

К.В. ХАЧАТРЯН

К РЕШЕНИЮ СИСТЕМЫ НЕЛИНЕЙНЫХ АЛГЕБРАИЧЕСКИХ УРАВНЕНИЙ УСТАНОВИВШЕГОСЯ РЕЖИМА ЭЛЕКТРОЭНЕРГЕТИЧЕСКИХ СИСТЕМ МЕТОДОМ НЬЮТОНА-РАФСОНА

Վիստարվում է էլեկտրաէներգետիկական համակարգի կայունացման ռեժիմի ալգեբրաիկական հավասարումների համակարգը: Ներդրվում է «Համակարգի կայունության սերտորդ» անվանի կայունացման մեթոդը:

Рассматривается метод построения системы нелинейных алгебраических уравнений установившегося режима ЭЭС относительно независимых станционных узлов, решаемой методом Ньютона-Рафсона.

Табл. 2. Библиогр. 3 назв.

A method of nonlinear algebraic equation system construction in steady-state conditions for electric power systems relative to independent station units is considered. The system is solved by the Newton-Rafson method.

Tables 2. Ref. 3.

Как известно [1-3], уравнение состояния ЭЭС в Z матричной форме представляется в виде

$$\begin{bmatrix} U \\ I \end{bmatrix} = U_0 + Z_0 I_0 \quad (1)$$

где U , I - столбцовые матрицы комплексных напряжений и токов независимых узлов; U_0 - комплексное напряжение базисного узла, $U_0 = U_0$; Z_0 - собственные и взаимные комплексные сопротивления независимых узлов.

С целью дальнейшего изложения материала принимается следующая индексация - для независимых станционных узлов - $i=1, 2, 3, \dots, \Gamma$; для нагрузочных узлов - $k(i)=\Gamma+1, \Gamma+2, \dots, \Gamma+N, \Gamma+N+1$.

При учете выбранных систем индексов матричное уравнение (1) можно представить в следующем виде:

$$\begin{bmatrix} I_N \\ I_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} U_0 \\ U_0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} Z_{nn} & | & Z_{nn} \\ - & | & - \\ Z_{nn} & | & Z_{nn} \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} I_n \\ I_1 \end{bmatrix} \quad (2)$$

Если предположить, что множество N нагрузочных узлов представляется в виде одного эквивалентного нагрузочного узла, то матричное уравнение (2) можно представить в виде

$$\begin{bmatrix} \dot{U}_m \\ \vdots \\ \dot{U}_{\Sigma H} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} U_B \\ \vdots \\ U_B \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} Z_{m\Sigma H} & | & Z_{m\Sigma H} \\ \vdots & | & \vdots \\ Z_{\Sigma H, \Sigma H} & | & Z_{\Sigma H, \Sigma H} \end{bmatrix} \times \begin{bmatrix} \dot{I}_1 \\ \vdots \\ \dot{I}_{\Sigma H} \end{bmatrix} \quad (3)$$

где $\dot{I}_{\Sigma H}$ - комплексный ток эквивалентного нагрузочного узла; $\dot{U}_{\Sigma H}$ - комплексное напряжение эквивалентного нагрузочного узла; $Z_{m\Sigma H}$ - столбцевая матрица комплексных сопротивлений между независимыми станционными и эквивалентными нагрузочными узлами; $Z_{\Sigma H, \Sigma H}$ - строчная матрица комплексных сопротивлений между эквивалентным и независимыми станционными узлами, $Z_{\Sigma H, \Sigma H}$ - собственное комплексное сопротивление эквивалентного нагрузочного узла.

Новые комплексные сопротивления $Z_{m\Sigma H}$, $Z_{\Sigma H, \Sigma H}$, $Z_{\Sigma H, \Sigma H}$, подлежащие определению, называются эквивалентными комплексными сопротивлениями. Комплексное сопротивление $Z_{m\Sigma H}$ определяется из условия инвариантности генерирующих мощностей независимых станционных узлов до и после преобразования электрической схемы.

В результате устанавливается следующее выражение для $Z_{m\Sigma H}$:

$$Z_{m\Sigma H} = \sum_{j=\Gamma+1}^{\Gamma+H} Z_{mj} \dot{I}_j / \sum_{i=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \dot{I}_i \quad (4)$$

Если знаменатель и числитель (4) умножить на $\sum_{i=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \dot{I}_i$, то получим

$$Z_{m\Sigma H} = \sum_{i=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \sum_{j=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \dot{I}_i Z_{mj} \dot{I}_j / \sum_{i=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \sum_{j=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \dot{I}_i \dot{I}_j \quad (5)$$

Представим выражение (5) в виде

$$Z_{m\Sigma H} = \frac{1}{\Delta} \sum_{i=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \sum_{j=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \dot{I}_i Z_{mj} \dot{I}_j \quad (6)$$

где

$$\Delta = \sum_{i=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \sum_{j=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \dot{I}_i \dot{I}_j \quad (7)$$

Искомые комплексные сопротивления $Z_{\Sigma H, \Sigma H}$ и $Z_{\Sigma H, \Sigma H}$ определяются из условия инвариантности комплексных мощностей нагрузочных узлов до и после преобразования электрической схемы ЭЭС:

$$Z_{\Sigma H, \Sigma H} = \frac{1}{\Delta} \sum_{i=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \sum_{j=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \dot{I}_i Z_{mj} \dot{I}_j \quad (8)$$

$$Z_{\Sigma H, \Sigma H} = \frac{1}{\Delta} \sum_{i=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \sum_{j=\Gamma+1}^{\Gamma+H} \dot{I}_i Z_{ij} \dot{I}_j \quad (9)$$

Из полученных выражений (6), (8), (9) можно заметить, сопротивления $Z_{m, \Sigma H}$, $Z_{\Sigma H, m}$ и $Z_{\Sigma H, \Sigma H}$ зависят от комплексных токов $\hat{I}_i$ и $\hat{I}_r$.

На основе аналитических выражений сопротивлений $Z_{m, \Sigma H}$, $Z_{\Sigma H, m}$ и $Z_{\Sigma H, \Sigma H}$ при соответствующем преобразовании матричного уравнения можно установить уравнение состояния эквивалентированной ЭЭС:

$$\hat{U}_m = \hat{U}_{\Sigma H, G} + \sum_{n=1}^r Z_{m, n} \hat{I}_n, \quad (10)$$

где

$$\begin{aligned} \hat{U}_{\Sigma H, G} &= \hat{U}_{\Sigma H} + (Z_{\Sigma H, \Sigma H} - Z_{m, \Sigma H}) \hat{I}_0, \\ Z_{m, n} &= Z_{mn} - Z_{m, \Sigma H} - Z_{\Sigma H, n} + Z_{\Sigma H, \Sigma H}. \end{aligned} \quad (11)$$

В (11) ток $\hat{I}_0$ является током балансирующего узла, который определяется в виде

$$\hat{I}_0 = - \left(\sum_{n=1}^r \hat{I}_n + \hat{I}_{\Sigma H} \right). \quad (12)$$

Уравнение (10) написано относительно независимых узлов.

Рассматривается случай расчета установившегося режима, когда стационарные узлы являются узлами типа P-Q. В связи с этим уравнение (10) необходимо из узловых комплексных напряжений перевести в узловые комплексные мощности. Умножая (10) на комплексно-сопряженный ток независимого стационарного узла, получим

$$P_m + jQ_m = \hat{U}_{\Sigma H, G} \hat{I}_m^* + \sum_{n=1}^r Z_{m, n} \hat{I}_n \hat{I}_m^*.$$

Разлагая предыдущее выражение на действительные и мнимые составляющие, установим аналитические выражения активных и реактивных мощностей:

$$\begin{aligned} P_m &= U'_{\Sigma H, G} I'_m + U''_{\Sigma H, G} I''_m + \sum_{n=1}^r [(I'_m I'_n + I''_m I''_n) R_{m, n} - \\ &\quad - (I'_m I''_n - I''_m I'_n) X_{m, n}], \\ Q_m &= -U'_{\Sigma H, G} I''_m + U''_{\Sigma H, G} I'_m + \sum_{n=1}^r [(I'_m I'_n + I''_m I''_n) X_{m, n} + \\ &\quad + (I'_m I''_n - I''_m I'_n) R_{m, n}]. \end{aligned} \quad (13)$$

Системы уравнений (14), (15) являются нелинейными алгебраическими уравнениями, в которых искомыми переменными являются составляющие комплексных токов независимых стационарных узлов.

Полученную систему уравнений предлагается решить методом Ньютона-Рафсона. При этом

$$\Phi_m(I', I'') = \begin{cases} \Phi_{pm} = P_m - [P_{bm} + \varphi_{pm}(I'_m, I''_m)] = 0, \\ \Phi_{qm} = Q_m - [Q_{bm} + \varphi_{qm}(I'_m, I''_m)] = 0. \end{cases} \quad (16)$$

где

$$P_{bm} = U_{\Sigma H, B}^* I'_m + U_{\Sigma H, B}'' I''_m, \quad Q_{bm} = -U_{\Sigma H, B}^* I''_m + U_{\Sigma H, B}'' I'_m, \quad (17)$$

$$\varphi_{pm}(I'_m, I''_m) = \sum_{n=1}^r [(I'_m I'_n + I''_m I''_n) R_{m,n} - (I'_m I''_n - I''_m I'_n) x_{m,n}], \quad (18)$$

$$\varphi_{qm}(I'_m, I''_m) = \sum_{n=1}^r [(I'_m I'_n + I''_m I''_n) x_{m,n} + (I'_m I''_n - I''_m I'_n) R_{m,n}].$$

Относительно системы (16) рекуррентное выражение Ньютона-Рафсона принимает следующий вид:

$$\begin{bmatrix} I'_{m+1} \\ I''_{m+1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I'_m \\ I''_m \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} \frac{\partial \Phi_{pm}}{\partial I'_m} & \frac{\partial \Phi_{pm}}{\partial I''_m} \\ \frac{\partial \Phi_{qm}}{\partial I'_m} & \frac{\partial \Phi_{qm}}{\partial I''_m} \end{bmatrix}^{-1} \times \begin{bmatrix} \Phi_{pm} \\ \Phi_{qm} \end{bmatrix} \quad (19)$$

Частные производные, входящие в матрицу Якоби (19), определяются в виде

- при одинаковых индексах, т.е. когда $n = m$:

$$\begin{aligned} \frac{\partial \Phi_{pm}}{\partial I'_m} &= - \left[U_{\Sigma H, B}^* + 2R_{m,m} I'_m + \sum_{\substack{n=1 \\ n \neq m}}^r (R_{m,n} I'_n - x_{m,n} I''_n) \right], \\ \frac{\partial \Phi_{pm}}{\partial I''_m} &= - \left[U_{\Sigma H, B}'' + 2R_{m,m} I''_m + \sum_{\substack{n=1 \\ n \neq m}}^r (R_{m,n} I''_n + x_{m,n} I'_n) \right], \\ \frac{\partial \Phi_{qm}}{\partial I'_m} &= - \left[U_{\Sigma H, B}'' + 2x_{m,m} I'_m + \sum_{\substack{n=1 \\ n \neq m}}^r (x_{m,n} I'_n + R_{m,n} I''_n) \right], \\ \frac{\partial \Phi_{qm}}{\partial I''_m} &= - \left[-U_{\Sigma H, B}^* + 2x_{m,m} I''_m + \sum_{\substack{n=1 \\ n \neq m}}^r (x_{m,n} I''_n - R_{m,n} I'_n) \right], \end{aligned} \quad (20)$$

- при разных индексах, т.е. когда $n \neq m$:

$$\begin{aligned} \partial \Phi_{pm} / \partial I'_n &= -(R_{n,n} I'_m + x_{m,n} I''_m), \quad \partial \Phi_{pm} / \partial I''_n = -(R_{m,n} I''_m - x_{m,n} I'_m), \\ \partial \Phi_{qm} / \partial I'_n &= -(x_{m,n} I'_m - R_{m,n} I''_m), \quad \partial \Phi_{qm} / \partial I''_n = -(x_{m,n} I''_m + R_{m,n} I'_m). \end{aligned} \quad (21)$$

Устанавливая аналитические выражения частных производных входящих в матрицу Якоби, можно перейти к организации итерационного процесса по решению численных примеров. Итерационный процесс считается завершенным, если обеспечивается условие

$$\left| \begin{bmatrix} I'_m \\ \vdots \\ I'_m \end{bmatrix}^{N+1} - \begin{bmatrix} I'_m \\ \vdots \\ I'_m \end{bmatrix}^N \right| \leq \begin{bmatrix} \Delta I'_m \\ \vdots \\ \Delta I'_m \end{bmatrix}, \quad (22)$$

где $\Delta I'_m, \Delta I''_m$ - заданные положительные величины, характеризующие точность определения I'_m и I''_m .

Для иллюстрации предложенного метода рассмотрим численный пример.

В качестве примера рассматривается схема замещения одной ЭЭС, состоящей из девяти независимых узлов [3]. Для данной ЭЭС 2 матрица является квадратной матрицей девятого порядка. Пользуясь предложенным методом, ее можно представить матрицей четвертого порядка. При этом на каждой итерации вместо обращения матрицы 18-го порядка обращается матрица 8-го порядка, в результате объем вычислительных работ сокращается на 20...25%.

Таблица 1

Численное сравнение методов расчета первого установившегося режима

Эл. станции	Точный метод		Новый метод	
	I'_m	I''_m	I'_m	I''_m
0	0,74520	-0,16979	0,67999	-0,15298
2	0,53265	-0,51756	0,53301	-0,51499
5	0,27616	-0,05508	0,27548	-0,05472
7	0,16116	-0,47726	0,16301	-0,47477
9	0,47982	0,03002	0,47784	0,03118

Таблица 2

Численное сравнение методов расчета второго установившегося режима

Эл. станции	Точный метод		Новый метод	
	I_m	I_m	I_m	I_m
0	0,68028	0,01544	0,66110	0,01873
2	0,61152	-0,62466	0,61193	-0,62384
5	0,23494	0,16318	0,23983	0,16334
7	0,32465	-0,64802	0,32499	0,64684
9	0,27109	-0,05777	0,27094	-0,05800

Как видно (табл. 1 и 2), результаты расчета по новому методу почти не отличаются от результатов расчета по точному методу. Это говорит о перспективности применения нового метода для регулярного расчета установившегося режима ЭЭС.

ЛИТЕРАТУРА

1. Хачатрян В.С., Этмекчян Э.А. Развитие гибридного метода расчета установившегося режима электрической системы // Электричество. - 1991. - № 1. - С. 6-13.
2. Аракелян В.П., Хачатрян К.В., Аль-Дарвиш М.Б. Об одном методе расчета установившегося режима электроэнергетической системы // Изв. НАН РА и ГИУА. Сер. ТН. - 1996. - Т.49. № 1. - С. 17-22.
3. Бадалян Г.А. Об одном методе определения Z-матрицы обобщенных параметров электрических систем // Изв. НАН РА и ГИУА. Сер. ТН. - 1996. - Т. 49. № 1. - С. 11-16.

ГИУА 17.09.1997

Изв. НАН и ГИУ Армении (сер. ТН). т. 49, № 1, 1996, с. 43-50.

УДК 621.311.1.001.24

ЭНЕРГЕТИКА

А.С. КАРИМЯН

РАСЧЕТ ДОПУСТИМОГО УСТАНОВИВШЕГОСЯ РЕЖИМА ЭЛЕКТРОЭНЕРГЕТИЧЕСКОЙ СИСТЕМЫ ПРИ Y-ФОРМЕ ЗАДАНИЯ СОСТОЯНИЯ СЕТИ

Решаются задачи определения допустимого установившегося режима электроэнергетической системы при задании Y-форме задания состояния сети. В работе рассматриваются вопросы определения допустимого установившегося режима электроэнергетической системы при задании Y-форме задания состояния сети. В работе рассматриваются вопросы определения допустимого установившегося режима электроэнергетической системы при задании Y-форме задания состояния сети.