

Spis treści

Wykaz używanych skrótów	11
1. Wiadomości ogólne	15
1.1. Rodzaje stabilności SEE	15
1.2. Jednostki względne	21
1.3. Schematy zastępcze generatorów synchronicznych	
1.3.1. Obrazy strumieni i reaktancje zastępcze	25
1.3.1. Wykresy fazorowe generatora synchronicznego	30
1.3.2. Zmiany sił elektromotorycznych po zakłóceniu	34
1.3.3. Równanie ruchu wirnika	36
1.3.4. Równania sieci WN	39
1.4.1. Schematy zastępcze linii	40
1.4.2. Schematy zastępcze transformatorów	46
1.4.3. Pojedynczy element indukcyjny	53
1.4.4. Równania węzłowe	55
1.4.5. Linearyzacja równań węzłowych	57
1.4.6. Zmiana układu współrzędnych	59
1.4.7. Wyznaczanie punktu pracy SEE	60
2. Stabilność kątowna układu generator-sieć sztywna	65
2.1. Charakterystyka mocy w stanie ustalonym	65
2.2. Stan równowagi	70
2.3. Stabilność kątowna lokalna	72
2.3.1. Metoda małych zakłóceń	73
2.3.2. Charakterystyka mocy w stanie przejściowym	75
2.3.3. Metoda równych pól	81
2.3.4. Kołysania po zakłóceniu mocy mechanicznej	89
2.3.5. Rozwiązanie równania ruchu	91
2.3.6. Wpływ regulacji napięcia	96
2.4. Stabilność kątowna przejściowa	111
2.4.1. Wpływ czasu trwania i rodzaju zwarcia	112
2.4.2. Wpływ obciążenia układu przed zwarcie	118

2.4.3. Wpływ odległości zwarcia	119
2.4.4. Zwarcie likwidowane w cyklu SPZ	120
2.4.5. Kołysania mocy	123
2.4.6. Wpływ regulacji napięcia	124
2.4.7. Proste kryterium do analiz przybliżonych	129
2.4.8. Bezpośrednia metoda Lapunowa	132
2.5. Praca asynchroniczna i resynchronizacja	139
2.5.1. Moc asynchroniczna	139
2.5.2. Charakterystyka turbiny	144
2.5.3. Punkt równowagi pracy asynchronicznej	144
2.5.4. Przejście do pracy asynchronicznej	145
2.5.5. Zmiany wartości elektrycznych w trakcie pracy asynchronicznej ..	147
2.5.6. Możliwości resynchronizacji	148
2.5.7. Wpływ regulacji napięcia generatora i mocy turbiny	150
2.5.8. Identyfikowanie pracy asynchronicznej	152
2.6. Środki poprawy stabilności kątowej	158
2.6.1. Stabilizatory systemowe	158
2.6.2. Szybka regulacja turbin parowych	171
2.6.3. Wyłączanie części generatorów	177
2.6.4. Hamowanie elektryczne	180
2.6.5. Wykorzystanie bocznikowych urządzeń FACTS	182
2.6.6. Wykorzystanie kompensatorów szeregowych FACTS	194
2.6.7. Wykorzystanie UPFC	199
 3. Stabilność napięciowa układu źródło-odbior	 208
3.1. Odbiory kompleksowe	208
3.2. System elektroenergetyczny jako źródło	210
3.3. Warunek stabilności napięciowej dQ/dU	212
3.4. Czynniki istotne dla stabilności napięciowej	215
3.4.1. Wpływ wzrostu obciążenia	215
3.4.2. Wpływ zmian w sieci	221
3.4.3. Wpływ kształtu charakterystyk napięciowych	223
3.4.4. Wpływ regulacji napięcia	226
3.4.5. Zjawiska towarzyszące	228
3.5. Inne warunki stabilności napięciowej	229
3.5.1. Warunek stabilności napięciowej dE/dU	229
3.5.2. Warunek stabilności napięciowej dQ/dQ	231
3.5.3. Krzywe nosowe	234
3.5.4. Proste kryterium do przybliżonych analiz	236
3.6. Środki poprawy stabilności napięciowej	239
 4. Stabilność częstotliwościowa	 241
4.1. Charakterystyki częstotliwościowe	241
4.1.1. Częstotliwościowa charakterystyka poboru	241
4.1.2. Częstotliwościowa charakterystyka wytwarzania	244
4.1.3. Punkt równowagi	248
4.2. System regulacji mocy i częstotliwości	251
4.2.1. Korekta czasu synchronicznego	252
4.2.2. Regulacja pierwotna	253
4.2.3. Regulacja wtórna	257
4.2.4. Regulacja trójna	262

4.3. Uproszczone modele dynamiczne	262
4.3.1. Model regulacji pojedynczego systemu	263
4.3.2. Model regulacji dwóch połączonych systemów	265
4.3.3. Model regulacji kilku połączonych systemów	270
4.4. Przebiegi nieustalone w trakcie regulacji częstotliwości	270
4.4.1. Etap I - kołysania wirników generatorów	270
4.4.2. Etap II - spadek częstotliwości	274
4.4.3. Etap III - regulacja pierwotna	277
4.4.4. Znaczenie rezerwy wirującej	279
4.4.5. Lawina częstotliwości	282
4.4.6. Etap IV-regulacja wtórna	284
4.5. Przebiegi nieustalone w trakcie regulacji mocy wymiany	287
4.5.1. Etap I i II - kołysania mocy i spadek częstotliwości	288
4.5.2. Etap III-regulacja pierwotna	290
4.5.2. Etap IV - regulacja wtórna	291
4.6. Działania zaradcze	297
4.6.1. Plan obrony	297
4.6.2. Automatyka SCO	299
4.6.3. Urządzenia UPFC lub TCPAR	300
5. Modele matematyczne	308
5.1. Modele generatorów synchronicznych	309
5.1.1. Równania strumieniowo-prądowe	311
5.1.2. Moc w układzie zastępczym	317
5.1.3. Równania różniczkowe strumieniowe	318
5.1.4. Zastępcze źródła napięciowe	327
5.1.5. Modele do badania stabilności	345
5.1.6. Połączenie z siecią	352
5.1.7. Przykładowe parametry	354
5.1.8. Wpływ nasycenia żelaza	356
5.1.9. Zmiana układu współrzędnych	364
5.2. Modele układów wzbudzenia	365
5.2.1. Człon pomiarowo-porównawczy	366
5.2.2. Wzbudnice maszynowe prądu stałego	367
5.2.3. Wzbudnice maszynowe prądu przemiennego	369
5.2.4. Wzbudnice statyczne	373
5.2.5. Stabilizatory systemowe	374
5.3. Modele turbin i ich regulatorów	376
5.3.1. Turbiny parowe	377
5.3.2. Turbina wodna	384
5.3.3. Turbiny gazowe i układy kombinowane	389
5.4. Modele farm wiatrowych	395
5.4.1. Farmy i elektrownie wiatrowe	395
5.4.2. Model elektrowni wiatrowej z maszyną asynchroniczną	399
5.4.3. Model elektrowni wiatrowej z maszyną synchroniczną	412
5.5. Model elektrowni fotowoltaicznej	416
5.6. Modele elementów sieci	423
5.6.1. Linie przesyłowe i transformatory	423
5.6.2. Odbiory kompleksowe	425
5.6.3. Urządzenia FACTS	437
5.6.4. Modele łączy HVDC	442

6. Badanie wielomaszynowych SEE	454
6.1. Badanie stabilności kątowej lokalnej	454
6.1.1. Stabilność lokalna naturalna	455
6.1.2. Stabilność lokalna sztuczna	471
6.2. Badanie stabilności kątowej przejściowej	484
6.2.1. Metody przemienne	485
6.2.2. Metody jednoczesne	501
6.2.3. Porównanie metod	504
6.2.4. Odwzorowanie zakłóceń	505
6.2.5. Ocena tłumienia kołysań mocy	507
6.3. Bezpośrednia metoda Lapunowa	510
6.3.1. Funkcje energetyczne dla modeli SEE	510
6.3.2. Wyznaczanie krytycznego czasu trwania zwarcia	520
6.3.3. Sterowanie bocznikowych urządzeń FACTS	525
6.3.4. Sterowanie UPFC	542
6.3.5. Sterowanie generatorów synchronicznych	553
6.4. Badanie stabilności napięciowej	560
6.4.1. Krzywe nosowe	561
6.4.2. Analiza wrażliwości i analiza modalna	566
6.4.3. Inne metody	569
6.5. Stabilność w planowaniu rozwoju i pracy SEE	570
6.5.1. Zdarzenia planistyczne i ekstremalne	571
6.5.2. Standardy zachowania się SEE	581
6.5.3. Przykłady kryteriów ilościowych	584
7. Optymalizacja układów regulacyjnych	593
7.1. Wymagania formalne stawiane regulatorom	593
7.2. Metody optymalizacji regulatorów	596
7.2.1. Optymalizacja oparta na modelach liniowych	600
7.2.2. Modele klasyczne (IEEE) - regulatory napięcia generatora	612
7.2.3. Modele klasyczne (IEEE)-stabilizatory systemowe	622
7.2.4. Regulatory optymalne LQR, LQG	645
7.2.5. Regulatory krzepkie (odporne) H_2 , H_∞	649
7.2.6. Optymalizacja oparta na modelach nieliniowych	660
7.2.7. Regulatory adaptacyjne	663
7.3. Weryfikacja nastawień na obiektach rzeczywistych	671
8. Metody czasu rzeczywistego	681
8.1. Układy WAMS	681
8.1.1. Fazory	681
8.1.2. Struktura układu WAMS	687
8.2. Zastosowania układów WAMS	695
8.2.1. Ocena stanu pracy systemu	695
8.2.2. Detekcja pracy wyspowej	702
8.2.3. Obrona stabilności systemu	706
8.2.4. Tłumienie kołysań elektromechanicznych	709
9. Wpływ rozproszonych źródeł energii	714
9.1. Rozproszone źródła energii	714
9.1.1. Elektrownie wiatrowe	715
9.1.2. Elektrownie fotowoltaiczne	721

9.2. Inercja w systemie elektroenergetycznym	722
9.2.1. Zmienność inercji w systemie	722
9.2.2. Wpływ inercji na stabilność systemu	736
9.3. Wirtualna inercja	744
9.3.1. Idea układu wirtualnej inercji	744
9.3.2. Wpływ wirtualnej inercji na stabilność systemu	751
9.3.3. Wirtualna inercja a stabilność połączonych systemów	759
 10. Redukcja modelu	 765
10.1. Typy ekwiwalentów dynamicznych	765
10.2. Przekształcenia sieci	767
10.2.1. Eliminacja węzłów	767
10.2.2. Agregacja węzłów metodą Dimo	771
10.2.3. Agregacja węzłów metodą Żukowa	773
10.2.4. Koherencja	776
10.2.5. Agregacja zespołów wytwórczych	779
10.2.6. Model zastępczy podsystemu zewnętrznego	779
10.3. Rozpoznawanie koherencji	781
10.4. Właściwości ekwiwalentów opartych na koherencji	788
10.4.1. Elektryczna interpretacja agregacji Żukowa	788
10.4.2. Model przyrostowy	790
10.4.3. Modalna interpretacja dokładnej koherencji	794
10.4.4. Wartości własne i wektory własne modelu zastępczego	799
10.4.5. Punkty równowagi modelu zredukowanego	808
 Literatura	 814
 Dodatek. Podstawy teoretyczne	 821
D.1. Definicje stabilności	821
D.2. Układy liniowe	823
D.2.1. Równania różniczkowe zwyczajne	823
D.2.2. Równanie różniczkowe z współczynnikiem zespolonym	833
D.2.3. Wartości i wektory własne macierzy	836
D.2.4. Diagonalizacja macierzy rzeczywistej	841
D.2.5. Modalna postać równania różniczkowego macierzowego	849
D.2.6. Równanie zmiennych stanu z wymuszeniami	860
D.2.7. Analiza modalna układu dynamicznego	861
D.3. Układy nieliniowe	866
D.3.1. Funkcje skalarne w przestrzeni stanów	868
D.3.2. Druga metoda Lapunowa	873
D.3.3. Pierwsza metoda Lapunowa	883
D.4. Częściowa inwersja macierzy	886
D.5. Analiza Prony'ego	887
D.6. Wybrane prawa elektrotechniki	896
D.7. Ograniczniki w członach automatyki regulacyjnej	898
D.8. Metody całkowania numerycznego	902
D.9. Systemy testowe	909
D.9.1. System testowy 3G	909

D.9.2. System testowy 7G (CIGRE)	912
D.9.3. System testowy 10G (New England)	915