

การวิเคราะห์เสถียรภาพของระบบไฟฟ้ากำลังขนาดใหญ่ในภาวะทรานเซียนต์ โดยวิธีแยกเป็นส่วนย่อย



นายสุชสันต์ นุ่นงาม

วิทยานิพนธ์นี้เป็นส่วนหนึ่งของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญา วิศวกรรมศาสตรมหาบัณฑิต

ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า

บัณฑิตวิทยาลัย จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย

พ.ศ. 2528

ISBN 974-564-110-3

008738

i 1792909x

STABILITY ANALYSIS OF LARGE POWER SYSTEM UNDER TRANSIENT

BY PIECEWISE SOLUTION METHOD

Mr. Suksun Nungam

A Thesis Submitted in Partial Fulfillment of the Requirements

for the Degree of Master of Engineering

Department of Electrical Engineering

Graduate School

Chulalongkorn University

1985



หัวข้อวิทยานิพนธ์ การวิเคราะห์เสถียรภาพของระบบไฟฟ้ากำลังขนาดใหญ่ในภาวะ
 ทรานเซียนต์ โดยวิธีแยกเป็นส่วนย่อย

โดย นายสุยสันต์ นุ่นงาม

ภาควิชา วิศวกรรมไฟฟ้า

อาจารย์ที่ปรึกษา รองศาสตราจารย์ ดร. สุ่มวิทย์ ภูมิวุฒิสาร

บัณฑิตวิทยาลัย จุฬาลงกรณ์มหาวิทยาลัย อนุมัติให้รับวิทยานิพนธ์ฉบับนี้เป็นส่วนหนึ่งของ
 ของการศึกษาตามหลักสูตรปริญญาวิทยาศาสตรบัณฑิต

..... *สุยสันต์ นุ่นงาม* คณบดีบัณฑิตวิทยาลัย
 (รองศาสตราจารย์ ดร. สุประดิษฐ์ บุณนาค)

กรรมการสอบวิทยานิพนธ์

..... *จรรยา นุญบุบล* ประธานกรรมการ
 (ศาสตราจารย์ ดร. จรรยา นุญบุบล)

..... *สุมวิทย์ ภูมิวุฒิสาร* กรรมการ
 (นายสมเกียรติ ผโลประการ)

..... *ไพฑูริย์ ไชยนิล* กรรมการ
 (ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ไพฑูริย์ ไชยนิล)

..... *สุ่มวิทย์ ภูมิวุฒิสาร* กรรมการ
 (รองศาสตราจารย์ ดร. สุ่มวิทย์ ภูมิวุฒิสาร)



หัวข้อวิทยานิพนธ์	การวิเคราะห์เสถียรภาพของระบบไฟฟ้ากำลังขนาดใหญ่ในภาวะ ทรานเซียนต์ โดยวิธีแยกเป็นส่วนย่อย
ชื่อนิสิต	นายสุ่ยสันตี นุ่นงาม
อาจารย์ที่ปรึกษา	รองศาสตราจารย์ ดร. สุ่มวิทย์ ภูมิวุฒิสาร
ภาควิชา	วิศวกรรมไฟฟ้า
ปีการศึกษา	2527

บทคัดย่อ

ในวิทยานิพนธ์ฉบับนี้ได้แสดงถึงวิธีการวิเคราะห์เสถียรภาพของระบบไฟฟ้ากำลังขนาดใหญ่ในภาวะทรานเซียนต์ โดยวิธีไดอะคอปติก หรือวิธีแยกเป็นส่วนย่อย โดยรวมผลของ Saliency โหลดชนิดอิมพีแดนซ์ โวลเตจเรกูเลเตอร์ และโกวเวอร์เนอร์ ตลอดจนแสดงรายละเอียดของโปรแกรมคอมพิวเตอร์ที่เขียนขึ้น โดยวิธีไดอะคอปติกนี้จะช่วยลดที่เก็บข้อมูลในหน่วยความจำของคอมพิวเตอร์ลง และสามารถที่จะวิเคราะห์ระบบไฟฟ้ากำลังขนาดใหญ่ได้ด้วยคอมพิวเตอร์ที่มีขนาดจำกัด

Thesis Title Stability Analysis of Large Power System under
 Transient by Piecewise Solution Method

Name Mr. Suksun Nungam

Thesis Advisor Associate Professor Sukumvit Phoomvuthisarn, Ph.D

Department Electrical Engineering

Academic Year 1984

ABSTRACT

This thesis presents a diakoptical method or piecewise solution for solving large power system transient stability problem with the inclusion of transient saliency, variable impedance type load, voltage regulator effect, and governor response. A computer program was developed and is described. This diakoptical method will render advantages in computer storage and it can be used to analyse a large-scale power system with available digital computer.



กิตติกรรมประกาศ

วิทยานิพนธ์ฉบับนี้ สำเร็จลงได้ด้วยความสนับสนุนและความร่วมมือจากหลายท่านด้วยกัน ข้าพเจ้าขอขอบพระคุณ รองศาสตราจารย์ ดร.สุชุมวิทย์ ภูมิวิฑิต์สาร อาจารย์ภาค วิชาวิศวกรรมไฟฟ้า ที่ให้คำปรึกษาและควบคุมวิทยานิพนธ์ ศาสตราจารย์ ดร. จรรยา บุญยุบล ซึ่งเป็นประธานกรรมการสอบวิทยานิพนธ์ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ไพฑูรย์ ไชยนิล อาจารย์ภาควิชาวิศวกรรมไฟฟ้า และคุณสมเกียรติ ฝิโลประการ ผู้อำนวยการฝ่ายวางแผนงานและระบบไฟฟ้า การไฟฟ้าฝ่ายผลิตแห่งประเทศไทย ซึ่งเป็นกรรมการสอบวิทยานิพนธ์ ที่ได้ช่วยตรวจแก้ไขบทความและให้คำแนะนำที่เป็นประโยชน์ ผู้ช่วยศาสตราจารย์ ดร. เอกชัย สิลารัศมี ซึ่งให้ความสะดวกในการใช้เครื่องคอมพิวเตอร์ในการวิจัยนี้ คุณอำนาจ พงศ์พานิช ที่ช่วยจัดพิมพ์ และผู้ร่วมสนับสนุนอีกหลายท่านที่ไม่ได้เอ่ยนามมา ณ. ที่นี้

สารบัญ

	หน้า
บทคัดย่อภาษาไทย	ง.
บทคัดย่อภาษาอังกฤษ	จ.
กิตติกรรมประกาศ	ฉ.
รายการรูปประกอบ	ณ.
บทที่	
1. บทนำ	1
2. การใช้ไดโอดาคอปติกในระบบไฟฟ้ากำลัง	3
2.1 การหาผลลัพท์แบบแยกส่วน	3
2.2 ตัวอย่างการหาผลลัพท์	11
3. ทฤษฎีการวิเคราะห์เสถียรภาพโดยวิธีแยกเป็นส่วนย่อย	18
3.1 การแทนเครื่องกำเนิดไฟฟ้าในภาวะทรานเซียนต์	18
3.2 ลมการล่วิง	22
3.3 ระบบเอกไซเตชัน	25
3.4 โกวเวอร์เนอร์	29
3.5 ลมการล่ภาวะ	34
3.6 การแทนโหลดของระบบ	34
3.7 ขั้นตอนการวิเคราะห์เสถียรภาพของระบบ	35
4. โปรแกรมการวิเคราะห์เสถียรภาพในภาวะทรานเซียนต์โดยวิธีไดโอดาคอปติก ..	42
4.1 การเตรียมข้อมูล	42
4.2 คำนวณโหลดโพลี	42
4.3 การปรับปรุงเมตริกซ์ Z_1	43
4.4 คำนวณค่าเริ่มต้น	48
4.5 คำนวณหาเสถียรภาพของระบบ	51
4.6 แสดงผลการวิเคราะห์	66

สารบัญ (ต่อ)

	หน้า
5. การใช้โปรแกรมและตัวอย่างการวิเคราะห์	89
5.1 การป้อนข้อมูล	89
5.2 ตัวอย่างการวิเคราะห์	101
6. สรุปและข้อเสนอแนะ	130
เอกสารอ้างอิง	133
ผนวก ก. การจัดโปรแกรมและการใช้เนื้อที่ในหน่วยความจำ	134
ผนวก ข. โปรแกรมวิเคราะห์เสถียรภาพ	136
ผนวก ค. โพลีชาร์ตของการคำนวณโหลดโพลี	240
ประวัติ	258

รายการรูปประกอบ

รูปที่	หน้า
2.1 ก. แสดงระบบไฟฟ้ากำลังก่อนแบ่งโซน	4
2.1 ข. แสดงระบบย่อยหลังแบ่งโซน	4
2.1 ค. แสดงสัมมูลย์ของคัทลายนี	4
2.2 แสดงข่ายวงจรซึ่งถูกแบ่งออกเป็น 3 โซน	14
2.3 แสดงข่ายวงจรเมื่อเอาคัทลายนีออก	14
3.1 เครื่องกำเนิดไฟฟ้า	18
3.2 เฟลเซอร์โตอะแกรมของเครื่องกำเนิดไฟฟ้า	20
3.3 วงจรสัมมูลย์ของเครื่องกำเนิดไฟฟ้า	21
3.4 ส่วนต่าง ๆ ของระบบเอกไซเตชัน	25
3.5 บล็อกไดอะแกรมของระบบเอกไซเตชัน	28
3.6 ความสัมพันธ์ของแรงบิดและความเร็วรอบ	32
3.7 คุณสมบัติของโกวเวอร์เนอร์	32
3.8 ความสัมพันธ์ของความเร็วรอบและกำลังงาน (เป็นค่าต่อหน่วย)	33
3.9 บล็อกไดอะแกรมของระบบโกวเวอร์เนอร์	33
3.10 โพลัวซ์ารัตการหาเสถียรภาพของระบบ	40
3.11 โพลัวซ์ารัตการอิเทอเรียที่หาผลลัพ	41
4.1 โพลัวซ์ารัตการวิเคราะห์เสถียรภาพ	67
4.2 โพลัวซ์ารัตการสัตข้อมูลของเครื่องกำเนิดไฟฟ้า	68
4.3 โพลัวซ์ารัตการสัตข้อมูลของสายลิ่งที่เกิดการสัตต่อ	70
4.4 โพลัวซ์ารัตการสัตปลิ่งที่ต่อกับสายลิ่งที่มีการสัตต่อ	71
4.5 โพลัวซ์ารัตการสัตข้อมูลของโหลดชนิดนอน-อิมพีแดนซ์	73
4.6 โพลัวซ์ารัตการคำนวณหาอิมพีแดนซ์ที่ใช้ปรับปรุงเมตริกซ์ Z_1	75
4.7 โพลัวซ์ารัตการปรับปรุงเมตริกซ์ Z_1	76
4.8 โพลัวซ์ารัตการสัตเรียงเมตริกซ์ Z_1	78

รายการรูปประกอบ (ต่อ)

รูปที่		หน้า
4.9	โพลีชาร์ตการ เปลี่ยนตำแหน่งของคัทลายนี	79
4.10	โพลีชาร์ตการ คำนวณค่า เริ่มต้นของ เครื่องกำเนิดไฟฟ้า	79
4.11	โพลีชาร์ตการ คำนวณค่า เริ่มต้นของ โหลดชนิดกระแสสลับที่	80
4.12	โพลีชาร์ตการ คำนวณค่า เริ่มต้นของ โหลดชนิดกำลังงานคงที่	80
4.13	โพลีชาร์ตการ บันทึกกำลังที่ใช้ในแต่ละวงจรรอบ	81
4.14	โพลีชาร์ตการ ปรับปรุง เมตริกซ์ Z_1 เนื่องจากผลการตัดต่อสายส่ง	82
4.15	โพลีชาร์ตแสดง การสร้างเมตริกซ์ Z_2	83
4.16	โพลีชาร์ตแสดง การสร้างเมตริกซ์ Z_4	84
4.17	โพลีชาร์ตแสดง การสร้างเมตริกซ์ Y_4	85
4.18	โพลีชาร์ตแสดง การหา เมตริกซ์ Z_5	86
4.19	โพลีชาร์ตแสดง การคำนวณผลสัมพัทธ์ของ ข่ายวงจร	87
4.20	โพลีชาร์ตแสดง การคำนวณผลสัมพัทธ์ของ สัมการส่งภาวะ	88
5.1	ตัวอย่าง ระบบไฟฟ้ากำลังที่นำมาวิเคราะห์เสถียรภาพ	101
5.2	ตำแหน่งเชิงมุมของ โรเตอร์ ในกรณี (ก)	126
5.3	ความเร็วเชิงมุมของ เครื่องกำเนิดไฟฟ้า ในกรณี (ก)	127
5.4	ตำแหน่งเชิงมุมของ โรเตอร์ ในกรณี (ข)	128
5.5	ความเร็วเชิงมุมของ เครื่องกำเนิดไฟฟ้า ในกรณี (ข)	129

รายการตารางประกอบ

ตารางที่	หน้า
5.1 ข้อมูลของบัลล	104
5.2 ข้อมูลของสายส่งและคัทลายนี	105
5.3 เมตริกซ์ Z_1 ของการคำนวณโหลดโพลี	106
5.4 เมตริกซ์ Z_2 ของการคำนวณโหลดโพลี	107
5.5 เมตริกซ์ Z_4 และ Y_4 ของการคำนวณโหลดโพลี	108
5.6 แรงดันที่บัลลต่าง ๆ ก่อนเกิดความผิดปกติ	109
5.7 ข้อมูลของการตัดต่อและการแสดงกราฟ	110
5.8 ข้อมูลของโหลดชนิด นอน-อิมพีแดนซ์ ในกรณี (ก)	111
5.9 ข้อมูลของเครื่องกำเนิดไฟฟ้า ในกรณี (ก)	112
5.10 ข้อมูลของเครื่องกำเนิดไฟฟ้า ในกรณี (ข)	113
5.11 เมตริกซ์ Z_1 ที่ปรับปรุงที่เวลา 0.0 วินาที สำหรับกรณี (ก)	114
5.12 เมตริกซ์ Z_2 ที่เวลา 0.0 วินาที สำหรับกรณี (ก)	115
5.13 เมตริกซ์ Z_4 และ Y_4 ที่เวลา 0.0 วินาที สำหรับกรณี (ก)	116
5.14 เมตริกซ์ Z_1 ที่ปรับปรุงที่เวลา 0.0 วินาที สำหรับกรณี (ข)	117
5.15 เมตริกซ์ Z_2 ที่เวลา 0.0 วินาที สำหรับกรณี (ข)	118
5.16 เมตริกซ์ Z_4 และ Y_4 ที่เวลา 0.0 วินาที สำหรับกรณี (ข)	119
5.17 เมตริกซ์ Z_1 ที่ปรับปรุงที่เวลา 0.1 วินาที สำหรับกรณี (ก)	120
5.18 เมตริกซ์ Z_2 ที่เวลา 0.1 วินาที สำหรับกรณี (ก)	121
5.19 เมตริกซ์ Z_4 และ Y_4 ที่เวลา 0.1 วินาที สำหรับกรณี (ก)	122
5.20 เมตริกซ์ Z_1 ที่ปรับปรุงที่เวลา 0.1 วินาที สำหรับกรณี (ข)	123
5.21 เมตริกซ์ Z_2 ที่เวลา 0.1 วินาที สำหรับกรณี (ข)	124
5.22 เมตริกซ์ Z_4 และ Y_4 ที่เวลา 0.1 วินาที สำหรับกรณี (ข)	125