(北京市电力公司房山供电公司、北京 房山 102401)

摘要:提出一种基于灵敏度分析的电压越限处理方法,首先通过计算各负荷节点的注入无功功率对节点 电压变化的灵敏度,然后利用电压控制灵敏度确定补偿节点,确定动作顺序,与以往方法相比,节省了 计算时间,并且较为理想地完成了网络节点的无功优化,通过对IEEE-30 节点系统的仿真计算结果表明 了算法的有效性。

关键词:灵敏度,电压越限,电压控制灵敏度

中图分类号: TM714.3

文献标志码:B

文章编号:1003-0867(2012)10-0019-02

电压质量是反映电能质量[1] 优劣的一个重要指标。 电网的无功功率水平及其调节能力直接影响整个电网的电 压水平[2]。合理的无功补偿和有效的电压控制不仅能保证 电压质量,还能够提高电力系统运行的安全性和经济性。

电网中各节点的无功功率首先应该满足就地平衡的原 则,不能单纯依赖于系统提供的无功功率注入。如果大量 的无功功率不能就地平衡,那么远距离的无功功率传输不 仅会增加网络损耗而且造成较大的电压降落, 最终导致系 统低电压运行。所以,对于各节点来说应该尽量减少对系 统无功资源的依赖。但能否做到这一点与各个节点无功补 偿装置的配备情况有很大关系。

对于无功/电压优化控制来说,控制动作顺序的影响 主要体现在控制动作的先后引起控制效果的变化,因此本 文考虑了控制动作顺序对控制效果的影响,提出了改进的 无功优化控制策略。该方法只需在现有的无功优化控制系 统基础上新增对控制动作顺序的安排即可有效地协调控制 之间的影响。对经典电力系统及某地区实际电网的仿真证 明了该方案的有效性。

1 灵敏度分析

1.1 负荷点的无功功率对电压变化的灵敏度

灵敏度一般是指以状态向量表征的系统运行状况对控 制向量和扰动向量变化的敏感程度。潮流计算的灵敏度方 程[7]可表示为

$$\begin{bmatrix} \Delta P \\ \Delta Q \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} J_H & J_N \\ J_J & J_L \end{bmatrix} \Delta \theta$$
 (1)

式中 J_H 、 J_N 、 J_J 、 J_L 为潮流方程中的雅克比分块矩阵; $\Delta \theta$ 为节点电压相角偏差量,这里定义 ΔU 为节点电压偏差 量与该节点电压幅值之比; ΔP 、 ΔQ 分别为系统的有功和 无功功率偏差。

经推导,可得无功功率偏差对节点电压偏差存在以下 关系

$$\Delta \boldsymbol{U}_{D} = \boldsymbol{J}_{D}^{-1} \Delta \boldsymbol{Q}_{D} \tag{2}$$

式中 ΔU_0 为负荷节点电压偏差列向量; ΔQ_0 为对应的无功 功率偏差列向量, J^{-1} 为负荷节点的无功功率对电压变化 的灵敏度矩阵的逆矩阵。

由式(2)可以确定无功功率偏差对于节点电压偏差的 作用效果。

1.2 节点相互间影响

同一电网络中,各部分之间紧密联系,因此在对某节 点进行补偿的时候, 应该考虑与其联系的其它节点对该节 点不同程度的影响,这样求得的无功功率偏差量才准确, 按照这个偏差量进行补偿才能将电压调整回规定范围内。 在灵敏度分析中,某一节点电压变化对其它节点注入无功 功率的影响可以通过灵敏度矩阵中非主对角线上的灵敏度 数值得到反映。假设某一区域中有N个节点,则每个节点 的无功功率偏差量 ΔQ_n 为

$$\Delta Q_{Di} = J_{Di1} \Delta U_{D1} + J_{Di2} \Delta U_{D2} + \dots + J_{DiN} \Delta U_{DN}$$
(3)

式中 J_{Dii} 、 ΔU_{Di} 分别为节点i注入的无功功率对节点j电压 变化的灵敏度和节点i的电压变化量。

式(3)的计算并不复杂,且其中的电压偏差量、灵敏 度矩阵元素都容易求得,因此完全可以保证计算的快速性。

2 优化控制方案

2.1 控制动作顺序

由于调整变压器有载调压分接头的调压措施本身不产 生无功,只能改变无功功率的分布,在无功功率短缺而电 压降低时,变压器有载切换分接开关并不能补充提供无功 功率, 而是将无功功率缺额转嫁到高压侧电网。因此如果 在电网无功不足的情况下调整变压器有载分接头, 就可能 使主电网电压严重下降而产生电压崩溃事故。 所以,事故 时电压降低, 首先应投入无功功率电源, 变压器自动有载 切换分接开关的响应则应当慢一些。

电压控制效力用于确定控制量的变化对节点电压大小 的影响力, 主要受电压控制灵敏度大小以及控制改变量的 影响。

2.2 电压控制灵敏度

电压控制灵敏度的物理意义为:控制量每变动一个单 位引起的节点电压的变化值。设定系统运行状态为0,即, 其中F(X, U, P) = 0为固定参量。将其在原运行状态附近进 行泰勒展开,整理可推出负荷节点电压关于可调变压器变 比的灵敏度

$$\left[\frac{\partial \Delta V_D}{\Delta T}\right] = -\left[\frac{\partial \Delta \mathbf{Q}_D}{\partial V_D}\right]^{-1} \left[\frac{\partial \Delta \mathbf{Q}_D}{\partial T}\right]$$
(4)

式中 V_0 为负荷节点电压;T为可调变压器变比。

负荷节点电压关于并联电容器无功补偿点灵敏度

$$\left[\frac{\partial \Delta V_D}{\partial \Delta Q_D}\right] = \left[\frac{\partial Q_D}{\partial V_D}\right]^{-1}$$
(5)

各节点网络灵敏度及电压灵敏度的计算只需要在每次 潮流计算的基础上加上少量计算即可, 具有计算速度快, 准确性好的特点,程序流程图如图 1 所示。

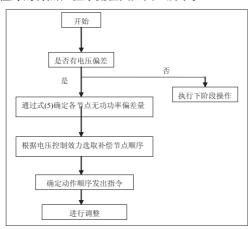


图1 程序流程图

从而通过电压控制灵敏度的大小来确定控制动作的顺 序, 在相近的节点间选择调整电压控制效力最大的控制量进 行控制,以取得整个系统网损或电压水平的良好优化效果。

3 算例分析

本算例采用 IEEE-30 节点系统作为计算模型,主要 参数选取如下: 基准容量取为 100 MVA, 节点电压的上下 限为 1.10、0.95(标么值),如表 1 所示。

算例中,根据电压控制灵敏度系数的大小,确定了要 调整节点的先后顺序,经过无功补偿以及调整变压器分接 头的措施,各被调整节点的电压均有所改善。调整后电压 都恢复到了正常允许范围内。

4 结束语

本文通过对节点的灵敏度系数的计算,得出了各节点

表1 根据电压控制灵敏度大小排序控制补偿前5节点

节点号	控制节点	电压控制灵敏度	调整前电压	调整后电压
1	21	0.6427	0.8821	0.9633
2	17	0.5321	0.9036	0.9738
3	4	0.0341	0.9185	0.9785
4	9	0.0284	0.9216	0.9716
5	28	0.0196	0.9445	0.9849

的无功功率偏差量;然后利用电压控制灵敏度确定补偿节 点,确定动作顺序,进行补偿。本方法可以有效提高电压 质量,并提高了运行的经济性,具有一定的实际意义和应 用价值。

参考文献

- [1] Taylor C W. Power system voltage stability[M]. Beijing. China Electric Power Press, 2002:107-117.
- [2] Prabha Kundur. Power system stability and control[M]. Bering. China Electric Power Press, 2002:69-74.
- [3] 陈珩. 电力系统稳态分析[M]. 北京:中国电力出版 社,1995.120-125.
- [4] 黄春红,陈进忠,林桓.基于灵敏度分析和费用评估的无 功电压优化控制[J]. 电力系统自动化, 2003,27(14): 91-
- [5] 袁骏、段献忠、何仰赞、等。电力系统电压稳定灵敏度分 析方法综述[J]. 电网技术, 1997,21(9): 7-10.
- [6] 陈刚, 吴迎霞, 张继红, 等. 重庆电网无功优化研究[J]. 电力科学与工程. 2003,(2): 17-20.
- [7] 姜新凡, 严庆伟, 周帆, 等. 基于实时灵敏度分析的湖南电 网无功优化控制系统[J]. 电网技术,2004, 28(16): 82-85.
- [8] 邱晓燕, 李兴源, 林伟. 在线电压稳定性评估中事故筛选 和排序方法的研究[J]. 中国电机工程学报, 2004, 24(9):

(责任编辑: 刘艳玲)

- 资讯

□ 南方电网无人飞艇巡线科技项目完成验收

近日南方电网公司《无人飞艇输电线路巡线系统 应用研究》科技项目顺利通过验收。该项目由南宁供 电局负责实施。无人飞艇输电线路巡线系统依靠飞艇 上的 GPS 自动导航装置,飞艇按照预设路线自动导航 飞行, 也可人工遥控飞艇巡航。飞艇上搭载紫外成像 仪、红外热像仪、可见光相机做成一体的机载检测设 备系统,同时,飞艇上搭载无线视频、数据传输装置, 通过对回传的录像(照片)等数据进行分析,替代传统 人工巡检方法难以及时完成的局部输电线路缺陷状态 评价工作。

来源:南方电网公司