

یک روش جدید شناسایی نوسان توان برای استفاده در رله دیستانس با استفاده از داده‌های PMU

علی خادمی^۱، کارشناسی ارشد، مهرداد عابدی^۲، استاد، سید حمید فتحی^۳، استادیار، حسین عسکریان ابیانه^۴، استاد

۱- دانشکده مهندسی برق- دانشگاه صنعتی امیر کبیر- تهران- ایران

ali.khademi.mail@gmail.com

۲- دانشکده مهندسی برق- دانشگاه صنعتی امیر کبیر- تهران- ایران

abedi@aut.ac.ir

۳- دانشکده مهندسی برق- دانشگاه صنعتی امیر کبیر- تهران- ایران

fathi@aut.ac.ir

۴- دانشکده مهندسی برق- دانشگاه صنعتی امیر کبیر- تهران- ایران

askarian@aut.ac.ir

چکیده: در این مقاله روشی جدید براساس استفاده از داده‌های PMU برای تشخیص نوسان توان و جلوگیری از عملکرد ناصحیح رله‌های دیستانس ارائه شده است. نوسان توان همیشه یکی از مسائل مهم در پایداری شبکه‌های قدرت بوده است. در سال‌های اخیر بدلیل بزرگتر شدن شبکه‌های قدرت و عملی شدن بازار برق، نوسان توان‌های بزرگی در شبکه‌های مختلف در سراسر جهان رخ داده است که باعث بروز خاموشی‌هایی بزرگ شده‌اند. با ورود تجهیزات جدید نظریه PMU به سیستم‌های قدرت امکان تشخیص نوسان توان با دقیق و سرعتی بالاتر مهیا شده است. در این مقاله الگوریتم روش پیشنهادی بوسیله نرم افزار MATLAB کد نویسی شده و ورودی‌های آن از شبکه‌ی شبیه سازی شده در DIGSILENT گرفته شده‌اند. نتایج بدست آمده دقیق و سرعت بالای این روش را تایید می‌کنند.

کلمات کلیدی: نوسان توان ، حفاظت دیستانس ، واحد اندازه‌گیری فازوری (PMU)

تاریخ ارسال مقاله : ۱۳۹۲/۳/۲

تاریخ پذیرش مقاله : ۱۳۹۲/۱۲/۱۸

نام نویسنده‌ی مسئول : علی خادمی

نشانی نویسنده‌ی مسئول : اهواز- ابتدای جاده قدیم اهواز-ماهشهر- شرکت بهره برداری نفت و گاز مارون

روتور ماشین‌ها، وجود نوسان توان و پایداری آن بررسی می‌شود. در [۱۱] با استفاده از اندازه جریان روشی برای تشخیص نوسان توان ارائه شده است. در [۱۲] روشی ارائه شده است که با استفاده از Mathematical Morphology نوسان توان را تشخیص می‌دهد. در [۱۳] و [۱۴] با استفاده از داده‌های خط‌ها و نوسان توان‌های گذشته سیستم ماشین بردار پشتیبان (SVM) آموزش داده می‌شود تا بتواند بین نوسان توان و خط تمايز قائل شود. در [۱۵] با استفاده از تبدیل موجک روشی برای تشخیص خط‌ارائه شده است که تحت تأثیر نوسان توان قرار نمی‌گیرد. در [۱۶] روشی براساس امواج گذرا برای تشخیص نوسان توان پیشنهاد شده است. مرجع [۱۷] بوسیله نرخ تغییرات توان راکتیو نوسان توان را شناسایی می‌کند. در [۱۸] روشی ارتقا یافته بر اساس دایره‌های هم مرکز ارائه شده است که در آن مدت زمان قفل بودن رله به سرعت نوسان توان بستگی دارد.

یک روش تشخیص نوسان توان باید بتواند با استفاده از امکانات موجود با دقت و سرعت نوسان توان را تشخیص داده و رله دیستانس را قفل کند. در این مقاله با استفاده از داده‌های PMU روشی پیشنهاد داده شده است که نوسان توان را با دقت و سرعت بالا تشخیص می‌دهد. شبیه سازی‌های انجام شده صحت کارکرد روش پیشنهادی را تایید می‌کنند.

۲ روش پیشنهادی (CB_PSB):

در شرایط عادی در یک شبکه حلقوی جریان از یک سر خط وارد و از سر دیگر خارج می‌شود. تفاوت جریان‌های ورودی و خروجی در این شرایط به اندازه جریان شارژ خط است. ولی در هنگام خطا از هر دو طرف خط جریان وارد و به محل خط تزریق می‌شود. نوسان توان یک رخداد متقاض است، از این رو در هنگام نوسان توان مانند شرایط عادی شبکه جریان از یک سوی خط وارد و از سوی دیگر خارج می‌شود. با دانستن این حقایق و استفاده از توانایی‌های PMU می‌توان نوسان توان را تشخیص داد.

خط نشان داده شده در شکل (۱) را در نظر بگیرید. در روش پیشنهادی با استفاده از داده‌های PMU‌ها در دو سر خط، اندازه $\frac{d\delta}{dt}$ ، که اختلاف زاویه ولتاژهای دو سر خط می‌باشد، بصورت پیوسته بررسی می‌شود و اگر از مقدار آستانه بیشتر شد، الگوریتم با استفاده از مقادیر I_S و I_R که از PMU‌ها دریافت می‌کند مقدار $|I_S - I_R|$ را محاسبه می‌کند. اگر اندازه بدست آمده از مقدار آستانه از پیش تعیین شده کمتر بود، نوسان توان تشخیص داده شده و رله قفل می‌شود. در غیر اینصورت خطایی در خط رخ داده

علائم اختصاری:

PMU :Phasor Measurement Unit

SMIB : Single Machine Infinite Bus

DT : Decision Tree

SVM : Support Vector Machine

PSB : Power Swing Blocking

CB_PSB : Current Base PSB

(۱) مقدمه:

نوسان توان و اثر آن بر روی رله دیستانس همواره یکی از مسائل مهم در زمینه حفاظت سیستم‌های قدرت با ابعاد وسیع بوده است. این مسئله در بسیاری از کشورها باعث تحمیل خسارات کلان به شبکه‌های قدرت خصوصاً در بخش اقتصادی شده است. از این رو توجه محققین به نوسان توان جلب شد که نتیجه آن ابداع روش‌های متفاوتی برای تشخیص نوسان بوده است.

در [۱] روشی جهت تشخیص نوسان توان برای یک سیستم دو ماشینه ارائه شده است که از ولتاژهای دو سر خط را بین [۲] ماشین‌ها و توان‌های الکتریکی و مکانیکی استفاده می‌کند. در [۲] روشی پیشنهاد شده است که مطابق آن کل شبکه به یک سیستم دو ماشینه تقلیل داده می‌شود و بوسیله PMU زاویه ولتاژهای دو سر خط اندازه‌گیری شده و با استفاده از روابط ارائه شده معادله انحراف اختلاف زاویه ولتاژهای دو سر خط بدست می‌آید. بوسیله این معادله می‌توان نوسان توان را تشخیص داد. در [۳] روشی برای سیستم‌های حفاظتی طولی یا سیستم‌هایی که به راحتی می‌توان مدل SMIB آنها را بدست آورد ارائه شده است.

در [۴] براساس درخت تصمیم‌گیری (DT) روشی برای تشخیص نوسان توان ناپایدار ارائه شده است. در [۵] روشی با استفاده از شبکه‌های عصبی برای تمايز قائل بین نوسان توان و خط ارائه شده است. روشی براساس وجود مولفه DC در جریان خط برای تشخیص نوسان توان از خط در [۶] ارائه شده است. در [۷] از فیلترهای دیجیتال مبتنی بر تبدیل فوریه گسسته برای تشخیص شرایط عدم همزمانی (Out-Of-Step) استفاده شده است. در [۸] استفاده از یک شبکه peer-to-peer برای جلوگیری از خاموشی سراسری پیشنهاد شده است. در [۹] رله-هایی که در تمام نوسان توان‌های ممکن دچار عملکرد ناصحیح می‌شوند شناسایی شده و ناحیه سوم آنها غیر فعال می‌گردد. بدین صورت از انتشار خاموشی جلوگیری می‌شود.

در [۱۰] کل شبکه به یک سیستم دو ماشینه حول خط مورد نظر تبدیل می‌شود و با توجه به حالت مدارشکن‌ها و اندازه‌گیری زاویه

محل خط	زمان اعمال خطا (S)	زمان رفع خط (S)	زمان تشخیص نوسان توان (S)
L4	۲	۲/۴۲	۲/۰۴۶
L5	۲	۲/۶	۲/۰۴۵
L6	۲	۲/۵	۲/۰۲۱
L7	۲	۲/۶۵	۲/۰۲۱

اگر رله به واحد PSB مجهز نباشد، مدتی پس از شروع نوسان توان منحنی امپدانس وارد مشخصه رله دیستانس می‌شود و رله خط را از مدار خارج می‌کند. جدول (۲) زمان عملکرد رله در صورت نداشتن واحد PSB و اختلاف زمان بین عملکرد رله و تشخیص نوسان توان توسط روش پیشنهادی را نشان می‌دهد.

جدول (۲) تفاوت زمانی در دو حالت با CB_PSB و بدون

CB_PSB برای شبکه ۱۰ شینه

محل خط	فاصله زمانی بین تشخیص نوسان توان و عملکرد غلط رله (S)	زمان عملکرد رله در صورت PSB(S) مجهز نبودن به
L4	۲/۷۵	۰/۷۰۴
L5	۲/۹۸	۰/۹۳۵
L6	۳/۶۷۴	۱/۶۵۳
L7	۳/۰۸۴	۱/۰۶۳

الگوریتم برای خطای درون ناحیه حفاظتی رله یعنی خط روى L2 نیز مورد آزمایش قرار گرفت. در این حالت نیز الگوریتم عملکرد موفقیت آمیز داشت، به عبارت دیگر رله را قفل نکرد. در شبکه ۱۰ شینه IEEE خطاهای روی خطوط ۳، ۵ و ۷ اعمال شد. با فرض اینکه به هر دلیلی سیستم حفاظتی خط مورد نظر با تاخیر خط را از مدار خارج کند، نوسان توانی در شبکه رخ می-دهد که رله های سایر خطوط را تحت تأثیر قرار می‌دهد. جداول (۳) و (۴) نتایج شبیه سازی الگوریتم را در شبکه ۱۰ شینه IEEE نشان می‌دهند.

جدول (۳) نتایج تست CB_PSB در شبکه ۱۰ شینه IEEE

محل خط	زمان تشخیص نوسان توان	اولين رله اي که دچار عملکرد غلط می شود	زمان رفع خط (S)	زمان اعمال خط (S)
L3	۲	۲/۳	L4(B1)	۲/۰۱۸
L5	۲	۲/۳۷۵	L4(B1)	۲/۰۱۸۴
L7	۲	۲/۴۵	L2(B2)	۲/۰۱۴

B1 : رله مربوط به خط L4 در سمت شین

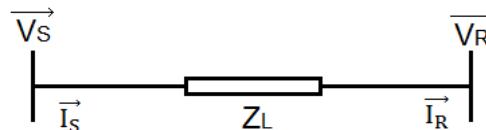
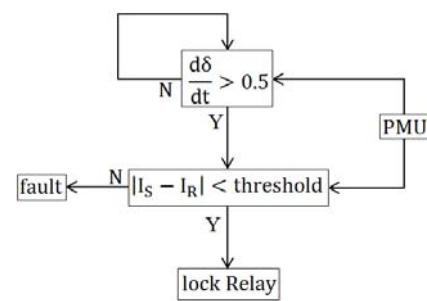
B2 : رله مربوط به خط L2 در سمت شین

جدول (۴) تفاوت زمانی در دو حالت با CB_PSB و بدون

IEEE CB_PSB برای شبکه ۱۰ شینه

محل خط	فاصله زمانی بین تشخیص نوسان توان و عملکرد غلط رله (S)	زمان عملکرد رله در صورت PSB(S) مجهز نبودن به
L3	۲/۲۸۴	۰/۲۶۶
L5	۲/۲۶۰	۰/۲۴۲

است. بدليل استفاده این روش از جریان برای تشخیص نوسان توان آن را روشن جریان محور یا CB_PSB می‌نامیم. مقدار آستانه باید از جریان شارژ کمی بیشتر باشد. فلوچارت این روش در شکل (۲) نشان داده شده است.

شکل (۱): خط با امپدانس Z_L 

شکل (۲): فلوچارت روش جریان محور

جریان شارژ از رابطه زیر بدست می‌آید:

$$I_{\text{charging}} = \frac{Y}{2} (V_S + V_R) \quad (30-4)$$

این روش در دو شبکه ۱۰ شینه دلخواه و ۱۰ شینه IEEE شبیه سازی شده که نتایج آن در ادامه آورده شده است.

(۳) شبیه سازی و نتایج

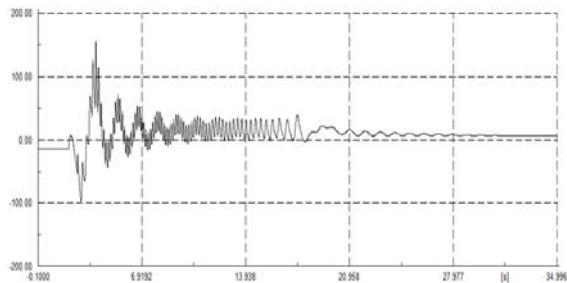
برای شبیه سازی این روش از دو نرم افزار MATLAB و DIGSILENT بطور هم زمان استفاده شده است. الگوریتم پیشنهادی در MATLAB کد نویسی شده و اطلاعات ورودی آن از خروجی شبکه شبیه سازی شده در DIGSILENT شده است. شبیه سازی در شبکه ۱۰ شینه و شبکه ۱۰ شینه IEEE انجام گرفته است. ساختار و مشخصات شبکه ۱۰ شینه و شبکه ۱۰ شینه IEEE به ترتیب در ضمیمه‌های «الف» و «ب» آورده شده است.

در سیستم ۱۰ شینه، رله خط شماره ۲ در سمت شین B4 تست الگوریتم انتخاب شد. خطاهای روی خطوط شماره ۴، ۵، ۶ و ۷ اعمال شد و مدت خطاهای تا آنجایی ادامه پیدا کرد که نوسان توان بوجود آمده رله مورد نظر را دچار اشتباہ کند. جدول (۱) نتایج تست الگوریتم را روی سیستم ۱۰ شینه ارائه می‌کند.

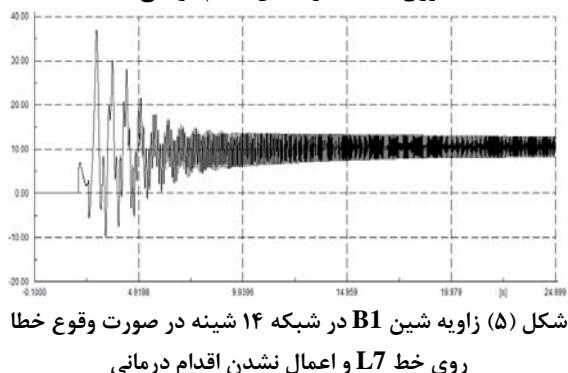
جدول (۱) نتایج تست CB_PSB در شبکه ۱۰ شینه

شکل (۳) زاویه شین B4 در شبکه ۱۰ شینه در صورت وقوع خطا روی خط L6 و اعمال نشدن اقدام درمانی

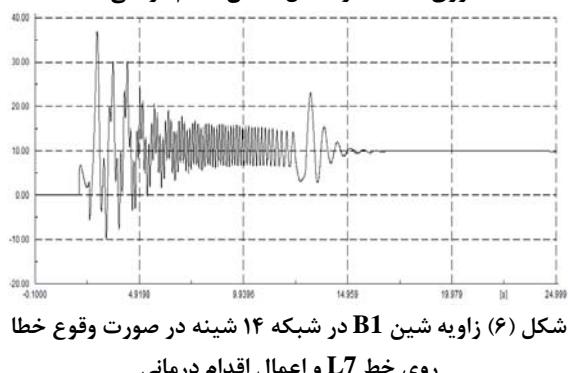
شکل (۴) زاویه ولتاژ شین B4 در شبکه ۱۰ شینه را برای حالتی نشان می‌دهد که رله‌ها به واحد CB_PSB مجهز می‌باشند و بار شماره ۳، ۳ ثانیه پس از وقوع خطا از شبکه خارج می‌شود و شکل (۵) زاویه ولتاژ شین B1 در شبکه ۱۴ شینه را برای حالتی نشان می‌دهد که رله‌ها به واحد CB_PSB مجهز می‌باشند و بار شماره ۳، ۲ ثانیه پس از وقوع خطا از شبکه خارج می‌شود.



شکل (۴) زاویه شین B4 در شبکه ۱۰ شینه در صورت وقوع خطا روی خط L6 و اعمال نشدن اقدام درمانی



شکل (۵) زاویه شین B1 در شبکه ۱۴ شینه در صورت وقوع خطا روی خط L7 و اعمال نشدن اقدام درمانی



شکل (۶) زاویه شین B1 در شبکه ۱۴ شینه در صورت وقوع خطا روی خط L7 و اعمال نشدن اقدام درمانی

برای اثبات کارایی روش CB_PSB نتایج مقایسه این روش با شاخص‌ترین روش شناسایی نوسان توان یعنی روش مشخصه‌های هم مرکز برای شبکه‌های ۱۰ شینه و ۱۴ شینه IEEE به ترتیب در جداول (۵) و (۶) آورده شده است. زمان تاخیری که برای گذرمنحنی امپدانس از ناحیه تشخیص رله دیستانس در روش مشخصه‌های هم مرکز در نظر گرفته می‌شود، بطور معمول بین

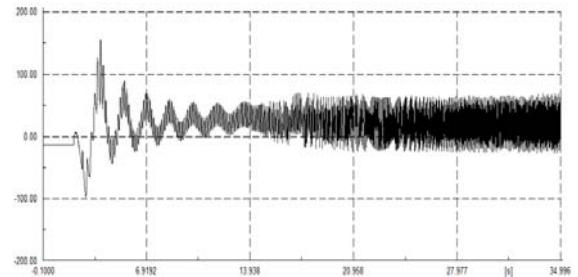
L7 ۲/۴۶۵ ۰/۴۵۱

عملکرد الگوریتم برای خطاهای درون ناحیه حفاظتی رله‌های L4(B1) و L2(B2) نیز مورد ارزیابی قرار گرفت که در نتیجه‌ی آن، الگوریتم با موفقیت توانست بین خطا و نوسان توان تمایز قائل شود و در روند کارکرد رله اختلالی ایجاد نشد.

همانگونه که در جداول (۳) و (۴) مشاهده می‌شود فاصله زمانی بین تشخیص نوسان توان و عملکرد رله قابل توجه است. به عبارت دیگر الگوریتم قادر است در مراحل ابتدایی نوسان توان، آنرا تشخیص داده و رله را قفل کند و در عین حال چنانچه شبکه توسط یک کنترلر هوشمند کنترل شود زمان کافی برای اقدام درمانی از قبیل بارزدایی یا تولیدزدایی در دست خواهد بود.

اگر در سیستم ۱۰ شینه خطایی روی خط L6 رخ دهد و برای ۰.۵۵ ثانیه باقی بماند، نوسان توانی رخ خواهد داد که کل شبکه را تحت تاثیر قرار می‌دهد. این نوسان توان باعث خروج پی‌درپی خطوط شبکه شده و در نهایت شبکه به خاموشی فرو می‌رود. ولی اگر بار شماره ۳ حداقل ۴ ثانیه پس از وقوع خطا از شبکه جدا شود و هیچ یک از دیگر خطوط شبکه بدليل عملکرد ناصحیح رله‌های دیستانس، از مدار خارج نشوند، سیستم پس از مدتی کوتاه پایدار خواهد شد. برای سیستم ۱۴ شینه IEEE خطایی روی خط L7 رخ دهد و برای ۰/۵ ثانیه باقی بماند، سیستم دچار نوسان توان ناپایدار می‌شود. ولی اگر ۲ ثانیه پس از خطا بار شماره ۳ از مدار خارج شود و هیچ یک از دیگر خطوط نیز از شبکه خارج نشوند، سیستم پس از مدتی پایدار می‌شود. این امکان در صورت مجهز بودن رله‌های دیستانس شبکه به واحد PSB وجود ارتباط بین آن و مرکز کنترل مهیا می‌شود. به عبارت دیگر پس از تشخیص نوسان توان توسط PSB، رله قفل شده و شرایط نوسان توان به واحد کنترل شبکه اعلام می‌شود. سپس واحد کنترل اقدام درمانی لازم را که همان جدا کردن بار شماره ۳ می‌باشد، انجام می‌دهد.

این مثال کارایی سیستم تشخیص نوسان توان را نشان می‌دهد. شکل‌های (۳) و (۵) به ترتیب زاویه ولتاژ شین B4 در شبکه ۱۰ شینه و زاویه ولتاژ شین B1 در شبکه ۱۴ شینه را برای حالتی نشان می‌دهند که شبکه‌ها به واحد CB_PSB مجهز می‌باشند و لی ارتباطی بین سیستم حفاظتی و سیستم کنترل وجود ندارد.



فاصله زمانی بین تشخیص نوسان توان و عملکرد ناصحیح رله دیستانس قابل توجه است و زمان مورد نیاز برای انجام اقدامات درمانی را فراهم می سازد. مقایسه روش جدید ارائه شده با روش مشخصه های هم مرکز عملکرد بهتر روش پیشنهادی را اثبات می کند.

(۵) مراجع:

- [1] Ann Helen Berkstedt," Phasor Measurement based Out-Of-Step Detection", Master of Science Thesis in the Master Degree Program, Electrical Engineering, chalmers university of technology 2007.
- [2] V. Centeno ,A.G. IPhadke, A. Edris, J. Benton, M. Gaudi, G. Michel," An Adaptive Out-Of-Step Relay", IEEE Transactions on Power Delivery, Vol. 12, No. 1, January 1997.
- [3] Yi-Jen Wang, Chih-Wen Liu,Yuin-Hong Liu," A PMU based special protection scheme: a case study of Taiwan power system", International Journal of Electrical Power& Energy Systems, Volume 27, Issue 3, March 2005.
- [4] Yi Zhang, Kevin Tomsovic," Real-time Transient Instability Detection Based on Decision Trees", Intelligent System Applications to Power Systems, 2009. ISAP '09. 15th International Conference.
- [۵] حسن خراشادی زاده، آناهیتا جلیلی آزاد " طراحی یک تشخیص دهنده نوسان توان برای حفاظت دیستانس خطوط انتقال انرژی به کمک شبکه های عصبی " هجدهمین کنفرانس بین المللی برق ۱۳۸۲
- [۶] ارضادولت آبادی، جواد ساده، " تمایز صحیح بین خط و نوسان توان به کمک مولفه DC میرا شونده جریان خط جهت بهبود عملکرد رله های دیستانس" اولین کنفرانس تخصصی حفاظت و کنترل سیستم های قدرت، آذر ۸۵
- [7] K.H. So, J.Y. Heo, C.H. Kim, R.K. Aggarwal and K.B. Song," Out-of-step detection algorithm using frequency deviation of voltage" IET Gener. Transm. Distrib., Vol. 1, No. 1, January 2007.
- [8] Seong-II Lim, Chen-ChingLiu,Seung-Jae Lee, Myeon-Song Choi, Seong-Jeong Rim," Blocking of Zone 3 Relays to Prevent Cascaded Events", IEEE Transactions On Power Systems, vol. 23, no. 2, may 2008.
- [9] M. Zare, M. Aghamohammadi, M. Saeedi," Mitigation of Power System Blackout by Blocking Zone3 of Minimum Distance Relays"

۳۰ میلی ثانیه تا ۲ ثانیه است [۱۹]. در مقاله حاضر جهت شبیه سازی روش مشخصه های هم مرکز حداقل زمان لازم برای حضور منحنی امپدانس در ناحیه تشخیص نوسان توان ۳۰ میلی ثانیه در نظر گرفته شده است.

جدول (۵) مقایسه CB_PSB با روش مشخصه های هم مرکز

برای شبکه ۱۰ شبینه					
زمان تشخیص نوسان توان	زمان آغاز نوسان	زمان آغاز نوسان توان	زمان تشخیص نوسان توان	توسط روش مشخصه های هم مرکز (S)	CB_PSB(S)
L4	۲		۲/۴۶۵	۲/۰۴۶	
L5	۲		-	۲/۰۴۵	
L6	۲		۲/۸۱۳	۲/۰۲۱	
L7	۲		۲/۷۶۱	۲/۰۲۱	

جدول (۶) مقایسه CB_PSB با روش مشخصه های هم مرکز

برای شبکه ۱۴ شبینه

زمان تشخیص نوسان توان	زمان آغاز نوسان	زمان آغاز نوسان توان	زمان تشخیص نوسان توان	توسط روش مشخصه های هم مرکز (S)	CB_PSB(S)
L3	۲		۲/۰۸۰	۲/۰۱۸	
L5	۲		۲/۰۸۲	۲/۰۱۸۴	
L7	۲		۲/۳۰۶	۲/۰۱۴	

از دو جدول (۵) و (۶) مشاهده می شود که CB_PSB در تمام موارد نوسان توان را تشخیص می دهد. در حالیکه روش مشخصه های هم مرکز نوسان توان سریع را تشخیص نمی دهد. همچنین مشاهده می شود که در شبیه سازی های انجام شده روش CB_PSB بطور متوسط ۳۹۵ میلی ثانیه نوسان توان را سریعتر از روش مشخصه های هم مرکز تشخیص می دهد.

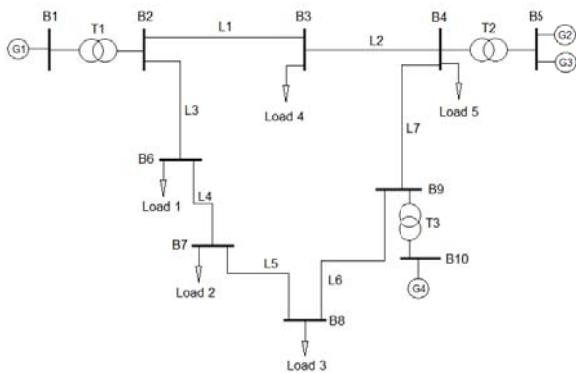
مقایسه روش CB_PSB با روش Mathematical Morphology که در [۱۲] مطرح شده است و یکی از سریعترین روش های تشخیص نوسان توان است سرعت بالای روش CB_PSB را تایید می کند. در روش Mathematical Morphology حداقل زمان لازم برای تشخیص نوسان توان ۴ سیکل است که در سیستم ۵Hz معادل ۸۰ میلی ثانیه می باشد. در حالیکه زمان های بدست آمده در شبیه سازی روش CB_PSB کمتر از ۵۰ میلی ثانیه هستند.

(۴) نتیجه گیری:

در این مقاله روشی برای جلوگیری از عملکرد ناصحیح رله دیستانس در زمان نوسان توان ارائه شده است. در این روش با بررسی نرخ تغییرات اختلاف زاویه ولتاژ های دو سر خط و جهت جریان در هر دو طرف خط نوسان توان تشخیص داده شده و رله دیستانس قفل می شود. شبیه سازی های صورت گرفته عملکرد صحیح و سریع این روش را تایید می کنند و نشان می دهند که

ضمیمه «الف» :

مشخصات شبکه ۱۰ شینه :



شکل الف-۱: شبکه ۱۰ شینه

جدول الف-۱: مشخصات ترانسفورماتورهای شبکه ۱۰ شینه

ترانسفورماتور	نسبت تبدیل	MVA
T1 , T2 , T3	۱۹ KV / ۳۸۰ KV	۲۵۵

جدول الف-۲: مشخصات ژنراتورهای شبکه ۱۰ شینه

ژنراتور	MW	توان اکتیو	MVAR	توان راکتیو
G1	۲۴۵		۴۵	
G2	۱۰۰		۱۰	
G3	۲۰۰		۴۰	
G4	۸۵		۳۵	

جدول الف-۳: مشخصات بارهای شبکه ۱۰ شینه

(LOAD) بار	MW	توان اکتیو	MVAR	توان راکتیو
Load 1	۱۰۲		۴۰	
Load 2	۶۸		۱۵	
Load 3	۱۰۰		۱۰	
Load 4	۴۱۰		۲۵	
Load 5	۵۰		۱۰	

جدول الف-۴: مشخصات خطوط شبکه ۱۰ شینه

خط	امپدانس توالی مثبت ohm	امپدانس توالی صفر ohm
L1	۱۳/۲۲۵+j۱۱۰/۲	۲۷۷/۵+j۲۱۶
L2	۱۰/۵۸+j۸۸/۱۶	۲۲۲+j۱۷۷/۸
L3	۱/۰/۵۸+j۸/۸۱۶	۲۲/۲+j۱۷/۲۸
L4	۵/۸۱۹+j۴۸/۴۸۸	۱۲۲/۱+j۹۵/۰/۴
L5	۱/۳۲۲۵+j۱۱/۰/۲	۲۷/۷۵+j۲۱/۶
L6	۲/۱۱۶-j۱۷/۶۲۳	۴۴/۴-j۳۴/۵۶
L7	۷/۹۳۵+j۶۶/۱۲	۱۶۶/۵+j۱۲۹/۶

Universities Power Engineering Conference. UPEC 2008. 43rd International.

[10] VirgilioCenteno, Jaime De La Reel, A.G. Phadke, Gary Michelz, J. Murphy, and R. Burnett," Adaptive Out-of-Step Relaying Using Phasor Measurement Techniques" 12 IEEE Computer Applications in Power 1993.

[11] Damien Tholomier, Simon Richards , Alexander Apostolov ,“ Advanced Distance Protection Applications for Dynamic Loading and Out-Of-Step Conditions” 2007 iREP Symposium- Bulk Power System Dynamics and Control - VII, Revitalizing Operational Reliability August 19-24, 2007, Charleston, SC, USA.

[12] Suresh Gautam, Sukumar M. Brahma,” Application of Mathematical Morphology Based Filters to Detect a Power Swing” Power and Energy Society General Meeting, 2010 IEEE.

[13] Seethalekshmi K, S. N. Singh, and S. C. Srivastava,” SVM Based Power Swing Identification Scheme for Distance Relays” Power and Energy Society General Meeting, 2010 IEEE.

[14] W. Kampeerawat, W. Buangam, S. Chusanapipatt,” New Swing-blocking Methods for Digital Distance Protection Using Support Vector Machine” 2010 International Conference on Power System Technology.

[15] S. M. Brahma,” Use of Wavelets for Out of Step Blocking Function of Distance Relays” Power Engineering Society General Meeting, 2006 IEEE.

[16] MattiasJonsson, JaapDaalder,” A new protection scheme to prevent mal-trips due to power swings” Transmission and Distribution Conference and Exposition, 2001 IEEE/PES.

[17] PratimKundu, Ashok Kumar Pradhan,” Stability Assessment using Synchrophasor Data” Energy, Automation, and Signal (ICEAS), 2011 International Conference.

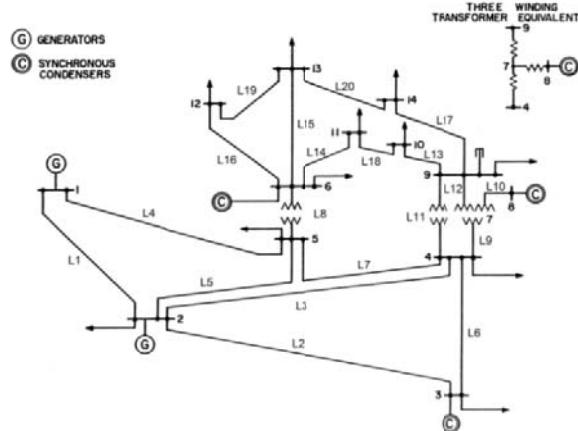
[18] Shengshi Zhu, QunGu, , and Li Zheng, “New Swing-blocking Methods for Digital Distance Protection” Power Systems Conference and Exposition, 2004. IEEE PES.

[19] A. Mechraoui and D. W. P. Thomas, “new blocking principle with phase and earth fault detection during fast power swings for distance protection” IEEE Trans. Power. Del., vol. 10, no. 3, Jul. 1995.

۷	۴	۵	۰/۰۱۳۳۵	۰/۰۴۲۱۱	۰/۰۰۶۴۰
۸	۵	۶	۰/۰۰	۰/۲۵۲۰۲	.
۹	۴	۷	۰/۰۰	۰/۲۰۹۱۲	.
۱۰	۷	۸	۰/۰۰	۰/۱۷۶۱۵	.
۱۱	۴	۹	۰/۰۰	۰/۰۵۵۶۱۸	.
۱۲	۷	۹	۰/۰۰	۰/۱۱۰۰۱	.
۱۳	۹	۱۰	۰/۰۳۱۸۱	۰/۰۸۴۵۰	.
۱۴	۶	۱۱	۰/۰۹۴۹۸	۰/۱۹۸۹۰	.
۱۵	۶	۱۲	۰/۱۲۲۹۱	۰/۲۵۵۸۱	.
۱۶	۶	۱۳	۰/۰۶۶۱۵	۰/۱۳۰۲۷	.
۱۷	۹	۱۴	۰/۱۲۷۱۱	۰/۲۷۰۳۸	.
۱۸	۱۰	۱۱	۰/۰۸۲۰۵	۰/۱۹۲۰۷	.
۱۹	۱۲	۱۳	۰/۲۲۰۹۲	۰/۱۹۹۸۸	.
۲۰	۱۳	۱۴	۰/۱۷۰۹۳	۰/۳۴۸۰۲	.

ضمیمه «ب»:

مشخصات شبکه ۱۴ شینه IEEE



شکل ب-۱: شبکه ۱۴ شینه IEEE

جدول ب-۱: مشخصات شینه

شماره شین	تولید		بار		محدودیت توان راکتیو	
	اکتیو (p.u)	راکتیو (p.u)	اکتیو (p.u)	راکتیو (p.u)	حداقل (p.u)	حداکثر (p.u)
۱	۲/۳۲	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۰	-۱۰	۱۰
۲	۰/۴	-۰/۴۲۴	۰/۲۱۷۰	۰/۱۲۷	-۰/۴	۰/۵
۳	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۹۴۲۰	۰/۱۹۰	۰/۰۰	۰/۴
۴	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۴۷۸۰	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۰
۵	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۷۶۰	۰/۰۱۶	۰/۰۰	۰/۰۰
۶	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۱۱۲۰	۰/۷۵۰	-۰/۰۶	۰/۲۴
۷	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۰
۸	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۰	-۰/۰۶	۰/۲۴
۹	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۲۹۵۰	۰/۱۶۶	۰/۰۰	۰/۰۰
۱۰	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۹	۰/۰۵۸	۰/۰۰	۰/۰۰
۱۱	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۳۵۰	۰/۰۱۸	۰/۰۰	۰/۰۰
۱۲	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۰۶۱۰	۰/۰۱۶	۰/۰۰	۰/۰۰
۱۳	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۱۳۵۰	۰/۰۵۸	۰/۰۰	۰/۰۰
۱۴	۰/۰۰	۰/۰۰	۰/۱۴۹۰	۰/۰۵۰	۰/۰۰	۰/۰۰

جدول ب-۲: مشخصات خطوط

شماره خط	از شین	به شین	امپدانس		نصف سوسپیتانس (p.u)
			مقاومت (p.u)	راکتانس (p.u)	
۱	۱	۲	۰/۰۱۹۳۸	۰/۰۵۹۱۷	۰/۰۲۶۴۰
۲	۲	۳	۰/۰۴۶۹۹	۰/۱۹۷۹۷	۰/۰۲۱۹۰
۳	۲	۴	۰/۰۵۸۱۱	۰/۱۷۶۳۲	۰/۰۱۸۷۰
۴	۱	۵	۰/۰۵۴۰۳	۰/۲۲۳۰۴	۰/۰۲۴۶۰
۵	۲	۵	۰/۰۵۶۹۵	۰/۱۷۳۸۸	۰/۰۱۷۰۰
۶	۳	۴	۰/۰۶۷۰۱	۰/۱۷۱۰۳	۰/۰۱۷۳۰