

Figura 2. Diagrama fluxurilor de putere și curent la variația sarcinilor în sistem

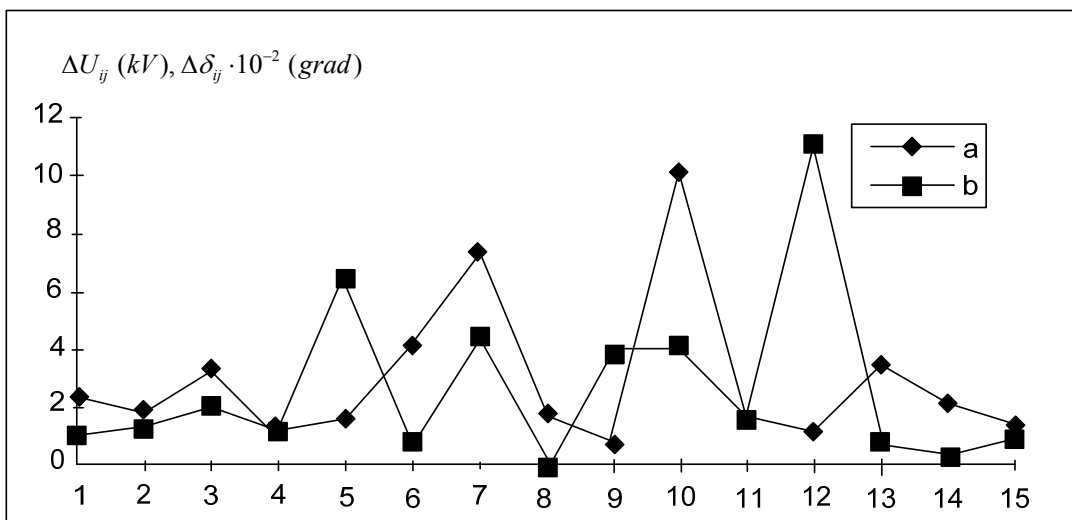


Figura 3. Diagrama tensiunilor la variația sarcinilor

Sensori din punct de vedere a fluxului de putere reactivă sunt liniile (5) și (10) din figura 2. Din punct de vedere al tensiunilor sensor va fi nodul 8 din figura 3.

La rândul său aceste linii și noduri sunt locuri slabe în sistemul energetic.

Element de cercetare pentru determinarea locurilor slabe este matricea Jacobi, care poate fi scrisă sub forma:

$$J = [Y] + \begin{bmatrix} -B & -G \\ G & -B \end{bmatrix}, \quad (1)$$

unde  $[Y]$  este matricea admitanțelor proprii și mutuale a parametrilor pasivi ai rețelei, iar  $[B]$  și  $[G]$  sunt matrici diagonale elementele cărora sunt  $b_{ij} = \frac{Q_i}{U_i^2}$   $g_{ij} = \frac{P_i}{U_i^2}$ , iar  $P_i$  și  $Q_i$  sunt sarcinile în nodul „i”. În coordonate polare matricea Jacobi poate fi prezentată în forma:

$$J = \begin{bmatrix} \frac{\partial P}{\partial \delta} & \frac{\partial P}{\partial U} \\ \frac{\partial Q}{\partial \delta} & \frac{\partial Q}{\partial U} \end{bmatrix} \quad (2)$$

Elementele matricii Jacobi inversate vor caracteriza gradul de influență al variațiilor puterilor active și reactive, cât și a parametrilor pasivi ai rețelei asupra modulului și fazei tensiunilor din noduri.

Deci determinarea elementelor mai sensibile din rețea din punct de vedere al influenței asupra regimurilor de tensiuni se reduce la analiza proprietăților matricii Jacobi.

Matricea Jacobi este simetrică și nenegativă și pentru această matrice este valabilă descompunerea singulară:

$$J = [W] \cdot [\Sigma] \cdot [V]^T \quad (3)$$

unde  $[W] = [w_1, w_2 \dots w_k]$ ,  $[V] = [v_1, v_2 \dots v_k]$ ,  $[\Sigma] = \text{diag}[\sigma_1, \sigma_2 \dots \sigma_k]$ . Aici  $[W]$  și  $[V]$  sunt matrici ortogonale, iar  $[\Sigma]$  este matrice diagonală din numere singulare.

Vom aminti unele noțiuni din matematică.

O matrice se numește singulară dacă determinantul ei este egal cu zero. De această noțiune este legată noțiunea de număr și vector propriu a matricii. În matematică, un **vector propriu** al unei transformări liniare pe un spațiu vectorial este un vector nenul a cărui direcție rămîne neschimbată de către acea transformare. Factorul prin care mărimea vectorului este scalată se numește **valoare proprie** a celui vector.

$$[A][x] = \lambda[x] \quad (4)$$

Aici  $x = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \dots \\ x_n \end{bmatrix}$  este vector propriu, iar valorile  $[\lambda] = \text{diag}[\lambda_1, \lambda_2 \dots]$  sunt numere proprii ale matricii  $[A]$ .

Număr singular  $\delta$  se numește  $\sqrt{\lambda}$  unde  $\lambda$  sunt numerele proprii ale matricii  $[A][A]^T$ . Aici  $[A]^T$  este matricea transpusă.

Se poate demonstra din (3) că

$$J^{-1} = ([W] \cdot [\Sigma] \cdot [V]^T)^{-1} = \sum v_i \cdot w_j^T / \sigma_i \quad (5)$$

Din (5) este evident că cel mai sensibil din punct de vedere al regimului sistemului energetic este acela pentru care  $\sigma_i = \min$ . În relația (3)  $[W]$  și  $[V]$  poartă denumirea de vectori proprii de stînga și, respectiv, de dreapta ai matricii  $J$ .

Ca exemplu sunt prezentate rezultatele obținute în [3]. Cel mai sensibil din punct de vedere al regimului tensiunilor a fost stabilit nodul 4 – Strășeni.

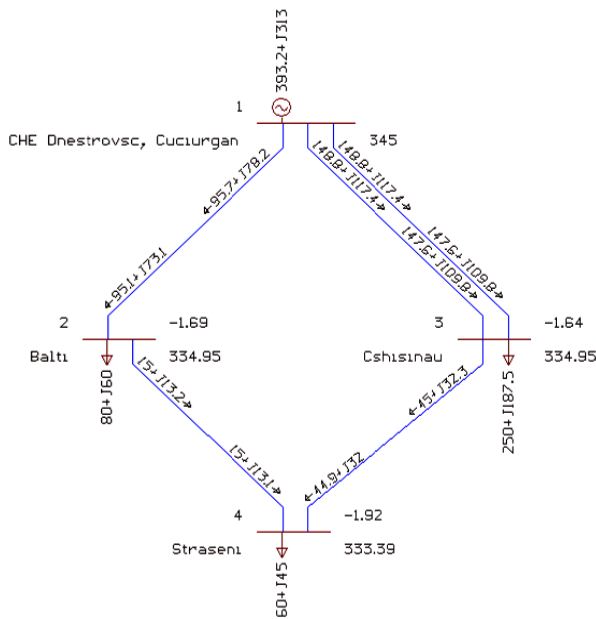


Figura 4. Regimul sistemului energetic pînă la conectarea sursei de putere reactivă în vreo unul din noduri

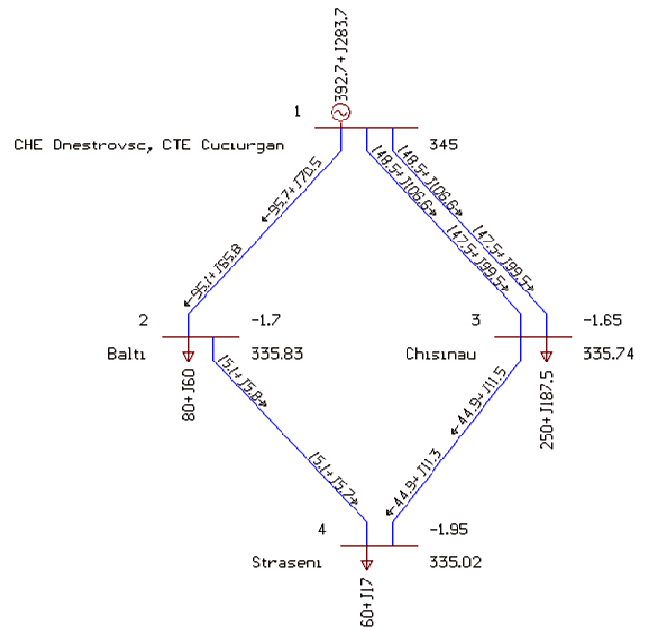


Figura 5. Regimul sistemului după conectarea sursei de putere reactivă în nodul 4.

Se observă o creștere a nivelului tensiunilor după conectarea sursei de putere reactivă în nodul 4.

### Bibliografie

1. Gamm A., Golub I. *Sensori i slabie mesta v electroenergheticeshikh sistemah*. SĂI SO RAN, Irkutsk, 1996
2. Golub J, Van Loun C. *Matricinîe vîcislenia*. Izdatelistvo „Mir”, Moscva, 1999.
3. Spinei S. *Lucrarea de licență „Utilizarea sistemelor FACTS pentru optimizarea tensiunilor în SE al R. Moldova”*, conducător conf. univ. Macovei I., UTM, Chișinău 2012.