

ЭНЕРГЕТИКА

Մ. Ա. ՕՔՏԻՅԱՆ

ВЫБОР ПЕРЕМЕННОГО ЗНАЧЕНИЯ КОЭФФИЦИЕНТА
 СЖАТИЯ В РАСЧЕТАХ УСТАНОВИВШЕГОСЯ
 РЕЖИМА ЭНЕРГОСИСТЕМ

Задача расчета установившегося режима электрических систем является одной из важнейших в электроэнергетике. Расчеты установившихся режимов на ЦВМ широко используются в исследованиях устойчивости, оптимизации, потокораспределений в сложных электрических системах. Практика таких расчетов показала, что в целом ряде случаев итерация или расходится, или сходится к физически нереализуемому решению.

Расчеты установившихся режимов энергосистем сводится к решению итерационными методами систем нелинейных уравнений, которые записываются в виде $x = \varphi(x)$. При помощи алгоритма [1], разработанного в АрмНИИЭ, применяющего оценку теории сжимающих отображений, а именно:

$$\|x^{(i+1)} - x^{(i)}\| \leq q^i \|x^{(1)} - x^{(0)}\| \quad (1)$$

(где i — номер шага итерации; q — постоянная, выбираемая в пределах $0 \leq q < 1$), в некоторой степени получена сходимость к физически реализуемому решению.

На примере расчета одной системы, приведенной к многополюснику с восемью узлами, из которых 4 — генераторные, 4 — нагрузочные, в [2] показано, что при задании разного количества напряжений генератора ($U_1; U_1 + U_2; U_1 + U_3; U_1 + U_4$) с применением q итерация сходится, а при определенном q — к данному решению. Величина q определялась экспериментально для каждого случая.

В этой работе выбор q зависит от искомого напряжения и является переменной величиной, меняющейся в пределах $0 \leq q < 1$.

В работах [3, 4] доказывается, что если область D , в которой якобиан системы отличен от нуля, выпукла, то в этой области для каждого значения регулируемых параметров (P, Q, U^*) существование режима означает его единственность.

На основании теоремы Ролля доказывается, что если система имеет разные решения, то каждая пара решений должна быть отделена друг от друга точкой на отрезке прямой между этими решениями, в которой якобиан системы равен нулю. Следовательно, если, находясь в

данной области, не пересекать границу и если итерация сходящаяся, то можно прийти к единственному решению.

Решая систему уравнений установившегося режима методом Зейделя, каждый шаг можно рассмотреть как какое-то решение данной системы, и если расстояние между двумя последующими шагами будет меньше расстояния до границы, то итерация придет к единственному физически реализуемому решению.

Задача заключается в том, чтобы для каждого шага определить кратчайшее расстояние любой невырожденной матрицы до ближайшей вырожденной, т. е. $\|A - S_0\|$, для всех вырожденных матриц S_0 .

В [5] доказывается теорема, что для любой вещественной матрицы имеются такие ортогональные матрицы U, V , что

$$U^T A V = D = \begin{pmatrix} \mu_1 & & & 0 \\ & \mu_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \mu_n \end{pmatrix},$$

где D — диагональная матрица;

$\mu_1, \mu_2, \dots, \mu_n$ — сингулярные числа, представляющие собой неотрицательные квадратные корни собственных значений симметрических матриц AA^T (A^T — транспонированная матрица).

В частности, если A — невырожденная матрица, то $\mu_1 \geq \mu_2 \geq \mu_3 \geq \dots \geq \mu_n > 0$. Для определения расстояния (евклидовой нормы) между матрицами обозначим

$$S_0 = U D_0 V^T,$$

где

$$D_0 = \begin{pmatrix} \mu_1 & & & 0 \\ & \mu_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \mu_{n-1} \\ & & & & 0 \end{pmatrix};$$

S_0 — вырожденная матрица; A, S — произвольные матрицы.

Тогда

$$A - S = (A - S_0) + (S_0 - S).$$

откуда, переходя к норме, получается:

$$0 \leq \|A - S\| \leq \|A - S_0\| + \|S_0 - S\| = \|U(D - D_0)V^T\| + \|S - S_0\| =$$

$$= \|D - D_0\| + \|S - S_0\| = \mu_n + \|S - S_0\|;$$

если S — вырожденная матрица, то $S - S_0$ и $\|A - S\| = \mu_n$.

Можно доказать, что $\mu_n = \min |\lambda_i|$, где $\min |\lambda_i|$ — наименьшее собственное значение матрицы A .

Доказательство. Пусть A^1 — транспонированная матрица, тогда

$$D^1 D = (U^1 A V)^T (U^1 A V) = V^1 A^1 U \cdot U^1 A V = V^1 A^1 A V$$

есть диагональная матрица с элементами $\mu_1^2, \mu_2^2, \dots, \mu_n^2$.

Так как $D^1 = D$ и $V^1 = V^{-1}$, то

$$D^2 = (V^{-1} A^1 A V) = (V^{-1} A^1 V)(V^{-1} A V).$$

Если A — симметричная матрица, то $D^2 = (V^{-1} A V)^2$, откуда

$$V^{-1} A V = \begin{pmatrix} \pm \mu_1 & & & 0 \\ & \pm \mu_2 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & \pm \mu_n \end{pmatrix}.$$

т. е. числа μ_i с точностью до знака суть собственные значения A : $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$, а так как $\mu_n \geq 0$, то $|\lambda_i| = \mu_i$, где $i = 1, 2, \dots, n$.

Определить собственные значения матрицы (λ_i) практически очень сложно. Поэтому можно прибегнуть к мере обусловленности, которая для симметрических матриц [6] равна: $\nu_3 = \max |\lambda_i| / \min |\lambda_i|$; $\max |\lambda_i| = \|A\|_3$, где $\|A\|_3$ — эуклидова норма матрицы. Следовательно,

$$\min |\lambda_i| = \frac{1}{\nu_3} \|A\|_3.$$

С другой стороны [7], для ν_3 можно привести и другую оценку:

$$\nu_3 = \frac{\max |\lambda_i|}{\min |\lambda_i|} = \sqrt{\frac{\max_i \sum_{j=1}^n (a_{ij})^2}{\min_i \sum_{j=1}^n (a_{ij})^2}},$$

где a_{ij} — элемент матрицы A . Отсюда

$$\min |\lambda_i| = \sqrt{\frac{\min_i \sum_{j=1}^n (a_{ij})^2}{\max_i \sum_{j=1}^n (a_{ij})^2}} \|A\|_3.$$

Для расчета установившегося режима энергосистемы, приведенной к многополюснику, фазы комплексных напряжений определяются по уравнениям [1]:

$$|U_a^{(i-1)} b_{ca} \sin \psi_a^{(i)}| = \left| \frac{Q_c}{U_c^{(i-1)}} \sin \psi_c^{(i-1)} + F_c^{(i-1)} \right| \quad \text{при } Q_c > 0;$$

$$\left| U_a^{(i-1)} b_{ca} - \frac{Q_c}{U_c^{(i-1)}} \right| \sin \psi_a^{(i)} = |F_c^{(i-1)}| \quad \text{при } Q_c < 0,$$

где

$$F_c^{(i-1)} = \frac{P_c}{U_c^{(i)}} \cos \psi_c^{(i-1)} - \sum_{k=1}^n U_k g_{ck} \cos \psi_k^{(i-1)} - \sum_{i=1}^n U_i b_{ci} \sin \psi_i;$$

c — индекс строки, пробегающей все значения $a = 1 \div n$;

a — индекс столбца.

Согласно (1) можно записать:

$$\| U_a^{(i)} - U_a^{(i-1)} \| \leq q^i \| U_a^{(1)} - U_a^{(0)} \|.$$

С другой стороны, на основании (2)

$$\| U_a^{(i)} - U_a^{(i-1)} \| \leq \left[\sqrt{\frac{\min_a \sum_{c=1}^n (U_a^{(i-1)} b_{ca})^2}{\max_a \sum_{c=1}^n (U_a^{(i-1)} b_{ca})^2}} \right]^i \| U_a^{(1)} - U_a^{(0)} \|.$$

откуда

$$q = \sqrt{\frac{\min_a \sum_{c=1}^n (U_a^{(i-1)} b_{ca})^2}{\max_a \sum_{c=1}^n (U_a^{(i-1)} b_{ca})^2}}.$$

В программу расчета установившегося режима, составленную для ЭВМ «Наир-1», введены эти ограничения по напряжению и произведен расчет системы многополюсника с $n = 8$ при разных числах заданных напряжений. Результаты расчета сведены в табл. 1, где даны значения q при разных шагах итерации ($x = \sin \psi$; i — индекс шага).

Заданы: параметры g_{mk} и b_{mk} ($m, k = 1, 2, \dots, 8$) — активные и реактивные проводимости многополюсника; активные мощности всех узлов (кроме балансирующего P_3); фаза напряжения балансирующего узла — ψ_3 ; модули напряжений и реактивные мощности узлов:

- | | |
|------------------|---------------|
| а) U_1 ; | $Q_3 + Q_6$; |
| б) $U_1 + U_2$; | $Q_3 + Q_8$; |
| в) $U_1 + U_3$; | $Q_4 + Q_8$; |
| г) $U_1 + U_4$; | $Q_5 + Q_8$. |

В настоящее время эта программа переводится на язык «Фортран-4» для расчета более сложных энергосистем.

Таблица 1

№ узла	Параметры режима				Значения q при задании				
	P , кВт	x	U , кВ	Q , квар	i	U_1	U_1+U_2	U_2+U_3	U_1+U_4
1	258.2	0.386	259.0	177.2	1	0.16794	0.15811	0.16427	0.21657
2	-54.7	-0.439	266.5	137.4	2	0.10479	0.15700	0.10611	0.14397
3	157.9	-0.149	251.0	138.1	6	0.02316	0.05538	0.10217	0.00622
4	418.1	0.111	227.0	87.7	8	0.00605	0.00653	0.01185	0.00069
5	-229.9	-0.285	220.0	-79.5	11	0.00063	0.00025	0.00045	0.00007
6	-116.9	-0.359	220.0	-67.7	13	0.00012	0.00008	0.00005	—
7	-64.7	0.093	223.0	-32.1	14	0.00005	—	0.00005	—
8	-322.6	0.159	210.9	-31.2	15	0.00005	—	—	—
Число шагов итерации					k	15	13	14	11

Выводы

1. В процессе итерации с уточнением искомого напряжения меняется и коэффициент q , оставаясь всегда меньше единицы.

2. Коэффициент q выбирается программой автоматически для любого числа заданных напряжений.

АрмНИИЭ

Поступило 30.VI 1975.

Կ. Ա. ՕՔՍՅՅԱՆ

ԷԼԵԿՏՐԱԿԱՆ ԶԱՐԿԱԿՐԿԵՐԻ ԶԱՍՏԱՏՎԱՆԵ ԹԵԺՄՆԵՐԻ ԶԱՇՎԱՐԿՆԵՐՈՒՄ ՍԵՂՄԻՍԱՆ ԳՈՐԾԱԿՅԻ ՓԻՓՈՆԱԿԱՆ ԱՐԹԵՐԻ ԸՆՏՐՈՒԹՅՈՒՆԸ

Ա. Մ. Փ. Ո. Մ.

Տարրեր աշխատություններում ապացուցվում է, որ եթե D ուղղանկյուն տիրույթի համակարգի չափերիանք գրույից տարրեր է, ապա տիրույթում սեծիսի գույություն ունենալը նշանակում է, որ աշխատանք է: Այդ տիրույթի կարգի կետերում համակարգի չափերիանք հաճախ է գրույի:

Սույն հոդվածում իտերաշիայի լուրարանչույր քայլի համար արոշվում է միջև կարգիծր եղած հեռավորություններ (էլիպսոյան նորման) և ուղիղանկյուն քայլում միացույց համակարգի օրինակի վրա ցույց է տրված տարրերի սկզբնական պարամետրները ղեպրում գույամիտությունը միջևնույն լուծմանը:

ЛИТЕРАТУРА

1. Адоян Г. Т. Алгоритм расчета установившегося режима энергосистемы с учетом нелинейных характеристик генератора. «Электричество», № 2, 1973.
2. Оксюзян П. А. К исследованиям сходимости итерации в расчетах установившихся электрических режимов энергосистем. «Известия АН АрмССР (серия техн. наук)», т. XXVI, № 3, 1973.
3. Идельчик В. И. Свойства решения уравнений стационарного режима сложных энергосистем. Иркутск, 1970.
4. Смирнов К. А. О единственности решения при расчетах оптимального распределения мощностей в энергосистеме. Сб. «Проблемы электроэнергетики», 1966.
5. Форсайт Дж., Молер К. Численное решение систем линейных алгебраических уравнений. М., 1969.
6. Бахвалов Н. С. Численные методы. М., 1973.
7. Жидков Н. П. Несколько замечаний по поводу обусловленности системы линейных алгебраических уравнений. «Вычислительная математика и математическая физика», 3, № 5, 1963.