
Enhancing Stability of Microgrid with a Novel Multi-Objective Fuzzy Controller for Integration of High Penetration Renewable Energies

Mohammad Tolou Askari, Yousefali Javanighadeikolaei, Meysam Amirahmadi, Majid Babaeinik
Islamic Azad university

Abstract:

Abstract: Frequency load management is a critical challenge in the field of engineering and power system operation. This study introduces a new approach to address this issue using the Particle Swarm Optimization (PSO) algorithm. By employing a multi-objective cost function, this method optimizes the benefits of state feedback matrix. Additionally, the proposed cost function strategically places the closed-loop system poles within a defined range to accelerate frequency stability and minimize power transfer differentials between regions. To minimize the specified cost function, an optimal teaching-learning-based optimization strategy is adopted. Furthermore, the integration of fuzzy logic techniques for combining essential objective functions is recommended. The evaluation of the proposed method involves applying the controller to a two-area power system while considering governor saturation constraints and comparing the results with those of a traditional PI controller. Simulation results emphasize the effectiveness of the proposed approach, demonstrating improvements in system features such as settling time and peak response time.

Keywords: Virtual Controller Design, Frequency Control, State Feedback Controller, Optimization Algorithm.

Submit date: 2024/05/19
Accepted date: 2024/10/06

Corresponding author's name: Mohammad Tolou Askari
Corresponding author's address: Islamic Azad university, Iran

بهبود کنترل فرکانس در سیستم‌های قدرت با استفاده از ترکیب بازخورد حالت و بهینه‌سازی ازدحام ذرات مبتنی بر سیستم استنتاج فازی

نوع مطالعه: پژوهشی

یوسفعلی جوانی قادیکلای^۱، محمد طلوع عسکری^{*}، میثم امیراحمدی، مجید بابایی نیک^۱

^۱ گروه مهندسی برق و الکترونیک، واحد سمنان، دانشگاه آزاد اسلامی، سمنان، ایران

چکیده: این مقاله به بررسی مدیریت بارهای فرکانسی در سیستم‌های قدرت پرداخته و یک روش جدید برای طراحی کنترل‌کننده بار فرکانس ارائه می‌دهد. در این روش، از ترکیب بازخورد حالت و الگوریتم بهینه‌سازی ازدحام ذرات (PSO) بهره‌گیری شده است. سیستم استنتاج فازی نیز برای ادغام توابع هزینه مختلف و بهبود دقت بهینه‌سازی به کار رفته است. شبیه‌سازی‌های انجام‌شده بر روی یک سیستم قدرت دو ناحیه‌ای با محدودیت‌های گاورنر غیرخطی نشان می‌دهد که این روش می‌تواند انحرافات فرکانسی را به طور مؤثر کاهش داده و پایداری سیستم را افزایش دهد. نتایج حاکی از بهبود چشمگیر عملکرد دینامیکی سیستم قدرت می‌باشد. این تحقیق از یک روش ترکیبی بازخورد حالت و الگوریتم PSO استفاده کرده است. ابتدا، الگوریتم PSO مقادیر تابع هدف چندگانه را برای هر راه‌حل اختصاص می‌دهد. سپس، این مقادیر به سیستم استنتاج فازی وارد شده و مقدار شایستگی نهایی برای هر راه‌حل محاسبه می‌شود. این رویکرد بهینه‌سازی چند هدفه را به یک هدف تک‌هدفه تبدیل می‌کند و از توابع عضویت فازی و قوانین استنتاج برای این کار بهره می‌برد. شبیه‌سازی‌های انجام‌شده نشان می‌دهد که روش پیشنهادی می‌تواند به طور مؤثر انحرافات فرکانسی را کاهش داده و پایداری سیستم قدرت را بهبود بخشد. نتایج شبیه‌سازی برای سیستم دو ناحیه‌ای نشان می‌دهد که کنترل‌کننده‌های توسعه‌یافته توانسته‌اند عملکرد بهتری نسبت به کنترل‌کننده‌های PI مرجع داشته باشند و انعطاف‌پذیری بالایی در برابر تغییرات پارامترهای سیستم از خود نشان دهند.

کلیدواژه‌ها: طراحی کنترل‌کننده مجازی، کنترل فرکانس، کنترل‌کننده بازخورد حالت، الگوریتم بهینه‌سازی.

تاریخ ارسال مقاله: ۱۴۰۳/۰۲/۳۰

تاریخ پذیرش مقاله: ۱۴۰۳/۰۷/۱۵

نام نویسنده‌ی مسئول: دکتر محمد طلوع عسکری

نشانی نویسنده‌ی مسئول: گروه مهندسی برق و الکترونیک، واحد سمنان، دانشگاه آزاد اسلامی، سمنان، ایران

۱- مقدمه

خودکار (AGC) نامیده می‌شود. در سیستم‌های قدرت، هدف اصلی کنترل بار فرکانس دو مورد است: کاهش انحرافات فرکانس و تنظیم تبادل توان بین مناطق برای به حداقل رساندن ناکارآمدی شبکه.

۱-۱- پیشینه تحقیق

روش‌های فراوانی تاکنون برای رسیدگی به چالش کنترل بار فرکانس در سیستم‌های قدرت پیشرفت کرده‌اند [۱۳-۳]. در میان این رویکردها، کنترل کننده PI کلاسیک به عنوان یک انتخاب رایج در صنعت ظاهر می‌شود [۲]. این کنترل کننده‌ها که با یک پارامتر بهره ثابت که در شرایط اسمی تعیین شده است، کار می‌کنند، وقتی با تغییرات در پارامترهای سیستم، شرایط عملیاتی و عوامل غیرخطی مانند محدودیت‌های تولید و اشباع گاورنر مواجه می‌شوند، محدودیت‌هایی از خود نشان می‌دهند. در نتیجه، استراتژی‌های متعددی برای افزایش سازگاری این کنترل کننده‌ها با دینامیک سیستم در حال تکامل ابداع شده‌اند. به عنوان مثال، در [۳]، یک کنترل کننده یکپارچه برای از بین بردن خطاهای حالت پایدار و دستیابی به یک پاسخ سریع پیشنهاد شده است. علاوه بر این، [۴] از منطق فازی برای بهینه‌سازی بهره کنترل کننده انتگرال استفاده می‌کند. علاوه بر این، افزایش قابل توجهی در کاربرد تکنیک‌های هوشمند برای طراحی کنترل بار فرکانس در سیستم‌های قدرت در زمان‌های اخیر وجود داشته است [۸-۱۳]. این روش‌شناسی شامل استفاده از شبکه‌های عصبی مصنوعی [۸، ۹]، منطق فازی [۱۰، ۱۱] و رویکردهای الهام‌گرفته از پدیده‌های بیولوژیکی است [۱۲، ۱۳]. به حداقل رساندن نوسانات ولتاژ و فرکانس در ریزشبکه هنگام تغییر از حالت اتصال به شبکه به حالت خودپایدار بسیار مهم است. اطمینان از تعادل هماهنگ بین عرضه و تقاضا به عنوان یک معیار اصلی برای ارزیابی کارایی ریزشبکه در هر دو حالت

در دوران معاصر، همانطور که سیستم‌های قدرت در مقیاس و پیچیدگی رشد می‌کنند، نیاز مبرمی برای پاسخگویی به مجموعه متنوعی از بارهای مصرف کوچک و بزرگ وجود دارد. این بارها بخش‌های مختلفی را شامل می‌شود که حوزه‌های مسکونی، تجاری و صنعتی را در بر می‌گیرد. در نتیجه، تمرکز به سمت اطمینان از قابلیت اطمینان و پایداری قوی شبکه برق در میان دینامیک داخلی و اختلالات خارجی تغییر می‌کند. اهمیت افزایش یافته است. یکی از مهمترین ویژگی‌های حاکم بر عملکرد سیستم قدرت، ثبات فرکانس سیستم است که نشان دهنده حداقل انحراف در حاشیه‌های قابل قبول است. به عبارت دیگر، حفظ یک فرکانس ثابت در محدوده‌های تعریف شده برای بهینه‌سازی عملکرد سیستم قدرت ضروری است. حفظ فرکانس در مقدار اسمی آن سرعت عملکرد ثابت را برای موتورهای القایی و سنکرون تضمین می‌کند. این سازگاری برای تأسیسات نیروگاهی گاز، برق آبی و سیکل ترکیبی اهمیت خاصی دارد. علاوه بر این، در یک شبکه، کاهش قابل توجه فرکانس باعث ایجاد جریان‌های مغناطیسی قوی در موتورهای القایی و ترانسفورماتورها می‌شود [۱]. تعادل تولید و مصرف توان فعال، ثبات فرکانس را در یک شبکه برق دیکته می‌کند. با توجه به ماهیت فراگیر فرکانس در سراسر سیستم، تغییرات در تقاضای توان فعال در هر نقطه مشخص به صورت نوسانات فرکانس در سراسر شبکه ظاهر می‌شود. علاوه بر این، در سیستم‌های قدرت به هم پیوسته که شامل چندین ناحیه کنترل مجزا هستند، حفظ سطوح انتقال نیرو بین مناطق همسایه در کنار تنظیم فرکانس ناحیه فردی ضروری است. مکانیزم کنترل خودکار، که وظیفه اصلاح ناهماهنگی‌های بین مصرف و تولید را با تنظیم خروجی ژنراتور، و در نتیجه حفظ مقادیر اسمی فرکانس و توان انتقال در خطوط دارد، کنترل فرکانس (LFC) یا کنترل تولید

عملیاتی است. این تعادل مستلزم حفظ پایدار در هر دو روش است [۱۲،۱۳]. در طول عملیات متصل به شبکه، مسئولیت حفظ تعادل بر عهده شبکه شهری است، در حالی که در حالت جزیره ای، ریزشبهه با تنظیم سطوح تولید یا کاهش مصرف این نقش را بر عهده می‌گیرد [۱۴،۱۵]. اگر منابع انرژی توزیع شده (DER) در یک ریزشبهه ایزوله برای پاسخگویی به تقاضا کافی نباشد، اجرای اقدامات کاهش بار ضروری می‌شود [۱۶،۱۷]. پیچیدگی‌های مدیریت ریزشبهه با اثربخشی و عملکرد مکانیسم‌های کنترل ترکیب شده است. همانطور که در [۱۷،۱۸] اشاره شد، ریزشبهه‌ها معمولاً در سطوح کنترل اولیه، ثانویه و ثالث کار می‌کنند. حتی در حالت جزیره ای، دو ردیف کنترل اولیه و وظیفه رسیدگی به نوسانات ولتاژ و فرکانس، همراه با پیکربندی مجدد سیستم در پاسخ به تغییرات بار یا تولید را دارند. لایه کنترل ثالث بر مونتاژ و تنظیم اجزای ریزشبهه نظارت می‌کند و در عین حال که فاکتورهای اقتصادی و قابلیت اطمینان را در نظر می‌گیرد، ادغام آنها با شبکه اولیه را دیکته می‌کند. در حالی که [۱۹،۲۰] از کنترل‌کننده‌های غیرمتمرکز در طراحی ریزشبهه دفاع می‌کنند، [۲۱،۲۲] و [۲۳،۲۴] معماری‌های کنترل‌کننده متمرکز و پیکربندی‌های ریزشبهه ترکیبی را بررسی می‌کنند. نمونه‌هایی از سیستم‌های زمان‌بندی و مدیریت ریزشبهه شامل تکنیک‌های قطعی که در [۲۵،۲۶] و رویکردهای بالقوه به تفصیل در [۲۷،۲۸] آمده است. این روش‌شناسی، مدل‌سازی دقیق اجزای ریزشبهه را در حالی که عدم قطعیت‌های مؤثر بر آنها را در نظر می‌گیرد، اولویت می‌دهد. استراتژی‌های مختلفی برای زمان بندی و مدیریت ریزشبهه‌ها وجود دارد. در [۲۹]، محققان به استراتژی‌های کنترل ریزشبهه جزیره‌ای با هدف کاهش نوسانات فرکانس و توان می‌پردازند، در حالی که [۳۰] روش‌های کنترل فرکانس هوشمند را برای ریزشبهه‌های AC با استفاده از ترکیبی از بهینه‌سازی ازدحام ذرات و منطق فازی بررسی می‌کنند.

تمرکز [۳۱] به سمت کنترل و پایداری ریزشبهه بود، که شامل ترکیبی از میکروتوربین‌ها، سلول‌های سوختی و الکترولیزها بود که همگی توسط یک کنترل‌کننده فازی تنظیم می‌شدند [۳۱]. در همین حال، [۳۲] به بررسی پایداری ریزشبهه هیبریدی از طریق روش بازخورد حالت، شامل تعیین مقدار ویژه و تنظیمات پارامتر کنترل‌کننده برای ارزیابی پایداری سیستم پرداخت. [۳۳] یک استراتژی کنترل فرکانس پیشگام را ارائه می‌کند که برای ریزشبهه‌هایی که پائل‌های خورشیدی و توربین‌های بادی را یکپارچه می‌کنند، طراحی شده است. علاوه بر این، [۳۴] کاربرد نمونه برداری اینرسی را در ارتباط با مکانیسم‌های کنترل مکمل برای دستیابی به تنظیم فرکانس مؤثر در ریزشبهه‌ها بررسی می‌کند. در [۳۵]، محققان به پیچیدگی‌های کنترل فرکانس بار در یک سیستم قدرت چند منطقه ای دارای ژنراتورهای القایی دوگانه فدرال (DFIG) می‌پردازند. [۳۶] استفاده از مبدل‌های پشت سر هم در پیکربندی‌های ریزشبهه را بررسی می‌کند. با پرداختن به عدم وجود طراحی کنترل‌کننده تعیین‌شده، [۳۷] با چالش مدیریت فرکانس در ریزشبهه‌های جزیره‌ای با واحدهای ذخیره‌سازی انرژی مقابله می‌کند و عدم قطعیت‌ها را در نظر می‌گیرد. با استفاده از روش تکامل دیفرانسیل، [۳۷] یک رویکرد جدید برای تنظیم فرکانس ریزشبهه پیشنهاد می‌کند. علاوه بر این، [۳۸] کاهش بالقوه انتشار گازهای گلخانه‌ای را از طریق سرمایه گذاری‌های استراتژیک در فناوری منابع انرژی توزیع شده (DER) و استراتژی‌های مدیریت انرژی در ساختمان‌های با انرژی خالص صفر بررسی می‌کند.

۲-۱- انگیزه و مشارکت تحقیق

اکثر روش‌های طراحی ارجاع‌شده، مدل خطی سیستم‌های قدرت را در اولویت قرار می‌دهند در حالی که محدودیت‌های غیرخطی را نادیده می‌گیرند. این مطالعه یک رویکرد جدید

عددی روی سیستم قدرت نمونه در بخش پنجم به تفصیل آمده است. در نهایت، بخش ششم به ارائه سخنان نهایی مقاله اختصاص دارد.

۲- مدل سیستم قدرت دو منطقه‌ای

تحت شرایط عملیاتی استاندارد، سیستم قدرت مدیریت می‌شود تا با نیازهای توان مناطق مربوطه در فرکانس تعیین شده هماهنگ شود. سیستم مسیریابی فرکانس دو ناحیه ای بر اساس اصل تنظیم شیب خط ارتباطی عمل می‌کند، یعنی تمایل هر منطقه برای از بین بردن خطای کنترل در منطقه ACE خطای کنترل در هر منطقه به عنوان ادغام خطی انحراف فرکانس و تغییر توان در خط ارتباطی، مطابق با معادله (۱) مشخص می‌شود.

$$ACE_p = \Delta P_{p1} + B_p \Delta \omega_p \quad (1)$$

ضریب به عمد انتخاب شده است. در این معادلات، ΔP_{p1} نشان دهنده تفاوت بین مبادلات برق برنامه ریزی شده و فعلی است. خطاهای کنترل ناحیه به عنوان سیگنال‌های تحریک عمل می‌کنند و تنظیمات را در تنظیمات قدرت مرجع ایجاد می‌کنند. با رسیدن به تعادل، این خطاها به صفر همگرا می‌شوند. اجزای خاصی در سیستم کنترل بار فرکانس غیرخطی از خود نشان می‌دهند که به دلیل تأثیر قابل توجه آنها بر پایداری سیستم، نیاز به بررسی دارد. این اثرات غیرخطی شامل پهنای باند مرده، محدودیت‌های نرخ تولید و محدودیت‌های گاورنر می‌شود. تضمین ایمنی و دوام عملیاتی سیستم قدرت مستلزم گنجاندن محدودیت‌های گاورنر در مدل‌سازی است. شکل ۱ یک سیستم LFC دو منطقه ای را نشان می‌دهد که دارای محدودیت‌های گاورنر است.

برای طراحی کنترل کننده بار فرکانس معرفی می‌کند، با هدف کاهش انحرافات فرکانس و افزایش دینامیک سیستم قدرت با حسابداری برای محدودیت‌های غیرخطی. برای رسیدن به این هدف، یک روش طراحی ترکیبی از بازخورد حالت و الگوریتم بهینه‌سازی (PSO) پیشنهاد شده است. این روش از یک تابع هزینه چند هدفه و الگوریتم PSO برای بهینه سازی ماتریس کنترل بازخورد حالت استفاده می‌کند. علاوه بر این، منطق فازی در طراحی ادغام شده است تا هزینه های مورد نظر را ترکیب کند، و امکان تنظیم تأثیر هر جزء بر مشکل کلی را فراهم می‌کند. شبیه‌سازی‌های عددی بر روی یک سیستم قدرت دو ناحیه‌ای با محدودیت‌های گاورنر غیرخطی برای ارزیابی کارایی روش پیشنهادی انجام می‌شود. علاوه بر این، مقایسه با نتایج کنترل کننده PI کلاسیک برای نشان دادن قابلیت‌های روش پیشنهادی و الگوریتم PSO انجام می‌شود.

با توجه به مزایای روش پیشنهادی، این روش به دلیل سرعت همگرایی بالای الگوریتم PSO، توانایی بازخورد حالت در کنترل پویایی‌های سیستم، انعطاف‌پذیری سیستم استنتاج فازی در ترکیب توابع هدف چندگانه و عملکرد بهتر نسبت به کنترل کننده‌های سنتی، انتخاب شده است. این ترکیب می‌تواند به طور مؤثری انحرافات فرکانسی را کاهش داده و پایداری سیستم قدرت را در شرایط مختلف بهبود بخشد.

۳-۱- سازماندهی تحقیق

بخش بعدی دست‌نوشته یک نمای کلی و در عین حال مختصر از الگوریتم PSO ارائه می‌دهد. به دنبال این، بخش سوم چارچوب ساختاری یک سیستم قدرت دو منطقه ای را ارائه می‌دهد که محدودیت‌های اشباع گاورنر را در بر می‌گیرد. در بخش بعدی، روش ابداع یک کنترل کننده بازخورد حالت بهینه با استفاده از الگوریتم PSO توضیح داده شده است. علاوه بر این، یافته‌های شبیه‌سازی‌ها و بررسی‌های

$$A = \begin{bmatrix} -1 & 0 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \tau_{g1} & 0 & R_1 \tau_{g1} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \tau_{T1} & \tau_{T1} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & -D_1 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & M_1 & M_1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & T_{12} & 0 & 0 & 0 & -T_{12} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \tau_{g2} & R_2 \tau_{g2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \tau_{T2} & \tau_{T2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & -1 & -D_2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & M_2 & 0 & M_2 & M_2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & B_1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & B_2 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

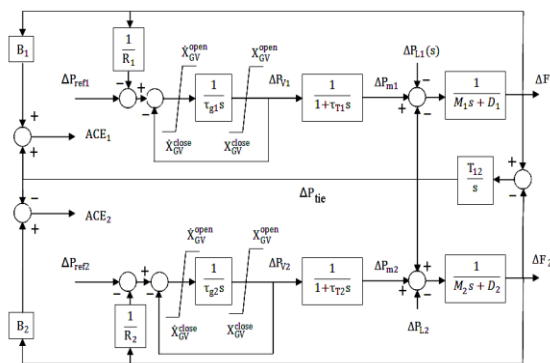
$$B = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ \tau_{g1} & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & \tau_{g2} & 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}^T$$

$$C = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$W = [0 \ 0 \ -1 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0]^T$$

بر اساس مدل فضای حالت و مشخصات ماتریس بازخورد حالت، هر پارامتر کاوش شامل ۱۸ بعد است که هر بعد مربوط به وضعیتی در ماتریس بازخورد است. استفاده از بازخورد حالت، همانطور که در معادله (۳) مشخص شده است، در سیستم بار فرکانس نشان داده شده در شکل (۱) اجرا می‌شود.

$$u = [\Delta P_{ref1} \ \Delta P_{ref2}] = -Kx \quad (3)$$



شکل (۱) سیستم قدرت دو ناحیه ای با حد اشباع گاورنر

۳. طراحی بازخورد حالت بهینه با الگوریتم PSO

ایجاد پیکربندی بازخورد حالت برای شبکه قدرت دو منطقه ای مستلزم اطمینان از قرار گرفتن قطب های سیستم حلقه بسته در محدوده مشخص شده است که از طریق دستکاری ماتریس بازخورد حاصل می‌شود. هر دو نمایش غیر خطی نشان داده شده در شکل ۱ و مدل فضای حالت خطی سیستم فرکانس بار دو ناحیه ای باید گنجانده شوند. بیان شکل خطی سیستم فرکانس فرکانس، که در شکل (۱) نشان داده شده است، مستلزم حذف محدودیت های گاورنر در حالی که متغیرهایی نماینده حالت مورد نظر هستند را در بر می‌گیرد.

$$\{\dot{x} = Ax + Bu + W\Delta P_L, y = Cx \quad (2)$$

جایی که:

$$u = [\Delta P_{ref1} \ \Delta P_{ref2}]$$

$x =$

$$[\Delta P_{v1} \ \Delta P_{m1} \ \Delta \omega_1 \ \Delta P_{tie} \ \Delta P_{v2} \ \Delta P_{m2} \ \Delta \omega_2 \ \Delta A_1 \ \Delta A_2]$$

$$J_1 = \int_{t=0}^{t=t_f} t(C_1 |\Delta P_{tie}|) dt \quad (4)$$

$$J_2 = \int_{t=0}^{t=t_f} t(C_2 |\Delta \omega_1| + C_3 |\Delta \omega_2|) dt$$

$$J_c = J_1 + J_2 \quad (5)$$

برای قرار دادن قطب های سیستم در منطقه تعیین شده، یک معیار اضافی در تابع هزینه که در رابطه (۴) مشخص شده است، ادغام می شود که تعداد قطب های واقع در منطقه مورد نظر را نشان می دهد. در نتیجه، در هر تکرار الگوریتم، پس از محاسبه تابع استاندارد، قطب های سیستم با استفاده از مدل فضای حالت سیستم مشتق می شوند. پس از ارزیابی قرارگیری قطب ها در منطقه مشخص شده، تعداد قطب های واقع در خارج از این منطقه مشخص می شود:

$$J_{location} = J_c \times 0.01 \times (\text{number of poles at out of region}) \quad (6)$$

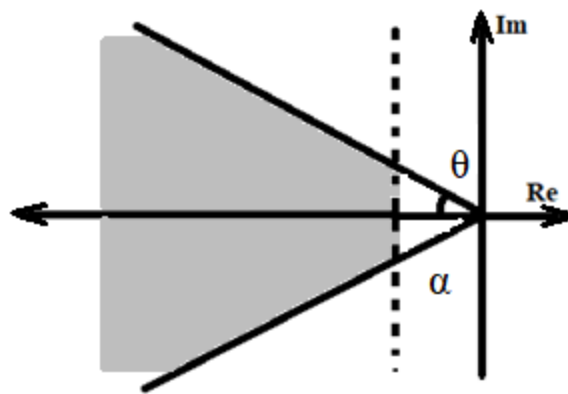
سپس تابع معیار طبق رابطه (۲۱) تعریف می شود.

$$J_{feedback} = J_{location} + J_1 + J_2 \quad (7)$$

۴- الگوریتم بهینه سازی ازدحام ذرات پیشرفته (PSO)

در این مقاله از الگوریتم PSO به دلیل پتانسیل زیاد آن برای یافتن راه حل بهینه برای مسائل غیرخطی استفاده شده است. این الگوریتم اصلاح شده بدترین موقعیت (B_{mn}^k) را در هر جستجو پیدا می کند و الگوریتم را قادر می سازد در تکرارهای بعدی از این موقعیتها اجتناب کند [۲۰]. در نتیجه، راه حل بهینه ممکن سریعتر با تکرارهای کمتر پیدا می شود. رابطه (۸) مقدار اولیه سرعت ذره n و بعد m را در تکرار جریان

اولین محدودیت در این مسئله بر روی مقادیر عناصر ماتریس بازخورد است. برای شبیه سازی، مقدار k_{ij} هر عنصر فرض می شود $L_{ij} \leq k_{ij} \leq U_{ij}$. هدف این است که با اعمال بازخورد حالت به مقادیر $\Delta \omega_1$ ، $\Delta \omega_2$ و ΔP_{L1} بعد ΔP_{tie} به سمت صفر، و همچنین قرار دادن قطب های سیستم حلقه بسته با بازخورد حالت در ناحیه مورد نظر شکل ۲، طراحی شود.



شکل (۲) ناحیه مورد نظر برای موقعیت قطب های سیستم

قرار دادن قطب های سیستم در ناحیه مورد نظر شکل (۲) باعث افزایش تضعیف (تسریع انحراف فرکانس صفر)، بهبود پایداری سیستم در برابر تغییر پارامترهای سیستم و افزایش سرعت پاسخ گذرا سیستم می شود. تابع هزینه در نظر $\Delta \omega_2$ گرفته شده برای مسئله بهینه سازی ترکیبی از $\Delta \omega_1$ و ΔP_{tie} . این تابع در رابطه (۳) بیان شده است. برای محاسبه این تابع از مدل سیستم بار فرکانسی دو ناحیه ای با حد اشباع گاورنر در شکل ۱ استفاده شده است.

$$c_1^g(t) = (c_{1,start}^g - c_{1,end}^g) \times \tan\left(0.875 \times \left(1 - \left(\frac{t}{N}\right)^{0.6}\right)\right) + c_{1,end}^g \quad (14)$$

$$c_2(t) = (c_{2,start} - c_{2,end}) \times \arctan\left(2.8 \times \left(1 - \left(\frac{t}{N}\right)^{0.4}\right)\right) + c_{2,end} \quad (15)$$

بر خلاف الگوریتم‌های بهینه‌سازی سنتی، PSO فقط برای دیدن نقطه بهینه نمی‌رود. به جای آن، در یک فضای جستجو دو بعدی به دنبال بهینه‌سازی به صورت هماهنگ و تعاملی بین پارامترهای عددی رفتار می‌کند. به این ترتیب، ویژگی اصلی PSO تعاملی بودن بین ذرات است. یکی از برتری‌های PSO در مقایسه با الگوریتم‌های بهینه‌سازی دیگر، سرعت همگرایی آن است. با توجه به تعامل و هماهنگی بین ذرات، الگوریتم PSO به سرعت به نقطه بهینه همگرا می‌شود. این در حالی است که الگوریتم‌های بهینه‌سازی دیگر معمولاً توسط مشکلات مانند بدون خروج از گرفتاری و یا به اشتراک گذاشتن نقطه بهینه بین جمعیت در جایگاه الکتروپدینامیکی خاص خود کاهش سرعت همگرایی خود را تجربه می‌کنند. همچنین، PSO می‌تواند برای مسائل بهینه‌سازی گسترده به کار برود، چرا که کارایی و کاربرد آن برای بهبود بهینه‌سازی در بسیاری از مسائل کاربرد دارد. همچنین، PSO نسبتاً ساده است در حالی که الگوریتم‌های بهینه‌سازی دیگر مثل الگوریتم‌های ژنتیک و سیموله‌شده، پیاده‌سازی و استفاده آن‌ها دشوارتر است. در کل، برتری PSO در الگوریتم‌های بهینه‌سازی دیگر به دلیل سرعت همگرایی، قابلیت کاربرد گسترده، سادگی و کاربردی بودن آن می‌باشد. شکل (۳) نشان‌دهنده فلوچارت الگوریتم پیشنهادی می‌باشد.

F_{mn}^k نشان می‌دهد. برای $k = 1$ ، سرعت اولیه طبق رابطه (۹) صفر است و موقعیت اولیه به طور تصادفی از فضای جستجو (SS) انتخاب می‌شود. رابطه (۱۰) رابطه به روز رسانی سرعت در تکرار $k + 1$ است. رابطه (۱۰) نیز موقعیت جدید ذرات را در تکرار $k + 1$ نشان می‌دهد. در رابطه (۹)، r اعداد تصادفی در محدوده $\{0, 1\}$ را نشان می‌دهد. وزن اینرسی W از (۱۱) محاسبه می‌شود. در (۱۱) W_{min} و W_{max} به ترتیب حداقل و حداکثر مقادیر ضریب وزن اینرسی هستند، t تعداد تکرارها، d وزن اینرسی اولیه پس از جستجوی اولیه، و به ترتیب $l_1(t)$ و $l_2(t)$ یک تابع غیر خطی و یک تابع خطی می‌باشد. مقادیر $l_1(t)$ و $l_2(t)$ از (۱۲) و (۱۳) محاسبه می‌شوند، که t_{max} حداکثر تعداد تکرار است. پارامترهای $c_1^g(t)$ و $c_2(t)$ به صورت پویا با استفاده از تابع مماس (۱۴) و (۱۵) تنظیم می‌شوند تا بین جستجوهای سراسری و محلی تعادل بهتری برقرار کنند. [۲۴]

$$F_{mn}^k = 0, X_{mn}^k = rand\{ss\} \quad (8)$$

$$F_{mn}^{k+1} = wF_{mn}^k + c_1^g r_1 (A_{mn}^k - X_{mn}^k) + c_1^b r_2 (X_{mn}^k - B_{mn}^k) + c_2 r_3 (D_{mn}^k - X_{mn}^k) \quad (9)$$

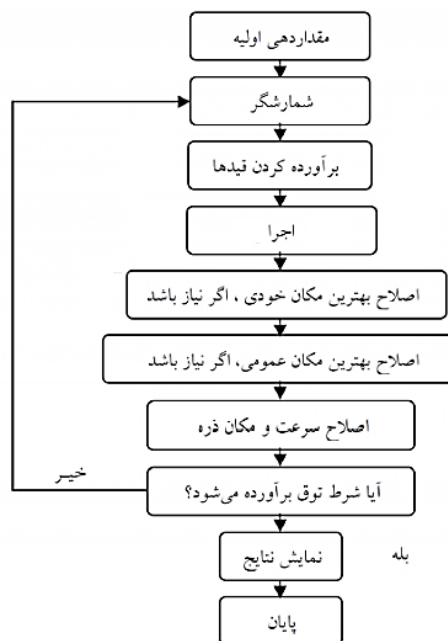
$$X_{mn}^{k+1} = X_{mn}^k + F_{mn}^{k+1} \quad (10)$$

$$w = \begin{cases} w_{min} + (w_{max} - w_{min}) \times l_1(t), & t < k \\ 2w_{min} + 2(d - w_{min}) \times l_2(t), & t \geq k \end{cases} \quad (11)$$

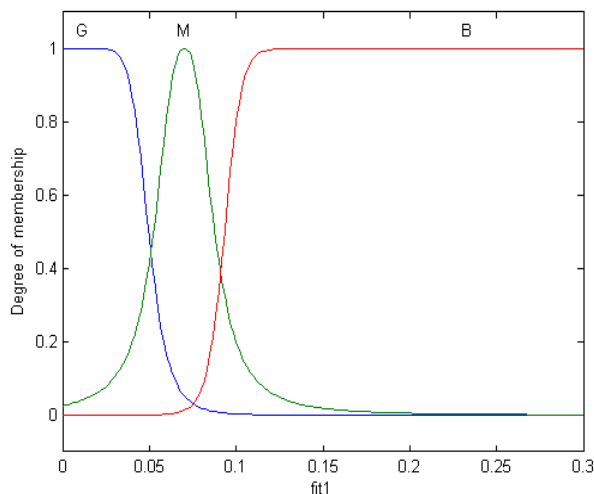
$$l_1(t) = e^{-30 \times (t/t_{max})^{15}} \quad (12)$$

$$l_2(t) = -\frac{t}{t_{max}} \quad (13)$$

بین ورودی ها و خروجی ها (عملکرد هدف نهایی که باید بهینه شود) برقرار می شود. در این روش، به کارگیری توابع مختلف عضویت و مجموعه قوانین منجر به توابع هدف نهایی متفاوت می شود و در نتیجه نتایج متنوعی را به همراه دارد. این رویکرد، با استفاده از متغیرهای زبانی-کلامی برای ادغام اهداف، درک و کاربرپسندی بیشتری را در مقایسه با اهداف وزن دهی ارائه می دهد. شایان ذکر است که، مشابه رویکرد وزن دهی هدف، این روش تنها به سمت تعداد محدودی از نتایج ناموفق همگرا می شود. توابع عضویت برای ورودی ها و خروجی های سیستم فازی در شکل های (۴) تا (۷) نشان داده شده است.



شکل (۳) فلوچارت الگوریتم پیشنهادی



شکل (۴) تابع عضویت اولین هزینه (J1)

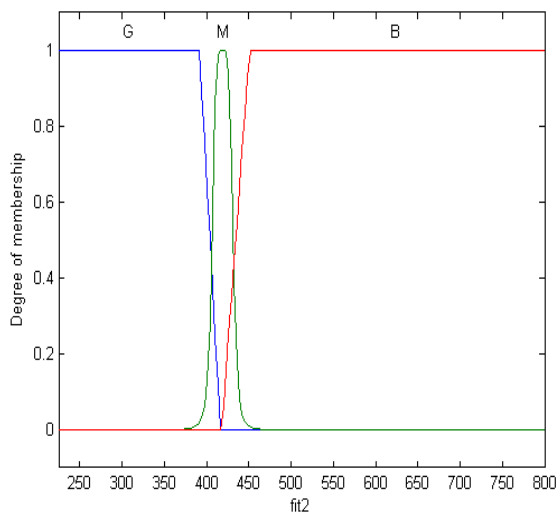
در بخش بعدی نتایج مربوط به شبیه سازی ارائه می گردد.

۴- نتایج شبیه سازی

تابع هدف مسئله به حداقل رساندن تابع معیار بیان شده در معادله (۷) است. برای دستیابی به این امر، و با تشخیص ماهیت چند وجهی مسئله همانطور که در معادله (۷) ترسیم شده است، از نظریه فازی برای هماهنگ کردن اهداف یا هزینه های مختلف و تعیین دقیق راه حل بهینه استفاده می شود. از طریق این رویکرد، با استفاده از دانش متخصص، همه توابع هدف در یک سیستم استنتاج فازی ادغام می شوند و در نتیجه مسئله بهینه سازی چند هدفه را به یک هدف تک هدفه تبدیل می کنند. برای شروع این فرآیند، محدوده مقدار خروجی هر هدف، که به عنوان ورودی برای سیستم استنتاج فازی عمل می کند، از طریق توابع عضویت فازی به چندین ناحیه تقسیم می شود. متعاقباً، با به کارگیری قوانین مناسب، همبستگی

شکل (۷) خروجی سیستم فازی (هزینه کل (Feedback))

نمادهای نشان داده شده در شکل‌های قبل نشان دهنده متغیرهای زبانی مانند ضعیف (P)، مناسب (F)، عالی (E)، بسیار ضعیف (VP)، خیلی خوب (VG)، بسیار عالی (VE)، کم (L)، متوسط (M)، زیاد (H) و استثنایی (X). این متغیرهای زبانی به ترتیب درجات متفاوتی از عملکرد را از ضعیف تا استثنایی نشان می‌دهند. علاوه بر این، قوانین فازی که در جداول (۱) تا (۳) مشخص شده اند ارائه شده است. این سیستم فازی از عملگرهایی شامل حداقل چرخش، حداکثر فصل، استنتاج بخش (حداقل)، حداکثر ترکیب و فاز زدایی مرکز ثقل استفاده می‌کند.



شکل (۵) تابع عضویت هزینه دوم (J₂)

جدول (۱) قوانین فازی

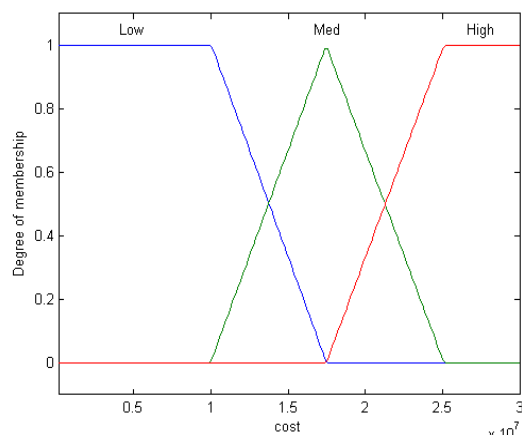
		f		
		خوب	متوسط	بد
J ₁	خوب	خیلی خوب	متوسط	خیلی بد
	متوسط	خیلی خوب	متوسط	خیلی بد
	بد	خیلی خوب	خیلی بد	خیلی بد

جدول (۲) قوانین فازی

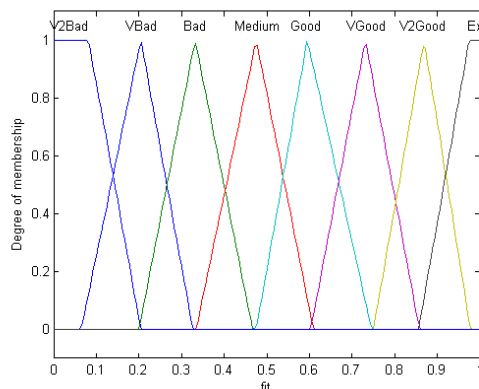
		f		
		خوب	متوسط	بد
J ₂	خوب	خیلی خوب	متوسط	خیلی بد
	متوسط	خیلی خوب	بد	خیلی بد
	بد	خوب	خیلی بد	خیلی بد

جدول (۳) قوانین فازی

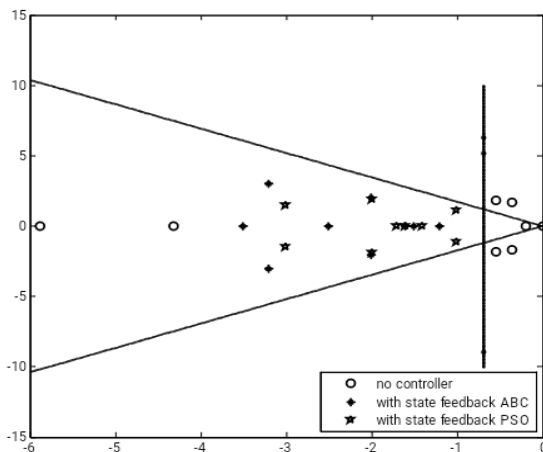
		af		
		خوب	متوسط	بد
J _{location}	خوب	خوب	بد	خیلی بد
	متوسط	متوسط	خیلی بد	خیلی بد
	بد	بد	خیلی بد	خیلی بد



شکل (۶) تابع عضویت از هزینه سوم (J_{location})



سازی می شود. شکل (۸) موقعیت قطب های سیستم حلقه بسته را قبل و بعد از اجرای کنترلر نشان می دهد. بدیهی است که قطب ها در منطقه تعیین شده قرار دارند. به منظور ارزیابی انعطاف پذیری رویکرد پیشنهادی در برابر تغییرات پارامترهای سیستم از مقادیر اسمی آنها، تأثیر تنظیمات پارامتر بر عملکرد سیستم مورد بررسی قرار می گیرد. در نتیجه، عملکرد رویکرد پیشنهادی تحت افزایش ۲۰ درصدی پارامترهای مدل سیستم مورد تجزیه و تحلیل قرار می گیرد. شکل (۹) و (۱۰) نتایج شبیه سازی را نشان می دهد. علیرغم افزایش ۲۰ درصدی پارامتر، کنترل کننده پیشنهادی عملکرد قابل ستایشی را در مقایسه با کنترل کننده PI معمولی از خود نشان می دهد.



شکل (۸) قطب های سیستم پس از اعمال کنترل کننده بازخورد حالت

فرآیند به روش بعدی آشکار می شود: در ابتدا، الگوریتم PSO مقادیری را به توابع هدف سه گانه برای هر راه حل اختصاص می دهد. متعاقباً، این مقادیر تابع هدف به سیستم استنتاج فازی وارد می شود، که مقدار شایستگی نهایی را برای هر راه حل بر اساس توابع عضویت ورودی-خروجی و قوانین ابداع شده توسط کارشناسان محاسبه می کند. در نهایت، مشکل با استفاده از الگوریتم PSO حل می شود.

برای ارزیابی رویکرد پیشنهادی، نتایج شبیه سازی برای سیستم دو ناحیه ای نشان داده شده در شکل (۱) با در نظر گرفتن پارامترهای بعدی، افشا شده است. پارامترهای منطقه بهینه برای قطب های سیستم به شرح زیر در نظر گرفته می شوند:

$$\theta = \pi/3, \alpha = -0.7$$

همچنین معیار توقف برای الگوریتم ۱۰۰ تکرار در نظر گرفته شده است. پس از اجرای الگوریتم در ۱۰۰ تکرار، ماتریس بازخورد و هزینه به دست آمده از رابطه (۲۱) برای هر ماتریس بازخورد به شرح زیر است (محدودیتی وجود دارد ۱۰۰ $\leq k_{ij} \leq$ در اجرای ماتریس بازخورد).

$$K_{MOA} = \begin{bmatrix} 0.1252 & 2.5870 & 19.3345 & 12.7689 \\ -0.0138 & 0.1783 & -12.5405 & 68.049 \\ -0.2380 & -0.5460 & -2.8634 & 5.9481 & -4.8657 \\ 10.069 & 3.8103 & 17.9481 & -5.9261 & -0.0751 \end{bmatrix}$$

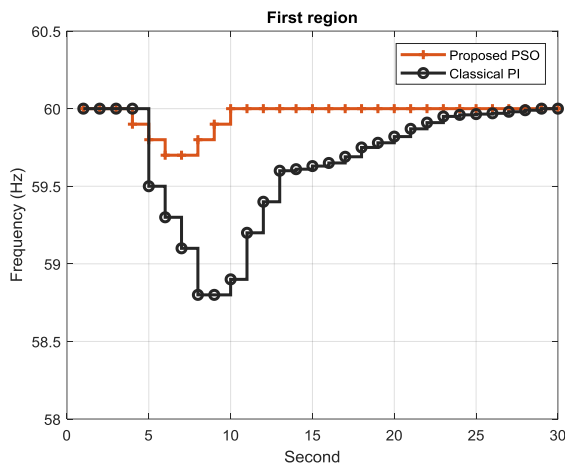
$$J_{c(MOA)} = 0.0398$$

برای ارزیابی اثربخشی کنترل کننده های توسعه یافته، هم کنترل کننده های طراحی شده و هم یک کنترل کننده PI با مقادیر از پیش تعریف شده از مرجع [۱] به سیستم دو ناحیه ای نشان داده شده در شکل (۱)، با استفاده از پارامترهای اسمی اعمال می شوند. سپس سیستم به مدت ۳۰ ثانیه شبیه

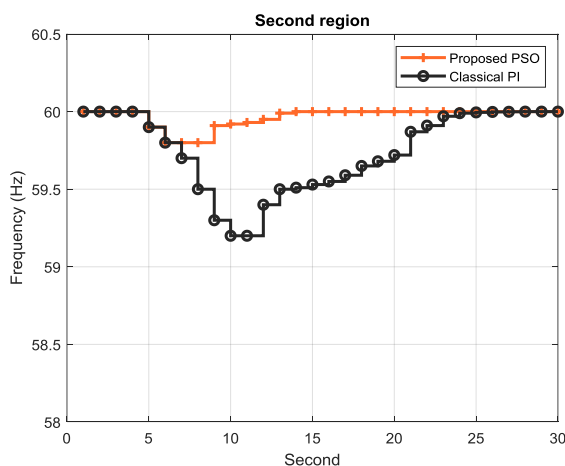
ترکیب بازخورد حالت و PSO منجر به بهبود قابل توجهی در پایداری دینامیکی سیستم قدرت شده است. این ترکیب توانسته است در مواجهه با تغییرات ۲۰ درصدی پارامترهای سیستم، عملکرد سیستم را حفظ کند و انحرافات فرکانسی را به حداقل برساند. استفاده از سیستم استنتاج فازی برای ترکیب اهداف چندگانه، انعطاف‌پذیری بالایی را فراهم کرده و توانسته است دقت بهینه‌سازی را افزایش دهد. این سیستم با استفاده از متغیرهای زبانی-کلامی، توانسته است اهداف مختلف را به طور مؤثر ادغام کرده و نتایج متنوعی ارائه دهد. نتایج شبیه‌سازی نشان داده است که کنترل‌کننده پیشنهادی عملکرد بهتری نسبت به کنترل‌کننده‌های PI سنتی دارد. این بهبود در کاهش انحرافات فرکانسی و افزایش پایداری سیستم مشاهده شده است. در مجموع، روش پیشنهادی با ترکیب الگوریتم PSO، بازخورد حالت و سیستم استنتاج فازی، یک راه‌حل مؤثر و نوآورانه برای کنترل بار فرکانس در سیستم‌های قدرت ارائه می‌دهد که می‌تواند به طور قابل توجهی عملکرد و پایداری این سیستم‌ها را بهبود بخشد.

مراجع

- [1] P. Kundur, Power System Stability and Control: McGraw-Hill, 1994.
- [2] H. Shayeghi, H. A. Shayanfar, and A. Jalili, "Load Frequency Control Strategies: A State-of-the-Art Survey for the Researcher," Energy Conversion and Management, Vol. 50, 2009, pp. 344-353.
- [3] Y. H. Moon, H. S. Ryu, J. G. Lee, K. B. Song, and M. C. Shin, "Extended Integral Control for Load Frequency Control with the Consideration of Generation-Rate Constraints," International Journal of Electrical Power & Energy Systems, Vol. 24, 2002, pp. 263-269.
- [4] J. Talaq and F. Al-Basri, "Adaptive fuzzy gain scheduling for load frequency control," IEEE Trans. on Power and Systems, Vol. 14, 1999, pp. 145-150.



شکل (۹) تغییرات فرکانس در ناحیه اول برای افزایش ۲۰ درصدی



شکل (۱۰) تغییرات فرکانس در ناحیه دوم برای افزایش ۲۰ درصدی

۵- نتیجه‌گیری

این مطالعه یک روش نوآورانه برای بهبود کنترل بار فرکانس در سیستم‌های قدرت ارائه می‌دهد که شامل ترکیب بازخورد حالت و بهینه‌سازی ازدحام ذرات (PSO) به همراه سیستم استنتاج فازی است. استفاده از PSO به دلیل سرعت همگرایی بالا، سادگی در پیاده‌سازی و توانایی جستجوی موثر در فضای بزرگ راه‌حل‌ها، توانسته است پارامترهای کنترل‌کننده را به طور مؤثر بهینه‌سازی کند و عملکرد بهتری نسبت به سایر الگوریتم‌های بهینه‌سازی مرسوم نشان دهد.

- mechanical design optimization problems", *Computer-Aided Design*, Vol. 43, No. 3, pp. 303-315, 2011.
- [15] Hassan, M.A.M.; Worku, M.Y.; Abido, M.A. Optimal Design and Real Time Implementation of Autonomous Microgrid Including Active Load. *Energies* 2018, 11, 1109
- [16] Lidula, A.N.W.; Rajapakse, A. Microgrids research: A review of experimental microgrids and test systems. *Renew. Sustain. Energy Rev.* 2011, 15, 186–202.
- [17] Shahidehpour, M.; Khodayar, M. Cutting Campus Energy Costs with Hierarchical Control: The Economical and Reliable Operation of a Microgrid. *IEEE Electr. Mag.* 2013, 1, 40–56.
- [18] Che, L.; Shahidehpour, M. DC Microgrids: Economic Operation and Enhancement of Resilience by Hierarchical Control. *IEEE Trans. Smart Grid* 2014, 5, 2517–2526.
- [19] Hassan, M.; Aleem, S.H.E.A.; Ali, S.G.; Abdelaziz, A.Y.; Ribeiro, P.F.; Ali, Z.M. Robust Energy Management and Economic Analysis of Microgrids Considering Different Battery Characteristics. *IEEE Access* 2020, 8, 54751–54775.
- [20] Sidong Xian, Xu Feng, "Meerkat optimization algorithm: A new meta-heuristic optimization algorithm for solving constrained engineering problems," *Expert Systems with Applications*, Volume 231, 120482, 2023.
- [21] Verma, P.; Gupta, P. Proactive stabilization of grid faults in DFIG based wind farm using bridge type fault current limiter based on NMPC. *Energy Sources Part A Recover. Util. Environ. Eff.* 2020, 1–20.
- [22] Mohssine, C.; Nasser, T.; Essadki, A. Contribution of Variable Speed Wind Turbine Generator based on DFIG using ADRC and RST Controllers to Frequency Regulation. *Int. J. Renew. Energy Res. (IJRER)* 2021, 11, 320–331.
- [23] Ribó-Pérez, D.; Bastida-Molina, P.; Gómez-Navarro, T.; Hurtado-Pérez, E. Hybrid assessment for a hybrid microgrid: A novel methodology to critically analyse generation
- [5] M. Azzam, "Robust Automatic Generation Control," *Energy Conversion and Management*, Vol. 40, 1999, pp. 1413-1421.
- [6] Z. Q. Wang and M. Szaier, "Robust control design for load frequency control using μ -synthesis," in *Southcon/94, Conference Record*, Orlando, FL, USA, 1994, pp. 186-190.
- [7] A. Khodabakhshian and M. Edrisi, "A New Robust PID Load Frequency Controller," *Control Engineering Practice*, Vol. 16, 2008, pp. 1069-1080.
- [8] K. Sabahi, M. A. Nekoui, M. Teshnehlab, M. Aliyari, and M. Mansouri, "Load Frequency Control in Interconnected Power System Using Modified Dynamic Neural Networks," *Control & Automation*, Vol. 1, 2007.
- [9] A. Y. Abdelaziz, M. A. L. Badr, and A. H. Younes, "Artificial Neural Network for Load Modeling of an Egyptian Primary Distribution System," *Electric Power Components and Systems*, Vol. 34, 2006, pp. 1099-1119.
- [10] H. Shayeghi, H. A. Shayanfar, and A. Jalili, "Multi-Stage Fuzzy PID Power System Automatic Generation Controller in Deregulated Environments," *Energy Conversion and Management*, Vol. 47, 2006, pp. 2829-2845.
- [11] S. Pothiya, Issarachai Ngamroo, "Optimal fuzzy logic-based PID controller for load–frequency control including superconducting magnetic energy storage units", *Energy Conversion and Management*, Vol.49, 2008, pp. 2833–2838.
- [12] R. Hemmati, M. S. Boroujeni, H. Delafkar, A. S. Boroujeni, "PID Controller Adjustment using PSO for Multi Area Load Frequency Control ", *Australian Journal of Basic and Applied Sciences*, Vol. 5, 2011, pp. 295-302.
- [13] S.A. Taher, R. Hematti, A. Abdolalipour , H. Tabe , " Optimal Decentralized Load Frequency Control Using HPSO Algorithms in Deregulated Power Systems", *American Journal of Applied Sciences*, Vol. 5 , 2008, pp.1167-1174.
- [14] R.V. Rao, V.J. Savsani, D.P. Vakharia, "Teaching–learning-based optimization: A novel method for constrained

- Distribution Networks Conference (EPDC), Zahedan, Iran, 28–29 April 2015.
- [33] Mauricio, J.M.; Marano, A.; Gómez-Expósito, A.; Ramos, J.L. Frequency Regulation Contribution Through Variable-Speed Wind Energy Conversion Systems. *IEEE Trans. Power Syst.* 2009, 24, 173–180.
- [34] Morren, J.; de Haan, S.W.H.; Kling, W.L.; Ferreira, J.A. Wind Turbines Emulating Inertia and Supporting Primary Frequency Control. *IEEE Trans. Power Syst.* 2006, 21, 433–434.
- [35] Ahmadi, R.; Sheikholeslami, A.; Nabavi Niaki, A.; Ranjbar, A. Dynamic participation of doubly fed induction generator in multi-area load frequency control. *Int. Trans. Electr. Energy Syst.* 2015, 25, 1130–1147.
- [36] Alayi, R.; Zishan, F.; Mohkam, M.; Hoseinzadeh, S.; Memon, S.; Garcia, D. A Sustainable Energy Distribution Configuration for Microgrids Integrated to the National Grid Using Back-to-Back Converters in a Renewable Power System. *Electronics* 2021, 10, 1826.
- [37] Li, H.; Wang, X.; Xiao, J. Differential Evolution-Based Load Frequency Robust Control for Micro-Grids with Energy Storage Systems. *Energies* 2018, 11, 1686.
- [38] Stadler, M.; Siddiqui, A.; Marnay, C.; Aki, H.; Lai, J. Control of greenhouse gas emissions by optimal DER technology investment and energy management in zero-net-energy buildings. *Eur. Trans. Electr. Power* 2011, 21, 1291–1309.
- technologies for hybrid microgrids. *Renew. Energy* 2020, 157, 874–887.
- [24] Sadat, S.A.; Faraji, J.; Babaei, M.; Ketabi, A. Techno-economic comparative study of hybrid microgrids in eight climate zones of Iran. *Energy Sci. Eng.* 2020, 8, 3004–3026.
- [25] Borghei, M.; Ghassemi, M. Optimal planning of microgrids for resilient distribution networks. *Int. J. Electr. Power Energy Syst.* 2021, 128, 106682.
- [26] Parol, M.; Wójtowicz, T.; Księżyk, K.; Wenge, C.; Balisiewicz, S.; Arendarski, B. Optimum management of power and energy in low voltage microgrids using evolutionary algorithms and energy storage. *Int. J. Electr. Power Energy Syst.* 2020, 119, 105886.
- [27] Zhou, Q.; Shahidehpour, M.; Paaso, A.; Bahramirad, S.; Alabdulwahab, A.; Abusorrah, A. Distributed Control and Communication Strategies in Networked Microgrids. *IEEE Commun. Surv. Tutor.* 2020, 22, 2586–2633.
- [28] Zhou, B.; Zou, J.; Chung, C.Y.; Wang, H.; Liu, N.; Voropai, N.; Xu, D. Multi-microgrid Energy Management Systems: Architecture, Communication, and Scheduling Strategies. *J. Mod. Power Syst. Clean Energy* 2021, 9, 463–476.
- [29] Mohamed, N.; Aymen, F.; Ali, Z.; Zobia, A.; Aleem, S.A. Efficient Power Management Strategy of Electric Vehicles Based Hybrid Renewable Energy. *Sustainability* 2021, 13, 7351.
- [30] Bevrani, H.; Habibi, F.; Babahajyani, P.; Watanabe, M.; Mitani, Y. Intelligent Frequency Control in an AC Micro grid: Online PSO-Based Fuzzy Tuning Approach. *IEEE Trans. Smart Grid* 2012, 3, 1935–1944.
- [31] Li, X.; Song, Y.J.; Han, S.B. Frequency control in micro grid power system combined with electrolyzer system and fuzzy PI controller. *J. Power Sources* 2018, 180, 468–475.
- [32] Mahmoudi, M.; Jafari, H.; Jafari, R. Frequency control of Micro-grid Using State Feedback with Integral Control. In *Proceedings of the 20th Conference on Electrical Power*