

ANEXO UNIDAD 1 LA TASAJERA

Tabla 1. Parámetros Generador

Parámetro	Unidades	Valor
Reactancia sincrónica de eje directo	xd (p.u.)	1,0799
Reactancia transitoria de eje directo	x'd (p.u.)	0,255
Reactancia subtransitoria de eje directo	x´´d (p.u.)	0,1686
Reactancia sincrónica de eje de cuadratura	xq (p.u.)	0,63747
Reactancia subtransitoria de eje de cuadratura	x´´q (p.u.)	0,2396
Constante de tiempo transitoria de eje directo de circuito abierto	t'do (s)	8,581508
Constante de tiempo subtransitoria de eje de cuadratura y de circuito abierto	t´´qo (s)	0,09999842
Constante de inercia	H (s)	3,5655
Tipo de rotor		Polos salientes



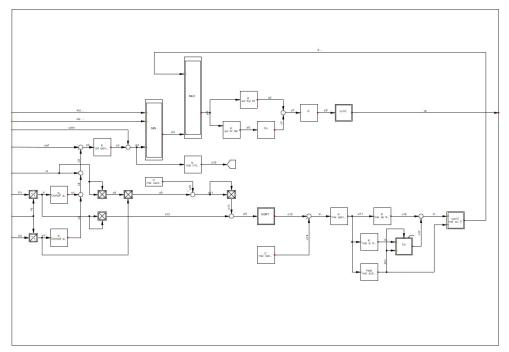


Figura 1. Modelo AVR.

Tabla 2. Parámetros AVR

Parámetro	Valor
CompQ_gain_145	0
avr_gain_59	600
CompP_gain_145	0
avr_Ki_60	400
avr_Kp_61	850
mel_center_153	2769
mel_pu_1	3096
mel_radius_54	4615
mel_pu_2	3096
mel_gain_148	850
mel_kp_961	275
mel_pu_3	3096
mel_ki_960	1
mel_pu_4	3096
mel_pu_5	3096
mel_active_147	2
mel_init_168	22



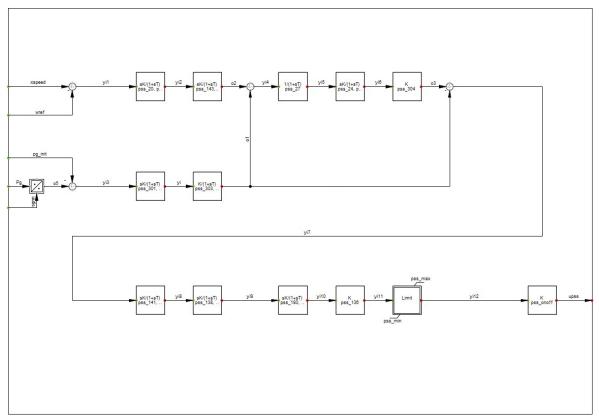


Figura 2. Diagrama principal del PSS

Tabla 3. Parámetros del PSS.

Parámetro	Valor	Parámetro	Valor
pss_20	100	pss_141	1400
pss_21	1000	pss_140	40
pss_301	100	pss_138	1400
pss_300	1000	pss_137	40
pss_303	1280	pss_180	3277
pss_302	10000	pss_181	32767
pss_27	8800	pss_304	6000
pss_24	768	pss_136	3
pss_23	1380	pss_onoff	1
pss_143	100	pss_min	-10
pss_144	1000	pss_max	10



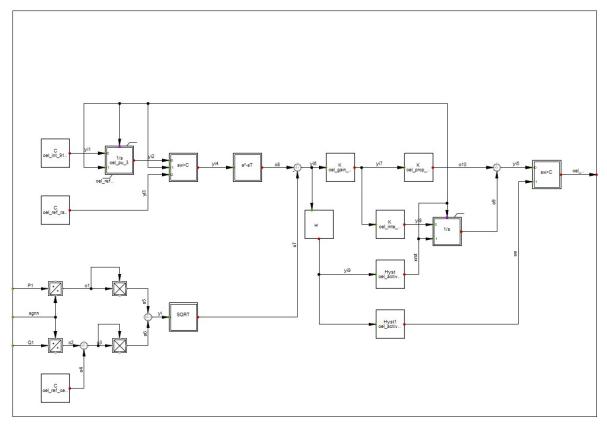


Figura 3. Modelo del limitador OEL.

Tabla 4. Parámetros OEL.

Parámetro	Valor
oel_ref_center_159	4348
oel_pu	3096
oel_gain_157	200
oel_prop_761	128
oel_inte_760	35
oel_pu_3	3096
oel_int_9142	-100
oel_rmp_9146	30
oel_pu_1	3096
oel_ref_radius_158_2	6052
oel_pu_2	3096
oel_active_156_2	20
oel_active_156_1	20
oel_ref_radius_158_1	6052



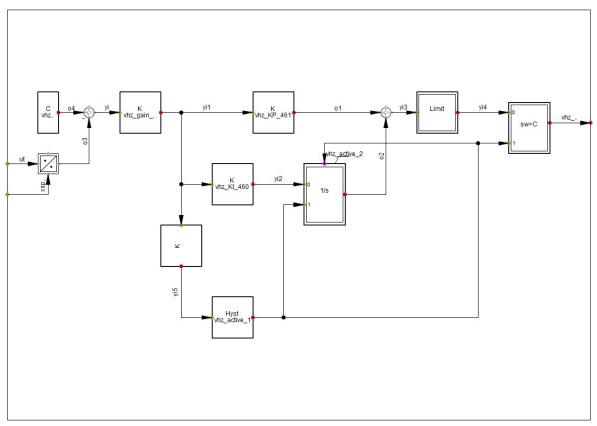


Figura 4. Modelo del limitador V/Hz.

Tabla 5. Parámetros V/Hz

Parámetro	Valor
vhz_gain_462	150
vhz_KP_461	128
vhz_KI_460	40
vhz_active_1	64
vhz_ref_161	17280
vhz_active_2	64



ANEXO UNIDAD 2 LA TASAJERA

Tabla 1. Parámetros Generador

Parámetro	Unidades	Valor
Reactancia sincrónica de eje directo	xd (p.u.)	1,0799
Reactancia transitoria de eje directo	x'd (p.u.)	0,255
Reactancia subtransitoria de eje directo	x´´d (p.u.)	0,1686
Reactancia sincrónica de eje de cuadratura	xq (p.u.)	0,63747
Reactancia subtransitoria de eje de cuadratura	x´´q (p.u.)	0,2396
Constante de tiempo transitoria de eje directo de circuito abierto	ť do (s)	8,581508
Constante de tiempo subtransitoria de eje de cuadratura y de circuito abierto	t´´qo (s)	0,09999842
Constante de inercia	H (s)	3,5655
Tipo de rotor		Polos salientes



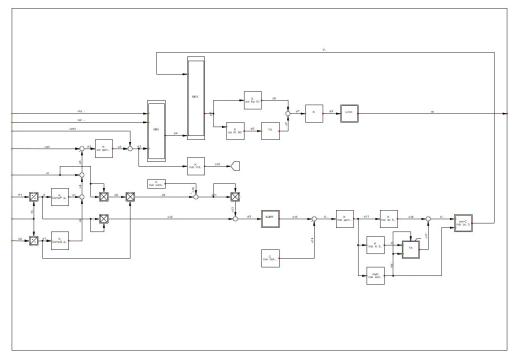


Figura 1. Modelo AVR.

Tabla 2. Parámetros AVR

Parámetro	Valor
CompQ_gain_145	0
avr_gain_59	600
CompP_gain_145	0
avr_Ki_60	400
avr_Kp_61	850
mel_center_153	2769
mel_pu_1	3096
mel_radius_54	4615
mel_pu_2	3096
mel_gain_148	850
mel_kp_961	275
mel_pu_3	3096
mel_ki_960	1
mel_pu_4	3096
mel_pu_5	3096
mel_active_147	2
mel_init_168	22



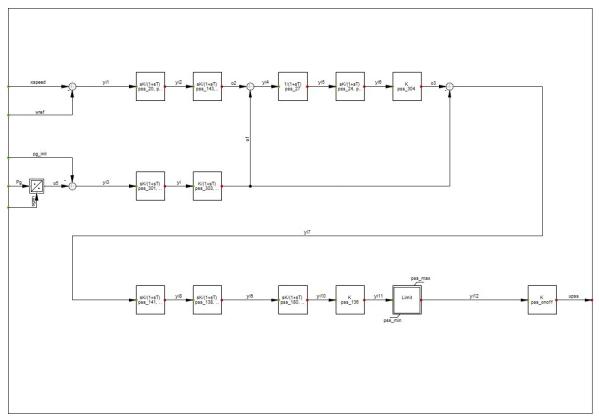


Figura 2. Diagrama principal del PSS

Tabla 3. Parámetros del PSS.

Parámetro	Valor	Parámetro	Valor
pss_20	100	pss_141	1400
pss_21	1000	pss_140	40
pss_301	100	pss_138	1400
pss_300	1000	pss_137	40
pss_303	1280	pss_180	3277
pss_302	10000	pss_181	32767
pss_27	8800	pss_304	6000
pss_24	768	pss_136	3
pss_23	1380	pss_onoff	1
pss_143	100	pss_min	-10
pss_144	1000	pss_max	10



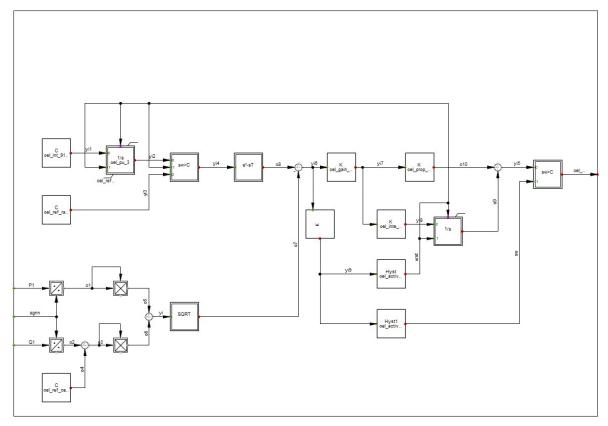


Figura 3. Modelo del limitador OEL.

Tabla 4. Parámetros OEL.

Parámetro	Valor
oel_ref_center_159	4348
oel_pu	3096
oel_gain_157	200
oel_prop_761	128
oel_inte_760	35
oel_pu_3	3096
oel_int_9142	-100
oel_rmp_9146	30
oel_pu_1	3096
oel_ref_radius_158_2	6052
oel_pu_2	3096
oel_active_156_2	20
oel_active_156_1	20
oel_ref_radius_158_1	6052



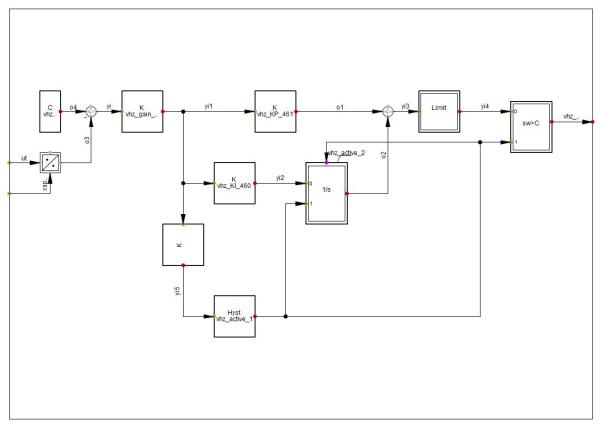


Figura 4. Modelo del limitador V/Hz.

Tabla 5. Parámetros V/Hz

Parámetro	Valor
vhz_gain_462	150
vhz_KP_461	128
vhz_KI_460	40
vhz_active_1	64
vhz_ref_161	17280
vhz_active_2	64



ANEXO UNIDAD 3 LA TASAJERA

Tabla 1. Parámetros Generador

Parámetro	Unidades	Valor
Reactancia sincrónica de eje directo	xd (p.u.)	1,0799
Reactancia transitoria de eje directo	x'd (p.u.)	0,255
Reactancia subtransitoria de eje directo	x´´d (p.u.)	0,1686
Reactancia sincrónica de eje de cuadratura	xq (p.u.)	0,63747
Reactancia subtransitoria de eje de cuadratura	x´´q (p.u.)	0,2396
Constante de tiempo transitoria de eje directo de circuito abierto	ť do (s)	8,581508
Constante de tiempo subtransitoria de eje de cuadratura y de circuito abierto	t´´qo (s)	0,09999842
Constante de inercia	H (s)	3,5655
Tipo de rotor		Polos salientes



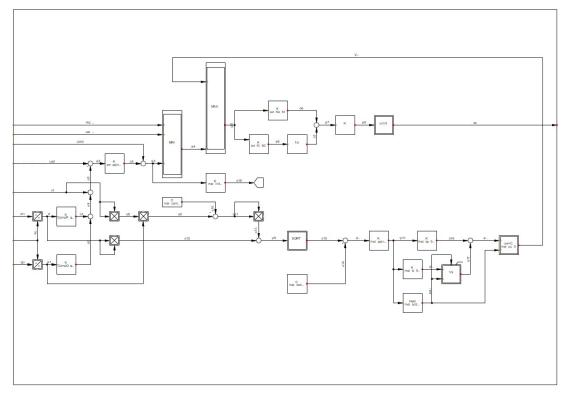


Figura 1. Modelo AVR.

Tabla 2. Parámetros AVR

Parámetro	Valor
CompQ_gain_145	0
avr_gain_59	600
CompP_gain_145	0
avr_Ki_60	400
avr_Kp_61	850
mel_center_153	2769
mel_pu_1	3096
mel_radius_54	4615
mel_pu_2	3096
mel_gain_148	850
mel_kp_961	275
mel_pu_3	3096
mel_ki_960	1
mel_pu_4	3096
mel_pu_5	3096
mel_active_147	2
mel_init_168	22



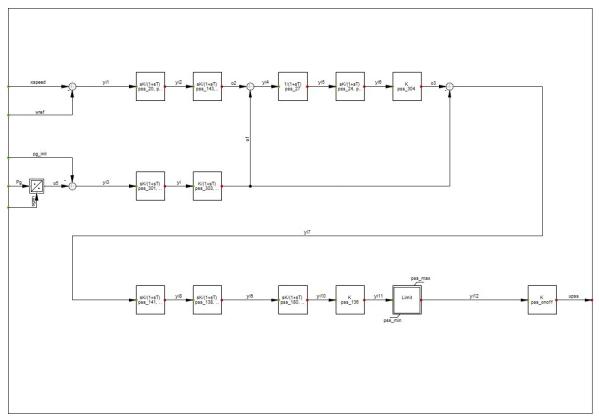


Figura 2. Diagrama principal del PSS

Tabla 3. Parámetros del PSS.

Parámetro	Valor	Parámetro	Valor
pss_20	100	pss_141	1400
pss_21	1000	pss_140	40
pss_301	100	pss_138	1400
pss_300	1000	pss_137	40
pss_303	1280	pss_180	3277
pss_302	10000	pss_181	32767
pss_27	8800	pss_304	6000
pss_24	768	pss_136	3
pss_23	1380	pss_onoff	1
pss_143	100	pss_min	-10
pss_144	1000	pss_max	10



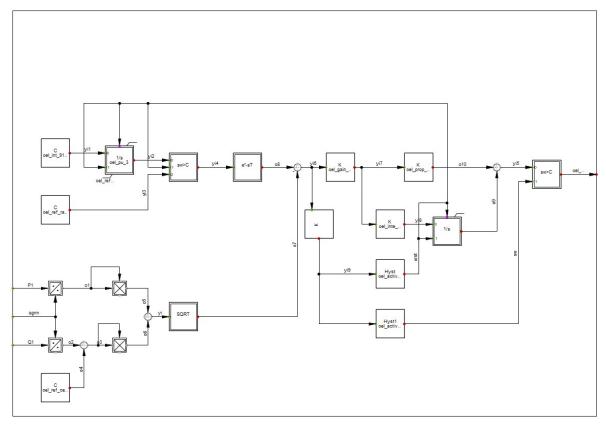


Figura 3. Modelo del limitador OEL.

Tabla 4. Parámetros OEL.

Parámetro	Valor
oel_ref_center_159	4348
oel_pu	3096
oel_gain_157	200
oel_prop_761	128
oel_inte_760	35
oel_pu_3	3096
oel_int_9142	-100
oel_rmp_9146	30
oel_pu_1	3096
oel_ref_radius_158_2	6052
oel_pu_2	3096
oel_active_156_2	20
oel_active_156_1	20
oel_ref_radius_158_1	6052



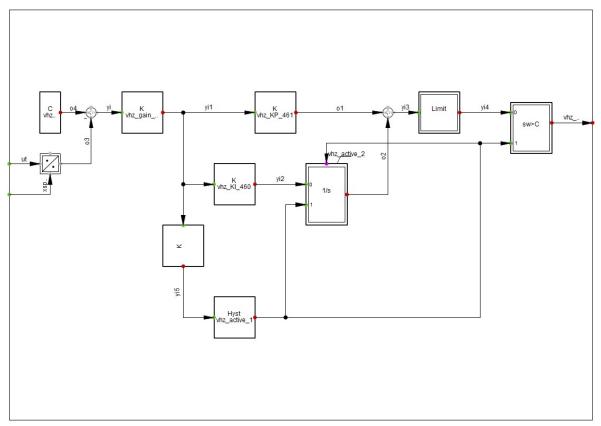


Figura 4. Modelo del limitador V/Hz.

Tabla 5. Parámetros V/Hz

Parámetro	Valor
vhz_gain_462	150
vhz_KP_461	128
vhz_KI_460	40
vhz_active_1	64
vhz_ref_161	17280
vhz_active_2	64