

# GRADO EN INGENIERÍA EN TECNOLOGÍAS INDUSTRIALES

# TRABAJO FIN DE GRADO DISEÑO DE LOS CIRCUITOS ELÉCTRICOS DE UN AEROGENERADOR MARINO

Autor: Sofía Yaqin Herrero Gómez-Tejedor

Director: Juan Antonio Talavera Martín

Madrid Julio 2025 Declaro, bajo mi responsabilidad, que el Proyecto presentado con el título

## DISEÑO DE LOS CIRCUITOS ELÉCTRICOS DE UN AEROGENERADOR OFFSHORE

en la ETS de Ingeniería - ICAI de la Universidad Pontificia Comillas en el curso académico 2024/2025 es de mi autoría, original e inédito y no ha sido presentado con anterioridad a otros efectos. El Proyecto no es plagio de otro, ni total ni parcialmente y la información que ha sido tomada de otros documentos está debidamente referenciada.

Fdo.: Sofía Yaqin Herrero Gómez-Tejedor Fecha: .15./ .01./ 2025

Autorizada la entrega del proyecto

EL DIRECTOR DEL PROYECTO

Fdo.: Juan Antonio Talavera Martín Fecha: 20 / ...../ ....../ ......



# GRADO EN INGENIERÍA EN TECNOLOGÍAS INDUSTRIALES

# TRABAJO FIN DE GRADO DISEÑO DE LOS CIRCUITOS ELÉCTRICOS DE UN AEROGENERADOR MARINO

Autor: Sofía Yaqin Herrero Gómez-Tejedor

Director: Juan Antonio Talavera Martín

Madrid Julio 2025

### DISEÑO DE LOS CIRCUITOS ELÉCTRICOS DE UN AEROGENERADOR MARINO

Autor: Herrero Gómez-Tejedor, Sofía Yagin.

Director: Talavera Martín, Juan Antonio.

Entidad Colaboradora: ICAI – Universidad Pontificia Comillas

#### RESUMEN DEL PROYECTO

La presente memoria aborda el diseño integral de los circuitos eléctricos de un aerogenerador marino de 5MW. El objetivo principal del trabajo es garantizar la evacuación eficiente de la potencia, la continuidad operativa y la seguridad de la turbina mediante la definición, selección y dimensionamiento de los equipos que componen los tres subsistemas: circuito de potencia, circuito de servicios auxiliares y sistema de control, además del cableado interno a 400V, 690V y el cableado de media tensión a 20kV hasta la subestación colectora.

Palabras clave: aerogenerador marino, turbina eólica, circuito de potencia, servicios auxiliares, sistema de control

#### 1. Introducción

La energía eólica marina se perfila como un pilar clave para garantizar un suministro eléctrico sostenible y descarbonizado. La ubicación de los aerogeneradores lejos de la costa permite aprovechar vientos más constantes e intensos, pero también impone mayores exigencias técnicas y logísticas por la acción combinada del viento, el oleaje y la atmósfera salina. En específico, se selecciona la zona de Granadilla-Arico en Tenerife, Islas Canarias para ubicar el aerogenerador marino de este proyecto.

Entre los subsistemas críticos de una turbina offshore se encuentran los circuitos eléctricos encargados de evacuar la potencia a la red, alimentar los servicios auxiliares y coordinar el control de la máquina; su fiabilidad condiciona de forma directa los costes de operación y mantenimiento.

#### 2. Definición del proyecto

La metodología se estructura en dos fases. En primer lugar, una fase colaborativa en la que, junto con otros compañeros, se desarrolla un prototipo de simulación en Bladed para fijar los parámetros globales de la turbina.

En segundo lugar, una fase individual donde se estudian los circuitos eléctricos del aerogenerador. Esta fase se puede dividir en tres grandes bloques: sistema de potencia, encargado de llevar la energía desde el generador hasta la red; servicios auxiliares, que suministran electricidad a los equipos internos de la turbina; y sistema de control, responsable de coordinar el funcionamiento seguro y eficiente de la máquina.

La selección de los equipos se realizó comparando catálogos de distintos fabricantes de referencia y aplicando las normas internacionales tales como IEC y de la guía GL

para instalaciones eólicas. De este modo se consiguió un diseño que combina fiabilidad técnica con un coste razonable.

#### 3. Descripción del sistema

El sistema eléctrico de potencia arranca en el generador síncrono de imanes permanentes (PMSG) de baja velocidad, que entrega una salida trifásica a 690V. Esta energía se canaliza a un convertidor back-to-back del fabricante ABB que devuelve la señal con la frecuencia y tensión adecuadas para la red. Acto seguido, un transformador seco encapsulado de 0,69kV/20kV de Siemens con conexión Dyn11, eleva la tensión para el transporte en media tensión hasta la sala de celdas. Este tren de potencia se protege mediante una celda modular del fabricante ABB con interruptor en vacío, relés de sobrecorriente y descargadores contra sobretensiones, garantizando aislamientos seguros y respuesta ante fallos.

Paralelamente, el sistema de servicios auxiliares toma una derivación de la línea de 20kV y la reduce a 400V mediante un transformador auxiliar de Siemens. A la salida de este transformador se conecta un Sistema de Alimentación Ininterrumpida (SAI) de Eaton que asegura el suministro a los equipos críticos incluso ante cortes momentáneos de la red principal. De esta forma, se mantiene el funcionamiento estable de todos los elementos auxiliares necesarios para la operación segura de la turbina.

El control global de la máquina recae en el Wind Turbine Controller (WTC), que supervisa permanentemente los distintos modos de operación y coordina la actuación de los subsistemas. Dentro de este, el sistema de paso variable emplea tres motores eléctricos WEG de 37kW con sus variadores de frecuencia de ABB para modificar el ángulo de las palas y regular la potencia extraída del viento. Por otra parte, el sistema de guiñada o yaw system dispone de seis motores de 5,5kW, también con variadores; ambos proporcionados por el fabricante WEG, encargados de alinear la góndola con la dirección del viento, maximizando así la producción.

Finalmente, todo el tendido de cables —incluyendo baja tensión (690V), tensión auxiliar (400V) y media tensión (20kV)— se ha dimensionado según la normativa UNE-IEC (REBT y RLAT). Se han calculado cuidadosamente las secciones y aislamientos de cada línea en función de las corrientes nominales y las temperaturas de funcionamiento, garantizando la fiabilidad y la vida útil de la instalación bajo las exigentes condiciones offshore. En particular, se eligen los fabricantes Prysmian Group y Top Cable para el cableado.

#### 4. Resultados

A continuación, se expone en la Figura 1 el esquema de diseño elaborado a lo largo del proyecto para los tres sistemas que componen el aerogenerador.

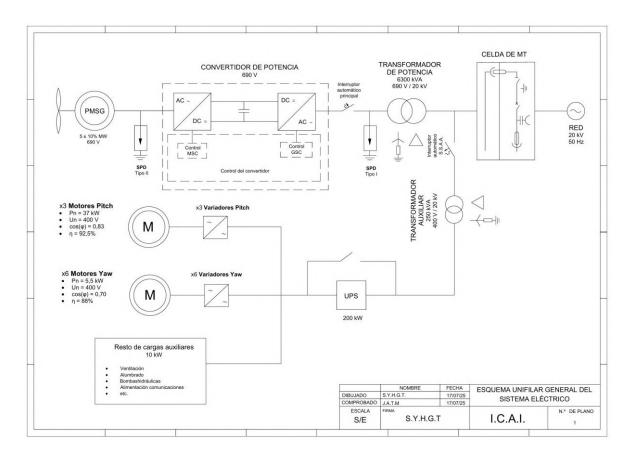


Figura 1 – Circuitos eléctricos del aerogenerador marino

#### 5. Conclusiones

Este proyecto ha permitido comprender en profundidad el diseño y la integración de los circuitos eléctricos de un aerogenerador offshore de 5MW, desde la evacuación de potencia hasta el control de la máquina. La definición de los tres subsistemas – potencia, auxiliares y control— y el dimensionamiento detallado de cada componente garantizan una evacuación fiable, la continuidad de los servicios internos y una gestión segura de los modos de operación.

La aplicación de las normas IEC y las guías GL, junto con la comparación de ofertas de fabricantes de referencia, ha resultado decisiva para alcanzar un diseño equilibrado en términos de coste, tamaño y fiabilidad.

En conjunto, la solución propuesta cumple los requisitos técnicos y normativos del entorno offshore, minimiza pérdidas y tiempos de parada, y sienta las bases para una instalación robusta y económicamente viable, contribuyendo al desarrollo sostenible de la energía eólica marina.

### DESIGN OF THE ELECTRICAL CIRCUITS FOR AN OFFSHORE WIND TURBINE

Author: Herrero Gómez-Tejedor, Sofía Yaqin.

Supervisor: Talavera Martín, Juan Antonio.

Collaborating Entity: ICAI – Universidad Pontificia Comillas)

#### **ABSTRACT**

This thesis presents the comprehensive design of the electrical circuits for a 5MW offshore wind turbine. The main objective is to ensure efficient power export, continuous operation, and turbine safety through the definition, selection, and sizing of the equipment comprising the three subsystems: power circuit, auxiliary services circuit, and control system, as well as the internal wiring at 400V, 690V and the medium voltage wiring at 20kV up to the collector substation.

**Keywords**: offshore wind turbine, wind turbine, power circuit, auxiliary services, control system

#### 1. Introduction

Offshore wind energy is emerging as a key pillar for securing a sustainable, decarbonized electricity supply. Placing turbines far from the coast allows for harnessing more consistent and stronger winds, but also imposes greater technical and logistical demands due to the combined action of wind, waves, and the marine environment. Specifically, the Granadilla–Arico area in Tenerife, Canary Islands, was chosen as the reference location for the offshore turbine in this project.

Among the critical subsystems of an offshore turbine are the electrical circuits responsible for exporting power to the grid, supplying auxiliary services, and coordinating the machine's control; their reliability directly affects operation and maintenance costs.

#### 2. Project definition

The methodology is organized in two phases. First, a collaborative phase in which, together with other team members, a simulation prototype is developed in Bladed to establish the turbine's global parameters.

In the second phase, an individual study of the turbine's electrical circuits is carried out. This phase can be divided into three main blocks: the power system, responsible for transferring energy from the generator to the grid; the auxiliary services system, which supplies electricity to the turbine's internal equipment; and the control system, which coordinates the safe and efficient operation of the machine.

Equipment selection was performed by comparing catalogs from leading manufacturers and applying international standards such as IEC and the GL

guidelines for wind installations. This approach achieved a design that balances technical reliability with reasonable cost.

#### 3. System description

The power circuit begins at the low-speed permanent-magnet synchronous generator (PMSG), which delivers a three-phase output at 690V. This energy is routed through an ABB back-to-back converter that adjusts the voltage and frequency to grid requirements. Next, a Siemens dry-type encapsulated transformer, 0.69kV/20kV with Dyn11 connection, steps up the voltage for medium-voltage transmission to the switchgear room. This power train is protected by an ABB modular medium-voltage cell with a vacuum circuit breaker, overcurrent relays, and surge arresters, ensuring safe insulation and fault response.

In parallel, the auxiliary services system taps off from the 20kV line and steps it down to 400V using a Siemens auxiliary transformer. An Eaton Uninterruptible Power Supply (UPS) is connected to the transformer output to guarantee critical equipment power even during brief grid outages. In this way, stable operation of all internal auxiliary elements necessary for safe turbine operation is maintained.

Overall machine control is managed by the Wind Turbine Controller (WTC), which continuously monitors operating modes and coordinates subsystem actions. Within this controller, the variable-pitch system uses three WEG 37kW electric motors with ABB frequency drives to adjust blade angles and regulate the power captured from the wind. The yaw system, in turn, employs six 5.5kW motors—also with WEG-supplied drives—to align the nacelle with the wind direction, thus maximizing production.

Finally, all cabling—including low voltage (690V), auxiliary voltage (400V), and medium voltage (20kV)—has been sized according to UNE-IEC standards (REBT and RLAT). Conductor cross-sections and insulation were carefully calculated based on nominal currents and operating temperatures, ensuring the reliability and service life of the installation under demanding offshore conditions. In particular, Prysmian Group and Top Cable have been selected for the cabling.

#### 4. Results

The design scheme developed throughout the project for the three systems that make up the wind turbine is shown in Figure 1.

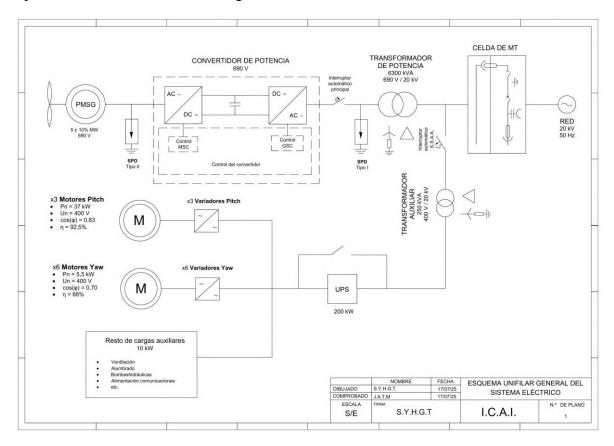


Figure 1 – Electrical circuits of the offshore wind turbine

#### 5. Conclusions

This project has provided a deep understanding of the design and integration of the electrical circuits for a 5MW offshore wind turbine, from power export to machine control. Defining the three subsystems—power, auxiliary services, and control—and detailing the sizing of each component ensures reliable power delivery, uninterrupted auxiliary services, and safe operation modes.

Applying IEC standards and GL guidelines, together with comparing offerings from leading manufacturers, was crucial to achieve a balanced design in terms of cost, size, and reliability.

Overall, the proposed solution meets the technical and regulatory requirements of the offshore environment, minimizes losses and downtime, and lays the foundation for a robust, economically viable installation, contributing to the sustainable development of offshore wind energy.

### Agradecimientos

A mis padres, por su apoyo constante y por facilitarme siempre los medios para seguir adelante. A mis amigos, por su compañía en las largas jornadas de trabajo y por hacer más llevadero este proceso. Gracias a todos por ayudarme a completar este proyecto.

# Índice general

1.	$\mathbf{Intr}$	roducción	1
	1.1.	Motivación	1
	1.2.	Justificación	3
	1.3.	Objetivos	5
	1.4.	Alineación con los Objetivos de Desarrollo Sostenible (ODS)	5
	1.5.	Desarrollo y metodología del trabajo	6
	1.6.	Selección del emplazamiento	6
2.	Des	cripción de las tecnologías	8
	2.1.	Clasificación de las turbinas	8
		2.1.1. Eje del rotor	8
		2.1.2. Velocidad de rotor	10
	2.2.	Principios aerodinámicos del aerogenerador	11
		2.2.1. Aproximación del coeficiente de potencia	12
	2.3.	Estado del arte	13
3.	Des	arrollo del prototipo de simulación	14
	3.1.	Palas y perfil aerodinámico	14
	3.2.	Rotor y buje	15
	3.3.	Góndola y torre	18
	3.4.	Tren de potencia	18
4.	Circ	cuito de Potencia	21
	4.1.	Generador	21
	4.2.	Convertidor	23
		4.2.1. Convertidor del lado de máquina - MSC	26
		4.2.2. Convertidor del lado de la red - GSC	27
		4.2.3. Bus de continua	28

7.	Con	clusiói	n	79
	6.4.	Cablea	ado de auxiliares 400 V	77
	6.3.	Cablea	ado de media tensión $20\mathrm{kV}$	76
	6.2.	Cablea	ado del circuito de potencia, 690 V $\dots$	73
		6.1.2.	Alta tensión	73
		6.1.1.	Baja tensión	71
	6.1.	Norma	ativa	71
6.	Cab	leado		70
		5.2.3.	Protecciones de los auxiliares	68
		5.2.2.	Transformador de servicios auxiliares	66
		5.2.1.	Sistema de alimentación in interrumpida (SAI)	65
	5.2.	Sistem	a de auxiliares	65
		5.1.4.	Control de paso	63
		5.1.3.	Control de orientación	61
		5.1.2.	Control de lazo cerrado	60
		5.1.1.	Modos de operación	59
	5.1.	Sistem	a de control	58
<b>5</b> .	Circ	cuito d	e Auxiliares y Sistema de control	58
		4.5.3.	SPDs seleccioandos	55
		4.5.2.	Sistema LPS interior	
		4.5.1.	Sistema LPS exterior	52
	4.5.	Protec	ción contra sobretensiones	51
		4.4.4.	Celda seleccionada	49
		4.4.3.	Protecciones eléctricas - Relés	42
		4.4.2.	Disposición y configuación	
		4.4.1.	Equipos de maniobra y seccionamiento	36
	4.4.	Celda	de media tensión	
		4.3.4.	Transformador seleccionado	
		4.3.3.	Ubicación	
		4.3.2.	Conexión	
	4.0.	4.3.1.	Tipos de transformadores	
	4.3.		ormador de potencia	
		4.2.4.	Convertidor seleccionado	
		4.2.4.	Filtro de red	28

9

Appendix		
A. Plano de los circuitos eléctricos	81	
B. Especificaciones preliminares	84	
C. Catálogos	88	
C.1. Convertidor de potencia	. 89	
C.2. Transformador de potencia	. 91	
C.3. Celda de Media Tensión	. 93	
C.4. SPDs	. 94	
C.4.1. Tipo 1	. 94	
C.4.2. Tipo 2	. 95	
C.5. Sistema de guiñada	. 96	
C.5.1. Motores de guiñada	. 96	
C.5.2. Variadores de guiñada	. 97	
C.6. Sistema de paso	. 98	
C.6.1. Motores de paso	. 98	
C.6.2. Variadores de paso	. 99	
C.7. Sistema de Alimentación Ininterrumpida	. 100	
C.8. Transformador de auxiliares	. 100	
C.9. Cableado	. 101	
C.9.1. Cableado de potencia, 690V	. 101	
C.9.2. Cableado de media tensión, 20kV	. 102	
C.9.3. Cableado de auxiliares, 400V	. 103	
D. Tablas de REBT	104	
Bibliografía	106	

# Índice de figuras

1.1.	Evolución de las turbinas eólicas [2]	1
1.2.	Evolución de la capacidad $GW$ eólica instalada [4]	2
1.3.	Crecimiento de potencia offshore [4]	3
1.4.	Potencia total offshore instalada en 2023 [4]	3
1.5.	Evolución y proyección del LCOE para turbinas onshore y offshore $[6]$	4
2.1.	VAWT (izquierda) vs. HAWT (derecha), [7]	8
2.2.	$C_P$ de HAWT y VAWT [8]	9
2.3.	Extracción de energía de una turbina eólica [7] $\dots \dots \dots \dots$	11
2.4.	Distribución de velocidades a lo largo de la pala [9] p.87	13
3.1.	Distribución de perfiles aerodinámicos a lo largo de la pala	15
3.2.	Distribución de la cuerda a lo largo de la pala	15
3.3.	Ventana del rotor en Bladed	16
3.4.	Ventana del buje en Bladed	17
3.5.	Ventana del tren de potencia, transmisión en Bladed	19
3.6.	Ventana del tren de potencia, pérdidas en Bladed	20
4.1.	Esquema de un convertidor BTB para PMSG, [10]	23
4.2.	Convertidores BTB según su topología, elaboración propia	24
4.3.	Topología de dos niveles con seis interruptores [14]	26
4.4.	Zonas de control del aerogenerador [16]	27
4.5.	Filtro LCL	29
4.6.	Conexión transformador de potencia con neutro accesible	33
4.7.	Vista del transformador encapsulado	35
4.8.	Disparo térmico-magnético de un breaker trifásico, diapositivas $ULi\`ege$ $ENERG0002$	37
4.9.	Topologías de conexión en sistemas de generación distribuida [22]	41

4.10.	Esquema básico de protección diferencial [23]	43
4.11.	Pendiente característica del relé diferencial porcentual [24]	44
4.12.	Características del relé de tiempo inverso [23]	46
4.13.	Curva de coordinación para los relés de sobrecorriente [23]	47
4.14.	Secuencia positiva. Rotación de fase en sentido antihorario [23] $\ \ldots \ \ldots$	48
4.15.	Secuencia negativa. Rotación de fase en sentido antihorario [23] $\ \ldots \ \ldots$	48
4.16.	Módulo V de Safe Plus 24 $kV$ [26]	50
4.17.	LPS típico en una turbina eólica [27]	51
4.18.	LPZ típico en la góndola [30]	53
4.19.	LPZ recomendados por el fabricante $DEHN$ [31]	55
	DBM 1 440 FM	57
4.21.	DG M WE 600 FM	57
5.1.	Esquema simplificado del sistema de control y seguridad de una turbina, adaptado de [32]	59
5.2.	Zonas de operación []	60
5.3.	W22 132 M/L 6 IE3	62
5.4.	W22 IE4 Trifásico	64
5.5.	Características generales del Eaton 9PHD Marine	66
5.6.	Eaton 9PHD Marine 200 kW	66
6.1.	Cableado de un parque eólico [2]	71
D.1.	Cables aislados con aislamiento seco; temperatura máxima, en ${}^{o}$ C, asignada al conductor	104
D.2.	Intensidad máxima admisible, en amperios, en servicio permanente para cables con conductores de cobre en instalación al aire en galerías ventiladas (temperatura ambiente $40^{\rm o}{\rm C}$ )	104
D.3.	Coeficiente de corrección F para temperatura ambiente distinta de 40 $^{o}\mathrm{C}$ .	105
D.4.	Factor de correccion para agrupaciones de cables unipolares al aire 1	105

## Índice de cuadros

3.1.	Parámetros del rotor calculados por el autor	16
3.2.	Parámetros del buje y generador calculados por el autor	17
4.1.	Datos principales del generador PMSG	22
4.2.	Características del convertidor ABB ACS880-87LC-6604A/6144A-7	30
4.3.	Datos técnicos del transformador GEAFOL de tipo seco encapsulado	35
4.4.	Características de la celda Safe Plus 24 k V – V-module $\ \ldots \ \ldots \ \ldots \ \ldots$	50
4.5.	Clase de SPD según la frontera LPZ $\ \ldots \ \ldots \ \ldots \ \ldots$	55
4.6.	Características generales del SPD Tipo 1	57
4.7.	Características generales del SPD Tipo 2	57
5.1.	Características del motor seleccionado para el sistema de guiñada	62
5.2.	Características generales del variador CFW500 G2	63
5.3.	Características del motor WEG W22 IE4 37 kW B34T	64
5.4.	Características generales del variador ACS 580-01-073 A-4	65
5.5.	Datos técnicos del transformador GEAFOL NEO 4GB5464-3F	68
6.1.	Datos técnicos del Flextreme Max H07RN-F/DN-F	75
6.2.	Datos técnicos del X-VOLT RHZ1 Cu/OL/20L	77
6.3.	Datos técnicos del Afumex Class ATEX RZ1MZ1-K	78

### Acrónimos

LCOE Levelized Cost of Energy AEP Annual Energy Production

ODS Objetivos de Desarrollo Sostenible

VAWT Vertical Axis Wind Turbine
HAWT Horizontal Axis Wind Turbine

PMSG Permanent Magnet Synchronous Generator

DFIG Doubly-Fed Induction Generator SCIG Squirrel Cage Induction Generator

TSR Tip Speed Ratio

MPPT Maximum Power Point Tracking

BTB Back to Back

WECSWind Energy Control SystemVSCVoltage Source ConverterCSCCurrent Source ConverterFOCField Oriented ControlDTCDirect Torque ControlTHCTotal Harmony DistortionPWMPulse Width Modulation

IGBT Insulated Gate Bipolar Transistor

MSC Machine Side Converter GSC Grid Side Converter CC Corriente Continua CA Corriente Alterna BT Baja Tensión MT Media Tensión

Alta Tensión

AT

ANSI American National Standards Institute

LPS Lightning Protection System

 $\begin{array}{lll} LPZ & \text{Lightning Protection Zone} \\ LPL & \text{Lightning Protection Level} \\ SDP & \text{Surge Protection Devices} \\ WTC & \text{Wind Turbine Controller} \\ LiDAR & \text{Light Detection And Ranging} \\ \end{array}$ 

SAI Sistema de Alimentación Ininterrumpida

REBT Reglamento Electrotécnico para Baja Tensión

### Capítulo 1

### Introducción

#### 1.1. Motivación

La transición hacia un modelo energético más sostenible está impulsando el desarrollo y adopción de energías renovables. Entre ellas, la energía eólica se ha posicionado como un pilar fundamental, con la instalación de  $117\,GW$  en 2024 [1]. Este sector ha sufrido una fuerte evolución tecnológica desde sus orígenes. El siglo XIX vio la entrada de turbinas eólicas de hasta  $12\,kW$ , llegando a capacidades de  $1\,MW$  a mediados de la década de los 90. Es en recientes años que se ha conseguido sobrepasar capacidades de  $10\,MW$ , donde en 2025 se están instalando turbinas de hasta  $15\,MW$ . Como se puede observar en la Figura 1.2, el crecimiento en capacidad está ligado a las dimensiones de las turbinas. El mayor diámetro del rotor y mayor diámetro de las palas ha permitido una mayor captura del viento así como un mayor rendimiento, resultando por tanto en una mayor generación.

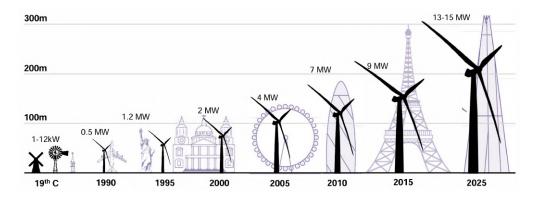


Figura 1.1: Evolución de las turbinas eólicas [2]

En un contexto donde la velocidad del viento es una variable crítica en la potencia generada, los vientos más fuertes y constantes de los que se benefician los parques eólicos marinos, hacen que estos destaquen frente a sus equivalentes terrestres. En específico, la Comisión de la Unión Europea ha fijado el objetivo de 300 GW de capacidad eólica marina para 2050 [3]. A pesar de aprovecharse de fuertes ráfagas de viento, los entornos marítimos presentan considerables desafíos tales como condiciones climáticas adversas, exposición a la corrosión y compleja manutención que ponen en riesgo la la operatividad de los estos parques. Este entorno, por tanto, exige una operación segura, eficiente y continua, donde los sistemas eléctricos son esenciales para garantizar un correcto funcionamiento.

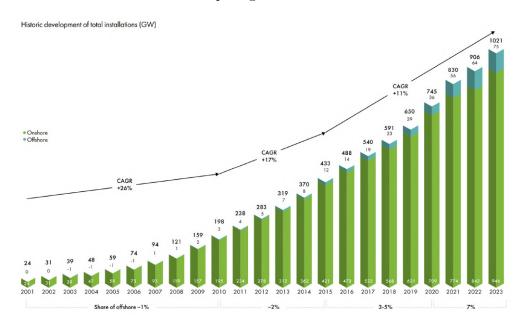
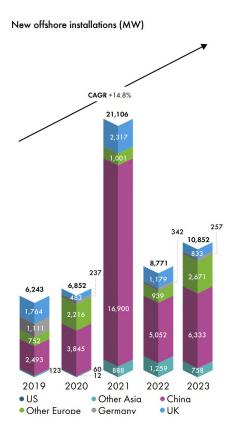
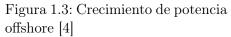


Figura 1.2: Evolución de la capacidad GW eólica instalada [4]

En aerogeneradores marinos, los circuitos eléctricos desempeñan un papel clave en la continuidad operativa y segura de todos los subsistemas. Estos incluyen tanto los circuitos de potencia como los auxiliares, responsables de mantener la funcionalidad de los sistemas críticos antes condiciones adversas.

Este proyecto, además de analizar las tecnologías actuales y los desafíos asociados a la operación en entornos marinos, se centra en la optimización, diseño y funcionamiento de los sistemas eléctricos de un aerogenerador marino. Se enfoca principalmente en los sistemas eléctricos de potencia, auxiliares y de control.





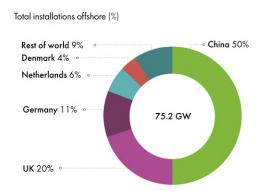


Figura 1.4: Potencia total offshore instalada en 2023 [4]

#### 1.2. Justificación

Tanto los aerogeneradores en entornos terrestres como en entornos marinos asumen altos costes asociados a los costes de capital inicial invertido (CapEx) como costes asociados a la operación y al mantenimiento (OpEx). No obstante, los parques offshore incurren mayores costes relacionados con las complicaciones adicionales que sufren debido a sus emplazamientos. Esto hace que los aerogeneradores offshore incurran un mayor costo nivelado de la energía (LCOE), dado por la ecuación 1.1, donde el AEP (Annual Energy Production) representa la producción anual de energía. El incremento del LCOE en entornos marinos respecto a entornos terrestres se ve reflejado en la Figura 1.5, donde además de observarse una brecha entre ambos costes, se puede ver que se estima que el LCOE baje en un futuro, con la entrada de nuevas tecnologías que optimicen el rendimiento de las turbinas eólicas.

Al ser una inversión de capital, el CapEx se incurre una sola vez en la vida útil del parque eólico, amortizándose a medida que estos entran en operación. Por otro lados, los OpEx son costes que se asumen a lo largo de la vida útil del parque, por lo que paulatinamente dominan el LCOE. Por esta razón, se suele buscar la optimización del LCOE a través de la reducción de estos. De entre ellos, destacan los asociados a la operatividad y mantenimiento (O&M) de las turbinas, que constituyen alrededir de un 60 % de los OpEx, suponiendo aproximadamente el 30 % del LCOE [5].

$$LCOE = \frac{CAPEX + OPEX_{vidatil}}{AEP_{vidatil}}$$
 (1.1)

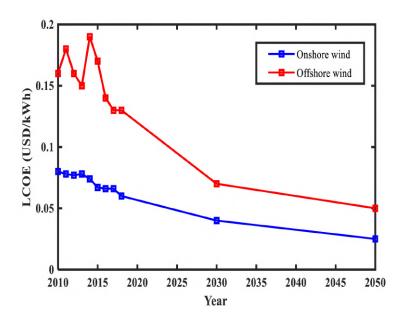


Figura 1.5: Evolución y proyección del LCOE para turbinas onshore y offshore [6]

Como ya se ha mencionado, el contexto marino supone costes adicionales en el mantenimiento, cuya logística es compleja y en ocasiones puede verse retrasada por las adversas
condiciones ambientales. Esto no solo aumenta los perjuicios a los componentes de la turbina, sino que reduce la productividad de esta, ya que ya que su tiempo de inactividad se
ve prolongado. En específico, los fallos eléctricos y de control se destacan como una causa
relevante de paradas no planificadas, por lo que el diseño robusto de los circuitos eléctricos y de protección son fundamentales para proteger los equipos, minimizar inactividad
y maximizar las horas útiles de generación.

Es por ello que en este trabajo se abordará el diseño de los distintos componentes

eléctricos de la turbina, quedando fuera del alcance el propio generador, del cual se encargará otro compañero. Se hace una distinción entre el circuito de potencia, el circuito de auxiliares y de control, y el cableado. Además, el alcance del cableado se limita al tramo interno desde la góndola, incluyendo circuito de auxiliares, hasta la subestación colectora del parque, excluyéndose por tanto el dimensionamiento del cable de exportación y sus etapas subsiguientes.

#### 1.3. Objetivos

Se definen los siguientes objetivos para este proyecto:

- Estudio de los circuitos eléctricos de los aerogeneradores.
- Desarrollo del modo prototipo de simulación para la estimación de los parámetros generales de los principios de la turbina, trabajando en conjunto con otros compañeros.
- Diseño de los circuitos eléctricos del aerogenerador para operación, emergencia, y protección.

# 1.4. Alineación con los Objetivos de Desarrollo Sostenible (ODS)

En línea con la Agenda 2030 propuesta por las Naciones Unidas, este proyecto contribuye especialmente al

- ODS 7 Energía asequible y no contaminante: Los aerogeneradores marinos contribuyen significativamente a la generación de energía renovable al no depender de combustible fósiles, promoviendo una fuente sostenible y limpia.
- ODS 9 Industria, innovación e infraestructura: Este proyecto fomenta la innovación tecnológica y mejora la infraestructura necesaria para la energía limpia, impulsando el desarrollo industrial sostenible.
- ODS 12 Producción y consumo responsable: Al reducir el impacto ambiental y fomentar una producción sostenible, el trabajo promueve prácticas más responsables en la generación y el consumo de energía.

 ODS 13 - Acción por el clima: Al mitigar el cambio climático asociado a las industrias, el proyecto apoya la transición hacia fuentes renovables, contribuyendo a la descarbonización.

#### 1.5. Desarrollo y metodología del trabajo

Para abordar este proyecto se establecieron dos fases principales: una colaborativa y otra individual, que a su vez se subdivide en tres etapas claras y secuenciales.

Inicialmente, en la fase colaborativa, trabajé junto con el resto de mis compañeros para construir el prototipo preliminar de simulación en Bladed Educational (DNV GL). En esta fase se seleccionaron los parámetros básicos del aerogenerador según las especificaciones proporcionadas. Seguidamente, se fueron determinando los parámetros de los distintos componentes del aerogenerador para finalmente obtener una potencia nominal de  $5\,MW$ .

Tras validar el modelo base, el proyecto pasó a una fase individual dividida en tres etapas. En primer lugar, se realizó un análisis y catalogación de los distintos circuitos eléctricos. En esta etapa, se identificaron tres subsistemas eléctricos principales: el circuito de potencia, el circuito de auxiliares, y el circuito de control, cada uno con su propio sistema de cableado acorde con la potencia requerida. Una vez distinguidos los distintos sistemas, se inició una segunda fase más específica donde para cada uno se identificaban los distintos componentes que lo conforman. A su vez, se esbozaron los parámetros requeridos de los instrumentos de acuerdo con la potencia, tensión y corriente requeridos. Finalmente, se inició la tercera fase donde con los parámetros esbozados, se buscaron y seleccionaron los instrumentos específicos que serían empleados.

Aparte de hacer uso del software Bladed Educational, se tendrá en cuenta también el manual de normas GL (Germanischer Lloyd), que establece los requisitos de calidad y seguridad.

#### 1.6. Selección del emplazamiento

Para situar el proyecto en un contexto realista sin perder la generalidad del estudio, se ha optado por una simplificación deliberada: en lugar de elegir un punto exacto tras un exhaustivo análisis de viento, oleaje, corrientes y restricciones ambientales, se ha definido un área genérica en la costa suroeste de Tenerife. Esta aproximación permite mantener

la coherencia de las simulaciones y los cálculos estructurales sin condicionar el diseño eléctrico a un emplazamiento único, garantizando que los resultados sean extrapolables a otros escenarios con condiciones similares.

Dentro de esta zona de referencia, se ha seleccionado una profundidad media de 45 m sobre un fondo mixto, compuesto por sedimentos suaves y formaciones rocosas dispersas. Este valor se asemeja al rango habitual de plataformas flotantes comerciales y facilita la evaluación preliminar de la estabilidad y el anclaje, sin introducir la complejidad de estudios geotécnicos detallados. La profundidad elegida también influye en la disposición del cableado submarino y en los esfuerzos mecánicos sobre la estructura, por lo que resulta clave para dimensionar de forma coherente los componentes eléctricos y de protección.

Por último, el área escogida concentra un recurso eólico representativo (velocidades medias de unos 9,4 m/s a 100 m) y dispone de una infraestructura portuaria cercana en Puerto de Granadilla, lo que simplifica la logística de montaje y tendido de cables. Aunque se trata de una simplificación, este marco de referencia ofrece suficientes garantías en términos de viento, batimetría y accesibilidad para desarrollar un diseño eléctrico sólido y adaptable, sin comprometer la validez técnica del TFG.

### Capítulo 2

### Descripción de las tecnologías

#### 2.1. Clasificación de las turbinas

Las turbinas eólicas se clasifican según su eje de rotación y el tipo de generador empleado.

#### 2.1.1. Eje del rotor

Se identifican dos tipos de turbinas en función de su eje: las de eje vertical (VAWT), y las de eje horizontal (HAWT).

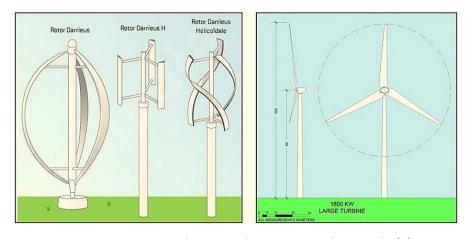


Figura 2.1: VAWT (izquierda) vs. HAWT (derecha), [7]

#### Turbinas de eje vertical

Las turbinas VAWT tienen su eje de giro perpendicular al terreno donde se instalan. Estas fueron las primeras turbinas eólicas en existir, siendo un ejemplo temprano la turbina Persa, que apareció en el siglo VII d.C. Estas no necesitan un sistema de guiñada ya que son capaces de adaptarse a cualquier dirección del viento sin girar la góndola. Mientras que dotan de una mayor sencillez mecánica que las HAWT, tienen un rendimiento global menor, con coeficientes de potencia de alrededor  $\approx 0,25-0,35$ .

#### Turbinas de eje horizontal

Las turbinas HAWT tienen su eje de giro paralelo al terreno y suelen constar de tres palas que giran en un plano vertical. Al contrario que las VAWT, las turbinas de eje horizontal necesitan un sistema de guiñada que oriente la góndola en la dirección del viento. Además, al tener una estructura más alta, su mantenimiento es complicado. Por otra parte, estas turbinas suelen aprovechar mejor la energía cinética del viento, alcanzando coeficientes de potencia de hasta  $\approx 0,45-0,50$ . Por este motivo, son las turbinas más utilizadas actualmente en parques eólicos.

Se observan los mayores coeficientes de potencia experimentados por las turbians de eje horizontal respecto a las de eje vertical en la Figura 2.2

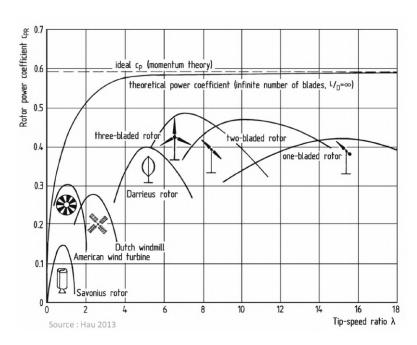


Figura 2.2:  $C_P$  de HAWT y VAWT [8]

#### 2.1.2. Velocidad de rotor

Las turbinas se clasifican también en función de si su rotor es de velocidad fija o de velocidad variable.

#### Rotor de velocidad fija

Las turbinas de velocidad fija tienen su velocidad del rotación impuesta por la frecuencia de la red a la que están conectadas, por lo que generalmente tienen su generador directamente acoplado a red. Al no poder ajustar su velocidad de rotación y por ende capacidad de generación en función del viento, estas turbinas suelen operar de manera subóptima, excepto a la velocidad del viento para las que fueron diseñadas. Por esta razón, su eficiencia varía considerablemente en función del viento. En cuanto a sus estrategias de control, estas suelen estar enfocadas hacia la limitación de potencia, entre los cuales destacan la regulación por pérdida aerodinámica y la regulación por paso. La regulación por pérdida aerodinámica implica realizar un diseño de las palas para que estas entren en pérdida cerca de la velocidad del viento nominal, limitando la potencia generada. En cambio, la regulación por paso implica realizar un control activo que ajusta el ángulo de paso de las palas en función del viento, promoviendo o limitando la generación. Entre los generadores con velocidad del rotor fija, destacan el generador asíncrono de jaula de ardilla (SCIG) [9].

#### Rotor de velocidad variable

En cambio, las turbinas de velocidad variable se caracterizan por tener un generador que permite el ajuste de la velocidad del rotor en función del viento incidente. Esto se consigue empleando un convertidor de potencia que desacoplan parcial o totalmente a los generadores de la red. Estas turbinas, aunque requieren estrategias de control más complejas, son capaces de explotar el recurso eólica más eficientemente. A diferencia de las turbinas de velocidad fija, las de velocidad variable son capaces de maximizar eficiencia de potencia para velocidades de viento por debajo de la nominal. Entre los generadores de velocidad variables, destacan los generadores síncronos de imanes permanentes (PMSG), y los generadores asíncronos doblemente alimentados (DFIG).

#### 2.2. Principios aerodinámicos del aerogenerador

Para una comprensión de las distintas tecnologías, se debe entender primero el principio aerodinámico del aerogenerador. La Figura 2.3 muestra el volumen de control teórico de una turbina eólica. El viento incide contra la sección transversal de las palas, que en la figura se observa como el disco de barrido sombreado. En este disco de área  $\boldsymbol{A}$  se extrae la energía cinética del viento, reduciendo entonces la velocidad inicial de este. Esta perturbación en el viento incidente es la causa por la cual el viento abandona el volumen de control con una sección mayor que la de entrada.

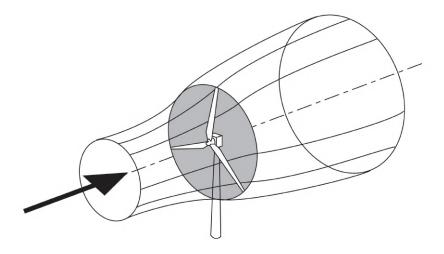


Figura 2.3: Extracción de energía de una turbina eólica [7]

En turbinas eólicas, el viento representa la variable principal, caracterizándose por su alta variabilidad tanto espacial como temporal. Dado que la conversión de energía eólica en electricidad depende directamente de la eficiencia con la que se extrae esta energía, es fundamental optimizar su captación. La variación de la potencia generada en función de la velocidad del viento es el principal factor que define el rendimiento de las turbinas eólicas.

La potencia del viento viene denotada por la ecuación (2.1):

$$P_{\infty} = \frac{1}{2}\rho\pi R^2 v_{\infty}^3 \tag{2.1}$$

 $\rho$ : Densidad del aire  $[kg/m^3]$ R: Radio del rotor [m]  $v_{\infty}$ : Velocidad del viento [m/s]

La potencia extraída por la turbina viene dada por la ecuación (2.2):

$$P_t = C_p P_{\infty} \tag{2.2}$$

Donde  $C_p$  denota el coeficiente de potencia, el cual es un coeficiente adimensional y cuyo máximo teórico es conocido como el límite de Betz.

$$C_{p \, \text{Betz}} = \frac{16}{27} \approx 0.5927$$
 (2.3)

#### 2.2.1. Aproximación del coeficiente de potencia

El coeficiente de potencia se obtiene a partir de las ecuaciones (2.1) y (2.2), cuyas constantes dependen de la turbina. Se puede observar que el coeficiente de potencia es función del ángulo de paso y del tip speed ratio (TSR).

El ángulo de paso es el ángulo entre la línea de cero sustentación y la velocidad tangencial neta relativa del viento que incide sobre las palas, como se puede observar en la Figura 2.4.

Por otro lado, el TSR es un parámetro adimensional que define el ratio entre la velocidad tangencial de la punta de las palas y la velocidad del viento que incide sobre ellas, como se puede ver en la ecuación (2.4).

$$\lambda = \frac{\omega R}{v_{\infty}} \tag{2.4}$$

w: Velocidad angular del rotor

R: Radio de la pala

Se tiene entonces que los dos parámetros que definen el rendimiento de la turbina son el ángulo de paso y la velocidad angular del rotor. El correcto seguimiento y control de estos es clave en la extracción óptima de potencia. Mientras que el control de paso se define en el sistema de control del aerogenerador, el control de la velocidad del rotor se realiza por el convertidor para generadores de velocidad variable. Este control permite seguir en cada instante el punto de operación que maximiza la potencia extraída del viento, lo que se conoce como estrategia MPPT (Maximum Power Point Tracking). Esta

es una de las razones por las cuales la elección del convertidor de potencia es un aspecto fundamental en el diseño del sistema.

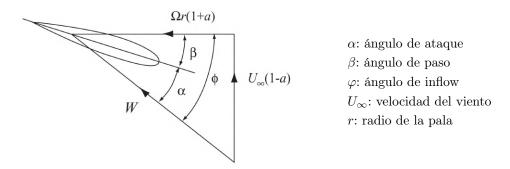


Figura 2.4: Distribución de velocidades a lo largo de la pala [9] p.87

#### 2.3. Estado del arte

Actualmente, las tecnologías orientadas a la optimización de potencia generada se centran en el convertidor de potencia empleado. Se suelen emplear convertidores back to back (BTB)de doble etapa. Con respecto a las técnicas enfocadas hacia la protección se enfocan en mantener la continuidad operativa frente a fallos menores y en detener la producción en incidentes graves para evitar daños a los equipos. Esto se logra mediante sistemas avanzados como celdas de media tensión, relés de sobre corriente y sistemas de desconexión rápida. Estos consiguen aislar los fallos y minimizar su impacto, un aspecto crucial en el entorno marítimo, donde las reparaciones son complejas y costosas. Además, la alimentación ininterrumpida de los sistemas críticos, como el control de las palas y la orientación de la góndola, se asegura con transformadores auxiliares y cables altamente resistentes a la corrosión y las fluctuaciones térmicas del mar.

### Capítulo 3

# Desarrollo del prototipo de simulación

Como ya se mencionó, la primera parte del proyecto consiste en producir el prototipo de simulación en el software Bladed de DNV en su versión académica. Este entorno de simulación permite el ajuste de parámetros de turbinas eólicas según los componentes del aerogenerador, donde se distinguen: las palas, el rotor y buje, la torre, la góndola y el tren de potencia. Además, posibilita la simulación de estas bajo distintas condiciones de carga y así optimizar su diseño. En este capítulo se abordará la parametrización de estos parámetros y su ajuste en el entorno de simulación.

Cabe destacar que el sistema de coordinadas empleado es el Yaw System Coordinates según GL, donde el cruce del plano horizontas se sitúa a 200 mm sobre la torre con el eje de la torre, especificado en el Apéndice B. Este eje de coordenadas se tendrá en cuenta en la definición de los distintos parámetros en Bladed, por lo que puede haber disparidad entre los datos de las tablas de esta sección, y nos parámetros introducidos en el software. Además, los parámetros ajustables son aquellos en negro, mientras que los calculados por defecto por el sistema son aquellos que aparecen en gris.

#### 3.1. Palas y perfil aerodinámico

Las palas no son objeto de estudio en este proyecto y se utilizarán distintos perfiles aerodinámicos desarrollados por la empresa WINDnovation Engineering Solutions GmBH en el proyecto L.62-5.0. En específico, los perfiles proporcionados fueron: L62-5.0-18,

L62-5.0-21, L62-5.0-25, L62-5.0-30, L62-5.0-35, L62-5.0-40 y L62-5.0-100. Los perfiles aerodinámicos están parametrizados según su ángulo de ataque, coeficiente de sustentación, coeficiente de arrastre y coeficiente de momento.

Los parámetros que se ajustaron en esta etapa fueron las distintas secciones de la pala, llamadas "stations. en el programa. En su versión educacional se permite introducir diez secciones, que se acotaron a: 0m, 5m, 12,5m, 20m, 25m, 30m, 40m, 50m, 59m y 62m de la raíz de la pala. De esta forma, se distribuyeron los siete perfiles a lo largo de las diez secciones de la pala mostradas en la Figura 3.1. Se puede observar el programa realiza por defecto una interpolación lineal entre los distintos perfiles seleccionados. Consecuentemente, se obtuvo la distribución de la cuerda mostrada en la Figura 3.2.

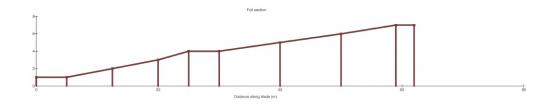


Figura 3.1: Distribución de perfiles aerodinámicos a lo largo de la pala

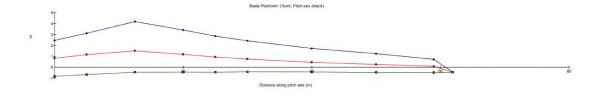


Figura 3.2: Distribución de la cuerda a lo largo de la pala

#### 3.2. Rotor y buje

El software después permite la edición de los parámetros relativos al rotor y al buje del aerogenerador.

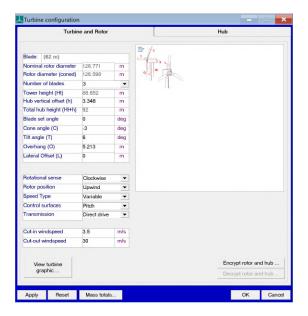


Figura 3.3: Ventana del rotor en Bladed

Los parámetros introducidos se proporcionan en el Apéndice B. Asimismo, aparecen parámetros en la ventana del rotor que deducen o seleccionan a partir de los parámetros iniciales. Estos vienen presentados en la Tabla 3.1.

Cuadro 3.1: Parámetros del rotor calculados por el autor

Parámetro	Valor	Unidad
Ángulo de pala (blade set angle)	0	0
Compensación lateral (lateral offset)	0	$\mathbf{m}$
Altura vertical del buje (hub vertical offset)	3.348	$\mathbf{m}$

- Ángulo de pala: se elige un valor de
- Compensación horizontal: se fija a un valor de 0 m de modo que el eje del rotor coincida con el de la torre.
- Altura vertical de buje: tiene que ser ajustada según el eje de coordenadas, por lo que se le suman 200 mm a la especificación preliminar

En cuanto al buje, se obtiene la ventana del software presentada en la Figura 3.4, para el cual se calculan e introducen los valores presentados en la Tabla 3.2.

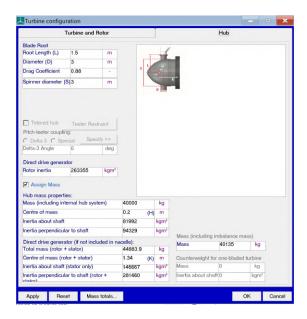


Figura 3.4: Ventana del buje en Bladed

Cuadro 3.2: Parámetros del buje y generador calculados por el autor

Geometría del buje		Valor	Unidad
Coeficiente de arrastre	$C_d$	0.88	_
Diámetro del carenado (spinner)	S	3	m
Propiedades de masa — buje	Valor	Unidad	
Inercia del rotor (PMSG)	$I_{g,\mathrm{rot}}$	263 355	$kg m^2$
Centro de masas del buje	H	0.20	m
Inercia respecto al eje	$I_{\parallel}$	81992	${\rm kgm^2}$
Inercia perpendicular al eje	$I_{\perp}^{''}$	94329	${\rm kg}{\rm m}^2$
Generador direct-drive	Valor	Unidad	
Masa rotor + estator	$M_g$	44 883.9	kg
Centro de masas rotor $+$ estator	K	1.34	m
Inercia del estator respecto al eje	$I_{g,\mathrm{stat}}$	146667	${\rm kgm^2}$
${\rm Inercia\ rotor\ +\ estator\ perp.\ eje}$	$I_{g,\perp}$	281460	$\rm kgm^2$

• Coeficiente de arrastre: Se selecciona tomando como referencia estudios previos que muestran valores en el rango de 0.7-1.0 para flujos de viento moderados.

- Inercia del rotor: se modela como un cilindro hueco.
- Inercia del buje: se modela como un cilindro macizo.
- Inercia del estator: se modela como un cilindro hueco.

# 3.3. Góndola y torre

La góndola es un elemento fundamental de las turbinas eólicas, ya que contiene los principales instrumentos del tren de potencia como el generador, convertidor, transformador, etc.

Asimismo, la torre debe ser adecuadamente dimensionada para que pueda soportar todas las cargas a las que se verá sometida. Estas cargas de fatiga incluyen las producidas por el propio entorno como el viento y el oleaje, así como las producidas por la rotación de las palas.

# 3.4. Tren de potencia

En cuanto al tren de potencia, Bladed permite la introducción de los parámetros mecánicos de transmisión, eléctricos, de pérdidas, y de conexión a la red.

Puesto que la turbina objeto de estudio es una PMSG y estás están directamente acopladas al rotor, se decide definir una caja reductora de escala 1 : 1, ya que su modelización es más simple, como se puede observar en la Figura 3.5. Además, la inercia del generador coincide con aquella calculada para el rotor previamente.

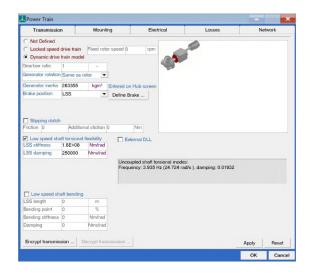


Figura 3.5: Ventana del tren de potencia, transmisión en Bladed

Se tiene que la potencia nominal del generador es de 5 MW para una velocidad nominal de  $12\,\mathrm{rpm}$ , de modo que siguiendo la ecuación (3.2), se obtiene un par nominal de  $4,377\,\mathrm{MN}\cdot\mathrm{m}$ . Las pérdidas mecánicas de transmisión representan un  $4\,\%$  incluyendo el rotor generador, por lo que se obtiene que para situación nominal, se tienen pérdidas de  $200\,kW$ . Estos valores se introducen en la ventana de pérdidas, mostradas en la Figura 3.6.

$$T_n = \frac{P_n}{w_n} = \frac{5 \cdot 10^6}{12 \cdot \frac{12 \,\pi}{60}} = 4,377 \,[MN \,m] \tag{3.1}$$

$$P_{loss} = 0.04 \cdot 5 \, MW = 200 \, kW \tag{3.2}$$

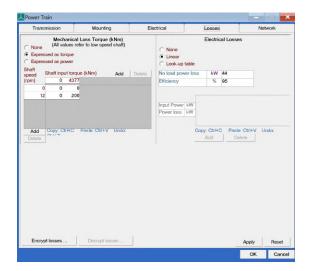


Figura 3.6: Ventana del tren de potencia, pérdidas en Bladed

# Capítulo 4

# Circuito de Potencia

El circuito de potencia es el encargado de convertir la energía mecánica del rotor en energía eléctrica y evacuarla hasta la red.

Este sistema consta del generador eléctrico, el convertidor de frecuencia, el transformador de potencia y la celda de media tensión, los cuales serán abordados en las próximas secciones.

## 4.1. Generador

Como ya se comentó en el Capítulo 2, los generadores de velocidad variable presentan un mayor rendimiento que los de velocidad fija, por lo que en este proyecto no se consideran estos últimos. Actualmente, los generadores de velocidad variable que predominan en el mercado son los generadores de inducción doblemente alimentados (DFIG) y los generadores síncronos de imanes permanentes (PMSG). Esta operación variable es esencial en aplicaciones eólicas debido a que el viento es un factor dinámico que influye directamente a la generación.

Los generadores DFIG presentan la ventaja de que tienen el estator conectado a la red, precisando de un convertidor parcial a su salida, por lo que presentan una mejor distorsión armónica total (THD). Por otro lado, su bajo paso polar hace que éstos roten a velocidad muy elevadas, forzándolos a utilizar una caja multiplicadora. Este componente se convierte en un punto crítico de fallo en emplazamientos marinos, donde el mantenimiento suele ser más complejo y costoso que en emplazamiento terrestres.

En cambio, los generadores PMSG – el elegido en este proyecto - evitan este problema.

Al ser multipolares, la velocidad del rotor es muy baja, permitiendo la omisión de una caja multiplicadora. La capacidad de proporcionar un accionamiento directo no solo reduce los costes de mantenimiento, sino que también reduce el peso de la propia turbina, lo cual suele compensar el propio peso de los PMSG, cuyos rotores suelen ser de mayor diámetro y peso. Además, a nivel topológico los PMSG suelen ser más robustos que los DFIG al eliminar los anillos rozantes y escobillas, los cuales se ven perjudicados por la humedad y salinidad de los entornos marinos.

Finalmente, aunque ambos generadores son capaces de soportar velocidades variables, el rango de velocidad es mayor en los PMSG que en los DFIG. Estos últimos, al tener el estator acoplado a la red, operan en un rango limitado al solo poder controlar la velocidad mediante el rotor. En cambio, los PMSG están completamente desacoplados de la red por lo que cuentan con un rango mucho más amplio, aunque con el inconveniente de necesitar un convertidor de potencia total, que resulta más costoso.

En este proyecto el generador seleccionado es el PMSG, donde sus datos se detallan en la Tabla 4.1. No se hará más énfasis en los aspectos del generador al no entrar en el alcance de este proyecto. En cambio, será abordado por otro compañero.

Generador Síncrono a Imanes Permanente (PMSG)		
Potencia nominal	$5+10~\%~\mathrm{MW}$	
Tensión nominal	690 V	
Factor de potencia	0,9	
Rendimiento	95~%	
$ Velocidad \ angular \ (mín \ / \ nom \ / \ máx) $	$6~\mathrm{rpm}~/~12~\mathrm{rpm}~/~20~\mathrm{rpm}$	
Número de polos	360	
Diámetro	7000  mm	
Longitud	1300  mm	
Impedancia síncrona	$0,035 \Omega$	

Cuadro 4.1: Datos principales del generador PMSG

## 4.2. Convertidor

En generadores síncronos a imanes permanentes (PMSG), el uso de un convertidor de frecuencia que acople correctamente la potencia generada por el aerogenerador a la red resulta imprescindible. Como se ha mencionado, estos no solo permiten el correcto acople a la red, sino que también habilitan el control de par y velocidad del rotor, esenciales para una extracción eficiente de energía. Dado que el generador es variable en tensión y frecuencia, se necesita utilizar un convertidor de escala completa (full scale) donde toda la potencia generada es vertida a la red pasando por el convertidor. Asimismo, esto permite que el generador quede completamente aislado de la red. Esta configuración es conocida como Type 4 para sistemas de control de energía eólica (WECS) según la norma IEC 61400-27-1:2015. Al verter toda la potencia del generador, la potencia nominal del convertidor debe ser como mínimo la misma que este.

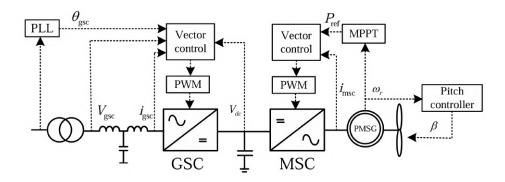


Figura 4.1: Esquema de un convertidor BTB para PMSG, [10]

#### Selección de topología del convertidor

El convertidor debe estar diseñado bajo el marco de la norma IEC 60038, la cual especifica unos valores de tensiones normalizadas tanto para corriente continua (CC) como alterna (CA). Estos estándares detallan que todas las tensiones inferiores a  $1\,kV$  se consideran de baja tensión (BT), los que se encuentran entre  $1-35\,kV$  de media tensión (MT) y los superiores alta tensión (AT).

Puesto que el generador tiene una tensión nominal de 690 V, nos encontramos en el caso de BT. De la misma manera, el diseño del convertidor debe cumplir con la norma IEC 62477-1:2022. Esta detalla que los convertidores de frecuencia se emplean normalmente en tándem; uno vinculado a la máquina y otro a la red, ambos conectados entre sí a

través de un enlace de corriente continua respaldado por condensadores de potencia. Estos módulos de conversión pueden diseñarse como unidades paralelas independientes o integrarse en un único bloque funcional [11].

Este tipo de convertidor es comúnmente conocido como Back to Back (BTB), constituido por un primer convertidor del lado de máquina (MSC) llamado rectificador (CA/CC), un bus de continua (CC) y otro convertidor del lado de la red llamado inversor (CC/CA). La Figura 4.1 muestra un esquema de un convertidor a escala completa para un generador PMSG, donde se detalla de forma genérica los lazos de control de cada componente.

De esta forma consiguen extraer potencia a la frecuencia fija de red (50/60 Hz) a partir de un generador de velocidad variable. Estos convertidores de escala completa son los más utilizados en la aplicación a turbinas eólicas. Entre los BTB, se pueden observar distintas categorías en función de su topología como se puede observar en la Figura 4.2, así como en función de su tipo de control.

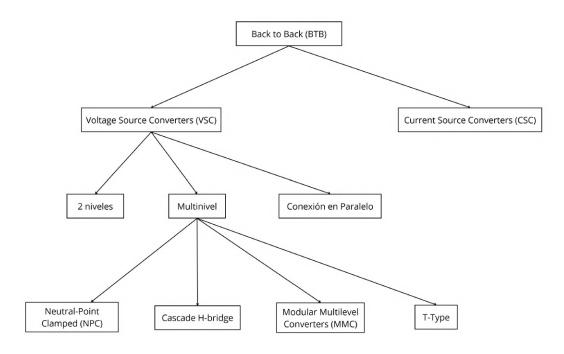


Figura 4.2: Convertidores BTB según su topología, elaboración propia

En primer lugar, se elegirá un convertidor de fuente de tensión (VSC) sobre uno de fuente de corriente (CSC). Estos segundos requieren grandes inductancias en el bus de continua, lo cual resulta inviable a BT, donde hay mayor corriente. Por el contrario, los VSC están adaptados para aplicaciones en BT, permitiendo el uso de condensadores compactos y ofreciendo un control más compatible con la estrategia MPPT. Es por esto que en aplicaciones de tipo 4, el estándar industrial son los convertidores de fuente de tensión.

Dentro de los VSC, se están explorando nuevas topologías tales como el rectificador de Viena, el convertidor de matriz, o los multiniveles. No obstante, ninguno de estos es apropiado para la aplicación, por lo que son descartados. El convertidor de Viena no permite flujo bidireccional, lo cual no permite el control completo del comportamiento del generador. Los convertidores de matriz, aunque presentan la ventaja de eliminar el bus de continua, tienen los inconvenientes de que requieren técnicas de control avanzadas y entregan una tensión de salida inferior a la unidad, trabajando inherentemente como un convertidor Buck [12]. Finalmente, aunque los convertidores multinivel presenten una distorsión armónica total (THD) menor, el aumento de su complejidad, coste y necesidad de componentes adicionales en sistemas de baja tensión resulta injustificado [13].

En cambio, se optará por una topología de fuente de tensión de dos niveles con seis interruptores, cuya estructura se muestra en la Figura 4.3. Esta topología es la predominante en sistemas de tipo 4 en BT. Consiste en dos convertidores VSC – un rectificador del lado del generador y un inversor del lado de la red – conectados por un bus de continua, tal y como especifica la norma IEC 62477-1:2022. Su simplicidad estructural y su elevada madurez tecnológica facilitan su implementación, reducen costes y permiten aplicar estrategias avanzadas de control orientado al campo (FOC) así como control de par directo (DTC). No obstante, esta configuración presenta el inconveniente de que produce una mayor distorsión armónica a la salida, por lo que habitualmente requiere la incorporación de filtros de red a la salida para cumplir con los requisitos normativos de calidad de energía especificados en la normativa IEC 61400-21-1.

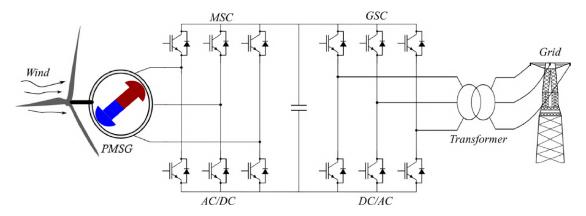


Figura 4.3: Topología de dos niveles con seis interruptores [14]

## 4.2.1. Convertidor del lado de máquina - MSC

El módulo rectificador se encarga de rectificar la tensión alterna a la salida del generador, en tensión continua. Además, es el encargado de realizar el MPPT para la turbina opere a eficiencia óptima. Para realizar este control, existen dos estrategias predominantes, el control orientado al campo (FOC), y el control de par directo (DTC). FOC utiliza controladores lineales y modulación por ancho de pulso (PWM) para controlar los componentes fundamentales de la tensión de salida. En cambio, DTC es una estrategia no lineal que se basa en tablas de commutación que permite controlar directamente el torque y el flujo magnético. Comparativamente, el DTC presenta una mejor respuesta dinámica al par, mientras que FOC presenta un mejor comportamiento en régimen estacionario [15]. Aunque el mejor comportamiento dinámico resulte más atractivo debido a que resulta en un mejor rendimiento de la turbina, los DTC generan un mayor rizado, lo cual puede generar mayores vibraciones mecánicas, que resulta peligroso en entornos marinos donde el acceso al mantenimiento es complejo y costoso.

Es por esto que lo deseable es elegir un MSC con FOC frente a uno con DTC. Sin embargo, los convertidores ofrecidos por la mayoría de fabricantes suelen implementar el control DTC en vez del FOC, por lo que se tendrá que optar por este. Una futura dirección no obstante sería el desarrollo de convertidores con aplicaciones industriales con FOC integrado.

En específico, el control DTC obtiene las señales de corriente y tensión a la salida del generador, a partir de las cuales estima el par electromagnético y el flujo estatorico mediante modelos matemáticos del generador. Estos valores se comparan con sus respectivas referencias, que incluyen la consigna de par proveniente del algoritmo MPPT. En función

del error de par y flujo, el DTC selecciona directamente los vectores de conmutación del inversor a través de una tabla de conmutación. Esta lógica permite un control directo de los flujos de potencia con tiempos de respuesta muy rápidos.

En específico, el MPPT se aplica para condiciones de viento inferiores a la nominal, buscando la velocidad del rotor que maximice la potencia generada. Esto se corresponde a la zona sombreada de rojo en la Figura 4.4.

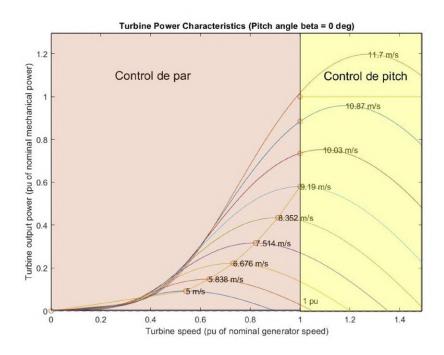


Figura 4.4: Zonas de control del aerogenerador [16]

Como elementos de conmutación, se suelen emplear interruptores de potencia como tiristores, IGTB (Insulated Gate Bipolar Transistors) o MOSFETs. Entre estos, destaca la configuración de IGBTs conectados con diodos en antiparalelo, como se puede observar en la Figura 4.3. Los IGBTs funcionan como elementos de conmutación controlada que modulan el PWM, mientras que los diodos en antiparalelo permiten el flujo de corriente inversa.

## 4.2.2. Convertidor del lado de la red - GSC

El módulo inversor se encarga de invertir la tensión continua a la salida del bus de continua, en tensión alterna apta para ser recibida por la red. De esta forma, controla

la tensión del bus de continua y monitoriza la potencia activa y reactiva entregada a la red, aislando al generador de la red y ajustándose a los cambios en la velocidad del viento. Este módulo garantiza un acople correcto de la potencia generada a la tensión y frecuencia de la red.

El funcionamiento es similar al del módulo rectificador. Se utiliza también DTC para regular la inyección a la red, aunque a diferencia del MSC, el control está orientado al vector de voltaje de red en vez de al del flujo del rotor.

#### 4.2.3. Bus de continua

En convertidores VSC, el bus de continua cuenta con un condensador capaz de almacenar energía con el objetivo principal de estabilizar y regular la tensión de corriente continua antes de ser convertida nuevamente a alterna. Su incorporación introduce un desacople entre el generador y la red, lo que impide que transitorios o inestabilidades originadas en el lado del generador se transmitan al sistema eléctrico aguas abajo [14].

No obstante, si hay un fallo en el inversor, el flujo de energía puede quedar atrapado en el condensador, lo cual crearía una sobretensión. Para evitarlo, se suele utilizar un chopper de frenado encargado de mantener la tensión en el bus de continua en un rango de estabilidad.

Además, para asegurar una operación óptima del GSC, es esencial que la tensión del bus DC se mantenga por encima del valor de pico de la tensión línea a línea de la red [15]. Puesto que el convertidor está situado en la parte de BT a 690V, se considerará que la tensión de la red es de 690V. Consecuentemente, el valor mínimo del bus DC se obtiene a través de la ecuación 4.1.

$$V_{DC} = \sqrt{2} \times 690V = 975V \tag{4.1}$$

#### 4.2.4. Filtro de red

Como se ha mencionado antes, el control DTC suele introducir un contenido armónico significativo en la señal, debido a su conmutación directa entre estados del inversor. Esta conmutación no es una transición suave, sino que ocurre de forma discreta y abrupta, generando formas de onda escalonadas que se alejan de la señal sinusoidal ideal. El rápido cambio de vectores de tensión aplicado por el DTC produce un elevado rizado en la corriente, lo cual distorsiona la calidad de la onda [14]. Esta distorsión armónica está

regulada por la norma IEC 61000-3-2, que establece los límites aceptables en tensión. Por esta razón, se emplea un filtro de red tipo LCL, como el mostrado en la Figura 4.5, que permite atenuar eficazmente los armónicos y rizados de alta frecuencia provocados por la conmutación del convertidor.

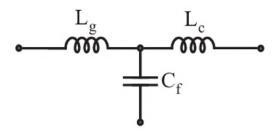


Figura 4.5: Filtro LCL

## 4.2.5. Convertidor seleccionado

Se opta por el convertidor de la gama ACS880 del fabricante ABB.

Se tiene entonces que el convertidor deseado tiene que tener las siguientes características, detalladas en la Tabla 4.2.

Convertidor de potencia		
Fabricante	ABB	
Modelo	ACS880-87LC-6604A/6144A-7	
Tipo de control	Back-to-back (DTC)	
Tensión nominal $U_N$	690 V	
Potencia aparente generador $S_{ m gen}$	7893 kVA	
Potencia aparente red $S_{\mathrm{red}}$	7843 kVA	
Corriente nominal lado generador $I_{\rm gen}$	6604 A	
Corriente nominal lado red $I_{red}$	6144 A	
Tensión lado generador $U_{ m gen}$	0–750 V	
Tensión lado red $U_{\rm red}$	525–690 V	
Frecuencia nominal	$50~/~60~\mathrm{Hz}$	
Distorsión armónica total (THD)	<3%	
Eficiencia	97%	
Grado de protección	IP54	
Dimensiones (An $\times$ Fondo $\times$ Alto)	$(4600 \times 2400 \times 4000) \text{ mm}$	
Peso	5600 kg	

Cuadro 4.2: Características del convertidor ABB ACS880-87LC-6604A/6144A-7

# 4.3. Transformador de potencia

El transformador de potencia se encarga de elevar la tensión de salida del convertidor de  $690\,V$ , a una de  $20\,kV$  para transportar la energía producida a la subestación más cercana donde posteriormente se transmitirá la energía producida por cables de AT hasta la subestación terrestre más próxima. Es preciso elevar la tensión a una más alta para así disminuir la corriente por los cables, que además de reducir las pérdidas, reduce el diámetro de estos. Esto es de interés debido a que un cableado de menor diámetro supone un menor coste, así como menos esfuerzos torsionales a la hora de ajustar el ángulo de guiñada de la turbina.

En el diseño del transformador, varias normas se deben de seguir. En primer lugar, la norma IEC 60076-16:2018 especifica que en una turbina offshore, el transformador debe ser instalado en el interior de la torre o de la góndola de esta, no pudiendo estar en ningún caso en las proximidades de la misma. Además, la norma IEC 60529 detalla los niveles de protección que el transformador de potencia de potencia debe proveer, estandarizados por el código IP. La mínima protección asegurada debe ser la de IP 55: contra líquidos y sólidos.

## 4.3.1. Tipos de transformadores

En aerogeneradores de tipo 4, se pueden diferenciar dos tipos de transformadores en función de su sistema de aislamiento y refrigeración: los transformadores sumergidos, y los transformadores secos.

Los transformadores sumergidos se caracterizan porque tienen gran parte de sus elementos internos totalmente sumergidos en dieléctrico líquido, que actúa como el principal material aislante para transferir la energía en el proceso de inducción electromagnética. Por tanto, este líquido cumple tres funciones principales de aislante: aislamiento eléctrico, aislamiento térmico, y aislamiento ambiental. En primer lugar, las propiedades dieléctricas actúan como un separador ente los devanados y el núcleo del transformador, ayudando a evitar cortocircuitos. Además, el líquido es un refrigerante que disipa eficientemente el calor generado durante el funcionamiento del transformador, disminuyendo los riesgos por sobrecalentamiento. Asimismo, protege a las bobinas contra elementos ambientales, lo cual aumenta su vida útil [17].

Por otra parte, es este mismo líquido refrigerante el que causa su mayor desventaja, su seguridad. La baja temperatura de inflamación del refrigerante empleado; el cual suele ser aceite mineral o vegetal, supone un gran riesgo de incendios. Como consecuencia, al utilizar este tipo de transformadores, el propio debe disponer de muchos otros elementos como un depósito colector que reduzcan este riesgo, lo que aumenta su volumen y peso. Las mayores dimensiones que esta desventaja supone hacen que los transformadores sumergidos no sean un buen candidato en emplazamientos marinos, al tener que estar estos ubicados en el interior del aerogenerador según la norma IEC 60076. Asimismo, el hecho de que tenga que ser sometido a frecuentes controles de mantenimiento significativamente eleva su coste, sobre todo al tratarse de entornos marinos donde la logística del mantenimiento es de base muy compleja y costosa. La incompatibilidad de este tipo de transformadores les hace por tanto inadecuados para turbinas de tipo 4.

A diferencia de los sumergidos, los transformadores de tipo seco se caracterizan por utilizar un medio de aislamiento gaseoso o seco. Entre sus principales ventajas se encuentran el no contener elementos inflamables, minimizando tanto el riesgo ante incendios como los costes de mantenimiento. Además, al prescindir de elementos contenedores de líquido, su volumen es menor, aliviando la carga del aerogenerador. Existen tres tipos comunes de transformadores de tipo seco: ventilados, encapsulados, no ventilados.

Los ventilados, aunque presentan un buen rendimiento térmico y son más ligeros, quedan más expuestos si no se les aplica métodos de protección adicionales. De no ser así, suelen quedar vulnerables al entrono salino y húmedo del mar, por lo que no se suelen considerar para aplicaciones marinas. Los no ventilados presentan la máxima protección de entre los tres, sin embargo; no suelen ser empleados para aplicaciones de alta potencia, por lo que quedan descartados también [18]. Por tanto, se elige un transformador de tipo seco encapsulado. Los devanados de estos están completamente encapsulados por resina epoxi, la cual actúa como una protección ante la humedad, salinidad y polvo, reduciendo entonces los costes de mantenimiento de la turbina. Por otro lado, presentan la principal desventaja de ofrecer una menor resistencia a las sobretensiones, por lo que se debe prestar especial cuidado a su protección, la cual será abordada en la celda de media tensión.

Los transformadores de tipo seco encapsulado se pueden dividir en dos categorías dependiendo del tipo de refrigeración que necesiten: aire natural (AN), o aire forzado (AF). Las primeras refrigeran por la convección natural del aire, mientras que las segundas incorporan ventiladores que fuerzan la circulación del aire, por ende, ofreciendo una mejor disipación térmica si bien se aumenta la necesidad de mantenimiento. Estos últimos son los más comunes en aerogeneradores de tipo 4, sobre todo al ser instalados en la góndola, donde su capacidad de manejar eficientemente el calor en espacios confinados

les posiciona como la mejor alternativa.

#### 4.3.2. Conexión

Para transformadores elevadores en WECS de tipo 4, el grupo de conexión establecido es Dyn11, que son recomendados también por la norma IEC 60076-1. Este grupo tiene la principal ventaja de que puede soportar corrientes de neutro elevadas sin saturarse, por lo que tiene una buena capacidad de manejar cargas desequilibradas. Esto es especialmente importante en sistemas renovables donde debido al carácter intermitente del viento, se pueden dar condiciones de desequilibrio en el suministro. Además, la conexión en triángulo del lado de alta evita que un fallo en el lado de baja se propague hasta la red de MT, proporcionando entonces aislamiento galvánico. Asimismo, esta conexión proporciona un buen comportamiento frente a armónicos generados en la parte de BT, ya que estos circulan dentro del triángulo y no se inyectan a la red de MT.

La conexión en estrella, con neutro accesible, permite su puesta a tierra mediante resistencia, lo que facilita la detección y el despeje de fallas monofásicas de forma efectiva. Esta resistencia evita que la intensidad de fuga por el neutro sea excesivamente grande. Consecuentemente, contribuye a la estabilidad de los voltajes en las fases sanas a nivel de baja tensión, eliminando casi por completo el desplazamiento y la interrupción notable que ocurriría sin ella [19]. Por tanto, la capacidad de manejar suministros desequilibrados, proporcionar aislamiento galvánico y reducir tanto la inductancia de fuga como el contenido armónico, hace que la configuración Dyn11 sea el estándar para sistemas de tipo 4. Se seleccionará entonces un transformador con el mismo grupo de conexión y relación de potencia como el mostrado en la Figura 4.6.

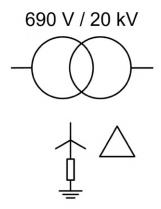


Figura 4.6: Conexión transformador de potencia con neutro accesible

### 4.3.3. Ubicación

El transformador de potencia puede ubicarse tanto en la góndola como en la torre. No obstante, su ubicación influirá directamente en el diseño de cableado y la eficiencia.

En el caso de instalarlo en la torre, se utilizarían cables de baja tensión – los cuales implican un mayor diámetro debido a la alta intensidad de corriente experimentada a 690V - desde el convertidor hasta el transformador. Esto no solo supondría mayores costes en el propio cableado, sino que también aumentaría las pérdidas por efecto Joule. Además, al estar los cables de BT en una parte móvil de la turbina, se verían sometidos a efectos torsionales significativos cuando la turbina ajustase su ángulo de orientación de la góndola, comprometiendo la flexibilidad del sistema aumentando el desgaste de los conductores.

En cambio, en el caso de instalarlo en la góndola, el tramo de cableado de BT sería mínimo, y el cableado que recorrería el tramo descendente de la torre sería de media tensión, los cuales tendrían una sección notablemente reducida, disminuyendo por tanto las pérdidas eléctricas, el peso y los esfuerzos mecánicos. Por tanto, se opta por emplazar el transformador de potencia en la parte trasera de la góndola, que suele ser la ubicación generalmente adoptada en aerogeneradores de tipo 4.

Aunque sea la candidata óptima, ubicar el transformador en la parte trasera de la góndola conlleva varios inconvenientes a los que hay que prestar especial atención. En primer lugar, al ser un elemento muy pesado, su ubicación en el extremo posterior aumenta el momento de inercia de la góndola, lo que puede provocar un desequilibrio estructural y problemas en la dinámica de orientación. Igualmente, esta ubicación lo expone de forma más directa a las vibraciones mecánicas del rotor, lo cual puede afectar negativamente a la vida útil del transformador y de sus conexiones. Por estas razones, se debe escoger un transformador que ofrezca un buen equilibrio entre su masa y los esfuerzos mecánicos vibracionales que pueda soportar.

## 4.3.4. Transformador seleccionado

El transformador elevador debe dimensionarse con la potencia aparente que exige el aerogenerador, siguiendo la ecuación 4.2.

$$S = \frac{P}{\cos(\phi)} = 6.1 \ MVA \tag{4.2}$$

En la selección del transformador se busca en los catálogos de varios fabricantes, in-

cluyendo ABB, Eaton, Schneider y Siemens. Sin embargo, ninguno dispone de un transformador estándar que satisfaga simultáneamente todos los requisitos. Por ello se recurre a las gamas customizables de cada fabricante. La opción más cercana la proporciona Siemens Energy con su línea GEAFOL, descrita en el Apéndice C. En dicha referencia existe un modelo de 6 300 kVA cuyo núcleo y sistema aislante satisfacen la demanda de potencia, únicamente es necesario bobinar el devanado de BT a 690 V en lugar de los valores tipificados de 3,3 kV y 6,3 kV.

Por tanto, se debe emitir una solicitud de oferta (RFQ) a Siemens, empleando los datos de la fila 6 300 kVA como referencia y solicitando la adaptación a 0,69 kV  $\Delta/20$  kV Y, IP 55 y ventilación AF. La Tabla 4.3 muestra los parámetros preliminares que deberán ser garantizados por el fabricante en su hoja de datos definitiva.

Transformador de potencia		
Potencia	6300 kVA	
Tensión de alta	$20~\mathrm{kV}$	
Tensión de baja	690 V	
Grupo de conexión	Dyn11	
Tensión de cortocircuito	8 %	
Clase de protección	IP 55	
Pérdidas en vacío $P_0$	$10800~\mathrm{W}$	
Pérdidas en carga a 120 °C $P_{k,120}$	$26000~\mathrm{W}$	
Refrigeración	AF	
Ancho de cabina	$1905~\mathrm{mm}$	
Profundidad de cabina	$2780~\mathrm{mm}$	
Altura de cabina	$2440~\mathrm{mm}$	
Peso total	11.850 kg	

Cuadro 4.3: Datos técnicos del transformador GEAFOL de tipo seco encapsulado.



Figura 4.7: Vista del transformador encapsulado.

## 4.4. Celda de media tensión

Pasado el transformador de potencia, se encuentra la celda de media tensión. Esta es una cabina de conmutación y protección en el tramo de media tensión que sirve como punto de enlace entre el transformador de potencia y la red de colectores del parque. La celda es el principal encargado de la protección del aerogenerador, por lo que permite maniobras de conexión y desconexión, así como el aislamiento de la turbina en caso de fallas. De esta forma, garantiza la continuidad de operación en situaciones de baja gravedad, e incluso para el aerogenerador en caso de incidencias severas.

## 4.4.1. Equipos de maniobra y seccionamiento

La cabina de media tensión está constituida por varios equipos de protección que en conjunto permiten realizar maniobras normales de conexión y desconexión, interrumpir tanto la corriente de servicio como las corrientes de falla y conmutar sin problema las corrientes de naturaleza capacitiva e inductiva. A continuación, se presentan los equipos principales montados en la cabina.

## Interruptor de potencia

El interruptor de potencia es el equipo principal de protección, ya que es capaz de establecer y cortar corrientes tanto de servicio como de cortocircuito. Su misión principal consiste en interrumpir la corriente eléctrica de manera controlada, extinguiendo el arco generado al separar los contactos y recuperando la rigidez dieléctrica del medio antes del siguiente cruce por cero de la tensión. El arco eléctrico se refiere a la descarga de plasma que se forma entre dos conductores cuando estos se separan bajo tensión y el medio se ioniza, generando un puente momentáneo de electricidad. Estos dispositivos se fabrican conforme a la norma IEC 62271-100.

Su principio de funcionamiento combina un sistema de detección de sobrecargas con un mecanismo de disparo que se acciona al detectar sobrecargas. El sistema de detección de sobrecargas integra a su vez el disparo magnético para cortocircuitos y un inversor térmico para sobrecargas, como se muestra en la Figura 4.8. Una vez activado, el mecanismo separa los contactos, generando un arco eléctrico que debe atenuarse y apagarse antes de 2–3 ciclos de la red para garantizar la selectividad y evitar daños en la instalación.

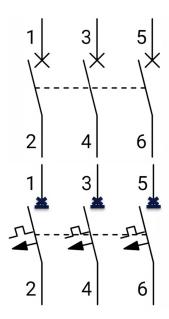


Figura 4.8: Disparo térmico-magnético de un breaker trifásico, diapositivas  $ULi\`ege$  ENERG0002

Se distinguen entonces tres modos de operación:

- Maniobra voluntaria con corriente de servicio: El operador acciona la varilla, los tres polos se abren con arco despreciable.
- Sobrecarga: El bimetal de uno de los polos se calienta y se dobla, golpeando el mecanismo de disparo para las tres fases.
- Cortocircuito: El solenoide genera un disparo instantáneo, extingue el arco y desconecta las tres fases.

El aislamiento eléctrico y el control de extinción del arco dependen del medio interno de cada polo, entre los que se encuentran: aceites, vacío, medios gaseosos (SF6 o CO2) y modelos híbridos.

Los interruptores en aceite mineral se consideran actualmente obsoletos para nuevas instalaciones de MT, ya que corren un mayor riesgo de incendios, requieren un mantenimiento más intensivo y son más voluminosas al necesitar más aceite para conseguir la rigidez dieléctrica necesaria. La tecnología de vacío es una de las principales medidas para la extinción de arco en interruptores de MT, ya que el vacío impide la ionización de gases. Tras la extinción del arco, el vacío permite una rápida recuperación de la rigidez

dieléctrica entre los contactos, minimizando el riesgo de reencendido. En los interruptores de medios gaseosos, destaca el que utiliza  $SF_6$ , como aislante. Este gas destaca por su alta rigidez dieléctrica, lo cual permite extinguir arcos de forma eficiente además de diseños compactos. Aunque este gas aislante sea ampliamente utilizado en celdas de media tensión, tiene un elevado potencial de calentamiento global y una larga vida atmosférica, por lo que en la actualidad se están buscando otras alternativas.

Para evitar gases contaminantes como el SF6, se investigan alternativas tales como el aire natural como medio dieléctrico y de enfriamiento. Esta tecnología utiliza mecanismos de enfriamiento, división y soplado del arco para lograr una extinción rápida y segura. El diseño optimizado de cámaras y el uso de aire comprimido permiten una operación eficiente y ecológica, aunque factores como la altitud y la presión ambiental deben considerarse para mantener un desempeño confiable.

Las tecnologías híbridas de extinción de arco que combinan gas y vacío están surgiendo como alternativas ecológicas y eficientes para interruptores de potencia en media y alta tensión. Estas combinan un interruptor en vacío para la extinción de arco, con un medio gaseoso para el aislamiento dieléctrico, aprovechando la rápida extinción del arco en vacío y la buena capacidad de aislamiento de los gases. Aunque el modelo híbrido todavía no tenga muchas aplicaciones industriales en MT, se prevé que se consolide como una alternativa estándar en la industria en los próximos años debido a sus ventajas ambientales y operativas [20].

El estándar industrial son las celdas de MT en vacío encapsuladas. Estas consisten en interruptores de vacío integrados en un único módulo sellado y generalmente envuelto por un material aislante como la resina epoxi o  $SF_6$ . En estos interruptores, el medio dieléctrico y de extinción del arco es el vacío, mientras que el encapsulado proporciona el aislamiento externo. A pesar de sus características contaminantes, el medio aislante que más se suele emplear sigue siendo el  $SF_6$  para aplicaciones offshore, con fabricantes como ABB, Ormazabal y Siemens empleándolo en sus celdas de MT dirigidas a aplicaciones eólicas.

## Seccionadores: de puesta a tierra y en carga

Los seccionadores son dispositivos encargados de realizar maniobras de aislamiento, garantizando una separación visible y galvánica entre conductores. Dentro de esta familia se encuentran los seccionadores de puesta a tierra y los seccionadores en carga.

El seccionador de puesta a tierra es el dispositivo de aislamiento secundario, propor-

cionando aislamiento galvánico una vez el interruptor de potencia se abre y el circuito está libre de corriente. Este no está diseñado para interrumpir carga ni cortocircuitos, sino para garantizar una separación visible y segura que permita el acceso seguro al interior de la celda, imprescindible en las operaciones de mantenimiento. En las turbinas de tipo 4, el seccionador suele ser motorizado y de accionamiento remoto para permitir aislamientos visibles sin acceso humano a la góndola. Además, se suelen elegir con IP 65 y anticorrosión para entornos marinos, diseñados bajo la normativa IEC 62271-102.

El seccionador en carga tiene el papel de conectar y desconectar la línea cuando circula la corriente de servicio normal. Esto le confiere la versatilidad necesaria para maniobras ocasionales bajo cargas ligeras, ofreciendo una forma rápida y segura de conmutar circuitos sin recurrir al interruptor de potencia. Emplea cuchillas giratorias o deslizantes que al separarse generan y sofocan internamente el arco gracias a pequeñas cámaras de extinción o soplantes de gas. De este modo se evita emplear el interruptor de potencia en maniobras rutinarias, reduciendo su desgaste y prolongando la vida útil del conjunto. Se diseñan bajo la normativa IEC 62271-103 o también IEC 62271-105 si incorpora fusibles.

#### **Fusibles**

Los fusibles proporcionan la protección primaria frente a sobrecorrientes. Estos son conformados por un elemento fusible, el cual es calibrado de fábrica para que se funda una vez la corriente supere su valor prefijado, interrumpiendo la línea en microsegundos. Gracias a su curva tiempo-corriente coordinada con la del interruptor de potencia, limitan eficazmente la energía de la falta y facilitan la selectividad entre niveles de protección. Se diseñan bajo la normativa IEC 60282-1

## 4.4.2. Disposición y configuación

## Ubicación en la turbina

Este equipo se suele ubicar típicamente en la góndola o en la base de la torre. En el caso de este proyecto, al haber emplazado ya el transformador en la parte trasera de la góndola y al precisar espacio de sobra para maniobras de mantenimiento, la cabina de media tensión se ubicará en la base de la torre. En específico, en la entrada del acoplamiento de cables.

## Configuración de línea

La configuración del parque es importante a la hora de considerar los distintos requisitos de maniobra, protección y seccionamiento. La topología radial (Figura 4.9 (a)) es la habitual en parques eólicos offshore, donde cada fila de turbinas se conecta en cadena hacia una subestación marina donde se eleva la tensión para la exportación. Existe por tanto una sola línea de alimentación y varios ramales hacia las turbinas, distinguiéndose tres posiciones de las turbinas dentro del parque: inicio de línea, final de línea, y de confluencia. Aunque sus menores costes iniciales y simplicidad de componentes la sitúen como el estándar en la industria, presenta una baja fiabilidad, ya que el fallo de una turbina supone el fallo de todo el ramal donde está conectada esa turbina. Por otro lado, las configuraciones en bucle radial (Figura 4.9 (b) y (c)) y en estrella (Figura 4.9 (d)) mejoran la fiabilidad con el inconveniente de aumentar la complejidad, razón por la cual no son habitualmente seleccionadas [21]. La configuración radial de doble extremo (Figura 4.9 (b)) consta de un bucle cerrado que permite dos posibles rutas hasta cada turbina. En el caso de la estrella, todas las turbinas están conectadas a un mismo punto central.

En este proyecto se estudia una única turbina, por lo que la topología del parque será la radial simple. Al ser la única turbina, esta opera simultáneamente como el inicio de línea y como el final de línea puesto que hay una única línea de MT que parte del generador hasta la subestación más cercana. Debido a que cada turbina se conecta en cadena, se emplea una barra simple como conductor al que se conectan todos los componentes de la celda. Este diseño se centra en soportar la corriente nominal y los esfuerzos térmicos y electrodinámicos de una sola línea, sin previsión de reserva interna.

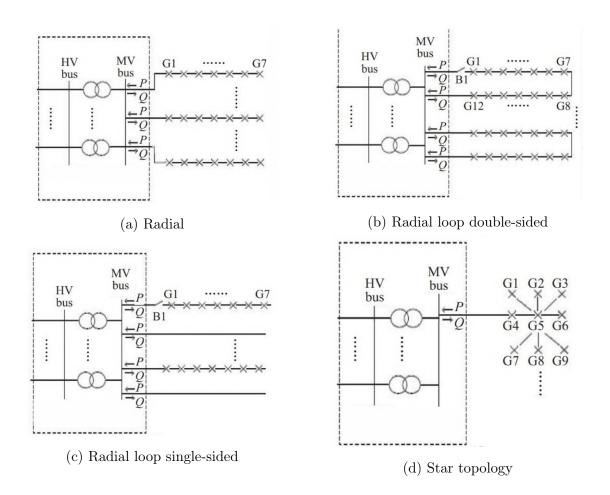


Figura 4.9: Topologías de conexión en sistemas de generación distribuida [22]

## Tipo constructivo de celda

Se distinguen dos familias de celdas en función de su construcción: las compactas y las modulares.

Las compactas consisten en armarios sellados que incorporan de fábrica los módulos y protección necesaria. Al estar sellados, destacan por ofrecer altos grados de protección, lo cual es provechoso en entornos marinos. Además, tienen una configuración reducida que permiten una instalación rápida y un mantenimiento comparativamente simple. Sin embargo, es esta misma falta de espacio lo que puede generar un inconveniente, pues los módulos adicionales muchas veces tienen que ser instalados en armarios separados, suprimiendo la ventaja de tener poco volumen.

Las celdas modulares en cambio, están compuestas por un bastidor con carriles de montaje que permiten encajar módulos individuales. Esto quiere decir que se pueden añadir y retirar módulos de protección de forma sencilla sin alterar la estructura global del resto de componentes de la turbina.

En este proyecto, se opta por una celda modular debido a su flexibilidad, que permite que se adapte a futuros cambios de normativa o ampliaciones de potencia. Además es el estándar industrial en entornos marinos ya que ofrece una rápida instalación y compatibilidad con el sistema SCADA.

### 4.4.3. Protecciones eléctricas - Relés

Una vez se describe toda la aparamenta física de la celda, se llega a la lógica del sistema. Si los interruptores y seccionadores son los encargados de abrir y aislar los circuitos de forma segura, los relés de protección son los encargados de dar la orden de aviso a estos componentes para que actúen acordemente. De esta forma, los relés se encargan de la detección de fallas específicas en el sistema, para luego dar órdenes a los conmutadores. Los relés se seleccionan e instalan para proporcionar protecciones específicas para el circuito de potencia. A continuación, se detallan los principales relés de protección que debe incluir la celda.

#### Protección diferencial del transformador (87T)

Este relé actúa sobre un área de protección sobre la cual aplica su principio de operación. Este se basa en comparar las magnitudes y fases de las corrientes que entran y salen de la zona protegida a través de transformadores de corriente. En condiciones de operación normal, o cuando ocurre una falla fuera del área preestablecido, la diferencia entre las corrientes de entrada y de salida es cuasi nula, quedando la corriente diferencial definida únicamente por las pérdidas del área de protección y las fluctuaciones de las intensidades de los transformadores de corriente. Por la configuración de los relés, resulta equivalente a que no hay corriente fluyendo a través del elemento operativo del relé diferencial, como se puede ver en la Figura 4.10a. Al contrario, cuando ocurre una falla dentro del área protegida, el balance de corrientes se rompe. En este caso, la corriente de falla fluirá a través del elemento operativo del relé, el cual consecuentemente disparará los interruptores asociados y aislará al sección fallada, visto en la Figura 4.10b [23].

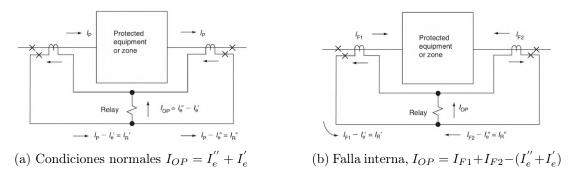


Figura 4.10: Esquema básico de protección diferencial [23].

Esta protección actúa principalmente contra fallas de fase en generadores y transformadores de potencia. En el caso de los transformadores, estos relés son comúnmente conocidos poco protección 87T, donde la zona de protección queda definida por la ubicación de los transformadores de corriente.

Además, se pueden dar situaciones de operación de falla falsa causadas por faltas externas, corrientes de magnetización o saturación de los trafos de intensidad. Estas situaciones de falta ficticia son nocivas tanto en el ámbito económico, donde la turbina deja de generar indebidamente, como en el ámbito operacional, ya que el on-off switching afecta a la salud de la turbina. En particular, se debe prestar especial atención a las corrientes de energización. Estas se dan cuando al poner en servicio el transformador en vacío, la combinación del flujo residual en el núcleo y el ángulo de conexión de la tensión provoca que el flujo instantáneo supere el nivel de saturación. Para restablecer el equilibrio magnético, aparece una corriente transitoria de varios ciclos cuyo valor eficaz suele oscilar entre 5 y 8 veces la corriente nominal. Esta corriente de energización contiene un alto contenido armónico, especialmente de segunda armónica. Esta característica se aprovecha en los relés diferenciales para bloquear la operación durante la energización. Para neutralizar su efecto, el relé suele inhibir la operación si la componente del segundo armónico de esta corriente supera el 15 % de la fundamental [23].

Los motivos mencionados anteriormente son la razón por la que la mayor parte de los relés diferenciales se basan en una operación porcentual, definida por la característica de la corriente diferencial y de frenado o restricción. Esta intensidad de frenado es proporcional a la corriente promedio que atraviesa la zona de seguridad, definida por la ecuación 4.4. Por tanto, el relé opera solo cuando la corriente de la bobina operativa excede un cierto porcentaje de la corriente en las bobinas de restricción, como se observa en la Figura 4.11. Este porcentaje puede ser variable o fijo. De esta forma, la operación porcentual garantiza una operación más sensible ante fallas internas y externas.

$$I_{diferencial} = (I_R'' - I_R') \tag{4.3}$$

$$I_{frenado} = K(I_R'' + I_R') \tag{4.4}$$

K es el factor de compensación, el cual usualmente esta ajustado entre un valor de 0.3 y 0.8[24].

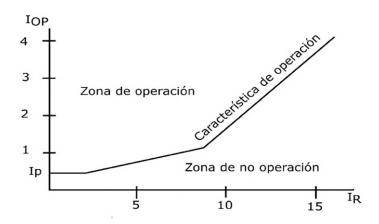


Figura 4.11: Pendiente característica del relé diferencial porcentual [24].

Por tanto, para realizar el ajuste del relé se comenzaría por calcular las corrientes máximas de operación a ambos lados del transformador de potencia

$$I_{MT} = \frac{\frac{6,3 \cdot 10^6}{\sqrt{3}}}{20 \cdot 10^3} = 181,87 A$$

$$I_{BT} = \frac{\frac{6,3 \cdot 10^6}{\sqrt{3}}}{690} = 5271,46 A$$

$$(4.5)$$

$$I_{BT} = \frac{\frac{6.3 \cdot 10^6}{\sqrt{3}}}{690} = 5271,46 A \tag{4.6}$$

De acuerdo con las series normalizadas definidas en la IEC 61869-2 y con los catálogos de transformadores de corriente (TC) compatibles con la celda ABB SafePlus, la relación de transformación se obtiene escogiendo el escalón primario normalizado inmediatamente superior a la corriente de línea calculada en cada devanado del transformador:

- Lado de media tensión: se selecciona un TC  $200/I_N$ .
- Lado de baja tensión (BT, 690 V): se selecciona un TC  $6000/I_N$ .

En ambos casos  $I_N$  es la corriente nominal del secundario. Estas relaciones permiten calcular las corrientes que el relé recibe en sus entradas secundarias, base para el ajuste de la protección diferencial.

$$I_{MT}^2 = I_R' = \frac{181,87}{\frac{200}{I_N}} = 0,909 I_N$$
 (4.7)

$$I_{MT}^{2} = I_{R}' = \frac{181,87}{\frac{200}{I_{N}}} = 0,909 I_{N}$$

$$I_{MT}^{2} = I_{R}'' = \frac{5271,46}{\frac{6000}{I_{N}}} = 0,879 I_{N}$$

$$(4.7)$$

$$I_{dif} = I_R'' - I_R' = (0.909 - 0.879) I_N$$
 (4.9)

$$= 0.03 I_N \tag{4.10}$$

$$I_{frenado} = 0.5 (0.909 + 0.879) I_N$$
 (4.11)

$$= 0.894 I_N \tag{4.12}$$

con 
$$K = 0.5$$
 (4.13)

Por tanto, la intensidad de arranque será  $0.03 I_N A$  o mayor.

## Protección contra sobrecorriente

Se pueden distinguir dos categorías de relés contra sobreintensidades: los de fase, y los de tierra o neutro a los cuales se les añade una 'N' al final en el código ANSI. Los relés de fase se encargan de la protección del sistema ante cortocircuitos trifásicos, mientras que la de neutro detecta corrientes de fallo monofásico a tierra. Es necesario implementar ambas en el sistema eléctrico de la turbina, ya que al estar el trafo conectado en Dyn11 con neutro accesible, hay posibilidad de fallos monofásicos que los relés de fase no serían capaces de detectar. Esto se debe a que los relés de fase suelen estar ajustados entre el  $100\,\%$  y el 130% de la corriente nominal del equipo, mientras que las de tierra suelen estar ajustados alrededor del 20 % de la corriente nominal, garantizando una mayor sensibilidad. De esta forma, los relés de tierra evitan que una falta monofásica se propague, resultando en tiempos de respaldo más lentos y por tanto más daños en el sistema [16].

Además, en el ajuste de tiempo se diferencian dos clases de protecciones: las instantáneas, identificadas por el código 50 por ANSI, y las temporizadas, identificadas por el número 51 bajo el código ANSI. Dentro de estas últimas se identifican también dos subgrupos: las de tiempo definido, y las de tiempo inverso. Los relés instantáneos operan sin retardo unan vez se detecta que la corriente ha alcanzado la magnitud de un umbral predefinido. Por otro lado, los relés de tiempo definido tienen una temporización fija predeterminada que hará que estos salten. La variante más utilizada dentro de esta categoría es la que tiene dos o tres zonas con diferentes tiempos de operación, donde el primero es instantáneo. Por otro lado, la protección de tiempo inverso (51) actúa con un retardo de tiempo inversamente proporcional a la magnitud de la corriente de falta, como se muestra en la Figura 4.12. Además, el ajuste de tiempo para los relés de tiempo inverso están establecidos bajo la norma IEC-255-4, como se detalla en la ecuación 4.14.

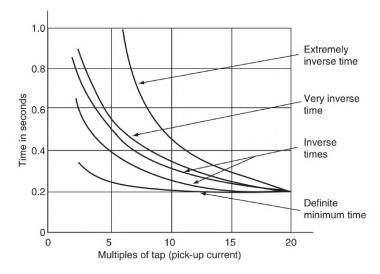


Figura 4.12: Características del relé de tiempo inverso [23].

El ajuste de un relé de sobrecorriente se hace seleccionando:

- El valor de arranque, correspondiente al mínimo valor de corriente a partir del cual la curva empieza a operar
- El ajuste de tiempo o selección de la curva a utilizar.

$$t = \left[\frac{k}{\left(\left(\frac{I}{I_p}\right)^{\alpha} - 1\right)}\right] \cdot t_p \quad \begin{cases} t_p & : \text{Ajuste o dial de tiempo} \\ I_p & : \text{Corriente de puesta en trabajo o Pick up} \end{cases}$$
(4.14)

Tanto los relés de fase como los de tierra deben coordinar sus curvas de operación para garantizar la máxima continuidad del servicio. Lo que se quiere conseguir principalmente es aislar la parte de falla del sistema, de forma que solo actúe la protección más cercana a esta y que las protecciones aguas arriba se activen únicamente como respaldo. Se mantiene entonces una buena estabilidad del sistema. Existen tres principales métodos de selectividad para la coordinación, los cuales suelen venir caracterizados por gráficas logarítmicas, como se observa en la Figura 4.13.

- Selectividad cronométrica: garantiza que el único dispositivo que detecte la falla sea el que está aguas abajo de esta, de tal forma que los dispositivos aguas arriba no se disparen.
- Selectividad amperimétrica: el dispositivo aguas abajo es más rápido mientras que el dispositivo aguas arriba está ligeramente temporizado.
- Energética: utilizado en interruptores termomagnéticos, garantiza que la energía disipada en el aparato aguas arriba sea insuficiente para provocar su disparo, al ser limitado por el dispositivo aguas abajo.

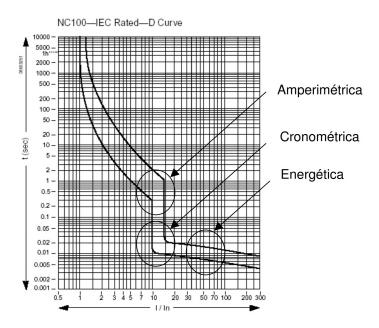


Figura 4.13: Curva de coordinación para los relés de sobrecorriente [23].

Debido a que el ajuste de los relés de sobrecorriente, tierra y fase requiere conocer con exactitud parámetros del transformador (impedancia de cortocircuito, tensión de cortocircuito, pérdidas en vacío, corriente magnetizante, etc.), dichos ajustes se pospondrán hasta la recepción de la ficha técnica definitiva proporcionada por el fabricante, asegurando así la precisión y selectividad de la protección.

## Protección de corriente de equilibrio de fase (46)

También conocidos como relés de corriente de inversión de fase, esta protección es numerada por el código 46 según ANSI. Actúa como respaldo principal ante fallos de

desequilibrios en el sistema que no se compensan adecuadamente, protegiendo principalmente al generador contra las corrientes de secuencia negativa.

En un sistema trifásico desequilibrado, cualquier conjunto de tensiones o corrientes puede descomponerse según el método de componentes simétricas de Fortescue [23]. Estas son: la secuencia positiva, la secuencia negativa, y la secuencia cero. La secuencia positiva está formada por tres fasores de igual magnitud y desfasados  $120^{\circ}$  entre ellos que giran en el orden a, b, c., representando el estado equilibrado del sistema. En cambio, la secuencia negativa y secuencia cero corresponden a sistemas desequilibrados donde o bien las magnitudes o bien los ángulos de fase dejan de respetar este balance perfecto. En particular, la secuencia negativa presenta también fasores de igual magnitud y  $120^{\circ}$  de separación, pero con una rotación invertida a, c, b que aparece cuando existen desequilibrios de fase. Este comportamiento se puede observar en las Figuras 4.14 y 4.15, donde las magnitudes de cada corriente vienen dadas por la ecuación 4.17.

$$I_1 = \frac{1}{3} \left( I_a + a I_b + a^2 I_c \right) \tag{4.15}$$

$$I_2 = \frac{1}{3} (I_a + a^2 I_b + a I_c)$$
 (4.16)

$$a = e^{j120^{\circ}}$$
 (4.17)

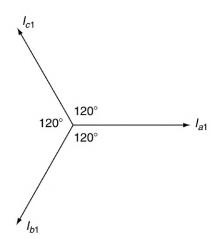


Figura 4.14: Secuencia positiva. Rotación de fase en sentido antihorario [23]

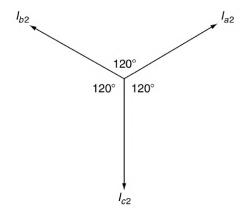


Figura 4.15: Secuencia negativa. Rotación de fase en sentido antihorario [23]

Las corrientes de secuencia negativa son perjudiciales en generadores síncronos con

un impacto especialmente nocivo en el rotor. Al rotar en sentido opuesto al de equilibrio, estas generan un flujo magnético que se opone al sentido del rotor. Este flujo induce corrientes a una frecuencia del doble de la sincronía. Debido al efecto de piel (skin effect), estas corrientes son forzadas a circular por la superficie del rotor, causando sobrecalentamiento severo en estos componentes [25]. Este no solo provoca daños severos en el rotor sino que además afecta mecánicamente a la máquina y su acoplamiento. Entre las causas principales de las corrientes de secuencia negativa, se encuentran: la alimentación a cargas desequilibradas, presencias de fallas a tierra o entre fases, y el incorrecto cierre de uno de los polos de un interruptor.

El relé 46 se encarga de detectar estas fallas a tiempo y proteger al generador, en especial al rotor, de ellas. Se principio de operación se basa en medir la corriente de secuencia negativa  $(I_2)$  y disparar el interruptor según la ecuación 4.18, donde t es el tiempo, y K es una constante que depende del límite del generador. Además, este disparo puede ajustarse para que actúe de forma instantánea o con tiempo inverso.

$$I_2^2 t = K (4.18)$$

#### 4.4.4. Celda seleccionada

Se opta por el M'odulo~V~(Vacuum~circuit-breaker~module) de la celda SafePlus~24~kV del fabricante ABB. Este m\'odulo integra de fábrica los transformadores de corriente, la bobina de disparo, y relés de protección autoalimentados que cubren las protecciones previamente mencionadas, como se muestra en la Tabla 4.4.

## Celda de media tensión

**Fabricante** ABB

Modelo de celda SafePlus 24 kV: V-module

Tensión nominal 24 kV Corriente nominal 630 A Intensidad de cortocircuito (I<sub>cc</sub>, 3 s) 25 kA

 $\begin{array}{ll} \textbf{Capacidad de cierre} & 50 \text{ kA (crest)} / 25 \text{ kA (3 s)} \\ \textbf{Transformadores de corriente (CTs)} & \text{Toroidales KOKM 072} \\ \end{array}$ 

Relé de protección Self-powered relay (REJ603 v3.0 / WIP1) integrado

Funciones de protección integradas 87T, 50/51, 50N/51N, 46 Dimensiones (An×Fondo×Alto)  $650 \times 751 \times 1336 \text{ mm}$ 

Cuadro 4.4: Características de la celda SafePlus 24 kV - V-module



Figura 4.16: Módulo V de Safe Plus  $24\,kV$  [26].

# 4.5. Protección contra sobretensiones

Entre los adversos desafíos ambientales a los que se enfrentan las parques eólicos, se encuentran las descargas atmosféricas. Esta es una consideración de alta importancia en la protección del parque, ya que al estar situados en espacios abiertos, quedan vulnerables ante este tipo de fenómenos.

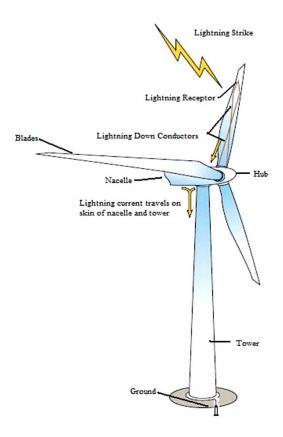


Figura 4.17: LPS típico en una turbina eólica [27].

Los requisitos que debe cubrir el sistema de protección contra rayos (LPS) quedan detallados en la norma IEC 61400-24 [28]. En esta, se especifica que la turbina y sus componentes deben estar protegidos según el nivel de protección (LPL) I. Este es el nivel con la protección más exigente contra rayos más exigente de la norma, dimensionada para corrientes de rato de hasta  $200\,kA$ . La Figura 4.17 muestra el desglose típico de el LPS de una turbina eólica y lo que ocurre ante una descarga atmosférica.

Fundamentalmente, estos sistemas captan la incidencia de un rayo en las puntas

receptoras, dirigiendo su camino por la góndola y torre hasta tierra para evitar diferencias de potencial que dañarían gravemente a la turbina y sus componentes. En aplicaciones marinas, es un sistema multicapa donde se distinguen los sistemas de protección externa y los sistemas de protección interna.

## 4.5.1. Sistema LPS exterior

El sistema LPS exterior es el primero en captar el impacto del rayo y se encarga de conducir la mayor parte de la corriente de forma segura hacia el sistema de puesta a tierra. Por tanto, el rayo inicialmente intercepta los receptores de la pala, por las que baja hasta el buje, conduciéndose a la góndola para finalmente descender por la torre hasta tierra. Este sistema está compuesto por tres subsistemas: el sistema de puntas captadoras, el sistema de derivación, y el sistema de puesta a tierra.

Las puntas captadoras interceptan la descarga en puntos estratégicos de la turbina para atraer el rayo hacia elementos que están preparados para su reconducción sin causar perjuicios a la estructura. Los elementos del aerogenerador que suelen contenerlos son las palas y la góndola, al ser los más propensos a recibir estas descargas. La instalación de captadores en la pala depende de la longitud de estas de acuerdo con la norma IEC 61400-24. El aerogenerador de este proyecto, al tener una longitud de pala de  $61,5\,m$ , necesitará un captador en la punta, tres en el intradós<sup>1</sup>, y otros tres en el extradós<sup>2</sup>. Según las especificaciones del fabricante<sup>3</sup>, se tiene que se instalarán pares de captadores a una longitud de pala de 20m, 38m y 52.5m, así como un captador final en la punta.

El sistema de derivación es el nexo entre el sistema de captadores y el sistema de puesta a tierra, evacuando la corriente del rayo desde el punto de incidencia hasta tierra. Esta evacuación la realiza facilitando un camino de baja impedancia. Además, el sistema de bajada debe evitar arcos o diferencias de potencial peligrosas.

Existen dos configuraciones principales empleadas en las palas: los sistemas internos, y los sistemas superficiales o externos. Los primeros consisten en utilizar un sistema de puntas captadoras que penetran dentro de la superficie de la pala, empleando asimismo un conductor de bajada que se ubica en el interior esta. Esta configuración exige que el sistema esté aislado y suele emplear varillas de cobre o aleaciones de aluminio como elemento conductor. En cambio, los sistemas externos colocan los elementos conductores sobre la superficie de la pala, actuando tanto como captadores y como el sistema de

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>cara de presión: superficie inferior del perfil aerodinámico.

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>cara de succión: superficie superior del perfil aerodinámico.

 $<sup>^3 \</sup>mbox{WIND} \mbox{novation, el que nos proporciona las palas como se detalla en el Capítulo 3.$ 

derivación. Aunque son menos utilizados, estos son particularmente efectivos cuando se emplean materiales conductores en el diseño de la propia pala [29]. En este proyecto se hará uso de un conductor de bajada interno trenzado y compuesto por una aleación de aluminio (Al / AlMgSi) con una sección de  $70 \, mm^2$ , como especifica el fabricante.

En el buje, confluyen los conductores de bajada de cada pala, transfiriendo la descarga a la góndola. Debido a que la unión del buje está compuesto por un material distinto al de la pala, se necesita un mecanismo que garantice el paso de la descarga a la góndola. Comúnmente, se utilizan conectores deslizantes, permitiendo la continuidad eléctrica a pesar del movimiento giratorio del rotor [29]. Es importante que las tres bajadas que vienen por las palas sean equipotenciales, pues de otra forma se podría producir el salto del rayo entre pala y pala o pala y buje, lo cual podría dañar los rodamiento del sistema de paso. En cuanto a la góndola, se suelen utilizar barras colectoras de cobre que proporcionan una baja impedancia y centralizan las conexiones equipotenciales. Por otro lado, la propia estructura de la torre suele considerarse como el conductor de bajada principal, actuando como el trayecto natural de la corriente del rayo.

En entornos marinos, el sistema de puesta a tierra se ve simplificado gracias a la salinidad del mar, que convierte a este en un medio altamente conductivo. En consecuencia, se puede omitir la implementación de electrodos a tierra que en circunstancias terrestres habrían sido un requisito establecido por la norma [28].

## 4.5.2. Sistema LPS interior

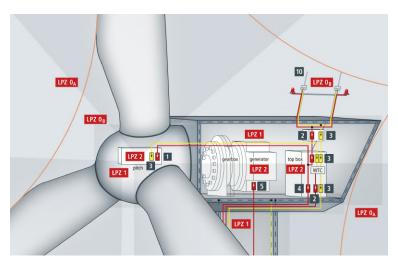


Figura 4.18: LPZ típico en la góndola [30].

Este sistema se encarga de gestionar las sobretensiones transitorias que pueden propagarse por los cables y afectar a los equipo.

Es aquí donde se define el concepto de zonas de protección contra rayos (LPZ) según la norma IEC 62305-4. Estas zonas establecen según el nivel esperado de exposición de los distintos componentes que lo conforman, al rayo. Para las zonas exteriores; que quedan más expuestas y vulnerables a las descargas, se utilizan índices de menor número, mientras que para las zonas interiores; con exposición reducida, se utilizan índices de mayor número, como se puede observar en la Figura 4.18.

Los elementos clave de la protección interna son los descargadores de sobretensión (SPD). Su función principal es la de limitar las sobretensiones transitorios que se propagan por los cables y conductores, evitando que niveles peligrosos alcancen los equipos sensibles ubicados en zonas más protegidas. Estos elementos son indispensables para los cables que entran en zonas de protección, sobretodo en zonas de BT donde se encuentra el generador. La norma IEC 62305-4 detalla el tipo y ubicación de los SDPs dependiendo de las fronteras LPZ entre las que se encuentren.

Se destaca también el sistema de conexión equipotencial, que interconecta las partes metálicas estructurales con las instalaciones y sistemas internos. Al igualar los potenciales, reduce las diferencias de tensión dentro de la estructura que podrían damnificar tanto a los equipos como al personal.

En la Figura 4.18 se observa el esquema básico de un sistema de protección de pararrayos en la zona de la góndola, donde todo lo que queda fuera de la línea punteada es zona LPZ 0. Se distinguen cuatro LPZ:

- LPZ 0A: Zona exterior sin blindaje que recibe un impacto directo. Se sitúan aquí los receptores y los conductores de bajada.
- LPZ 0B: Tras la punta captadora, no hay impacto directo, pero sí que puede circular una fracción de la corriente del rayo.
- LPZ 1: Situada tras la malla equipotencial en el interior metálico de la góndola y de la torre. Esta zona está expuesta a descargas parcialmente directas.
- LPZ 2: En el interior de la góndola y de la torre, esta zona está expuesta a descargas indirectas y contiene zonas eléctricas como el sistema de paso y sensores del generador.

#### 4.5.3. SPDs seleccioandos

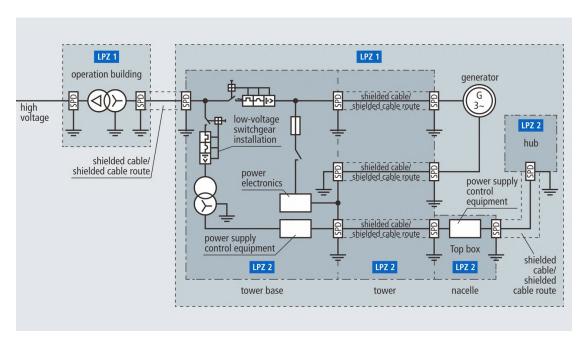


Figura 4.19: LPZ recomendados por el fabricante DEHN [31].

Se tomarán como referencia las LPZ mostradas en la Figura 4.19, a recomendación del fabricante *DEHN*. Además, se tiene que el tipo de SPD a instalar varía según las LPZ que debe cruzar, como se observa en la Tabla 4.5.

Frontera LPZ	SPD a instalar	
$LPZ 0A \rightarrow LPZ 1$	Clase I	
$LPZ0B \ \to \ LPZ1$	Clase II	
$LPZ1 \ \to \ LPZ2$	Clase II	

Cuadro 4.5: Clase de SPD según la frontera LPZ

Por este motivo, se instalará un SPD de tipo I en el lado de BT del transformador de potencia y uno de tipo II entre el generador y el convertidor de potencia. Los descargadores de tipo II están diseñados para proporcionar una coordinación energética con el equipo siempre que este esté a  $10\,m$  o menos, por lo que la reducción de las interferencias residuales y limitación de sobretensiones se optimiza cuando el equipo a proteger se encuentra a esta distancia o menos. Sin embargo, debido a que la góndola tiene una longitud de  $8\,m$  y que el transformador se instala en la parte posterior de este, no se da el caso de superar los  $10\,m$  de distancia. Por ello, no se hará uso de ningún SPD adicional.

Se distinguen tres parámetros en la selección de los SPDs:

- Tensión nominal  $(U_n)$ : tensión a la que opera la red en condiciones normales
- Tensión continua máxima  $(U_c)$ : máxima tensión que para la cual el descargador no salta
- Tensión de protección  $(U_p)$ : tensión residual que dejará pasar el SPD cuando conduzca el impulso.
- Tensión de impulso ( $U_{imp}$ : tensión máxima soportable por el equipo dentro del LPZ respectiva.

La tensión de protección está estandarizada por escalones normalizados (1,5 kV / 2,5 kV / 4 kV / etc) y se debe elegir de forma que esta sea el escalón inmediatamente inferior a la tensión de impulso  $(U_{imp})$  del equipo. Además, los descargadores se conectan en paralelo y entre fase y tierra respecto a los dispositivos a proteger, por lo que también debe atenderse a que  $U_c > U_f$ .

#### SPD de Clase I

Los descargadores de tipo 1 están diseñados para descargar altas corrientes parciales de rayos, asegurando que la sobretensión que llega a los equipos sea inferior a su capacidad de sorportar estos impulsos.

En específico, el SPD de tipo 1 se conecta en la zona de BT del transformador de potencia, por lo que:

$$U_c > U_f = \frac{U_{ff}}{\sqrt{3}} = \frac{690}{\sqrt{3}} = 400 V$$
 (4.19)

$$U_p = 2,5 \, kV \tag{4.20}$$

Se decide elegir el DBM 1 440 FM (961 145) de DEHN mostrado en la Figura 4.20, cuyas características generales se presentan en la Tabla 5.1.

#### 

Cuadro 4.6: Características generales del SPD Tipo 1



Figura 4.20: DBM 1 440 FM

#### SPD de Clase II

El descargador de tipo 2 se instala asimismo en una zona de BT, por lo que su tensión de protección sigue el mismo requisito impuesto para el descargador de tipo 1.

Se decide elegir el DG M WE 600 FM (952 307) de DEHN mostrado en la Figura 4.21, cuyas características generales se presentan en la Tabla 4.7.

Descargador de sobretensión SPD Tipo 2			
Fabricante	DEHN		
Modelo	DG M WE 600 FM		
Designación genérica	Tipo 2		
Tensión asignada (Un)	480 V (fase–tierra)		
Corriente de descarga (In)	15 kA		
Nivel de protección (Up)	$\leq 3 \text{ kV}$		

Cuadro 4.7: Características generales del SPD Tipo 2



Figura 4.21: DG M WE 600 FM

Se tiene que cada SPD de tipo 1 es unipolar, por lo que solo puede desviar la sobretensión de una fase concreta. Por ello, es precisa la instalación de tres módulos idénticos de DBM 1 440 FM que en conjunto protejan simultáneamente a las tres fases. Por otro lado, el SPD de tipo 2 ya es un equipo modular que ya integra las tres fases, por lo que no es necesaria la adquisición de módulos adicionales.

### Capítulo 5

# Circuito de Auxiliares y Sistema de control

Mientras que el circuito de potencia se encarga de asegurar una eficaz conversión y trasmisión de la energía generada, los sistemas de control de potencia y el servicio de auxiliares constituyen los equipos que optimizan la generación y garantizan la operación ininterrumpida en caso de fallo. Tanto el sistema de control como el de auxiliares se encuentran a  $400\,V$  por estándar industrial europeo, como se puede observar en el Plano 1.

En este capítulo se describen tanto los circuitos eléctricos auxiliares encargados de suministrar alimentación, como los sistemas de control que se encargan de gestionar los distintos estados de la turbina.

#### 5.1. Sistema de control

El sistema de control de la turbina (WTC) es un elemento central en el diseño de la turbina, ya que tiene como función garantizar una operación eficiente, segura y estable bajo todo tipo de condiciones ambientales y de red. Este sistema se enfrente a numerosos desafíos asociados con las constantes fluctuaciones del entorno, como la velocidad y dirección del viento, cambios abruptos en la carga eléctrica y no linealidades entre otros. En aerogeneradores de tipo 4, es sistema de controlador es un elemento fundamental.

Está compuesto por una serie de sensores y actuadores, los cuales envían señales de entrada que se mandan al sistema de lógica para generar una serie de señales de salida que se mandan a los actuadores, haciendo que la turbina opere en un estado u otro, como se muestra en la Figura 5.1. De esta forma, los sistemas de control reciben señales de

los parámetros de operación de la turbina que determinan su estado para así ordenar un estado de operación u otro. Este sistema de procesamiento usualmente consiste en un microcontrolador que realiza las funciones de control normales necesarias para operar la turbina, complementada por un sistema de seguridad.

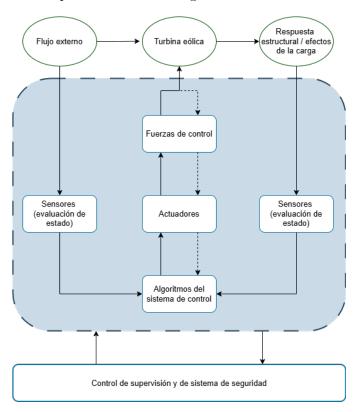


Figura 5.1: Esquema simplificado del sistema de control y seguridad de una turbina, adaptado de [32]

El WTC tiene tres funciones generales: el control de supervisión, el sistema de seguridad, y el control de lazo cerrado. El primero se encarga de gestionar los estados de operación normales de la turbina, el segundo se encarga de detener la turbina en el caso de detectar un fallo crítico, y el último se encarga de maximizar la captura de energía a través del control de orientación, paso y MPPT (como se destacó en la sección 4.2.).

#### 5.1.1. Modos de operación

Como se ha distinguido, el sistema de control tiene la función de llevar a cabo el paso y cambio de los distintos estados de la turbina. Dentro de estos, se distinguen los estados llevados a cabo por el control de supervisión, los cuales son asociados con puntos

de operación de servicio o normales, y los estados de emergencia, asociados a las faltas graves a la turbina y tienen que ser ejecutados por le control de seguridad.

Se pueden distinguir los siguientes estados alcanzables por la turbina. Estos estados se pueden dividir en estados temporales y estados permanentes. Los temporales son periodos de transición que ocurren por un tiempo limitado, ya sea como parte de un ciclo normal de operación o debido a condiciones inesperadas. Los permanentes se refieren a estados donde la turbina opera durante periodos de tiempo prolongados bajo condiciones esperadas. El control de supervisión y el control de emergencia son los encargados de llevar de un estado a otro al aerogenerador. En específico, el estado de emergencia domina el funcionamiento de la turbina para casos donde esta entra en estado de emergencia y tiene que realizar paradas de emergencia. Las distintas situaciones bajo las que estos modos deben estar diseñados vienen detallados en el Guideline Certification for Offshore Wind Turbines de DNV GL.

#### 5.1.2. Control de lazo cerrado

Como se vio en en capítulo anterior en la Sección 4.2., un aerogenerador de velocidad variable tiene dos zonas regímenes principales de control que se subdividen en cuatro regiones de velocidad, mostrados en la Figura 5.2.

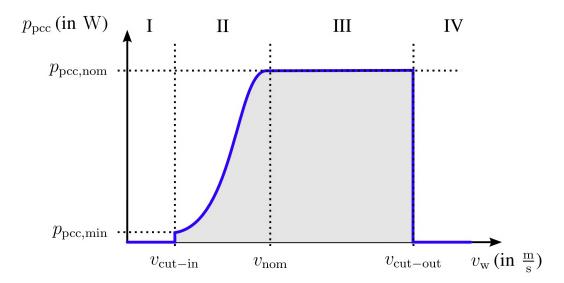


Figura 5.2: Zonas de operación []

• Velocidad por debajo de cut-in (I): Por debajo de esta velocidad, donde la

turbina no produce energía. La turbina esta en sitaución de parada o coasting.

• Velocidad del rotor entre cut-in y nominal (II): Esta zona está regida por el controlador (WTC), el cual trata de maximizar la captura de energía y operar en el punto de diseño de tip speed ratio ( $\lambda_D$ ). Este es el punto para el cual los ángulos de ataque y el stagger de la turbina han sido optimizados, por lo acercarse a este punto de operación resulta de interés. El WTC se acerca a este punto variando el torque, el cual varía las revoluciones del rotor de forma que:

$$\Omega \approx \frac{\lambda_D \, v_\infty}{R} \tag{5.1}$$

- Velocidad del rotor entre nominal y cut-out (III): Esta zona está gobernada por el control de paso, el cual se encarga de rotar las palas sobre sus ejes de forma que la potencia generada quede capada a la nominal.
- Velocidad por encima de cut-out (IV): Por encima de esta velocidad, no se puede cerciorar un comportamiento seguro de la turbina. La turbina permanece activa hasta que el rotor se frene hasta parada total, donde la potencia generada es nula.

#### 5.1.3. Control de orientación

El control de orientación o de guiñada, se encarga de orientar la góndola de la turbina a barlovento, de forma que se maximice la captura de energía eólica y se minimicen las cargas asimétricas en el rotor. Este ángulo se define ente el eje del rotor y la dirección del viento, por lo que suele fijarse a un valor de  $\gamma=0^\circ$ . A diferencia del control de paso, el control de guiñada se suele mantener de forma que la turbina quede de cara al viento para todas las velocidades de operación.

No obstante, existen algunas situaciones en las que el control de guiñada se ajusta deliberadamente para que haya un desalineamiento. Estas situaciones se dan cuando el objetivo no es maximizar la potencia instantánea. Mientras que el control de paso y de guiñada suelen optimzar la operación de cada turbina de forma individual, estas tienen efectos notorios sobre las turbinas vecinas. Uno de esos efectos es la estela, la cual supone un coste de hasta el 15 % en el AEP [33]. Es por esto que recientemente se busca optimizar el parque, en vez de las turbinas de forma individual. De esta forma, aunque se desalinee una turbina respecto a la dirección del viento, al minimizar las pérdidas por el efecto de estela, se maximiza la generación total del parque. Otra situación común es la de la

limitación contractual. En este caso las turbinas son forzadas a capar su producción por motivos contractuales, ya sea por congestiones en la red, limitar las emisiones acústicas, etc.

Este sistema actúa sobre un rodamiento de bolas que une la torre al chasis, conocido como corona de actuación. La góndola cuenta con unos sensores de viento; comúnmente LiDARs¹ o anemómetros, que informan de la posición de la góndola respecto al viento incidente. De esta forma, los sensores mandan esta información a los actuadores, que orientan la góndola en la dirección óptima aplicando un el par de giro necesario sobre el rodamiento corona.

#### Motores seleccionados

Se realiza el estudio en carga, desarrollado por otro compañero de TFG, y se llega a la conclusión de que se dispondrán 6 motores de  $5,5\,kW$  cada uno. Además, deben alcanzar una velocidad de motor de 940 rpm que entreguen una velocidad de orientación de  $0,3^{\circ}/s$  en la corona.

Motor sistema de orientación $(\times 6)$		
Fabricante	WEG	
Modelo	$\mathrm{W}22\ 132\ \mathrm{M/L}\ 6\ \mathrm{IE}3$	
Potencia nominal $P_n$	$5,5~\mathrm{kW}$	
Tensión nominal $U_n$	400 V	
Velocidad nominal	970  rpm	
Par nominal $T_n$	$54,1 \text{ N}\cdot\text{m}$	
Eficiencia a plena carga	88 %	
Factor de potencia	0,70	
Número de pares de polos	3	
Grado de protección	IP 55	
Norma de diseño	IEC 60034	
Peso	92 kg	

Cuadro 5.1: Características del motor seleccionado para el sistema de guiñada



Figura 5.3: W22 132  $\mathrm{M/L}$  6 IE3

 $<sup>^1</sup>$ teconología de teledección a traves de pulsos de luz con el objetivo de medir distancias y movimientos de forma precisa.

#### Variadores seleccionados

Se necesitan variadores de frecuencia para cada motor que controlen la velocidad de giro de estos.

Variador de frecuencia del sistema de orientación $(\times 6)$			
Fabricante	WEG		
Modelo	CFW500 G2		
Potencia nominal $P_n$	$5.5~\mathrm{kW}$		
Tensión nominal $U_n$	400 V		
Corriente nominal (HD) $I_n$	14 A		
Frecuencia de red	$48-62~\mathrm{Hz}$		
Factor de potencia	0,75		
Rendimiento típico	$\geq 97\%$		
Tipo de control	V/f, $VVW$ , Sensorless		
Grado de protección	IP66		
Peso	$9.3~\mathrm{kg}$		
Norma de diseño	IEC 61800-5-1		

Cuadro 5.2: Características generales del variador CFW500 G2

#### 5.1.4. Control de paso

El control de paso, se encarga de rotar cada pala sobre su propio eje en función de la velocidad del viento de forma que controle la potencia extraída y proteja la turbina. De esta forma el ángulo de paso  $\beta$ , definido entre el eje de la cuerda y el plano de rotación, es regulado para optimizar tanto la operación como la longevidad de la turbina.

Cuando el viento está por debajo de la velocidad de arranque (cut-in) las palas quedan en posición de bandera con un ángulo de paso pequeño, de forma que el rotor gire libremente. Una vez se supera el umbral de cut-in, el ángulo de paso se fija en un valor bajo de forma que el ángulo de ataque sea grande, maximizando la captura de energía eólica. Al superar la velocidad nominal, el controlador incrementa progresivamente el ángulo de paso para que la potencia se mantenga en su valor nominal, llegando nuevamente a la posición de bandera. En caso de parada de emergencia por velocidades del viento extrema, las palas se giran rápidamente hasta  $\beta=90^{\circ}$ , paralelas al viento para evitar mayores daños.

Esta regulación se realiza mediante controladores PI, que son los que el software Bladed permite utilizar en la versión educativa.

#### Motores seleccionados

Al igual que con el control de orientación, la rotación de cada pala se consigue mediante el accionamiento de su respectivo motor y variador electrónico. A partir del estudio en carga del aerogenerador realizado por otro compañero de TFG, se decide emplear un motor y reductor en cada pala, de  $33\,kW$  cada uno. Además, se conectará un variador a la salida de las reductoras, que es imprescindible para adaptar la tensión y frecuencia de alimentación al perfil de velocidad y par que requiere el paso de pala, garantizando arranques suaves y frenadas seguras.

Se sobredimensionan los motores elegidos ya que los fabricantes ofrecen niveles de potencia de 30 kW o de 37 kW, por lo que se opta por motores de 37 kW. Se elige un motor con las características presentadas en la Tabla 5.3.

Fabricante WEG			
Modelo	W22 IE4 Trifásico		
Potencia nominal $P_n$	37 kW		
Tensión nominal $U_n$	400 V		
Velocidad nominal	$1484 \mathrm{\ rpm}$		
Par nominal $T_n$	238,3 N·m		
Eficiencia a plena carga	95,2%		
Factor de potencia	0,83		
Intensidad nominal $I_n$	67,6 A		
Número de pares de polos	2		
Grado de protección	IP 55		
Norma de diseño	IEC 60034-1		
Peso	394 kg		

Cuadro 5.3: Características del motor WEG W22 IE4 37 kW B34T



Figura 5.4: W22 IE4 Trifásico

#### Variadores seleccionados

Las especificaciones del variador seleccionado del grupo ABB, se muestran en la Tabla  $5.4\,$ 

Variador de frecuencia del sistema de paso $(\times 3)$			
Fabricante	ABB		
Modelo	ACS580-01-073A		
Potencia nominal $P_n$	37 kW		
Tensión nominal $U_n$	400 V		
Corriente nominal (HD) $I_n$	73 A		
Frecuencia de red	47,5-63  Hz		
Factor de potencia	0,98		
Rendimiento típico	97.2%		
Tipo de control	Escalar, vectorial		
Grado de protección	${ m IP55}$ - $solicitado$		
Peso	20  kg		
Norma de diseño	IEC 61800-5-1		

Cuadro 5.4: Características generales del variador ACS580-01-073A-4

#### 5.2. Sistema de auxiliares

El sistema de auxiliares tiene la función de alimentar todas las cargas que no forman parte del circuito de potencia. En específico, en esta sección se seleccionará el sistema de alimentación ininterrumpida (SAI) y el transformador de auxiliares.

#### 5.2.1. Sistema de alimentación ininterrumpida (SAI)

El SAI es un módulo crucial en un aerogenerador cuya función principal es garantizar el funcionamiento continuo cuando la red eléctrica principal no puede proporcionar la alimentación necesaria, ya sea por una falla interna o externa. Por tanto, actúa como una fuente de energía eléctrica independiente y de respaldo. En específico, este sistema está diseñado para soportar una variedad de elementos críticos, incluyendo: el sistema de frenado, el sistema de paso, el sistema de guiñada, los circuitos de control y supervisión, y demás consumos auxiliares como el alumbrado y la climatización.

Internamente, el SAI funciona como un convertidor que almacena energía en baterías

de bus de continua, suministrando esta energía a las cargas cuando la alimentación de la red principal se interrumpe.

#### SAI seleccioando

Se estima la carga total que va a tener que alimentar este sistema, como se muestra en la ecuación 5.2. En esta, se estima un valor de  $10 \, kW$  para el resto de cargas auxiliares, como se sugiere en las especificaciones preliminares, obteniendo:

$$P_{\text{SSAA}} = P_{\text{pitch}} + P_{\text{yaw}} + P_{\text{elec aux}} = 5.5 \cdot 6 + 37 \cdot 3 + 10 = 154 \, kW$$
 (5.2)

Se opta por el Eaton 9PHD Marine UPS 30 - 200 kW, con las características detalladas en la Tabla 5.5 y Figura 5.6.

#### Sistema de alimentación ininterrumpida

Fabricante	Eaton

Modelo 9PHD Marine

Potencia nominal 200 kW

Tensión nominal  $3\times400~\mathrm{V}~/~230~\mathrm{V}+\mathrm{N}$ 

Rendimiento nominal 97 % Grado de protección IP 54

Factor de potencia 0.8 inductivo a 0.8 capacitivo

Bypass Estático automático

Altura 2,011 mm Anchura 1,045 mm Profundidad 1,123 mm

Figura 5.5: Características generales del Eaton 9PHD Marine



Figura 5.6: Eaton 9PHD Marine 200 kW

#### 5.2.2. Transformador de servicios auxiliares

Como se ha visto en las secciones anteriores, los equipos empleados para los sistemas de control y la alimentación ininterrumpida se encuentran a una tensión de  $400\,V$ , por lo que se necesitará un transformador que baje la tensión, ya sea de BT del generador o de MT del parque. La práctica usual es bajar tensión desde el circuito del generador a  $690\,V$ , tras el convertidor de frecuencia. De esta manera, se garantiza continuidad de

suministro incluso cuando la turbina no está inyectando energía a la red principal o cuando la conexión a tierra es interrumpida debido a una avería.

Como se vio en la Sección 4.3, el grupo de conexión estándar es el Dyn11, y por motivos de protección se elegirá un trafo de tipo seco encapsulado nuevamente.

#### Selección del transformador de auxiliares

Para el dimensionamiento del transformador, se calcula primero la carga del sistema auxiliar que este debe alimentar. De las especificaciones de los motores y variadores empleados para el sistema de guiñada, se obtiene:

$$P_{\text{elec yaw}} = \frac{P_{\text{mec yaw}}}{\eta_{\text{mot}} \cdot \eta_{\text{var}}} = \frac{5, 5 \cdot 6}{0,88 \cdot 0,97} = 38,66 \, kW$$

$$S_{\text{yaw}} = \frac{P_{\text{elec yaw}}}{\cos(\phi_{\text{mot}}) \cdot \cos(\phi_{\text{var}})} = \frac{38,66}{0,70 \cdot 0,75} = 73,64 \, kVA$$
(5.3)

$$S_{\text{yaw}} = \frac{P_{\text{elec yaw}}}{\cos(\phi_{\text{mot}}) \cdot \cos(\phi_{\text{var}})} = \frac{38,66}{0,70 \cdot 0,75} = 73,64 \, kVA$$
 (5.4)

De las especificaciones de los motores y variadores empleados para el sistema de guiñada, se obtiene:

$$P_{\text{elec pitch}} = \frac{P_{\text{mec pitch}}}{\eta_{\text{mot}} \cdot \eta_{\text{var}}} = \frac{37 \cdot 3}{0.952 \cdot 0.972} = 119.96 \, kW$$

$$S_{\text{pitch}} = \frac{P_{\text{elec pitch}}}{cos(\phi_{\text{mot}}) \cdot cos(\phi_{\text{var}})} = \frac{119.96}{0.83 \cdot 0.98} = 147.47 \, kVA$$
(5.5)

$$S_{\text{pitch}} = \frac{P_{\text{elec pitch}}}{\cos(\phi_{\text{mot}}) \cdot \cos(\phi_{\text{var}})} = \frac{119,96}{0.83 \cdot 0.98} = 147,47 \, kVA$$
 (5.6)

Además, para las cargas auxiliares que supone un factor de potencia de 0,70, obteniendo:

$$S_{\text{aux}} = \frac{P_{\text{elec aux}}}{\cos(\phi_{\text{mot}})} = \frac{10}{0.70} = 14,29 \, kW$$
 (5.7)

Se tiene entonces que el SAI tiene que alimentar como poco a una potencia de:

$$P_{\text{SSAA}} = P_{\text{elec yaw}} + P_{\text{elec pitch}} + P_{\text{elec aux}} = 38,66 + 119,96 + 10 = 168,62 \, kW$$
 (5.8)

$$S_{\text{SSAA}} = S_{\text{elec yaw}} + S_{\text{elec pitch}} + S_{\text{elec aux}} = 73,64 + 147,47 + 14,29 = 235,4 \, kVA \quad (5.9)$$

Al igual que el transformador de potencia, el de auxiliares se selecciona también de la gama GEAFOL Neo de Siemens, con las características mostradas en la Tabla 5.5.

Transformador de auxiliares			
Fabricante	Siemens		
Modelo	GEAFOL NEO 4GB5464-3F		
Potencia	$250\mathrm{kVA}$		
Tensión de alta	$20\mathrm{kV}$		
Tensión de baja	$400\mathrm{V}$		
Grupo de conexión	Dyn11		
Tensión de cortocircuito	4 %		
Clase de protección	${ m IP}55$ - $solicitado$		
Pérdidas en vacío $P_0$	$468\mathrm{W}$		
Pérdidas en carga a 120 °C $P_{k,120}$	$3400\mathrm{W}$		
Refrigeración	AF		
Ancho de cabina	$765\mathrm{mm}$		
Profundidad de cabina	$1510\mathrm{mm}$		
Altura de cabina	$1260\mathrm{mm}$		
Peso total	$1760\mathrm{kg}$		

Cuadro 5.5: Datos técnicos del transformador GEAFOL NEO 4GB5464-3F.

#### 5.2.3. Protecciones de los auxiliares

La protección del circuito de auxiliares es crítica y debe seguir la misma lógica que las protecciones del circuito de potencia.

En primer lugar, se instala un interruptor automático magnetotérmico en el nivel de MT del transformador auxiliar. Como se mencionó en la Sección 4.4, cumple la función de limitar la aportación de corriente de cortocircuito tanto del generador como de la red, así como las sobrecargas prolongadas. Este será accionado de mismo modo por un relé 87T y tendrá lugar asimismo en la celda instalada en el acoplamiento de cables. Asimismo, el ajuste de este relé seguiría el proceso mostrado en las ecuaciones 5.18.

$$I_{MT} = \frac{\frac{250 \cdot 10^3}{\sqrt{3}}}{20 \cdot 10^3} = 7,2169 A \tag{5.10}$$

$$I_{BT} = \frac{\frac{250 \cdot 10^3}{\sqrt{3}}}{400} = 360,8439 A \tag{5.11}$$

$$I_{MT}^2 = I_R' = \frac{7,2169}{\frac{10}{I_N}} = 0,72169 I_N$$
 (5.12)

$$I_{MT}^2 = I_R'' = \frac{360,8439}{\frac{400}{I_N}} = 0,9021 I_N$$
 (5.13)

$$I_{dif} = |I_R'' - I_R'| = |(0.722 - 0.902)| I_N$$
 (5.14)

$$= 0.18 I_N \tag{5.15}$$

$$I_{frenado} = 0.5 (0.722 + 0.902) I_N$$
 (5.16)

$$= 0.812 I_N \tag{5.17}$$

con 
$$K = 0.5$$
 (5.18)

Por tanto, la intensidad de arranque será  $0,18\,I_N\,A$ o mayor.

# Capítulo 6

# Cableado

El cableado es un elemento clave en el diseño del parque eólico, ya que se trata del sistema que transmitirá la energía generada en cada turbina hasta la tierra. En este sistema de transmisión se pueden identificar cinco tipos de cables, como se muestra en la Figura 6.1.

- 1.) Cableado de la turbina: este se refiere al cableado de BT propio de cada aerogenerador que conecta los elementos de este entre ellos.
- 2.) Cableado de interfaz: se refiere al cableado que conecta todas las turbinas eólicas de un mismo parque entre ellas, y lleva su generación a la subestación del parque.
- 3.) Cableado de la subestación marina: se refiere al cableado dentro de la subestación, donde se eleva la tensión de MT a AT con el fin de minimizas las pérdidas en el transporte.
- 4.) Cableado de exportación: se refiere al cableado que exporta toda la energía generada por el parque desde la subestación marina hasta la subestación más cercana de tierra.
- 5.) Cableado de la subestación de tierra: se refiere al cableado de transmisión de energía una vez esta ya llega a tierra y será posteriormente distribuido a los consumos.

En este proyecto se abordarán exclusivamente los cableados de la turbina (1), sin considerar el cableado aguas debajo de la celda de media tensión, la cual será comentada próximamente.

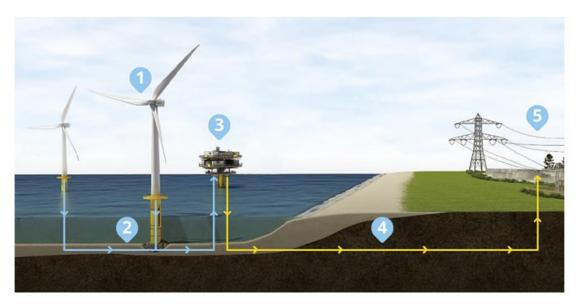


Figura 6.1: Cableado de un parque eólico [2]

Dentro del cableado de la turbina, se pueden diferenciar tres zonas de tensión: la de BT a 690V que sale del generador PMSG y que llega hasta la entrada del transformador de potencia, la de MT que está a la salida de este y que llega hasta la subestación más cercana, y la de auxiliares que también está a BT (400V).

#### 6.1. Normativa

En primer lugar, se atenderá a la norma IEC 60228:2023 para conductores aislados, la cual especifica los requisitos para conductores con áreas de sección transversal nominal en el rango de  $0.5 \, mm^2$  hasta  $3\,500 \, mm^2$ . Dentro de esta norma, se clasifican en función de su construcción y flexibilidad, donde la clase 1 representa los cableados formados por menos hilos y por tanto más rígidos y las clases 5 y 6 representan los formados por un mayor número de hilos finos que permiten una mayor flexibilidad. En el caso del cableado de MT, al tener que atender a los requisitos de orientación de la góndola, se utilizará un cableado de clases mayores al ser más aptos ante esfuerzos torsionales, así como vibraciones del entorno.

#### 6.1.1. Baja tensión

A baja tensión, el dimensionamiento y la selección del cableado debe atender a los requisitos establecidos en el reglamento electrotécnico para baja tensión (REBT) [34],

ya que el parque se emplaza en Las Islas Canarias. Este reglamento reúne la normativa que debe seguir el cableado de BT en instalaciones españolas, done la norma UNE-HD-60364-5-52 es el equivalente de la norma IEC 60364, para instalaciones eléctricas a BT. De forma similar, le norma UNE-EN-50525-2-51 es la equivalente a la norma IEC 60228, detallada para conductores insulados de cables.

A baja tensión, el REBT distingue dos niveles pertinentes a la aplicación: el nivel usual (50V - 500V), y el nivel especial (500V - 1000V). De esta forma, el circuito de potencia caería en la categoría de nivel especial al estar a 690V, y el de auxiliares en el nivel normal al estar a 400V.

Independientemente del nivel de tensión al que se encuentren, existen tres criterios fundamentales a los que el cableado de BT tiene que atender:

#### • Criterio de la corriente admisible o de calentamiento de un conductor:

Valor máximo de la corriente que circula permanentemente por un conductor, en condiciones específicas, sin que su temperatura de régimen permanente supere un valor especificado.

Las intensidades máximas admisibles en servicio permanente dependen en cada caso de la temperatura máxima que el aislamiento pueda soportar sin alteraciones de sus propiedades eléctricas, mecánicas o químicas.

[34] Esta norma queda recogida en la UNE 20.460-5-523 y se ayuda de tablas específicas para ciertos tipos de cables.

#### • Criterio de la caída de tensión:

Esta norma establece la caída de tensión máxima entre el origen de la instalación y cualquier punto de utilización para distintos tipos de instalaciones (i.e. viviendas, industriales, etc.). Cada tipo de instalación tiene una codificación diferente en el marco ITC-BT.

#### • Criterio de la corriente de cortocircuito:

Esta norma establece que en situaciones de cortocircuito o sobreintensidad breve (t < 5 s), la temperatura del conductor no debe superar el límite térmico de corta duración establecido para el material aislante del cable.

#### 6.1.2. Alta tensión

Para tensiones superiores a 1kV, el dimensionamiento del cableado debe atender a los requisitos establecidos en el Reglamento de Alta Tensión (RAT) y sus Instrucciones Técnicas Complementarias (ITC-LAT) [35]. Al igual que el REBT, el RAT remite a través de las ITC-LAT 05 y 06 a las normas UNE/IEC específicas para cables extruidos de 6 a 30 kV.

El RAT clasifica las instalaciones en cuatro categorías según su tensión nominal: categoría especial ( $\geq 220\,kV$ ), primera ( $66 < U_n \leq 220\,kV$ ), segunda ( $30 < U_n \leq 66\,kV$ ) y tercera ( $1 < Un \leq 30\,kV$ ). Por ello, el circuito de MT a  $20\,kV$  se encuadra en la tercera categoría.

En la práctica, los tres criterios básicos que rigen el cálculo de conductores en BT se mantienen sin cambios en AT:

- Criterio de la corriente admisible o calentamiento del conductor: Es el valor máximo de corriente que el cable puede conducir de forma permanente sin que su temperatura supere el límite térmico del aislamiento. El RAT remite a la ITC-RAT 05 y, para cables extruidos hasta 30 kV, a las tablas específicas de la ITC-LAT 06, equivalentes a las de la UNE-60364 empleadas en BT. De igual modo, los factores de corrección por temperatura, agrupamiento o tipo de tendido se aplican de forma idéntica.
- Criterio de la caída de tensión: El RAT no fija un valor numérico como hace el REBT, se exige simplemente que la instalación funcione en condiciones técnicas adecuadas.
- Criterio de la corriente de cortocircuito: El conductor ha de soportar térmicamente el cortocircuito previsto durante el tiempo de disparo de las protecciones. En el aerogenerador, esta intensidad está limitada por el transformador de potencia y el interruptor de celda que abre en 2-3 ciclos de red, de modo que este criterio no resulta dimensionante, al quedar la sección restringida por el criterio de calentamiento.

#### 6.2. Cableado del circuito de potencia, 690 V

La longitud de la línea suele ser determinante en el criterio de la caída de tensión, es decir, cuanto más largo sea el conductor, mayor será la caída por este. Debido a que el circuito de potencia a BT incluye únicamente el recorrido desde el generador hasta el transformador de potencia dentro de la góndola, se puede despreciar el efecto de esta caída, por lo que no se atenderá al criterio de caída de tensión en el dimensionamiento de este cableado.

Se despreciará también el criterio de cortocircuito, dado que la celda de media tensión incluye protecciones que cumplen la función de limitar tanto la corriente de cortocircuito como la duración de este.

De esta forma, se atenderá exclusivamente al criterio de corriente máxima admisible o de calentamiento, que tiene que verificar la desigualdad mostrada en la ecuación 6.1. Este criterio tiene en cuenta las temperaturas de trabajo esperadas, aplicando un factor de corrección para temperaturas no normalizadas. En concreto, se estima que la temperatura de operación de la góndola está alrededor de los  $50^{\circ}C$ , mientras que la temperatura estándar de trabajo para conductores de cobre en instalación al aire en galerías ventiladas es de  $40^{\circ}C$ .

$$I_z K_t K_a \ge I_b K_q \tag{6.1}$$

 $I_z$ : Intensidad máxima admisible, tabulada

 $K_t$ : Factor de corrección de temperatura, tabulado.

 $K_a$ : Factor de corrección de agrupamiento, tabulado.

 $I_b$ : Intensidad de diseño, calculada.

 $K_q$ : Factor de sobredimensionamiento para instalaciones generadores a BT, tabulado.

En primer lugar, se calcula la corriente máxima de diseño:

$$I_b = \frac{P_n}{\sqrt{3} \ U_n \ \cos(\varphi)} = \frac{5,510^6}{\sqrt{3} \ 690 \ 0,9} = 5113,41 \ A \tag{6.2}$$

Tanto el REBT como GL recomiendan el uso de conductores de cobre con un aislamiento o bien de Polietileno reticulado (XLPE) o bien de Etileno Propileno (EPR) para el cableado de potencia, cuya temperatura máxima en servicio permanente es de  $90^{\circ}C$  para ambos. A partir de la Tabla 13 del Apéndice D, se obtiene el factor de corrección de temperatura para este tipo de conductores, con  $K_t = 0,90$  para  $T = 50^{\circ}C$ . Por otro lado, el factor de sobredimensionamiento para instalaciones generadoras a BT es 1,25, por lo que  $K_g = 1,25$ . Finalmente, se supone que el agrupamiento de cables sigue el de una instalación con bandejas escalera y un único circuito trifásico,  $(K_a = 1)$ .

Se obtiene por tanto:

$$I_z \ge \frac{I_b K_g}{K_t K_a} = \frac{1,25 \cdot 5113,41}{0,90 \cdot 1} = 7101,96 A$$
 (6.3)

$$I_z \ge 7\,101,96\,A$$
 (6.4)

Sin embargo, este valor es muy superior a los normalizados en la tabla, por lo que se precisarán varios conductores por fase. El mínimo número de conductores por fase para entrar en una corriente estandarizada en las tablas es entonces 8, por lo que se emplearán 8 ternas.

$$\frac{7\,101,96}{\text{n\'umero de ternas}} \leq 915 \tag{6.5}$$

número de ternas = 
$$8$$
 (6.6)

$$I_z = \frac{7101,96}{8} = 887,75 \, A \tag{6.7}$$

Se seleccionaría entonces un cableado de sección de  $630\,mm^2$ .

Se opta finalmente por un cableado fabricado por Prysmian Group, cuyos datos técnicos se encuentran en la Tabla 6.1.

Cableado del circuito de potencia		
Fabricante	Prysmian Group	
Modelo	Flextreme Max H07RN-F/DN-F	
Tensión	$0.6/1\mathrm{kV}$	
Sección	$1 \times 630  mm^2$	
Intensidad admisible al aire a $30^{\circ}C$	870 A	
Conductor	Cobre	
Aislamiento	Elastómero reticulado (XLPE)	
Flexibilidad según IEC 60228	Clase 5	
Temperatura máxima en servicio	$90^{\circ}C$	
Temperatura máxima en corcocircuito	$250^{\circ}C$	
Peso	$7370\mathrm{kg/km}$	

Cuadro 6.1: Datos técnicos del Flextreme Max H07RN-F/DN-F.

#### 6.3. Cableado de media tensión 20 kV

Para el dimensionamiento del cableado del circuito de media tensión se seguirán los criterios enunciados en el RAT. Al tener las protecciones descritas en la celda de MT y que el RAT no lo exige, no se atenderá al criterio de caída de tensión.

Por otra lado, se satisfacerán tanto el criterio de intensidad admisible o calentamiento como el de cortocircuito.

A diferencia del cableado del circuito de potencia, el cableado de MT tiene una longitud considerable, ya que conecta la salida del transformador de potencia a la entrada de la celda de media tensión. Como se ha comentado en la Sección 4.4, ésta se encuentra en el acoplamiento de cables, aproximadamente a  $62 \, m$  sobre el fondo marino, mientras que según las especificaciones, la torre tiene una altura de  $130 \, m$ . Se estima por tanto que la longitud del cableado de MT será de aproximadamente  $70 \, m$ .

Por otro lado, la temperatura estimada en el interior de la torre se prevé que será menor que la de góndola ya que apenas hay fuentes térmicas potentes. Habitualmente, se suele medir una caída de  $10-15\,^{\circ}C$  entre el aire de la góndola y el de la parte media-baja de la torre. Por este motivo, se estimará que la temperatura en la torre es de  $40\,^{\circ}C$ .

En primer lugar, se calcula la corriente máxima de diseño de la parte de MT, determinado por el transformador de potencia:

$$I_b = I_{BT} \cdot \frac{U_{BT}}{U_{MT}} = 5113,41 \frac{690}{20 \cdot 10^3} = 176,41 A$$
 (6.8)

Puesto que la temperatura de trabajo estimada es de  $40^{\circ}C$ , que está tabulado bajo la RAT en la ITC-LAT 06, no es necesario aplicar ningún factor de corrección de temperatura.

La intensidad de operación en régimen permanente no adopta un valor muy alto, por lo que se supondrá que es necesaria una única terna.

Se opta finalmente por un cableado fabricado por Top Cable, cuyos datos técnicos se encuentran en la Tabla 6.2.

Cableado de media tensión			
Fabricante	Top Cable		
Modelo	X-VOLT RHZ1 $\mathrm{Cu}/\mathrm{OL}/20\mathrm{L}$		
Tensión	$12\mathrm{kV}/20\mathrm{kV}$		
Sección	$1 \times 70  mm^2$		
Intensidad admisible al aire a $40^{\circ}C$	275 A		
Conductor	Cobre		
Aislamiento	Polietileno reticulado (XLPE)		
Flexibilidad según IEC 60228	Clase 2		
Temperatura máxima en servicio	$90^{\circ}C$		
Temperatura máxima en cortocircuito	$250^{\circ}C$		
Peso	$1340\mathrm{kg/km}$		

Cuadro 6.2: Datos técnicos del X-VOLT RHZ1 Cu/OL/20L.

#### 6.4. Cableado de auxiliares 400 V

Siguiendo la misma lógica que el cableado del circuito de potencia, se despreciarán los criterios de caída de tensión y de cortocircuito, atendiendo exclusivamente al criterio de intensidad admisible.

De misma forma, se tiene que la temperatura estimada de servicio es de  $50^{\circ}C$ , la cual hay que corregir al estándar de  $40^{\circ}C$  para instalaciones al aire en galerías ventiladas.

En primer lugar, se calcula la corriente máxima de diseño, donde la corriente de servicio la determina la potencia nominal del trafo de auxiliares:

$$I_b = \frac{S_n}{\sqrt{3} U_n} = \frac{250 \, 10^3}{\sqrt{3} \, 400} = 360,84 \, A \tag{6.9}$$

Aunque el cableado de auxiliares no alimente a un generador, sigue siendo necesario aplicar un factor de corrección de 1,25 por estar alimentando a los motores de ptich y yaw, como indica el REBT. Por tanto,  $K_g=1,25$ .

A efectos de cálculo y con el fin de evitar la sobre-penalización térmica que introduce el factor de agrupamiento, se adoptará la siguiente hipótesis de diseño: aun cuando el circuito de servicios auxiliares alimente varios subsistemas trifásicos independientes (motores de paso, motores de guiñada y cargas auxiliares generales), cada uno de estos alimentadores discurrirá por una bandeja o canalización exclusiva a lo largo de todo su trazado. De este modo se garantiza que, en cada trayecto, el número de circuitos paralelos sea uno, lo que permite aplicar  $K_a = 1,00$  según la Tabla 14 del REBT.

Se obtiene por tanto:

$$I_z \ge \frac{I_b K_g}{K_t K_a} = \frac{360,84 \cdot 1,25}{0,90 \cdot 1} = 501,17 A$$
 (6.10)

$$I_z \ge 501, 17 A \tag{6.11}$$

El mínimo número de conductores por fase para entrar en una corriente estandarizada en las tablas es entonces dos, por lo que se emplearán dos ternas.

$$\frac{501,17}{\text{n\'umero de cables}} \le 915 \tag{6.12}$$

número de cables 
$$= 2$$
 (6.13)

$$I_z = \frac{501,17}{2} = 250,59 \, A \tag{6.14}$$

Se seleccionaría entonces un cableado de sección de  $95 \, mm^2$ . Se opta finalmente por un cableado fabricado por Prysmian Group, cuyos datos técnicos se encuentran en la Tabla 6.3.

Cableado del circuito de auxiliares			
Fabricante	Prysmian Group		
Modelo	Afumex Class ATEX RZ1MZ1-K (AS)		
Tensión	$0.6/1 \mathrm{kV}$		
Sección	$1 \times 95  mm^2$		
Intensidad admisible al aire a $30^{\circ}C$	328 A		
Conductor	Cobre recocido		
Aislamiento	Elastómero reticulado (XLPE)		
Flexibilidad según IEC 60228	Clase 5		
Temperatura máxima en servicio	$90^{\circ}C$		
Temperatura máxima en cortocircuito	$250^{\circ}C$		
Peso	$7337\mathrm{kg/km}$		

Cuadro 6.3: Datos técnicos del Afumex Class ATEX RZ1MZ1-K.

# Capítulo 7

# Conclusión

En este Trabajo Fin de Grado se ha llevado a cabo el diseño completo de los circuitos eléctricos de un aerogenerador offshore de 5 MW, abordando de forma integrada la evacuación de potencia, el suministro de servicios auxiliares y el sistema de control. Tras validar los parámetros generales en Bladed, se definieron y dimensionaron los equipos clave —convertidor back-to-back, transformadores, celdas de media tensión, SAI y variadores— y se calculó el tendido de cables en baja (690 V), auxiliar (400 V) y media tensión (20 kV). Este enfoque ha garantizado la eficiencia de la transmisión de energía y la continuidad operativa incluso ante fallos puntuales de red.

La fase colaborativa inicial facilitó identificar las demandas de tensión, corriente y frecuencia en puntos críticos —convertidor MSC/GSC, bus CC y transformador seco  $0.69\,\mathrm{kV}/20\,\mathrm{kV}$ — así como las protecciones elementales de la celda de media tensión. A continuación, el estudio individual profundizó en el dimensionamiento de los conductores XLPE y sus secciones, asegurando que fueran capaces de soportar las corrientes nominales y las temperaturas de servicio bajo condiciones reales de mar abierto.

El circuito de servicios auxiliares, con un SAI marino de Eaton y un transformador dedicado, garantiza la alimentación de sistemas críticos (iluminación, climatización, freno y comunicaciones) incluso durante breves interrupciones de red. Por su parte, el Wind Turbine Controller orquesta el pitch system (tres motores de 37 kW con variadores) y el yaw system (seis motores de 5,5 kW con variadores), optimizando la captura de potencia y manteniendo la orientación adecuada frente a las variaciones del viento.

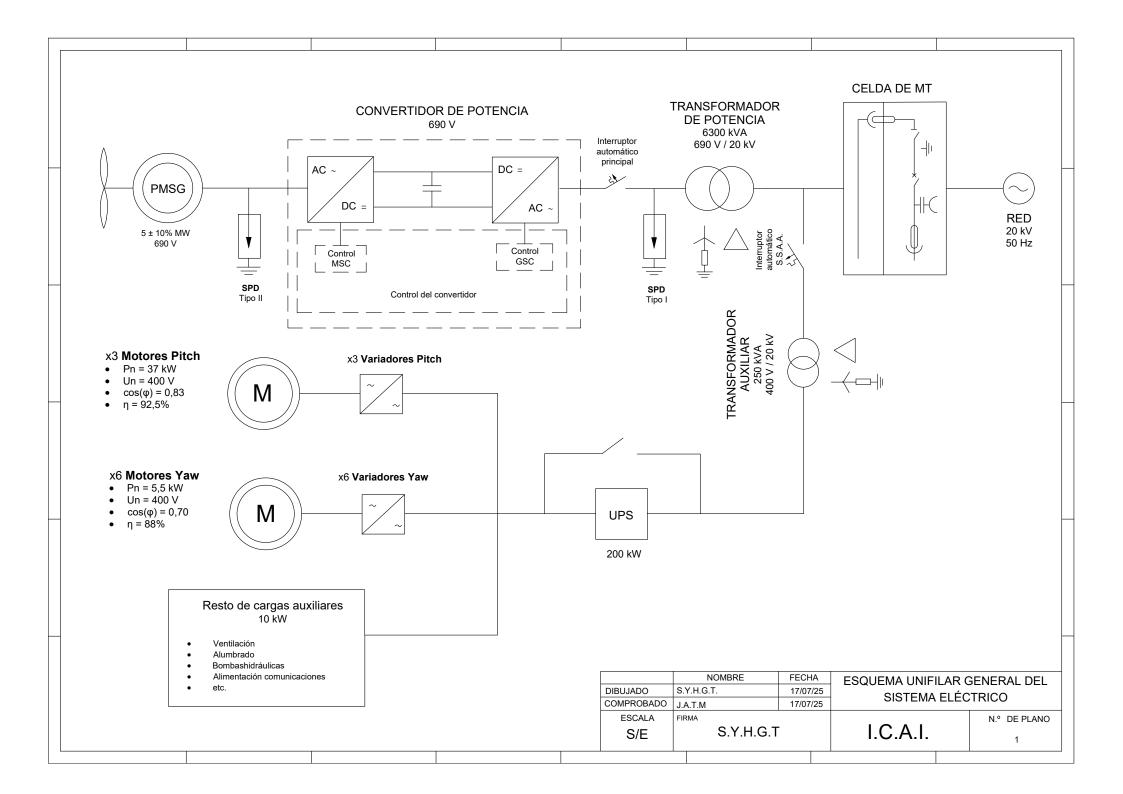
Finalmente, la solución propuesta demuestra que es posible alcanzar un diseño eléctrico robusto, conforme a la normativa y equilibrado en términos de coste y fiabilidad. Aun partiendo de una sobresimplificación intencionada del emplazamiento (profundidad

de referencia de 45 m en Granadilla—Arico, recurso eólico representativo y puerto cercano), los resultados conservan su validez técnica y ofrecen una base adaptable a futuras implantaciones offshore.

Cabe señalar, sin embargo, que para no alargar excesivamente esta memoria se han dejado fuera varios aspectos que en un proyecto real resultarían indispensables: las protecciones avanzadas contra fallos a tierra, la coordinación fina entre relés y fusibles y las comunicaciones internas basadas en protocolos como IEC 61850 entre otros. Estos elementos, aunque fundamentales, requerirían desarrollos específicos que exceden el alcance de este TFG.

# Apéndice A

Plano de los circuitos eléctricos



# Apéndice B

Especificaciones preliminares

#### ESPECIFICACIONES PRELIMINARES DEL AEROGENERADOR MARINO

- -Clase IEC: I
- -Turbulencia: B (según GL)
- -Condiciones de viento (emplazamiento A): 10,6 m/s de velocidad media, K Weibull 1,979
- -Profundidad emplazamiento A: 41 m

Condiciones de viento (emplazamiento B): 10,8 m/s de velocidad media, K Weibull 1,985

Profundidad emplazamiento B: 50 m

- -Potencia eléctrica generada: 5 MW+10%
  -Diámetro rotor aerodinámico: 126 m
  -Rango de viento operativo: 3,5m/s-30m/s
  -Tipo generador: síncrono a imanes permanentes
- -Tipo de trasmisión: directa.
- -Revoluciones mínimas/nominales/máximas: 6 rpm/12 rpm/ 20rpm
- -Ángulo de inclinación eje principal: +6 grados. -Angulo de conicidad de las palas: -3 grados.
- -Longitud de las palas: 61,5m -Diámetro del buje: 3m
- -Altura buje sobre el nivel medio del mar: 92m

Clase sistema de control: control de paso

Velocidad máxima giro palas: 8 grados/segundo

Tiempo de aceleración giro: 0,2 segundos.

- -Coordenadas del centro geométrico del buje: X=-5213; Z=3148mm
- -Masa del buje (sin incluir las palas): 4E4 kg (en el centro geométrico)
- -Sistema de coordenadas: coordenadas de orientación (Yaw System Coordinates según GL)
- -Origen de coordenadas: cruce del plano horizontal 200 mm sobre la torre con el eje de la torre.

Amortiguamiento de los modos de resonancia de la pala (todos los modos): 0,477%

- -Posición del cojinete anterior: XA= -3197; ZA= 2936mm
- -Posición del cojinete posterior: XB= 950; ZB=2500mm
- -Diámetro interno del rotor en el generador: 6800 mm
- -Masas rotóricas de la transmisión más generador: 5 E4 kg

Masas no rotóricas de transmisión+generador: 5,5E4 kg

-Centro de masas de la transmisión más generador: X=-1340, Z=2710mm Pérdidas mecánicas de la trasmisión (incluido rotor generador): 4%

Dimensiones de la góndola: cilindro con diámetro 8,5 m, longitud 8m Masa global de la góndola (no incluido rotor aerodinámico): 2E5 kg

Centro de masas de la góndola: X=- 1000; Z=+3000mm

Diámetro interior torre: 5700 mm Altura sumergida flotante: 45 m

-Altura entrada acoplamiento cables: 62 m

Altura total torre A: 130 m

Masa total torre en espera del diseño: 1,9E6 kg

Diámetro entrehierro del generador: 7000 mm

Entrehierro del generador: 6 mm

Número de polos: 360

Longitud axial de los polos y yugos: 1300 mm

Altura/anchura de los polos (imanes): 18mm/42,5 mm

Clase de los imanes: N3616

Altura de yugos rotórico/estatórico: 15mm/13mm

Altura y anchura de las ranuras estatoricas: 83mm/9,26 mm

Número de ranuras por paso polar: 3

Resistencia del estator: calcular 7,7E-2/30 ohmios Impedancia síncrona: calcular 3,5E-2 ohmios Pérdidas en el hierro: calcular 4,4E4 W -Rendimiento del generador: calcular 95%

-Tensión nominal: 690V -Factor de potencia: 0,9

Máxima corriente del convertidor: 6E3A Máxima tensión del convertidor: 800V Rendimiento del convertidor: 97% Potencia de cargas auxiliares: 1E4 W

Diámetro primitivo de sistema de orientación: 5925 mm

Módulo sistema de orientación: 24 mm Velocidad de orientación: 0,3grados/segundo Tiempo de aceleración giro: 6 segundos

Par nominal de cada accionamiento: 49,0 kNm Par de pico de cada accionamiento: 98,1 kNm

Relación engranajes: 1253,6 Z piñón: 14 Potencia nominal motor: 5,5 kW Velocidad motor: 940 rpm Rendimiento (motor+reductora): 70,00%

#### Condiciones marítimas

Máxima altura significante de ola (50 años): 5,08 m

Periodo pico de ola: 11,01 segundos Densidad del agua: 1027 kg/m3

Máxima variación del nivel del mar (50 años): 3,6 m Máxima velocidad de corriente marina (50 años): 1,3 m/s

#### CARGAS AERODINÁMICAS EN EL CENTRO DEL BUJE (estimación preliminar)

HUB SHAFT EXTREM LOADS (according to GL)		Caso de	PSF	Fx	Fy	Fz	Fyz	Mx	Му	Mz	Myz	Description	Azimu th	BldPi tch1
(FAST simulations)		carga		[KN]	[KN]	[KN]	[KN]	[KNM]	[KNM]	[KNM]	[KNM]		(deg)	(deg )
Min	Fx	1,5	1,2	-331,7	-16,7	-1431,6	1469,5	-0,1	486,6	925,4	925,4	Producción. Ráfaga. Caída tensión.	316,1	17,0
Max	Fx	1,3	1,35	1375,7	114,4	-1751,0	1754,7	6453,0	430,7	10053,5	10062,7	Producción.Ráfaga.Cambio direc.	315,6	1,9
Min	Fy	1,2	1,35	212,5	-286,3	-1590,3	1615,9	5248,8	3437,1	-10058,9	10629,9	Producción.Turbulencia extrema	94,0	32,7
Max	Fy	6,4	1,2	69,7	233,8	-1508,4	1526,4	0,0	-328,3	-618,4	700,1	Parada. Turbulencia normal	85,9	90,0
Min	Fz	1,3	1,35	1082,3	16,9	-1933,2	1933,3	6293,7	-10077,8	-12044,7	15704,6	Producción.Ráfaga.Cambio direc.	151,4	-1,0
Max	Fz	7,2	1,1	74,6	21,2	-1188,0	1188,2	0,0	656,0	90,0	662,2	Parada. Condición fallo.	135,0	90,0
Max	Fyz	1,3	1,35	1096,5	24,2	-1933,2	1933,4	6343,7	-10094,0	-11912,4	15613,9	Producción.Ráfaga.Cambio direc.	152,8	-0,9
Min	Mx	1,4	1,2	447,2	-14,8	-1410,0	1479,2	-0,4	1538,4	-3450,0	3450,0	Producción.Viento normal.Caída red	67,5	28,5
Max	Mx	1,6	1,35	531,6	-65,3	-1591,7	1678,1	6453,0	2936,3	3122,6	7168,8	Producción. Ráfaga extrema.	315,0	28,4
Min	Му	1,2	1,35	429,6	-210,5	-1514,7	1529,3	6420,6	-11712,6	1952,1	11874,2	Producción.Turbulencia extrema	188,8	30,9
Max	Му	1,3	1,35	1006,7	-54,2	-1904,9	1905,6	6143,9	15862,5	-2393,6	16042,1	Producción.Ráfaga.Cambio direc.	23,3	-1,0
Min	Mz	1,3	1,35	981,5	-80,1	-1567,4	1569,4	6453,0	-7408,8	-12842,6	14826,4	Producción.Ráfaga.Cambio direc.	126,6	-0,9
Max	Mz	1,3	1,35	989,7	-42,2	-1898,1	1898,6	6057,5	-5904,9	14904,0	16031,1	Producción.Ráfaga.Cambio direc.	261,8	-1,0
Max	Myz	1,3	1,35	1006,7	-54,2	-1904,9	1905,6	6143,9	15862,5	-2393,6	16042,1	Producción.Ráfaga.Cambio direc.	23,3	-1,0

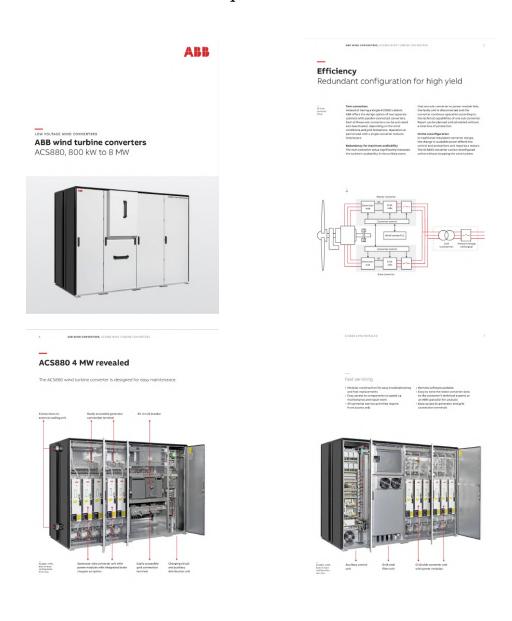
# Apéndice C

# Catálogos

# Índice general $\overline{}$

C.1.	Convertidor de potencia	39									
C.2.	Transformador de potencia	91									
C.3.	Celda de Media Tensión	93									
C.4.	SPDs	94									
	C.4.1. Tipo 1	94									
	C.4.2. Tipo 2	95									
C.5.	Sistema de guiñada	96									
	C.5.1. Motores de guiñada	96									
	C.5.2. Variadores de guiñada	97									
C.6.	Sistema de paso	98									
	C.6.1. Motores de paso	98									
	C.6.2. Variadores de paso	99									
C.7.	Sistema de Alimentación Ininterrumpida	)()									
C.8.	Transformador de auxiliares	)()									
C.9.	Cableado										
	C.9.1. Cableado de potencia, 690V	)1									
	C.9.2. Cableado de media tensión, $20 \mathrm{kV}$	)2									
	C.9.3. Cableado de auxiliares, 400V	)3									

# C.1. Convertidor de potencia



### **Technical data**

ACS880 full power wind turbine converter

Converter model	ACS880-77LC in-line configuration	ACS880-87LC back-to-back configuration
Converter type	Full power converter for permanent	magnet and asynchronous generators
Generator power range	0.8 to 4.6 MW	1.5 to 8 MW
Cooling	Liquid cooling with t	otally enclosed cabinet
Control principle	Direct torqu	e control (DTC)
Electrical data		
Rated grid voltage	525 to 690 V A	C, 3-phase, ±10%
Rated generator voltage	0 to 7	SOVAC
Nominal grid frequency	50/	60 Hz
Efficiency at converter's rated point, typical value		17%
Generator-side converter du/dt, measured value	1.25	kV/µs
Grid harmonics Total harmonic current distortion, measured value	2	5%
Environmental limits		
Ambient temperature	Storage -4	40 to +70 °C 10 to +70 °C 30 to +50 °C
Coolant inlet temperature	+5 to +50 °C	+5 to +45 °C
Altitude	0 to 1	000 m
Degree of protection		ssed cabinet L type 12
Cabling connections	Bot	tom
Cooling connections	Left or r	ight side
Cabinet configuration	In-line, back-to-bac	k or several separate
Control		
Fieldbus interface		FIBUS-DP, CANopen, Modbus, Bus-S, DeviceNet
Interface for PC browser	Standard	Ethernet
Grid code compliance		
Grid codes	Supports wind turbines to comply with t	he most stringent grid code requirements.
Product compliance		
Product markings	CE, GL2010, I	North American
EMC		1800-3 (2004) 2nd environment, ibution, category C3
Quality assurance system	190	9001
Environmental system	iso	14001
Options		
Sub-converter configuration	Available from 0.8 MW	Available from 1.5 MW
Cooling method	Liquid or cor	nbined cooling
Reconfiguration		nline
Energy storage		grated
Generator side protection		contactors
High coolant inlet temperature		+55 °C
High altitude		4000 m
Product approvals		2 No 276 DNVGL-SE-0641

# **Ratings, types and voltages** ACS880-77LC and ACS880-87LC

Converter type™	Typical generator rating	Rated generator apparent power	Rated grid apparent power	Module setup: no. of inverter units + no. of IGBT supply units	Cabinet width	Cabinet depth	Cabinet weight	Cooling flow rate
	(kW)	(kVA)	(kVA)	INU + ISU	(mm)	(mm)	(kg)	(I/min)
ACS880-77LC-860A/800A-7	800	1028	956	1+1	1400	600	1200	90
ACS880-77LC-1686A/1568A-7	1500	2014	1874	2+2	2300	600	2000	135
ACS880-77LC-2503A/2328A-7	2300	2991	2782	3+3	2900	600	2600	175
Twin cabinet versions								
ACS880-77LC-1720A/1600A-7	1600	2056	1912	2 x (1 + 1)	2×1400	2×600	2 x 1200	2 x 90
ACS880-77LC-3372A/3136A-7	3000	4029	3748	2 x (2 + 2)	2 x 2300	2 x 600	2 x 2000	2 × 135
ACS880-77LC-5006A/4656A-7	4600	5982	5564	2 x (3 + 3)	2 x 2900	2 x 600	2 x 2600	2 x 175

Back-to-back configuration, ACSE	180-87LC, 690	/		ack-to-back configuration, ACS880-87LC, 690 V													
Converter type <sup>()</sup>	Typical generator rating	Rated generator apparent power	Rated grid apparent power	Module setup: no. of inverter units + no. of IGBT supply units	Cabinet width	Cabinet depth	Cabinet weight	Cooling flow rate									
	(kW)	(kVA)	(kVA)	INU + ISU	(mm)	(mm)	(kg)	(I/min)									
ACS880-87LC-1686A/1568A-7	1500	2014	1874	2+2	1250	1200	1800	135									
ACS880-87LC-2503A/2328A-7	2300	2991	2782	3+3	1450	1200	2300	175									
ACS880-87LC-3302A/3072A-7	3000	3947	3671	4+4	2300	1200	2800	235									
ACS880-87LC-4000A/3800A-7	3800	4780	4541	5+5	2500	1200	3500	280									
ACS880-87LC-4000A/4134A-7	4000	4780	4941	5+6	2700	1200	4500	300									
Twin cabinet versions																	
ACS880-87LC-5006A/4656A-7	4600	5982	5564	2 x (3 + 3)	2×1450	2×1200	2 x 2300	2 x 175									
ACS880-87LC-6604A/6144A-7	6000	7893	7343	2 x (4 + 4)	2 x 2300	2 x 1200	2 x 2800	2×235									
ACS880-87LC-8000A/7600A-7	7600	9561	9083	2 x (5 + 5)	2 x 2500	2 x 1200	2 x 3500	2 x 280									
ACS880-87LC-8000A/8268A-7	8000	9561	9881	2 x (5 + 6)	2 x 2700	2 x 1200	2 x 4500	2 x 300									

# C.2. Transformador de potencia

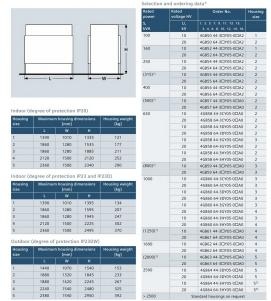


# Outline of standard CRT

	Rated primary voltage? Lapping ± 2 x 2.5%	Rated secondary veltage (ne-lastd)	Insulation Issuel HV (ACIU)	insulation level LV (ACU)	Impactance voltage at nated cument	No-load losses	Lead lesses at 120°C	Nation level	Onder No.	Social weight	Length	Weth	imight
	U, HV	U, LV			80	7,	Pette			ADDRESS.	20		ho
AVA	kv	NV.		kv		w	w	ds		ing.	mm		me
4000	10	0.69	281 75	3(-	6		20000	81	4G86644-8DY05-0AG0	7970	2360	1280	224
40.0	10	3.3	28: 75	10/20	6	6300	19000	81	4G84644-4CY05-0440	8570	2450	1280	208
	10	6.3	28 75	20140	6	6300	19800	76	4GB5644-9DY05-0440	9210	2570	1280	212
	20	0.69	501 95	31-	- 6	7600	21000	83	4G80004-8EY05-04G0	7310	2280	1280	2330
	20	3.3	50' 95	10(20	6	7600	19000	83	4G86664-90Y05-0AG0	7450	2460	1280	205
	20	6.3	50' 95	20140	6.	7600	19000	83	4G86664-9DY05-DAAD	8710	2590	1280	2055
	20	0.69	50/125	31-	- 6	7600	21000	85	4G85657-8DY05-0460	7430	2400	1280	233
	20	3.3	50/125	10/20	- 6	7600	19000	83	4G86667-9DY05-DAGO	7850	2430	1280	210
	20	6.3	50/125	20140	- 6	7600	19000	85	4G86667-9DY05-DANO	8990	2610	1280	
5000	10	3.3	281 75	10/20	6	7600	21000	81	4G86744-9DY05-0AG0	9620	2480	1280	229
	10	0.3	28/ 75	20140	- 6	7600	23000	76	4G85744-9DY05-0AA0	10370	2590	1400	229
	10	3.3	28/ 75	10/20	ā	7600	23000	76	4G86744-9KY05-0AG0 4G86744-9KY05-0A60	9680	2600	1280	225
	10	6.3	28/ 75	20(40	8	7600	24000	78	4G86744-9KYUS-UAAU 4G86764-9KYUS-UAAU	10490	2690	1280	229
	20	6.3	50Y 95	10/20 20/40	6	9000	21000	83	4G86764-9DY05-0AG0	9650	2530 2600	1280	221
	20	3.3	50/125	10/20	6	9000	21000	83	4G86767-9DY05-0AG0	9400	2530	1280	229
	20	6.3	50/125	20/40	6	9000	22000	B1	4GB5767-9EY05-0840	9950	2640	1285	
	20	3.3	301.25	10/20		9000	23000	83	4086764-96105-0460	1010	2600	1280	2216
	20	6.3	507.95	20/10	8	9000	24000	83	4686764-9KY05-0860	9750	2710	1295	229
	20	3.3	50/125	10/20	8	9000	23000	83	4586767-96005-0660	9090	2610	1280	
	20	6.3	50(125)	20110	8	9000	24000	83	4G86767-9KY05-0AA0	10330	2720	1400	229
6300	10	3.3	28r 75	10/20	- 6	9200	26000	76	4G86844-9DY05-0AG0	11960	2570	1905	265
	10	6.3	28/ 75	20140	6	9200	27000	83	4G86844-9DY05-0AG0	12240	2650	1905	263
	10	3.3	28 75	10(20	8	9200	26000	78	4G85844-9KY05-DAG0	11670	2630	1905	261
	10	6.3	281.75	20110	. 8	9200	28000	83	4G85844-9KY03-DAG0	12240	2730	1905	263
	20	3.3	501 95	10/20	- 6	10800	24000	83	4G86864-90Y05-0AG0	11740	2640	1905	244
	20	6.2	501 95	20140	- 6	10900	26000	91	4GB6864-9EY05-0AG0	12120	3700	1905	254
	20	3.3	50/125	10/20	6	10900	24000	83	4G86867-90Y05-0AG0	11780	2640	1905	247
	20	6.3	50/125	20140	- 6	10500	26000	84	4G86867-9DY05-0AG0	12140	2700	1905	256
	20	3.3	501 95	10(20	8	10900	26000	83	4G85864-9KY05-0AG0	11850	2780	1905	
	20	5.3	501 95	20140	8	10500	27000	81	4G86864-9KY05-DAG0 4G86867-9KY05-DAG0	12330	2540	1905	254
	20	6.3	50/125	20140	-	10500	27000	84	4G868E7-9KY03-DAG0 4G868E7-9KY03-DAG0	12290	2820	1905	256
8000	20	6.3	507.95	20140		13000	32000	85	4G86964-9DY05-0AG0	14290	2840	1905	
	20	11	50. 62	28160	6	13000	32000	85	4GB0964-9DY05-0AG0	15610	2950	1905	279
	20	6.3	50/125	20140	6	13000	32000	85	4GB6967-4DW35-0AG0	14540	2900	1905	275
	20	11.	50/125	28it0	- 6	13000	32000	85	4GB5967-4DY05-0AG0	15810	2960	1905	282
	20	6.3	50' 95	20140	8	13000	34000	85	4G85964-9KY05-0AG0	14360	2970	1905	272
	20	11	50' 95	28160	8	13000	34000	85	4085954-9KY05-0AG0	15600	3070	1905	279
	20	6.3	50/125	20110	8	13000	34000	85.	4G85987-9KY05-0AG0	14370	2940	1905	275
	20	11	50/125	28(60	8	13000	34000	85	4G869E7-9KY05-0AG0	15680	3080	1905	282
	30	6.3	70/145	20140	6	13500	36000	84	4G86975-9DY05-0AG0	16230	2890	1905	329
	30					13500	38000	84	4GR4975-4DY05-DAGO				326

Selection and Ordering Data

# Selection of Housings

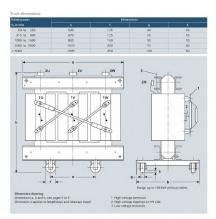


\*) Other versions and special equipment available on request.

P20: Height + 100 mm.

.

13



Notes
The technical data, dimensions and weights are subject to change unless otherwise stated on the individual page of this catalog. The illustrations are for reference only.
All product designations used are trademarks or product number of Stephenson Mo. or depher suppliers. All dispusping

ine innormation in this document contains general descriptions of the technical eptions available, which do not always have to be present in individual cases. The required features should therefore be specified in hach individual case at the time of closing the contract.

15

# C.3. Celda de Media Tensión









interlock type	Operation	Condition	Content		
Mochanical Interfeds V-module	Cleavers	Name			
	Opening CB	None			
	Closing 50	CB is open, ES is open, sable compartment cover is on	Cable compartment interlock is optional		
i	Opening SD	Cikis open, ES is open	Standard		
K	Disvets	50 is open	5131-031-0		
W.	Opening ES	SDisopen	Standard		
	Opening cobie compartment	ES is desed	Optional feature		
	Clearing cable compartment	ES is desed	Optional feature		
Electrical Viteriock in module	Overegits	Incoming cable is Arthropic voltage	Optional feature. Writage presence system with signaling contact is required.		
Pudlocks V-module Pudlocks to be provided by	Lock on ES	None	Standard Feature (Diameter of packods: 4 -8 mm)		
costomer	Lockertm	None	Standard feature (Diameter of pudlock: 4 -5 eve)		
_			(Diameter of padiods 4-4 mm)		
A	Lock on push buttons	None			
	Lock on push buttons.  Lock cable competiment cover in closed position.		(Diameter of padiods 4-8 mm) Optional floture		
	Lock cable compertment open in		(Diameter of padiods 4 - 8 mm) Optional fluorum (Diameter of padiods 4 - 8 mm) Optional fluorum		
B Exp Hearlook V-models	Lock cable competiment over in closed position. Lock cable conspertment cover in	None	(Diameter of padiods 4-8 mm) Optional flushare (Diameter of padiods 4-8 mm) Optional flushare (Diameter of padiods 4-8 mm) Optional flushare		

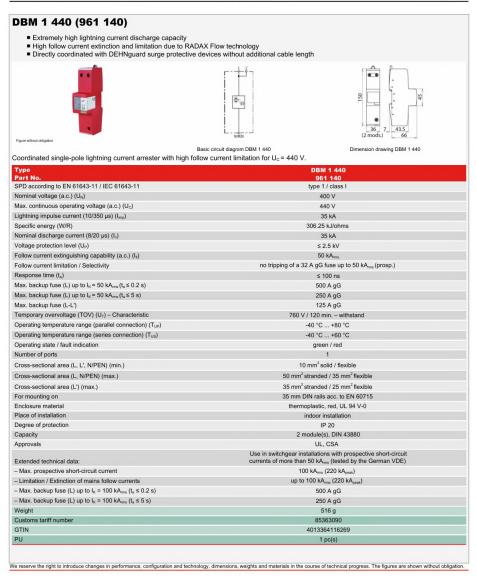


### C.4. SPDs

### C.4.1. Tipo 1

### Product Data Sheet: DEHNbloc® Maxi 440 / 760

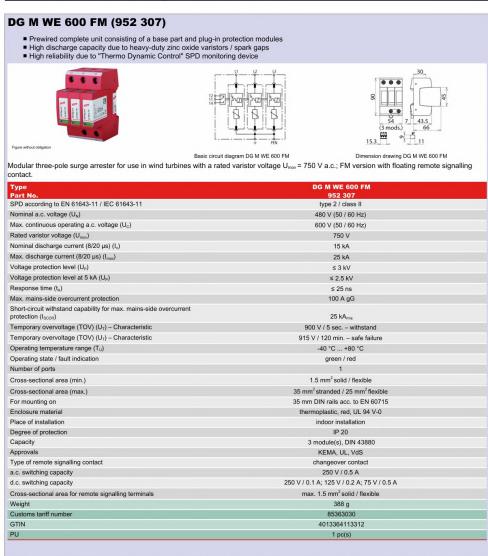




### C.4.2. Tipo 2



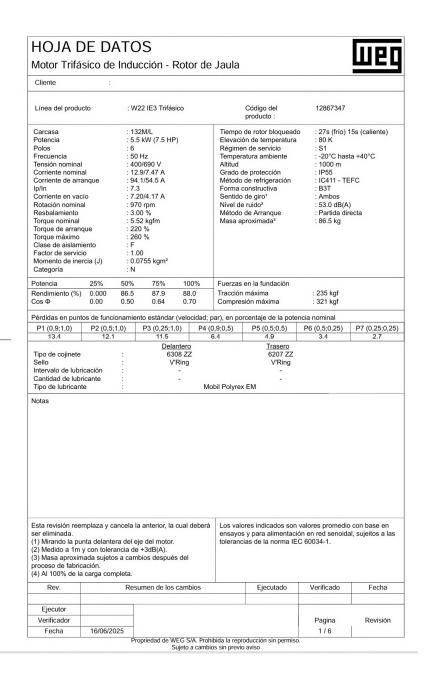
### **Product Data Sheet: DEHNguard® modular**



We reserve the right to introduce changes in performance, configuration and technology, dimensions, weights and materials in the course of technical progress. The figures are shown without obligation.

## C.5. Sistema de guiñada

### C.5.1. Motores de guiñada



# C.5.2. Variadores de guiñada









# C.6. Sistema de paso

# C.6.1. Motores de paso

Cliente	:									
Línea del product	0	: W22 IE4 Tr	ifásico		ódigo del oducto :	13005052				
Carcasa Potencia Polos Frecuencia Tensión nominal Corriente nominal Corriente de arran Ip/In Corriente de arran Ip/In Todas de arran Torque nominal Torque de arran Torque mòximo Clase de aislamiel	que ne nto	: 225S/M : 37 kW (50 h : 4 : 50 Hz : 400/690 V : 67.6/39.2 A : 581/337 A : 8.6 : 29.7/17.2 A : 1484 rpm : 1.07 % : 24.3 kgfm : 310 % : 581/35 % : F : 1.00 : 1.00 : 1.00 : 1.00 : 1.00 : 1.00		Elevación o Régimen d Temperatur Altitud Grado de p Método de Forma con Sentido de Nivel de ru	ra ambiente protección refrigeración structiva giro¹ ido² Arranque	: 36s (frio) 20s (caliente) : 80 K : S1 : -20°C hasta +40°C : 1000 m : IP55 : IC411 - TEFC : B34T : Ambos : 63.0 dB(A) : Partida directa : 394 kg				
Categoría	F00/	: NE 75%	100%		la fundación					
Potencia Rendimiento (%) Cos Φ	94.4 93.0 0.67 0.66	95.0 94.5 0.78 0.77	95.2 95.4 0.83 0.82	Tracción ma Compresión	áxima	: 709 kgf : 1103 kgf				
Pérdidas en puntos	de funcion	amiento están	dar (velocidad:	par), en porce	ntaie de la potenci	ia nominal				
oranda on parito	7 00 101101011		0,9;1,0)	pary, orr porcor	4.8		4.6			
			0.5;1.0)		3.8		3.6			
			,25;1,0)		3.4		3.2			
Pérdidas (9	%)		0,9;0,5)		2.7		2.6			
			0,5;0,5)		1.7		1.7			
			,5;0,25)		1.3		1.2			
		P7 (0,	25;0,25)		0.8		0.8			
		_	elantero		Trasero					
Tipo de cojinete		:	6314 C3		6314 C3					
Sello		:	WSeal		WSeal					
Intervalo de lubrica	ación	:	14000 h		14000 h					
Cantidad de lubrio	ante	:	27 g		27 g					
Tipo de lubricante		:	Me	obil Polyrex El	M					
	plaza v can	cela la anterior		ensayos y	s indicados son va para alimentación de la norma IEC (	en red senoidal				
ser eliminada. (1) Mirando la punt	a delantera			tolerancias de la norma IEC 60034-1.						
ser eliminada. (1) Mirando la punt (2) Medido a 1m y (3) Masa aproxima proceso de fabrica	a delantera con tolerand da sujetos a	cia de +3dB(A) a cambios desp	oués del		Figurado	Verificade	Fochs			
ser eliminada. (1) Mirando la punt (2) Medido a 1m y (3) Masa aproxima	a delantera con tolerand da sujetos a	cia de +3dB(A)	oués del		Ejecutado	Verificado	Fecha			
ser eliminada. (1) Mirando la punt (2) Medido a 1m y (3) Masa aproxima proceso de fabrica Rev.	a delantera con tolerand da sujetos a	cia de +3dB(A) a cambios desp	oués del		Ejecutado	Verificado	Fecha			
ser eliminada. (1) Mirando la punt (2) Medido a 1m y (3) Masa aproxima proceso de fabrica Rev.  Ejecutor	a delantera con tolerand da sujetos a	cia de +3dB(A) a cambios desp	oués del		Ejecutado					
	a delantera con tolerand da sujetos a	cia de +3dB(A) a cambios desp Resumen de	oués del		Ejecutado	Verificado Pagina 1 / 3	Fecha Revisión			

## C.6.2. Variadores de paso



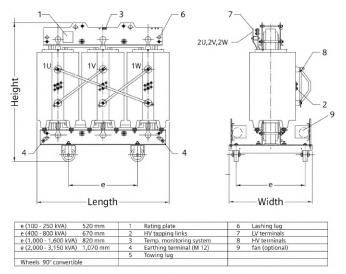
# C.7. Sistema de Alimentación Ininterrumpida

Eaton 9PH	ID Industrial UPS 30 - 200 kW
Technical Specification	
GENERAL	
Output power rating (PF 1.0)	30, 40, 50, 60, 80, 100, 120, 150, 160, 200 kW
External paralleling	Up to 8 units with HotSync technology
Efficiency in double-conversion mode	Up to 97%
Efficiency in Energy Saver System (ESS) mode	Up to 99%
UPS topology	IGBT with PWM, double conversion
Degree of ingress protection	IP23, IP33 or IP54
Ambient temperature	0°C to 40°C up to 1000m altitude, higher ratings as optional
RoHSWEEE compliancy	Yes
INPUT	
Nominal voltage rating Input voltage with internal transformers	380 V, 400 V, 415 V, 440 V or 480 V, conficurable 208 V - 690 V
Input frequency range	40 - 72 Hz
Input wiring	3ph+N+PE / 3ph+PE
Input power factor	0.99
Input THDi 100% linear load	< 4,5%
Soft start for generators	Yes
Internal back feed protection	Yes, for rectifier and bypass lines
OUTPUT	
Output wiring	3ph+N+PE / 3ph+PE
Rated output voltage Output voltage with internal transformers	380 V, 400 V, 415 V, 440 V or 480 V, configurable 208 V - 690 V
Output frequency	50 Hz / 60Hz configurable
Output UTHD	< 1% (100% linear load), < 5% (reference non-linear load)
Default overload capacity on inverter	10 min 102 – 110% load 60 s 111 – 125% load 10 s 126 – 160% load 300 ms > 150% load
Max overload capability on inverter	60 min 102 - 110% load 10 min 111 - 125% load 60s 126 - 150% load 30cms > 150% load
Overload capability on bypass	Continuous < 125% load, 50 ms 2000% load
Rated output power factor	1.0
Load power factor range	0.8 lagging to 0.8 leading

	Eaton 9PH	D Industrial UPS 30 - 200 kW
BATTERY		
Battery technology		VRLA, Li-lon, NICd, Eaton Super Capacitors
Nominal battery voltage		432 V - 480 V
Maximum changing current		29.3 A, 58.6 A, 87.9 A, 117.2 A depending on model
Charging method		Voltage regulated current limited with Eaton ABM technology
Boost charge function		Yes
Temperature compensation		Yes
Battery start option		Yes
Communications		
MiniSiots	4 cor	mmunication bays for Web/SNMP, ModBus/Jbus & Industrial real
Standard connectivity ports	Devio	e USB and Host USB, RS-232 service port, relay output, 5 buildin alarm inputs, 1 relay output and a dedicated EPO
Accessories		
Accessories for UPS	Mi mo	al transformers; Vibration dampers with mounting brackats; Seisin it; Internal automatic transfer switch; Single fixed bit; Earth fault rintolning; 24V Emergency Power Off (EPD); Custom system and ttery voltages; Custom colors; Exhaust air management options
Accessory cabinets	Indus	strial battery cabinets with long-life batteries; Matching transforme if for one or two transformers; External maintenance trypeas switch
COMPLIANCE WITH STANI	DARDS	
	$\neg$	IEC 62040-1
Safety (CB certified)		
Safety (CB certified) EMC	_	EC 02040-2
EMC	Ŧ	NEC 62040-2
EMC Performance		IEC 62040-3
EMC Performance RoHS		IEC 62049-2 IEC 62049-3 EU dreichre 2011 NSSEU EU Greichre 2012/19EU NEBS GR-63-CORE, Zone 4

# C.8. Transformador de auxiliares

Rated	Primary	Secondary	Rated	No-load	Short-circuit	Power losses	Air-flow rate	Power losses	Air-flow rate	Sound	Total weight	Length	Width	Height	Order
power S <sub>r</sub>	rated voltage ± 2 x 2,5 %	rated voltage	short-circuit voltage	losses P <sub>0</sub>	losses at 120 °C	at rated transformer power	required for cooling at rated	at maximum transformer power (140%) 1	required for cooling at maxi-	power level 2)	iotal weight	(A)	(X)	(H)	number
in kVA	in kV	in V	%	in W	in W	in W	in m³ J min	in W	in m³ / min	in dX	in kg	in mm	in mm	in mm	
100	10	400	4	252	1,800	2,240	7.0	-2)	-20	49	800	1,250	695	985	4GB5044-3F
	20	400	4	252	1,800	2,240	7.0	- Z)	-20	49	1,060	1,310	765	1,250	4GB5064-3F
	30	400	6	290	1,980	2,470	7.5	-2)	- 25	49	1,740	1,570	850	1,530	4GB5075-3E
160	10	400	4	360	2.600	3.220	10.0	-23	-2)	52	1.120	1,320	710	1,125	4GB5244-3F
	20	400	4	360	2.600	3,220	10.0	-23	- 25	52	1,390	1,450	785	1.145	4GB5264-3F
	30	400	6	414	2.860	3.560	11.0	-2)	-2)	52	1.610	1,530	840	1,535	4GB5275-3E
250	10	400	4	468	3,400	4,210	13.0	-2)	- 25	55	1,700	1,450	730	1,235	4GB5444-3F
200	20	400	4	468	3,400	4,210	13.0	-2)	-2)	55	1,760	1,510	765	1,260	4GB5464-3F
	30	400	6	538	3.740	4.660	14.5	-20	-20	55	2.140	1,630	935	1,595	4GB5475-3E
315	10	400	4	558	3,878	4,830	15.0	-20	-20	57	1,990	1,510	820	1,345	4GB5544-3F
313	20	400	4	558	3,878	4.830	15.0	-20	- 20	57	1.930	1,560	855	1,345	4GB5564-3F
	30	400	6	642	4,266	5,340	16.5	-20	-20	57	2,430	1,680	940	1,600	4GB5575-3E
400	10	400	4	675	4,200	5.630	17.5	-2)	-20	58	2,250	1,560	825	1,410	4GB5644-3F
400								-21	-20						
	20	400	4	675	4,500	5,630	17.5	-20	-25	58	2,050	1,550	855	1,435	4GB5664-3F
	30	400	6	675	4,950	6,230	19.0			58	2,370	1,650	940	1,720	4GB5675-3E
500	10	400	4	812	5,630	7,050	21.5	13,000	39.5	59	2,530	1,590	830	1,510	4GB5744-3F
	20	400	4	812	5,630	7,050	21.5	13,000	39.5	59	2,370	1,580	855	1,530	4GB5764-3F
	30	400	6	934	6,194	7,750	23.5	14,500	43.5	59	2,610	1,690	945	1,720	4GB5775-3E
630	10	400	4	990	7,100	8,800	27.0	16,300	49.5	61	1,890	1,445	845	1,465	4GX5844-3E
	20	400	4	990	7,100	8,800	27.0	16,300	49.5	61	2,180	1,520	885	1,560	4GX5864-3E
	30	400	6	1,140	7,800	9,720	29.5	18,000	54.5	61	3,000	1,750	935	1,750	4GX5875-3E
800	10	400	6	1,170	8.000	9.970	30.5	18,500	56.0	63	2.270	1.530	860	1,555	4GX5944-3E
	20	400	6	1,170	8.000	9.970	30.5	18,500	56.0	63	2.540	1,585	895	1,620	4GX5964-3E
	30	400	6	1.350	8.800	11.030	33.5	20.500	62.0	63	3.240	1,750	935	1.890	4GX5975-3E
1.000	10	400	6	1,395	9.000	11,300	34.5	20,800	63.5	64	2.670	1,610	990	1.620	4GX6044-3E
	20	400	6	1,395	9,000	11,300	34.5	20,800	63.5	64	3,090	1,695	1,000	1,740	4GX6064-3E
	30	400	6	1.600	9.900	12,500	38.0	23,000	70.0	64	3,690	1.780	1.025	2.055	4GX6075-3E
1,250	10	400	6	1,620	11,000	13,720	42.0	25,500	77.0	66	3,160	1,660	990	1,730	4GX6144-3E
1,2.50	20	400	6	1.620	11,000	13,720	42.0	25,500	77.0	66	3.580	1,760	1.010	1.820	4GX6164-3E
	30	400	6	1,860	12,100	15,170	46.0	28,000	85.0	66	4.030	1,805	1,030	2,170	4GX6175-3E
1,600	10	400	6	1,980	13,000	16,280	49.5	30,050	91.0	67	3,750	1,735	990	1.895	4GX6244-3E
1,600	20	400	6	1,980	13,000	16,280	49.5	30,050	91.0	67		1,835	1,020	1,900	4GX6264-3E
			6								4,160				
	30	400		2,280	14,300	18,010	55.0	33,150	100.5	67	4,900	1,915	1,045	2,310	4GX6275-3E
2,000	10	400	6	2,340	16,000	19,940	60.5	36,900	112.0	69	4,660	1,870	1,280	2,050	4GX6344-3E
	20	400	6	2,340	16,000	19,940	60.5	36,900	112.0	69	5,100	1,885	1,280	2,190	4GX6364-3E
	30	400	6	2,690	17,600	22,050	67.0	40,650	123.5	69	5,780	1,990	1,280	2,500	4GX6375-3E
2,500	10	400	6	2.790	19,000	23,690	72.0	43,800	133.0	70	5.960	2.025	1,280	2.170	4GX6444-38
	20	400	6	2.790	19,000	23,690	72.0	43,800	133.0	70	6.440	2.080	1,280	2.285	4GX6464-38
	30	400	6	3,210	20,900	26,200	79.5	48,300	146.5	70	7,160	2,155	1,280	2,545	4GX6475-38
3,150	10	400	6	3,420	22,000	27,620	84.0	50,900	154.4	73	7,660	2,160	1,280	2,475	4GX6544-3E
	20	400	6	3,420	22,000	27,620	84.0	50,900	154.5	73	8,020	2,205	1,280	2,525	4GX6564-3E
	30	400	6	3,930	24,200	30,550	93.0	56,150	170.5	73	8,570	2,385	1,280	2.635	4GX6575-3E



Measurements are not binding, we reserve the right to change construction details

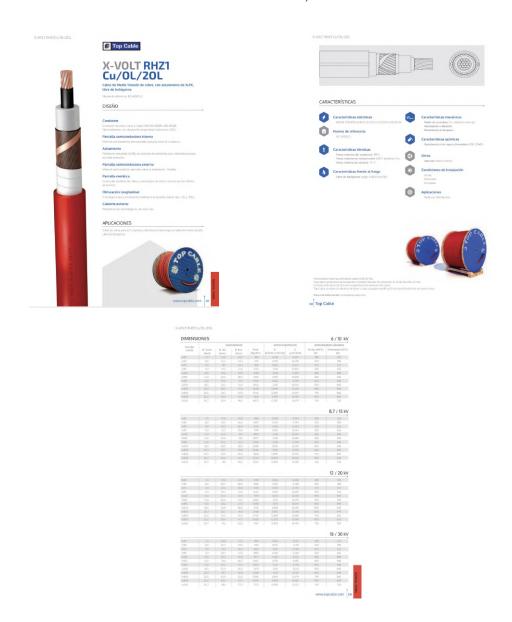
# C.9. Cableado

# C.9.1. Cableado de potencia, 690V





## C.9.2. Cableado de media tensión, 20kV



### C.9.3. Cableado de auxiliares, 400V





Prysmian

Prysmian

# Apéndice D

# Tablas de REBT

Tine de Aielemiente com	Temperatura	máxima °C
Tipo de Aislamiento seco	Servicio permanente	Cortocircuito t ≤ 5s
Policloruro de vinilo (PVC)		
S ≤ 300 mm <sup>2</sup>	70	160
S > 300 mm <sup>2</sup>	70	140
Polietileno reticulado (XLPE)	90	250
Etileno Propileno (EPR)	90	250

Figura D.1: Cables aislados con aislamiento seco; temperatura máxima, en  ${}^{o}$ C, asignada al conductor.

	Tres cabl	es unipo	lares (1)	1 cable trifásico					
Sección nominal mm²	(	X		ipo de aislamie	) (e				
	XLPE	EPR	PVC	XLPE	EPR	PVC			
6	46	45	38	44	43	36			
10	64	62	53	61	60	50			
16	86	83	71	82	80	65			
25	120	115	96	110	105	87			
35	145	140	115	135	130	105			
50	180	175	145	165	160	130			
70	230	225	185	210	220	165			
95	285	280	235	260	250	205			
120	335	325	275	300	290	240			
150	385	375	315	350	335	275			
185	450	440	365	400	385	315			
240	535	515	435	475	460	370			
300	615	595	500	545	520	425			
400	720	700	585	645	610	495			
500	825	800	665	-	-	-			
630	950	915	765	_	_	_			

Figura D.2: Intensidad máxima admisible, en amperios, en servicio permanente para cables con conductores de cobre en instalación al aire en galerías ventiladas (temperatura ambiente  $40^{\circ}$ C).

Temperatura de servicio Θ <sub>s</sub> en °C		Temperatura ambiente, Θ <sub>a</sub> , en °C										
	10	15	20	25	30	35	40	45	50	55	60	
90	1.27	1.22	1.18	1.14	1.10	1.05	1	0.95	0.90	0.84	0.77	
70	1.41	1.35	1.29	1.22	1.15	1.08	1	0.91	0.81	0.71	0.58	

Figura D.3: Coeficiente de corrección F para temperatura ambiente distinta de 40 ºC.

Tipo de instalación		Nº de bandejas	Nº de circuitos trifásicos (2)			A utilizar para (1):
			1	2	3	para (1):
Bandejas perforadas (3)	Contiguos	1	0,95	0,90	0,85	Tres cables en capa horizontal
		2	0,95	0,85	0,80	
		3		0,85	0,80	
Bandejas verticales perforadas (4)	Contiguos	1	0,95	0,85	-	Tres cables en capa vertical
		2	0,90	0,85	-	
Bandejas escalera, soporte, etc. (3)	Contiguos	1	1,00	0,95	0,95	Tres cables en capa horizontal
		2	0,95	0,90	0,90	
		3	0,95	0,90	0,85	
Bandejas perforadas (3)	22D. D. D	1	1,00	1,00	0,95	Tres cables dispuestos en trébol
		2	0,95	0,95	0,90	
		3	0,95	0,90	0,85	
Bandejas verticales perforadas (4)	68 89 ≥2D, 68 89 D,	1	1,00	0,90	0,90	
		2	1,00	0,90	0,85	
Bandejas escalera, soporte, etc. (3)	22D° D°	1	1,00	1,00	1,00	
		2	0,95	0,95	0,95	
		3	0,95	0,95	0,90	

### NOTAS:

- (1) Incluye además el conductor neutro, si existiese.
- (2) Para circuitos con varios cables en paralelo por fase, a los efectos de la aplicación de esta tabla, cada grupo de tres conductores se considera como un circuito.
- (3) Los valores están indicados para una distancia vertical entre bandejas de 300 mm. Para distancias más pequeñas, se reducirán los factores.
- (4) Los valores están indicados para una distancia horizontal entre bandejas de 225 mm., estando las bandejas montadas dorso con dorso. Para distancias más pequeñas se reducirán los factores.

Figura D.4: Factor de correccion para agrupaciones de cables unipolares al aire.

# Bibliografía

- [1] Global Wind Energy Council, Global Wind Report, https://www.gwec.net/reports/globalwindreport, Accessed: 2025-06-06, 2024.
- [2] M. Liebreich, State of the Industry, https://data.bloomberglp.com/professional/sites/24/2017/09/BNEF-Summit-London-2017-Michael-Liebreich-State-of-the-Industry.pdf, 2017.
- [3] European Commission, Offshore Renewable Energy, https://energy.ec.europa.eu/topics/renewable-energy/offshore-renewable-energy\_en, Accessed: 2025-03-27, 2024.
- [4] Global Wind Energy Council, Global Wind Report 2024, https://www.gwec.net/reports/globalwindreport/2024, Accessed: 2025-06-06, 2024.
- [5] H. Fox, A. C. Pillai, D. Friedrich, M. Collu, T. Dawood y L. Johanning, «A review of predictive and prescriptive offshore wind farm operation and maintenance,» *Energies*, vol. 15, n.° 2, pág. 504, 2022. DOI: 10.3390/en15020504. dirección: https://doi.org/10.3390/en15020504.
- [6] A. Lata, «Onshore versus offshore wind power trends and recent study practices in modeling of wind turbines' life cycle impact assessments,» Cleaner Engineering and Technology, vol. 17, pág. 100 691, 2023, ISSN: 2666-7908. DOI: 10.1016/j.clet. 2023.100691. dirección: https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2666790823000964.
- [7] S. Shahriari, P. Edalat y G. Salehi, «Cost-Benefit Investigation of Offshore Wind Power Generation for Soroush Offshore Complex,» *International Journal of Maritime Technology*, vol. 9, págs. 15-21, ene. de 2018. DOI: 10.29252/ijmt.9.15.
- [8] E. Hau, Wind Turbines: Fundamentals, Technologies, Application, Economics, 3.<sup>a</sup> ed. Berlin, Heidelberg: Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2013, ISBN: 978-3-662-49577-3. DOI: 10.1007/978-3-642-27151-9.

- [9] T. Burton, D. Sharpe, N. Jenkins y E. Bossanyi, Wind Energy Handbook. Chichester, UK: John Wiley & Sons, 2001, © 2001 John Wiley & Sons, Ltd., ISBN: 0-471-48997-2.
- [10] X. Lyu, D. Groß e I. Subotić, «Unified Grid-Forming Control of PMSG Wind Turbines for Fast Frequency Response and MPPT,» en 11th Bulk Power Systems Dynamics and Control Symposium (IREP 2022), Accepted for presentation, Banff, Canada, jul. de 2022, págs. 25-30.
- [11] Safety requirements for power converters for use in renewable energy applications
   Part 1: General requirements, International Electrotechnical Commission (IEC),
  2022. dirección: https://webstore.iec.ch/publication/12345.
- [12] A. K. Sharma, V. Das y K. Mahtani, «A Review on Full-Scale Back-to-Back Converter Topologies for PMSG-Based Wind Energy Conversion Systems,» International Journal of Research Publication and Reviews, vol. 6, n.º 1, págs. 545-555, 2025. DOI: 10.55248/gengpi.6.0125.0217. dirección: https://doi.org/10.55248/gengpi.6.0125.0217.
- [13] A. Mian, W. Yaowei, Y. Zhao, Z. Yue y C. Guozhu, «A review of control strategies for power converters in PMSG-based wind energy systems,» IET Renewable Power Generation, vol. 10, n.º 9, págs. 1279-1289, 2016. DOI: 10.1049/iet-rpg.2015.0444. dirección: https://ietresearch.onlinelibrary.wiley.com/doi/10.1049/iet-rpg.2015.0444.
- [14] A. Mansouri, A. E. Magri, R. Lajouad, I. E. Myasse, E. K. Younes y F. Giri, «Wind energy based conversion topologies and maximum power point tracking: A comprehensive review and analysis,» e-Prime Advances in Electrical Engineering, Electronics and Energy, vol. 6, pág. 100351, 2023, ISSN: 2772-6711. DOI: https://doi.org/10.1016/j.prime.2023.100351. dirección: https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S2772671123002462.
- [15] M. A. W. Begh y H.-G. Herzog, «Comparison of Field Oriented Control and Direct Torque Control,» *Technical University of Munich*, n.d. Accessed via personal copy or unpublished source. dirección: mailto:mirza.begh@tum.de.
- [16] A. Rodríguez Mora, «Operación del convertidor de potencia del lado de máquina de una turbina eólica con un generador de imanes permanentes,» Trabajo Fin de Grado, Universidad de Sevilla, Escuela Técnica Superior de Ingeniería, Sevilla, España, 2021.

- [17] Ormazabal, Transformadores en dieléctrico líquido: ¿cómo funcionan? Accedido el 11 de marzo de 2025, n.d. dirección: https://www.ormazabal.com/transformadores-en-dielectrico-liquido-como-funcionan/.
- [18] IEEE-IAS Cement Industry Committee y T. Nunn, «A Comparison of Liquid-Filled and Dry-Type Transformer Technologies,» IEEE Institute of Electrical y Electronics Engineers, Technical Report 0-7803-5823-6/00, 2000, págs. 105-112.
- [19] C. Lee y F. Cloete, «Fault Reduction Strategy using Neutral Earth Resistor (NER) Installation,» en *Electrical Safety & Power System Protection Forum (Intelligent SCADA Systems)*, Session Twelve, Lead Engineer: Cheng Lee; Co-author: Frans Cloete, Peracon, 2000.
- [20] J. M. Tacke y J. L. Reeves, «Industry Scan of Non-SF6 Gas-Insulated Technologies,» Idaho National Laboratory, Idaho Falls, Idaho, USA, inf. téc. INL/RPT-24-78805, 2024, Prepared for the U.S. Department of Energy, Office of Electricity under DOE Idaho Operations Office Contract DE-AC07-05ID14517. dirección: http://www.inl.gov.
- [21] O. Giesecke, R. Karlsson, K. Morozovska y P. Hilber, «Reliability study of two offshore wind farm topologies: Radial and ring connection,» en *Proceedings of the 15th Wind Integration Workshop*, U. Betancourt y T. Ackermann, eds., Vienna, Austria: Energynautics GmbH, 2016. dirección: http://urn.kb.se/resolve?urn=urn:nbn:se:kth:diva-207016.
- [22] P. Lakshmanan, R. Sun y J. Liang, «Electrical Collection Systems for Offshore Wind Farms: A Review,» CSEE Journal of Power and Energy Systems, vol. 7, n.º 5, págs. 1078-1090, 2021. DOI: 10.17775/CSEEJPES.2020.05050. dirección: https://doi.org/10.17775/CSEEJPES.2020.05050.
- [23] J. L. Blackburn y T. J. Domin, Protective Relaying: Principles and Applications, 3rd. Boca Raton, FL: CRC Press, Taylor & Francis Group, 2006, ISBN: 978-1-57444-716-3.
- [24] J. L. Rodríguez, C. A. Rodríguez y J. L. Ramos, «Identificación de la corriente inrush en un transformador utilizando el método de la transformada discreta de wavelet,» Revista de la Facultad de Ingeniería Mecánica y Eléctrica, vol. 30, n.º 1, págs. 45-52, 2012. dirección: http://eprints.uanl.mx/10592/1/identificacion\_de\_la\_corriente.pdf.

- [25] E. Robles, O. Reyes, R. Campuzano y E. Priego, «Impacto de las Corrientes de Secuencia Negativa en los Generadores Síncronos Instalados en Sistemas Industriales,» en Segundo Congreso Bienal del Comité Mexicano de CIGRÉ-México, Irapuato, Guanajuato, México, jun. de 2001. dirección: https://www.researchgate.net/publication/267841661.
- [26] SafeRing/SafePlus 12-24 kV: Gas-insulated ring main unit SafeRing and Compact switchgear SafePlus.
- [27] A. S. Ayub, W. H. Siew y M. Stickland, «External lightning protection system for wind turbine blades – Power performance,» Cigré Science & Engineering, n.º 10, págs. 88-96, feb. de 2018.
- [28] Germanischer Lloyd Industrial Services GmbH, Renewables Certification, Guideline for the Certification of Offshore Wind Turbines, Edition 2012, Typeset by Guppy Design; Published by GL Renewables Certification, GL Renewables Certification, Hamburg, Germany, 2012.
- [29] V. Mucsi, A. S. Ayub, F. Muhammad-Sukki, M. Zulkipli, M. N. Muhtazaruddin, A. S. Mohd Saudi y J. A. Ardila-Rey, «Lightning Protection Methods for Wind Turbine Blades: An Alternative Approach,» Applied Sciences, vol. 10, n.º 6, pág. 2130, 2020. DOI: 10.3390/app10062130. dirección: https://www.mdpi.com/2076-3417/10/6/2130.
- [30] DEHN + SÖHNE, «Lightning and Surge Protection for Wind Turbines,» DEHN + SÖHNE, Neumarkt, Germany, White Paper WPX023/E/0718, 2018, © Copyright 2018 DEHN + SÖHNE. dirección: www.dehn-international.com.
- [31] LSP Global, Lightning and surge protection for wind turbines, https://lsp.global/lightning-surge-protection-for-wind-turbines/, Consultado 15 junio 2025, 2024.
- [32] I. Abdallah, A Natarajan y J. Sørensen, «Influence of the control system on wind turbine loads in power production in extreme turbulence: Cost and reliability-based optimization of partial safety factors,» jun. de 2015.
- [33] J. C. Y. Lee y M. J. Fields, «An Overview of Wind Energy Production Prediction Bias, Losses, and Uncertainties,» Wind Energy Science Discussions, vol. 2020, n.º 85, págs. 1-25, 2020. DOI: 10.5194/wes-2020-85. dirección: https://wes.copernicus.org/preprints/wes-2020-85/wes-2020-85-manuscript-version3.pdf.

- [34] Reglamento electrotécnico para baja tensión e ITC, Edición actualizada a 3 de abril de 2025, Depósito Legal M-9908-2019. Licencia CC BY-NC-ND 4.0, Agencia Estatal Boletín Oficial del Estado, Madrid, 2025, ISBN: 978-84-340-2546-2. dirección: https://www.boe.es/biblioteca\_juridica/index.php?tipo=C.
- [35] Gobierno de España, Real Decreto 337/2014, de 9 de mayo, por el que se aprueban el Reglamento sobre condiciones técnicas y garantías de seguridad en instalaciones eléctricas de alta tensión y sus Instrucciones Técnicas Complementarias ITC-RAT 01 a 23, Boletín Oficial del Estado, Publicado en el BOE núm. 139, de 9 de junio de 2014, 2014. dirección: https://www.boe.es/diario\_boe/txt.php?id=BOE-A-2014-6084.