

電力システム解析論

第10回 潮流計算3

平成23年12月16日

ニュートンラフソン法復習

- 2変数の2関数
$$\begin{cases} f_1(x_1, x_2) = K_1 \\ f_2(x_1, x_2) = K_2 \end{cases}$$
 - 変数 x_1, x_2 , 関数 f_1, f_2 , 定数 K_1, K_2
 - テーラー展開の二階以上の項を無視

$$\begin{bmatrix} K_1 - f_1(x_1^{(0)}, x_2^{(0)}) \\ K_2 - f_2(x_1^{(0)}, x_2^{(0)}) \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \frac{\partial f_1}{\partial x_2} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x_1} & \frac{\partial f_2}{\partial x_2} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \Delta x_1^{(0)} \\ \Delta x_2^{(0)} \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \Delta x_1^{(0)} \\ \Delta x_2^{(0)} \end{bmatrix} = J^{(0)-1} \begin{bmatrix} \Delta K_1^{(0)} \\ \Delta K_2^{(0)} \end{bmatrix} \quad \begin{cases} x_1^{(1)} = x_1^{(0)} + \Delta x_1^{(0)} \\ x_2^{(1)} = x_2^{(0)} + \Delta x_2^{(0)} \end{cases}$$

ニュートンラフソン法の適用 極座標 1

- 極座標での潮流計算

- 電圧・アドミタンス

$$\begin{cases} \dot{V}_k = V_k \angle \delta_k & \dot{Y}_{km} = Y_{km} \angle \theta_{km} \\ \dot{V}_m = V_m \angle \delta_m & \dot{I}_k = \sum_{m=1}^N \dot{Y}_{km} \dot{V}_m = \sum_{m=1}^N Y_{km} V_m \angle \theta_{km} + \delta_m \end{cases}$$

- 電力

$$P_k + jQ_k = \dot{V}_k \bar{\dot{I}}_k = V_k \angle \delta_k \sum_{m=1}^N Y_{km} V_m \angle -\theta_{km} - \delta_m = \sum_{m=1}^N V_k V_m Y_{km} \angle \delta_k - \delta_m - \theta_{km}$$

$$\begin{cases} P_k = \sum_{m=1}^N V_k V_m Y_{km} \cos(\delta_k - \delta_m - \theta_{km}) \\ Q_k = \sum_{m=1}^N V_k V_m Y_{km} \sin(\delta_k - \delta_m - \theta_{km}) \end{cases}$$

ニュートンラフソン法の適用 極座標 2

- 修正方程式

- 指定値 P_k, Q_k と計算値 $P_{k,calc}, Q_{k,calc}$ の誤差

$$\begin{matrix} \Delta P_k, \Delta Q_k \\ \begin{bmatrix} \Delta P_2 \\ \Delta P_3 \\ \dots \\ \Delta Q_2 \\ \Delta Q_3 \end{bmatrix} \end{matrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial P_2}{\partial \delta_2} & \frac{\partial P_2}{\partial \delta_3} & \frac{\partial P_2}{\partial V_2} & \frac{\partial P_2}{\partial V_3} \\ \frac{\partial P_3}{\partial \delta_2} & \frac{\partial P_3}{\partial \delta_3} & \frac{\partial P_3}{\partial V_2} & \frac{\partial P_3}{\partial V_3} \\ \dots & \dots & \dots & \dots \\ \frac{\partial Q_2}{\partial \delta_2} & \frac{\partial Q_2}{\partial \delta_3} & \frac{\partial Q_2}{\partial V_2} & \frac{\partial Q_2}{\partial V_3} \\ \frac{\partial Q_3}{\partial \delta_2} & \frac{\partial Q_3}{\partial \delta_3} & \frac{\partial Q_3}{\partial V_2} & \frac{\partial Q_3}{\partial V_3} \end{bmatrix} \begin{matrix} \text{ヤコビアン} \\ \text{(いまから求める)} \\ \begin{bmatrix} \Delta \delta_2 \\ \Delta \delta_3 \\ \dots \\ \Delta V_2 \\ \Delta V_3 \end{bmatrix} \end{matrix}$$

ニュートンラフソン法の適用 極座標3

- 修正方程式の係数

$$\frac{\partial P_k}{\partial \delta_l} = \frac{\partial}{\partial \delta_l} \sum_{m=1}^N V_k V_m Y_{km} \cos(\delta_k - \delta_m - \theta_{km})$$

– 非対角項 $l \neq k$

$$\frac{\partial P_k}{\partial \delta_l} = V_k V_l Y_{kl} \sin(\delta_k - \delta_l - \theta_{kl})$$

– 対角項 $l = k$

$$\frac{\partial P_k}{\partial \delta_k} = \frac{\partial P_k}{\partial \delta_l} = \sum_{\substack{m=1 \\ m \neq k}}^N V_k V_m Y_{km} \sin(\delta_k - \delta_m - \theta_{km})$$

ニュートンラフソン法の適用 極座標4

- 修正方程式の係数

$$\frac{\partial Q_k}{\partial \delta_l} = \frac{\partial}{\partial \delta_l} \sum_{m=1}^N V_k V_m Y_{km} \sin(\delta_k - \delta_m - \theta_{km})$$

– 非対角項 $l \neq k$

$$\frac{\partial Q_k}{\partial \delta_l} = -V_k V_l Y_{kl} \cos(\delta_k - \delta_l - \theta_{kl})$$

– 対角項 $l = k$

$$\frac{\partial Q_k}{\partial \delta_l} = \frac{\partial Q_k}{\partial \delta_k} = -\sum_{\substack{m=1 \\ m \neq k}}^N V_k V_m Y_{km} \cos(\delta_k - \delta_m - \theta_{km})$$

ニュートンラフソン法の適用 極座標 5

- 修正方程式の係数

$$\frac{\partial P_k}{\partial V_l} = \frac{\partial}{\partial V_l} \sum_{m=1}^N V_k V_m Y_{km} \cos(\delta_k - \delta_m - \theta_{km})$$

– 非対角項 $l \neq k$

$$\frac{\partial P_k}{\partial V_l} = V_k Y_{kl} \cos(\delta_k - \delta_l - \theta_{kl})$$

– 対角項 $l = k$

$$\frac{\partial P_k}{\partial V_l} = \frac{\partial P_k}{\partial V_k} = \sum_{\substack{m=1 \\ m \neq k}}^N V_m Y_{km} \cos(\delta_k - \delta_m - \theta_{km}) + 2V_k Y_{kk} \cos \theta_{kk}$$

ニュートンラフソン法の適用 極座標 6

- 修正方程式の係数

$$\frac{\partial Q_k}{\partial V_l} = \frac{\partial}{\partial V_l} \sum_{m=1}^N V_k V_m Y_{km} \sin(\delta_k - \delta_m - \theta_{km})$$

– 非対角項 $l \neq k$

$$\frac{\partial Q_k}{\partial V_l} = V_k Y_{kl} \sin(\delta_k - \delta_l - \theta_{kl})$$

– 対角項 $l = k$

$$\frac{\partial Q_k}{\partial V_l} = \frac{\partial Q_k}{\partial V_k} = \sum_{\substack{m=1 \\ m \neq k}}^N V_m Y_{km} \sin(\delta_k - \delta_m - \theta_{km}) + 2V_k Y_{kk} \sin \theta_{kk}$$

ニュートンラフソン法の適用 極座標7

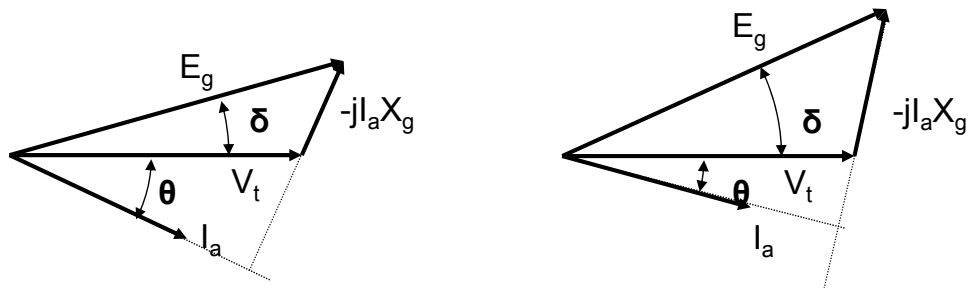
- 潮流計算へのニュートンラフソン法の適用
 - PV指定母線
 - 電圧は与えられているので求める必要が無い
 - 位相角のみ求める
 - 位相角の収束計算は不要
- 極座標表示と直交座標表示
 - 極座標表示では, P_k と δ_k , Q_k と $|V_k|$ の関係が明示的に現れる

潮流計算の利用

- 潮流計算結果
 - 母線電圧(振幅, 位相), 母線電力
 - 線路潮流
- 利用方法
 - 未建設の電力システムの運用状態の検討
 - 既設電力システムにおける制御効果の検証
 - 変圧器のタップ変更
 - 各母線の電圧を許容範囲内に維持可能か
 - 維持できない場合はタップ変更し, 再度潮流計算
 - 系統間連系時の連系線潮流の維持
 - 規定値内に収めるための発電量の調整

発電機制御と電力潮流

- 母線電圧 V_t と発電機起電力 E_g の関係を表すフェーザ図



- 起電力 E_g 一定(界磁一定)で, 原動機入力を大きくすると, E_g と V_t の角度差 $\cdot I_a$ が増大, 力率角減少

電力方程式

- 母線電圧 $V_t = |V_t| \angle 0^\circ$
- 発電機内部電圧 $E_g = |E_g| \angle \delta$
- 発電機内部リアクタンス X_g
- 発電機端子電流 $I_a = \frac{|E_g| \angle \delta - V_t}{jX_g}$
- 発電機出力電力

$$P + jQ = V_t \bar{I}_a = \frac{|V_t| |E_g| \angle -\delta - |V_t|^2}{-jX_g}$$

– 有効電力

– 無効電力

$$P = \frac{|V_t| |E_g|}{X_g} \sin \delta \quad Q = \frac{|V_t|}{X_g} (|E_g| \cos \delta - |V_t|)$$

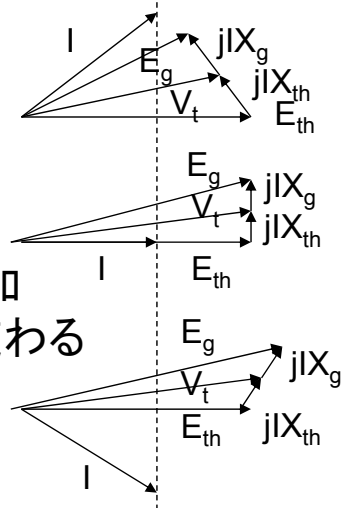
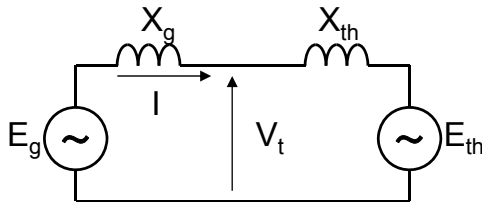
母線電圧の制御

発電機の界磁制御

- 発電機母線→PV指定

- Qは潮流計算で求まる
- フェーザ図

- P一定, E_{th} 一定
- V_t 大→ E_g 大→発電機の励磁増加
電流Iの位相遅れる→無効電力増加
←界磁によりQ調整すると電圧も変わる



2011/1/21

電力システム解析論

13

電力用コンデンサによる電圧調整

- 電力用コンデンサによる無効電力供給

- 送配電線, 変電所, 負荷に設置
 - 投入しつ放し(配電用に多い)→夜間軽負荷時の電圧上昇
 - 負荷に応じたON/OFF→電圧調整可
 - タイマー動作, 電圧フィードバック操作
- 遅れ無効電力負荷(誘導機等)に設置
 - 線路電流低減→線路電圧降下の低減
- 発電機の無効電力出力減少
 - 有効電力出力容量として使用可

2011/1/21

電力システム解析論

14

潮流計算における電力コンデンサ

- 電圧(PV)指定できるのは, 無効電力源がある母線のみ
 - 電力コンデンサの使用で負荷母線で電圧指定可能
 - 電力コンデンサの投入による母線電圧変化

• コンデンサ電流

$$I_C = \frac{E_t}{Z_t - jX_C}$$

