

طراحی کنترل کننده PID برای کنترل بار-فرکانس در سیستم قدرت با توربین آبی دارای جبران کننده افتی گذرا

غضنفر شاهقلیان^{۱*}

چکیده

وظیفه اصلی کنترل فرکانس-بار (LFC) برگشت خطای فرکانس حالت دائمی به صفر است. انحراف فرکانس از مقدار نامی و تأمین توان اکتیو موردنیاز مصرف کننده‌ها، باعث تغییر آب ورودی به توربین می‌شود. در این تحقیق با بیان معادله حالت و تابع انتقال سیستم کنترل بار-فرکانس با توربین آبی، پایداری سیگنال کوچک همراه با اثر تغییر پارامترها مانند ثابت اینرسی، زمان شروع آب و ثابت تنظیم سرعت بر رفتار دینامیکی سیستم بررسی شده و کاربرد جبران کننده افتی گذرا در پاسخ توربین آبی با آنالیز مقادیر ویژه و شبیه‌سازی رفتاری دینامیکی سیستم قدرت نشان داده شده است. همچنین با استفاده از توابع انتقال، کنترل کننده PID برای کنترل بار-فرکانس سیستم قدرت طراحی شده و تغییر بهره‌های کنترل کننده بررسی می‌شود. نتایج شبیه‌سازی برتری پاسخ کنترل کننده پیشنهادی را نسبت به پاسخ کنترل کننده متداول انتگرالی نشان می‌دهد.

واژه‌های کلیدی

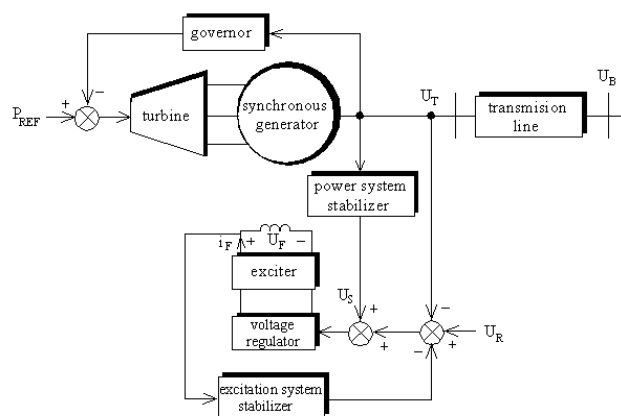
توربین آبی، کنترل فرکانس، آنالیز مقادیر ویژه، پایداری سیگنال کوچک، جبران کننده افتی گذرا

^{۱*} استادیار- دانشکده برق- واحد نجف آباد- دانشگاه آزاد اسلامی shahgholian@iaun.ac.ir

مقدمه

از شروع پیدایش صنعت برق تبدیل نیروی آب به نیروی الکتریکی مورد توجه بوده و نیروگاه برق آبی^۱ در شرایط خاص از نظر اقتصادی برتر از نیروگاه حرارتی است. نیروگاه برق آبی سریع راه اندازی می شود و برای پاسخ به تغییرات فرکانس سیستم در اثر تغییرات بار استفاده می شود. همچنین نیروگاه-های برق آبی می توانند به سرعت زیر بار روند و یا از زیر بار خارج شوند (زانگ^۲ و همکاران، ۲۰۱۵، سینگه^۳ و همکاران، ۲۰۱۴، بروکواسکی و ویگل^۴، ۲۰۱۳، ریودا و کولومی^۵، ۲۰۰۹). از مزایای توربین های آبی نسبت به توربین های بخاری، می توان به سادگی و ارزان تر بودن کنترل آن ها اشاره کرد؛ بنابراین کنترل فرکانس در مرحله اول در صورت امکان توسط نیروگاه توان برق آبی انجام می شود. با توجه به تغییر توان های اکتیو و راکتیو و تقریباً مستقل بودن آن ها از یکدیگر همواره دو سیستم کنترل بار - فرکانس^۶ (LFC) و تنظیم کننده ولتاژ^۷ (AVR) برای کنترل پاسخ های گذرا و ماندگار سیستم در نیروگاه ها نیاز است (اونسیویلا و ماریونگسری^۸، ۲۰۰۸، فیض^۹ و همکاران، ۲۰۰۷). شکل (۱) ماشین سنکرون متصل شده به شین بی نهایت با این دو نوع کنترل کننده را نشان می دهد. قدرت تحویل داده شده توسط ژنراتور با توان مکانیکی ورودی آن به وسیله محرک ها از قبیل توربین بخار، توربین آبی و توربین گازی یا موتور دیزلی کنترل می شود. توازن توان اکتیو باعث ثابت ماندن فرکانس سیستم می شود و عدم تعادل توان به طور مستقیم روی فرکانس شبکه و سرعت ژنراتور تأثیر می گذارد، بنابراین به کار بردن LFC در سیستم قدرت لازم و ضروری است. با کنترل توان حقیقی تولیدی در واحدهای مختلف، فرکانس شبکه و توان

حقیقی انتقالی از خطوط انتقال کنترل می شود (ونایگاماتوری و هرلی^{۱۰}، ۲۰۰۲، یوسف^{۱۱} و همکاران، ۲۰۱۴، شابی^{۱۲}، ۲۰۱۲).



شکل (۱): ماشین سنکرون متصل به شین بی نهایت با کنترل کننده ها کنترل بار-فرکانس عمل بسیار مهمی در کنترل و عملکرد سیستم قدرت برای فراهم نمودن توان الکتریکی با کیفیت خوب، کافی و مطمئن است. تاکنون مطالعات مختلفی در زمینه کاربرد و طراحی LFC در سیستم قدرت برای بهبود پایداری دینامیکی ارائه شده است (یزدی زاده^{۱۳} و همکاران، ۲۰۱۲، می^{۱۴} و همکاران، ۲۰۱۱، پدهان و ماجھی^{۱۵}، ۲۰۱۳، پوتھی^{۱۶} و همکاران، ۲۰۰۶، تان^{۱۷}، ۲۰۱۰، شاهقلیان^{۱۸} و همکاران، ۲۰۱۰). (۲۰۱۰).

یک روش کنترل کننده مد لغزشی برای LFC در یک سیستم قدرت دارای چهار ناحیه با توربین های مختلف مانند توربین بدون پیش گرم کن و توربین آبی در تحقیق وردلجاک^{۱۹} و همکاران (۲۰۱۰)، ارائه شده است. در تحقیق ها و ترینه^{۲۰} (۲۰۰۱) یک روش مبتنی بر ساختار متغیر برای کنترل فرکانس بار در سامانه های تولید انرژی الکتریکی با توربین های مجهز به

¹² Shabib

¹³ Yazdizadeh

¹⁴ Mi

¹⁵ Padhan & Majhi

¹⁶ Pothiya

¹⁷ Tan

¹⁸ Shahgholian

¹⁹ Vrdoljak

²⁰ Ha & Trinh

¹ Hydropower

² Zhang

³ Singh

⁴ Borkowski & Wegiel

⁵ Rueda and Colome

⁶ Load frequency control

⁷ Automatic voltage regulator

⁸ Onsilvilal & Marungsri

⁹ Faiz

¹⁰ Venayagamoorthy & Harley

¹¹ Yousef

۲۰۰۹، دولا و پتی^۸، ۲۰۰۶). به طور عمومی هدف از کنترل بار-فرکانس اولاً کمینه کردن خطای فرکانس و توان انتقالی بین ناحیه ها و ثانیاً صفر کردن خطای حالت دائمی فرکانس است. ورودی های غیرقابل پیش بینی و متغیر، غیرخطی، پارامترهای نامعلوم و تغییرات دستگاه تابع انتقال از مسائل کنترل بار-فرکانس است.

در این تحقیق، هدف تحلیل و بررسی پایداری سیگنال کوچک و طراحی کنترل کننده PID در سیستم قدرت با توربین آبی مجهز به کنترل کننده LFC است. ابتدا تابع انتقال توربین آبی و تابع انتقال جبران کننده گذرای افقی^۹ بیان شده است. سپس معادله حالت و معادله خروجی سیستم قدرت با توربین آبی تعیین گردیده است. با آنالیز مقادیر ویژه و شبیه سازی رفتار دینامیکی سیستم، اثرات تغییر ثابت تنظیم سرعت گاورنر و زمان شروع آب و همچنین اثر جبران کننده بر پایداری سیستم نشان داده شده است. سپس با استفاده از توابع انتقال و معادله مشخصه پارامترهای کنترل کننده PID تنظیم و تغییرات آن ها بررسی شده است.

مدل دینامیکی سیستم

اجزای اصلی یک نیروگاه برق آبی شامل کانال، مخزن ضربه گیر^{۱۰}، پنستاک^{۱۱} (مجری عبور آب) و توربین است (چن^{۱۲} و همکاران، ۲۰۱۳). دیگرام شماتیکی از یک نیروگاه برق آبی در شکل (۲) و نمودار بلوکی تابعی بین دینامیک قسمت های مختلف یک نیروگاه برق آبی در شکل (۳) نشان داده شده است که در آن T_M گشتاور مکانیکی، T_E گشتاور الکتریکی، X_G میزان بازشدگی درجه، h فشار، Q فلوی آب و ω_r سرعت هستند (گروه کاری^{۱۳}، ۱۹۹۲).

پیش گرم کن ارائه شده و با منطق فازی به طور پیوسته پارامترهای کنترل کننده را بر اساس نظریه کنترل خطی تنظیم می کند. یک کنترل کننده PID مرتبه کسری برای LFC تک ناحیه ای برای سه نوع توربین بدون پیش گرم کن، با پیش گرم کن و آبی در تحقیق سندجی و هوتی^۱ (۲۰۱۴) ارائه شده که بهینه سازی پارامترهای کنترل کننده و مقاوم بودن آن بر اساس معیار خطای انتگرالی انجام شده است. در تحقیق تیوشیر و سرواستاوا^۲ (۲۰۱۲) سیستم کنترل بار-فرکانس در یک سیستم قدرت دو ناحیه ای حرارتی-آبی با استفاده از کنترل کننده PID فازی ترکیبی نشان داده شده که کنترل کننده فازی، ترکیبی از یک کنترل کننده متداول PID و کنترل کننده مقاوم است. یک الگوریتم برای طراحی پایداری مقاوم با در نظر گرفتن انتقال قطب بر اساس مدل فضای حالت در تحقیق مالیک و زینگ^۳ (۱۹۹۵) پیشنهاد شده که در یک سیستم گاورنر توربین آبی اجرا شده است. در تحقیق ناتاراجان^۴ (۲۰۰۵) طراحی و تحلیل یک کنترل کننده PID مقاوم برای گاورنر توربین آبی با استفاده از فن پاسخ فرکانسی ارائه شده است. در تحقیق خدابخشیان و هوشمند^۵ (۲۰۱۰) کنترل کننده PID مقاوم برای کنترل خودکار تولید در یک سامانه قدرت با توربین آبی بر اساس حداکثر اوج مشخصات تشدید با استفاده از نمودار نیکولز ارائه شده است. در تحقیق کیشور^۶ (۲۰۰۵)، مدل یک سیستم قدرت آبی متصل به یک شین بی نهایت در فضای حالت با در نظر گرفتن دو ورودی و دو خروجی ارائه و طراحی سیستم کنترل بر اساس تئوری انتقال قطب بهینه انجام شده است. در تولید نیروی الکتریکی، اغتشاشات سیستم ناشی از نوسانات بار باعث تغییر در مقدار مطلوب فرکانس و عبور توان در خط انتقال می شود. فرکانس سیستم و عبور توان در خط انتقال باید در محدوده تعیین شده قرار بگیرد (شاهقلیان^۷ و همکاران،

⁸ Doolla & Bharti

⁹ Transient droop compensation

¹⁰ Surge tank

¹¹ Penstock

¹² Chen

¹³ Working Group

¹ Sondhi & Hote

² Tushir & Srivastava

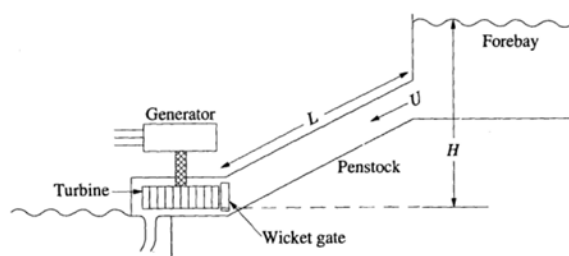
³ Malik & Zeng

⁴ Natarajan

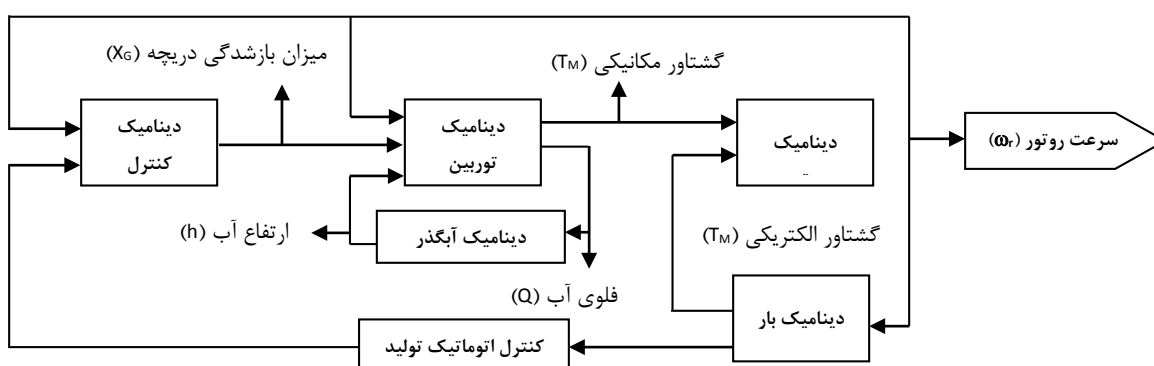
⁵ Khodabakhshian & Hooshmand

⁶ Kishor

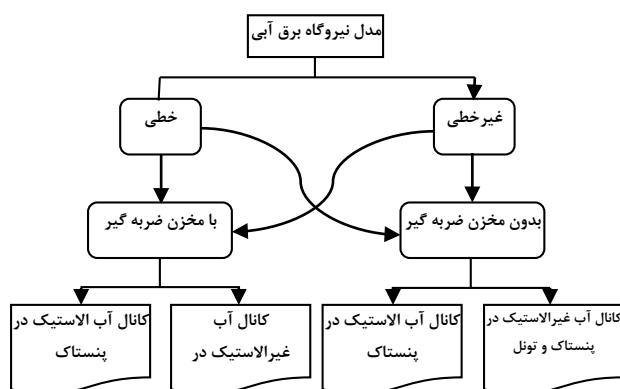
⁷ Shahgholian



شکل (۲): دیاگرام شماتیکی از یک نیروگاه برق آبی (سینگه و چایوهان^۱، ۲۰۱۱)



شکل (۳): نمایش بلوک دیاگرام قسمت‌های مختلف نیروگاه برق آبی



شکل (۴): تقسیم‌بندی انواع مدل‌های نیروگاه برق آبی

مدل توربین آبی به دو گروه خطی (غیر الاستیک) و غیرخطی (الاستیک) مطابق شکل (۴) بر اساس در نظر گرفتن مخزن ضربه‌گیر تقسیم‌بندی می‌شود (کیشور^۲، ۲۰۰۷). پارامترهای نیروگاه آبی با نقطه کار تغییر می‌کنند. فلو و گشتاور توربین رابطه غیرخطی با ارتفاع آب، سرعت و وضعیت دریچه آب دارند (جیانگ^۳، ۲۰۰۶).

¹ Singh & Chauhan

² Kishor

³ Jiang

تابع انتقال توربین آبی

اگر میزان آب متغیر و دریچه آب یکنواخت در نظر گرفته شود، نسبت ارتفاع ستون آب (H) به شارش آب (Q) برابر است با (منصور^۱ و همکاران، ۱۹۹۸):

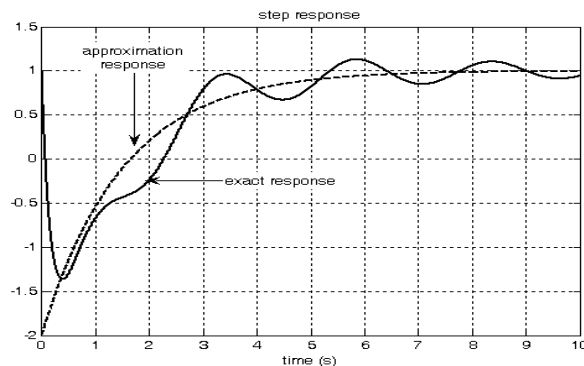
$$\frac{H(s)}{Q(s)} = -\frac{T_W}{T_e} \tanh(T_e s + F) \quad (۱)$$

که در آن T_e زمان گذرای فشار موج آب، F ضریب اصطکاک لوله و T_W زمان شروع آب^۲ هستند. با خطی فرض کردن مشخصات توربین و با استفاده از تقریب سری ماکلورن برای تابع هیپربولیک و صرف نظر از ضریب اصطکاک لوله و با صرف نظر از ضرایب درجه دوم به بالا s ، تابع تبدیل کلاسیک یک توربین آبی ایده آل بدون تلفات (نسبت تغییرات توان مکانیکی به تغییرات موقعیت دریچه با اثر ستون آب غیرقابل ارتجاع) به صورت زیر بیان می شود (دولا و پتتی^۳، ۲۰۰۶، کندر^۴، ۱۹۹۴، کیشور^۵ و همکاران، ۲۰۰۶):

$$G_T(s) = \frac{\Delta P_M(s)}{\Delta X_G(s)} = \frac{1 - T_W s}{1 + 0.5 T_W s} \quad (۲)$$

که در آن T_W با بار تغییر می کند و در بار کامل بین ۰/۵ تا ۵ ثانیه است و با سرعت آب در حالت ماندگار (U_0) و طول آبگذر^۶ (کانال) (L) رابطه مستقیم و با ارتفاع آب در محل دریچه در حالت ماندگار (H_0) و شتاب ناشی از نیروی کشش زمین (g_0) رابطه معکوس دارد. تابع تبدیل توربین یک صفر در سمت راست و یک قطب در سمت چپ محور موهومی دارد و توربین یک سیستم ناکمینه فاز^۷ است (پتتی^۸ و همکاران، ۲۰۱۰). به علت وجود صفر در سمت راست محور موهومی، پاسخ فرکانسی سیستم تأخیر فاز بیشتری دارد و کنترل این نوع سامانه ها مشکل است. پاسخ توربین کند است و زمان پاسخ دهی آن در حدود چند ثانیه است.

شکل (۵) پاسخ پله توان مکانیکی توربین آبی با تقریب درجه یک (مدل ایده آل یا بدون تلفات) و درجه چهار چندجمله ای (سری مکلورن) به ازای T_e و T_W برابر با یک را نشان می دهد. همان طور که دیده می شود در پاسخ پله، پاسخ تابع انتقال ایده آل تقریباً نزدیک به پاسخ تابع انتقال واقعی است. زمان شروع آب بر مقدار پاسخ در حالت دائمی تأثیری ندارد و تنها بر بیشینه و فرکانس نوسان پاسخ تأثیر می گذارد.



شکل (۵): مقایسه پاسخ پله تابع انتقال کلاسیک توربین (خط چین) با مدل واقعی (خط)

جبران کننده

زمانی که دریچه آب برای جبران افزایش بار باز می شود، در ابتدا با کاهش فشار توربین، تغییر اولیه کوتاه مدتی در توربین به وجود می آید که خلاف جهت تغییر موقعیت دریچه است. ولی با شتاب گرفتن آب و افزایش سرعت آن در لوله هدایت آب، فشار آب افزایش می یابد و باعث افزایش توان تولیدی ژنراتور و نهایتاً توازن توان اکتیو می گردد. بنابراین گاورنرهای توربین آبی باید دارای افت گذرای زیادی باشند و برای عملکرد مطلوب و پایدار کنترل سرعت، گاورنر واحد برق آبی نیاز به جبران ساز گذرای افقی دارد (یو^۹، ۱۹۸۳).

در گاورنر نیروگاه برق آبی برای مقابله با اثرات اینرسی آب در مسیر شیب دار پنستاک در حالت گذرا علاوه بر حلقه مشخصه افقی دائم یک حلقه دروپ موقت وجود دارد که با اثر غیر کمینه

⁷ Non-minimum phase system

⁸ Doolla & Bhatti

⁹ Yu

¹ Mansoor

² Water starting time

³ Doolla & Bhatti

⁴ Kundor

⁵ Kishor

⁶ Conduit

$G_C(s)$ و $G_T(s)$ هستند. T_{d0} ثابت زمانی گذرای مدار باز، E_F ولتاژ تحریک دیده شده از آرمیچر، δ زاویه گشتاور، P_M گشتاور مکانیکی، ω_r سرعت روتور و ω_b سرعت زاویه ای مبنا هستند. تابع انتقال حلقه الکتریکی نسبت تغییرات گشتاور الکتریکی در اثر ولتاژ گذرای محور عرضی (E'_q) به تغییرات سیگنال ولتاژ مرجع یا سیگنال خروجی کنترل کننده تکمیلی را نشان می دهد (دی مارکو^۸ و همکاران، ۲۰۱۳). با در نظر گرفتن مدل مرتبه سوم برای ماشین سنکرون و سیستم تحریک مرتبه اول نوع IEEE-DC1 با بهره K_A و ثابت زمانی T_A ، معادلات خطی شده عبارت اند از (شاهقلیان^۹، ۲۰۰۹):

$$\frac{d}{dt} \Delta \delta = \omega_b \Delta \omega_r \quad (۶)$$

$$\frac{d}{dt} \Delta \omega_r = -\frac{K_1}{J_M} \Delta \delta - \frac{K_D}{J_M} \Delta \omega_r - \frac{K_2}{J_M} \Delta E'_q + \frac{1}{J_M} \Delta P_M \quad (۷)$$

$$\frac{d}{dt} \Delta E'_q = -\frac{K_4}{T'_{do}} \Delta \delta - \frac{1}{K_3 T'_{do}} \Delta E'_q + \frac{1}{T'_{do}} \Delta E_F \quad (۸)$$

$$\frac{d}{dt} \Delta E_F = \frac{K_A}{T_A} \Delta U_R - \frac{K_A K_5}{T_A} \Delta \delta - \frac{K_A K_6}{T_A} \Delta E'_q - \frac{1}{T_A} \Delta E_F \quad (۹)$$

که در آن JM ممان اینرسی ماشین سنکرون و KD ضریب اصطکاک یا ضریب گشتاور میرا کننده هستند. شکل (۷) نمودار بلوکی یک واحد تولید با توربین آبی با کنترل کننده PID را نشان می دهد که در آن گاورنر دارای جبران ساز گذرای افتی است و ΔP_D تغییرات بار و ΔP_R تغییرات مرجع بار است.

فازی مقابله می کند. دروپ موقت شامل یک بهره همراه با مشتق گیر ثابت زمانی است. تابع انتقال جبران کننده افتی گذرا (TDC) عبارت است از (اولیورا^۱ و همکاران، ۲۰۱۵، پتی^۲ و همکاران، ۲۰۱۲):

$$G_C(s) = \frac{\Delta X_G}{\Delta P_G} = \frac{1 + T_R s}{1 + \alpha T_R s} \quad (۳)$$

که در آن ΔP_G تغییرات خروجی گاورنر آبی بدون جبران کننده و ΔX_G تغییرات میزان باز شدگی دریچه آب است. T_R زمان طولانی بازنشانی^۳ میرا کننده مکانیکی است و مقدار آن بین ۲/۵ الی ۲۵ تغییر می کند. پارامتر α نسبت شیب موقتی افتی^۴ (R_T) به شیب دائمی افتی^۵ (R_P) است و هر دو به زمان عبور آب بستگی دارند. محدوده تغییرات آن ها به ترتیب ۰/۲-۱ و ۰/۰۶-۰/۰۳ است. مقدار بهینه T_R و R_T با استفاده از روابط زیر تعیین می شوند (کارسیز^۶، ۱۹۹۶):

$$T_R = T_W [5 - 0.5(T_W - 1)] \quad (۴)$$

$$R_T = \frac{T_W}{T_M} [2.3 - 0.15(T_W - 1)] \quad (۵)$$

که در آن T_M زمان شروع مکانیکی بوده و محدوده تغییر آن بین ۶ تا ۱۲ است.

معادلات سیستم حلقه باز

شکل (۶) بلوک دیاگرام خطی یک سیستم قدرت تک ماشینه متصل به شین بی نهایت شامل تنظیم کننده ولتاژ، توربین، گاورنر و ماشین سنکرون را برای مطالعه پایداری سیگنال کوچک نشان می دهد. ثابت های K_1 الی K_6 به پارامترهای سیستم و نقطه کار ماشین سنکرون وابسته هستند. پارامترهای K_1 و K_2 از گشتاور الکتریکی تولید شده ژنراتور، پارامترهای K_3 و K_4 از معادله ولتاژ تحریک و پارامترهای K_5 و K_6 از معادله ولتاژ ترمینال ژنراتور تعیین می شوند (لی و پارک^۷، ۱۹۹۸). توابع انتقال جرم چرخان و بار، گاورنر، جبران کننده و توربین به ترتیب $G_G(s)$ ، $G_M(s)$ ،

^۶ Garcez

^۷ Lee & Park

^۸ DeMarco

^۹ Shahgholian

^۱ Oliveira

^۲ Bhatti

^۳ Resetting

^۴ Temporary droop

^۵ Permanent droop

است و معادله مشخصه سیستم را می‌توان به صورت زیر در نظر گرفت:

$$\Delta_O(s) = s^4 + p_3 s^3 + p_2 s^2 + p_1 s + p_0 \quad (14)$$

که در آن ضرایب چندجمله‌ای p_0 - p_3 به پارامترهای سیستم وابسته هستند:

$$p_0 = \frac{K_C}{K_G} (1 + \frac{K_G K_P}{R_P}) \quad (15)$$

$$p_1 = \frac{1}{\alpha T_R} (\frac{2}{T_W T_P} + \frac{2}{T_W T_G} + \frac{1}{T_G T_P}) + \frac{2}{T_W T_G T_P} - \frac{2 K_G K_P}{\alpha R_P T_G T_P} (\frac{1}{T_R} - \frac{1}{T_W}) \quad (16)$$

$$p_2 = (\frac{1}{\alpha T_R} + \frac{1}{T_G}) (\frac{2}{T_W} + \frac{1}{T_P}) + \frac{2}{T_W T_P} + \frac{1}{\alpha T_G} (\frac{1}{T_R} - \frac{2 K_G K_P}{T_R T_P}) \quad (17)$$

$$p_3 = \frac{1}{\alpha T_R} + \frac{1}{T_G} + \frac{2}{T_W} + \frac{1}{T_P} \quad (18)$$

ضرایب p_0 و p_3 همیشه مثبت و ضرایب p_1 و p_2 می‌توانند منفی باشند. شرط لازم برای پایداری، مثبت بودن ضرایب p_1 و p_2 است. با توجه به محدوده تغییرات T_W ، ضرایب p_1 همیشه مثبت خواهد بود.

توابع انتقال حلقه باز سیستم واحد تولیدی

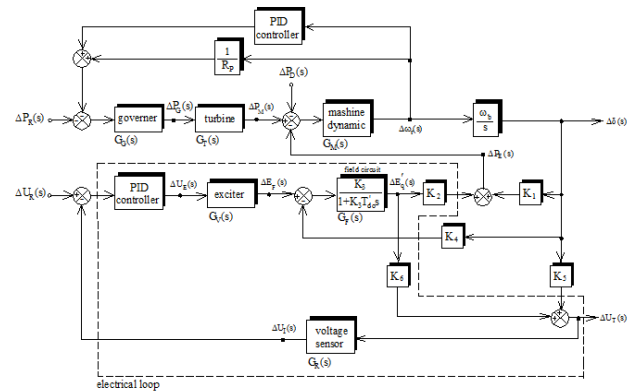
با توجه به بلوک دیاگرام مستقل واحد تولید با توربین آبی بدون کنترل کننده، تغییرات فرکانس بر اساس دو ورودی عبارت است از:

$$\Delta F(s) = H_{PR}(s) \Delta P_R(s) - H_{FD}(s) \Delta P_D(s) \quad (19)$$

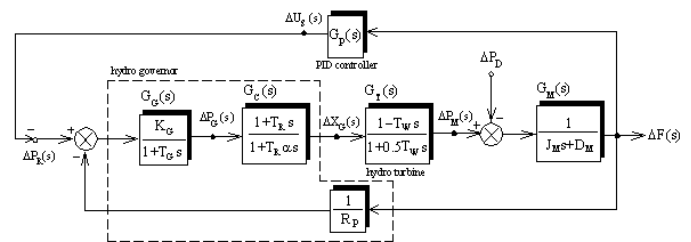
که در آن $H_{PR}(s)$ و $H_{FD}(s)$ به ترتیب نسبت تغییرات فرکانس به تغییرات توان مبنا و تغییرات بار مصرفی است. تابع انتقال تغییرات فرکانس نسبت به تغییرات مرجع بار برای طراحی سیستم کنترل اهمیت دارد و برابر است با:

$$H_{PR}(s) = \frac{\Delta F(s)}{\Delta P_R(s)} = \frac{K_C}{\Delta_O(s)} (1 + T_R s) (1 - T_W s) \quad (20)$$

که در آن ثابت K_C تابعی از بهره‌ها و ثابت زمانی‌های سیستم است و برابر است با:



شکل (۶): بلوک دیاگرام سیگنال کوچک سیستم قدرت تک ماشین متصل به شین بی نهایت



شکل (۷): بلوک دیاگرام جداگانه واحد تولید با توربین آبی

سیستم قدرت بدون جبران کننده مرتبه سوم و سیستم قدرت با جبران کننده مرتبه چهارم هستند. با انتخاب متغیرهای حالت به صورت $x_1 = \Delta f$ ، $x_2 = \Delta P_M$ ، $x_3 = \Delta X_G$ و $x_4 = \Delta P_G$ و دو ورودی $u_1 = \Delta P_D$ و $u_2 = \Delta P_R$ معادله دیفرانسیل متغیرهای حالت عبارت‌اند از:

$$\frac{d}{dt} x_1 = -\frac{1}{T_P} x_1 + \frac{K_P}{T_P} x_2 - \frac{K_P}{T_P} u_1 \quad (10)$$

$$\frac{d}{dt} x_2 = \frac{2 K_G}{\alpha R_P T_G} x_1 - \frac{2}{T_W} x_2 + (\frac{2}{T_W} + \frac{2}{\alpha T_R}) x_3 + \frac{2}{\alpha} (\frac{1}{T_G} - \frac{1}{T_R}) x_4 - \frac{2 K_G}{\alpha T_G} u_2 \quad (11)$$

$$\frac{d}{dt} x_3 = \frac{-K_G}{\alpha R_P T_G} x_1 - \frac{1}{\alpha T_R} x_3 + \frac{1}{\alpha} (\frac{1}{T_R} - \frac{1}{T_G}) x_4 + \frac{K_G}{\alpha T_G} u_2 \quad (12)$$

$$\frac{d}{dt} x_4 = -\frac{K_G}{T_G R_P} x_1 - \frac{1}{T_G} x_4 + \frac{K_G}{T_G} u_2 \quad (13)$$

که در آن K_G و T_G به ترتیب بهره و ثابت زمانی گاورنر هستند. سیستم حلقه باز مجهز به جبران کننده دارای چهار مقدار ویژه

طراحی کنترل کننده PID برای کنترل بار-فرکانس در سیستم قدرت با توربین آبی دارای جبران کننده افتی گذرا ۵۷

که در آن بهره متناسب، انتگرال گیر و مشتق گیر کنترل کننده PID به ترتیب K_P ، K_I و K_D است. بنابراین شرط لازم پایداری سیستم حلقه بسته با صرف نظر از بهره متناسب کنترل کننده عبارت است از:

$$K_D < \min\left(\frac{p_3}{K_C T_R T_W}, \frac{p_2}{K_C (T_W - T_R)}\right) \quad (27)$$

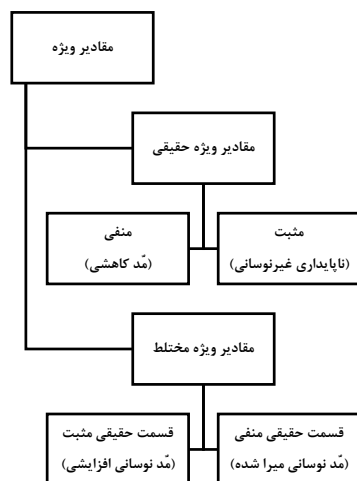
$$K_I < \frac{p_0}{K_C (T_W - T_R)} \quad (28)$$

اگر بهره مشتق گیر کنترل کننده برابر صفر باشد، شرط لازم پایداری سیستم قدرت عبارت است از:

$$K_I < \min\left(\frac{p_1}{K_C T_R T_W}, \frac{p_0}{K_C (T_W - T_R)}\right) \quad (29)$$

آنالیز مقادیر ویژه سیستم

نمودار شکل (۸) اثر مقدار ویژه بر پاسخ اغتشاش کوچک (پایداری سیگنال کوچک) را نشان می دهد. مقدار ویژه حقیقی، متناظر با مد غیر نوسانی است. مقدار ویژه حقیقی منفی نشان دهنده مد کاهشی بوده که نوسان میرا شده است. مقدار ویژه حقیقی مثبت نشان دهنده ناپایداری غیر نوسانی است که نوسان با دامنه افزایشی است. مقدار ویژه مختلط به صورت جفت مزدوج است و هر جفت متناظر با یک مد نوسانی است. قسمت حقیقی منفی نشان دهنده نوسان میرا شده و قسمت حقیقی مثبت نشان دهنده نوسان با دامنه افزایشی است.



شکل (۸): آنالیز مقادیر ویژه برای بررسی پایداری سیگنال کوچک

$$K_C = \frac{2 K_G K_P}{\alpha T_G T_R T_W T_P} \quad (21)$$

تابع انتقال مدار باز سیستم دارای دو صفر در $1/T_W$ و $-1/T_R$ است. تابع انتقال تغییرات فرکانس نسبت به تغییرات توان مرجع عبارت است از:

$$H_{FD}(s) = \frac{\Delta F(s)}{\Delta P_D(s)} = \frac{K_C}{K_G \Delta_O(s)} (1 + T_G s)(1 + 0.5 T_W s)(1 + \alpha T_R s) \quad (22)$$

اگر تغییرات بار به صورت پله ای در نظر گرفته شود، مقدار حالت دائمی تغییرات فرکانس مستقل از ثابت های زمانی T_G و T_W است و برابر است با:

$$\Delta f(\infty) = \lim_{s \rightarrow 0} \Delta F(s) = -\frac{R_P}{R_P + K_G K_P} \quad (23)$$

کنترل کننده PID

تابع انتقال تغییرات فرکانس نسبت به تغییرات بار در سیستم حلقه بسته برابر است با:

$$H_C(s) = \frac{\Delta F(s)}{\Delta P_D(s)} = \frac{-H_{FD}(s)}{1 + H_{FD}(s) G_P(s)} \quad (24)$$

که در آن $G_P(s)$ تابع انتقال کنترل کننده سه ترمی متناسب-انتگرال گیر-مشتق گیر (PID) است. کنترل کننده PID یک صفر در مبدأ به تابع انتقال اضافه می کند. بنابراین بدون توجه به مقادیر پارامترهای کنترل کننده PID، خطای دائمی فرکانس با اضافه شدن کنترل کننده به صفر میل می کند. با اضافه شدن کنترل کننده PID، مقادیر ویژه حلقه بسته از رابطه زیر تعیین می شوند:

$$1 + H_{FD}(s) G_P(s) = 0 \quad (25)$$

بنابراین معادله مشخصه حلقه بسته سیستم عبارت است از:

$$\begin{aligned} \Delta_C(s) = & s^5 + (p_3 - K_C K_D T_R T_W) s^4 \\ & + [p_2 + K_C K_D (T_R - T_W) - K_C K_P T_R T_W] s^3 \\ & + [p_1 + K_C K_D - K_C K_I T_R T_W + K_C K_P (T_R - T_W)] s^2 \\ & + [p_0 + K_C K_P + K_C K_I (T_R - T_W)] s \\ & + K_C K_I \end{aligned} \quad (26)$$

همان طور که دیده شد در سیستم قدرت با جبران کننده دو مقدار ویژه حقیقی منفی یکی نزدیک محور موهومی و مؤثر در پاسخ سیستم و دیگری دور از محور موهومی با تأثیر کم در پاسخ و یک جفت مقدار ویژه مزدوج (مد نوسانی) نزدیک محور موهومی با تأثیر زیاد در پاسخ وجود دارد.

در جدول (۲) پارامترهای کنترل کننده PID، نشان داده شده است. مقادیر ویژه سیستم حلقه بسته -0.1862 ، $-0.2371 \pm j0.3414$ و $-1.6357 \pm j2.0205$ هستند. ضریب میرایی مدهای نوسانی به ترتیب 0.6292 و 0.5704 و فرکانس آن‌ها به ترتیب 0.4137 و 0.0662 هرتز هستند.

جدول (۲): پارامترهای کنترل کننده

Typical values	Parameters
2	proportional gain (K_P)
5	integral gain (K_I)
15	derivative gain (K_D)

اگر R_P برابر 0.45 در نظر گرفته شود، مقادیر ویژه سیستم حلقه بسته -0.1831 ، $-0.2601 \pm j0.3246$ ، $-1.7760 \pm j1.7387$ هستند. همچنین ضریب میرایی مدهای نوسانی به ترتیب 0.7146 و 0.6253 و فرکانس آن‌ها به ترتیب 0.3956 و 0.0662 هرتز خواهند بود. همان طور که دیده می‌شود کاهش R_P باعث افزایش ضریب میرایی و کاهش نوسان مد نوسانی شده است.

جدول‌های (۳) و (۴) مدهای سیستم قدرت مجهز به جبران کننده گذرای اُتی همراه با کنترل کننده PID را به ازای بهره‌های مختلف مشتق گیر و انتگرال گیر کنترل کننده به ترتیب نشان می‌دهند.

پارامترهای سیستم قدرت با توربین آبی برای شبیه سازی و طراحی کنترل کننده PID مطابق جدول (۱) در نظر گرفته می‌شود. مقادیر ویژه سیستم حلقه باز -0.2146 ، $-6/2004$ و $-0.3888 \pm j0.7314$ هستند. ضریب میرایی مد نوسانی 0.4694 و فرکانس آن 0.1318 هرتز است؛ بنابراین سیستم حلقه باز پایدار است ولی افت فرکانس در حالت دائمی وجود دارد.

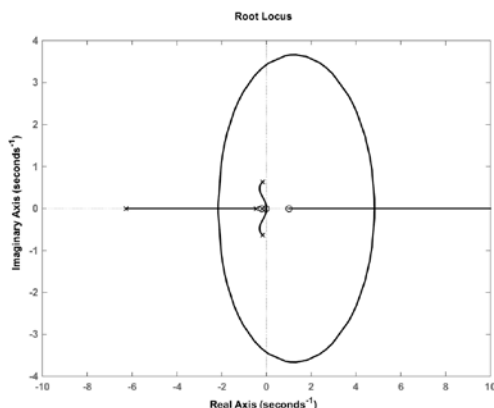
جدول (۱): پارامترهای نامی سیستم

Typical values	Parameters
5.00	reset time (T_R)
0.20	governor time constant (T_G)
1.00	governor gain (K_G)
1.00	water starting time (T_W)
0.05	permanent droop (R_P)
0.38	transient droop (R_T)
6	inertia constant (J_M)
1	damping constant (D_M)

افزایش T_W تأثیر چندانی بر ضریب میرایی مد نوسانی ندارد ولی قطب حقیقی با افزایش T_W به محور موهومی نزدیک تر می‌شود و سرعت میرایی پاسخ پله را کمتر و زمان استقرار پاسخ را زیاد می‌کند. با افزایش T_W پاسخ حالت دائمی فرکانس تغییری نمی‌کند ولی افت فرکانس در زمان‌های اولیه را افزایش می‌دهد. همچنین افزایش T_W باعث کاهش درصد بالا زدگی و زمان خیز تغییرات توان مکانیکی توربین می‌گردد.

با افزایش مقدار R_P میرایی مد نوسانی خیلی کم افزایش پیدا می‌کند و قطب حقیقی غالب به محور موهومی نزدیک می‌شود. تغییر R_P بر افت اولیه فرکانس و بالا زدگی پاسخ پله تأثیری ندارد ولی با افزایش R_P افت فرکانس در حالت دائمی بیشتر می‌شود. هرچه مقدار ثابت تنظیم سرعت کمتر باشد، سیستم سریع تر پایدار شده و باعث کاهش خطای فرکانس می‌گردد. با افزایش R_P در سیستم قدرت با جبران کننده نسبت به سیستم قدرت بدون جبران کننده زمان خیز و اوج پاسخ افزایش یافته و پاسخ نوسان کمتری دارد.

طراحی کنترل کننده PID برای کنترل بار-فرکانس در سیستم قدرت با توربین آبی دارای جبران کننده افتی گذرا ۵۹



شکل (۹): مکان هندسی ریشه‌های معادله مشخصه به ازای تغییرات بهره مشتق گیر کنترل کننده

آنالیز پاسخ دینامیکی

در این قسمت پاسخ دینامیکی تغییرات فرکانس به ازای تغییرات پله‌ای بار و تغییرات پله‌ای توان مبنا برای سیستم مجهز به جبران کننده و بدون کنترل کننده، تغییرات پله‌ای بار سیستم مجهز به جبران کننده با کنترل کننده PID و کنترل کننده متداول انتگرالی نشان داده می‌شود و تأثیر تغییر پارامترهای کنترل کننده بررسی می‌شود.

سیستم بدون کنترل کننده

شکل (۱۰) تأثیر زمان شروع آب و شکل (۱۱) تأثیر ممان اینرسی را بر تغییرات فرکانس در سیستم قدرت بدون کنترل کننده را به ازای تغییرات پله‌ای بار نشان می‌دهند. همان‌طور که دیده می‌شود افزایش T_w باعث کاهش بیشتر فرکانس در لحظه اول شده و زمان رسیدن پاسخ به حالت دائمی را افزایش می‌دهد. ولی افزایش J_m باعث کاهش افت اولیه فرکانس شده و تأثیر چندانی بر رسیدن پاسخ به حالت دائمی نمی‌گردد.

جدول (۳): مدهای سیستم قدرت مجهز به جبران کننده گذرای

$K_D=15$ و $K_P=2$ با بهره‌های PID افتی و کنترل کننده

F	η	System mode	K_I
0.3982	0.6052	-1.5143±j1.9917 -0.6273 -0.2272 -0.0487	1
0.4333 0.0873	0.6478 0.1911	-1.7636±j2.0738 -0.1048±j0.5384 -0.1950	10

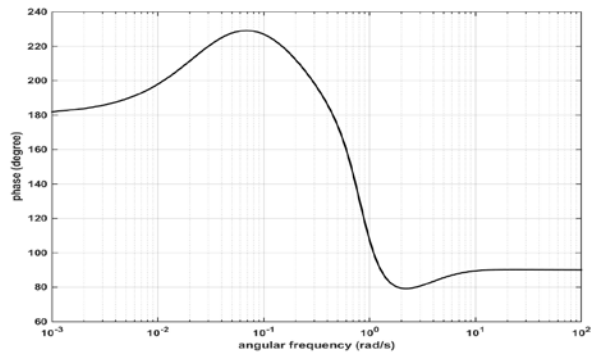
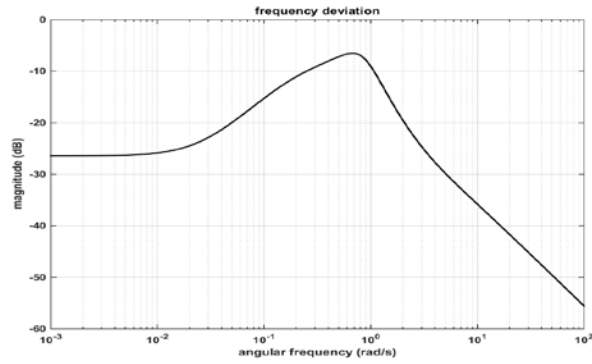
جدول (۴): مدهای سیستم قدرت مجهز به جبران کننده گذرای

$K_P=2$ و $K_I=5$ با بهره‌های PID افتی و کنترل کننده

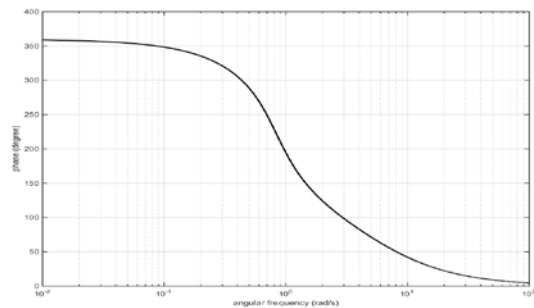
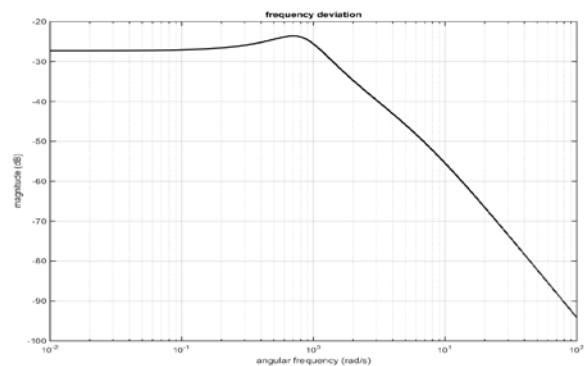
F	η	System mode	K_D
0.3463 0.0792	0.9796 0.5732	-2.1314±j0.4370 -0.2853±j0.4079 -0.1853	10
0.4639 0.0589	0.3858 0.5526	-1.1246±j2.6891 -0.2044±j0.3083 -0.1870	20

افزایش بهره انتگرال گیر باعث نوسانی شدن پاسخ تغییرات فرکانس می‌شود و مقدار تغییرات بین کمینه و بیشینه فرکانس را افزایش می‌دهد. همچنین تأثیر چندانی بر افت اولیه فرکانس و توان مکانیکی ندارد ولی باعث افزایش درصد بالا زدگی توان مکانیکی می‌گردد.

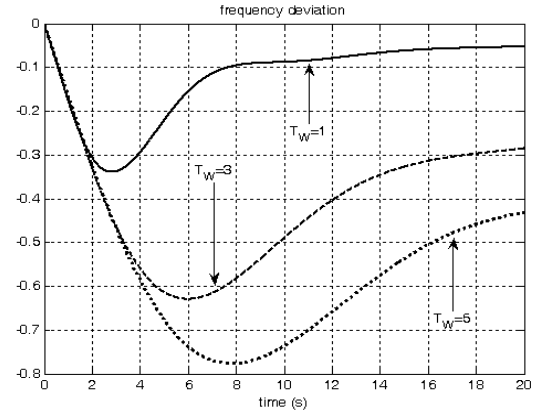
با افزایش بهره مشتق گیر، افت اولیه فرکانس پس از اعمال بار بیشتر است ولی تغییرات توان مکانیکی افت کمتری دارد. شکل (۹) مکان هندسی ریشه‌های معادله مشخصه را به ازای تغییرات بهره مشتق گیر کنترل کننده نشان می‌دهد.



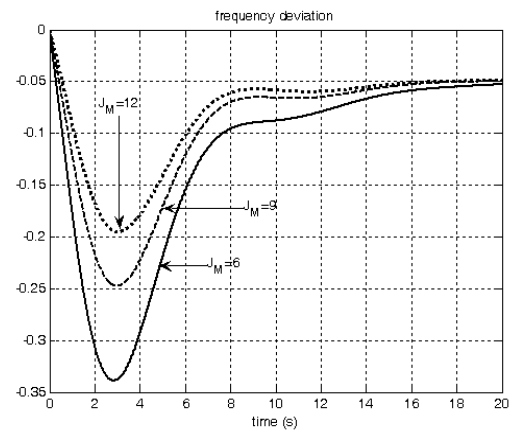
شکل (۱۲): پاسخ فرکانسی تابع انتقال تغییرات فرکانس به تغییرات توان مصرفی بار



شکل (۱۳): پاسخ فرکانسی تابع انتقال تغییرات فرکانس به تغییرات توان مکانیکی خروجی توربین



شکل (۱۰): تأثیر زمان شروع آب بر تغییرات فرکانس به ازای ورودی پله‌ای توان مصرفی بار

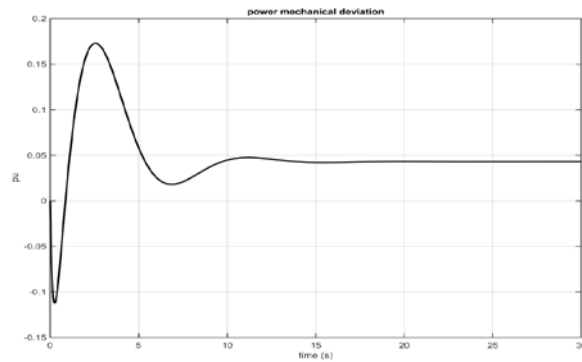


شکل (۱۱): تأثیر ممان اینرسی بر تغییرات فرکانس به ازای ورودی پله‌ای توان مصرفی بار

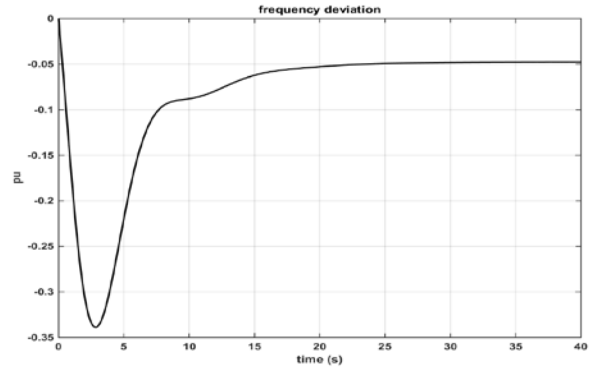
شکل‌های (۱۲) و (۱۳) به ترتیب پاسخ فرکانسی تابع انتقال نسبت تغییرات فرکانس به تغییرات بار مصرفی و تغییرات توان مبنا در سیستم قدرت بدون کنترل کننده برای پارامترهای نامی سیستم را نشان می‌دهد.

شکل‌های (۱۴) و (۱۵) به ترتیب تغییرات فرکانس و تغییرات توان مکانیکی توربین را به ازای تغییرات پله‌ای بار و شکل‌های (۱۶) و (۱۷) به ترتیب تغییرات فرکانس و تغییرات توان توربین را به ازای تغییرات پله‌ای توان مبنا برای پارامترهای نامی سیستم نشان می‌دهند.

طراحی کنترل کننده PID برای کنترل بار-فرکانس در سیستم قدرت با توربین آبی دارای جبران کننده افتی گذرا ۶۱

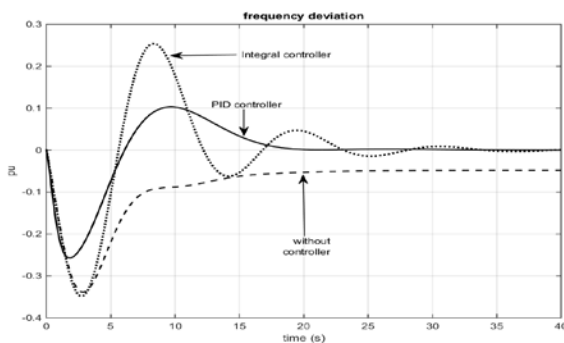


شکل (۱۷): پاسخ پله تغییرات توان مکانیکی خروجی توربین به ازای تغییرات پله‌ای توان مبنا

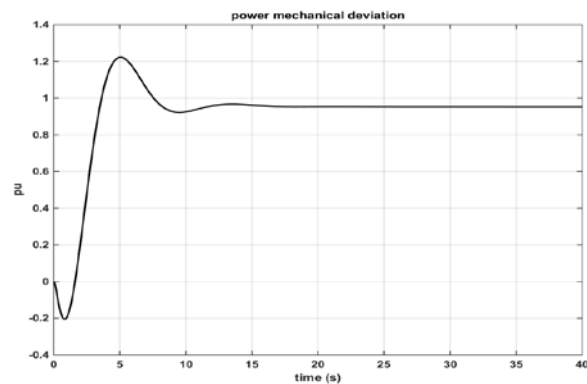


شکل (۱۴): پاسخ پله تغییرات فرکانس به ازای تغییرات پله‌ای بار

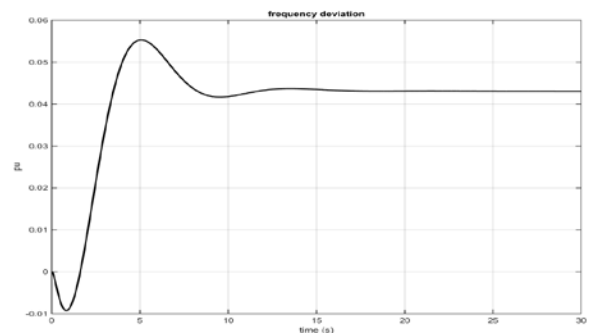
ب- مقایسه پاسخ سیستم با کنترل کننده‌های مختلف
تأثیر کنترل کننده PID بر پاسخ دینامیکی تغییرات فرکانس و پاسخ دینامیکی تغییرات توان مکانیکی خروجی توربین در شکل (۱۸) و شکل (۱۹) نشان داده شده است. همان‌طور که دیده می‌شود با افزایش ناگهانی بار، فرکانس شروع به کاهش می‌کند. در این حالت سرعت عملکرد کنترل کننده PID نسبت به کنترل کننده انتگرالی بیشتر بوده و سریع‌تر وارد عمل می‌شود و خطای فرکانس را سریع‌تر به صفر می‌رساند. شکل (۲۰) پاسخ سیگنال خروجی کنترل کننده را نشان می‌دهد. همان‌طور که دیده می‌شود پاسخ دینامیکی با کنترل کننده پیشنهادی بهتر از پاسخ دینامیکی سیستم با کنترل کننده متداول انتگرال گیر است.



شکل (۱۸): تأثیر کنترل کننده بر پاسخ تغییرات فرکانس به ازای تغییرات پله‌ای بار



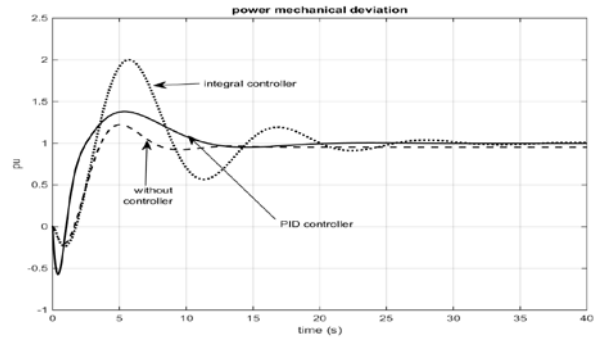
شکل (۱۵): پاسخ پله تغییرات توان مکانیکی خروجی توربین به ازای تغییرات پله‌ای بار



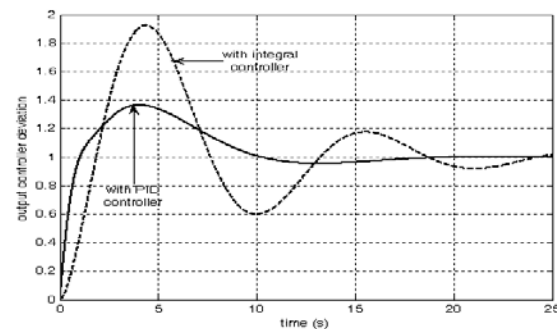
شکل (۱۶): پاسخ پله تغییرات فرکانس به ازای تغییرات پله‌ای توان مبنا

مراجع

- 1- Bhatt, P., Ghoshal, S. P. and Roy, R. (2012). "Coordinated control of TCPS and SMES for frequency regulation of interconnected restructured power systems with dynamic participation from DFIG based wind farm." *Renewable Energy*. 40(1), 40-50.
- 2- Bhatt, P., Ghoshal, S. P. and Roy, R. (2012). "Load frequency stabilization by coordinated control of thyristor controlled phase shifters and superconducting magnetic energy storage for three types of interconnected two-area power systems." *Electrical Power and Energy Systems*. 32(10), 1111-1124.
- 3- Borkowski, D. and Wegiel, T. (2013). "Small hydropower plant with integrated turbine-generators working at variable speed." *IEEE Transactions on Energy Conversion*. 28(2), 452-459.
- 4- Chen, D., Ding, C., Ma, X., Yuan, P. and Ba, D. (2013). "Nonlinear dynamic analysis of hydro-turbine governing system with a surge tank." *Applied Mathematical Modelling*. 37(14-15), 7611-7623.
- 5- DeMarco, F., Martins, N. and Ferraz, J. C. R. (2013). "An automatic method for power system stabilizers phase compensation design." *IEEE Transactions on Power Systems*. 28(2), 997-1007.
- 6- Doolla, S. and Bhatti, T. S. (2006). "Automatic generation control of an isolated small-hydro power plant." *Electric Power Systems Research*. 76(9-10), 889-896.
- 7- Doolla, S. and Bhatti, T. S. (2006). "Load frequency control of an isolated small-hydro power plant with reduced dumped load." *IEEE Trans. on Power Systems*. 21(4), 1912-1919.
- 8- Faiz, J., Shahgholian, Gh. and Arezoomand, M. (2007). "Analysis and simulation of the AVR system and parameters variation effects." *Proceeding of the IEEE/POWRENG*, 450-453, Setubal, Portugal, April 2007.
- 9- Garcez, J. N. and Garcez, A. (1996). "A connectionist approach to hydro turbine speed



شکل (۱۹): تأثیر کنترل کننده بر پاسخ تغییرات توان مکانیکی خروجی توربین به ازای تغییرات پله‌ای بار



شکل (۲۰): تأثیر کنترل کننده بر پاسخ تغییرات سیگنال خروجی کنترل کننده به ازای تغییرات پله‌ای بار

نتیجه‌گیری

در این تحقیق اثر جبران کننده در پاسخ سیستم کنترل فرکانس با توربین آبی در اثر تغییرات آرام بار حول نقطه کار با آنالیز مقادیر ویژه و ارائه نتایج شبیه‌سازی نشان داده شد. سیستم توربین آبی بدون جبران کننده، با سیستم مرتبه دوم و با جبران کننده، با سیستم مرتبه سوم معادل سازی شد. همچنین پاسخ تغییرات فرکانس نسبت به زمان در توربین آبی با جبران کننده دارای زمان اوج و زمان خیز بیشتری نسبت به زمانی است که جبران کننده در سیستم قرار ندارد و افت فرکانس در حالت دائمی بیشتر است. کنترل کننده PID نسبت به کنترل کننده متداول انتگرالی با تغییرات کم در خروجی کنترل کننده، دارای سرعت بیشتری برای به صفر رساندن خطای دائمی فرکانس است.

- 19- Mansoor, S. P., Jones, D. I., Bradley, D. A., Aris, F. C. and Jones, G. R. (1998). "Stability of a pump storage hydro power station connected to a power system." *Proceeding of the IEEE / Power Engineering Society Winter Meeting*. 1, 646-650.
- 20- Natarajan, K. (2005). "Robust PID controller design for hydro turbines." *IEEE Transactions on Energy Conversion*. 20(3), 661-667.
- 21- Oliveira, E. J., Honorio, L. M., Anzai, A. H., Oliveira, L. W. and Costa, E. B. (2015). "Optimal transient droop compensator and PID tuning for load frequency control in hydro power systems." *International Journal of Electrical Power and Energy Systems*. 68, 345-355.
- 22- Onsilvilal, A. and Marungsri, B. (2008). "Stability enhancement for multi-machine power system by optimal PID tuning of power system stabilizer using particle swarm optimization." *WSEAS Transactions on Power System*. 6(3), 465-474.
- 23- Padhan, D. G. and Majhi, S. (2013). "A new control scheme for PID load frequency controller of single-area and multi-area power systems." *ISA Transactions*. 52(2), 242-251.
- 24- Pothiya, S., Ngamroo, I., Runggeratigul, S. and Tantaswadi, P. (2006). "Design of optimal fuzzy logic based PI controller using multiple tabu search algorithm for load frequency control." *International Journal of Control, Automation, and Systems*. 4(2), 155-164.
- 25- Rueda, J. L. and Colome, D. G. (2009). "Probabilistic performance indexes for small signal stability enhancement in weak wind-hydro-thermal power systems." *IET Generation, Transmission and Distribution*. 3(8), 733-747.
- 26- Shabib, G. (2012). "Implementation of a discrete fuzzy PID excitation controller for power system damping." *Ain Shams Engineering Journal*. 3, 123-131.
- 27- Shahgholian, Gh. (2009). "Development of state space model and control of the STATCOM for improvement of damping in a single-machine infinite-bus." *International Review of Electrical Engineering*. 4(6), 1367-1375.
- control parameters tuning using artificial neural network." *Proceeding of the IEEE/MWSCAS*. 2, 641-644.
- 10- Ha, Q. P. and Trinh, H. (2000). "A variable structure -based controller with fuzzy tuning for load-frequency control." *International Journal of Power and Energy Systems*. 20(3), 146-154.
- 11- Jiang, C., Ma, Y. and Wang, C. (2006). "PID controller parameters optimization of hydro-turbine governing systems using deterministic-chaotic-mutation evolutionary programming (DCMEP)." *Energy Conversion and Management*. 47(9-10), 1222-1230.
- 12- Khodabakhshian, A. and Hooshmand, R. (2012). "A new PID controller design for automatic generation control of hydro power systems." *Electrical Power and Energy Systems*. 32(5), 375-382.
- 13- Kishor, N., Saini, R. P. and Singh, S. P. (2007). "A review on hydropower plant models and control." *Renewable and Sustainable Energy Review*. 11(5), 776-796.
- 14- Kishor, N., Saini, R. P. and Singh, S. P. (2005). "Optimal pole shift control in application to a hydro power plant." *Journal of Electrical Engineering*. 56(11-12), 290-297.
- 15- Kishor, N., Singh, S. P., and Raghuvanshi, A. S. (2006). "Dynamic simulation of hydro turbine and its state estimation based LQ control." *Energy Conversion and Management*. 47(18-19), 3119-3137.
- 16- Kundur, P. (1994). "Power system stability and control." *Mc-Graw Hill, New Hopkins University Press*.
- 17- Lee, S. S. and Park, J. K. (1998). "Design of reduced order observer based variable structure power system stabilizer for unmeasurable state variables." *IEE Proceedings - Generation, Transmission and Distribution*. 145(5), 525-530.
- 18- Malik, O. P. and Zeng, Y. (1995). "Design of a robust adaptive controller for a water turbine governing system." *IEEE Transactions on Energy Conversion*. 10(2), 354-359.

- 37- Working Group on Prime Mover and Supply Models for System Dynamic Performance Studies. (1992). "Hydraulic turbine and tnd turbine control models for system dynamic studies." *IEEE Transactions on Power Systems*. 7(1), 167-179.
- 38- Mi, Y., Fu, Y., Wang, C. and Wang, P. (2013). "Decentralized sliding mode load frequency control for multi-area power systems." *IEEE Transactions on Power Systems*. 28(4), 4301-4309.
- 39- Yazdizadeh, A., Ramezani, M. H. and Hamedrahmat, E. (2012). "Decentralized load frequency control using a new robust optimal MISO PID controller." *International Journal of Electrical Power and Energy Systems*. 35(1), 57-65.
- 40- Yousef, H. A., AL-Kharusi, K., Albadi, M. H. and Hosseinzadeh, N. (2014). "Load frequency control of a multi-area power system: An adaptive fuzzy logic approach." *IEEE Transactions on Power Systems*. 29(4), 1822-1830.
- 41- Yu, Y. (1983). "Electric power system dynamics." *Academic Press*.
- 42- Zhang, H., Chen, D., Xu, B. and Wang, F. (2015). "Nonlinear modeling and dynamic analysis of hydro-turbine governing system in the process of load rejection transient." *Energy Conversion and Management*. 90, 128-137.
- 28- Shahgholian, Gh., Shafaghi, P. and Mahdavi-Nasab, H. (2012). "A comparative analysis and simulation of ALFC in single area system for different turbines." *Proceeding of the IEEE/ICECT*. pp. 50-54, Kuala Lumpur, Malaysia, May 2010.
- 29- Shahgholian, Gh., Yazdekhashti, S. and Shafaghi, P. (2009). "Dynamic analysis and stability of the load frequency control in two area power system with steam turbine." *Proceeding of the IEEE/ICCEE*. pp. 40-46, Dubai, Dec. 2009.
- 30- Singh, B., Murthy, S. S., Chilipi, R. R., Madishetti, S. and Bhuvaneswari, G. (2014). "Static synchronous compensator-variable frequency drive for voltage and frequency control of small-hydro driven self-excited induction generators system." *IET Generation, Transmission and Distribution*. 8(9), 1528-1538.
- 31- Singh, G. and Chauhan, D. S. (2012). "Simulation and modeling of hydro power plant to study time response during different gate states." *International Journal of Advanced Engineering Sciences and Technologies*. 1(10), 42-47.
- 32- Sondhi, S. and Hote, Y. V. (2014). "Fractional order PID controller for load frequency control." *Energy Conversion and Management*. 85(September 2014), 343-353.
- 33- Tan, W. (2010). "Unified tuning of PID load frequency controller for power systems via IMC." *IEEE Transactions on Power Systems*. 25(1), 341-350.
- 34- Tushir, M. and Srivastava, S. (2012). "Application of a hybrid controller in load frequency control of hydro-thermal power System." *Proceeding of the IEEE/PIC*. pp. 1-5, Murthal.
- 35- Venayagamoorthy, G. K. and Harley, R. G. (2002). "Two separate continually online trained neurocontrollers for excitation and turbine control of a turbogenerator." *IEEE Transactions on Industrial Applications*. 38(3), 887-893.
- 36- Vrdoljak, K., Peric, N. and Petrovic, I. (2010). "Sliding mode based load-frequency control in power systems." *Electrical Power Systems Research*. 80(5), 514-527.