1				5. BLOCK		-
1				0. EVENI	NI	
1				1. FUNCIIC		ENABLED
			13. STALL	2. 1 SIAKI		3.00 [A]
			(48/51L)	J. I SIAKI		
				4. 1 KOIO		100.0 [sec]
				\downarrow 5. SPEED S	WIICH	Motor_Speed

				4. BLOCK	SYSTEM_ERR
초 기 화 면	SETTING			5. EVENT	ENABLED
			14. START (66/68)	1. FUNCTION	ENABLED
				2. T MON	100 [min]
				3. COLD NUM	5
				4. HOT NUM	5
				5. dT START	20 [min]
				6. EMERG START	Motor Start
				7. BLOCK	SYSTEM_ERR
				8. EVENT	ENABLED
			15. PHS DIR (67)	1. FUNCTION	ENABLED
				2. DIRECTION	FORWARD
				3. MTA	30 [deg]
				4. BLOCK	SYSTEM_ERR
				5. EVENT	ENABLED
			16. GND DIR (67N)	1. FUNCTION	ENABLED
				2. DIRECTION	REVERSE
				3. POLARIZING	VOLT
				4. VOLT SRC	3V0
				5. MIN VOLT	15 [V]
				6. MTA	-60 [deg]
				7. BLOCK	SYSTEM_ERR
				8. EVENT	ENABLED
			17. COLD LD	1. FUNCTION	DISABLED
				2. PICKUP	-
				3. OP DELAY	-
				4. RESET DELAY	-
				5. BLOCK	-
				6. EVENT	-
			18. INRUSH	1. FUNCTION	DISABLED
				2. I2f/I1f	-
				3. MIN I1f	-
				4. DELAY	-
				5. BLOCK	-
				6. EVENT	-
		4. PROTECT #2 ~ #4	모든 보호요소	사용안함	
부록 B. 제품 출하 Setting 값에 따른 입출력접점 및 CT/PT 결선도



경보전기 주식회사(KyongBo Co., Ltd)

(영업부) 주소: 전화: 팩스:	서울특별시 성동구 성수2가3동 02) 465-1133 (내선번호 100번) 02) 465-1333	284-5번지
(연구소) 주소: 전화: 팩스:	서울특별시 성동구 성수2가3동 02) 465-1133 (내선번호 126번) 02) 465-1333	284-5번지
(A/S부서)		

주소:	서울특별시 성동구 성수2가3동 284-5번지
전화:	02) 465-1138 (내선번호 129번)
팩스:	02) 465-1333

홈페이지: <u>http://www.kyongbo.co.kr/</u>