

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2013年5月10日(10.05.2013)



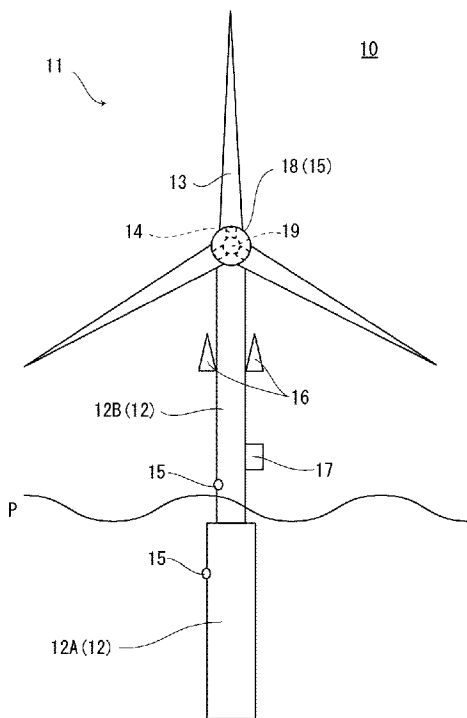
(10) 国際公開番号
WO 2013/065323 A1

- (51) 国際特許分類:
F03D 9/00 (2006.01) F03D 7/02 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2012/007057
- (22) 国際出願日: 2012年11月2日(02.11.2012)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2011-242805 2011年11月4日(04.11.2011) JP
- (71) 出願人: 独立行政法人海上技術安全研究所(NATIONAL MARITIME RESEARCH INSTITUTE) [JP/JP]; 〒1810004 東京都三鷹市新川6丁目38番1号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 井上 俊司(INOUE, Shunji); 〒1810004 東京都三鷹市新川6丁目38番1号独立行政法人海上技術安全研究所内 Tokyo (JP). 南 佳成(MI-NAMI, Yoshimasa); 〒1810004 東京都三鷹市新川6丁目38番1号独立行政法人海上技術安全研究所内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 阿部 伸一, 外(ABE, Shinichi et al.); 〒1710033 東京都豊島区高田3-1-1-12 K Tビル3階 Tokyo (JP).
- (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

[続葉有]

(54) Title: CONTROL DEVICE FOR FLOATING-BODY-TYPE MARINE WIND POWER GENERATION APPARATUS

(54) 発明の名称: 浮体式洋上風力発電施設の制御装置



(57) Abstract: [Problem] To provide a control device for a float-ing-body-type marine wind power generation apparatus that by means of a simple configuration, reduces floating body fluctuation and stabilizes power generator output, while being capable of obtaining maximum efficiency. [Solution] A floating-body-type marine wind power generation apparatus (10) having a rotor (11) that turns by means of wind is provided with: a blade drive means (14) that changes the blade pitch of a blade (13) provided in the rotor (11); and a fluctuation angle sensor (15) that detects the motion of the floating body (12). On the basis of the fluctuation detected by the fluctuation angle sensor (15), the blade (13) is driven by the blade drive means (14) so as to inhibit fluctuation, reducing the fluctuation of the floating body (12), and thereby obtaining maximum efficiency while inhibiting a change in power generation output.

(57) 要約: 【課題】簡単な構成により浮体の揺動を低減させ、発電機の出力を安定化させた上で最大の効率を得ることができる浮体式洋上風力発電施設の制御装置を提供すること。【解決手段】風により回転するローター11を有した浮体式洋上風力発電施設10において、ローター11の備えているブレード13のブレードピッチを変更するブレード駆動手段14と、浮体12運動を検出する揺動角センサ15とを備えており、揺動角センサ15により検出された揺動に基づいて、揺動を抑制するようにブレード駆動手段14によりブレード13を駆動して浮体12の揺動を低減することにより、発電出力の変化を抑制した上で最大の効率を得る。

WO 2013/065323 A1

添付公開書類:

- 国際調査報告 (条約第 21 条(3))

明 細 書

発明の名称： 浮体式洋上風力発電施設の制御装置

技術分野

[0001] 本発明は、風速変化や波浪外力に応じて発生する浮体式洋上風力発電施設の運動を抑制する浮体式洋上風力発電施設の制御装置に関する。

背景技術

[0002] 自然エネルギーを利用した発電方法として、洋上の風を利用して発電を行う洋上風力発電が注目されている。その中でも浮体式風力発電は、外洋の強く安定した風を利用することが出来る発電方法として注目されている。

しかし、この浮体式洋上風力発電は洋上に浮いた浮体上で風力発電を行うものである。このため、風速変化や波浪外力に応じて、浮体にかかる荷重の変化が生じる。そして、この荷重の変化によって発生する浮体の運動により、発電に用いられている風車に対する相対風速の変化が誘起される。相対風速が変化する結果、浮体式洋上風力発電施設の発電機の出力に変化が生じる。なお、浮体式洋上風力発電施設における浮体の運動は、陸上の風力発電施設とは異なり、周期が長い大きな運動（揺動）となる。

[0003] 風力発電施設において生じる各種変化を制御することを目的として、種々の提案がなされている（特許文献1～4）。

特許文献1には、風車の振動を抑制または制御することを目的として、検出した振動成分の周波数および位相を解析し、解析された位相と逆位相の周波数変化が風車に生じるように、発電機のステータコイルに流れる電流値およびブレードのピッチ角を制御する構成が記載されている。しかし、これは陸上の風力発電施設に関するものであり、浮体式洋上風力発電施設に関するものではない。

[0004] 特許文献2には、水上風力発電装置において、浮体構造物の揺動、振動を抑え、発電効率の変化を抑えることを目的として、風力、風向、波の伝播方向、波の伝播速度、波の高さ、および浮体構造物の姿勢について計測した計

測値を基にして、浮体構造物に傾斜や振れなどを生じさせる原因となる風車を特定し、特定された風車のローターのロータブレーキまたは傾角を制御する構成が記載されている。

[0005] 特許文献3には、海底に固定された海上風力発電プラントにおいて、プラントの早期故障を回避することを目的として、プラントの臨界固有振動数を常に決定し、固定強度の変化に応じて禁止共振範囲の置き換えを行う構成が記載されている。

また、特許文献4には、発電用風力タービンシステムにおいて、風力タービンの取り付けられた塔の一次共振振動数を減衰させることができ、且つ定格トルクまたは力を維持するように、乱流に起因するトルクまたは動力の変化を最小化することを目的として、ブレード角の調整をする構成が開示されている。しかし、文献3および文献4は、浮体運動の結果として生じる発電機の変出力の変化に関するものではない。

先行技術文献

特許文献

- [0006] 特許文献1：特開2007-205225号公報
特許文献2：特開2005-351087号公報
特許文献3：特表2003-530518号公報
特許文献4：特開昭58-178884号公報

発明の概要

発明が解決しようとする課題

[0007] 特許文献2に記載の水上風力発電装置は、複数の風車を備えた浮体風力発電装置に関するものであり、浮体構造物の揺動、振動の原因を特定するために、多くの要因を測定する必要がある。また、発電機の変出力の安定化は浮体構造物の揺動、振動を減衰させた結果として間接的なものであり、風車の調整手段が直接発電機の制御にもかかわるものではない。

そこで、本発明は、簡単な構成により浮体の揺動を低減させ、発電機の出

力を安定化させた上で最大の効率を得ることができる浮体式洋上風力発電施設の制御装置を提供することを目的としている。

課題を解決するための手段

- [0008] 請求項 1 に記載の本発明の浮体式洋上風力発電施設の制御装置は、風により回転するローターを有した浮体式洋上風力発電施設において、前記ローターのブレードピッチを制御するブレードピッチ制御手段と、浮体の運動を検出する浮体運動検出手段とを備え、前記浮体運動検出手段の検出結果に基づき前記ブレードピッチ制御手段で前記ローターの前記ブレードピッチを制御したことを特徴とする。この構成によれば、ブレードピッチを制御することによりローターの回転により生じる力を変化させて、風速変化及び波浪外力によって生じる浮体の運動を抑制でき、発電機の出力を安定させることができる。
- [0009] 請求項 2 に記載の本発明は、請求項 1 に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記浮体運動検出手段は、前記浮体の傾斜を検出する傾斜検出手段であることを特徴とする。この構成によれば、風速変化及び波浪外力による浮体の傾斜を増幅させず、また浮体の傾斜による発電機の出力の変動を減少させることができる。
- [0010] 請求項 3 に記載の本発明は、請求項 1 または請求項 2 に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記浮体運動検出手段は、2 以上の自由度を検出することを特徴とする。この構成によれば、場合によっては 6 自由度で揺動する浮体式洋上風力発電施設において、少なくとも 2 以上の自由度の浮体の動きに対してブレードピッチを制御することで、風速変化及び波浪外力によって生じる浮体の運動を抑制でき、発電機の出力を安定させることができる。
- [0011] 請求項 4 に記載の本発明は、請求項 1 から請求項 3 のいずれか 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、風速を検出する風速検出手段をさらに備え、前記ブレードピッチ制御手段が前記風速検出手段の検出結果に基づき前記ローターの前記ブレードピッチを制御したことを特徴とする

。この構成によれば、浮体の運動に加えて風速検出手段の検出結果を用いてブレードピッチを制御できる。

[0012] 請求項5に記載の本発明は、請求項1から請求項4のうちの1項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、発電機の出力を制御する発電機出力制御手段をさらに備えたことを特徴とする。この構成によれば、ブレードピッチに加えて発電機の出力を制御することができる。

[0013] 請求項6に記載の本発明は、請求項1から請求項5のうちの1項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記ローターの回転軸を収納したナセルを有し、前記ナセルのヨーイングを検出するヨーイング検出手段をさらに備え、前記ブレードピッチ制御手段が前記ヨーイング検出手段の検出結果に基づいて前記ローターの前記ブレードピッチを回転位置に応じて制御したことを特徴とする。この構成によれば、ナセルのヨーイングを抑制することができる。ここで「ブレードピッチを回転位置に応じて制御した」とは、各ブレードが所定の位置に達したときに所定のブレードピッチとなるように制御すること、あるいは各ブレードが所定の位置で所定のブレードピッチとなるように予め制御をすること等をいう。

[0014] 請求項7に記載の本発明は、請求項1から請求項6のうちの1項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記ブレードピッチ制御手段は、前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づいて前記ブレードピッチ制御手段の制御目標値を設定する目標設定部を有したことを特徴とする。この構成によれば、浮体運動を踏まえた上でブレードピッチ制御手段の制御目標値を設定することができる。

[0015] 請求項8に記載の本発明は、請求項1から請求項7のうちの1項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記ブレードピッチ制御手段は、前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づいて前記ブレードピッチ制御手段の制御ゲインを調節する制御ゲイン調節部を有したことを特徴とする。この構成によれば、浮体運動に応じてブレードピッチ制御手段の制御ゲインを調節することができる。

[0016] 請求項 9 に記載の本発明は、請求項 1 から請求項 8 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、風の弱い弱風領域において、前記ブレードピッチ制御手段が前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づき前記ローターの前記ブレードピッチを制御したことを特徴とする。この構成によれば、従来、制御目標値として発電機の回転数制御のみが用いられていた弱風領域において、浮体式洋上風力発電施設の運動を抑制することができる。

[0017] 請求項 10 に記載の本発明は、請求項 5 から請求項 8 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、風の弱い弱風領域において、前記ブレードピッチ制御手段が前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づき前記ローターの前記ブレードピッチを制御し、前記弱風領域において、前記発電機出力制御手段が前記ローターの回転状態に基づいて前記発電機の出力を制御したことを特徴とする。

この構成によれば、回転数や周期などの回転状態に基づいて、発電機の出力を制御することができる。

[0018] 請求項 11 に記載の本発明は、請求項 1 から請求項 8 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記ブレードピッチ制御手段が前記浮体運動検出手段の前記検出結果と前記ローターの回転状態の検出結果に基づいて前記ローターの前記ブレードピッチを制御したことを特徴とする。この構成によれば、ブレードピッチ制御に複数の検出結果を用いることができる。

[0019] 請求項 12 に記載の本発明は、請求項 11 に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記ブレードピッチ制御手段が、前記浮体運動検出手段の前記検出結果と前記ローターの回転状態の検出結果の重み付けを行い前記ローターの前記ブレードピッチを制御したことを特徴とする。この構成によれば、ブレードピッチ制御をより適切なものとすることができる。

[0020] 請求項 13 に記載の本発明は、請求項 7 から請求項 12 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記目標設定部が、前記

浮体運動検出手段の前記検出結果に基づいて発電機出力制御手段の目標回転数を設定変更したことを特徴とする。この構成によれば、浮体運動に応じて目標回転数を適切に設定変更し、浮体運動が生じている状態で発電機の出力効率が最大となる回転数にすることができる。

[0021] 請求項 1 4 に記載の本発明は、請求項 7 から請求項 1 3 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記目標設定部が、前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づいて、発電機出力制御手段の目標出力設定値を設定変更したことを特徴とする。この構成によれば、浮体運動に応じて目標出力設定値を適切に設定変更し、発電機が最大となる回転数にすることができる。

[0022] 請求項 1 5 に記載の本発明は、請求項 1 3 または請求項 1 4 に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記浮体運動検出手段の前記検出結果としての揺動角に応じ、前記目標回転数あるいは前記目標出力設定値を設定変更したことを特徴とする。この構成によれば、浮体運動による揺動角を考慮して、発電機の回転数または出力を制御することができる。

[0023] 請求項 1 6 に記載の本発明は、請求項 1 から請求項 1 5 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置において、前記ブレードピッチ制御手段が前記浮体運動検出手段あるいは前記浮体の周囲の海象状態を検出するために備えた海象検出手段の検出結果に基づいて前記ローターの前記ブレードピッチをフィードフォワード制御したことを特徴とする。この構成によれば、海象状態の急激な変化をふまえてブレードピッチを制御することができる。

発明の効果

[0024] 本発明の浮体式洋上風力発電施設の制御装置によれば、風速変化及び波浪外力によって生じる浮体の運動を抑制でき、浮体式洋上風力発電施設の発電機の出力を安定化させた中で効率を最大に得ることが可能である。

[0025] 浮体運動検出手段を、浮体の傾斜を検出する傾斜検出手段とした場合には、風速変化及び波浪外力による浮体の傾斜を増幅させず、また浮体の傾斜に

よる発電機の出力の変動を減少させることができる。

[0026] 浮体運動検出手段で2以上の自由度を検出する場合には、場合によっては6自由度で揺動する浮体式洋上風力発電施設において、少なくとも2以上の自由度の浮体の動きに対してブレードピッチを制御することで、風速変化及び波浪外力によって生じる浮体の運動を抑制でき、発電機の出力を安定させることができる。

[0027] 風速検出手段の検出結果に基づいてブレードピッチを制御する場合には、浮体の運動に加えて風速をもブレードピッチ制御に用いることができるから、浮体の運動制御と発電機の出力の制御をより精緻なものとすることができる。

[0028] 発電機出力制御手段をさらに備えた場合には、ブレードピッチに加え発電機出力を制御できるから、発電機の回転数や出力をより精密に制御することができる。

[0029] ナセルとヨーイング検出手段をさらに備え、ローターのブレードピッチを回転位置に応じて制御する場合には、ナセルのヨーイングを抑制して発電機の出力をより安定化させ、効率を向上させることが可能である。

[0030] 浮体運動検出手段の検出結果に基づいて制御目標値を設定する目標設定部を備えた場合には、浮体運動を踏まえた制御目標値に基づいて制御できるから、浮体の運動を抑制し発電機の出力を安定化させた中で、より適切な制御によって効率を向上させることが可能となる。

[0031] 制御ゲイン調節部を有する場合には、浮体運動に応じてブレードピッチ制御手段の制御ゲインを調節できるから、浮体の運動の抑制と、発電機の出力を安定化させた中で効率を向上させることが可能となる。

[0032] 弱風領域においてローターのブレードピッチを制御する場合には、弱風領域においても浮体の揺動を抑制し、発電機の出力をより安定化させた中で効率を向上させ発電品質を向上させることが可能である。さらにローターの回転状態に基づいて発電機の出力を制御する構成とすれば、浮体の運動の抑制と、揺動抑制による発電品質向上に加えて、ローターの回転状態を踏まえて

発電効率を向上させることが可能である。

[0033] ブレードピッチの制御において検出結果を重み付けする場合には、浮体の運動の抑制と発電品質の向上の制御を重み付けして、より精密に制御を行うことが可能である。

[0034] 目標回転数または目標出力設定値を設定変更する場合には、発電機の出力を安定化した上で効率向上を図ることが可能である。この場合、揺動角に応じ、目標回転数あるいは目標出力設定値を設定変更する構成とすれば、簡単な構成で浮体の運動を検出し、浮体の運動の抑制と発電品質の向上が図れる。

[0035] 海象検出手段の検出結果に基づいてフィードフォワード制御する場合には、海象状態の急激な変化に対応してブレードピッチを制御することができるから、浮体の運動を予測して抑制し、発電機の出力を安定化させた中で効率を最大に得ることが可能である。

図面の簡単な説明

[0036] [図1]本発明の第1の実施形態による制御装置を備えた浮体式洋上風力発電施設の概略構成を示す正面図

[図2] (a) 風力発電施設の浮体揺動を説明する浮体式洋上風力発電施設の側面図、(b) (a) に示す揺動に伴う発電機の出力の変化を示すグラフ

[図3]風速と発電機の出力および風速と発電機回転数との関係を示す発電機のタービン性能曲線のグラフ

[図4]図3の領域(1)のタービン性能曲線のうち、(a) 揺動角が所定値未満の場合における目標回転数のグラフ、(b) 揺動角が所定値以上の場合における目標回転数を示すグラフ

[図5]図3の領域(1)における制御系の概略を示すブロック図

[図6]図3の領域(2)のタービン性能曲線のうち、(a) 揺動角が所定値未満の場合における目標回転数のグラフ、(b) 揺動角が所定値以上の場合における目標回転数を示すグラフ

[図7]図3の領域(2)における制御系の概略を示すブロック図

[図8] (a) 図3の領域(3)における目標出力のグラフ、(b) 目標出力と揺動に伴う発電機の出力の変化を示すグラフ

[図9] 図3の領域(3)における制御系の概略を示すブロック図

[図10] 本発明の第1の実施形態による制御装置を備えた浮体式洋上風力発電施設の概略構成を示すブロック図

[図11] 図10に示すブロック図の要部詳細ブロック図

[図12] 本発明の第2の実施形態による浮体式洋上風力発電施設の概略構成を示す斜視図

[図13] 本発明の第2の実施形態による浮体式洋上風力発電施設の構造を示す要部側面図

[図14] 本発明の第3の実施形態による浮体式洋上風力発電施設の概略構成を示す斜視図

[図15] 本発明の第4の実施形態による浮体式洋上風力発電施設の概略構成を示す上面図

符号の説明

- [0037] 10、40、50 浮体式洋上風力発電施設
- 11 ローター
 - 12 52 浮体
 - 13 ブレード
 - 14 ブレード駆動手段(ブレードピッチ制御手段)
 - 15 浮体運動検出手段(傾斜検出手段)
 - 16 波高センサ(海象検出手段)
 - 17 風速計(風速検出手段)
 - 18、51 ナセル
 - 19 回転軸
 - 20 発電機制御手段
 - 21 ブレードピッチ制御手段
 - 22 ターゲットスケジューラ(目標設定部)

- 23 ゲインスケジューラ（制御ゲイン調節部）
- 24 フィードフォワード制御手段
- 25 発電機
- 31 海象状態検出手段（海象検出手段）
- 46、48、55 ヨーイング検出手段

発明を実施するための形態

[0038]（第1の実施形態）

本発明の第1の実施形態について、図1～図11を参酌して以下に説明する。

図1は本実施形態による制御装置を備えた浮体式洋上風力発電施設の概略構成を示す正面図である。本実施形態の浮体式洋上風力発電施設10は、いわゆる浮体を海面に浮かべたスパー型のものであり、同図に示すように、ローター11と浮体12とから構成される。ローター11は、複数のブレード13、ブレード13のピッチを変更するブレード駆動手段14、回転軸19を内部に有するナセル18、及び回転軸19が接続された発電機（図示せず）を有する。

浮体式洋上風力発電施設10は、浮体12の運動を検出する浮体運動検出手段15、波高センサ（海象検出手段）16、風速計（風速検出手段）17を備えている。

[0039] 複数のブレード13は、ブレード駆動手段14を介して回転軸19に取り付けられている。本実施の形態のローター11は3枚のブレード13を備えている。ブレード13が風を受けることにより回転軸19が回転して、ナセル18内に設けられている発電機によって発電を行う。ブレード13のピッチを変更することで、ローター11の回転により生じる前後（図1の手前と奥）方向の力を変化させることができる。

[0040] ここでブレード13のピッチすなわちブレードピッチとは、回転面に対するブレード13の角度をいう。ナセル18内に設けられたブレード駆動手段14によりブレード13を駆動してブレード13の回転軸19への取付角を

変更することにより、ブレードピッチを変更する。ブレード駆動手段14としては、例えば電気や油圧を動力とする一般的に用いられるアクチュエータを挙げることができる。

[0041] 本実施形態では、ローター11として、地面に対して水平な回転軸19を備えたいわゆる水平軸型風車を示したが、地面に対して垂直な回転軸を備えたいわゆる縦型風車を用いることもできる。

[0042] 浮体12は、その一部が海面Pの下に位置し、その浮力によって浮体式洋上風力発電施設10を海面P上に設置するものである。浮体12は、その全体が海面P下に位置する海面下部分12Aと、その一部が海面下に位置し大半の部分が海面P上に位置するタワー部12Bとを備えている。図1では省略しているが、浮体12は、係留索を介して海底のアンカーに係留されている。

[0043] 浮体運動検出手段15は、浮体12の運動（揺動）を検出するものであり、ローリング、ピッチング、ヨーイング、ヒービング、サージング、スウェイイングの6自由度の内、少なくとも2以上の自由度を検出することが好ましい。特に、浮体運動検出手段15は、少なくとも傾斜検出手段として浮体12の傾斜（揺動角 θ ）を検出し、その時間的な変化から浮体12の傾斜運動を検出する。傾斜運動の検出に必要な時間計測や処理手段は、浮体運動検出手段（傾斜検出手段）15と一体的に設けることも、また別体の回路として設けることもできる。

ここで、傾斜検出手段は、浮体12の傾斜運動としてのピッチングを直接あるいは間接的に少なくとも検出する。一般的な浮体運動検出手段15は、例えば、ジャイロセンサー、傾斜計、加速度計、GPSを単独で、又は同種又は異種を組み合わせて構成することができる。また、浮体運動検出手段15を2次元センサーとすることにより、ピッチングのみならず浮体12の傾斜運動としてのローリングを直接あるいは間接的に検出することができる。この2次元の浮体運動を検出するには1次元センサーを2個組み合わせて構成することができる。また、ヨーイング、ヒービング、サージング、スウェイ

ングと言った他の浮体運動を検出するには、専用の浮体運動検出手段を設けるか、例えば機能的に傾斜検出手段と兼ねることのできるジャイロセンサー等を用いることもできる。

本実施形態では、浮体運動検出手段 15 は、浮体 12 の重心位置（海面下部分 12 A）、浮体 12 の作業入り口付近（タワー部 12 B）、ならびにナセル 18 の 3 箇所に取り付けられている。作業入り口付近に取り付けることにより、浮体運動検出手段 15 のメンテナンスが容易になる。

[0044] 浮体運動検出手段 15 として加速度計を用いる場合、例えば、高さの異なる位置に取り付けられた複数の加速度計により測定された加速度に基づいて、浮体 12 の揺動角を検出することができる。

具体的には、浮体運動検出手段 15 で検出された検出値の時間的な変化を測定し、直接制御入力として利用したり、重心位置と浮体運動検出手段 15 取り付け位置の距離とかけ合わせることで浮体 12 の揺動レベル（揺動角）を推定し制御に利用する。

[0045] 波高センサ 16 は、海面 P における波の高さを測定するものであり、例えば、レーザ式波高計、超音波式波高計、容量式波高計、レーダー式波高計等を用いることができる。なお、本実施形態では、波高センサ 16 が浮体 12 に設けられている構成について説明したが、波高センサ 16 は必ずしも浮体 12 に取り付けられている必要はない。例えば、浮体式洋上風力発電施設 10 とは別体の波高センサを用い、有線または無線の通信手段を用いて測定結果を浮体式洋上風力発電施設 10 に送信する構成としてもよい。

[0046] 風速計 17 は、風向を伴ったベクトルとして風速を検出するものであり、例えば、風杯型風速計、風車型風速計、超音波式風速計などを用いることができる。

[0047] 図 2 (a) は風力発電施設の浮体揺動を説明する浮体式洋上風力発電施設の側面図であり、図 2 (b) は (a) に示す揺動に伴う発電機の出力の変化を示すグラフである。図 2 (a) に示すように、風速の変化や海面 P における波浪による外力により、浮体 12 にかかる荷重が変化して、同図に両側矢

印を用いて示したように、浮体式洋上風力発電施設10の前後（図では左右）に運動（揺動）が生じる。

[0048] 浮体12に揺動が生じると、揺動に起因してローター11にあたる風の相対風速に変化が生じる。例えば、図2（a）に片側矢印で示した風速Vが一定であったとしても、浮体12が前方向に揺動（ピッチング）する際には（両側矢印のA方向への運動）相対風速が風速Vよりも大きくなり、後方向に揺動する際には（両側矢印のB方向への運動）相対風速が風速Vよりも小さくなる。この結果、図2（b）に示すように、時間の経過に伴って発電機の実出力が変動する。

[0049] 浮体式洋上風力発電施設10は、浮体運動検出手段15の検出結果に基づいて、ブレード駆動手段14によりブレード13のブレードピッチを変更する。例えば、図2（a）に示すように浮体12が前後方向に揺動（ピッチング）する際には、1サイクルの浮体12の運動の中で、ブレード駆動手段14によりブレード13のブレードピッチの変更も1サイクルが行われる。

これによりローター11に生じる力を変化させて、浮体12の揺動を低減させることができる。図2（a）（b）において、実線は、浮体12の大きい揺動と発電機の実出力の変化を示しており、破線は浮体12の小さい揺動と発電機の実出力の変化を示している。ブレード駆動手段14によりブレード13のブレードピッチを変更することで、破線で示すように浮体12の揺動を小さくすることができる。浮体12の揺動を抑制して揺動角 θ を小さくすることにより、発電機の実出力を安定させ、電力の品質を向上させることができる。また、浮体12がローリングする場合は、浮体運動検出手段15が傾斜（揺動角 θ' ）の2次元的な動きを検出してブレード駆動手段14によりブレード13のブレードピッチを変更する。また、ピッチングとローリングが組み合わさった浮体12の運動の場合は、2次元的な動きを考慮して最適にブレード駆動手段14によりブレード13のブレードピッチを制御する。更に、ヨーイング、ヒービング、サージング、スウェイングと言った浮体の運動を考慮して最適にブレード駆動手段14によりブレード13のブレードピッチ

チを制御することもできる。

なお、浮体12の揺動周期は、通常は0.1~0.3 Hzであり、地上や浜辺に設置される固定式の風力発電施設のタワー（構造的には浮体12に相当）の1 Hz以上の振動周期とは、数値的な範囲が異なっている。

[0050] 図3は風速と発電機の出力、および風速と発電機回転数との関係を示す発電機のタービン性能曲線のグラフである。同図の横軸は風速を示しており、太い実線で示した上側に位置するグラフでは縦軸が発電機の回転数を示しており、細い実線で示した下側に位置するグラフでは縦軸が発電機の出力を示している。

[0051] 浮体式洋上風力発電施設10は、風速の大きさによって3つの異なるモードでの制御を行う。図3に示すように、縦の破線で区切った(1)~(3)で示す各領域に対応して、制御モード(1)~(3)があり、下記のとおり風速の大きさに基づいてモードの切替を行う。

モード(1) 発電機の最大回転数に到達する前

発電機のタービンの最大出力係数 C_{pmax} に合わせて発電機の回転数を制御する（発電機の負荷変更、ブレードのピッチ角固定）

モード(2) 発電機の最大回転数に達した後、発電機の定格出力に達する前

発電機の回転数が一定になるように制御する（ブレードのピッチ角変更）

モード(3) 発電機の定格出力に達した後

発電機の出力が一定になるように制御する（ブレードのピッチ角変更）

[0052] なお、本発明では、適宜、発電機の最大回転数に到達する前の風速領域を弱風領域といい、発電機の最大回転数に達した後、発電機の定格出力に達するまでの風速領域を中風領域といい、発電機の定格出力に達した後の領域を強風領域という。なお、発電機の定格出力に達する前を弱風領域、定格出力に達した以降を強風領域と定義することも場合によっては可能である。

[0053] 浮体式洋上風力発電施設10は、ローター11の回転数、発電機の出力以

外に、浮体運動検出手段15により浮体12の揺動角 θ もモニターしている。浮体12の揺動角 θ が大きくなった場合は、風速計17により測定された風速に基づいて特定されるモード毎に、ブレード駆動手段14によりブレード13のピッチ角制御を実施して、浮体12の運動を低減させる。これにより、発電機の出力変化を抑制して、電力品質を向上することができる。

[0054] 図4は、図3の領域(1)のタービン性能曲線を示しており、(a)は揺動角が所定値未満の場合における目標回転数のグラフであり、(b)は揺動角が所定値以上の場合における目標回転数を示すグラフである。

[0055] 浮体運動検出手段15により検出された浮体12の揺動角 θ が所定値未満である場合、浮体12の揺動による発電機の出力変化(図2参照)が電力の品質および発電効率に与える影響は大きくない。そこで、この場合、図4(a)に示すように、図3のモード(1)と同様、発電効率が最大となる回転数 C_{pmax} を目標回転数(目標値)として発電機の負荷を変化させる制御を行う。

[0056] 対して、浮体運動検出手段15により検出された浮体12の揺動角 θ が所定値以上である場合、浮体12の揺動による出力の変化が電力の品質低下および発電効率に与える影響は大きい。そこで、この場合、図4(b)に示すように、図3におけるモード(1)とは異なり、目標回転数を C_{pmax} よりも低く設定変更した上、発電機の負荷を変化させる制御に加えて、ブレードピッチ制御手段21により浮体12の揺動の抑制制御を行う。

なお、発電機制御手段20やブレードピッチ制御手段21などの制御手段は、例えば、制御に用いられる各種情報が記録された記憶手段および演算処理装置により構成される。

[0057] 図5は、図3の領域(1)における制御系の概略を示すブロック図である。同図に示すように、浮体式洋上風力発電施設10は、制御手段として、発電機制御手段20とブレードピッチ制御手段21を備えている。発電機制御手段20は、目標回転数 N_d に基づいて発電機トルク T_{rq} を変化させることにより、発電システム30を構成する発電機25におけるタービンの回転

数 N を制御するものである。発電システム30からは発電機25のタービンの回転数 N がフィードバックされる。回転数 N は発電機25の軸に取り付けられた回転数検出手段28で検出するが、発電機25の軸はローター11の回転軸19と直結されているため、ローター11の回転数 N と実質的には同一の値である。

[0058] ブレードピッチ制御手段21は、浮体運動検出手段15により検出された揺動角 θ が所定値以上である場合に、発電システム30を構成するブレード駆動手段14によりブレードピッチ角 β_0 を変化させて浮体12の揺動を抑制し、発電機25の出力を安定化するものである。発電システム30からブレードピッチ制御手段21へ揺動角 θ がフィードバックされる。

[0059] 上述したように浮体運動検出手段15により検出された揺動角 θ が所定値以上である場合に、ブレードピッチ制御手段21によるブレードピッチ角 β_0 を変化させる制御がなされる。上記所定値は、要求される電力品質に応じて、適宜設定すればよい。また、ブレードピッチ制御手段21が常にブレードピッチ角 β_0 を制御することとしてもよい。この点は、後述する、中風領域および強風領域における制御でも同様である。

[0060] 発電機制御手段20が、発電効率が最大となる回転数 C_{pmax} を得るために用いる目標回転数 N_d よりも低い回転数に設定変更することにより、すなわち目標回転数 N_d を、揺動していない状態での発電効率が最大となる回転数よりも低く設定変更することにより、所定の揺動角 θ 以上の浮体運動が生じている状態において、変動する発電機25の効率の平均値を最大とし、また発電機25の出力変動幅を最小とすることができる。これにより、電力品質を向上させることができる。

[0061] 図6は、図3の領域(2)のタービン性能曲線を示しており、(a)は揺動角が所定値未満の場合における目標回転数のグラフであり、(b)は揺動角が所定値以上の場合における目標回転数を示すグラフである。

[0062] 図6(a)に示すように、浮体運動検出手段15により検出された浮体12の揺動角 θ が所定値未満である場合、浮体12の揺動による出力変化が電

力の品質および発電効率に与える影響は大きくない。そこで、この場合、図3のモード(2)と同様、 C_{pmax} を目標回転数としてブレードピッチを変化させる制御を行う。

[0063] 図6(b)に示すように、浮体運動検出手段15により検出された浮体12の揺動角 θ が所定値以上である場合、浮体12の運動による出力の変化が電力の品質低下および発電効率に与える影響が大きい。そこで、図3のモード(2)とは異なり、目標回転数を C_{pmax} よりも低く設定変更した上、発電機25の負荷を変化させる制御に加えて、ブレードピッチ制御手段21により浮体12の揺動を抑制する。

[0064] 図7は図3の領域(2)における制御系の概略を示すブロック図である。同図に示すように、浮体式洋上風力発電施設10は、制御手段として、発電機制御手段20とブレードピッチ制御手段21を備えている。領域(2)(中風領域)においては、発電機25の回転数 N が最大回転数に達している(図3参照)。このため発電機制御手段20は、回転数 N を最大回転数に維持する手段としてブレードピッチを変化させる。発電システム30からは発電機25のタービンの回転数 N がフィードバックされる。回転数 N は発電機25の軸に取り付けられた回転数検出手段28で検出するが、発電機25の軸はローター11の回転軸19と直結されているため、ローター11の回転数 N と実質的には同一の値である。

[0065] ブレードピッチ制御手段21は、領域(1)(弱風領域)と同様に機能するものである。しかし、領域(2)(中風領域)では、弱風領域とは異なり、ブレードピッチが発電機制御手段20による発電機25の回転数 N を制御する手段としても用いられている。そこで、領域(1)とは異なり、発電機制御手段20からの出力 β_N とブレードピッチ制御手段21からの出力 β_θ が加算された後に発電システム30に出力され、発電機25およびブレード駆動手段14の制御に用いられる。このように、発電機制御手段20およびブレードピッチ制御手段21からの出力に基づいて、ブレード駆動手段14によりローター11のブレード角を制御する。これにより浮体12の揺動を抑

えると共に、発電機 25 の回転数 N を制御して、浮体式洋上風力発電施設 10 の発電機 25 の出力を安定化させた中で発電効率を最大とすることが可能となる。

[0066] 発電システム 30 におけるブレードピッチの制御は、 β_N と β_θ との重み付けを行って加算した結果に基づいて行うこととしてもよい。重み付けは、浮体運動検出手段 15 により検出された揺動角 θ や風速 V などに基づいて行うことができる。例えば、電力品質の安定性（出力の安定性）を重視する場合、揺動角 θ が所定値未満のときには β_N のみに基づいて発電システム 30 を制御し、揺動角 θ が所定値以上のときには β_θ のみに基づいて制御することとしてもよい。また、発電効率を重視する場合、発電機 25 の発電効率への影響が大きくなる揺動角 θ を所定値として、揺動角 θ が所定値未満のときには β_θ のみに基づいて発電システム 30 を制御し、揺動角 θ が所定値以上のときには β_N のみに基づいて制御することとしてもよい。無論、 β_N 、 β_θ に適切な重み付け係数を掛けて双方の出力に基づいて制御することもできる。

[0067] 図 8 (a) は、図 3 の領域 (3) のタービン性能曲線のうち揺動角が所定値未満の場合および揺動角が所定値以上の場合における目標定格出力のグラフである。

浮体運動検出手段 15 により検出された浮体 12 の揺動角 θ (図 2 参照) が所定値未満である場合、浮体 12 の揺動による出力の変化が電力の品質低下に与える影響は大きなものではない。そこで、図 8 (a) に破線で示すように、発電機 25 が定格出力となるように制御することで、発電効率を良好にすることができる。

[0068] 対して、浮体運動検出手段 15 により検出された浮体 12 の揺動角 θ が所定値以上である場合、浮体 12 の運動による出力の変化が電力の品質低下に与える影響は大きい。そこで、図 3 のモード (3) とは異なり、ブレードピッチ制御手段 21 により浮体 12 の揺動を抑制する。これにより、揺動による電力の出力変化を抑制し、電力品質を向上させることができる。

[0069] 図 8 (b) は目標出力と揺動に伴う発電機の出力の変化を示すグラフであ

る。浮体 12 が揺動している場合に定格出力を目標出力とすると、浮体 12 が揺動して相対風力が大きくなったときに発電機 25 の定格出力を超えるおそれがある。そこで、所定値以上の揺動角 θ が検出された場合、定格出力よりも低い値が目標出力となるように設定を変更する。これにより、定格出力を超えた状態で発電機 25 が運転されることを防いで、浮体式洋上風力発電施設 10 の安全性を向上させることができる。

[0070] 図 9 は、図 3 の領域 (3) における制御系の概略を示すブロック図である。同図に示すように、浮体式洋上風力発電施設 10 は制御手段として、発電機制御手段 20 およびブレードピッチ制御手段 21 を備えている。領域 (3) (強風領域) においては、発電機 25 の回転数 N が最大回転数に達し、発電機 25 の出力 P が定格出力に達している (図 3 参照)。そこで、発電機 25 の定格出力を目標出力 P_d として設定する。また、発電機制御手段 20 は、発電機 25 の出力 P を定格出力に維持するための手段としてブレードピッチを変化させる。発電システム 30 からは、発電機 25 の出力 P がフィードバックされる。なお、発電機 25 の出力 P は、出力検出手段 29 により検出される。

[0071] ブレードピッチ制御手段 21 は、領域 (1) (弱風領域) と同様の機能を有するものである。しかし、強風領域ではブレードピッチが発電機制御手段 20 による発電機 25 の出力 P を制御する手段としても用いられている。このため、領域 (2) 同様、発電機制御手段 20 からの出力 β_p とブレードピッチ制御手段 21 からの出力 β_θ が加算されて、発電システム 30 に出力される。両者の加算においては、領域 (2) (中風領域) 同様、重み付けすることとしてもよい。このように、発電機制御手段 20 からの出力 β_p とブレードピッチ制御手段 21 からの出力 β_θ に基づいて、ブレード駆動手段 14 によりローター 11 のブレード角を制御する。これにより浮体 12 の揺動を抑えると共に発電機 25 の出力 P を制御することができるから、浮体式洋上風力発電施設 10 の発電機 25 の出力 P を安定化させた中で発電効率を最大にすることが可能となる。

[0072] 浮体式洋上風力発電施設 10 の制御手段について、図 10 を参酌して以下に説明する。

図 10 は本実施形態の浮体式洋上風力発電施設の制御系の概略構成を示すブロック図である。同図に示すように、浮体式洋上風力発電施設 10 は、既に説明した発電機制御手段 20、ブレードピッチ制御手段 21 に加えて、ターゲットスケジューラ（目標設定部）22、ゲインスケジューラ（制御ゲイン調整部）23、フィードフォワード制御手段 24、および海象の状態を総合的に把握する海象状態検出手段 31 を備えている。

[0073] ターゲットスケジューラ 22 は、弱風領域、中風領域および強風領域のうちどの領域に属するかにより、制御モードを切換えて、目標回転数 N_{ref} または目標出力 P_{ref} を変更する。例えば、発電機 25 のタービン性能曲線のグラフ（図 3 参照）に対応した情報のテーブルが記憶された記憶手段と演算処理装置とを用いてターゲットスケジューラ 22 を構成することができる。

[0074] ターゲットスケジューラ 22 が制御モードを切換えるトリガ（きっかけ）としては、発電システム 30 の風速計 17（図 1 参照）により測定された風速 V および／または発電機 25 の回転数 N を用いることができる。ターゲットスケジューラ 22 により、風速 V および回転数検出手段 28 で検出される発電機 25 の回転数 N に応じた適切な制御モードに自動的に切換えて制御を行うことができる。また、各制御モードにおいて、目標回転数 N_{ref} または目標出力 P_{ref} を変更するトリガとしては、揺動角 θ が用いられる。

[0075] ターゲットスケジューラ 22 には、発電システム 30 から、回転数検出手段 28 で検出される発電機 25 の回転数 N 、出力検出手段 29 で検出される出力 P 、風速計 17 で検出される風速 V 、浮体運動検出手段 15 による揺動角 θ 、及びヨーイング検出手段 46 で検出されるヨー角 ϕ がフィードバックされる。フィードバックされたこれら出力は、制御モードに応じて用いられる。弱風領域および中風領域においては、制御目標値として目標回転数 N_{ref} が用いられるから、回転数 N がフィードバック制御に用いられる（図 5

、7参照)。強風領域においては、制御目標値として目標出力 P_{ref} が用いられるから、出力 P がフィードバック制御に用いられる (図9参照)。

[0076] また、揺動角 θ は、ゲインスケジューラ 23 を介してブレードピッチ制御手段 21 に出力され、全領域においてブレードピッチ制御に用いられる。なお、ブレードピッチ制御手段 21 による制御は、揺動角 θ が所定値以上となることをトリガとして開始する構成としてもよい。

[0077] ゲインスケジューラ 23 は、発電機制御手段 20 およびブレードピッチ制御手段 21 における入力に対する出力の比である制御ゲインを調節するものである。ゲインスケジューラ 23 による制御は、例えば PID 制御などのような一般的に用いられる方式を用いることができる。ゲインスケジューラ 23 は、フィルタ 26' を通した浮体運動検出手段 15 による揺動角 θ の検出結果に基づいて、ブレードピッチ制御手段 21 の制御ゲインを調節する。これによりブレード駆動手段 14 がローター 11 のブレードピッチを変化させて、浮体 12 の揺動による発電機 25 の出力変化を抑制する。

[0078] フィードフォワード制御手段 24 は、フィルタ 26 とフィードフォワード制御システム 27 とを備えている。そして、海象状態検出手段 31 により検出された浮体 12 の周囲の海象状態を発電機制御手段 20 およびブレードピッチ制御手段 21 の制御に反映させるものである。フィルタ 26 は、海象状態検出手段 31 により検出された海象に対応した信号から各種ノイズを取り除くものである。フィードフォワード制御システム 27 は、海象状態検出手段 31 により検出された外乱を予測して、発電機制御手段 20 およびブレードピッチ制御手段 21 の制御に反映させるものである。

[0079] 海象状態検出手段 31 は、浮体 12 の回りの周囲の海象状態を検出するものである。海象状態としては、例えば、波高、波向き、波周期、流速、流向などが挙げられる。なお、海象状態検出手段 31 は、浮体 12 とは別体のもので構成することもできる。また、別体とする場合、例えば、無線や有線の通信手段を介して、浮体式洋上風力発電施設 10 に海象状態を送信する構成としてもよい。

[0080] 海象状態検出手段31により検出された海象は、フィードフォワード制御手段24を介してブレード駆動手段14および発電機25の制御に用いられる。すなわち、図10に示すように、発電機制御手段20は、発電システム30からのフィードバック信号およびゲインスケジューラ23からの信号に加えて、フィードフォワード制御手段24からの信号をも制御に用いる。

[0081] フィードフォワード制御では、海象状態検出手段31の検出結果に基づいて浮体運動を予測して予め必要な制御量を計算することが可能である。アクチュエータとしてのブレード駆動手段14の応答時間等に起因する制御時間の遅れがあると、フィードフォワード制御することによって逆に浮体揺動を増幅することもある。そこで、フィードバック制御によってロバスト性を確保しながら、フィードフォワード制御で出力変動に対する速応性を向上させている。

[0082] 図11は、図10に示すブロック図の要部詳細ブロック図である。

図10に示すフィードフォワード制御システム27は、発電機制御手段20の出力に対してトルク変化量 ΔT_q を出力する回転数補正部と、ブレードピッチ制御手段21の出力に対してブレードピッチ変化量 $\Delta \beta$ を出力するブレードピッチ補正部からなる。

[0083] 回転数補正部は、ローター11及び浮体12の運動モデル部27aとPID制御部27bとを有する。

ローター及び浮体の運動モデル部27aは、あらかじめ計算された応答関数を有しており、海象状態検出手段31からの直前の波高、波向計測データ $H_w(t)$ と、発電システム30からの直前の発電機25の回転数 N 及び浮体運動検出手段15により検出される直前の揺動角 θ が入力されることで、回転数偏差 ΔN を出力する。

[0084] PID制御部27bでは、回転数偏差 ΔN が入力され、P制御、PI制御、PD制御又はPID制御を行うことでトルク変化量 ΔT_q を出力する。

ブレードピッチ補正部は、ローター11及び浮体12の運動モデル部27cとPID制御部27dとブレードピッチ変化量変換部27eを有する。

[0085] ローター 11 及び浮体 12 の運動モデル部 27c は、あらかじめ計算された応答関数を有しており、海象状態検出手段 31 からの直前の波高、波向計測データ $H_w(t)$ と、発電システム 30 からの直前の発電機 25 の回転数 N 及び浮体運動検出手段 15 により検出される直前の揺動角 θ が入力されることで、出力偏差 ΔP を出力する。PID 制御部 27d では、出力偏差 ΔP が入力され、P 制御、PI 制御、又は PID 制御を行うことでトルク変化量 ΔT_q を出力する。ブレードピッチ変化量変換部 27e では、トルク変化量 ΔT_q が入力され、ブレードピッチ変化量 $\Delta \beta$ を出力する。

[0086] (第 2 の実施形態)

本発明の第 2 の実施形態について、図 12 及び図 13 を参酌して以下に説明する。

図 12 は本実施形態による浮体式洋上風力発電施設の概略構成を示す斜視図、図 13 は本実施形態による浮体式洋上風力発電施設の構造を示す要部側面図である。

本実施形態では、ローター 11 の回転軸 19 を収納したナセル 18 のヨーイングを検出するヨーイング検出手段 46 を備えている。

なお、ナセル 18 のヨーイングを検出し、検出結果に基づいてローター 11 のブレードピッチを回転位置に応じて制御することに関係する構成以外の部分は、第 1 の実施形態と同様である。

[0087] 浮体式洋上風力発電施設 40 は、浮体 12 が係留索 42 を介して海底 B のアンカー 43 に係留されたものである。なお、浮体 12 の下から出ている線は送電線 44 である。

[0088] 浮体式洋上風力発電施設 40 は、風により回転するローター 11 と、ローター 11 の回転軸 19 を収容するナセル 18 と、ナセル 18 を水面に対して回動自在に支持する回動座軸受 45 を有した浮体 12 と、ナセル 18 の水面に対する回動揺動であるヨーイングを検出するヨーイング検出手段 46 を備えている。

[0089] ローター 11 は、複数のブレード 13 が放射状に設けられているハブ 47

と、ハブ47に連結された回転軸19とを備えている。回転軸19は、ナセル18内に回転可能に軸支されており、ローター11が風を受けることにより回転軸19が回転して、ナセル18内に設けられている発電機（図示しない）によって発電を行う。

[0090] ナセル18は、浮体12の上部に設けられている回転座軸受45により、海面Pに対して回転自在に支持されている。これにより、ナセル18の回転によって風向の変化に応じて回転軸19の方向を変化させて、ローター11の回転面を風に正対させることができる。

[0091] ヨーイング検出手段46は、ローター11が回転している際、波浪により鉛直方向の力が加わったときなどにナセル18に生じる回転揺動（ヨーイング）を検出するものである。なお、本実施形態では浮体12にヨーイング検出手段46を設けているが、ナセル18側にヨーイング検出手段46を設ける構成としても良い。ヨーイング検出手段46としては、例えば、ジャイロセンサー等を用いることができる。

[0092] ブレード駆動手段14は、ヨーイング検出手段46の検出結果に基づいて、回転位置に応じてブレード13毎に個別に変化するようにブレード13を駆動する。たとえば、図12のローター11の回転面Lに二点鎖線で示した回転位置Aと回転位置Bにおけるブレードピッチをブレード13毎に個別に制御することにより、同図にTで示したヨーイングを抑制することができる。

[0093] （第3の実施形態）

図14は、第3の実施形態による浮体式洋上風力発電施設の概略構成を示す斜視図である。同図に示すように、浮体式洋上風力発電施設50は、ナセル51と浮体52とを一体にして、ナセル51が浮体52に対して回転しないように構成したものである。浮体52は、水に浮くものであって、その上端にはナセル51が固定されており、その下端が回動手段53を介して海底Bのアンカー54に繋がれている。回動手段53は、浮体52が風向Wの変化に応じて回転可能となるように浮体52をアンカー54に繋ぐものである

。

[0094] 浮体 5 2 に設けられているヨーイング検出手段 5 5 は、ヨーイング検出手段 4 6 同様、浮体 5 2 (ナセル 5 1) のヨーイングを検出するものである。浮体式洋上風力発電施設 5 0 は、ヨーイング検出手段 5 5 の検出結果に基づいて、浮体式洋上風力発電施設 4 0 同様の手段によりヨーイングを抑制する

。

なお、浮体 5 2 は係留索等の他の係留方式を併用して係留することもできる

。

[0095] (第 4 の実施形態)

図 1 5 は、第 4 の実施形態による浮体式洋上風力発電施設の概略構成を示す上面図である。

この第 4 の実施形態は、図 1 に示す浮体式洋上風力発電施設において、タワー部 1 2 B からナセル 1 5 が回転自在に支持されて風の方向にローター 1 1 が正対するように構成されている場合に、ナセル 1 5 にもヨーイング検出手段 4 8 を組み込んでいるものである。

浮体式洋上風力発電施設の場合、陸上や浜辺に設置されるタワーが固定された風力発電施設と異なり、風の方向と浮体 1 2 の揺動する方向が異なる場合が多い。このような場合に、浮体 1 2 の運動を考慮することに加え、ローター 1 1 の向き、すなわちナセル 1 5 の浮体 1 2 に対するヨー角を考慮して、あるいはヨーイング運動を考慮して、更にブレード駆動手段 1 4 によりブレード 1 3 のブレードピッチを制御することができる。これにより、更に浮体式洋上風力発電施設の発電機の出力を安定化させたり、効率を向上させることが可能となる。

産業上の利用可能性

[0096] 本発明は、浮体式洋上風力発電施設における浮体の運動の抑制と発電品質や安全性を向上させるための制御装置として利用することができる。

請求の範囲

- [請求項1] 風により回転するローターを有した浮体式洋上風力発電施設において、
前記ローターのブレードピッチを制御するブレードピッチ制御手段と、
浮体の運動を検出する浮体運動検出手段とを備え、
前記浮体運動検出手段の検出結果に基づき前記ブレードピッチ制御手段で前記ローターの前記ブレードピッチを制御したことを特徴とする浮体式洋上風力発電施設の制御装置。
- [請求項2] 前記浮体運動検出手段は、前記浮体の傾斜を検出する傾斜検出手段であることを特徴とする請求項1に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。
- [請求項3] 前記浮体運動検出手段は、2以上の自由度を検出することを特徴とする請求項1または請求項2に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。
- [請求項4] 風速を検出する風速検出手段をさらに備え、
前記ブレードピッチ制御手段が前記風速検出手段の検出結果に基づき前記ローターの前記ブレードピッチを制御したことを特徴とする請求項1から請求項3のいずれか1項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。
- [請求項5] 発電機の出力を制御する発電機出力制御手段をさらに備えたことを特徴とする請求項1から請求項4のうちの1項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。
- [請求項6] 前記ローターの回転軸を収納したナセルを有し、
前記ナセルのヨーイングを検出するヨーイング検出手段をさらに備え、
前記ブレードピッチ制御手段が前記ヨーイング検出手段の検出結果に基づいて前記ローターの前記ブレードピッチを回転位置に応じて制

御したことを特徴とする請求項 1 から請求項 5 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。

[請求項7] 前記ブレードピッチ制御手段は、前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づいて前記ブレードピッチ制御手段の制御目標値を設定する目標設定部を有したことを特徴とする請求項 1 から請求項 6 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。

[請求項8] 前記ブレードピッチ制御手段は、前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づいて前記ブレードピッチ制御手段の制御ゲインを調節する制御ゲイン調節部を有したことを特徴とする請求項 1 から請求項 7 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。

[請求項9] 風の弱い弱風領域において、前記ブレードピッチ制御手段が前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づき前記ローターの前記ブレードピッチを制御したことを特徴とする請求項 1 から請求項 8 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。

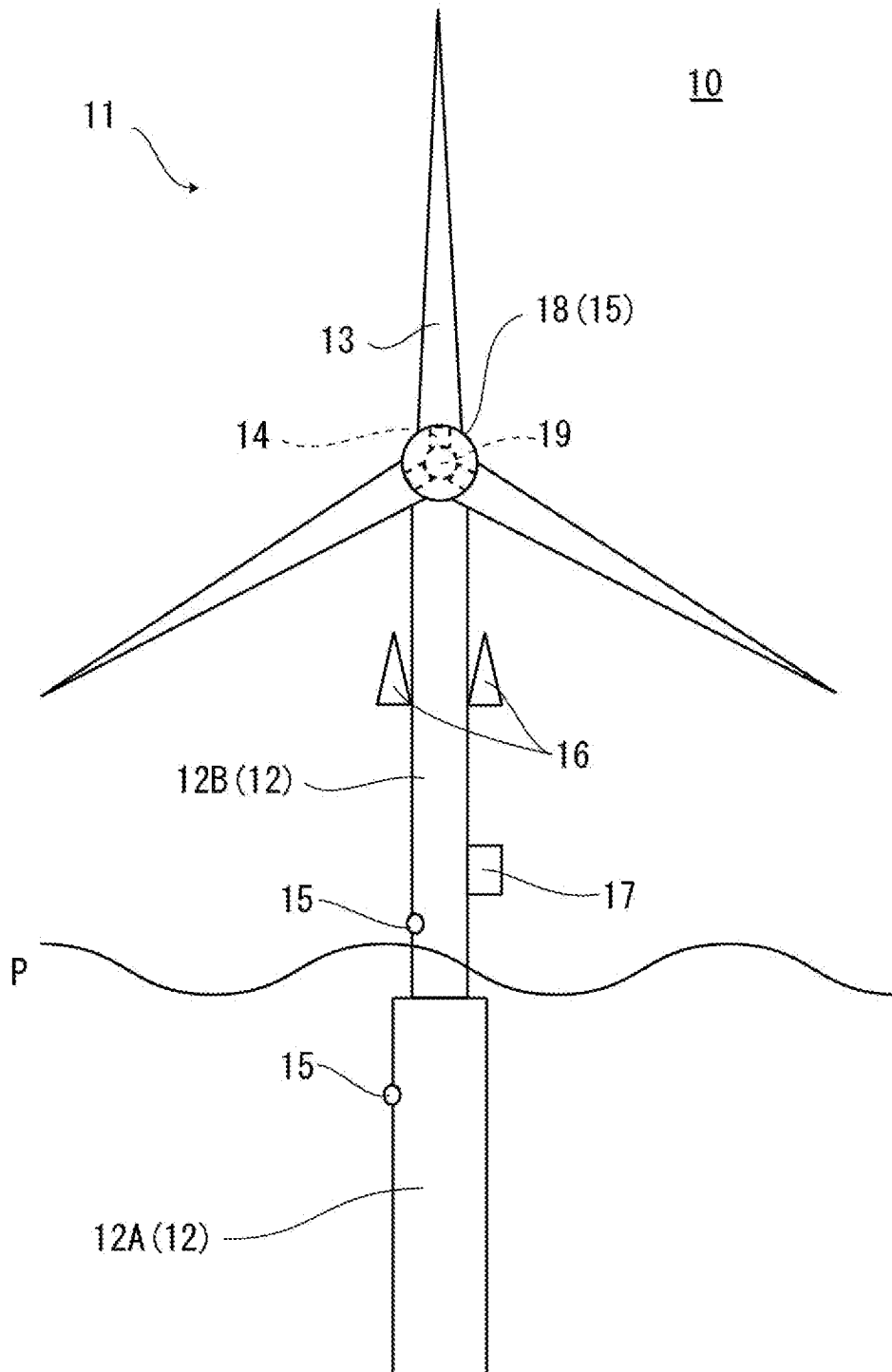
[請求項10] 風の弱い弱風領域において、前記ブレードピッチ制御手段が前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づき前記ローターの前記ブレードピッチを制御し、前記弱風領域において、前記発電機出力制御手段が前記ローターの回転状態に基づいて前記発電機の出力を制御したことを特徴とする請求項 5 から請求項 8 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。

[請求項11] 前記ブレードピッチ制御手段が前記浮体運動検出手段の前記検出結果と前記ローターの回転状態の検出結果に基づいて前記ローターの前記ブレードピッチを制御したことを特徴とする請求項 1 から請求項 8 のうちの 1 項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。

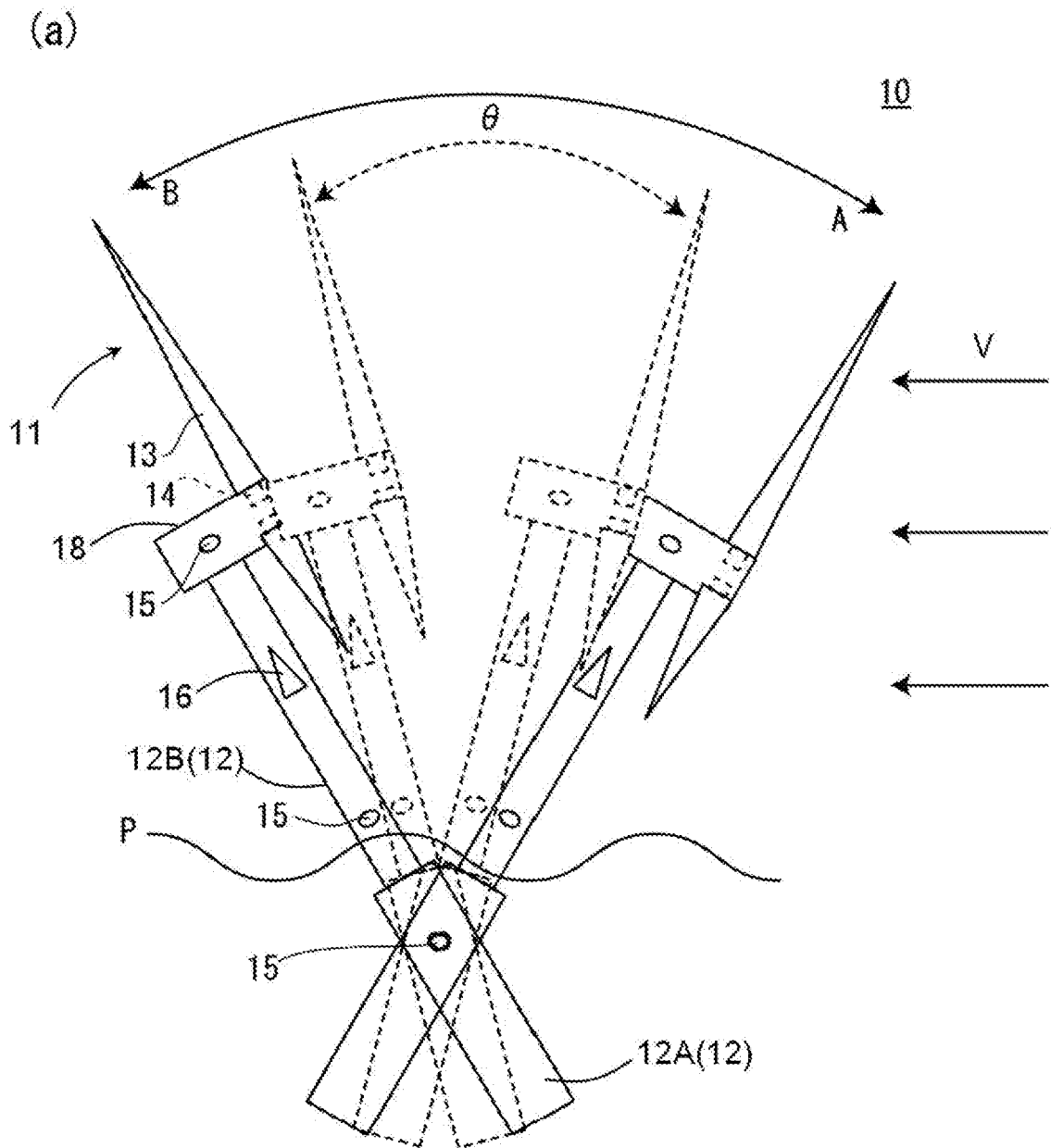
[請求項12] 前記ブレードピッチ制御手段が、前記浮体運動検出手段の前記検出結果と前記ローターの回転状態の検出結果の重み付けを行い前記ローターの前記ブレードピッチを制御したことを特徴とする請求項 11 に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。

- [請求項13] 前記目標設定部が、前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づいて発電機出力制御手段の目標回転数を設定変更したことを特徴とする請求項7から請求項12のうちの1項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。
- [請求項14] 前記目標設定部が、前記浮体運動検出手段の前記検出結果に基づいて、発電機出力制御手段の目標出力設定値を設定変更したことを特徴とする請求項7から請求項13のうちの1項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。
- [請求項15] 前記浮体運動検出手段の前記検出結果としての揺動角に応じ、前記目標回転数あるいは前記目標出力設定値を設定変更したことを特徴とする請求項13または請求項14に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。
- [請求項16] 前記ブレードピッチ制御手段が前記浮体運動検出手段あるいは前記浮体の周囲の海象状態を検出するために備えた海象検出手段の検出結果に基づいて前記ローターの前記ブレードピッチをフィードフォワード制御したことを特徴とする請求項1から請求項15のうちの1項に記載の浮体式洋上風力発電施設の制御装置。

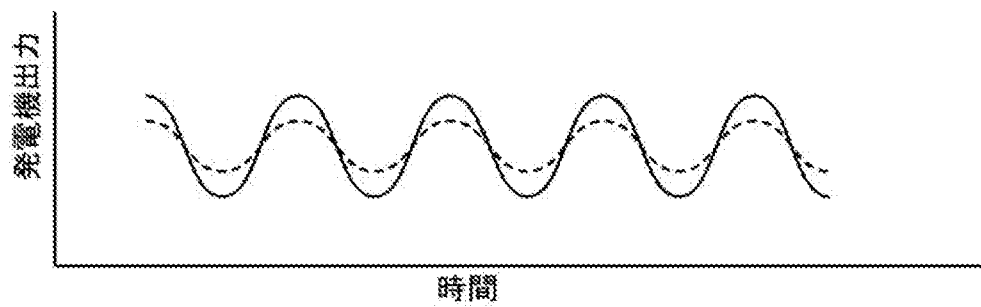
[図1]



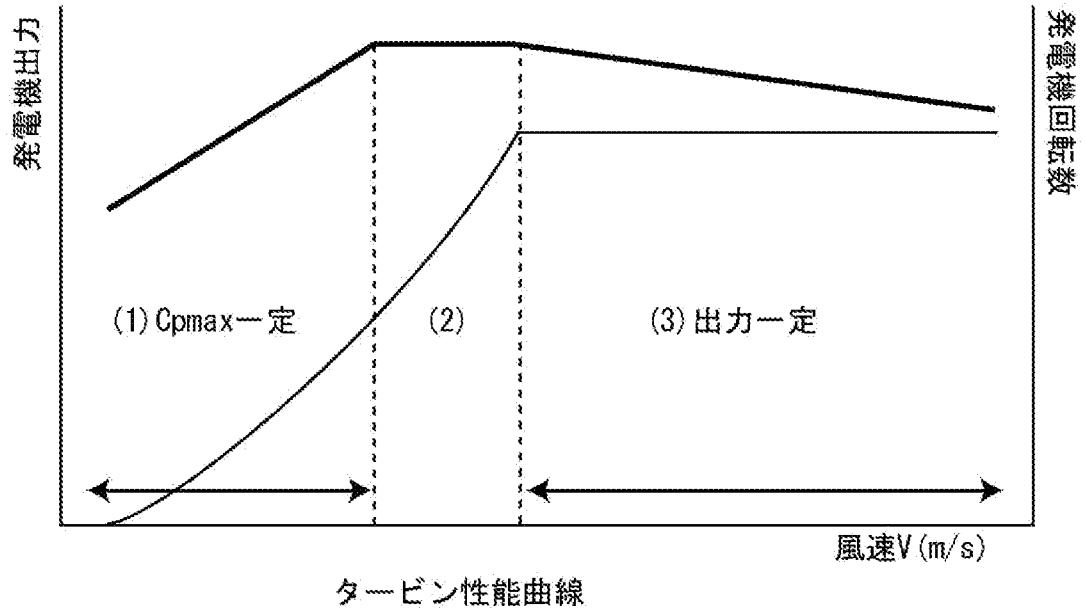
[図2]



(b)

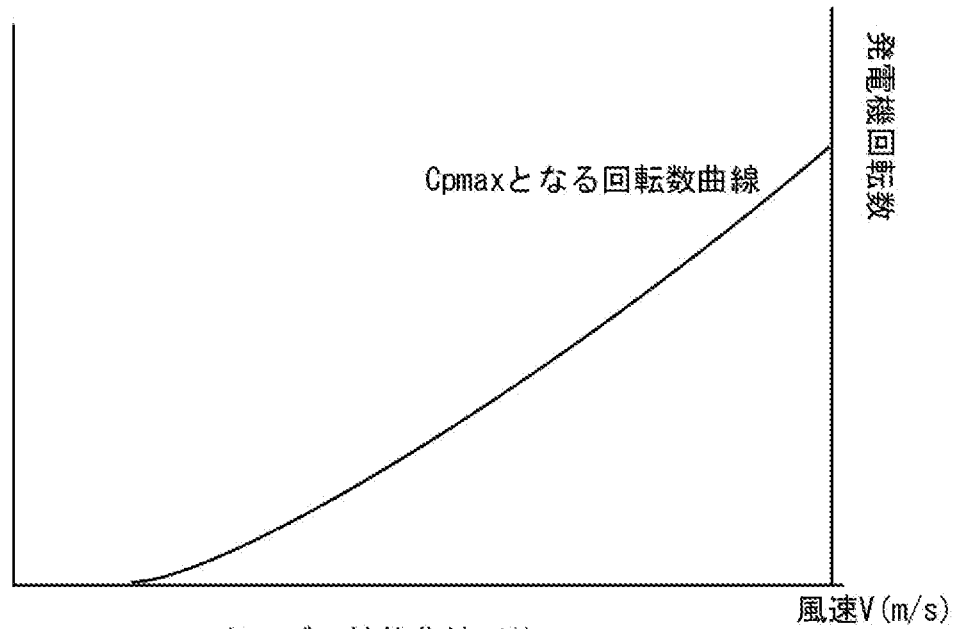


[図3]

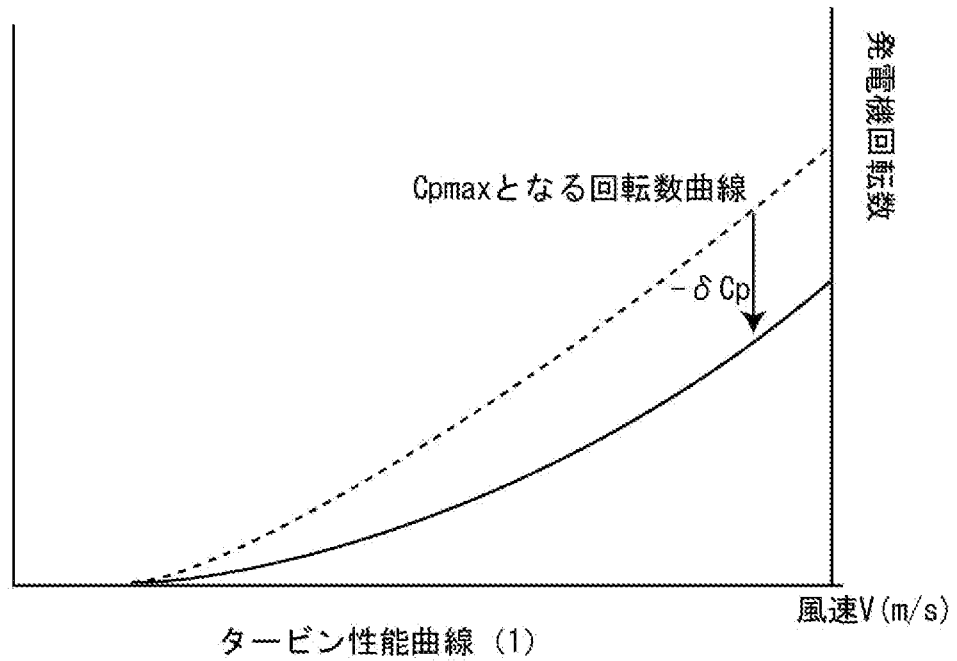


[図4]

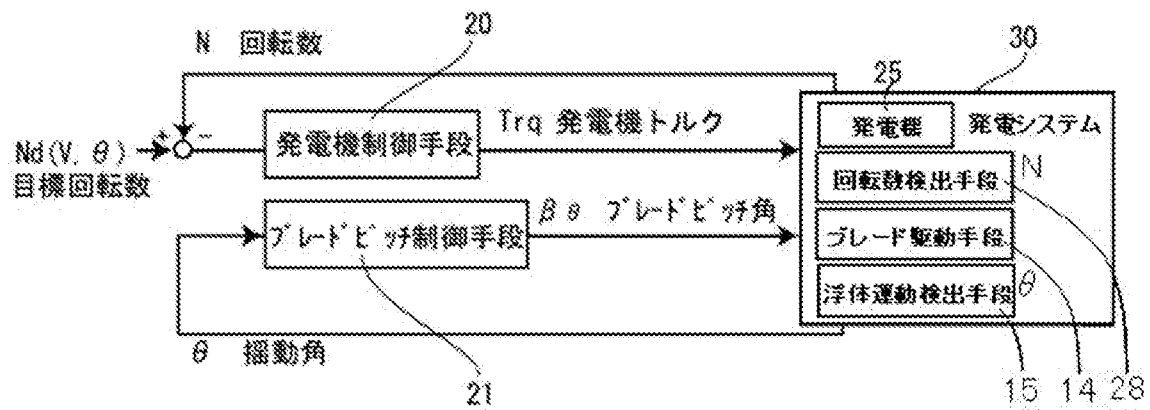
(a)



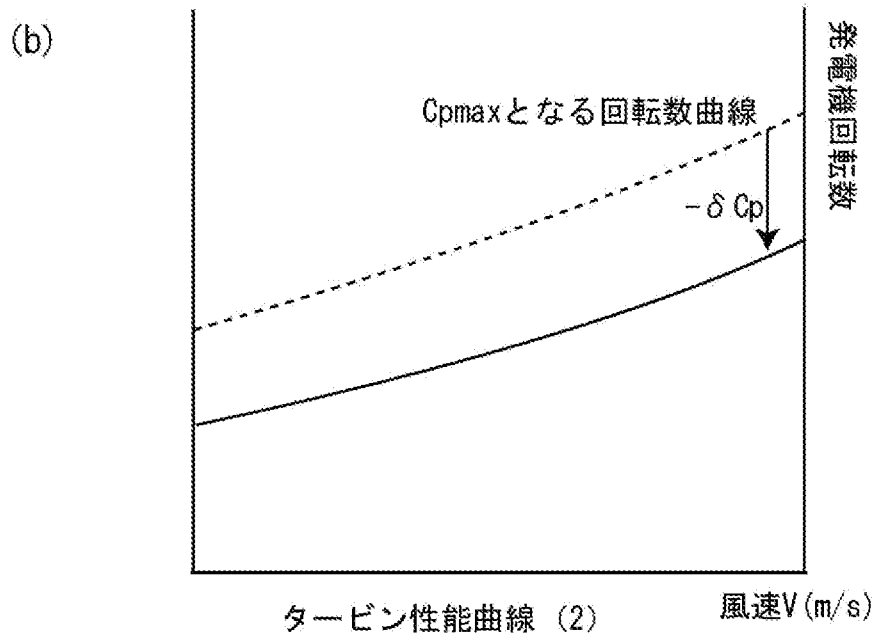
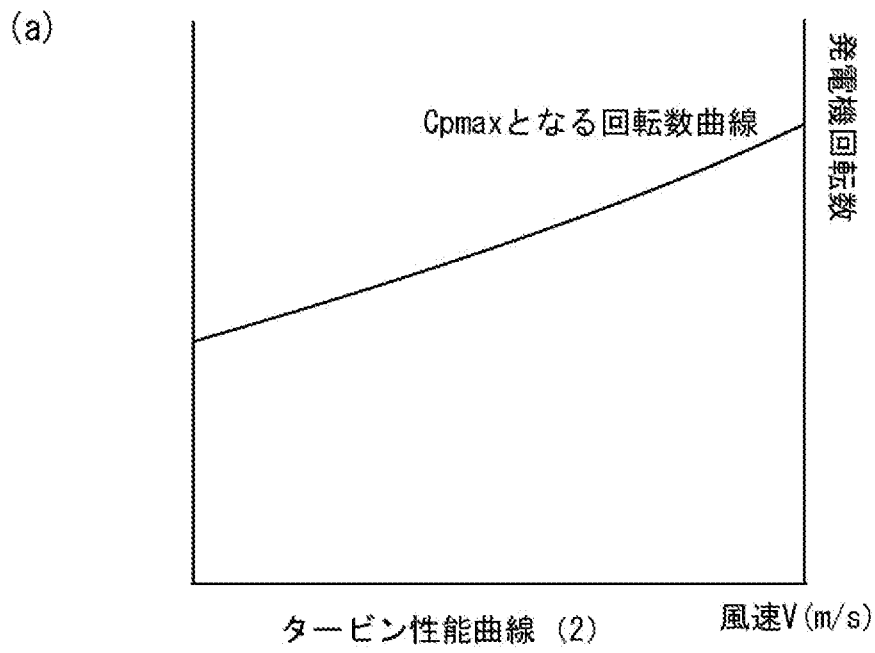
(b)



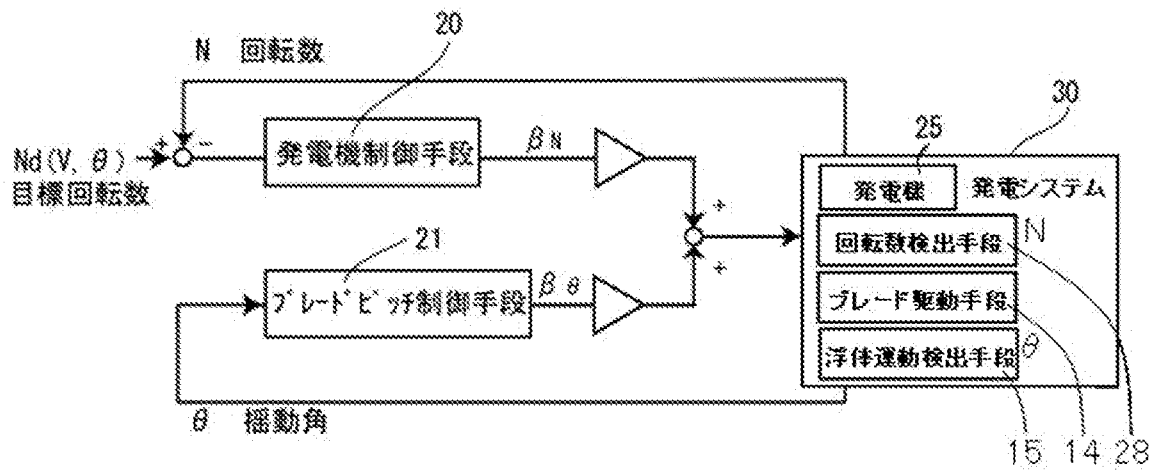
[図5]



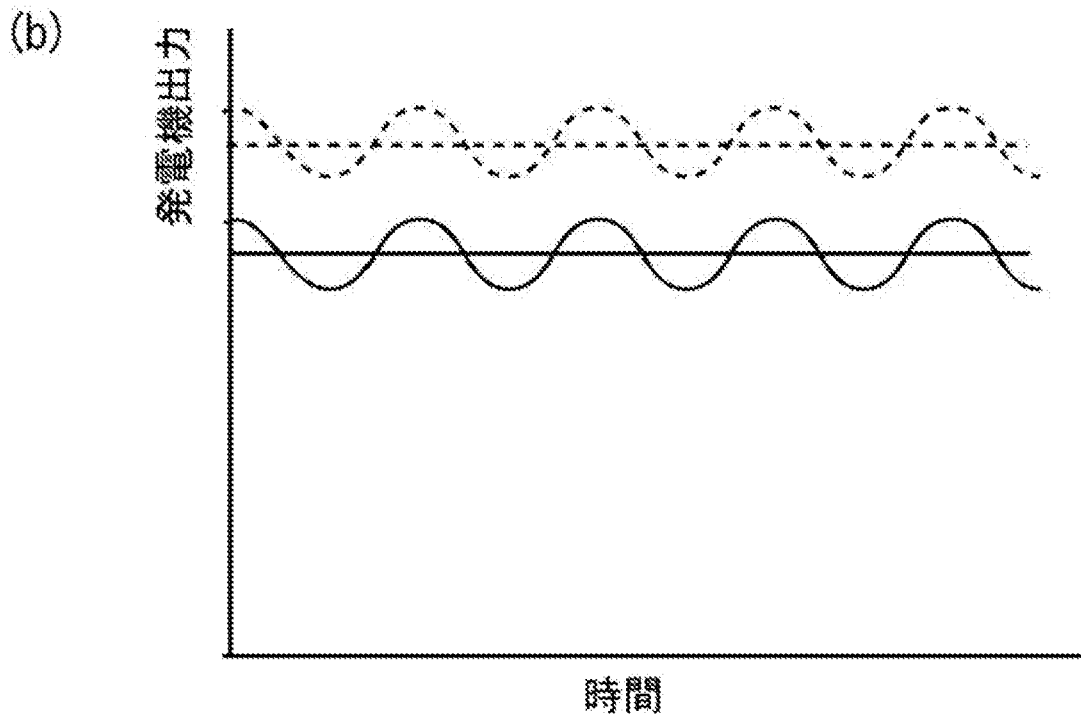
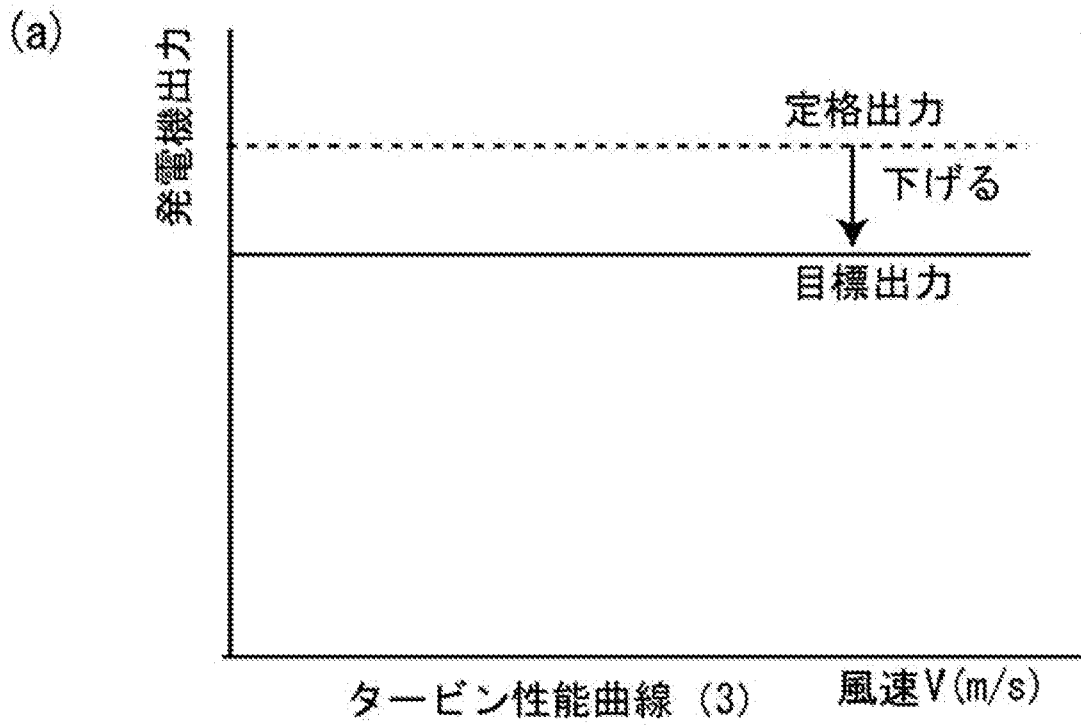
[図6]



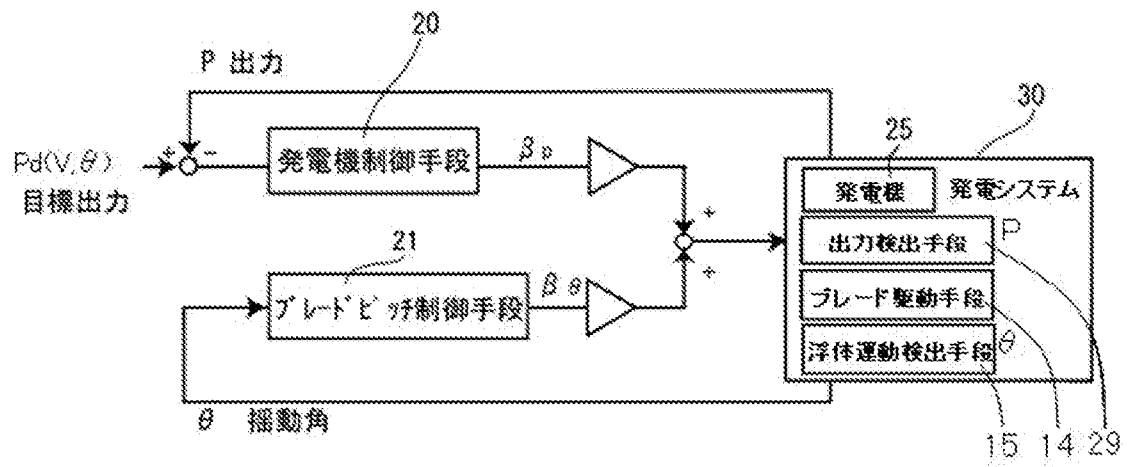
[図7]



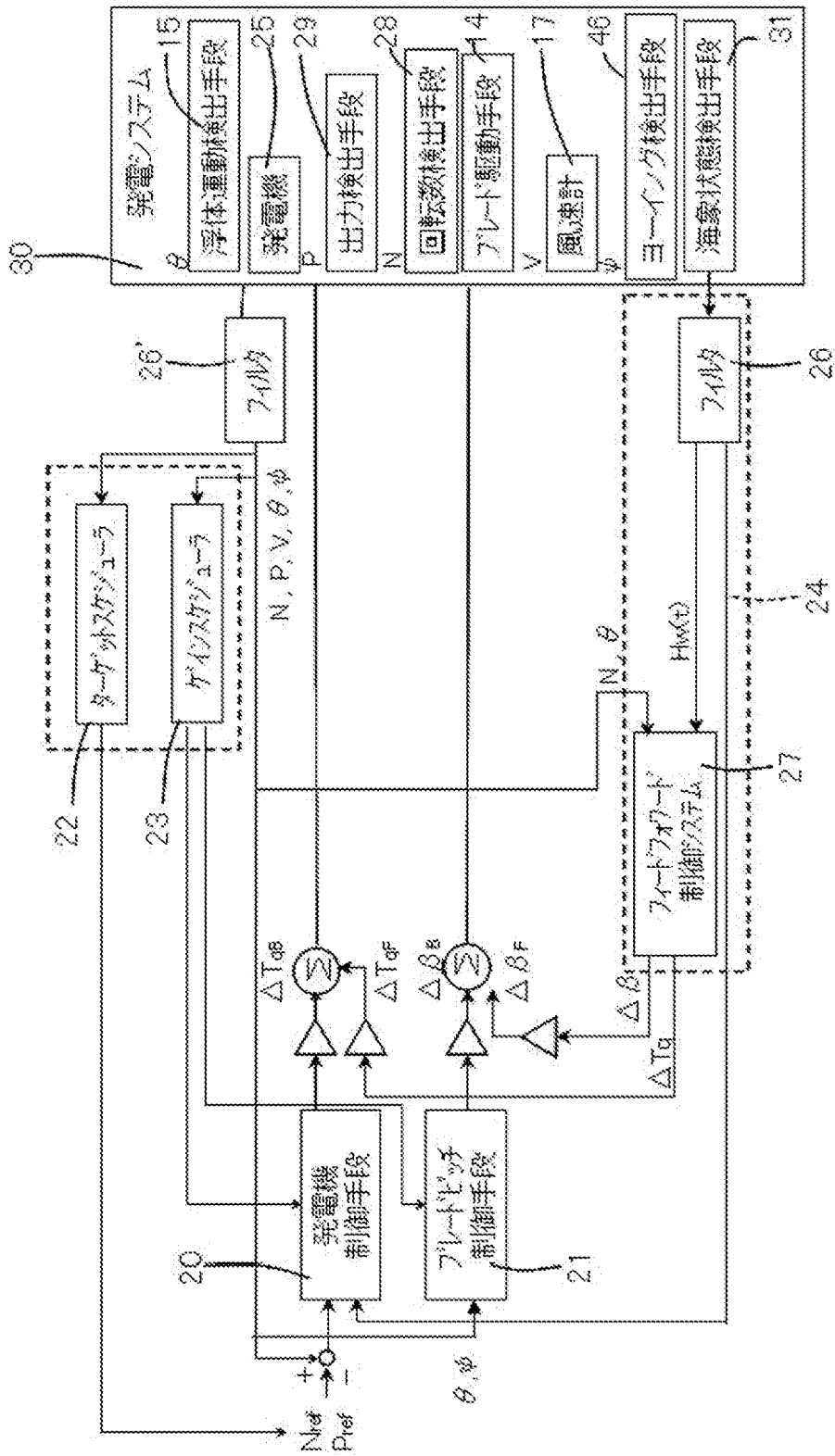
[図8]



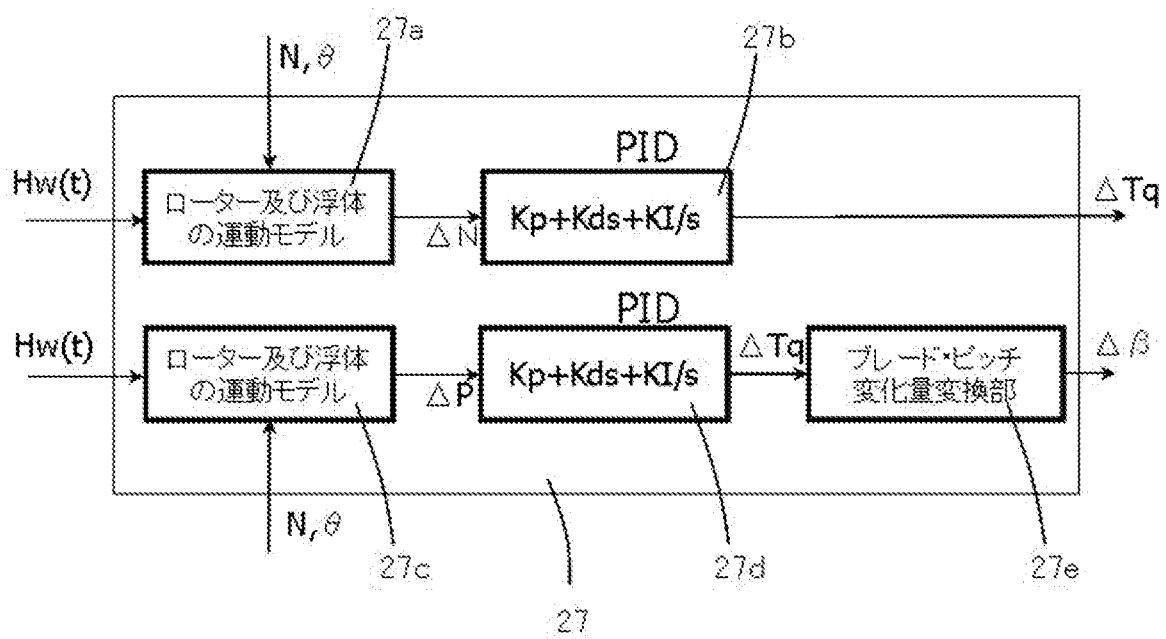
[図9]



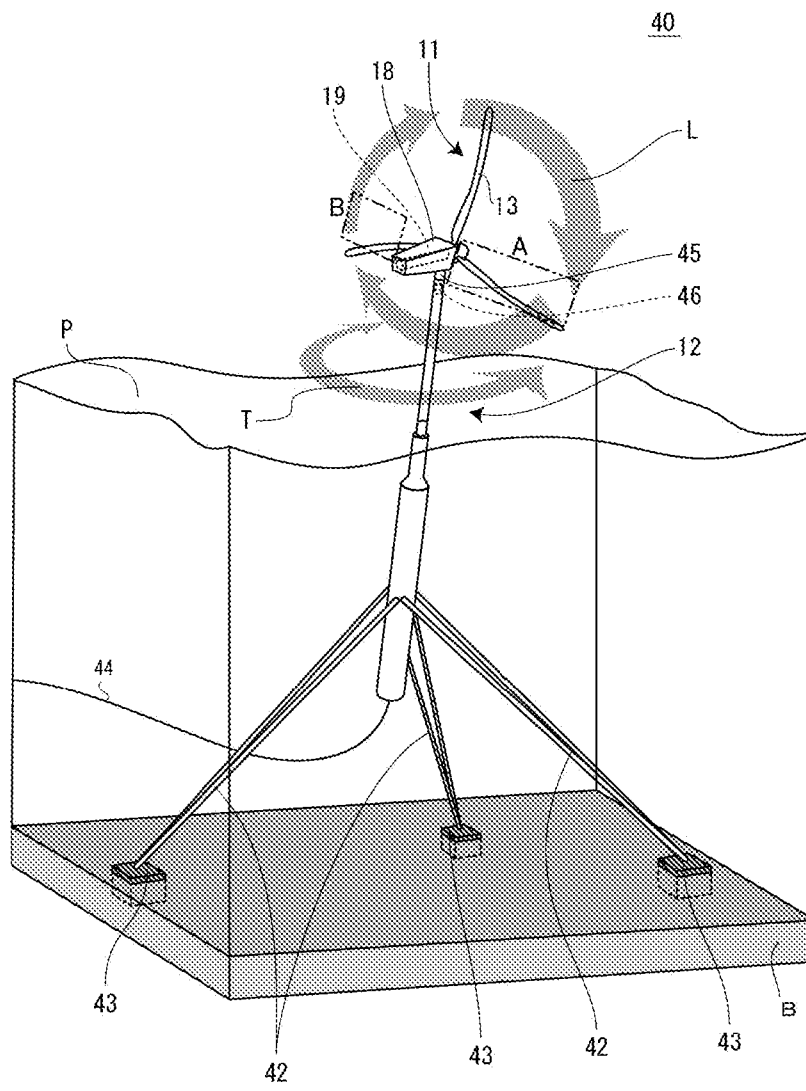
[図10]



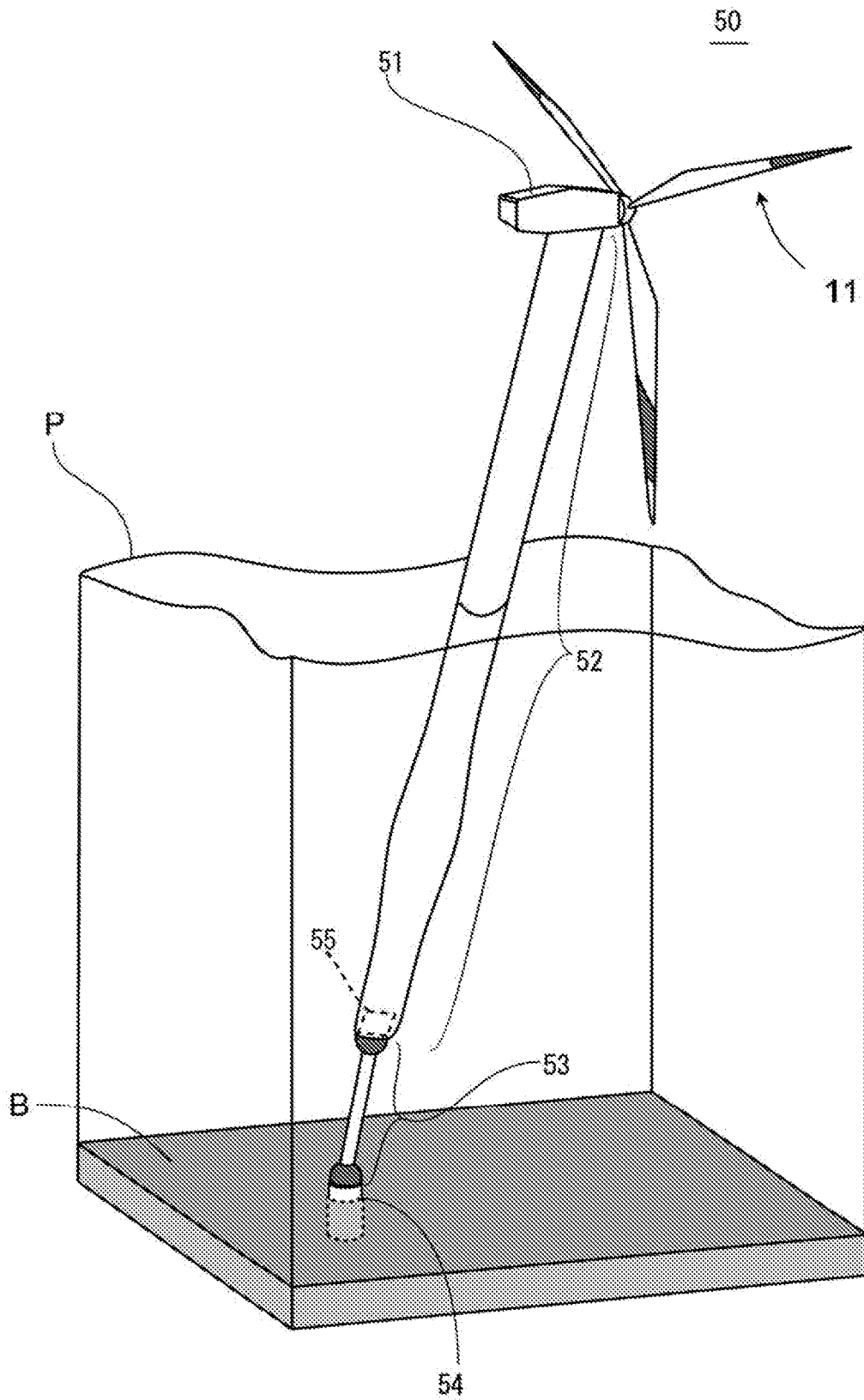
[図11]



[図12]



[図14]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2012/007057

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

F03D9/00(2006.01) i, F03D7/02(2006.01) i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

F03D9/00, F03D7/02

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2013
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2013	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2013

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	WO 2010/076557 A2 (STATOIL ASA), 08 July 2010 (08.07.2010), page 2, line 24 to page 4, line 2; page 18, line 23 to page 21, line 4; fig. 1 to 16 & JP 2012-514154 A & GB 2466649 A & KR 10-2012-0018284 A	1-16
A	JP 2010-501777 A (Statoil ASA), 21 January 2010 (21.01.2010), entire text; all drawings & US 2010/0045038 A1 & EP 2054620 A1 & WO 2008/023990 A1	1-16

Further documents are listed in the continuation of Box C.

See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

- "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- "E" earlier application or patent but published on or after the international filing date
- "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
- "&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
17 January, 2013 (17.01.13)

Date of mailing of the international search report
29 January, 2013 (29.01.13)

Name and mailing address of the ISA/
Japanese Patent Office

Authorized officer

Facsimile No.

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2012/007057

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 2009-513881 A (Statoilhydro ASA), 02 April 2009 (02.04.2009), entire text; all drawings & US 2008/0260514 A1 & EP 1952017 A1 & WO 2007/053031 A1	1-16
A	JP 2005-351087 A (Ishikawajima-Harima Heavy Industries Co., Ltd.), 22 December 2005 (22.12.2005), entire text; all drawings (Family: none)	1-16

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))
 Int.Cl. F03D9/00(2006.01)i, F03D7/02(2006.01)i

B. 調査を行った分野
 調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))
 Int.Cl. F03D9/00, F03D7/02

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの
 日本国実用新案公報 1922-1996年
 日本国公開実用新案公報 1971-2013年
 日本国実用新案登録公報 1996-2013年
 日本国登録実用新案公報 1994-2013年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	WO 2010/076557 A2 (STATOIL ASA) 2010.07.08, 第2頁第24行-第4頁第2行, 第18頁第23行-第21頁第4行, 第1-16図 & JP 2012-514154 A & GB 2466649 A & KR 10-2012-0018284 A	1-16
A	JP 2010-501777 A (スタトイル・アーエスアー) 2010.01.21, 全文, 全図 & US 2010/0045038 A1 & EP 2054620 A1 & WO 2008/023990 A1	1-16
A	JP 2009-513881 A (スタトイルハイドロ・アーエスアー) 2009.04.02, 全文, 全図 & US 2008/0260514 A1 & EP 1952017 A1 & WO 2007/053031 A1	1-16

C欄の続きにも文献が列挙されている。 パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー
 「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの
 「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの
 「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)
 「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献
 「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願日の後に公表された文献
 「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの
 「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの
 「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの
 「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日 17.01.2013	国際調査報告の発送日 29.01.2013
--------------------------	--------------------------

国際調査機関の名称及びあて先 日本国特許庁 (ISA/J P) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員) 尾崎 和寛 電話番号 03-3581-1101 内線 3358	30	8922
-------------------------------------------------------------------------	--------------------------------------------------------	----	------

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	JP 2005-351087 A (石川島播磨重工業株式会社) 2005. 12. 22, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-16