Система автоматизации проектирования мнемосхемы диспетчерского щита электрической сети

Цель и задачи исследования

Цель работы - разработка и обоснование метода автоматизированного проектирования мнемосхем диспетчерских щитов (ДЩ) электрических сетей.

Для достижения указанной цели необходимо решить следующие задачи:

- Исследовать требования к ДЩ, формализовать критерий наглядности, и на этой основе выполнить постановку задачи оптимального проектирования ДЩ.
- Проанализировать существующие методы решения аналогичных задач в смежных приложениях.
- Разработать метод оптимального проектирования ДЩ и выполнить анализ его эффективности.
- Разработать алгоритмы и программное обеспечение для решения задач проектирования ДЩ.

Научные положения

- Формализация критерия «наглядности» мнемосхемы ДЩ
- Разработка множества эвристик, отражающих специфику решаемой задачи (Для решения задачи выбран генетический метод комбинирования эвристик)
- Разработка генетического метода решения задачи автоматизированного проектирования мнемосхем ДЩ электрических сетей

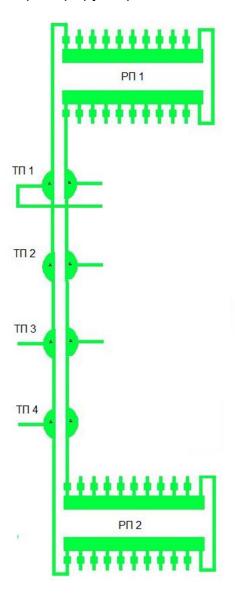
Общие сведения о сети

• Элементы сети – трансформаторные и распределительные подстанции (ТП и РП соответственно). Для обозначения объектов типа ТП или РП на мнемосхеме ДЩ используются мнемознаки, например:



- Соседние элементы могут быть соединены одной или двумя линиями;
- Характерной структурой сети является «цепочка», которая представляется на мнемосхеме последовательностью элементов типа «ТП», размещенных между двумя элементами типа «РП».

Рисунок 1. Пример группировки элементов в цепочку



Основная проблема, возникающая при эксплуатации ДЩ - потеря схемой «наглядности».

Причины потери «наглядности»:

- 1. Увеличение числа размещенных объектов Решение: Разбиение электросетевого хозяйства компании на районы
- 2. Неверный выбор метода проектирования мнемосхемы ДЩ

Решение: Разработка метода автоматизированного проектирования мнемосхем ДЩ с учетом критерия «наглядности»

Постановка задачи автоматизированного проектирования мнемосхемы диспетчерского щита

Размерность задачи: 1000 – 2000 элементов Исходные данные:

1. Схема соединения элементов

- множество конструктивных элементов: $\Theta = \{ \ni_i \mid i = 1, n \}, n \in Z$
- множество соединяющих их цепей: $C = \{c_i \mid i = 1, k\}, k \in Z$
- структура электрической сети представляется неориентированным графом G(X,U): $\Theta \leftrightarrow X$, $C \leftrightarrow U$

2. Параметры элемента

- тип (определяет габариты, количество возможных присоединений),
- географическая привязка (разместим карту города с размещенными на ней объектами в монтажном пространстве, тогда географическая привязка номер фиксированной позиции меньше других отстоящей от фактического положения объекта на карте);

3. Параметры монтажного пространства

- модель монтажного пространства неориентированный граф G_r (граф решетки)
- габариты,
- шаг (определяет множество фиксированных позиций для установки элементов: $T = \{t_i \mid i = 1, m\}, m > n, m \in Z\}$;

Ограничения:

- 1. Пространство размещения ограничено размерами щита
- 2. Размещенные объекты не должны пересекаться
- 3. Элементы в цепочке размещаются с заданным шагом
- 4. Минимальное расстояние между цепочками задано
- 5. Минимальное расстояние между параллельными линиями связи задано
- 6. Максимальное число параллельно идущих линий связи на минимальном расстоянии друг от друга задано

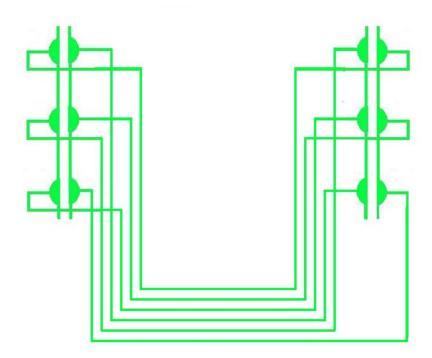


Рисунок 2. Пример потери наглядности при параллельной прокладке большого числа трасс

Частные критерии оптимальности:

1. Оптимальное взаимное расположение элементов (К₁)

Наиболее характерной структурой мнемосхемы является «цепочка» мнемознаков. Данная структура обладает следующими особенностями:

- 1. объекты типа «ТП» размещаются между двух объектов типа «РП» вдоль горизонтальных или вертикальных направляющих,
- 2. объекты одного типа внутри одного участка цепочки (в случае, если цепочка состоит из нескольких чередующихся горизонтальных и вертикальных участков) должны быть одинаково ориентированы (горизонтально или вертикально),
- 3. соседние объекты внутри цепочки располагаются на минимально допустимом расстоянии (для цепочки определяется шаг размещения объектов) и соединяются отрезками прямой (кроме соединения с объектами типа «РП»);

Можно выделить следующие критерии оптимального взаимного расположения элементов с точки зрения наглядности:

 K_{11} : количество объединенных в цепочки объектов,

K₁₂: длина самой короткой цепочки,

$$K_1 = \max(\alpha_1 K_{11} + \alpha_2 K_{12})$$

Рисунок 3. Влияние ориентации элементов на наглядность схемы

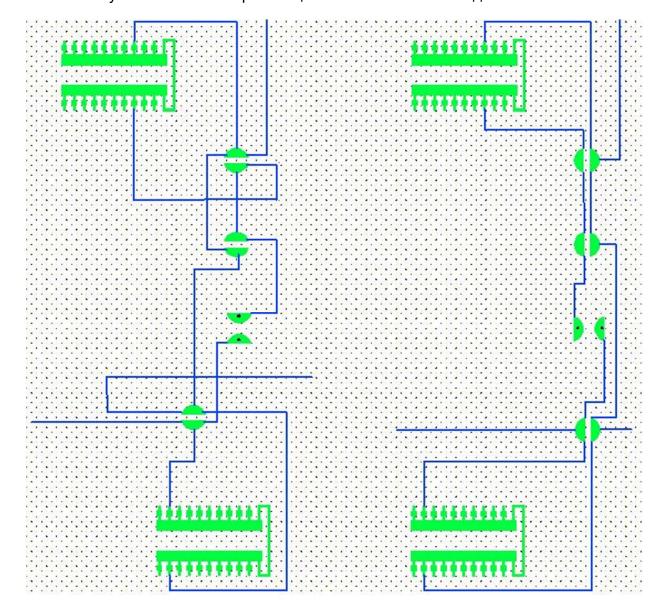
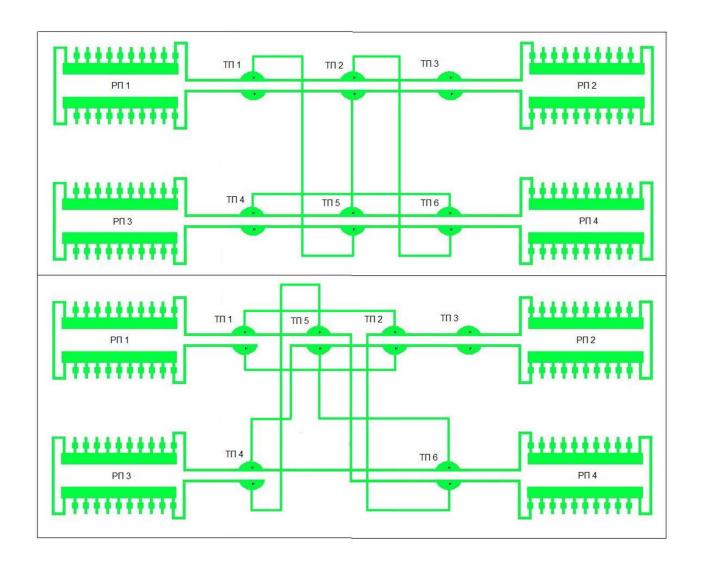


Рисунок 4. Иллюстрация различных вариантов группировки элементов в цепочки



2. Суммарное минимальное отклонение позиций размещения от географической привязки объектов (K₂)

Карта города с размещенными на ней объектами масштабируется в размер ДЩ и размещается в монтажном пространстве.

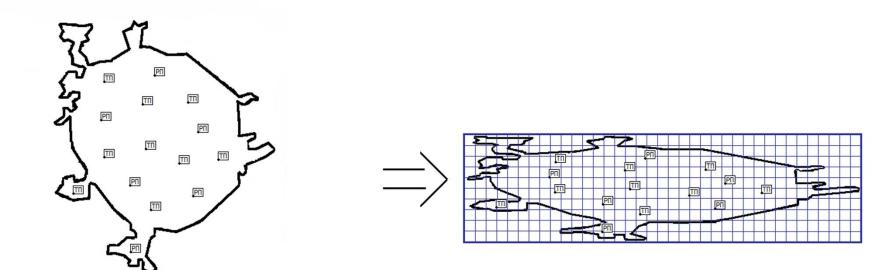
Географическая привязка - номер фиксированной позиции монтажного пространства, которая меньше других отстоит от положения объекта на карте города в указанном масштабе;

Тогда критерий К₂ можно сформулировать так: сумма расстояний от размещения элементов до их географических привязок минимальна.

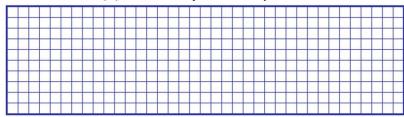
$$K_2 = \sum_{i=1}^{n} \sqrt{(x_{ri} - x_{di})^2 + (y_{ri} - y_{di})^2} \longrightarrow \min$$

где x_{ri}, y_{ri} – координаты размещения і-элемента, x_{di}, y_{di} – координаты географической привязки і-элемента

Рисунок 5. Географическая привязка



Диспетчерский щит



- 3. Максимальное число цепей с возможно более простой конфигурацией (минимумом изломов) (K_3)
- 4. Минимальное число пересечений линий связи (К4)
- 5. Минимальная суммарная длина линий связи (K₅)

Целевая функция:

$$F(X) = \sum_{j=1}^{5} \beta_{j} K_{j}(X) -> \max$$

 β_i - весовые коэффициенты, X – управляемые параметры

Постановка задачи:

Необходимо найти отображение множества Э конструктивных элементов и множества С соединяющих их цепей во множество Т фиксированных позиций для установки элементов, при котором достигается максимум целевой функции F.

Анализ существующих методов решения аналогичных задач

Наиболее близкими к проблеме визуализации мнемосхемы ДЩ являются задачи размещения и трассировки в микроэлектронике.

Существующие методы решения задачи размещения:

- 1. Сведение к задаче целочисленного программирования (получение решения за приемлемое время не представляется возможным)
- Силовые алгоритмы размещения (метод Линского)
 (трудоемкость подбора коэффициентов для силовых связей)
- 3. Последовательный и параллельный алгоритмы размещения (не учитывают специфики данной задачи, не позволяют получить оптимальное решение)

Существующие методы решения задачи трассировки:

- 1. Волновые алгоритмы (Алгоритм Ли) (гарантируют построение трассы, если она существует, требуют больших вычислительных затрат)
- Ортогональные алгоритмы (высокое быстродействие, применение многослойные платы, не гарантируют построение трассы)
- 3. Алгоритмы эвристического типа

Алгоритм решения задачи автоматизированного проектирования мнемосхемы диспетчерского щита

Особенностью данной задачи является наличие плохо формализуемого критерия — «наглядность» представления мнемосхемы (частные критерии: K_1 , K_3 , K_4). Учитывая большую размерность задачи (2000 элементов), решение ее полным перебором не представляется возможным. В данной работе для решения поставленной задачи предлагается использовать генетический метод комбинирования эвристик с применением последовательного алгоритма размещения элементов и волнового алгоритма трассировки.

Описание алгоритма:

- 1. гены эвристики, определяющие размещение очередного элемента в монтажном пространстве и проведение линий связи на текущем шаге,
- 2. аллели генов номера соответствующих эвристик,
- 3. количество локусов соответствует числу размещаемых элементов. Таким образом, каждая хромосома представляет собой решение исходной задачи, которое получено путем последовательного размещения элементов в монтажном пространстве в соответствии с используемой на каждом шаге эвристикой.

Комментарий:

Допустимые решения, представляемые хромосомами, в данной задаче получаются в результате применения последовательного алгоритма размещения. Структура хромосомы может быть разработана как на основе последовательного так и на основе итерационного алгоритма размещения элементов. Однако следующие особенности задачи делают алгоритм последовательного размещения более предпочтительным:

- 1. Возможность горизонтального и вертикального расположения элементов позволяет присоединять новые элементы к уже размещенному фрагменту схемы отрезками прямой, в то время как парные перестановки элементов будут приводить к включению горизонтально ориентированных элементов в вертикальные цепочки и наоборот, тем самым увеличивая суммарную протяженность линий и усложняя конфигурацию линий.
- 2. Размещение элементов цепочки на минимальном расстоянии друг от друга обеспечивает минимальную длину 2...4 соединений элемента с соседями при среднем числе соединений, равном 6 (до 67% оптимально проложенных линий в соответствии с критериями K_3 и K_5).
- 3. Парные перестановки приводят к разрыву 2 цепочек существенно увеличивая суммарную длину линий, входящих в них элементов.

Описание эвристик:

- 1. Выбрать элемент, максимально связанный с размещенными.
- 2. Выбрать элемент, который возможно разместить максимального близко к его географической привязке.
- 3. Выбрать элемент типа РП (завершение/начало цепочки).
- 4. Разместить элемент в цепочке с элементом, с которым он имеет максимальное число связей.
- 5. Разместить элемент максимально близко к его географической привязке.

Алгоритм решения задачи

```
Формирование исходного
           поколения;
   WHILE пока не выполнится
        условие останова
 { Определение перспективности
       членов популяции;
      FOR k or 1 \text{ до } N_{\text{pop}}
      { Выбор родителей;
         Кроссовер;
         Мутации;
Оценка полезности потомков;
Отбор членов в новое поколение;}
      Смена поколения; }
```

Благодарю за внимание!