

جایابی و تعیین اندازه UPFC جهت بهبود شرایط بهره‌برداری از سیستم قدرت با استفاده از الگوریتم بهینه‌سازی ملخ

رضا رجب مومن^۱، حسن براتی^{۲*}

۱- دانشجوی کارشناسی ارشد برق، دانشکده فنی و مهندسی، واحد دزفول، دانشگاه آزاد اسلامی، دزفول، ایران، reza.rm5523@gmail.com

۲- دانشیار گروه مهندسی برق، دانشکده فنی و مهندسی، واحد دزفول، دانشگاه آزاد اسلامی، دزفول، ایران، Barati216@gmail.com

تاریخ پذیرش: ۹۸/۱۲/۲۵

تاریخ دریافت: ۹۸/۱۰/۱۷

چکیده: کنترل‌کننده یکپارچه توان عبوری (UPFC) یکی از کارآمدترین ادوات FACTS است که می‌تواند به طور انفرادی یا ترکیبی روی تمام پارامترهای موثر در توان عبوری خطوط تأثیرگذار باشد. با انعطاف‌پذیری پارامترهای موثر در عبور توان، می‌توان شرایط بهره‌برداری سیستم قدرت را بهبود بخشید. در این پژوهش الگوریتم بهینه‌سازی ملخ مبتنی بر مکان و ظرفیت بهینه‌سازی UPFC برای بهبود شرایط بهره‌برداری سیستم قدرت پیشنهاد شده‌است. نوآوری روش پیشنهادی با بهبود قابلیت جستجو، کاهش تصادفی و کاهش پیچیدگی نشان‌داده شده‌است. در این رابطه، خطای ژنراتور بر محدودیت‌های بهره‌برداری سیستم قدرت از جمله ولتاژ، اتلاف توان واقعی و راکتیو و همچنین هزینه محاسباتی تأثیر می‌گذارد. مدلسازی UPFC به صورت مدل تزریق توان و پخش بار از روش نیوتن رافسون خواهد بود. شرایط بهره‌برداری سیستم قدرت با هدف کمینه‌سازی تلفات توان، کمینه‌سازی میزان انحراف ولتاژ، هزینه نصب UPFC فرمول‌بندی خواهد شد. در محیط نرم‌افزار MATLAB، الگوریتم بهینه‌سازی ملخ جهت حل مساله رویشبکه‌های قدرت ۱۴ و ۳۰ شینه IEEE پیاده‌سازی و نتایج بررسی با روش‌های دیگر مقایسه خواهد شد.

کلمات کلیدی: جایابی و تنظیم UPFC، الگوریتم ملخ، توان راکتیو، تلفات توان، انحراف ولتاژ

۱- مقدمه

اقتصادی نیروگاه‌های جدید و خطوط انتقال، سیستم‌های توان الکتریکی در سراسر جهان باید کمتر یا بیشتر از کل ظرفیتشان کار کنند. مقدار توان الکتریکی که می‌تواند از طریق یک شبکه انتقال بین دو مکان انتقال داده شود، محدود شده است. توان عبوری در خطوط و ترانسفورماتورها نباید به سطحی افزایش یابد که یک حادثه اتفاقی بتواند باعث از کار افتادن شبکه و قطعی برق به صورت متوالی شود. بنابراین، رفع این مشکلات برای کاهش محدودیت‌های شبکه انتقال در بازار، به فعالیت اصلی اپراتورهای سیستم تبدیل شده است. تحلیل شده است که مدیریت ضعیف معاملات می‌تواند هزینه‌های احتمالی را که باعث وجود بار اضافی بر روی مشتریان است، افزایش دهد.

مهم‌ترین مسئله در سیستم قدرت، مسئله پایداری سیستم قدرت می‌باشد. در صورت بروز خطا در سیستم قدرت، نوساناتی رخ می‌دهد که باعث ناپایداری سیستم می‌شود. اگر سیستم بتواند بعد از خطا و در حالت ماندگار خود بماند پایدار است. بنابراین به طور کلی پایداری سیستم قدرت، رفتار مناسب سیستم در زمانی است که تحت تأثیر یک اغتشاش گذرا قرار می‌گیرد. پایداری سیستم قدرت دارای دو نوع تحلیل استاتیکی و تحلیل دینامیکی است. تحلیل پایداری استاتیکی به پایداری ولتاژ می‌پردازد. تحلیل پایداری دینامیکی نیز مربوط به پایداری زاویه‌ای رتور است. همچنین به دلیل محدودیت‌های محیطی و

ویجایا کومار و همکاران در مرجع [۵] یک الگوریتم ترکیبی متشکل از کرم شب تاب و الگوریتم جستجوی فاخته برای جایابی و تعیین اندازه UPFC به منظور بهبود پایداری دینامیکی سیستم قدرت معرفی شده است. مزیت روش پیشنهادی، قابلیت و استحکام آن در حل مسائل بهینه سازی پیچیده است. نتایج مؤثر بودن روش ارائه شده نسبت به روش های ABC-GSA، BAT-GSA، BAT-FA را نشان می دهد. سارمی و همکاران در مرجع [۶]، در پژوهشی به بررسی الگوریتم بهینه سازی ملخ: تئوری و کاربرد آن پرداختند. الگوریتم پیشنهادی از لحاظ ریاضیاتی رفتار گروه های ملخ در طبیعت را برای حل مسائل بهینه سازی مدل سازی کرده است. ویجایا کومار و همکارانش در مرجع [۷]، یک روش ترکیبی را بر پایه بهترین مکان بر اساس بیشترین اتلاف توان شین برای UPFC با استفاده از الگوریتم کلونی مصنوعی زنبور عسل و برای ظرفیت آن از الگوریتم جستجو گرانشی (GSA) ارائه داده اند. هاگ و همکاران در مرجع [۸]، روشی برای حل مسئله بهینه سازی امنیتی و تنظیم پارامتر مسئله کنترل کننده UPFC بر اساس روش بهینه سازی جستجو هیبریدی (HGSO) ارائه کرده اند. در ابتدا، (HGSO) برای حل مسائلی از نوع مختلط - صحیح ارائه شده است. پس از آن، روش پیشنهادی برای تنظیم پارامتر مسئله UPFC اعمال شده است. هریش سیتا و همکاران در مرجع [۹] یک الگوریتم هیبرید برای سیستم قدرت چند ناحیه ای برای بهینه سازی اهداف سیستم قدرت و با در نظر گرفتن محدودیت های منابع بهره برداری منابع تولید موجود با استفاده از UPFC ارائه داده است. از روش ALO^{۱۱} برای شناسایی مکان و GOA برای تعیین ظرفیت UPFC بر اساس پارامترهای وابسته استفاده کرده است. روش فوق با استفاده از الگوریتم ژنتیک و کلونی زنبور عسل مقایسه شده است که روش ارائه شده در مسائل بهینه سازی بهبودی بهتری حاصل کرده است. شلیپا و همکاران در مرجع [۱۰] از یک الگوریتم ترکیبی متشکل از کرم شب - تاب و الگوریتم ژنتیک برای جایابی و تعیین اندازه UPFC به منظور حل مسئله پخش بار راکتیو در شرایط نامتعادل استفاده کرده است. روش پیشنهادی عملکرد بهتر در توابع هدف چندگانه را نشان می دهد. مقایسه نتایج با نتایج حاصل از بکارگیری روش های ژنتیک، کرم شب - تاب و ازدحام ذرات برتری این روش را نشان می دهد.

سیستم انتقال جریان متناوب انعطاف پذیر (FACTS)^۱، برای مدیریت سیستم انتقال توان، به کار گرفته شده است. UPFC^۲ یکی از دستگاه - های FACTS است، که می تواند توان عبوری در خط انتقال را مبتنی بر انعطاف پذیری در دامنه و زاویه ولتاژها و نیز امپدانس خطوط، مدیریت کند. با تنظیم محل و اندازه UPFC می توان باعث بهبود در شرایط بهره برداری از سیستم قدرت شد. در خصوص جایابی بهینه UPFC و برخی از ادوات FACTS از روش های بهینه سازی مختلفی در منابع گوناگون استفاده شده است. شاهین و همکاران در مرجع [۱]، تعیین محل مطلوب UPFC را برای افزایش ایمنی سیستم های قدرت تحت (اغتشاشات تک خطی)، بر اساس روش الگوریتم تکاملی تفاضلی^۳ (DE)^۴ بررسی کردند و با نتایج حاصل از الگوریتم ژنتیک^۵ (GA) و الگوریتم ازدحام ذرات^۶ (PSO) مقایسه کرده اند. شاهین و همکاران در مرجع [۲]، یک رویکرد مبتنی بر تکنیک تکامل دیفرانسیلی را تحت اغتشاشات تک خط، ارائه کرده اند تا مکان بهینه و تنظیم پارامتر UPFC را برای افزایش امنیت سیستم قدرت، شناسایی کنند. در ابتدا، برای شناسایی دقیق ترین احتمالات قطع خط با توجه به بارهای اضافی خط آنها یک فرآیند رتبه بندی را انجام می دهند. در مرحله دوم، آنها روش تکامل دیفرانسیلی (DE) را برای شناسایی مکان بهینه و تنظیم پارامتر UPFC با روش های احتمالی، به کار می گیرند. سید عباس طاهر و همکاران در مرجع [۳]، نیازهای الگوریتم ترکیبی ایمنی را برای به دست آوردن موقعیت مطلوب UPFC ها برای دستیابی به حداقل هزینه کل تولید اکتیو و راکتیو ژنراتورها و به حداقل رساندن هزینه نصب UPFC ارائه کرده اند. نیریکشانا و همکاران در مرجع [۴]، استفاده از SVC و TCSC را بررسی کرده اند تا بتوانند از شرایط انتقال توان در شرایط عادی و اضطراری بهره مند شوند. با استفاده از تکنیک پخش توان پیوسته^۷ (CPF)، با توجه به محدودیت های حرارتی و مشخصات ولتاژ مورد استفاده قرار گرفت. الگوریتم ژنتیک مبتنی بر کد گذاری واقعی^۸ (RGA) به عنوان ابزار بهینه سازی برای تشخیص مکان و کنترل پارامترهای SVC و TCSC مورد استفاده قرار گرفته است.

۱. Flexible AC Transmission System
۲. Unified Power Flow Controller
۳. Single line contingencies
۴. Differential Evolution
۵. Genetic algorithm
۶. Particle Swarm Optimization
۷. Continuation Power Flow
۸. Regeneration Genetic Algorithm

۹. Gravitational Search Algorithm
۱۰. Hybrid Glowworm Swarm Optimization
۱۱. Ant Lion Optimizer

نتایج محاسباتی نشان می‌دهد که وقتی پارامترهای V_{SE} یا I_{SH} با مقادیر بسیار زیاد تنظیم می‌شوند، همگرایی پخش بار به دلیل انتخاب روش شروع ولتاژ ثابت دشوار است. از نقطه نظر علمی انتخاب، محدودیت‌های فیزیکی دیگر، مانند سطح عایق‌بندی دستگاه سیستم قدرت و هزینه خود UPFC، V_{SEmax} و I_{SHmax} آن را برای فرض مقادیر بسیار زیاد غیرممکن می‌سازد. در این مطالعات، مقدار $I_{SHmax} = 0.15 p.u$ و $V_{SEmax} = 0.3 p.u$ در نظر گرفته می‌شود [۱۳]. بر اساس مدار معادل ارائه شده در شکل (۲)، دو تزریق توان در شین‌های i و k (P_i^{inj}, Q_i^{inj}) و (P_k^{inj}, Q_k^{inj}) برای تحلیل پخش بار می‌تواند بر اساس معادلات زیر محاسبه شود [۱۱]، [۱۲]، [۱۳].

$$P_i^{inj} = -V_k V_{SE} [G \cos(\delta_k - \phi_{SE}) - B \sin(\delta_k - \phi_{SE})] + G_F V_{SE}^2 + \quad (1)$$

$$Q_i^{inj} = -V_i V_{SE} [G_F \cos(\delta_i - \phi_{SE}) - B_F \sin(\delta_i - \phi_{SE})] - V_i I_{SH} \quad (2)$$

$$P_k^{inj} = -V_k V_{SE} [G \cos(\delta_k - \phi_{SE}) - B \sin(\delta_k - \phi_{SE})] \quad (3)$$

$$Q_k^{inj} = -V_k V_{SE} [G \cos(\delta_k - \phi_{SE}) - B \sin(\delta_k - \phi_{SE})] \quad (4)$$

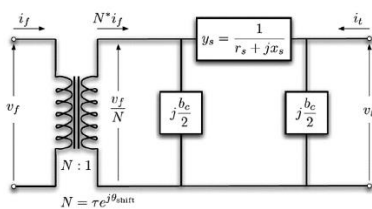
جایی که $G + jB = 1/Z_{ik}$ و $G_F = g_{ik} + G$ و $B_F = b_{ik} + B$ می‌باشد. همچنین در معادله (۱۴) مقدار $V_i I_{SH}$ نشان‌دهنده توان رکتیو تزریق شده توسط منبع جریان شنت در شین i (Q_{Shunt}) است. همان‌طور که بیان شد مقدار g_{ik} صفر است که G_F برابر با G شود. بنابراین با استفاده از معادلات (۳) و (۴)، محاسبه پخش بار وقتی که روند توزیع توسط UPFC صورت گیرد امکان‌پذیر است. ماتریس ادمیتانس با استفاده از طرح شماتیک شبکه در حال توسعه، توضیح داده شود که در شکل (۳) ارائه شده است. براساس این شکل ماتریس ادمیتانس می‌تواند بر اساس رابطه زیر محاسبه شود:

$$Y_{admittance} = \begin{bmatrix} \left(y_s + j \frac{bc}{2} \right) \frac{1}{\tau^2} & -y_s \frac{1}{\tau e^{j\theta} shift} \\ -y_s \frac{1}{\tau e^{j\theta} shift} & y_s + j \frac{bc}{2} \end{bmatrix} \quad (5)$$

جایی که:

$$y_s = \frac{1}{r_s + jx_s} \quad (6)$$

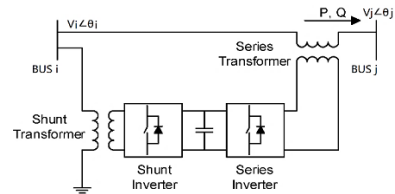
$$y_c = jb_c \quad (7)$$



شکل (۳): مدل شاخه برای تحلیل پخش بار سیستم [۱۴]

۲- کنترل کننده یکپارچه توان عبوری (UPFC)

یک نمودار شماتیک برای کنترل کننده یکپارچه توان عبوری در شکل (۱) نشان داده شده است. UPFC حاوی دو مبدل است که از یک رابط DC مشترک پیش‌آمده بوسیله‌ی یک خازن ذخیره‌سازی DC معادل می‌شود. پخش بار برای یک سیستم دو شینه، به کمیت ولتاژهای باس، تفاوت فاز آنها، و امدانس خط انتقال در سیستم قدرت بستگی دارد. پایانه‌های UPFC، کنترل همزمان پخش توان اکتیو و راکتیو و کمیت ولتاژ را ممکن می‌سازد.

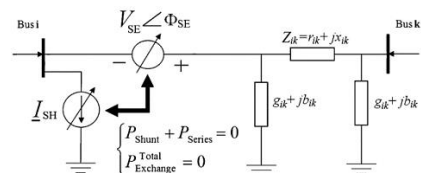


شکل (۱): نمودار شماتیک کنترل کننده یکپارچه توان عبوری

در شکل (۱)، UPFC بین شین‌های i و k متصل است، جایی که مبدل شنت و مبدل‌های سری از طریق ترانسفورماتورهای شنت و سری متصل می‌شوند. با مبدل شنت از طریق رابط DC مشترک، توان حقیقی مورد تقاضای مبدل سری، از سیستم قدرت AC پخش می‌شود. مبدل AC در تزریق یا جذب توان راکتیو قابل کنترل است که به دو روش (اینورتر و یکسوکننده) صورت می‌گیرد.

۲-۱- مدار معادل UPFC

مدار معادل UPFC در شکل (۲) شرح داده می‌شود.



شکل (۲): مدار معادل کنترل کننده یکپارچه توان عبوری

همان‌طور که از این مدار معادل پیداست، بخش سری UPFC را می‌توان با یک منبع ولتاژ قابل کنترل V_{SE} ، بخش شنت را نیز با یک منبع جریان قابل کنترل I_{SH} مدل‌سازی کرد. کمیت ولتاژ خروجی V_{SE} ، اندازه ولتاژ و زاویه را برای اندازه فاز فراهم می‌کند. سه پارامتر کنترل شده UPFC شامل V_{SE} ، ϕ_{SE} و I_{SH} هستند که در آن V_{SE} نشان‌دهنده اندازه ولتاژ تزریق شده در قسمت سری با خط انتقال در محدوده $[0, V_{SEmax}]$ ، زاویه فاز این ولتاژ ϕ_{SE} در محدوده $[0, 360^\circ]$ و محدوده منبع جریان راکتیو شنت بین $[-I_{SHmax}, I_{SHmax}]$ می‌باشد [۱۱]، [۱۲]، [۱۳].

$$f_2 = Q_L^j = |v_i| |v_j| |Y_{ij}| \sum_{j=1}^{N_L} \sin(\alpha_{ij} - \delta_i - \delta_j) \quad (12)$$

جایی که V_i و V_j ولتاژهای شین‌های i و j هستند و Y_{ij} ماتریس ورودی شین است، α_{ij} زاویه میان‌شین‌های i و j است، δ_i و δ_j زاویه بار i و j هستند.

۳-۴- کمینه‌سازی تابع هزینه

حداقل نمودن این تابع هدف به معنی تعیین توان‌های تولیدی هر واحد نیروگاهی در شبکه است به گونه‌ای که حداقل هزینه کل بدست می‌آید.

$$f_3 = C_{UPFC} \quad (13)$$

$$C_{UPFC} = 0.0003S^2 - 0.269S + 188.22 (\$/KVAR) \quad (14)$$

جایی که S ظرفیت ادوات FACTS بر حسب MVAR است. برای یافتن مکان و ظرفیت بهینه کنترل‌کننده یکپارچه توان عبوری، از روش الگوریتم بهینه‌سازی ملخ (GOA) استفاده شده است.

۳-۵- قیود مسئله

در اتصال UPFC به شبکه‌های انتقال اگر جایابی بهینه صورت‌گیرد موجب بهبود پروفیل ولتاژ شبکه خواهد شد که این موضوع مخصوصاً در فیدرهای با طول زیاد که افت ولتاژ محسوس است از اهمیت زیادی برخوردار است. محدودیت پایداری ولتاژ در نگهداری ثبات سیستم قدرت نقش مهمی ایفا می‌کند.

برای پیدا کردن انحراف ولتاژ، شین‌های دیگر را می‌توان با اختلاف بین ولتاژ شین مرجع و ولتاژ شین مورد نظر محاسبه نمود. اگر این انحراف اتفاق افتد به این معنا است که شین در شرایط بی‌ثباتی می‌باشد. شاخص پایداری ولتاژ سیستم قدرت با معادله زیر محاسبه می‌شود:

$$\Delta V_A = \frac{1}{\sqrt{I}} \sqrt{\sum_{A=1}^I (V_D)^2} \quad (15)$$

$$V_D = V_{REF} - \sum_{A=1}^N Z_E \left(\frac{P_A - jQ_A}{V_A} \right) \quad (16)$$

که در آن V_D انحراف ولتاژ، V_A ولتاژ شین A ، P_A و Q_A توان اکتیو و راکتیو شین A ، ΔV_A شاخص پایداری ولتاژ شین A و L تعدادگره‌ها است. ولتاژ شین در محدوده $V_A^{min} \leq V_A \leq V_A^{max}$ قرار دارد. شاخص پایداری ولتاژ شین باید در محدوده $(p.u)$ ۱ باشد. شین عبورکننده از محدودیت به عنوان شین ضعیف شناخته شده است.

پارامترها شامل r_s مقاومت خط، x_s راکتانس خط، b_c سوسپیتانس موازی، τ نسبت تبدیل تپ و θ_{Shift} زاویه تغییر فاز است. در نتیجه می‌توان پخش بار شبکه را با استفاده از دستورهای مناسب محاسبه کرد.

۳- تابع هدف

توابع هدف شامل کمینه‌سازی تلفات، انحراف ولتاژ و هزینه نصب UPFC با در نظر گرفتن قیود فنی واحدهای تولید و شبکه انتقال بوده و از نظر ریاضی تابع هدف نهایی به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$F = \{f_1, f_2, f_3\} \quad (8)$$

۳-۱- انحراف ولتاژ

$$f_1 = \sum_{i=1}^{N_B} (V_{Normal} - V_i) \quad (9)$$

که در آن V_i ولتاژ شین نام و V_{Normal} ولتاژ نرمال و برابر با ۱ پریونیت است.

۳-۲- درصد انحراف ولتاژ (VDP)

$$VDP(i) = \frac{V_N(i) - V_{ST}(i)}{V_N(i)} \times 100 \quad (10)$$

$$i = 1, 2, 3, \dots, N_B$$

که $VDP(i)$ درصد انحراف ولتاژ شین i است و $V_{ST}(i)$ ولتاژ روش راه حل شین i است.

۳-۳- کمینه‌سازی تلفات

تلفات در خطوط و سایر المان‌های شبکه به نسبت مجذور جریان است و در نتیجه جبران بار توسط منبع تولید پراکنده تلفات را کاهش خواهد داد این تاثیر خصوصاً در مواقع پیک بار مشهود است. مسلماً این کاهش تلفات مزایای دیگری را نیز به همراه خواهد داشت که در خدمات فرعی و هزینه‌های شبکه مؤثر خواهد بود. کاهش تلفات در خطوط سیستم، همواره از مهم‌ترین مزایای حضور UPFCها و خازن‌ها در شبکه‌های توزیع است. رابطه ریاضی تلفات توان اکتیو و راکتیو در یک سیستم در شین i می‌تواند با معادلات ذیل برگرفته از مرجع [۱۵] توصیف شود.

$$f_2 = P_L^j = |v_i| |v_j| |Y_{ij}| \sum_{j=1}^{N_L} \cos(\alpha_{ij} - \delta_i - \delta_j) \quad (11)$$

۳-۵-۱- معادله موازنه توان

تقاضای سیستم و اتلاف توان باید از توان تولیدی توسط سیستم قدرت اطمینان پیدا کنند. ژنراتورهای موجود در سیستم ممکن است دچار قطع برق شوند که بدان معنی است که اتلاف توان شین‌ها افزایش پیدا کرده و شرایط تعادل توان را نقض می‌کند. در معادله (۱۷)، شرط لازم موازنه توان توصیف شده است.

$$\sum_{i=1}^{N_G} P_G^i = P_D + \sum_{j=1}^{N_L} (P_L^j + Q_L^j) \quad (17)$$

جایی که P_G^i توان تولید شده در شین i ام است، P_D تقاضا بار است، N_L تعداد کل خطوط انتقال است، N_G تعداد کل ژنراتورها است، P_L^j و Q_L^j اتلاف توان‌های حقیقی و راکتیو خط j ام هستند.

۴- معرفی الگوریتم بهینه‌سازی ملخ (GOA)

ملخ‌ها جزو یکی از بزرگ‌ترین گروه‌ها در بین کل موجودات هستند [۱۶]. جنبه منحصر به فرد گروه ملخ‌ها این است که رفتار زندگی گروهی آنها را می‌تواند هم در بین ملخ‌های بالغ و هم ملخ‌های نوزاد یافت [۱۷]. میلیون‌ها ملخ نوزاد مانند استوانه‌های در حال چرخش، پریده و حرکت می‌کنند. پس از این رفتار، زمانی که آنها بزرگ‌تر می‌شوند، گروهی را در هوا تشکیل می‌دهند. این همان چگونگی مهاجرت ملخ‌ها در فواصل طولانی است. مشخصه اصلی این گروه‌ها در مرحله لارو، حرکت آهسته و گام‌های کوچک ملخ‌ها می‌باشد. در مقابل، حرکت طولانی مدت و ناگهانی نیز مشخصه اساسی این گروه‌ها در بین ملخ‌های بالغ‌تر می‌باشد. جستجوی منابع غذایی، مشخصه مهم زندگی گروهی در بین ملخ‌ها می‌باشد. الگوریتم‌های الهام گرفته از طبیعت، فرآیند جستجو را به دو بخش تقسیم می‌کنند: اکتشاف و بهره‌برداری. در اکتشاف، عامل‌های جستجو به حرکت ناگهانی تشویق می‌گردند، در حالی که در طول بهره‌برداری تمایل دارند تا به صورت محلی حرکت کنند. این دو عملکرد و نیز جستجوی هدف توسط ملخ‌ها به طور غریزی انجام می‌گیرد. مدل ریاضیاتی برای شبیه‌سازی رفتار گروهی ملخ‌ها به صورت زیر نشان داده می‌شود [۱۵]:

$$X_i = S_i + G_i + A_i \quad (20)$$

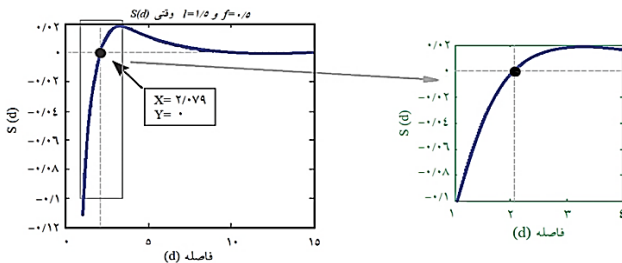
که در آن X_i موقعیت ملخ i ام را تعریف می‌کند، S_i تعاملات اجتماعی است، G_i نیروی جاذبه روی ملخ i ام است، و A_i نیروی افقی باد می‌باشد.

باشد. توجه داشته باشید که برای نشان دادن رفتار تصادفی، این معادله را می‌توان به صورت $X_i = r_1 S_i + r_2 G_i + r_3 A_i$ بازنویسی کرد که در آن r_1 ، r_2 و r_3 اعداد تصادفی در $[0, 1]$ می‌باشند. که در آن فاصله بین ملخ i ام و j ام می‌باشد که به صورت $d_{ij} = |X_j - X_i|$ محاسبه می‌گردد، s تابعی برای تعریف قدرت نیروهای اجتماعی است که در معادله (۲۱) نشان داده شده و $d_{ij} = \frac{X_j - X_i}{d_{ij}}$ یک بردار واحد از ملخ i ام به ملخ j ام می‌باشد.

تابع s ، که نیروهای اجتماعی را تعریف می‌کند، به صورت زیر تعریف می‌گردد:

$$s(r) = f e^{-\frac{r}{l}} - e^{-r} \quad (21)$$

که در آن f شدت جاذبه را نشان می‌دهد و l مقیاس طول جاذبه می‌باشد.



شکل (۴): (چپ) تابع s زمانی که $l = 1/5$ و $f = 0/5$ (راست) محدوده تابع s که X بین $[1, 4]$

تابع s در شکل (۴) ارائه شده تا نشان دهد که چگونه می‌تواند روی تعاملات اجتماعی (جاذبه و دافعه) ملخ‌ها تأثیر بگذارد. در این شکل می‌توان دید که فواصل از ۰ تا ۱۵ در نظر گرفته شده‌اند. دافعه در فاصله $[0, 2/0.79]$ رخ می‌دهد. زمانی که ملخ $2/0.79$ واحد از ملخ دیگر فاصله دارد، نه جاذبه‌ای وجود دارد و نه دافعه‌ای. این ناحیه با عنوان ناحیه راحتی یا فاصله آسایش نامیده می‌شود. جاذبه از $2/0.79$ واحد فاصله تا نزدیک ۴ افزایش می‌یابد و سپس به تدریج کاهش می‌یابد. پارامترهای l و f ناحیه راحتی، منطقه جذب و منطقه دفع را به طور چشم‌گیری تغییر می‌دهد. لازم به ذکر است که نواحی جذب و دفع برای برخی مقادیر خیلی کوچک هستند. برای حل این مسأله، ما فاصله ملخ‌ها در فواصل $[1, 4]$ را نگاشت کرده‌ایم. مؤلفه G در معادله (۲۰) به صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$G_i = -g e_g \quad (22)$$

که در آن g ثابت گرانشی e_g است و یک بردار واحد به سمت مرکز زمین را نشان می‌دهد. مؤلفه A در معادله (۲۰) به صورت زیر محاسبه می‌گردد:

با استفاده از تکنیک GOA حداکثر خط دارای اتلاف توان را خط مناسب برای قرار دادن UPFC انتخاب می‌کند. روش GOA، بهترین موقعیت UPFC را با استفاده از ولتاژ ورودی و پارامترهای اتلاف توان بدست می‌آورد. ملخ‌های ورودی مانند ولتاژ در هر باس و اتلاف توان مقدار دهی اولیه می‌شوند.

۲-۴- بهینه‌سازی ظرفیت UPFC با استفاده از (GOA)

ظرفیت UPFC در خطاهای مختلف ژنراتوری با کاهش هزینه‌ها با استفاده از الگوریتم GOA با کمک یک تابع هدف بهینه می‌شود. کمترین انحراف ولتاژ و هزینه UPFC به عنوان تابع ایده‌آل انتخاب می‌شود. در شرایط خطا مختلف، فرآیند بهینه‌سازی الگوریتم GOA به بهترین پارامترهای پخش بار، اختصاص داده می‌شود. الگوریتم GOA، ظرفیت مختلف UPFC و ظرفیت‌های که در بهترین موقعیت اجرا می‌شوند را تولید می‌کند.

۳-۳- پیاده‌سازی الگوریتم ملخ برای حل مسئله

الگوریتم GOA به صورت ترکیبی کدبندی شده است و ترکیب آن با پخش بار سیستم انتقال برای حل مسئله به کار می‌رود. در طی مراحل بهینه‌سازی قیود مساوی و نامساوی رعایت می‌شود. الگوریتم با ایجاد جمعیت اولیه آغاز می‌شود. جمعیت اولیه به صورت برداری از عناصر تشکیل شده است. هر عنصر دارای دو درایه است که یک درایه ظرفیت UPFC و درایه دیگر مکان را مشخص می‌کند. مکان به صورت عدد تصادفی صحیح می‌باشد. در هر مرحله بهینه‌سازی پخش بار سیستم توزیع صورت می‌پذیرد تا میزان برازندگی توابع هدف تعیین گردد. همچنین قیود و محدودیت‌های در نظر گرفته بررسی می‌شود تا جواب‌های به دست آمده علاوه بر کمینه کردن توابع هدف، قیود را نیز ارضا کند. مراحل بهینه‌سازی به وسیله GOA به صورت شکل (۵) است. متغیر موقعیت ملخ مطابق با شکل (۶) است.

$$X_i = [V_{se}, I_{sh}, phi_{se}, P_{upfc}] \quad (26)$$

P_{upfc} : موقعیت UPFC

$(V_{se}, I_{sh}, phi_{se})$: ظرفیت UPFC

در این پژوهش پارامترهای ویژه الگوریتم شامل C_{max} ، C_{min} ، f و l به ترتیب برابر 0.0004 ، 1 ، 0.5 ، $1/5$ در نظر می‌گیریم. همچنین تعداد سناریوها در برای حل مسئله در اینجا برابر مکان و ظرفیت UPFC برای هر بار انجام پخش بار در نظر گرفته شده است. متغیرهای مسئله

$$A_i = ue_w \quad (23)$$

که در آن u یک رانش ثابت بوده و e_w یک بردار واحد در جهت باد می‌باشد. ملخ‌های نوزاد هیچ بالی ندارند، بنابراین حرکت آنها شدیداً مرتبط با جهت باد است. با جایگذاری s ، G و A در معادله (۲۰)، این معادله را می‌توان به صورت زیر بسط داد:

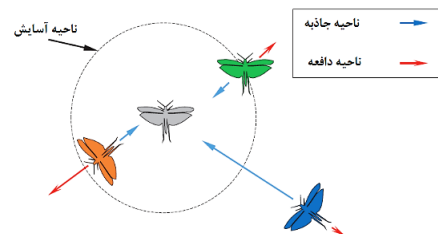
$$X_i^d = c \left[\sum_{j=1, j \neq i}^N c \frac{ub_d - lb_d}{2} s (|X_j^d - X_i^d|) \frac{X_j - X_i}{d_{ij}} \right] + T_d \quad (24)$$

که در آن ub_d کران بالا در بعد D ، lb_d کران پایین در بعد D ، $s(r) = fe^{-r} - e^{-r}$ مقدار بعد D در هدف (بهترین راه-حل یافته شده تا کنون)، و c ضریب کاهشی برای کوچکتر کردن ناحیه آسایش، ناحیه دافعه و ناحیه جاذبه می‌باشد.

برای ایجاد تعادل در اکتشاف و بهره‌برداری، پارامتر c باید متناسب با تعداد تکرارها کاهش یابد. این مکانیزم باعث افزایش تعداد تعاملات بهره‌برداری می‌گردد. ضریب c ، ناحیه آسایش را متناسب با تعداد تعاملات کاهش می‌دهد و به صورت زیر محاسبه می‌گردد:

$$c = c_{max} - l \frac{c_{max} - c_{min}}{L} \quad (25)$$

که در آن، c_{max} مقدار ماکزیمم، c_{min} مقدار مینیمم، l نشان دهنده تعاملات فعلی و L تعداد ماکزیمم تعاملات می‌باشند.



شکل (۵): الگوهای اصلاح اولیه بین فردی در یک گروه از ملخ‌ها

مدل مفهومی تعاملات بین ملخ‌ها و ناحیه آسایش با استفاده از تابع s در شکل (۵) نشان داده شده است. لازم به ذکر است که در شکل ساده شده، تعاملات اجتماعی همان نیروی محرک در برخی مدل‌های ازدحام محلی اولیه است.

۴-۱- بهینه‌سازی مکان UPFC با استفاده از (GOA)

تجزیه و تحلیل پخش بار سیستم استاندارد معیار IEEE با استفاده از روش نیوتن رافسون (N-R) انجام شده است. در ابتدا توان عبوری نرمال سیستم مورد تحلیل قرار گرفته است. سپس انواع مختلف خطا ژنراتور در شین‌های دارای ژنراتور معرفی می‌شود. در ضمن این حالت

۵-۱-۱- نتایج با هدف کمینه‌سازی تلفات توان

شبکه ۱۴ شینه مذکور دارای تلفات نرمال ۱۳/۳۹۳۳ مگاواتمی‌باشد. نتایج مربوط به تحلیل پخش بار در شرایط خطا و بعد از نصب UPFC در جدول (۲) بیان شده است.

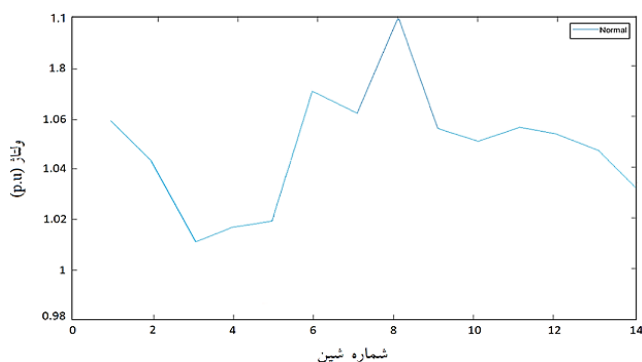
پخش بار در حالت نرمال بررسی شده است. مسئله خطای ژنراتوری در شبکه ۱۴ شینه موجود باعث افزایش توان عبوری خطوط شده که باعث افزایش اتلاف توان می‌شود که با شناسایی مکان مناسب برای نصب UPFC با استفاده از الگوریتم ملخ باعتمی‌شود در توان اکتیو تا حدی بهبودپذیری بهتری حاصل شود. جدول (۳) به موضوع تلفات و هزینه می‌پردازد.

جدول (۳) بیان‌کننده تلفات ایجاد شده در شبکه توسط خطا ژنراتوری و همچنین میزان هزینه پس از شناسایی محل خطا و نصب UPFC در محل قابل شناسایی در شبکه ۱۴ شینه استاندارد است. بنابراین با اتصال UPFC با ظرفیت مناسب می‌توان مشکل را تا حدود نسبی کاهش داد. همچنین جدول (۴) بیان‌کننده تلفات اکتیو با روش‌های مختلف است.

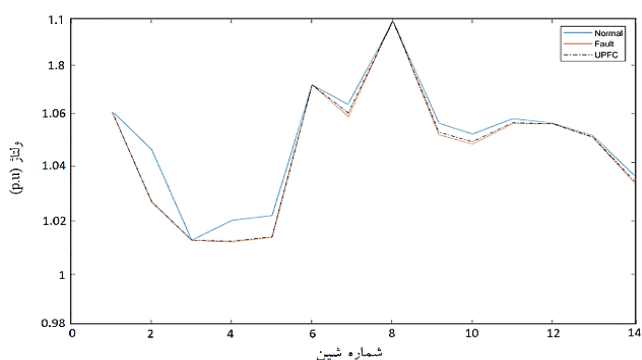
۵-۱-۲- نتایج با هدف کمینه‌سازی انحراف ولتاژ

در ابتدا مشخصات ولتاژ نرمال شبکه ۱۴ شینه IEEE با استفاده از تحلیل پخش بار نیوتن رافسون در شکل (۸) به دست آمده پس از آن در هنگام خروج یک ژنراتور از شبکه مشخصات ولتاژ در حالت نرمال، خطا (خروج ژنراتور) و پس از نصب UPFC در خط انتقالی که در آن

بیشترین خطا اتفاق افتاده است بررسی می‌شود که در شکل‌های (۹) تا (۱۲) نشان داده شده است. انحراف ولتاژ در این شبکه در حالت نامی ۰/۰۱ پریونیت می‌باشد.



شکل (۸): نمودار ولتاژ در حالت نرمال



شکل (۹): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۲

جدول (۲): تحلیل پخش بار در مسئله خطای ژنراتوری با استفاده از الگوریتم ملخ در شبکه ۱۴ شینه

شماره شین ژنراتور	بهترین موقعیت			پخش بار					
	شماره شاخه	از شین	تا شین	نرمال		خطا ژنراتوری		الگوریتم ملخ	
				P (MW)	Q (MVAR)	P (MW)	Q (MVAR)	P (MW)	Q (MVAR)
۲	۹	۴	۹	۱۵۶/۸۸۲۹	۲۰/۴۰۴۳	۱۹۲/۰۱۴۴	۶/۸۳۴۷	۱۸۷/۶۲۲۳	۸/۸۸۰۱
۳	۱۲	۶	۱۲	۱۵۶/۸۸۲۹	۲۰/۴۰۴۳	۱۵۷/۰۰۵۸	۲۰/۴۳۳	۱۵۲/۵۶۲	۱۹/۳۸۸۹
۶	۱۷	۹	۱۴	۱۵۶/۸۸۲۹	۲۰/۴۰۴۳	۱۵۷/۳۵۵۱	۲۰/۵۱۴۶	۱۵۲/۹۱۰۱	۱۹/۴۷۱۱
۸	۱۱	۶	۱۱	۱۵۶/۸۸۲۹	۲۰/۴۰۴۳	۱۵۷/۱۱۲۴	۲۰/۴۵۷۹	۱۵۲/۶۶۹۲	۱۹/۴۱۴۲

جدول (۳): تلفات توان و هزینه UPFC با استفاده از الگوریتم ملخ در شبکه ۱۴ شینه

شماره شین ژنراتور	بهترین موقعیت			تلفات توان (MW) و هزینه UPFC (\$/KVAR)			
	شماره شاخه	از شین	تا شین	نرمال	خطا ژنراتوری	الگوریتم ملخ	هزینه
۲	۹	۴	۹	۱۳/۳۹۳۳	۱۶/۰۷۲۱	۱۵/۷۶۹۴	۱۸۲/۱۷۵۳
۳	۱۲	۶	۱۲		۱۳/۶۶۹۳	۱۳/۳۹۵۷	۱۸۲/۳۲۳۷
۶	۱۷	۹	۱۴		۱۳/۵۰۳۱	۱۳/۲۲۸۴	۱۸۲/۳۰۳
۸	۱۱	۶	۱۱		۱۳/۵۳۰۹	۱۳/۲۵۷	۱۸۲/۳۱۵۸

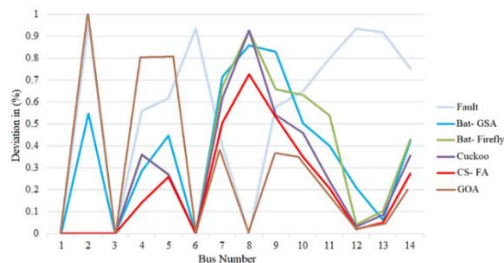
جدول (۴): تلفات توان با استفاده از روش‌های مختلف در شبکه ۱۴ شینه

شماره شین ژنراتور	بهترین موقعیت			تلفات توان (MW)						
	شماره شاخه	از شین	تا شین	نرمال	خطا ژنراتوری	FA	ABC-GSA	GSA-BAT	BAT-FA	FA-CS
۲	۹	۴	۹	۱۳/۳۹۳۳	۱۶/۰۷۲۱	۱۲/۹۲۴	۱۱/۱۷۵	۱۰/۲۷۵	۹/۶۲۳	۸/۷۲۰

جدول (۵): میزان انحراف ولتاژ بر حسب پریونیت برای هر خروج ژنراتور در

شبکه ۱۴ شینه

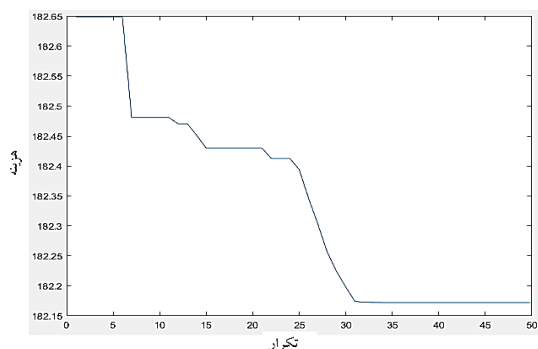
شماره شین ژنراتور	میزان انحراف ولتاژ		
	نرمال	خطا ژنراتور	الگوریتم ملخ
۲	۰/۰۱	۰/۰۰۹۷۲۱۹	۰/۰۰۹۴۷۴۴
۳		۰/۰۰۱۷۲۱۳	۰/۰۰۱۷۲۰۳
۶		۰/۰۱	۰/۰۱
۸		۰/۰۱	۰/۰۱



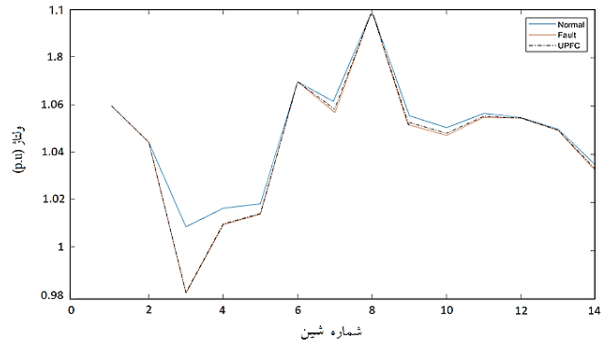
شکل (۱۳): درصد انحراف ولتاژ برای شبکه ۱۴ شینه با استفاده از روش‌های مختلف

۵-۱-۳- توابع همگرایی شبکه ۱۴ شینه

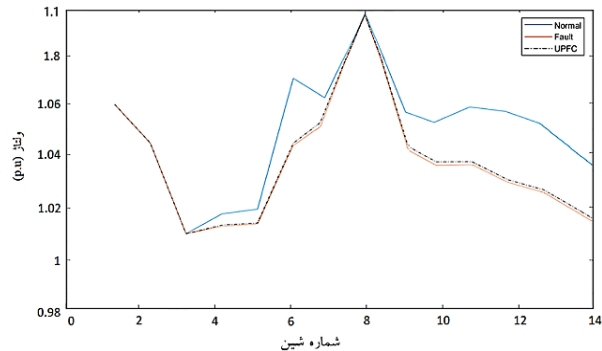
به‌طور کلی در الگوریتم‌های بهینه‌سازی مانند ملخ، هر چقدر بازه جستجو مناسب‌تر انتخاب شود، پاسخ در تعداد تکرارهای کمتری به مقدار بهینه خود همگرا می‌شود. شکل‌های (۱۴) تا (۱۷) مقدار کمترین تابع هزینه UPFC برحسب (\$/KVAR) نسبت به تعداد تکرار را نشان می‌دهد. برای شبکه ۱۴ شینه IEEE تعداد ۵۰ تکرار در نظر گرفته شده است. همان‌طور که مشخص است مقدار مینیمم تابع هزینه به کمترین مقدار ممکن خود همگرا شده است. این بیان می‌کند که هزینه نصب UPFC توسط الگوریتم ملخ بهینه شده است.



شکل (۱۴): تابع همگرایی در حالت خروج ژنراتور شین ۲

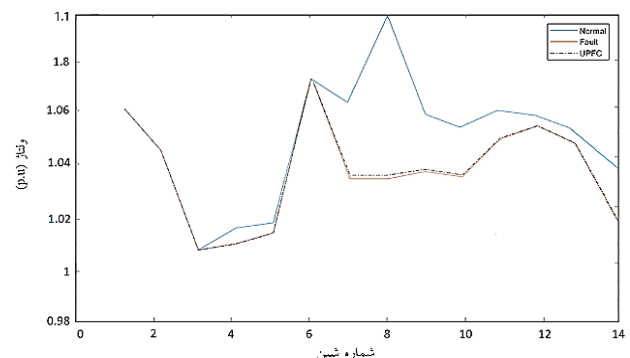


شکل (۱۰): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۳



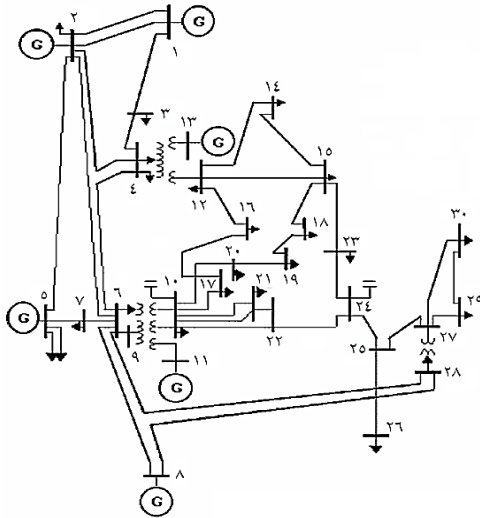
شکل (۱۱): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۶

همانطور که در نمودارها مشخص است جایابی UPFC را می‌توان بر اساس الگوریتم ملخ در قسمت‌هایی که خطا در شبکه توسط خروج ژنراتور بوجود آمده قرار داد و بی ثباتی ولتاژ را تا حدود نسبی پایدارتر کرد. در شکل (۱۳) درصد انحراف ولتاژ در شبکه ۱۴ شینه IEEE با استفاده از روش‌های مختلف نشان داده شده است.



شکل (۱۲): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۸

شبکه دوم، شبکه ۳۰ شینه استاندارد IEEE می‌باشد. این شبکه دارای ۳۰ شین، ۴۱ خط و ۶ ژنراتور می‌باشد. دیاگرام تک خطی این شبکه در شکل (۱۸) نشان داده شده است.



شکل (۱۸): ساختار شبکه ۳۰ شینه استاندارد IEEE

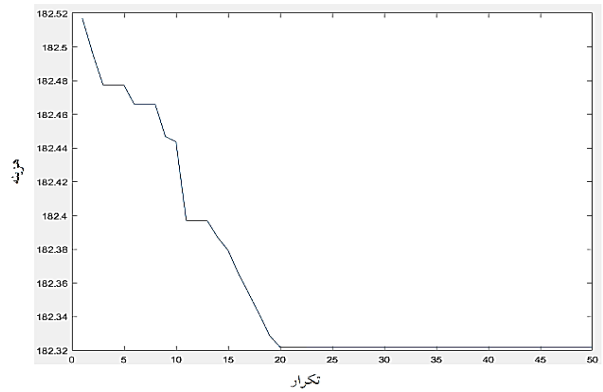
۵-۲-۱- نتایج شبیه‌سازی برای شبکه ۳۰ شینه

اطلاعات مربوط به قیود مسأله و پارامترهای الگوریتم بهینه‌سازی ملخ در جدول (۶) ارائه شده است.

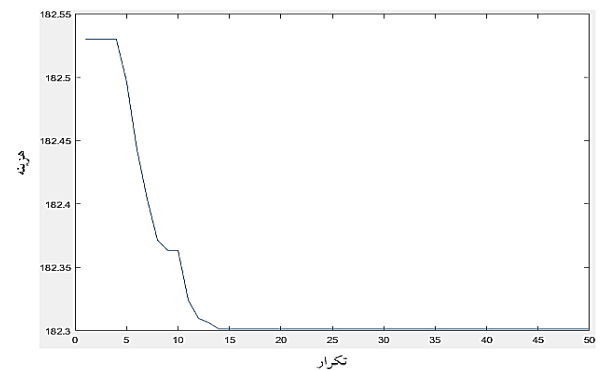
جدول (۶): پارامترهای الگوریتم بهینه‌سازی ملخ و قیود بکار رفته برای شبکه-

شبکه ۳۰

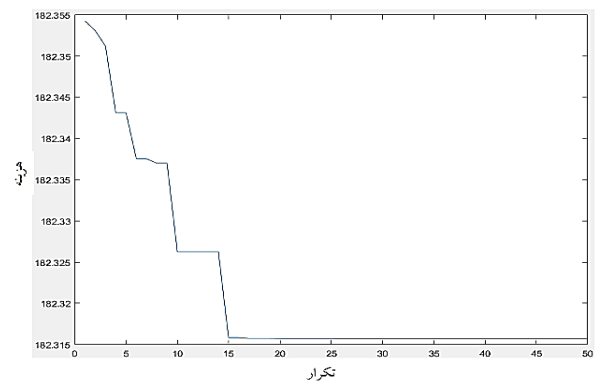
پارامتر	مقدار
تعداد جمعیت ملخ‌ها	۱۰۰
تعداد تکرارها	۵۰
حدود ظرفیت UPFC بر حسب (MVAR)	۱۳/۵
حدود ولتاژ شبکه	۰/۹۸ تا ۱/۱ پریونیت
تعداد UPFC‌های نصب شده	۲
تعداد متغیرهای تصمیم‌گیری	۴



شکل (۱۵): تابع همگرایی در حالت خروج ژنراتور شین ۳



شکل (۱۶): تابع همگرایی در حالت خروج ژنراتور شین ۶



شکل (۱۷): تابع همگرایی در حالت خروج ژنراتور شین ۸

۵-۲- نتایج شبیه‌سازی برای شبکه ۳۰ شینه استاندارد IEEE

جدول (۷): تحلیل پخش بار در مسئله خروج ژنراتور با استفاده از الگوریتم ملخ در شبکه ۳۰ شینه

شماره شین ژنراتور	بهترین موقعیت			تحلیل پخش بار					
	شماره شاخه	از شین	تا شین	نرمال		خروج ژنراتوری		الگوریتم ملخ	
				P (MW)	Q (MVAR)	P (MW)	Q (MVAR)	P (MW)	Q (MVAR)
۲	۱۶	۱۲	۱۳	۱۷۳/۳۰۷۱	۲۴/۷۰۲۸	۲۰۸/۳۰۶۱	۸/۳۳۵۹	۲۰۳/۶۹۳۲	۱۰/۳۴۴۲
۵	۱۶	۱۲	۱۳	۱۷۳/۳۰۷۱	۲۴/۷۰۲۸	۱۷۳/۳۱۴۶	۲۴/۷۰۴۵	۱۶۸/۷۳۶۷	۲۳/۶۳۴۱
۸	۱۶	۱۲	۱۳	۱۷۳/۳۰۷۱	۲۴/۷۰۲۸	۱۷۴/۲۶۹۶	۲۴/۹۲۶۲	۱۶۹/۶۸۲۶	۲۳/۸۵۶۳
۱۱	۱۶	۱۲	۱۳	۱۷۳/۳۰۷۱	۲۴/۷۰۲۸	۱۷۳/۴۵۹۴	۲۴/۷۳۸۲	۱۶۸/۸۸۲۱	۲۳/۶۶۸۳
۱۳	۱۴	۹	۱۰	۱۷۳/۳۰۷۱	۲۴/۷۰۲۸	۱۷۳/۵۷۲۹	۲۴/۷۶۴۵	۱۶۸/۹۹۴۹	۲۳/۶۹۴۸

جدول (۸): تلفات توان و هزینه UPFC با استفاده از الگوریتم ملخ در شبکه ۳۰ شینه

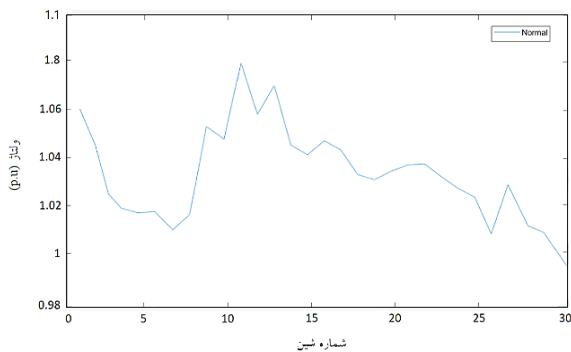
شماره شین ژنراتور	بهترین موقعیت			تلفات توان (MW) و هزینه UPFC (\$/KVAR)			
	شماره شاخه	از شین	تا شین	نرمال	خروج ژنراتوری	الگوریتم ملخ	هزینه
۲	۱۶	۱۲	۱۳	۱۷/۵۵۶۹	۲۰/۶۴۹۸	۲۰/۳۰۳۲	۱۸۱/۱۰۵۹
۵	۱۶	۱۲	۱۳		۱۷/۹۸۱۵	۱۷/۶۵۹۷	۱۸۱/۲۲۸۵
۸	۱۶	۱۲	۱۳		۱۸/۱۰۴۲	۱۷/۷۷۹۲	۱۸۰/۴۵۲۹
۱۱	۱۶	۱۲	۱۳		۱۷/۶۷۱۶	۱۷/۳۴۹	۱۸۱/۲۱۴۳
۱۳	۱۴	۹	۱۰		۱۷/۶۴۴۵	۱۷/۳۲۱۵	۱۸۱/۲۱۳۵

جدول (۹): تلفات توان UPFC با استفاده از روش‌های مختلف در شبکه ۳۰ شینه

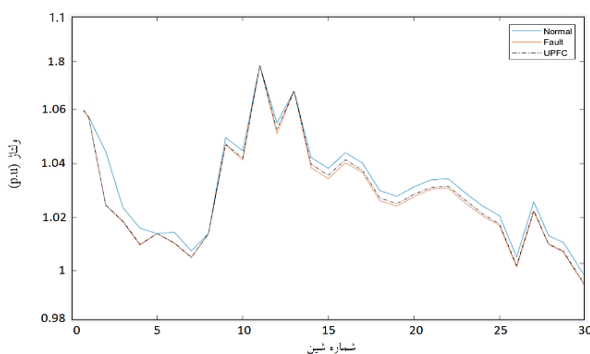
شماره شین ژنراتور	بهترین موقعیت			تلفات توان (MW)						
	شماره شاخه	از شین	تا شین	نرمال	خطا ژنراتوری	FA	ABC-GSA	GSA-BAT	BAT-FA	FA-CS
۲	۱۶	۱۲	۱۳	۱۷/۵۵۶۹	۲۰/۶۴۹۸	۱۶/۵۲۸۸	۱۶/۱۴۲۸	۱۵/۳۶۲۸	۱۴/۰۴۰۹	۱۳/۲۹۰

نمودارهای مربوط به شکل‌های (۲۵) و (۲۶) خروج دو ژنراتوری از شبکه را نشان می‌دهد. انحراف ولتاژ در این شبکه در حالت نامی ۰/۰۰۷۷۶۵۲ پریونیت می‌باشد.

در شکل (۱۹) مشخصات ولتاژ شین‌های شبکه در حالت نرمال زمانی که هیچگونه خطا و یا الگوریتم ملخ اعمال نشده است، پخش بار به روش نیوتن رافسون گرفته و پروفیل ولتاژ شین‌ها را در بازه ۰/۹۸ تا ۱/۱ بررسی می‌شود. پس از آن شکل‌های (۲۰) تا (۲۶) تاثیر الگوریتم ملخ در بهبود پروفیل ولتاژ هنگام خروج ژنراتورها از شبکه بررسی می‌شود.



شکل (۱۹): نمودار ولتاژ در حالت نرمال



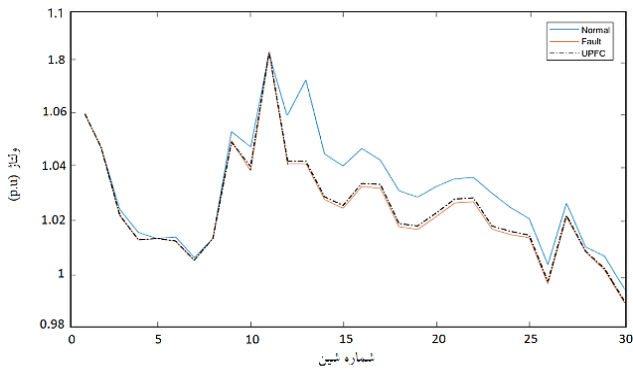
شکل (۲۰): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۲

۵-۲-۲- نتایج با هدف کمینه‌سازی تلفات توان

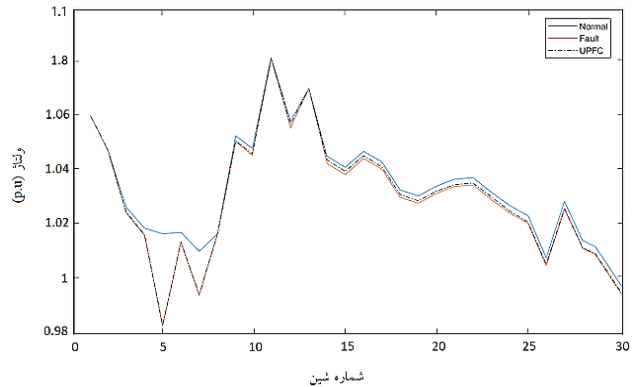
سیستم ۳۰ شینه مذکور دارای مجموع تلفات اکتیو و راکتیو مصرفی در حالت نامی به ترتیب برابر با ۱۷/۵۹۴ کیلووات و ۲۲/۲۳۳ کیلووار می‌باشد. نتایج مربوط به تحلیل پخش بار در شرایط خطا و بعد از نصب UPFC در جدول (۷) بیان شده است، همچنین تلفات و هزینه UPFC نیز در جدول (۸) محاسبه شده است. همانند قسمت قبل با مشاهده نتایج موجود در جدول (۸) سیستم ۳۰ شینه نیز پس از اتصال UPFC در خطوطی که دارای بیشترین تلفات اکتیو هستند بهبودی نسبی در تلفات برقرار می‌کند. به عنوان مثال در هنگام خروج ژنراتور متصل به شین هشتم از شبکه تلفات توان اکتیو از حالت نرمال فراتر رفته و به ۱۸/۱۰۴۲ مگاوات می‌رسد که با شناسایی خط انتقالی که بیشترین اتلاف توان توسط خروج ژنراتور مذکور در آن رخ داده است (خط انتقال متصل بین شین ۱۲ به ۱۳)، توسط الگوریتم ملخ شناسایی و پس از نصب UPFC در خط انتقال مورد نظر تلفات توان کاهش یافته و به مقدار ۱۷/۷۷۹۲ مگاوات می‌رسد که این نشان از بهینه کردن تلفات توان توسط الگوریتم بهینه‌سازی ملخ است. جدول (۹) بیان‌کننده تلفات اکتیو برای خروج ژنراتور شین ۲ با روش‌های مختلف است.

۵-۲-۳- نتایج با هدف کمینه‌سازی انحراف ولتاژ

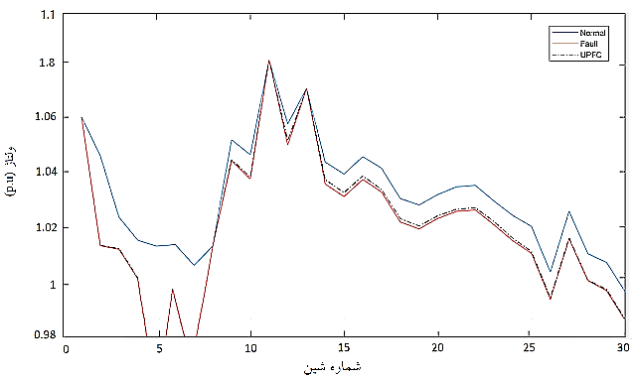
مشخصات ولتاژ نرمال شبکه ۳۰ شینه IEEE به دست آمده با استفاده از تحلیل پخش بار نیوتن رافسون در شکل (۱۹) و در هنگام خروج ژنراتور نیز در شکل‌های (۲۰) تا (۲۶) نشان داده شده است. همچنین



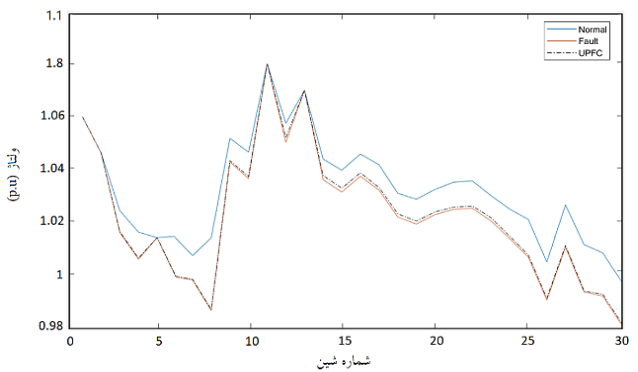
شکل (۲۴): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۱۳



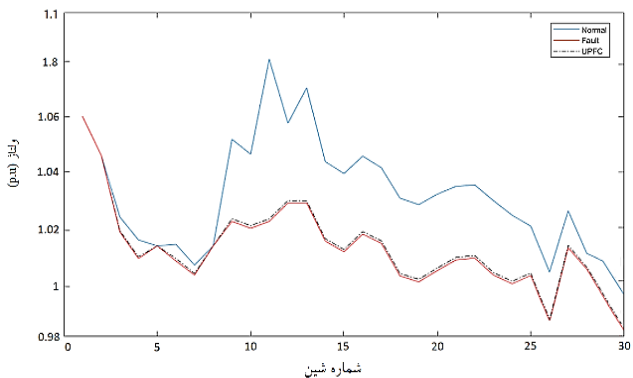
شکل (۲۱): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۵



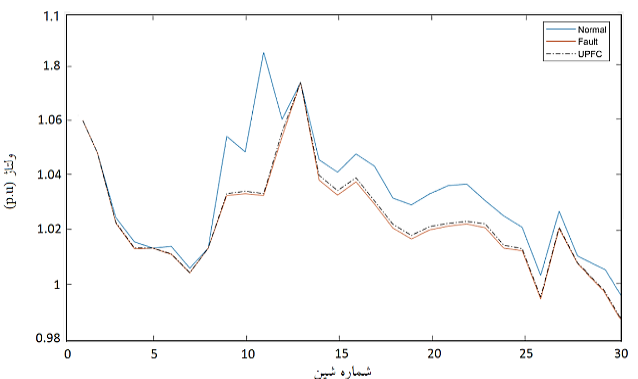
شکل (۲۵): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۵ و ۲



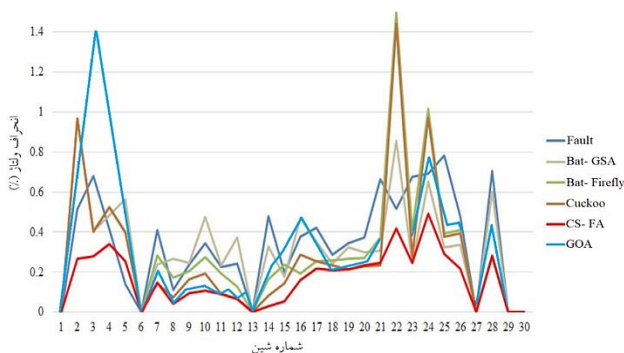
شکل (۲۲): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۸



شکل (۲۶): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۱۱ و ۱۳



شکل (۲۳): نمودار ولتاژ در حالت خروج ژنراتور شین ۱۱



شکل (۲۷): مقایسه درصد انحراف ولتاژ برای شبکه ۳۰ شینه IEEE با استفاده از الگوریتم‌های مختلف

نمودارهای ولتاژ شبکه ۳۰ شینه در دو حالت خروج تک ژنراتوری و دو ژنراتوری بیان می‌کند که در صورت خطا در شین‌های موجود در شبکه، می‌توان با استفاده از جایابی UPFC با استفاده از الگوریتم ملخ بی‌ثباتی ولتاژ را تا حدودی بهبود بخشید. بنابراین می‌توان بیان کرد که کنترل‌کننده UPFC در بهبود نسبی انحراف ولتاژ مؤثر واقع بوده است. در شکل (۲۷) درصد انحراف ولتاژ برای شبکه ۳۰ شینه با روش‌های مختلف بیان شده است.

۵-۲-۴- توابع همگرایی شبکه ۳۰ شینه

جدول (۱۰): میزان انحراف ولتاژ بر حسب پریونیت برای خطا تک و دو

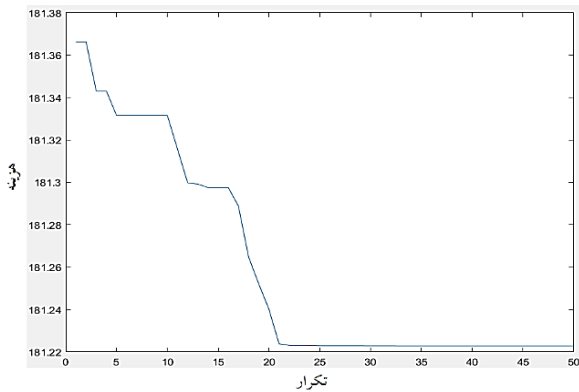
ژنراتوری در شبکه ۳۰ شینه

شماره شین ژنراتور	میزان انحراف ولتاژ		
	نرمال	خطا ژنراتور	الگوریتم ملخ
۲	۰/۰۰۷۷۶۵۲	۰/۰۱۱۵۷	۰/۰۱۱۱۱
۵		۰/۰۲۸۴۸۴	۰/۰۲۸۳۹۲
۸		۰/۰۲۵۰۹۴	۰/۰۲۴۵۶۲
۱۱		۰/۰۱۳۸۳۴	۰/۰۱۳۷۷۸
۱۳		۰/۰۱۲۵۰۳	۰/۰۱۲۴۸۳
۵ و ۲		۰/۰۵۲۵۴۷	۰/۰۵۲۳۱۲
۱۳ و ۱۱		۰/۰۲۱۵۷۵	۰/۰۲۱۳۹۲

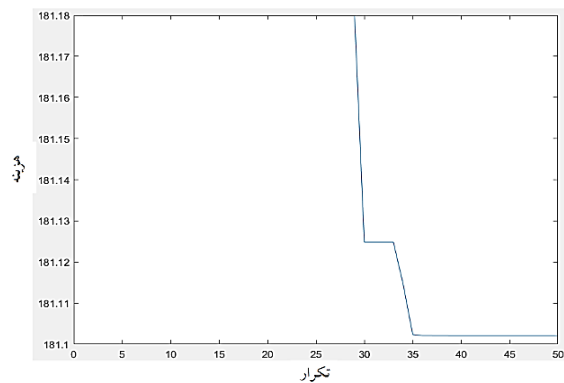
شکل‌های (۲۸) تا (۳۲) مقدار کمترین تابع هزینه UPFC بر حسب (\$/KVAR) نسبت به تعداد تکرار را نشان می‌دهد. همان طور که مشخص است مقدار مینیمم تابع هزینه به کمترین مقدار ممکن خود همگرا شده است.

جدول (۱۱): پخش بار، هزینه و تلفات در مسئله خروج دو ژنراتوری با استفاده از الگوریتم ملخ در شبکه ۳۰ شینه

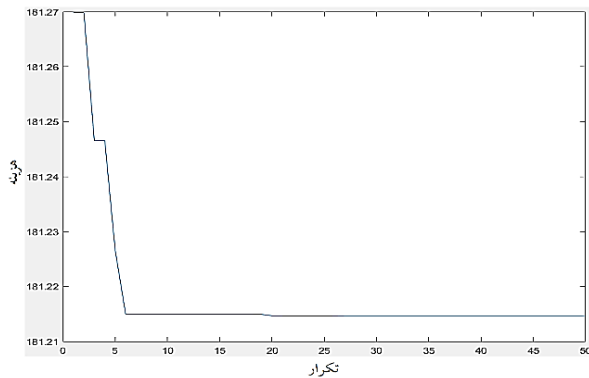
شماره شین ژنراتور	بهترین موقعیت			تحلیل پخش بار					
	شماره شاخه	از شین	تا شین	نرمال		خروج ژنراتوری		الگوریتم ملخ	
				P (MW)	Q (MVAR)	P (MW)	Q (MVAR)	P (MW)	Q (MVAR)
۵ و ۲	۲۹	۲۱	۲۲	۱/۸۲۵۷	۱/۴۲۸۶	۲/۱۳۶۹	۲/۳۵۵	۲/۶۵۸۸	۸/۲۵۱۴
۱۳ و ۱۱	۲۹	۲۱	۲۲	۱/۸۲۵۷	۱/۴۲۸۶	۲/۰۳۹۸	۱/۹۶۵۳	۲/۸۷۹۲	۹/۱۲۹۱
شماره شین ژنراتور	بهترین موقعیت			تلفات توان (MW) و هزینه (\$/KVAR) UPFC					
	شماره شاخه	از شین	تا شین	نرمال	خروج ژنراتوری	الگوریتم ملخ	هزینه		
۵ و ۲	۲۹	۲۱	۲۲	۱۷/۵۵۶۹	۲۰/۸۱۶	۲۰/۵۷۹۸	۱۷۷/۲۷۶۲		
۱۳ و ۱۱	۲۹	۲۱	۲۲		۱۷/۸۰۷۲	۱۷/۴۸۳۳	۱۸۱/۴۷۲۱		



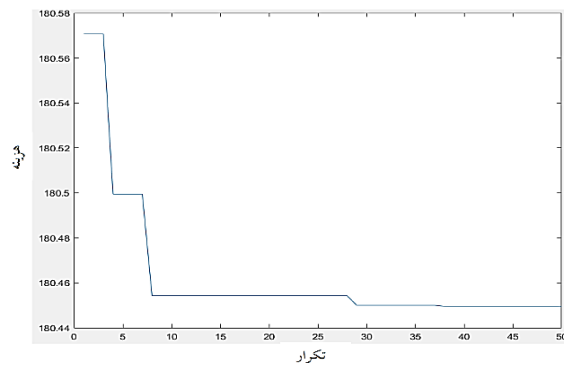
شکل (۲۹): تابع همگرایی در حالت خروج ژنراتور شین ۵



شکل (۲۸): تابع همگرایی در حالت خروج ژنراتور شین ۲



شکل (۳۱): تابع همگرایی در حالت خروج ژنراتور شین ۱۱

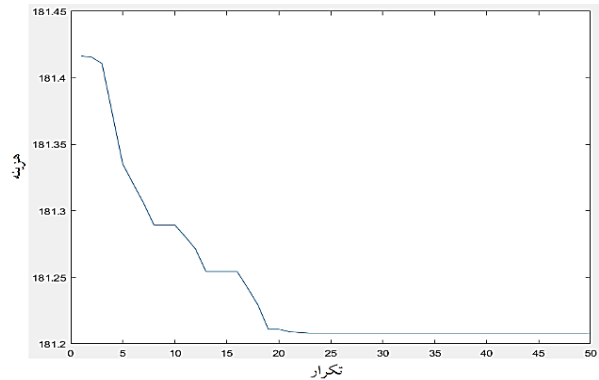


شکل (۳۰): تابع همگرایی در حالت خروج ژنراتور شین ۸

سازی ملخ ارایه داده شده است. روش الگوریتم پیشنهادی در توانایی جستجوی پیشرفته و پیچیدگی کمتر در دستیابی بهره-حل های مطلوب است. الگوریتم پیشنهادی به لحاظ ریاضیاتی مدلسازی شده و از رفتار گروهی ملخها در طبیعت برای حل مسائل بهینه سازی تقلید می کند. یک مدل ریاضیاتی به منظور شبیه سازی نیروهای جاذبه و دافعه بین ملخها ارائه شده است. نیروهای دافعه به ملخها این امکان را می دهند تا فضای جستجو را اکتشاف کنند در حالی که نیروهای جاذبه آنها را تشویق می کنند تا مناطق امیدوارکننده را بهره برداری کنند. به منظور تعادل بین اکتشاف و بهره برداری، GOA با ضریبی تجهیز شده که ناحیه آسایش ملخها را به طور تطبیقی کاهش می دهد. نهایتاً، بهترین راه حل حاصل تاکنون توسط گروه به عنوان هدفی در نظر گرفته می شود که باید تعقیب شده و توسط ملخها بهبود یابد. شبکه های ۱۴ و ۳۰ شینه IEEE برای آزمایش عملکرد روش پیشنهادی مورد استفاده قرار گرفتند. در شین های شبکه انواع مختلف خطاهای ژنراتور ایجاد شده است و مکان و ظرفیت با بیشترین تأثیر توسط الگوریتم ملخ مشخص شده است. پارامترهای تحت تأثیر شامل تلفات، ولتاژ، توان اکتیو و راکتیو با قرار دادن ظرفیت مطلوب UPFC با استفاده از الگوریتم ملخ بهینه سازی شده است. شرایط در حالت نرمال، وضعیت خطا و زمانی که الگوریتم ملخ لحاظ می شود تعیین شدند. محاسبه درصد انحراف ولتاژ نیز با افزایش پایداری دینامیکی مورد ارزیابی قرار گرفت. این آزمایش تایید می کند که روش الگوریتم ملخ یک روش مفید برای تعریف پایداری دینامیکی سیستم قدرت است.

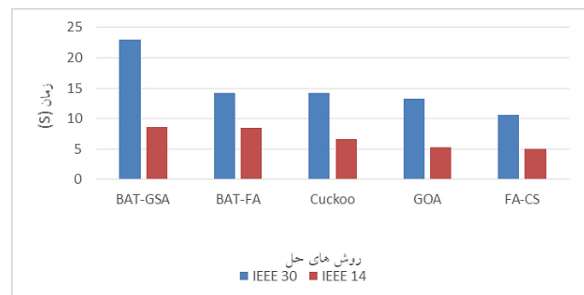
مراجع

- [1] H.I. Shaheen, G.I. Rashed, S.J. Cheng, 2010, "Application and comparison of computational intelligence techniques for optimal location and parametersetting of UPFC", Engineering Applications of Artificial Intelligence, Vol. 23, Issue. 2, pp. 203-216.
- [2] Shaheen Husam, I. Rashed Ghamgeen, S.J. Cheng, 2011, "Optimal location and parameter setting of UPFC for enhancing power system security based on differential evolution algorithm", International Journal of Electrical Power and Energy Systems, Vol 33. Issue. 1, pp. 94-105.
- [3] Seyed Abbas Taher, Muhammad Karim Amooshahi, 2013, "New approach for optimal UPFC placement using hybrid immune algorithm in electric power systems", International Journal



شکل (۳۲): تابع همگرایی در حالت خروج ژنراتور شین ۱۳

زمان محاسبه و عملکرد الگوریتم GOA، بهتر از روش های خفاش-جستجوی گرانشی (Bat-GSA)، خفاش-کرم شب تاب (Bat-Firefly) و جستجوی بلبل (CS) می باشد، که در شکل (۳۳) نشان داده شده است. الگوریتم خفاش-جستجوی گرانشی (Bat-GSA) محاسبات زمانی بیشتری را در بین الگوریتم های بهینه سازی نشان می دهد. زمان محاسبه الگوریتم Bat-FA به ترتیب ۸/۴۴۱۲ ثانیه و ۱۴/۲۲۳۲ ثانیه برای شبکه ۱۴ و ۳۰ شینه IEEE به طور همزمان است. زمان محاسبه در روش جستجو بلبل (CS) برای شبکه ۱۴ شینه IEEE به صورت ۶/۶۶۴۲ ثانیه و برای شبکه ۳۰ شینه، ۱۴/۲۲۱۴ ثانیه می باشد. همچنین زمان محاسبه الگوریتم ملخ (GOA) به ترتیب ۵/۳۱۱۲ ثانیه و ۱۳/۲۴۱۱ ثانیه برای شبکه ۱۴ و ۳۰ شینه IEEE بوده است. به این ترتیب، روش پیش بینی شده، زمان محاسباتی را نسبت به برخی روش های دیگر کوتاه تر می کند. زمان محاسباتی کاهش یافته، کاهش مشکلات روش GOA را تایید می کند.



شکل (۳۳): مقایسه زمان محاسبه و عملکرد الگوریتم GOA با روش های دیگر

۶- نتیجه گیری

این مقاله، ارایه روشی برای جایابی و تعیین ظرفیت بهینه UPFC برای بهبود پایداری سیستم قدرت با استفاده از الگوریتم بهینه-

- Unbalanced Conditions", IETE Journal of Research.
- [11] I. Pavlyukevich, Levy flights, 2007, "non-local search and simulated annealing", J. Comput. Phys. 226, 1830-1844.
- [12] K. Chandrasekaran, Sishaj P. Simon, 2012, "Multi-objective unit commitment problem using Cuckoo search Lagrangian method", Int. J. Eng. Sci. Technol, 89-105.
- [13] Xin-She Yang, Suash Deb, 2009, "Cuckoo search via levy flights", Proceedings of World Congress on Nature & Biologically Inspired Computing, 1-7.
- [14] R. D. Zimmermann, C. E. M. Sanchez, and R. J. Thomas, 2011, "Matpower: Steady-state operations, planning and analysis tools for power systems research and education," IEEE Trans. Power Del, Vol. 26, Issue. 1, pp. 12-19.
- [15] Simpson SJ, McCaffery A, HAeGELE BF. 1999, "A behavioural analysis of phase change in the desert locust. Biol Rev, 74, 461-80.
- [16] Rogers SM, Matheson T, Despland E, Dodgson T, Burrows M, 2009, "Mechanosensory-induced behavioural gregarization in the desert locust *Schistocerca gregaria*". J Exp Biol, 206:3991-4002.
- [17] Topaz CM, Bernoff. AJ, Logan S, Toolson W. A, 2008, "model for rolling swarms of locusts", Eur Phys J Special Top, 157, 93-109.
- of Electrical Power and Energy Systems Vol. 43, Issue. 1, pp. 899-909.
- [4] T. Nireekshana, G. Kesava Rao, S. Siva Naga Raju, 2012, "Enhancement of ATC with FACTS devices using real code genetic algorithm", International Journal of Electrical Power and Energy Systems, Vol. 43, Issue. 1, pp. 1276-1284.
- [5] B. Vijay. Kumara, N.V. Srikanth, 2017, "A hybrid approach for optimal location and capacity of UPFC to improve the dynamic stability of the power system", Applied Soft Computing, Vol. 52, pp. 974-986.
- [6] Shahrzad Saremi, Seyedali Mirjalili, Andrew Lewis, 2017, "Grasshopper Optimisation Algorithm: Theory and application", Advances in Engineering Software, Vol. 105, pp. 30-47.
- [7] B. Vijay Kumar, N.V. Srikanth, 2016, "Optimal location and sizing of Unified PowerFlow Controller (UPFC) to improve dynamic stability: a hybrid technique", International Journal of Electrical Power & Energy Systems, Vol. 64, pp. 429-438.
- [8] Mehrdad Tarafdar Hagh, Manijeh Alipour, Saeed Teimourzadeh, 2014, "Application of HGSO to security based optimal placement and parameter setting of UPFC," Energy Conversion and Management, Vol. 86, pp. 873-885.
- [9] Hareesh Sita, P. Umapathi, R. kiranmayi, 2019, "Optimal location and sizing of UPFC for optimal power flow in a deregulated power system using a hybrid algorithm", International Journal of Ambient Energy, 264-280.
- [10] Shilpa S. Shrawane Kapse, Manoj, B. Daigavane & Prema M. Daigavane, 2018, "Optimal Localization and Sizing of UPFC to Solve the Reactive Power Dispatch Problem Under

Location and Capacity of UPFC to Improve the Operation Power System Using a Grasshopper Optimisation Algorithm

Reza Rajab Momen¹, Hassan Barati²

1-MSc Student, Department of Electrical Engineering, Dezful Branch, Islamic Azad University, Dezful, Iran, reza.rm5523@gmail.com

2- Associate Professor, Department of Electrical Engineering, Dezful Branch, Islamic Azad University, Dezful, Iran, Barati216@gmail.com

Abstract: Unified Power Flow Controller (UPFC) is one of the most efficient FACTS devices that can be individually or combinatorial on all effective parameters in the transmission power of the transmission lines. With the flexibility of effective parameters in power passage, the power system operation can be improved. In this study, the optimization algorithm based on location and optimal capacity of UPFC has been proposed to improve the stability of power system stability. The proposed method innovation is demonstrated by improving search functionality, stochastic reduction, and complexity reduction. In this regard, the generator error affects power system operation constraints, including voltage, real and reactive power dissipation, as well as computational cost. The UPFC modeling is a power injection and load injection model of the Newton - Raphson method. Power system operation conditions are formulated with the objective of minimizing the power loss, minimization of voltage variation, and installation cost of UPFC. In matlab software, an optimization algorithm for solving the problem on the IEEE 14 and 30 bus test systems is implemented and the results of investigation are compared with other methods.

Keywords: Location and capacity of UPFC, Grasshopper Algorithm, Voltage Deviation, Power Losses, Reactive Power