作业2: SCED / SCUC练习——模型说明

一、变量定义

决策变量

• $P_{i,b,t}$: 机组 i 在时段 t 的分段出力,b 为成本曲线段数,b=1,2,...,B

• 机组组合模型还需决策以下变量

。 $U_{i,t}$: 机组 i 在时段 t 的开机状态,0表示关机,1表示开机

。 $U_{i,t}^{start}$: 机组 i 在时段 t 的启动指示,当 $U_{i,t}=1$ 且 $U_{i,t-1}=0$ 时为1,否则为0

。 $U_{i,t}^{shut}$: 机组 i 在时段 t 的关停指示,当 $U_{i,t}=0$ 且 $U_{i,t-1}=1$ 时为1,否则为0

模型参数

• $C_{i,b}$: 机组 i 在成本曲线段 b 的边际成本

• P_i^{\min} , P_i^{\max} : 机组i的最小、最大出力

• $P_{i,b}^{seg}$: 机组 i 在成本曲线段 b 的最大出力

• $S_i^{\stackrel{\circ}{\mathrm{up}}}, S_i^{\mathrm{down}}$: 火电机组 i 的上升、下降爬坡容量,火电相邻时段的功率调整幅度不得超过此限制

• $r_{i,t}$: 新能源机组 i 在时段 t 的出力系数,该系数与"最大出力"的乘积即为该时段新能源机组的预测出力(上限)

• L_t : 时段 t 的系统总负荷

• 机组组合模型还会用到以下参数

。 C_i^{start} : 机组 i 的启动成本

。 C_i^{shut} : 机组 i 的关停成本

。 H_i^{on} , H_i^{off} : 机组 i 的最小开机、停机时间

二、经济调度(ED)模型

目标函数

最小化总发电成本:

$$\min \sum_{t=1}^{T} \sum_{i=1}^{I} \sum_{b=1}^{B} P_{i,b,t} \cdot C_{i,b}$$

约束条件

1. 系统功率平衡:

$$\sum_{i=1}^{I}\sum_{b=1}^{B}P_{i,b,t}-L_{t}=0, \quad orall t$$

2. 机组分段出力限制:

$$0 \leq P_{i,b,t} \leq P_{i,b}^{seg}, \quad \forall i,b,t$$

- 3. 机组总出力限制:
 - 火电机组:

$$P_i^{\min} \leq \sum_{b=1}^B P_{i,b,t} \leq P_i^{\max}, \quad orall i \in I_{ extstyle , t}$$

• 新能源机组:

$$P_i^{\min} \leq \sum_{b=1}^B P_{i,b,t} \leq P_i^{\max} \cdot r_{i,t}, \quad orall i \in I_{rac{\pi}{2}}$$
能源, t

4. 火电机组爬坡约束:

$$-S_i^{ ext{down}} \leq P_{i,t} - P_{i,t-1} \leq S_i^{ ext{up}}, \quad orall i \in I_{ ext{\pmt}}, t \geq 2$$

三、机组组合(UC)模型

目标函数

最小化总成本(包含发电成本和启停成本):

$$\min \sum_{t=1}^T \sum_{i=1}^I \left[\left(\sum_{b=1}^B P_{i,b,t} \cdot C_{i,b}
ight) + \left(U_{i,t}^{start} \cdot C_i^{start} + U_{i,t}^{shut} \cdot C_i^{shut}
ight)
ight]$$

约束条件

1. 系统功率平衡:

$$\sum_{i=1}^{I}\sum_{b=1}^{B}P_{i,b,t}-L_{t}=0, \quad orall t$$

2. 机组分段出力限制:

$$0 \le P_{i,b,t} \le P_{i,b}^{seg}, \quad \forall i, b, t$$

- 3. 考虑开机状态的机组出力限制:
 - 火电机组:

$$P_i^{\min} \cdot U_{i,t} \leq \sum_{b=1}^B P_{i,b,t} \leq P_i^{\max} \cdot U_{i,t}, \quad orall i \in I_{
entropy, t}$$

• 新能源机组:

$$P_i^{\min} \leq \sum_{b=1}^B P_{i,b,t} \leq P_i^{\max} \cdot r_{i,t}, \quad orall i \in I_{rac{\pi}{16}}$$
能源, t

4. 考虑开机状态的爬坡约束:

$$\sum_{b=1}^B P_{i,b,t} - \sum_{b=1}^B P_{i,b,t-1} + U_{i,t-1}(P_i^{\min} - R_i^{\mathrm{up}}) + U_{i,t}(P_i^{\max} - P_i^{\min}) \leq P_i^{\max}, \quad orall i \in I_{
entropy}, t$$

$$\sum_{b=1}^B P_{i,b,t-1} - \sum_{b=1}^B P_{i,b,t} + U_{i,t}(P_i^{\min} - R_i^{ ext{down}}) + U_{i,t-1}(P_i^{\max} - P_i^{\min}) \leq P_i^{\max}, \quad orall i \in I_{
ext{the points}},$$

5. 最小启停时间约束:

$$\sum_{k=t-H_i^{ ext{on}}}^{t-1} U_{i,k} \geq H_i^{ ext{on}} \cdot U_{i,t}^{shut}, \quad orall i \in I_{
endalmode, t}$$

$$\sum_{k=t-H_i^{ ext{off}}}^{t-1} (1-U_{i,k}) \geq H_i^{ ext{off}} \cdot U_{i,t}^{start}, \quad orall i \in I_{ ext{oldsymbol{ ext{c}}}}, t$$

6. 启停状态逻辑约束:

$$U_{i,t}^{start} \geq U_{i,t} - U_{i,t-1}, \quad orall i \in I_{ ext{ iny L}},$$

$$U_{i,t}^{shut} \geq U_{i,t-1} - U_{i,t}, \quad orall i \in I_{ extstyle , t}$$