

عنوان مقاله:

تابع های آگیری به منظور طراحی کنترلر دمپینگ اضافی برای VSC HVDC

محل انتشار:

کنفرانس بین المللی مهندسی، هنر و محیط زیست (سال: 1393)

تعداد صفحات اصل مقاله: 13

نویسندگان:

حامد رجبی - مربی، آموزشکده شهید رجایی قوچان

حسن شادمان - مربی، آموزشکده شهید رجایی قوچان

محمود رشیدزاد - دانشجوی کارشناسی ارشد دانشگاه آزاد یاسوج واحد علوم و تحقیقات کهگیلویه و بویراحمد

خلاصه مقاله:

در بررسی رفتار دینامیکی یک سیستم قدرت، لازم است تا معادلات دینامیکی حاکم بر سیستم حول نقطه کار مورد نظر خطی سازی شوند. با خطی سازی این معادلات و بدست آوردن مدل فضای حالت سیستم، پایداری دینامیکی سیستم مورد نظر را مورد بررسی قرار داده همچنین از تجزیه مقادیر تکین SVD جهت اندازه گیری کنترل پذیری مد الکترومکانیکی هر یک از ورودی ها استفاده شده استو سپس از تغییرات سرعت روتور در ژنراتور سنکرون و توربین بادی بعنوان سیگنال ورودی کنترل کننده تکمیلی استفاده شده و جبران ساز فاز بعنوان کنترل کننده تکمیلی طراحی میشود. در این مقاله به مدلسازی دینامیکی یک سیستم قدرت شامل BtB VSC HVDC پرداخته می شود. در انتها کنترل کننده کمکی جهت بهبود پایداری دینامیکی طراحی خواهد شد

کلمات کلیدی:

پایداری سیستم قدرت، SVD، مدلسازی دینامیکی، BtB VSC HVDC

لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/372606>

