基于VSC的双馈风电场群宽频带次同步谐振 抑制作用分析与实验

廖坤玉1,肖湘宁1,罗 超2,陶 顺1,杨志超1,于弘洋3,刘宗烨3,刘 辉4

(1. 华北电力大学 新能源电力系统国家重点实验室,北京 102206;

2. 南方电网科学研究院,广东 广州 510080;3. 全球能源互联网研究院,北京 102209;

4. 国网冀北电力有限公司电力科学研究院,北京 100045)

摘要:双馈风电场的次同步谐振频率具有宽频时变特性,为其抑制带来了难题。对此,基于并联型电压源换 流器(VSC)技术,设计了双馈风电场群宽频带次同步谐振的抑制装置,并将其安装于风电场群的汇集线上, 将抑制装置等效为受控源,给出了分析该装置抑制双馈风电场次同步谐振作用的等值电路的一般形式和简 化形式,通过次同步电流的响应方程揭示了其抑制次同步谐振的作用。该装置测取汇集线的次同步电流作 为馈入信号,采用宽频滤波器并进行相位补偿的方案提取振荡模态,调整其幅值和相位后,向系统中注入次 同步阻尼电流,通过增强系统阻尼实现抑制。不同工况下的数字-物理闭环仿真实验结果表明,通过参数优 化设计,该装置能快速、准确地动态检测出宽频带次同步谐振信号并实现有效的抑制,可集中解决大型风电 场群的时变次同步谐振。

关键词:双馈风电场群;电压源换流器;时变频率;宽频带次同步谐振;谐振抑制;作用分析;数字-物理闭环 仿真

中图分类号:TM 614

文献标志码:A

DOI:10.16081/j.epae.201909043

0 引言

随着新能源渗透率的提高,风能发电的比重越 来越大。集群式风电场具有充分开发风能的优势,其 规模化是风能利用的发展方向之一。以双馈风电机 组(DFIG)为主的风电输送系统发生过危害较严重 的次同步谐振 SSR(Sub-Synchrous Resonance)^[1-2]。 2011年加拿大 Buffalo Ridge地区的双馈风电场串联 补偿系统发生了频率为9~13 Hz的 SSR^[3];2012年底 中国 沽源 双馈风电场发生了频率为 6~9 Hz 的 SSR^[4]。由上述案例可知,风电输送系统的 SSR 具有 宽频时变特性^[5]。

SSR的宽频时变特性对其抑制策略及参数的鲁 棒性提出了极高的要求,是风电SSR抑制需要解决 的关键难题。在风电SSR抑制方面,已开展的研究 主要集中在变流器控制参数优化、风机变流器附加 阻尼控制和基于灵活交流输电FACTS(Flexible AC Transmission System)技术的抑制策略3个方面^[6]。

收稿日期:2018-08-12;修回日期:2019-07-29

基金项目:国家自然科学基金面上项目(51777066);中央高校 基本科研业务费专项资金资助项目(2017XS011);国家电网 公司科技项目(52010116000S)

Project supported by the General Program of National Natural Science Foundation of China(51777066), the Fundamental Research Funds for the Central Universities (2017XS011) and the Science and Technology Program of State Grid Corporation of China(52010116000S) 变流器控制参数优化^[7-8]和风机变流器附加阻尼控制^[9-13]均需通过改动单台风机的控制环来实现,但大型风电场中的风机数目众多,难以实施。针对风电集群的SSR问题,基于FACTS的抑制装置的安装简单,更易实现。

关于基于 FACTS 的抑制装置的研究, 文献 [14] 采用静止同步补偿器来抑制风电场串联补偿输电系 统中由感应发电机效应和轴系扭振引起的次同步振 荡;文献[15]以网侧次同步电流作为馈入信号,通过 优化滤波器的参数,在SSR频段内使输出的次同步 电流与电压源换流器(VSC)连接点的次同步电压保 持同相位,以提供正阻尼:文献[16]基于留数法开展 分析研究,结果表明以风电场与电网联络线的电流 和功率作为VSC的馈入信号,抑制效果较好。虽然 加装并联VSC来抑制风电次同步振荡的研究逐渐增 多,但对其抑制作用尚未有深入分析。双馈风电场 的SSR属于电气谐振,无轴系参与,根据复转矩系数 法求解并联VSC为火电机组提供的电气阻尼的原理 解释不再适用,因此,根据其特性研究并联VSC装置 抑制双馈风电场SSR的原理十分必要。文献[15]将 VSC等效为阻抗,从阻抗角度说明了其抑制 SSR 的 原理。文献[17]则将SSR抑制装置等效为电流源, 认为装置注入系统的次同步电流阻断了原有的谐振 通路,但并未分析阻断原理。从运行方式上看,附加 次同步阻尼控制环的VSC抑制装置的本质是以所监 测电气量为控制信号的不同形式的受控源,因此从 电路角度将其等效为受控源更为合理。

为此,本文提出了基于VSC的双馈风电场群 SSR的宽频带抑制方法,将所研究的装置称为次同 步谐振动态抑制器SSR-DS(Sub-Synchronous Resonance Dynamic Suppressor)。首先,利用阻抗法分 析了双馈风电场串联补偿输电系统SSR的产生条件 与时变特性;在此基础上,介绍了SSR-DS的控制结 构与抑制策略;然后,将抑制装置等效为受控电流 源,从电路角度通过次同步电流的响应方程分析了 所研究装置对双馈风电场SSR的抑制作用原理;最 后,给出关键参数的设计与优化,并开展了不同工况 下的数字-物理闭环仿真实验,结果验证了所提抑制 方法的有效性和动态性能,表明其可集中解决大型 风电场群的时变SSR。

2 双馈风电集群 SSR 的阻抗分析与时变 特性

双馈风电场系统的SSR本质上属于电气谐振, 从阻抗角度可简单清晰地阐明其产生条件和时变特性。文献[18]建立了DFIG的输入阻抗模型,分析了 输入阻抗的时变特性与影响因素。在考虑励磁的情况下,计及转子侧控制器RSC(Rotor Side Converter)和锁相环(PLL)影响的DFIG输入阻抗的频域模 型为:

$$Z_{\rm dfig}^{\rm pll}(\boldsymbol{\omega}_{\rm p},\boldsymbol{\omega}_{\rm r}) = \frac{(R_{\rm s} + j\boldsymbol{\omega}_{\rm p}L_{\rm s}) - \frac{(j\boldsymbol{\omega}_{\rm p}L_{\rm m})^2}{\left(\frac{R_{\rm r}}{\sigma_{\rm p}} + j\boldsymbol{\omega}_{\rm p}L_{\rm r}\right) + \frac{Z_{\rm RSC}}{\sigma_{\rm p}}} \frac{1 + (-1)^m \frac{j\boldsymbol{\omega}_{\rm p}L_{\rm m}}{\left(\frac{R_{\rm r}}{\sigma_{\rm p}} + j\boldsymbol{\omega}_{\rm p}L_{\rm r}\right) + \frac{Z_{\rm RSC}}{\sigma_{\rm p}}} \frac{K_{\rm sr}}{\sigma_{\rm p}}}{(1)}$$

其中,各变量的含义说明与推导过程详见文献[18]。 正序扰动转差率 $\sigma_p = (\omega_p - \omega_r)/\omega_p$,当扰动角频率 ω_p 小 于转子角频率 ω_r 时, $\sigma_p < 0$,由式(1)可知,DFIG的转 子电阻、RSC和锁相环的共同参与将使DFIG的输入 阻抗具有负电阻特性。

由于考虑影响因素的完备性和推导过程的差异,不同文献中DFIG输入阻抗的解析式不尽相同。 综合已有文献的阻抗推导和分析^[18-21],n台DFIG组 成网络拓扑复杂的双馈风电场,经串联补偿系统接 入电网后,系统的总阻抗可表示为:

$$Z_{st}(f_{p}, f_{r}, n) = R_{st}(f_{p}, f_{r}, n) + jX_{st}(f_{p}, f_{r}, n) = R_{wf}(f_{p}, f_{r}, n) + jX_{wf}(f_{p}, f_{r}, n) + R_{g} + jX_{g}(f_{p})$$
(2)

其中, f_p 为扰动频率; f_r 为转子频率; $Z_{st}(f_p, f_r, n)$ 、 $R_{st}(f_p, f_r, n)$ 、 $X_{st}(f_p, f_r, n)$ 分别为双馈风电场串联补 偿输电系统的总阻抗、总电阻、总电抗; R_{g} 、 $X_{g}(f_p)$ 分别 为电网的等值电阻、电抗; $Z_{wf}(f_p, f_r, n) = R_{wf}(f_p, f_r, n) +$ j $X_{wf}(f_p, f_r, n)$ 为双馈风电场的输入阻抗, $R_{wf}(f_p, f_r, n)$ 、 $X_{wf}(f_p, f_r, n)$ 分别为双馈风电场的输入电阻、输入电 抗。当忽略 DFIG 间的交互影响和互联线路阻抗时, 对于并联在同一母线的 DFIG 而言, $f_{Z_{wf}}(f_p, f_r, n) = Z_{dig}(f_p, f_r)/n, Z_{dig}(f_p, f_r)$ 为单台 DFIG 的输入阻抗。

设*ρ*为次同步范围内的频率区间,DFIG输入阻 抗和电网阻抗具有如下性质:

$$\begin{cases} R_{\rm wf}(f_{\rm p},f_{\rm r},n) < 0\\ X_{\rm wf}(f_{\rm p},f_{\rm r},n) > 0 \quad \exists \rho, \forall f_{\rm p} \in \rho \\ X_{\rm g}(f_{\rm p}) < 0 \end{cases}$$
(3)

记频率区间 ρ 内发生 SSR 时的频率 $f_p = f_{sub}$,则 SSR频率 f_{sub} 和衰减因子 α 的表达式为:

$$\begin{cases} f_{\rm sub} = \sqrt{\frac{\lambda L_{\rm g}}{L_{\rm st}(f_{\rm sub}, f_{\rm r}, n)}} f_0^2 - \left(\frac{\alpha}{2\pi}\right)^2 \\ \alpha = \frac{R_{\rm st}(f_{\rm sub}, f_{\rm r}, n)}{2L_{\rm st}(f_{\rm sub}, f_{\rm r}, n)} \end{cases}$$
(4)

其中, λ 为串联补偿度; L_{g} 为线路电感; $L_{st}(f_{sub},f_{r},n)$ 为串联补偿系统和风电场的等值电感总和; f_{0} 为工频。

由上述分析可以知道,SSR是双馈风电场和串 联补偿系统参数匹配的结果,当 $f_{sub} < f_r$ 时, $\sigma_p < 0$ 使 $R_{wf}(f_p, f_r, n) < 0$,若 $R_{st}(f_{sub}, f_r, n) \le 0$,系统将出现发 散形式或等幅形式的SSR。由式(4)可知,当线路和 DFIG的参数确定时,对于不同的 f_r 、 $n n \lambda$, $f_{sub} n \alpha$ 将 不同; f_r 和风速 v_{ω} 具有对应关系, v_{ω} 和n是随机变化 因素, λ 是允许调控的变化因素,三者共同主导了 f_{sub} 和 α 的大小。因此, v_{ω} 和n的时变特性会给 f_{sub} 和 α (即串联补偿输电系统SSR的频率和阻尼)带来时变 特性^[22]。

图1为沽源风电场220 kV 沽察线上某时间段内 次同步电流录波的滑窗快速傅里叶变换(FFT)分析 结果,由图可看出其频率随时间变化。上述理论分 析和实测数据一致表明:双馈风电场串联补偿输电 系统的SSR具有时变特性。该特性不同于火电机组 的模态频率固定的次同步振荡,治理时需要充分考 虑,使抑制装置的参数能够适应双馈风电场的时变 SSR。





2 宽频带抑制装置的控制策略与作用分析

沽源地区的风电汇集到沽源 500 kV 变电站,并 经蒙东一华北串联补偿输电通道向京津唐地区供 电,其中连接汗海一沽源一太平变电站的 500 kV 双 回线分别加装了 40 %和 45 %的串联补偿电容^[22]。 系统等值拓扑如图 2 所示,风电部分等值为多聚合 风电场模型,风机建模中采用与沽源实际系统一致 的旋转 dq 坐标控制,SSR-DS则安装于察北 220 kV 母线上三绕组变压器的 35 kV 侧。



图 2 沽源系统的等值拓扑 Fig.2 Equivalent topology of Guyuan system

SSR-DS中的VSC采用H桥级联拓扑,其控制结构在 abc坐标系下实现,为了保证三相平衡,c相参考信号由 a 相和 b 相 PI 控制之和求出,以 a 相为例, 其控制结构如图 3 所示,主要包括次同步电流提取、 阻尼控制和VSC的运行控制。其中,VSC的运行控制包括直流电压控制、无功控制和次同步电流环控制。因 SSR-DS采用分相控制结构,直流电压控制环节包括 2 级,第一级为换流链电压控制,第二级为模块电压控制。图 3 中, V_{ga} 、 V_{gb} 、 V_{gc} 为 SSR-DS 接入点的 三相电压; u_{ca} 、 i_{ca} 分别为 SSR-DS 在端口输出的 a 相电压、电流; V_{dc} 、 V_{dcref} 分别为换流器直流电压的瞬时值、 参考值; i_{qref} 为定无功控制生成的 a 相无功电流指令, I_{qm} 为其有效值; i_{pref} 为直流电压控制生成的 a 相有功 电流指令; $\omega t+\delta_0$ 为锁相角。其基本原理是检测系统



图 3 a 相控制结构示意图 Fig.3 Structure diagram of phase-a control

中的次同步振荡模态,经过阻尼控制环节生成次同步电流参考值,电流内环通过调节SSR-DS的输出电压跟踪参考电流,从而达到抑制SSR的作用。

对于采用次同步电流作为控制信号的并联VSC 而言,虽然附加控制的具体拓扑和传递函数不同,但 其抑制原理相同。下文将先介绍SSR-DS的次同步 电流提取和阻尼控制策略,然后从电路的角度分析 该方法抑制双馈风电场集群SSR的一般性原理。

2.1 次同步电流提取环节

准确提取双馈风电场系统的时变次同步电气 量,为阻尼控制环节提供控制信号是有效抑制 SSR 的关键,本文的次同步电流提取滤波器如图4所示, 其输入为图2中的沽察线电流,输出送往阻尼控制 环节。



Fig.4 Sub-synchronous current extraction filter

图4中,低通滤波器TF₁用于滤除谐波分量,截 止频率为90Hz,TF₁的截止频率越低,通过的信号越 窄,但SSR频率范围内的电流相位会受到影响;带阻 滤波器TF₂用于滤除频率为50Hz的基波分量,带宽 越窄,则滤波性能越好但动态特性变差,可根据指标 需求选取合适的带宽。

2.2 阻尼控制

本文的阻尼控制通过幅值调整和移相实现,幅 值调整采用增益环节,移相环节的传递函数为:

$$G_{\rm c}(s) = \frac{1 + BTs}{1 + Ts} \tag{5}$$

其中,
$$B = \frac{1 - \sin \varphi_{\mathrm{m}}}{1 + \sin \varphi_{\mathrm{m}}}, T = \frac{1}{\omega_{\mathrm{m}}\sqrt{B}}, \omega_{\mathrm{m}}$$
为模态频率, φ_{m}

为模态频率 ω_m处的滞后角度。

由于双馈风电场系统的SSR频率具有随机时变性,可综合频率变化范围和发生概率最大的频率选取ω_m,从而实现参数设计。

增益环节的传递函数为:

$$K = K_{\rm dam} K_{\rm c} = K_{\rm dam} \sqrt{\frac{1 + (\omega_{\rm m} T)^2}{1 + (\omega_{\rm m} TB)^2}}$$
(6)

其中,K为总增益;K_{dam}为阻尼增益;K_c为保证相位补 偿后在ω_m处的幅值响应不变的增益。

2.3 基于VSC的双馈风电场集群SSR抑制作用

实际工程中,出于经济性和电压等级的考虑, SSR-DS一般安装于已有变压器的低压侧,位于电网 和风机群联络线上是较为理想的情况。当以次同步 电流作为抑制馈入信号时,受限于测量便利性与信 号传输,所测电流可能来自风电场集群之间的联络 线上。以沽源系统为例,沽源变电站和察北变电站 上均有风电场汇入,为了抑制SSR,馈入信号测取的 是两变电站间沽察线上的电流,为了在电路分析中 保留馈入信号,需要以联络线为界将系统分为2个 风电集群做初始分析。考虑上述情形,在SSR-DS的 两侧,通过阻抗的串并联等效,SSR频率下加入SSR-DS后的双馈风电场串联补偿输电系统等值电路的 一般形式如图5(a)所示,图5(b)为其简化形式。为 了方便表述,图中符号不再附加第1节中所述的变 量因素f_a,f_a,n等。





Fig.5 Equivalent circuit of system with SSR-DS

图5中, R_{wf}, R_{wf}为2个等值双馈风电场群的输 入电阻;L_{wf}、L_{wfg}为2个等值双馈风电场群的输入电 感;C_a为由电网次同步电抗折算得到的等值电容,u_{ce} 为其两端的次同步电压; \tilde{C}_{a} 为折算得到的等值电容, \tilde{u}_{a} 为其两端的次同步电压; \tilde{R}_{a} 为折算得到的等值电 阻;u_a和ũ_a分别为折算前、后的次同步扰动电压源, 决定系统振荡特性的等值电路与ug、ũg无关,即阻尼 特性分析与u_s、ũ_s无关,且扰动源通常是短时作用 的,故在分析VSC的抑制作用时,可假设 $u_{g} = 0$ 、 $\tilde{u}_{g} =$ 0;i,、i,为2个等值双馈风电场群汇集线的次同步电 流;i_{sub}为等值双馈风电场群联络线的次同步电流;i_s 为电网侧的次同步电流;im 为受控电流源,位于 SSR-DS所在支路。i1、i2、i2和i2均可作为SSR-DS的 控制信号,控制信号的选择需要考虑易监测性和信 号传输的延迟,本文选择isth作为SSR-DS的控制 信号。

当SSR-DS接于风电场群和电网之间的联络线 上时,图5(a)所示等值电路的一般形式即退化为图 5(b)所示的电路。阻尼控制环节的传递函数是拉普 拉斯域的,而将时域转换到拉普拉斯域更容易实现, 因此将等值阻抗换算为相应频率下的等值电阻、电 感和电容,列写时域方程后,再将微分算子用拉普拉 斯算子s替换即可开展分析。

图5(b)所示电路的方程列写如下:

$$\begin{cases} \frac{d\tilde{u}_{cg}}{dt} = \frac{1}{\tilde{C}_{g}} i_{sub} \\ \frac{di_{1}}{dt} = -\frac{1}{L_{wf}} \left(\tilde{u}_{cg} + \tilde{R}_{g} i_{sub} + R_{wf} i_{1} + \tilde{u}_{g} \right) \\ i_{sub} = i_{1} + i_{vsc} \end{cases}$$
(7)

以*i*_{sub}为控制信号,经过次同步电流提取环节和 阻尼控制后SSR-DS电流的一般形式为:

$$i_{\rm vsc} = K_1 G(s) i_{\rm sub} \tag{8}$$

其中,K₁G(s)为次同步电流提取环节和阻尼控制环节的传递函数的乘积。

将微分算子替换后,联立式(7)和式(8),并消去 $u_{eg}, i_1 与 i_{vsc}, 那么关于 i_{sub} 有如下形式的线性齐次微$ 分方程:

$$-K_{1}G(s)(L_{wf}\tilde{C}_{g}s^{2} + R_{wf}\tilde{C}_{g}s)i_{sub} + L_{wf}\tilde{C}_{g}s^{2}i_{sub} + (R_{wf} + \tilde{R}_{g})\tilde{C}_{g}si_{sub} + i_{sub} = 0$$
(9)

式(9)包括 $f_1 = -K_1G(s)(L_{wf}\tilde{C}_g s^2 + R_{wf}\tilde{C}_g s)i_{sub}$ 和 $f_2 = L_{wf}\tilde{C}_g s^2 i_{sub} + (R_{wf} + \tilde{R}_g)\tilde{C}_g s i_{sub} + i_{sub}$ 这2个部分, 其中 f_2 是未加装SSR-DS时 i_{sub} 的系统自由响应部分, $f_1 \ge i_{sub}$ 中由SSR-DS引入的自由响应部分。

由图 5(b)和式(9)可知,未加装 SSR-DS时,次同步电流的响应方程为 $f_2 = 0$,即:

 $L_{\rm wf}\tilde{C}_{\rm g}s^2i_{\rm sub} + (R_{\rm wf} + \tilde{R}_{\rm g})\tilde{C}_{\rm g}si_{\rm sub} + i_{\rm sub} = 0 \qquad (10)$

则系统的次同步电流响应为:

$$i_{\rm sub} = I e^{\alpha t} \cos(\omega_{\rm d} t + \theta) \tag{11}$$

其中,
$$\alpha' = \frac{R_{wf} + R_g}{2L_{wf}}; \omega_d = \sqrt{\frac{1}{L_{wf}\tilde{C}_g} - (\alpha')^2}$$
为衰减角频

率;I和θ分别为次同步电流的幅值和初相角。

由式(1)和式(2)可知 R_{wf} + \tilde{R}_{g} <0,因此 α' <0, SSR振荡发散,发散速度取决于 α' 的大小。

由上述分析并对比式(9)和式(10)可知,SSR-DS 抑制双馈风电场SSR的根本原因在于破坏了原系统 的谐振条件,其阻尼控制环节改变了次同步电流响 应方程的阶数和系数,通过改变其特征根,改变了振 荡模态及其阻尼。为了使次同步电流迅速衰减为 0,实现抑制双馈风电场系统频率时变SSR的目的, 需要满足下述2个条件:①设计阻尼控制环节的拓 扑,通过设置合理的阻尼增益和移相角,使式(9)的 特征根的实部均小于0,且具有较大的绝对值;②考 虑风速和风机数目的变化,以及式(9)中的 $R_{\rm vf},L_{\rm vf},$ $\tilde{C}_{g} 和 \tilde{R}_{g}$ 随之变化的特性,寻找阻尼增益和移相角的 有效参数域,满足所有边界方程的特征根实部均 小于0。

上述抑制作用分析主要针对采用静止 abc 坐标的附加电流控制的 VSC,但也适用于单 d 轴、单 q 轴 或 dq 轴对称同控的基于旋转 dq 坐标的附加电流控制的 VSC。列写输出电流与控制信号之间的传递函

数,从 dq坐标系变换至静止 abc 坐标系后,考虑注入的次同步电流即可,但需兼顾超同步电流对系统的影响。

在实际工程中,风机众多且网络拓扑复杂,难以 用特征值分析、阻抗扫描或根轨迹法进行阻尼控制 参数的理论分析与设计,且SSR-DS物理装置的通 信、延时和调制环节均会影响阻尼控制参数的有效 性,因此当计及工程可靠性、考虑v。和n变化的影响 时,可以采取多工况数字-物理实验的方法寻找阻尼 控制的有效参数域,优化其参数鲁棒性。本文所研 究 SSR-DS 的阻尼控制参数优化设计即基于该方法 展开。

3 抑制环节关键参数的设计与分析

利用沽源风电场的风机与电网的等值参数(详见文献[22]),开展SSR-DS的关键参数设计与分析。

沽源风电场的SSR频率范围为6~9 Hz,综合考 虑风电场远期工程规划对次同步振荡特性的影响, 拟抑制的SSR频率范围确定为4~12 Hz。

3.1 次同步电流提取滤波器

本文采用2阶巴特沃斯低通滤波器和4阶巴特 沃斯带阻滤波器串联来提取次同步电流。其中,低 通滤波器的截止频率为90 Hz,带阻滤波器的阻带频 率范围为46~56 Hz,应用MTALAB设计传递函数参 数,对应的伯德图如图6所示(图中幅值为数值,表 征跟踪能力,无单位)。





在 PSCAD 平台中搭建模型加以验证。其中,设置 50 Hz 工频分量的幅值 $M_1=2$; i_h 用于模拟谐波分量,幅值 $M_{ih}=0.5$ 、频率 $f_{ih}=250$ Hz; i_s 用于模拟频率时变的次同步分量,设置幅值 $M_{is}=1$,频率以1 Hz 的步长每隔 0.5 s 变化一次,变化范围为4~12 Hz;上述 3 种分量的初相位均设为 0°。图7 对比了 i_s 和提取所得次同步电流信号 i_{sout} ,并且分别局部放大了 4、8、12 Hz 的所处时间段(图中纵轴为数值,表征跟踪能力,无单位)。

图6和图7表明,次同步电流提取环节能有效滤





除工频和谐波分量,而对于4~12 Hz次同步频率分量的影响较小,能快速跟踪频率变化,幅值误差极小,相位误差随频率的增大会有所增大,实验结果验证了本文所设计的次同步电流提取方法适用于4~12 Hz的宽频带,快速且准确。

3.2 阻尼控制参数

装置采用42个IGBT模块级联构成多电平VSC, 容量为10 Mvar。设计主电路参数后,调整并确定 VSC的运行控制参数,使直流电容电压指标和输出 电流误差达到要求。

为了实现SSR-DS阻尼控制参数对于4~12 Hz宽 频带的双馈风电场SSR均可有效抑制,在数字-物理 闭环仿真环境(仿真平台详见第4节)下,采用下述 步骤确定最优阻尼控制参数:

(1)确定主要因素的组合工况集;

(2)分别设置 K_{dam} 和 φ_m 的上限、下限及步长,配 组参数对(K_{dam}, φ_m)形成参数域;

(3)在某一工况下开展闭环仿真实验,观测并记录不同的参数对(K_{dam}, φ_m)下汇集线次同步电流的收敛时间,确定收敛参数域;

(4)综合全部工况的收敛参数域,重叠区即为能 满足频率时变工况的有效参数域。

考虑风速、风机数目及线路投切的不同运行工况组合,风速的范围为 5~8 m/s,风机数目的范围为 0~120%(风机数目 120% 模拟远期,0代表某一风电场切出); K_{dam} 的范围为 3~6; φ_m 的范围为 -15°~40°。选取 3种工况下的阻尼控制参数实验结果进行说明。4、8、12 Hz 工况下不同参数对(K_{dam}, φ_m)下的次同步电流的收敛时间 t_c 分别如表 1 和附录中的表A1、A2 所示。

由表1和附录中表A1、A2可知:①较大的增益 K_{dam}和较大的超前补偿相位可能引起抑制装置与系 统之间发生负的交互影响,但控制器的输出限幅会 使SSR-DS的输出电流受限,实际运行中应该避免装

76

表1 4 Hz 工况下不同参数对对应的收敛时间

Table 1	Converg	gence t	imes c	orrespondii	ng to	different
pa	rameter	groups	under	condition	of 4	Hz

(° ((°)	$t_{\rm c}$ / s				
$\varphi_{\rm m}$ / ()	$K_{dam}=3$	$K_{\text{dam}}=4$	$K_{\text{dam}}=5$	$K_{dam}=5.3$	$K_{\text{dam}}=6$
40	_	_	—	_	_
30	—	—	_	_	—
20	1.4	0.63	—	_	—
15	1.6	0.76	—	_	_
10	2.5	0.85	0.5	0.42	—
0	3.8	1.20	0.8	发散	发散
-5	发散	3.00	1.4	发散	发散
-15	发散	发散	3.3	发散	发散

注:"一"表示SSR-DS的输出电流受限,工作在额定电流状态。

置运行在该区域;②较小的滞后相位补偿下,装置提供的阻尼较弱,不能有效地抑制SSR;③恰当的比例 放大系数以及相位补偿下,SSR-DS能够提供较强的 阻尼,可使次同步电流较快收敛,如表中阴影区域 所示。

多种工况下的仿真结果表明,尽管不同条件下的有效参数域不尽相同,但特性基本一致。综合各种工况下闭环仿真实验的收敛参数域,结果表明: $K_{dam} \in [3,5], \varphi_m \in [5^\circ, 10^\circ]$ 为公共的有效阻尼控制参数域,在该参数域下SSR-DS能够对双馈风电场频率时变的SSR取得较好的抑制效果。

4 数字-物理闭环实验验证

取阻尼控制参数 K_{dam} =5、 φ_m =10°来验证SSR-DS的有效性与动态性能,数字-物理闭环实验仿真平台如附录中的图A1所示。沽源双馈风电系统用6座等值风电场模拟,在RSCAD软件中以数字仿真模型实现,SSR-DS采用实际的物理控制器,两者通过RTDS仿真系统相连接。实验结果验证了不同风速和不同风机数目下装置的抑制效果。

4.1 SSR 抑制功能的验证

改变风速和风机数目构造不同频率的SSR,其 中频率分别为3.5、8.0、12.0 Hz的SSR工况组合如表 2所示。检测汇集线上的电流并进行FFT分析,3种 工况下SSR的抑制结果分别如图8—10所示。

观察图 8—10知,通过阻尼控制参数的优化设计,对于目标频率范围内的 SSR 而言,安装 SSR-DS 后,次同步电流均由发散变为收敛,结果表明:①抑制装置有效增强了双馈风电输送系统的阻尼,与抑制作用分析一致;②抑制带宽可达4~12 Hz,SSR-DS 可有效地抑制风速和风机数目变化引起的频率时变的 SSR,满足设计要求。

4.2 SSR 抑制动态性能的验证

在 SSR 被抑制的状态下,连续改变风速和风机数目,检测 SSR-DS的动态性能。其中,在风速减小的实验中,风机数目设定为 20%;在风机数目减小

表2 SSR工况组合

Table 2 Condition combinations of SSR

工况	频率 / Hz	风速 / (m·s ⁻¹)	风机 数目 / %	风电场情况
1	3.5	6	20	风电场5切出
2	8.0	7	100	风电场全投
3	12.0	8	120	风电场全投



(c)抑制后的汇集线电流

图 8 工况 1 下 SSR 的抑制结果











的实验中,风速设定为5 m/s。观测风速和风机数 目改变情况下的汇集线有功功率,结果分别如图11 和图12所示。

根据文献[19]的研究,对于双馈风电输送系统 而言,在低风速下其较易发生SSR,风机数目变化也 会对系统的阻尼产生影响。观察图11可以看出,随 着风速的减小,汇集线有功功率平稳减小,没有再次 发生SSR;观察图12可以看出,随着风机数目的减 小,汇集线有功功率平稳减小,没有再次发生SSR。 实验结果表明,本文所提宽频带SSR-DS的动态性能 良好,能够有效地抵御风速以及风机数目变化的 干扰。







图 12 风机数目减少时的 SSR 抑制结果

Fig.12 Suppression result of SSR with decreasing number of DFIG

5 结论

针对双馈风电系统的SSR频率时变的特性,本 文的主要贡献在于:①研制了基于VSC的宽频带 SSR抑制装置,将其安装于风电集群的汇集线上,结 合工程的数字-物理实验结果表明了该装置对于抑 制双馈风电SSR的有效性;②给出了分析并联VSC 抑制双馈风电SSR作用的等值电路的一般形式和简 化形式,通过次同步电流的响应方程阐明了其抑制 作用。所得主要结论如下:

(1)将 SSR-DS 等效为受控源,其抑制 SSR 的原 理在于,阻尼控制环节改变了次同步电流自由响应 方程的阶数和系数,进而改变了系统的振荡模态及 其阻尼;

(2)准确提取动态的次同步模态、提高阻尼控制 参数的鲁棒性是采用FACTS装置抑制频率时变的 SSR的关键。

结合智能化的次同步模态识别算法和自适应控制策略能有效提高基于VSC的SSR抑制装置的抑制精准度和鲁棒性,这将是后续的研究重点。

附录见本刊网络版(http://www.epae.cn)。

参考文献:

[1]高澈,牛东晓,罗超,等. 双馈风电场单机与多机等值模型对次 同步振荡特性影响的对比[J]. 电力自动化设备,2018,38(8): 152-157.

GAO Che, NIU Dongxiao, LUO Chao, et al. Comparison of impact on sub-synchronous oscillation characteristics between single- and multi-generator equivalent model in DFIG wind farm[J]. Electric Power Automation Equipment, 2018, 38(8): 152-157.

 [2]任佳佳,胡应宏,纪延超.基于αβ坐标系下双馈异步风力发电机 串补输电系统次同步谐振的比例谐振控制[J].电力自动化设 备,2017,37(9):90-95.

REN Jiajia, HU Yinghong, JI Yanchao. PR control of subsynchronous resonance in DFIG connected to series compensated power transmission system based on $\alpha\beta$ axis[J]. Electric Power Automation Equipment, 2017, 37(9):90-95.

- [3] NARENDRA K, FEDIRCHUK D, MIDENCE R, et al. New microprocessor based relay to monitor and protect power systems against sub-harmonics [C] //2011 IEEE Electrical Power and Energy Conference. Winnipeg, MB, Canada: IEEE, 2011:438-443.
- [4] 董晓亮,谢小荣,韩英铎,等.基于定转子转矩分析法的双馈风机次同步谐振机理研究[J].中国电机工程学报,2015,35(19):4861-4869.
 DONG Xiaoliang,XIE Xiaorong,HAN Yingduo, et al. Mecha-

nism study of DFIG-related SSR based on separate stator and rotor torque analysis[J]. Proceedings of the CSEE, 2015, 35(19):4861-4869.

- [5] XIE X R,ZHANG X,LIU H K, et al. Characteristic analysis of subsynchronous resonance in practical wind farms connected to series-compensated transmissions[J]. IEEE Transactions on Energy Conversion, 2017, 32(3):1117-1126.
- [6]肖湘宁,罗超,廖坤玉.新能源电力系统次同步振荡问题研究 综述[J].电工技术学报,2017,32(6):85-97.
 XIAO Xiangning,LUO Chao,LIAO Kunyu. Review of the research on subsynchronous oscillation issues in electric power system with renewable energy sources[J]. Transactions of China Electrotechnical Society,2017,32(6):85-97.
- [7] 王亮,谢小荣,姜齐荣,等.大规模双馈风电场次同步谐振的分析与抑制[J].电力系统自动化,2014,38(22):26-31.
 WANG Liang, XIE Xiaorong, JIANG Qirong, et al. Analysis and mitigation of SSR problems in large-scale wind farms with doubly-fed wind turbines[J]. Automation of Electric Power Systems,2014,38(22):26-31.
- [8] IRWIN G D, JINDAL A K, ISAACS A L. Sub-synchronous control interactions between type 3 wind turbines and series compensated AC transmission systems [C]//2011 IEEE Power and Energy Society General Meeting. San Diego, CA, USA: IEEE, 2011:1-6.
- [9] FAN L L, MIAO Z X. Mitigating SSR using DFIG-based wind generation[J]. IEEE Transactions on Sustainable Energy, 2012, 3(3):349-358.
- [10] 高本锋,李忍,杨大业,等.双馈风电机组次同步振荡阻尼特性 与抑制策略[J].电力自动化设备,2015,35(12):11-20.
 GAO Benfeng,LI Ren,YANG Daye, et al. Damping characteristics and countermeasure of DFIG sub-synchronous oscillation
 [J]. Electric Power Automation Equipment,2015,35(12):11-20.
- [11] 李辉,陈耀君,赵斌,等.双馈风电场阻尼系统次同步振荡的无 功功率控制策略[J]. 电力自动化设备,2014,34(12):19-25.
 LI Hui,CHEN Yaojun,ZHAO Bin, et al. Reactive power control of sub-synchronous oscillation damping system for DFIGbased wind farms[J]. Electric Power Automation Equipment, 2014,34(12):19-25.
- [12] LEON A E, SOLSONA J A. Sub-synchronous interaction damping control for DFIG wind turbines [J]. IEEE Transactions on Power Systems, 2015, 30(1):419-428.
- [13] 张宋彬,江全元,陈跃辉,等.含DFIG风机的电力系统次同步 谐振附加阻尼控制器设计[J].电力自动化设备,2014,34(6): 36-43.

ZHANG Songbin, JIANG Quanyuan, CHEN Yuehui, et al. Design of additional SSR damping controller for power system with DFIG wind turbine[J]. Electric Power Automation Equipment, 2014, 34(6): 36-43.

- [14] EL-MOURSI M S, BAK-JENSEN B, ABDEL-RAHMAN M H. Novel STATCOM controller for mitigating SSR and damping power system oscillations in a series compensated wind park [J]. IEEE Transactions on Power Electronics, 2010, 25 (2): 429-441.
- [15] WANG L, XIE X R, LIU X D, et al. Centralised solution for subsynchronous control interaction of doubly fed induction generators using voltage-sourced converter[J]. IET Generation, Transmission & Distribution, 2015,9(16):2751-2759.
- [16] 罗超.次同步振荡动态抑制器控制策略与工程应用研究[D]. 北京:华北电力大学,2017.
 LUO Chao. Research on control strategy and engineering application of subsynchronous oscillation dynamic suppressor
 [D]. Beijing:North China Electric Power University,2017.
- [17] 高澈,张剑. 基于并联电压源型换流器的次同步振荡抑制策略 研究[J]. 电力建设,2017,38(10):48-55.
 GAO Che,ZHANG Jian. Sub-synchronous oscillation control strategy based on parallel voltage sourced converter[J]. Electric Power Construction,2017,38(10):48-55.
- [18] 廖坤玉,陶顺,姚黎婷,等.考虑励磁的DFIG静止坐标系输入 阻抗的频域建模与时变特性研究[J].中国电机工程学报, 2018,38(16):4886-4897,4994.
 LIAO Kunyu,TAO Shun,YAO Liting, et al. Study on frequency-domain modeling and time-varying characteristics of DFIG input impedance with excitation under static reference frame [J]. Proceedings of the CSEE,2018,38(16):4886-4897,4994.
- [19] 董晓亮,谢小荣,杨煜,等.双馈风机串补输电系统次同步谐振 影响因素及稳定区域分析[J].电网技术,2015,39(1): 189-193.

DONG Xiaoliang,XIE Xiaorong,YANG Yu,et al. Impacting factors and stable area analysis of subsynchronous resonance in DFIG based wind farms connected to series-compensated power system[J]. Power System Technology,2015,39(1):189-193.

- [20] MIAO Z X. Impedance-model-based SSR analysis for type 3 wind generator and series-compensated network [J]. IEEE Transactions on Energy Conversion, 2012, 27(4):984-991.
- [21] CESPEDES M, SUN J. Modeling and mitigation of harmonic resonance between wind turbines and the grid [C] //2011 IEEE Energy Conversion Congress and Exposition. Phoenix, AZ, USA; IEEE, 2011; 1-6.
- [22] 谢小荣,刘华坤,贺静波,等.新能源发电并网系统的小信号阻抗/导纳网络建模方法[J].电力系统自动化,2017,41(12): 26-32.

XIE Xiaorong, LIU Huakun, HE Jingbo, et al. Small-signal impedance/admittance network modeling for grid-connected renewable energy generation systems[J]. Automation of Electric Power Systems, 2017, 41(12):26-32.

作者简介:



廖坤玉(1989—),男,河南许昌人,博 士研究生,主要研究方向为新能源电能质 量、次同步振荡等(E-mail:lky@ncepu.edu. cn);

肖湘宁(1953—),男,北京人,教授,博 士研究生导师,主要研究方向为电力系统次 同步振荡、现代电能质量、电力电子技术在 电力系统中的应用(**E-mail**:xxn@ncepu.edu.

cn).

Effect analysis and experiment of broadband sub-synchronous resonance suppression of DFIG-based wind farm groups based on VSC

LIAO Kunyu¹, XIAO Xiangning¹, LUO Chao², TAO Shun¹, YANG Zhichao¹,

YU Hongyang³, LIU Zongye³, LIU Hui⁴

(1. State Key Laboratory for Alternate Electrical Power System with Renewable Energy Sources,

North China Electric Power University, Beijing 102206, China;

- 2. Electric Power Research Institute, CSG, Guangzhou 510080, China;
- 3. Global Energy Interconnection Research Institute, Beijing 102209, China;

4. Electric Power Research Institute, State Grid Jibei Electric Power Co., Ltd., Beijing 100045, China)

Abstract: The SSR (Sub-Synchrous Resonance) frequency of DFIG (Doubly-Fed Induction Generator)-based wind farm is broadband and time-varying, which brings difficulties to its suppression. Thus, based on the parallel VSC (Voltage Source Converter) technology, the suppression device of broadband SSR for DFIG-based wind farm groups is designed, which is installed on the assemble line of wind farm groups. The suppression device is equivalent to a controlled source, the general form and simplified form of equivalent circuit for analyzing the suppression effect of the device on the SSR of DFIG-based wind farm are given, and the suppression effect is revealed through the response equation of the sub-synchronous current. The sub-synchronous current of the assemble line is measured as the feed-in signal, the oscillation modes are extracted by using the broadband filter and phase compensation scheme, whose amplitude and phase are adjusted, then the sub-synchronous damping current is injected into the system, suppressing SSR by increasing the system damping. Experimental results of digital-physical closed loop simulation under different working conditions show that through parameter optimization design, the device can quickly and accurately detect the broadband SSR signal and realize effective suppression, so as to solve the time-varying SSR of large-scale wind farm groups.

Key words: DFIG-based wind farm groups; voltage source converter; time-varying frequency; broadband subsynchronous resonance; resonance suppression; effect analysis; digital-physical closed loop simulation

附 录

表 A1 8 Hz 工况下不同参数对对应的收敛时间

Table A1 Convergence times corresponding to different parameter groups under condition of 8 Hz

a /(°)	t_o/s					
$\varphi_{\rm m}/($)	$K_{dam}=3$	$K_{dam}=4$	K _{dam} =5	K _{dam} =5.3	$K_{dam}=6$	
40	—	—	—	_	—	
30	0.95	—	—	—	—	
20	0.99	0.50	_	—	—	
15	1.02	0.63	0.32	—	—	
10	1.90	0.71	0.58	0.30	—	
0	3.50	2.80	2.50	1.80	发散	
-5	发散	发散	发散	发散	发散	
-15	发散	发散	发散	发散	发散	

注:表中的"—"表示 SSR-DS 的输出电流受限,工作在额定电流状态,后同。

表 A2 12 Hz 工况下不同参数对对应的收敛时间

Table A2 Convergence times corresponding to different parameter groups under condition of 12 Hz

$\varphi_{\rm m}/(^{\rm o})$	t _c /s					
	K _{dam} =3	K _{dam} =4	K _{dam} =5	K _{dam} =5.3	K _{dam} =6	
40	0.41	—	—	—	—	
30	0.57	0.37	—	_	_	
20	0.63	0.45	<u>—</u> .	_	_	
15	0.83	0.56	0.43	_	_	
10	1.67	0.95	0.75	0.33	_	
5	2.90	2.60	2.40	2.10	_	
0	发散	发散	发散	发散	发散	
-5	发散	发散	发散	发散	发散	





Fig.A1 Digital-physical closed-loop experimental simulation platform