```
%%%% 2 ESTÁGIO
%%%% ALUNOS: Luan Fábio Marinho Galindo
                                Ruan Alecssander de Araujo Silva
응응응응
응응응응
                                Douglas de Souza Sesion
%%%% QUESTÃO 2: FLUXO DE POTÊNCIA - BÁSICO
%%%% QUESTAO 2F - Metodo de Newton - barra 2 controlada em 1pu
clc
clear all;
iter = 1;
E = 1;
V1 = 1;
teta1 = 0;
V2 = 1; % Estimativa inicial para o módulo da tensão na barra 2
teta2 = 0; % Estimativa inicial para o ângulo da tensão na barra 2
Y = [1/(i*0.2) -1/(i*0.2); -1/(i*0.2) 1/(i*0.2) +1/(i*20)]; % matriz
  admitância
B = [-5 5; 5 -5.05]; % matriz com os valores imaginários da matriz
  admitância
% Aqui instancia-se vetores, para alocar os resultados
Vbarra2(iter) = V2;
ang2(iter) = teta2;
iteracao(iter) = iter;
while abs(E) > 10^-5
     % Potências consumidas e Geradas
     PD2 = 1; QD2 = 0.04*(V2^2) + 0.06;
    PG2 = 0; QG2 = 0;
     % Potência injetada = Potência Gerada - Potência Consumida
     PINJ2 = PG2 - PD2;
     2\sin y = -V2*V1*B(2,1)*\cos(teta2-teta1) -V2^2*B(2,2)*\cos(teta2-teta1)
teta2)
     % Matriz F : F = [ deltaP(teta2, v2]
     F = [PINJ2-V1*V2*B(2,1)*sin(teta2)];
     % A Matriz do Jacobiano
     J = [-V1*V2*B(2,1)*cos(teta2)];
     DX = -inv(J)*F;
     teta2 = teta2+DX(1);
     Q2inj = -V2*V1*B(2,1)*cos(teta2-teta1) -V2^2*B(2,2)*cos(teta2-teta2-teta1) -V2^2*B(2,2)*cos(teta2-teta2-teta1) -V2^2*B(2,2)*cos(teta2-teta2-teta1) -V2^2*B(2,2)*cos(teta2-teta1) -V2^2*B(2,2)*cos(teta2-teta2-teta1) -V2^2*B(2,2)*cos(teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-teta2-te
teta2);
     iter = 1 + iter;
     angle2(iter) = teta2;
     Vbarra2(iter) = V2;
     iteracao(iter) = iter;
     % Cálculo do erro
     E = Vbarra2(iter-1)*exp(angle2(iter-1)) -
  Vbarra2(iter)*exp(angle2(iter));
```

```
end
```

```
iteracao = transpose(iteracao);
Vbarra2 = transpose(Vbarra2);
angle2 = transpose(angle2);

% Exibição dos resultados em forma de tabela
Newton_Raphson_Convencional = table(iteracao, Vbarra2, angle2)

% Corrente e Fluxo de Potência entre a Barra 1 e 2
I12 = (V1*exp(j*teta1) - V2*exp(j*teta2))/(j*0.2)
S12 = (V1*exp(j*teta1))*conj(I12)

%Quantidade de reativos injetados
Q2inj
```

Newton_Raphson_Convencional =

4×3 table

angle2	<i>Vbarra2</i>	iteracao
C	1	1
-0.2	1	2
-0.20136	1	3
-0.20136	1	4

I12 =

1.0000 - 0.1010i

S12 =

1.0000 + 0.1010i

Q2inj =

0.1510

Published with MATLAB® R2020a