# 一种基于转矩理论的低频振荡实用计算方法

# 一、适用范围

## 1.1 对功率振荡进行分类，指出本文适用的范围及类型

电力系统的功率振荡可根据振荡频率及振荡源的不同进行多种划分。

低频振荡表现为发电机转子角、转速以及相关电气量如机组功率、母线电压等近似等幅或增幅的振荡，其振荡频率一般在0.1～3Hz之间。

根据振荡源的不同，低频振荡可以分为两种情况，一种是系统阻尼转矩不足导致的振荡，转矩理论认为励磁系统高比例增益、系统间弱联系、重负载导致了系统参数发生了实时变化，使系统的阻尼转矩变为零或者为负值，因而引发了自发的低频振荡。另一种是外部干扰，如原动机机械原因导致的强迫振荡，转矩理论认为是外部的强迫能量叠加在系统上阻尼转矩上，使系统总的阻尼转矩变为零或者负值，因而引发的被迫的低频振荡。

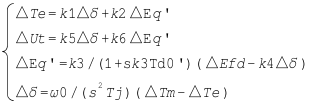
~~对于低频振荡，常使用转矩理论解释其机理。首先，转矩理论认为发电机及其所连接电力系统组成的非线性系统在小电气量干扰下可近似线性化处理，线性处理的结果由一个传递函数模型来表示。其次，按该模型的表述，机组电磁力矩可分解为同步转矩及阻尼转矩。对于高比例增益的励磁系统及重负载情况，机组电磁力矩中的阻尼转矩部分将为负值，可能导致整个系统阻尼转矩和为零或者负值，因而导致模型特征根出现零或者接近于零实部，对应现实中的低频振荡。~~

## 1.2 对处理小干扰振荡的方法进行总结

关于小干扰振荡的计算一般有两种方法，一种是采用状态方程描述，然后计算状态方程的特征根，通过特征根的特性判断振荡的特性。国内常用的电网计算软件如PSASP和BPA采用这种方法，其优点在于可以利用状态方程精确描述系统的特性，缺点在于物理概念不清晰，不利于通过状态方程看出低频振荡的物理特征。另一种是采用传递函数描述，通过转矩理论计算阻尼转矩判断振荡的特性。该方法物理概念清晰，可以通过简单的计算定性判断低频振荡的特性，对快速事故定性有很好的应用。

## 1.3 转矩理论的原理

低频振荡的Philips-Heffron模型提出在小干扰下，电力系统的方程组可进行线性化处理，按变化量形成新的方程组（参考刘取书）:



对应的原理图为

对方程组进行整理，将电磁转矩中与励磁系统相关的部分提取出来，得到（参考刘取书）



其中KSe为同步转矩系数，整体为励磁系统提供的同步转矩，KDe为阻尼转矩系数，整体为励磁系统提供的阻尼转矩。如需判断励磁系统提供的阻尼转矩则只需计算阻尼转矩系数KDe，如KDe为正，则励磁系统提供的是正的阻尼转矩，有益于系统低频振荡的平息，如KDe为负，则励磁系统提供的是负的阻尼转矩，不益于系统低频振荡的平息。

进而对于原动机对应的转矩而言，同理可表示为



其中KSm为同步转矩系数，整体为原动机系统提供的同步转矩，KDm为阻尼转矩系数，整体为原动机系统提供的阻尼转矩。如需判断原动机系统提供的阻尼转矩则只需计算阻尼转矩系数KDm，如KDm为正，则原动机系统提供的是正的阻尼转矩，有益于系统低频振荡的平息，如KDm为负，则原动机系统提供的是负的阻尼转矩，不益于系统低频振荡的平息。

转矩可表示为

电磁转矩的表达式

按照转矩理论，对于相量deltaE 和deltaw之间的夹角为小于90即提供的阻尼转矩为0,当角度大于90度时提供的阻尼转矩为负。

## 1.4 利用PMU数据进行功率振荡分析的可行性分析，数据本身是怎样的类型，有什么特点，为什么符合用于小干扰分析的条件

本文提出一种基于PMU测量数据的低频振荡判别方法，为确定低频振荡的振荡源、快速事故处理提供依据。本文首先分析了利用PMU数据进行转矩理论分析低频振荡的可行性，形成了利用转矩理论计算阻尼转矩的步骤。对两例实际低频振荡进行了分析计算，理论计算分析结果与实际振荡原因一致，表明低频振荡判别方法的可行性和有效性。

# 二、对小干扰稳定分析的方法

## 2.1 对PMU数据的两次处理。

## 2.2 相角的计算方法，对不同相角计算方法的讨论。

## 2.3 对周期较短的信号的处理方法，能否采用延拓的方法。

## 2.4 能否进行实时计算。

# 三、理论算例分析

## 3.1 构造单机-无穷大系统模型，人为生成低频振荡

## 3.2 针对单机-无穷大系统生成HP模型，校验单机-无穷大系统的结论

## 3.3 利用单机-无穷大系统数据验证低频振荡判别方法

# 四、实例计算分析

## 4.1 黑麋峰振荡

## 4.2 碗米破振荡

## 4.3 攸县振荡

## 4.4 常德振荡