Տեխնիկական գիտութ, գերիա

ХХХ, № 6. 1977 Серия технических илук

ЭНЕРГЕТИКА

в. г. погосов

К МЕТОДУ РАЗДЕЛЕНИЯ ЭЛЕКТРИЧЕСКИХ СИСТЕМ на подсистемы

Продолжается процесс роста энергосистем, их объединение, углубление взаимосвязей, переход от частных задач к задачам комплексного анализа режима системы. В этой связи вопросы разработки эффективных алгоритмов расчета установывшихся режимов сложных электрических систем, ускорения сходимости, исследования полученных решений продолжают быть актуальными.

Среди различных методов расчета установившихся режимов представляет интерес последование метода разделения схем электрических систем на подсистемы.

Данная статья посвящена исследованию метода расчета установившихся режимов системы, разделенной на подсистемы, являясь продолжением последований [1], [2] применительно к новому методу расчета модулей и синусов разности фаз напряжений, который обеспечивает улучшение сходимости итерации к физически реализуемому решению, отсутствие оправичений по фазам напряжений узлов и т. д. [3].

Постановка задачи. Рассматривается схема замещения системы как совокупность поденстем, состоящей из N узлов. Каждая поденстема состоит из N_1 , N_2 , узлов.

Отдельные подсистемы представляются открытыми схемами, т. с. схомами, содержащими генераторные, нагрузочные, сетевые и межсистемные узлы.

Разделение системы на подсистемы осущоствляется по середние

Исходная информация для узлов задается в следующем виде:

- а) балансирующий узел каждой подсистемы представляется модулем напряжения;
- б) генераторяме узлы представляются активной монностью и модулем комплексного напряжения:
- в) нагрузочные узлы представляются активной и реактивной мощностями;
- г) межсистемные узлы представляются активной и реактивной мощностями, либо активной мощностью и модулем комплексного ивпряжения.

Пассивные параметры подсистемы задаются комплексными проводимостями $Y_{mk} = g_{mk} - jb_{mk}$, где g_{mk} , $b_{mk} -$ активные и реактивные проводимости ветвей между ее узлами m и k. Использование матрицы комплексных проводимостей Y, отличающейся простотой формирования информации о схеме замещения, и учет в расчетах ненулевых элементов матрицы коэффициентов уравнений режима обеспечивает наилучшие условия использования опоративной памяти ЭЦВМ.

Требуется определить—недостающие параметры режима узлов и ветвей всех подсистем.

Расчетные уравнения [3]:

$$P_{-} = U_{-} g_{-} + U_{m} \sum U_{-} (g_{m}, V_{-} I - s_{-} - b_{m} s_{-}); \tag{1}$$

$$Q_m = U_m^2 b_{mm} + U_m \ge U_m (g_{m\omega} s_{mm} - b_{mm} | 1 - s).$$
 (2)

Решение уравнений (1) и (2) относительно приращений искомых исличин по методу Ньюгона имеет вид:

$$\left[\frac{1}{U_m}\frac{\partial P_m}{\partial s_{mn}}\right]^l \left[\Delta s_{mn}\right]^{l+1} = \left[\frac{\Delta P}{U_m}\right]^l : \tag{3}$$

$$\begin{bmatrix} \frac{1}{U_m} \frac{\partial Q_m}{\partial U} \end{bmatrix}^l \left[\Delta U_m \right]^{l-1} = \begin{bmatrix} \frac{\Delta Q_m}{U_m} \end{bmatrix}^l \tag{4}$$

и далсе:

$$s_{mu}^{i+1} = s' + \Delta s_{mu}^{i+1} \tag{5}$$

$$U^{l+1} = U^l_{\omega} + \Delta U^{l+1}_{o}, \tag{6}$$

где P, Q — активная и реактивная мощности;

т — индекс узлов схемы;

 — индекс множества узлов, связанных с узлом т ветвями с параметрами;

U- модуль напряжения уэлов;

$$s_{mw} = \sin(\omega_m - \psi_s);$$

верхний индекс шага итераций.

$$\frac{\partial P_m}{\partial s_{min}} = U_m U_m \left(b_m + g_m \frac{s_{min}}{\sqrt{1 - s_{min}^2}} \right); \tag{7}$$

$$\frac{\partial Q_m}{\partial U_m} = U_m \left(b_{mm} + \frac{Q_m^*}{U_m^*} \right); \tag{8}$$

$$\frac{\partial Q_m}{\partial U_m} = U_m \left(g_{mn} s_{mm} + b_{mn} \mid \overline{1 - s_{mn}} \right), \tag{9}$$

$$\Delta P_m = P_m^* - P_m^i; \quad \Delta Q_m = Q_m^* - Q_m^i,$$
 (10)

где Р., О. заданные величины мощностей;

 P_m^t , Q_m^t — величины, вычисленные по формулам (1) и (2).

Записанные выше уравнения для каждой подсистемы дополняются уравнениями связи следующих видов:

$$P_{N1,s} = -P_{N2,s},$$

$$Q_{N1,s} = -Q_{N2,s},$$

$$U_{N1,s} = -U_{N-s},$$

$$S_{moN1,s} = -S_{m\infty N2,s},$$
(11)

где s, s' — узлы связи между подсистемами Λ 1. Λ 2, Λ 1 \neq Λ 2: Λ 1, Λ 2 = 1, Π , ..., Λ Λ

Алгоритм расчета установившегося режима методом расчета мо дулей и синусов разности фаз напряжений узлов схемы приведен на рис. 1.

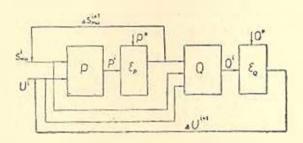


Рис. 1.

По рассмотренной выше методике решается каждая из N1, N2,..., NN подсистем независимо друг от друга.

Критерием окончания расчета каждой подоистемы является достижение заданных величин:

$$\varepsilon = \frac{P^* - P^l}{U_m} \le 10^{-1} \qquad \mu = \frac{Q_m^* - Q_m^l}{U_m} \le 10^{-3} \,. \tag{12}$$

Расчетом установившихся режимов каждой подсистемы заканчивается процесс, так называемой, внутренней итерации. В результате чего для каждой подсистемы были получены в межсистемных узлах смежных систем параметры режима $P_{\rm t}(Q_{\rm t},U_{\rm t})$

Отличительной особенностью данного метода расчета установившегося режима является то, что оперируем не четырьмя нараметрами режима, как это делалось ранее, а тремя, что способствует ускорению и упрощению яроцесса внешней итерации.

Результаты расчета на 1-м шаге внешней итерации по меженетемным узлам усредняются:

$$P_{q_0} = \frac{|P_{N1}| + |P_{N2}|}{2}; \qquad Q_{10} = \frac{|Q_{N1}| + |Q_{N2}|}{2};$$

$$U_{q_0} = \frac{U_{N1} + U_{N2}}{2}.$$
(13)

Активные P и реактивные Q мощности беругся по абсолютной асличие, г. к. для одной подсистемы мощность берется со знаком минус, а для другой—плюс. (i+1)-й шаг в каждой подсистеме выполняется по результатам i-го шага каждой подсистемы и уоредношных значений межсистемных узлов смежных подсистем. Эта процедура будет продолжаться до получения одинаковых результатов расчетов по межсистемным узлам смежных подсистем, т. е. при достижении заданных величии:

$$\varepsilon_{p} = \{|P_{N1}| - |P_{N2}|\} \leqslant 10^{-1} : \qquad \varepsilon_{Q} = \{|Q_{N1}| - |Q_{N2}|\} \leqslant 10^{-1} :$$

$$\varepsilon_{p} = |U_{N1} - U_{N2}| \leqslant 10^{-1} .$$
(14)

Процесс полного никла внешней итерации для простейшего случая двух смежных подсистем схематически представлен на рис. 2

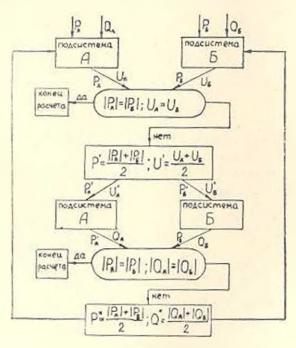


Рис. 2.

Иллюстрацию рассмотренного выше алгоритмя расчета установившегося режима системы, расчлененной на подсистемы, и стыковки указанных смежных подсистем рассмотрым на вримере электрической

системы [4]. Разрезание указанной системы проведем так, как это локазано на рис. 3.

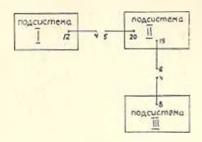


Рис. 3.

В табл. І приведены данные как для схемы в целом, так и для трех полученных после разрезания подсхем.

Таблица 1

No.No.	Наименование	Число узлов	Число ветней	Число генерат.	Число натрузох	Число контур
1	Система и целом	46	51	10	18	G
2	1 подсистема	15	16	3	7	2
3	II подсистема	20	19	4	10	2
4	III подсистема	15	18	3	8	1

Результаты расчетов установившегося режима метолом модулен и синусов раздости фаз напряжений для системы в целом и трех полсистем в отдельности приведены для случая внутренней итерации в табл. 2.

Tabiuna 2

nu	Наименонание	OHO	Время счета	Параметры режима п межсистемных узлах			
New		Писле		P	Q	U	Sm
1	Система в целом	6	4'25"	_	_	_	
2	подсистема	6	1'20"	154,20	32,65	204,82	0,00658479
3	11 подсистема	В	1'18"	154,23 152,14	-32,65 44,75	204,99 201.13	-0,0065400 -0,0496140
4	III подсистема	17	1'40"	152,11	-44,75	201,15	0,0184762

Исследования показали, что задание P и Q в качестве искомых параметров в меженетемных узлах дает лучшие результаты, чем задание P и U.

В процессе внешней итерации в программе расчета установившегося режима предусмотрена корректировка ΔP_m активных мощностей по формуле

$$\Delta P_m = \frac{\partial P_m}{\partial s_{mm}} \, \Delta s_{m\omega} \,. \tag{15}$$

Некоторые рекомендации по разрезанию системы на части:

- а) число узлов подсистем должно соответствовать объему задачи, решение которой возможно с использованием только оперативной памяти данной ЭЦВМ;
- б) число подсистем должно определяться практической исобходимостью;
- в) желательно, чтобы поденстемы были связаны наименьшим числом связей;
 - r) рекомендуется деление по середине ЛЭП.

Выводы

- 1. Предлагаемый алгоритм разбивки системы на подсистемы отличается достаточной простотой, является эффективным способом уменьшения числа вычислительных операций и объема промежуточной информации.
- 2. Возможность оперирования только тремя (взамен четырех) параметрами межсистемных узлов значительно облегчает стыковку (внешнюю итерацию) решений уравнений отдельных подсистем.

епин мал

Поступило 4.V.1977.

Վ. Գ. ՊՈՂՈՍՈՎ

ԵլեԿՏՐԱԿԱՆ ՀԱՄԱԿԱՐԴԵՐԸ ԵՆԹԱՀԱՄԱԿԱՐԴԵՐԵ ԲԱԺԱՆՄԱՆ ՄԵԹՈԳԻ ՄԱՍԻՆ

Ամֆոֆում

Դիտարկվում է ենթահամակարդերի րաժանված համակարգի հաստատված ռեժիմի հաշվարկը լարումների մողուլների և փուլերի տարբերության սինուսների հաշվարկման նոր մեթոդով։ հույց է արված, որ մեջհամակարդային հանդույցներում ռեժիմի ճշգրիտ պարամետրների տրման դեպքում կարելի է սահմանափակվել միայն ներքին իտերացիայով՝ հլակետային համակարգի հաստատված ռեժիմի ստացման համար։ Միջհամակարգային հանղույցների միայն երեք (չորսի փոխարեն) պարամետրների օգտագործման հնարավորությունը հերտացնում է առանձին ենքահամակարգերի հավասարումների լուծումների միակցումը (արտաքին իտերացիան)։ Հետազոտությունները ցույց են տվել, որ ակտիվ և ռեակտիվ հզորությունների տրման դեպրում միջնամակարդային <mark>Հան</mark>դույցներում ստացվում է ավելի լավ ղուգամիտում՝ քան ակտիվ հղորության ու լարման մոդուլի տրման դեպքում։

ЛИГЕРАТУРА

- 1. Адонц Г. Т. Расчет установнящихся режимов электрической системы, разделенной на многополюсники «Изв. АН СССР. Эпергетика и транспорт», 1971, № 1
- 2 Адонц Т. Т., Аругюняя С. Г. Об одной схеме итерации и расчетах установившихся режимов электрической системы, разделенной на многополюсники «Изв. АН СССР Энергетика и транспорт», 1973. № 3.
- 3. Адонц Г. Т. Метол расчета модулей и синусов разности фаз напряжений узлов схемы. Сб. Всесоюзного научно-технического совещания «Исследование решений на ПВМ уравнений установнышегося режима электрических систем». Изд. «АрмННИЭ», 1976.
- Адонц Г. Гамбурян К. А., Мурадян С. Г. Об одной тестовой задаче расчета установнешегося режима энергосистем «Электрические станции», 1971, № 12.