風力発電機の型式試験 WIND TURBINE TYPE TESTING

藤原 惇嗣* 小川 路加* Atsushi Fujiwara Ruka Ogawa

工事計画の届出が必要となる出力が 500kW 以上の風力発電所においては、登録適合性確認機関により事 前確認が義務付けられている.その事前確認では、導入する風力発電機が型式認証を取得している必要があ る、型式認証の目的は、その型式の風車が設計条件、適用される基準、その他の技術的要求事項にしたがっ て設計,文書化および製造されていることを証明することにある.本稿では,当社製風力発電機 KWT300の 型式認証において実施した試験サイト評価,型式試験およびコンポーネント試験の概要について報告する.

キーワード:型式認証,型式試験,コンポーネント試験

1. はじめに

風力発電機の型式認証は、図-1に水色網掛けで示す必須モ ジュールで構成される1).型式認証の目的は、その型式の風車 が設計条件、適用される基準、その他の技術的要求事項にし たがって設計、文書化および製造されていることを証明する ことにある.



| | 図-1 | 型式認証のモジュー | ・ルおよび構成 |
|--|-----|-----------|---------|
|--|-----|-----------|---------|

2. 試験サイト評価について

試験サイトは,評価範囲の地形が平坦かつ風に影響を与え る障害物がないことが望ましい.本節では IEC61400-12²⁾に基 づき,試験サイトについて評価した内容を示す.型式認証取 得のために使用した風車の仕様を表-1に示す.

サイト評価を行った場所を図-2,3に示す.本サイトは宮 古島の北部に位置し、周辺は海であり、地形的に風況への影 響が少ないことから、データの取得が容易であると考え、候 補サイトとして選定した.次節より、本サイトの評価事例を 紹介する.

| 表-1 風車仕様 | | | | |
|----------|-----|-----|---|-----------------------|
| 型 | | | 式 | KWT300 |
| 形 | | | 式 | 3 枚翼アップウィンド型 水平軸風車 |
| 定 | 格 | 出 | 力 | 300kW |
| П | ー タ | 直 | 径 | 33m |
| ハ | ブ | 高 | さ | 41.5m |
| 定 | 格 | 風 | 速 | 11.5m/s |
| 力 | ットイ | ン 風 | 速 | 3m/s |
| 力 | ットア | ウト風 | 速 | 25m/s |



図-2 サイト評価地点(宮古島)



図-3 試験サイト周辺の地形(標高)

^{*} 環境インフラ本部 環境インフラ部

2.1 地形の評価

型式試験は、基本的に平坦地形上で行うべきであり、地形 による風への影響を小さくするため、周辺の地形傾斜が少な いサイトを選定する方がよい.また、規格にて要求されてい る傾斜度以下であればサイトキャリブレーションを実施せず に試験を開始することができる.日本においては、複雑地形 が多く、サイトキャリブレーションが必要になることが多い. すなわち、地形による気流のゆがみによる風速の不確かさを 評価し³、風車ロータ中心に流入する風速と風速計測に使用 する風況観測マストの風速との統計的な相関係数を得る必要 がある.

本サイトでは、風況観測マストAおよびB(試験風車)を 67.6m(2.05D=1L)離して配置した.ここに、Dはロータ直 径である.それぞれを中心として、16L(1081.6m)の範囲で 10°毎の方位で地形傾斜度を調べてサイト評価を実施した.こ こでは、0°(北方向)の評価を行った際の結果を表-2に示す.

| | | 最大傾斜 | 許容最大傾斜度 | ≣⊽/ म | |
|--------|---------------------|---------|---------|--------------|--|
| | | [%] [%] | | т ат ши | |
| | < 2L | 8.9 | 3 | NG | |
| マストA | \geq 2L and < 4L | 2.2 | 5 | OK | |
| | \geq 4L and < 8L | 1.1 | 10 | OK | |
| | \geq 8L and < 16L | 0.5 | 10 | OK | |
| | < 2L | 20.8 | 3 | NG | |
| マストB | \geq 2L and < 4L | 7.1 | 5 | NG | |
| (試験風車) | \geq 4L and < 8L | 3.5 | 10 | OK | |
| | \geq 8L and < 16L | 1.7 | 10 | OK | |

表-2 地形傾斜度評価

表-2より,地形の傾斜度については,風況観測マストAを 中心に 2Lより内側の範囲で許容値以上の傾斜であった.2L ~16Lでは許容値内の傾斜で収まっていた.また,風況観測マ ストB(試験風車)を中心に4Lより内側の範囲で許容値以上 の傾斜であった.4L~16Lでは許容値内の傾斜で収まってい た.以上より,本サイトは型式試験を実施する前にサイトキ ャリブレーションを実施する必要のあるサイトであることが 判明した.

2.2 除外風向の評価

IEC 規格²によると, 試験風車および風況観測マスト付近の 風車や建物等の障害物について,下式に基づき影響角度を算 出し,型式試験に使用できない風向の算出を行う必要がある.

$$\theta = 1.3 \tan^{-1} \left(\frac{2.5D_e}{I} + 0.15 \right) + 10 \tag{1}$$

θ :影響角度 [°]

De: 等価ロータ直径 or 近傍風車ロータ直径 [m]

L:障害物と試験風車との距離[m]

また,障害物の等価ロータ直径については,下式より算出 する.

$$D_e = \frac{2l_h l_w}{l_h + l_w}$$
(2)
 $l_h: 障害物の高さ [m]$
 $l_w: 障害物の投影幅 [m]$

風況観測マストAおよびB(試験風車)に対して,上記の 2 式を用いて影響を評価し,両方とも等価ロータ直径の2倍 以上の離隔距離を確保して設置する必要がある.一方,等価 ロータ直径の20倍以上離れている場合は,その障害物の影響 はないと評価できる.また,試験風車も障害物として評価す る必要があるため,試験風車からみて主風向側に風況観測マ ストを設置することが望ましい.

図-4 は,除外風向を検討するために,風況観測マスト (MastA, B)周辺の障害物である運転風車(NWT1, 2)およ び建築物(RO1, 2)の位置関係を示したものである.それぞ れに対する評価を表-3に示す.



図-4 風況観測マストと障害物との関係

表-3 障害物の影響評価

| a)風況観測マストA | | | | | | | |
|------------|--------------|--------------|------------|-------|-------|--------|--------------------|
| | | | 笠在口 夕 | | 対 届 | 1況観測マス | K F A |
| 陪审师 | 高さ | 幅 | 守山ロータ | 25 商件 | 障害物 | 除外 | 除丛士伝 |
| 陧古忉 | [m] | [m] | 但1主 [m] | 正日内比 | 方 位 | 風向角 | 1557トノ」112 |
| | | | [111] | [m] | [°] | [°] | [°] |
| 試験風車 | \backslash | \backslash | 33.0 | 67.6 | 117.0 | 80.0 | 77.0 ~ 157.0 |
| NWT1 | \backslash | \backslash | 44.0 | 201.7 | 132.0 | 55.3 | 104.4 \sim 159.7 |
| NWT2 | | | 44.0 | 390.8 | 142.0 | 40.3 | 121.9 \sim 162.2 |
| RO1 | 8.0 | 12.0 | 9.6 | 351.6 | 139.0 | 0.0 | none |
| RO2 | 4.0 | 8.0 | 5.3 | 134.5 | 325.0 | 0.0 | none |

| b) 風況観測マストB(試験風車) | | | | | | | |
|-------------------|-----|------|-------------------|-------|-------|------|--------------------|
| | | 笠(正 | 対 風況観測マストB (試験風車) | | | | |
| 陪中师 | 高さ | 幅 | 守山ローヌ | 旧神 | 障害物 | 除外 | 险从土住 |
| 陧舌仞 | [m] | [m] | 但1主 [m] | 正日内比 | 方 位 | 風向角 | ロボフトノノコム |
| | | | [111] | [m] | [°] | [°] | [°] |
| 試験風車 | | | 33.0 | / | / | | |
| NWT1 | | | 44.0 | 137.0 | 140.0 | 66.7 | $106.7 \sim 173.4$ |
| NWT2 | | | 44.0 | 330.2 | 147.0 | 43.5 | 125.3 \sim 168.8 |
| R01 | 8.0 | 12.0 | 9.6 | 289.4 | 144.0 | 0.0 | none |
| R02 | 4.0 | 8.0 | 5.3 | 197.3 | 316.0 | 0.0 | none |

表-3 より,風況観測マストAおよびBに対して,RO1と RO2については,等価ロータ直径の20倍以上距離を有してい るため評価不要(影響なし)と判断できる.一方で,NWT1と NWT2については,等価ロータ直径の20倍以下の距離である ため,障害物の影響があると評価される.このことから,風況 観測マストAおよびBに対して,NWT1,NTW2および風況 観測マストA(試験風車)について除外風向の算出を行った ところ,このサイトでの除外風向は77°~174°(0°を真北とす る)である.

2.3 試験サイトでの風況の評価

型式試験においては、各風速帯での結果が要求されるため、 サイトの風況を調査し、試験を実施するために有用なサイト かどうかを評価する必要がある.

図-5 に風配図⁴⁾ に除外風向を重ねたものを,表-4 に風向別 風速別出現頻度を示す.図-5 の赤色のハッチで風況観測マス トB(試験風車)の影響による除外風向範囲を,青色のハッチ で障害物による除外風向の範囲を示す.表-4の縦軸にカット イン風速~カットアウト風速(3m/s~25m/s)までの1m/sBIN の風速を,横軸に10°BINの風向(除外風向は除く)をとり, それぞれに10分平均でその範囲に入ったデータの個数を示 す.



図-5 風配図および除外風向(出典:NED0 洋上風況マップ)



表-4 風向別風速別出現頻度

図-5より,試験に有効な風向は S~ENE の範囲である. 特に,N~ENE の範囲については,他の範囲では出現頻度の 低い 12m/s 以上の中・高風速域の出現頻度が高く,試験のた めに十分なデータが取得できることが期待できる.

表-4より考えられるデータ取得見込みについて,以下に示す.

9m/s 以下の風速について 190°~330°の風向で 100 個程度の データが取得できており、早い段階でデータの取得ができる と予測される.

200°付近の風向について,定格付近のデータが平均 100 個 以上出現しており,風向は限られるものの,十分なデータが 取得できると予測される.

17m/s~25m/s の範囲について,全風向にわたりデータの出 現頻度が低く,この風速域で必要なデータの取得に時間がか かると予測される.

以上を踏まえると,高風速域の試験データは多少時間を要 する可能性があるものの,型式試験サイトとしては,問題な いことを確認した.

3. 型式試験

型式試験は、風力発電機の設計値と実際の値や設計で想定 している挙動が同じとなっているかを確かめるために実施さ れ、性能試験、荷重試験、挙動試験の3試験を行う.本節で は、それぞれの試験で実施した内容について示す.

3.1 性能試験

性能試験は、風車の出力性能特性の測定を目的として実施 される.本節では、IEC61400-12²⁾に準拠して試験を実施した 際の事例を示す.

風車への流入する風の計測のため、図-6の風況観測マスト を風車から 2D 程度離れた位置へ設置した.



本マストは、ハブ高さと同じ 41.5m 高さに三杯式風速計を 2 台、36.6m 高さに矢羽根式風向計を2 台、34.0m 高さに鉛直 方向風速計、温湿度計および大気圧計を各1 台ずつ、ブレー ド中間位置付近である 31.9m およびブレード下端位置である 25.9m 高さに三杯式風速計と矢羽根式風向計を1 台ずつ設置 した.設置したセンサを表-5 に示す.

性能試験にて計測した出力パワーカーブを図-7に示す.図 -7の縦軸は発電出力で,横軸に風速を取り,黒線で設計パワ ーカーブを,黄線で計測パワーカーブを示す.計測パワーカ ーブは 9m/s 以下の範囲で,設計値とほぼ同等であることを 確認できた.また,定格風速付近では,計測値が設計値より低 くなったが,これは風車に流入する風が時間的に変動するた め,平均化処理をした際に小さくなったものと考える.15m/s 付近で計測値が設計値よりも 3%程度大きくなっている.こ れは定格出力運転時には,ピッチ角を変更することにより, 出力を一定になるように制御を行っているが,風車へ流入す る風が変動した際,ピッチ制御の遅れにより回転数が変動し たためと考える.いずれも乱流による影響で設計時の許容範 囲内であり問題ないと考える.

| 表−3 風沈観測マストセノリ | | | | |
|--|---------------------|--|--|--|
| 二杯子凤坊斗 | Thies 製 | | | |
| 二个工人地区司 | 4.3351.00.140 | | | |
| 左羽相子国内計 | Thies 製 | | | |
| 大羽喉丸風间計 | 4.3151.00.141 | | | |
| (小声士の同)まま | Yang 製 | | | |
| <u> </u> | CYG-27106F | | | |
| 11111日11111111111111111111111111111111 | Thies 製 | | | |
| /血/亚/反司 | 1.1005.54.160 | | | |
| 十左下計 | Vaisala 製 | | | |
| 入丸庄計 | CVS-PTB210C + SPH10 | | | |

表-5 風況観測マストセンサ

with contract of the contrac

3.2 荷重試験

荷重試験は設計時に想定した荷重と実機の風車が受ける荷 重が同程度であり,設計が妥当であることを確認することを 目的に実施される.本節では,IEC61400-13⁵⁾に準拠して試験 を実施した事例を示す.

風車が受ける荷重を計測するため、ひずみゲージを風車の 主要部分に取付け、荷重の計測を行った.表-6に計測項目と 計測場所を示す.

荷重試験では,通常運転中,発電停止中,エラー等による停止時の荷重,および運転中の荷重変動による疲労の評価が要求されている.図-8,9にエラーが生じて空力ブレーキが作動したときに,発電が停止する際の主軸トルクおよびブレードフラップ方向の計測結果を示す.

縦軸はそれぞれの荷重であり,横軸にエラー発生時を0秒 とした経過時間を示す.図中の青丸で計測値を,橙丸で設計 値を示す.

表-6 荷重計測項目および場所

| ブレードフラップ方向 曲げモーメント | ブレード翼根部 |
|-----------------------|---------|
| ブレードエッジ方向 曲げモーメント | ブレード翼根部 |
| 主軸トルク | メインシャフト |
| タワー前後方向 曲げモーメント | タワー基部 |
| タワー左右方向 曲げモーメント | タワー基部 |





ブレードのフラップ方向の曲げモーメントについて,設計 値と計測値の変化速度がおおよそ一致しており,同等の挙動 となっていることが確認できた.主軸トルクについて,設計 値と計測値で若干傾向が異なるが,試験時の風の状態による ロータ回転数の違いであると考える.

3.3 挙動試験

挙動試験では、通常運転時やエラー発生時などの風車の挙 動が設計どおりに動作するかについて、実機で確認すること を目的に実施される.本節では GL Guideline^のに準拠して実 施した事例のうち、ロータの過回転による風車の停止状況の データを示す.

ロータ過回転のエラーを再現するため、試験中のみロータ 過回転の閾値を 30rpm に変更し、30rpm を超えた際に、ブレ ードピッチ角が 0°から 88°に変化し空力ブレーキがかかるこ とを確認する.図-10 にロータ回転数を、図-11 にブレードピ ッチ角を示す.

図-10,11の縦軸にロータ回転数,ブレードピッチ角を示し, 横軸にエラー発生時を0秒とした経過時間を示す.

両図より,回転数 30rpm を超えた際,ブレードピッチ角が 88°になるように変化していき,それとともにロータ回転数が 低下して回転が停止される挙動が確認できた.このように, 挙動試験では,設計において想定している安全確保のための 風車制御が,実機において実現できるかを確認する.







図-11 ブレードピッチ角

4. コンポーネント試験

設計評価の過程では、風力発電機の主要部品であるブレード,増速機および発電機については、部品単体としての試験 を行い、部品として設計の妥当性確認が行われる.ここでは、 ブレードと増速機の試験について述べる.

4.1 ブレード試験

ブレードは風のエネルギーを電気に変換する主要部品のひ とつであるだけではなく、その性能が風車全体の性能にも大 きく影響を与える.そのため、設計したブレードが所定の強 度を有しているかの確認は極めて重要となる.一般に、ブレ ードは FRP 製であり、金属製品と比較すると、材料や加工方 法などによる特性の変化が著しい.そのため、ブレード試験 は実物大ブレードを用いて実施される.本節では GL Guideline に準拠して実施した事例を示す.

試験は,静的載荷試験と疲労試験に分類される.静的載荷 試験では,設計で想定した極値荷重に対して,ブレードの変 形,ひずみを計測する.また,実物大ブレードの固有振動数や 減衰が風車全体解析で仮定している数値の範囲であるかを確 認する.静的載荷試験状況を**写真-1**に示す.

疲労試験は,風力発電機が供用期間(一般に20年)の間に 蓄積される疲労荷重に対して確認を行うものである.ブレー ドの先端付近に設置した回転質量の慣性力で,ブレードを設 計で想定した疲労回数を強制加振させる(写真-2).疲労試験 中に,急激なひずみや変位の変化が生じないことを確認する だけではなく,疲労試験終了後に,再度,静的載荷試験を実施 して,当初の耐荷力が維持できているか確認した.



写真-1 ブレード静的載荷試験



写真-2 ブレード疲労試験

4.2 増速機負荷試験

増速機をテストベンチに設置し,設計で想定している100% の負荷をモータで段階的に載荷する(写真-3).本節では,GL Guideline に準拠して実施した事例を紹介する.

負荷試験の実施中には,騒音,振動,オイル温度,および歯 車の歯当りについて検査する.また,負荷試験の前後にオイ ルの清浄度を測定する.

試験終了後の増速機の分解を実施し、内部に異常がないことを確認した. 歯当り検査の事例を**写真-4**に示す.



写真-3 増速機負荷試験状況



写真-4 歯車の歯当り検査

5. おわりに

当社製風力発電機 KWT300 の型式認証において実施した試験サイト評価,型式試験およびコンポーネント試験の概要について述べた.

本稿では紹介を割愛したが、型式認証の過程では、図-1 に 示すように製造評価も行われる.これは、風車が設計文書に 基づき、品質が確保された状態で製造されているかどうかを 評価するものである.このように、型式認証では、法令、規格 および技術要件に基づき安全性が確保されているかを評価す る.そのため、評価を実施するのは、第三者機関に委ねられな ければならない.

国内に公的な風車試験機関や試験所がなく,自社の設備や, 場合によっては海外の試験所で試験を実施せざるを得ない状況となっていることも課題である.海外においては,NREL⁷ やWTTC⁸⁾のような公的機関が存在し,風況の良い試験サイト,ブレード試験設備および各種荷重試験設備を提供することで,試験コストの負担軽減が図られている.国内においても同様の試験所ができることで,ますます国内の風力産業が発展することを期待したい.

一方で、型式認証において評価されるのは、最低限度の要件を満足しているかであることを忘れてはならない. そのため、風車メーカおよびサプライヤは規格を満足させることに留まらず、より安全を確保するための開発行為が求められる.

参考文献

- 一般社団法人日本海事協会:風力発電システムの認証, 2021.
- 2) IEC 61400-12-1 : Power performance measurement of electricity producing wind turbines, 2022.
- 3) 植田祐子,今村博,丸山勇祐,石原孟,山口敦,小垣哲也: 複雑地形における風車性能評価のためのサイトキャリブ レーション,第36回風力エネルギー利用シンポジウム, pp.205-208, 2014.
- NEDO NeoWins (洋上風況マップ): https://appwdcl.infoc.nedo.go.jp/Nedo_Webgis/top.hhtm
- 5) IEC 61400-13 : Measurement of mechanical loads, 2015.
- Guideline for the Certification of Wind Turbine, Edition 2010, 2010.
- 7) NREL ホームページ: https://www.nrel.gov/
- 8) WTTC ホームページ:

https://www.masscec.com/masscec-focus/offshore-wind/wind-technology-testing-center-wttc