

(様式1)

試験成績書

会社名	ソーラーエッジテクノロジージャパン株式会社
試験日	2021年6月8日

試験方法はパワーコンディショナ複数台運転における単独運転検出試験方法による。

責任者	担当者
五十嵐	五十嵐

1. 試験対象機器

	メーカー名	形名	製造番号
PCS1	SolarEdge	SE33.3K-JPI4	SJ1320-07E090DF3-87
PCS2	SolarEdge	SE33.3K-JPI4	SJ1320-07E090F13-A9

整定値(4要素はマスクまたは最甘値とする。)

	PCS1		PCS2	
	整定値	整定時間	整定値	整定時間
OVR	462V	1.0秒	462V	1.0秒
UVR	336V	1.0秒	336V	1.0秒
OFR	51.0Hz	1.0秒	51.0Hz	1.0秒
UFR	47.5Hz	2.0秒	47.5Hz	2.0秒
能動的方式	ステップ注入付周波数フィードバック方式		ステップ注入付周波数フィードバック方式	
受動的方式	周波数変化率検出方式		周波数変化率検出方式	

2. 能動的方式のみによる単独運転の検出(受動的方式はマスクする)

動作状況(秒)		判定基準	発電出力(kW)		連系点の潮流	
PCS1	112.0	全ての発電設備が5秒以内で停止、解列すること。	PCS1	10.00	P(kW)	0.8
PCS2	112.0		PCS2	10.00	Q(kvar)	-0.8
回転機負荷 有						

3. 能動的+受動的方式の2方式による単独運転の検出

動作状況(秒)		判定基準	発電出力(kW)		連系点の潮流	
PCS1	110.0	全ての発電設備が5秒以内で停止、解列すること。	PCS1	10.00	P(kW)	1.8
PCS2	110.0		PCS2	10.00	Q(kvar)	0.7
回転機負荷 有						

備考

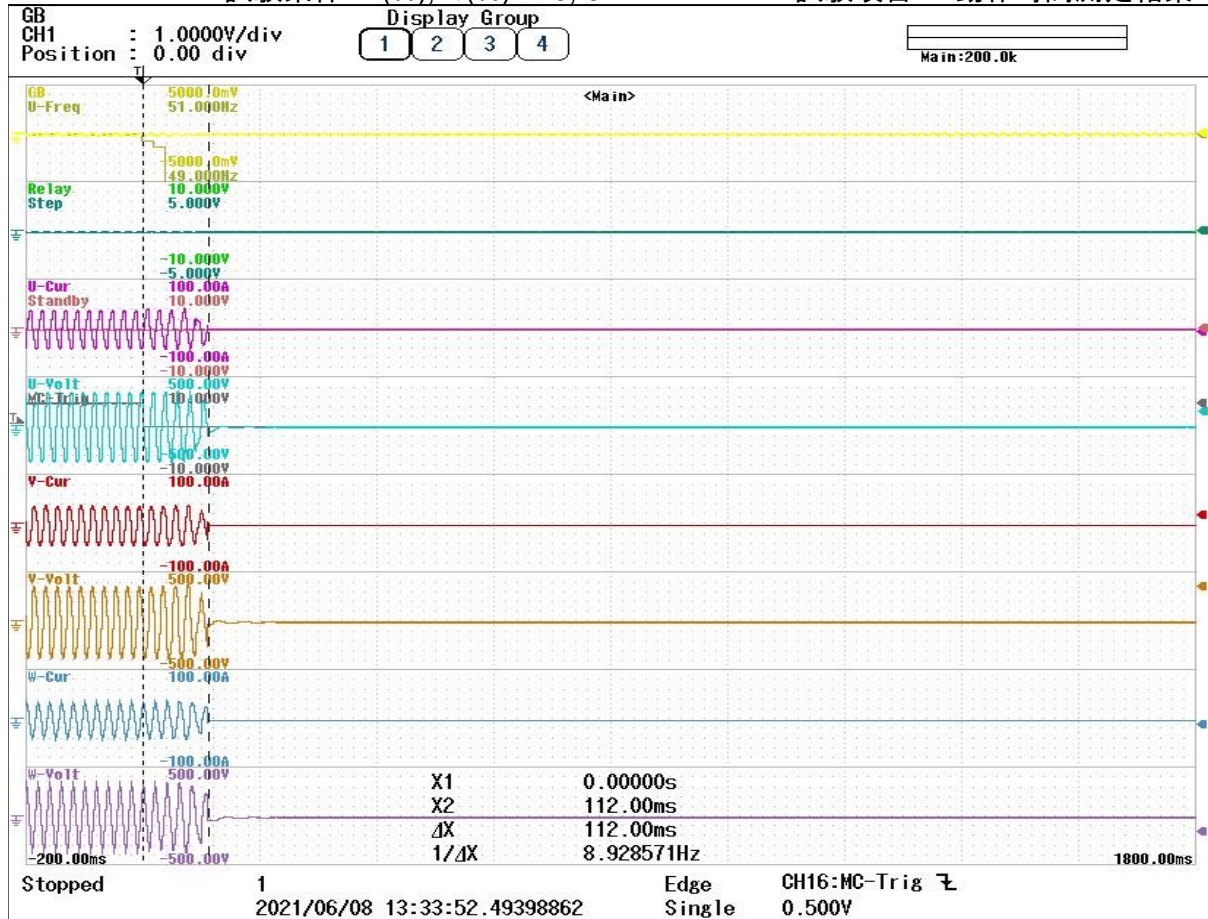
- ・試験実施場所: SolarEdge Japan Assessment Center
- ・試験条件: 50Hz

2. 能動的方式のみによる単独運転の検出(受動的方式はマスクする)

負荷条件 : 平衡負荷

試験条件 P(%),Q(%) : 0,0

試験項目 : 動作時間測定結果

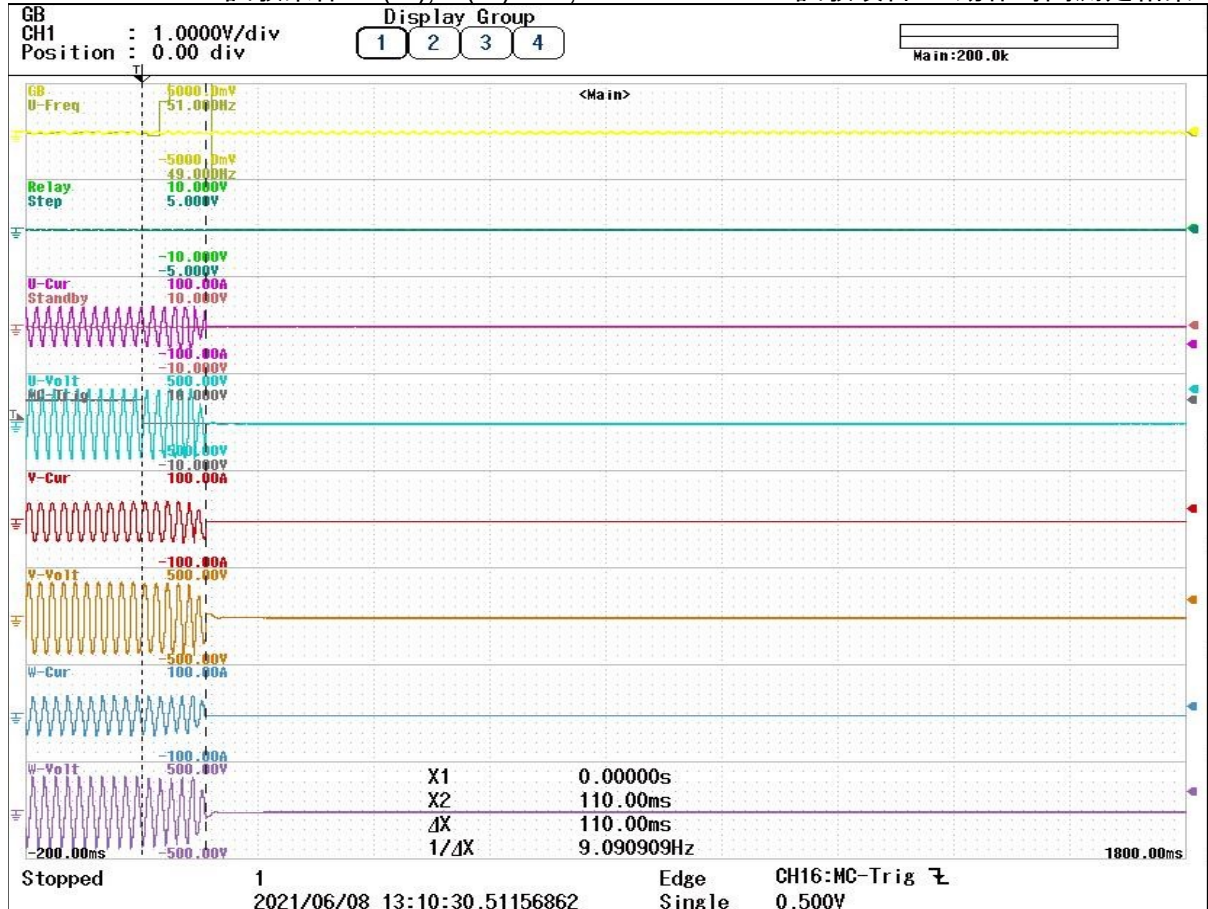


3. 能動的+受動的方式の2方式による単独運転の検出

負荷条件 : 平衡負荷

試験条件 P(%),Q(%) : 0,0

試験項目 : 動作時間測定結果



(様式1)

試験成績書

会社名	ソーラーエッジテクノロジージャパン株式会社
試験日	2021年6月8日

試験方法はパワーコンディショナ複数台運転における単独運転検出試験方法による。

責任者	担当者
五十嵐	五十嵐

1. 試験対象機器

	メーカー名	形名	製造番号
PCS1	SolarEdge	SE33.3K-JPI4	SJ1320-07E090DF3-87
PCS2	SolarEdge	SE33.3K-JPI4	SJ1320-07E090F13-A9
PCS3	SolarEdge	SE33.3K-JPI4	SJ5220-07E0C985A-7C

整定値(4要素はマスクまたは最甘値とする。)

	PCS1		PCS2		PCS3	
	整定値	整定時間	整定値	整定時間	整定値	整定時間
OVR	462V	1.0秒	462V	1.0秒	462V	1.0秒
UVR	336V	1.0秒	336V	1.0秒	336V	1.0秒
OFR	51.0Hz	1.0秒	51.0Hz	1.0秒	51.0Hz	1.0秒
UFR	47.5Hz	2.0秒	47.5Hz	2.0秒	47.5Hz	2.0秒
能動的方式	ステップ注入付周波数フィードバック方式		ステップ注入付周波数フィードバック方式		ステップ注入付周波数フィードバック方式	
受動的方式	周波数変化率検出方式		周波数変化率検出方式		周波数変化率検出方式	

2. 能動的方式のみによる単独運転の検出(受動的方式はマスクする)

動作状況(秒)		判定基準	発電出力(kW)		連系点の潮流	
PCS1	95.0	全ての発電設備が5秒以内で停止、解列すること。	PCS1	10.00	P(kW)	0.5
PCS2	95.0		PCS2	10.00	Q(kvar)	2.9
PCS3	95.0		PCS3	10.00	回転機負荷 有	

3. 能動的+受動的方式の2方式による単独運転の検出

動作状況(秒)		判定基準	発電出力(kW)		連系点の潮流	
PCS1	91.0	全ての発電設備が5秒以内で停止、解列すること。	PCS1	10.00	P(kW)	0.8
PCS2	91.0		PCS2	10.00	Q(kvar)	1.6
PCS3	91.0		PCS3	10.00	回転機負荷 有	

備考

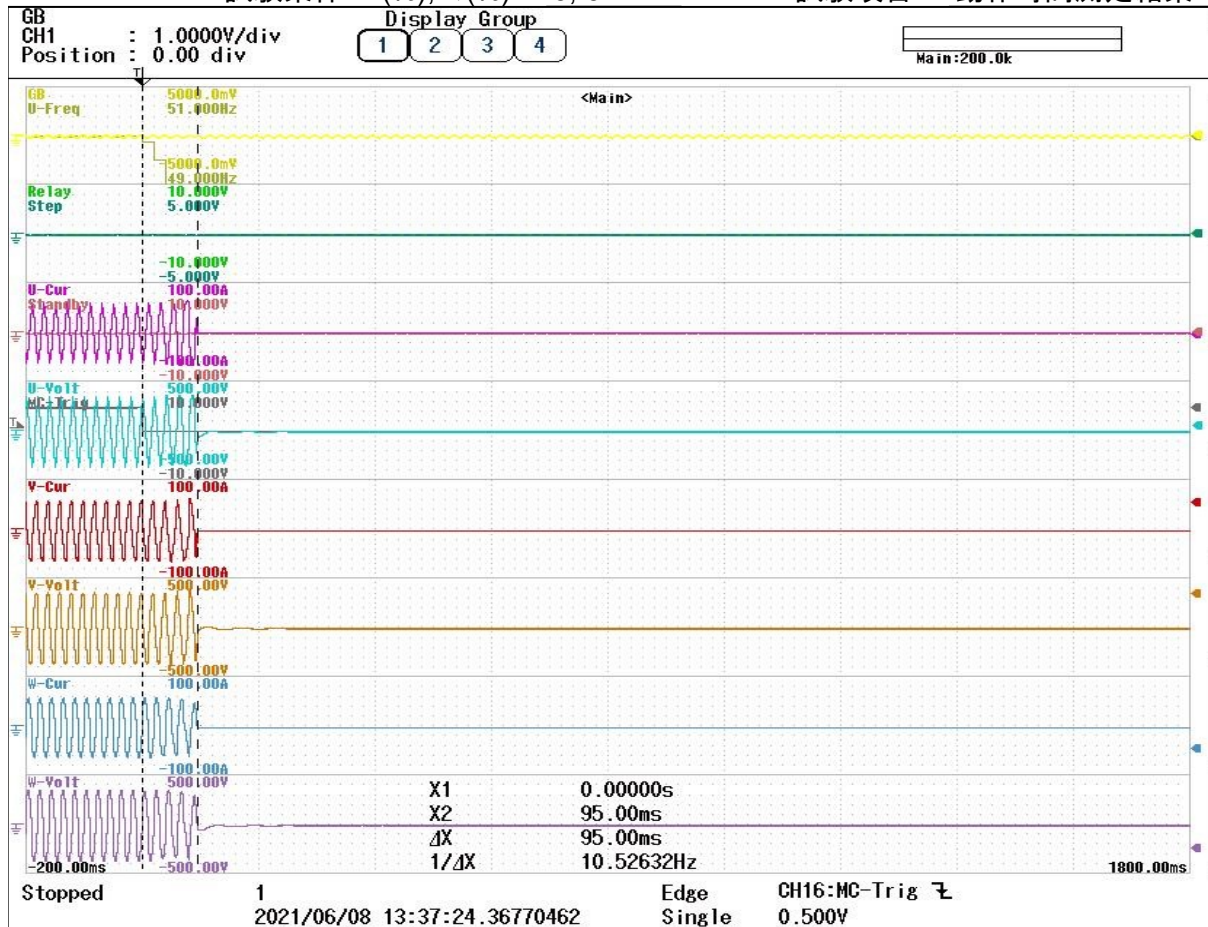
- 試験実施場所: SolarEdge Japan Assessment Center
- 試験条件: 50Hz

2. 能動的方式のみによる単独運転の検出(受動的方式はマスクする)

負荷条件 : 平衡負荷

試験条件 P(%),Q(%) : 0,0

試験項目 : 動作時間測定結果

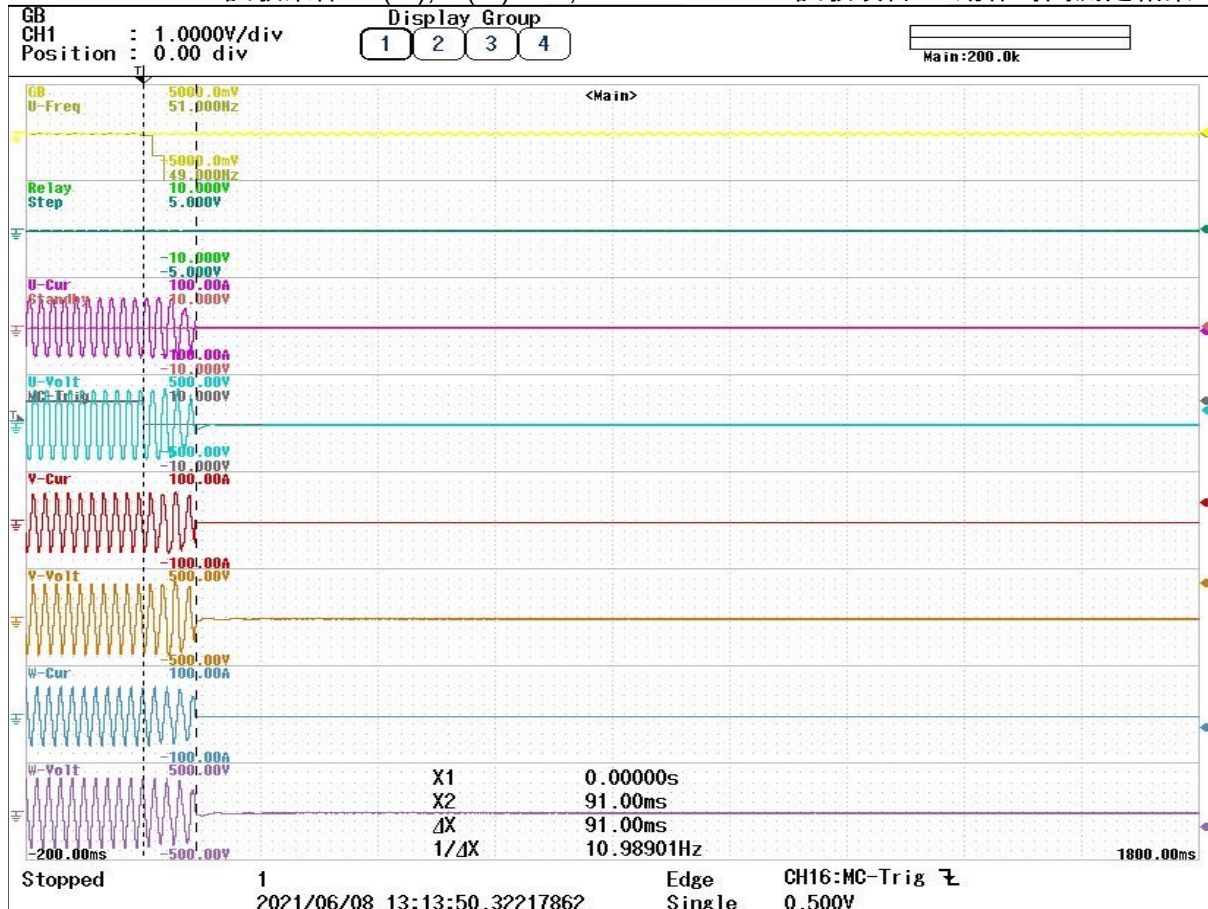


3. 能動的+受動的方式の2方式による単独運転の検出

負荷条件 : 平衡負荷

試験条件 P(%),Q(%) : 0,0

試験項目 : 動作時間測定結果



(様式1)

試験成績書

会社名	ソーラーエッジテクノロジージャパン株式会社
試験日	2021年6月8日

試験方法はパワーコンディショナ複数台運転における単独運転検出試験方法による。

責任者	担当者
五十嵐	五十嵐

1. 試験対象機器

	メーカー名	形名	製造番号
PCS1	SolarEdge	SE33.3K-JPI4	SJ1320-07E090DF3-87
PCS2	SolarEdge	SE33.3K-JPI4	SJ1320-07E090F13-A9
PCS3	SolarEdge	SE33.3K-JPI4	SJ5220-07E0C985A-7C
PCS4	SolarEdge	SE33.3K-JPI4	SJ1320-07E090F11-A7

整定値(4要素はマスクまたは最甘値とする。)

	PCS1		PCS2		PCS3		PCS4	
	整定値	整定時間	整定値	整定時間	整定値	整定時間	整定値	整定時間
OVR	462V	1.0秒	462V	1.0秒	462V	1.0秒	462V	1.0秒
UVR	336V	1.0秒	336V	1.0秒	336V	1.0秒	336V	1.0秒
OFR	51.0Hz	1.0秒	51.0Hz	1.0秒	51.0Hz	1.0秒	51.0Hz	1.0秒
UFR	47.5Hz	2.0秒	47.5Hz	2.0秒	47.5Hz	2.0秒	47.5Hz	2.0秒
能動的方式	ステップ注入付周波数フィードバック方式		ステップ注入付周波数フィードバック方式		ステップ注入付周波数フィードバック方式		ステップ注入付周波数フィードバック方式	
受動的方式	周波数変化率検出方式		周波数変化率検出方式		周波数変化率検出方式		周波数変化率検出方式	

2. 能動的方式のみによる単独運転の検出(受動的方式はマスクする)

動作状況(秒)		判定基準	発電出力(kW)		連系点の潮流	
PCS1	89.0	全ての発電設備が5秒以内で停止、解列すること。	PCS1	10.0	P(kW)	0.9
PCS2	89.0		PCS2	10.0	Q(kvar)	0.4
PCS3	89.0		PCS3	10.0	回転機負荷 有	
PCS4	89.0		PCS4	10.0		

3. 能動的+受動的方式の2方式による単独運転の検出

動作状況(秒)		判定基準	発電出力(kW)		連系点の潮流	
PCS1	91.0	全ての発電設備が5秒以内で停止、解列すること。	PCS1	10.0	P(kW)	1.0
PCS2	91.0		PCS2	10.0	Q(kvar)	3.5
PCS3	91.0		PCS3	10.0	回転機負荷 有	
PCS4	91.0		PCS4	10.0		

備考

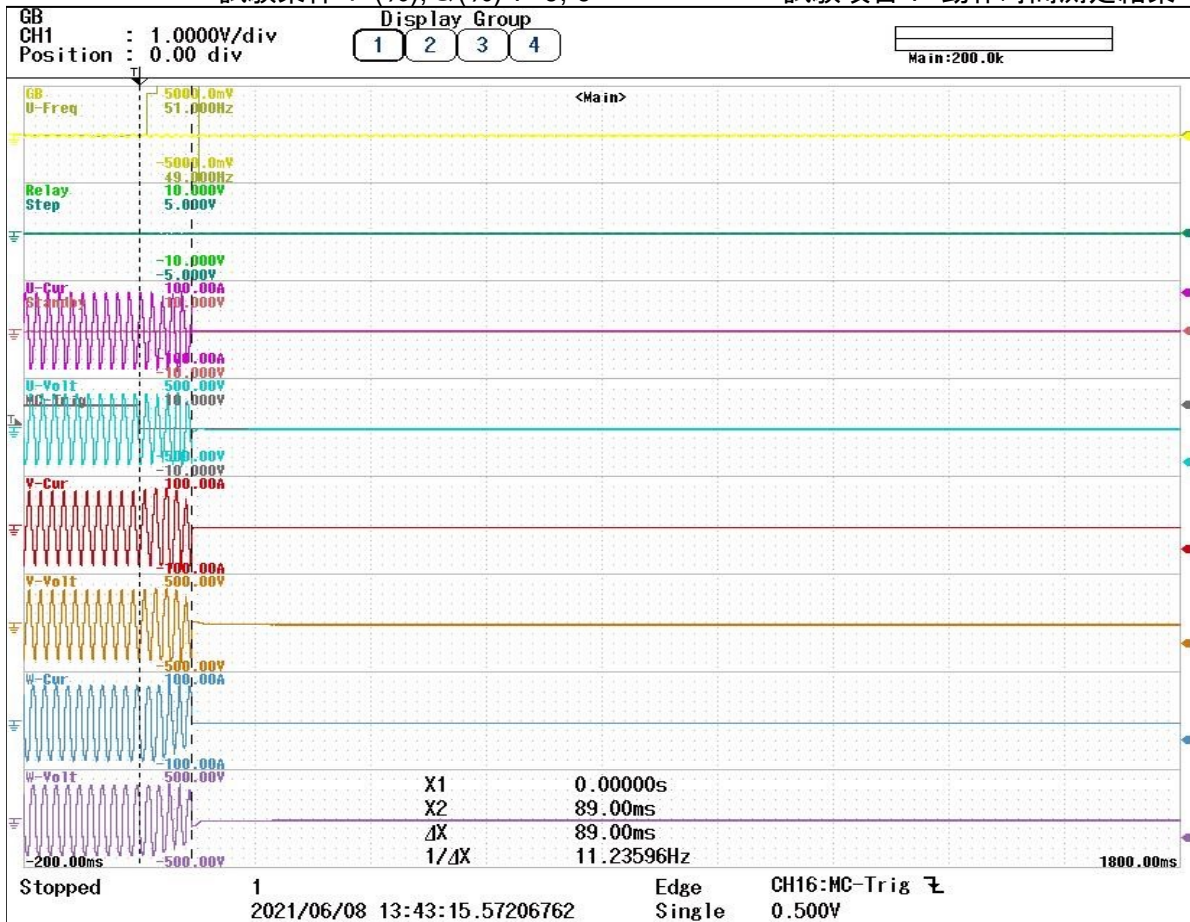
- 試験実施場所: SolarEdge Japan Assessment Center
- 試験条件: 50Hz

2. 能動的方式のみによる単独運転の検出(受動的方式はマスクする)

負荷条件 : 平衡負荷

試験条件 P(%),Q(%) : 0,0

試験項目 : 動作時間測定結果



3. 能動的+受動的方式の2方式による単独運転の検出

負荷条件 : 平衡負荷

試験条件 P(%),Q(%) : 0,0

試験項目 : 動作時間測定結果

