



### **7. Estabilidad**

**7.1 Introducción**

**7.2 Estabilidad permanente**

**7.3 Estabilidad transitoria**

## Definición del Problema

El estudio de la estabilidad de sistemas eléctricos corresponde a un área de estudios muy amplia que se relaciona directamente con disciplinas de control y máquinas eléctricas. La estabilidad corresponde a la capacidad de un sistema de desarrollar fuerzas restauradoras iguales o mayores a las fuerzas perturbadoras. Un sistema se mantiene estable en la medida que sus máquinas son capaces de mantenerse en sincronismo.

**Por conveniencia en el análisis el estudio de estabilidad es dividido en dos categorías mayores.**



### Estabilidad Permanente

Habilidad de un sistema eléctrico de potencia de volver al sincronismo (mismo estado de partida o muy cercano) frente a perturbaciones pequeñas y lentas.

- Planificación de nuevas instalaciones de transmisión,
- Sistemas de protecciones y coordinación,
- Requerimientos de tensión y capacidad de transferencia entre sistemas,
- etc.



### Estabilidad Transitoria

Habilidad de un sistema eléctrico de potencia de responder a perturbaciones grandes e intempestivas: fallas, salida de líneas, salida o entrada de cargas importantes (paso de un estado de operación a otro, 5 seg.).



### Ecuación de Oscilación

Ecuación diferencial que describe el movimiento relativo del eje del rotor respecto de los ejes del campo magnético resultante durante una perturbación.

$$\frac{2H}{\omega_s} \frac{d^2 \delta}{dt^2} = P_{m(pu)} - P_{e(pu)}$$

Ecuación de oscilación despreciando torque amortiguante

• Constante de Inercia (seg)  $H$

• Potencia eléctrica (pu)  $P_e$

• Potencia mecánica (pu)  $P_m$

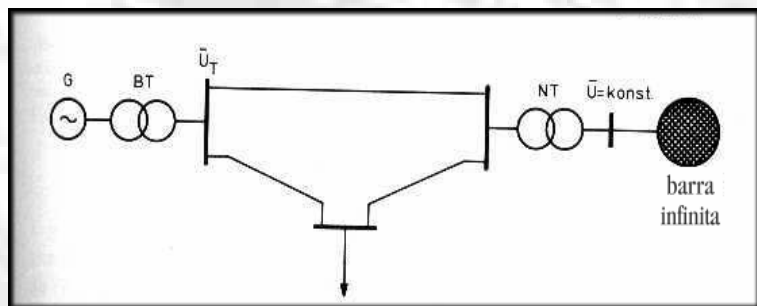
• Velocidad angular eléctrica de sincronismo (rad/seg)  $\omega_s$

• Angulo de carga (rad)  $\delta$

• Tiempo (seg)  $t$

## Modelo Equivalente de Generador Síncrono para Estudios de Estabilidad

El generador síncrono fue discutido en la sección 3.2, realizando una representación a través de una fuente de voltaje ideal y una reactancia serie, cuyo valor depende del instante de tiempo analizado.

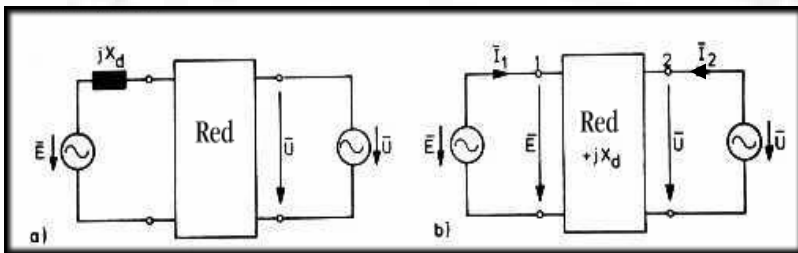


Unilineal del Sistema



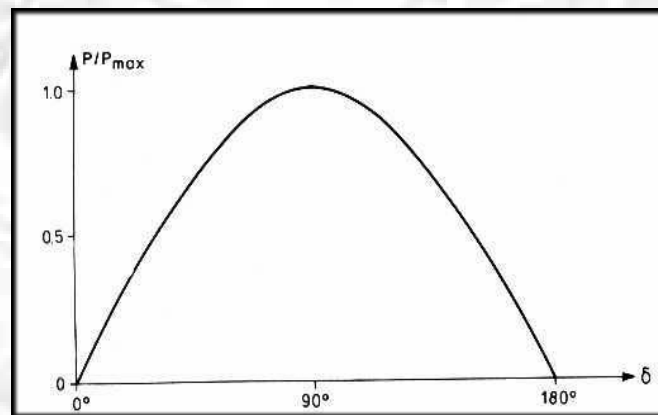
$$P = \frac{EU}{X_{12}} \sin(\delta)$$

Potencia activa entregada por Generador



Modelo Monofásico Equivalente

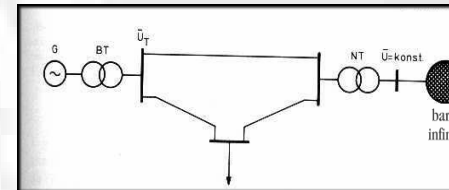
- Voltaje interno generador  $E$
- Voltaje barra infinita  $U$
- Reactancia de rama  $X_{12}$



Curva de Angulo/Potencia

## Estudio de caso particular

Se debe analizar el equilibrio entre momento mecánico y momento eléctrico en torno a un punto de operación de interés.



$$\frac{H}{\pi f_0} \frac{d^2 \Delta \delta}{dt^2} + P_s \Delta \delta = 0$$

$$P_s = P_{max} \cos(\delta_0)$$



Ecuación diferencial de 2do orden

$$s^2 = -\frac{\pi f_0}{H} P_s$$

$$P_s < 0$$

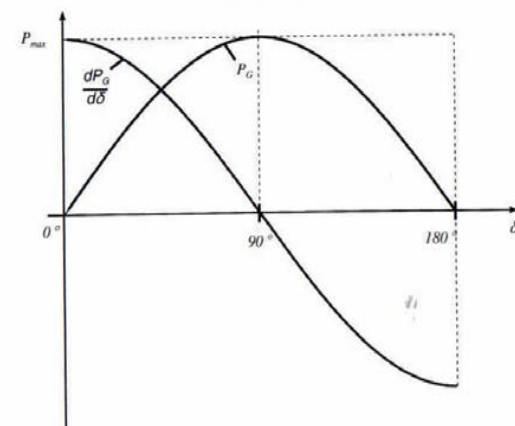
inestable

$$P_s > 0$$

Límite de estabilidad  
(respuesta oscilatoria no atenuada)

## Simplificaciones

- No se considera acción de controladores (reg. voltaje)
- Perturbación desaparece una vez ocurrida
- Potencia mecánica permanece constante
- Aproximación lineal de ecuación de oscilación
- No se incluye torque amortiguante



Límite de Estabilidad



### Consideración de torque amortiguante

El torque amortiguante, expresado como potencia amortiguante ( $P_d$ ), se debe a la existencia de roces mecánicos y a la aparición de corrientes inducidas en las barras amortiguadoras y en el cuerpo del rotor, en la medida que la velocidad se desvía de la sincrónica. Este torque tiende a frenar el desplazamiento del rotor volviéndolo a la posición de equilibrio permanente y crece con la velocidad relativa.

$$\frac{H}{\pi f_0} \frac{d^2 \Delta \delta}{dt^2} + D \frac{d \Delta \delta}{dt} + P_s \Delta \delta = 0$$
$$P_d = D \frac{d \delta}{dt}$$

Dato de diseño o  
pruebas

Ecuación diferencial de 2do orden

$$\frac{d^2 \Delta \delta}{dt^2} + \frac{\pi f_0}{H} D \frac{d \Delta \delta}{dt} + \frac{\pi f_0}{H} P_s \Delta \delta = 0$$
$$s^2 + 2\varepsilon \omega_n s + \omega_n^2 = 0$$



# Estabilidad Permanente (III)

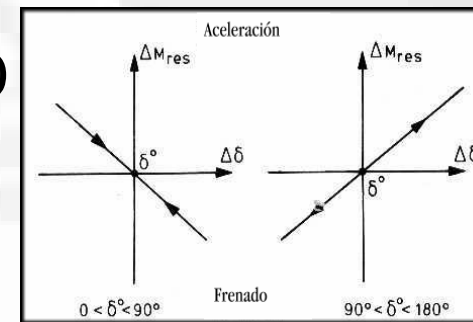
Solución en el dominio del tiempo

$$P_s > 0$$

Raíces con parte real negativa --> estable

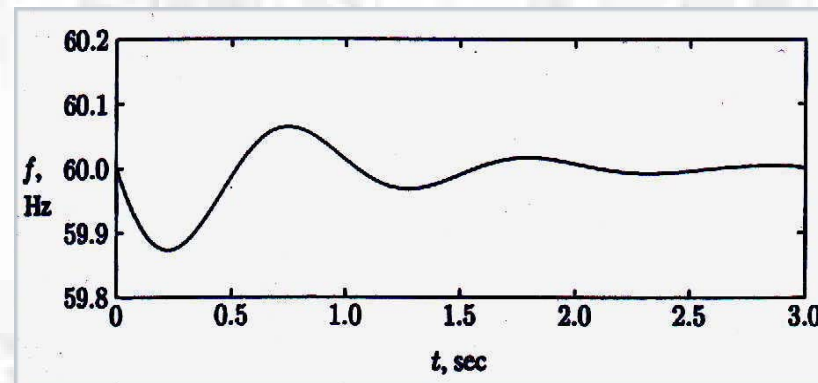
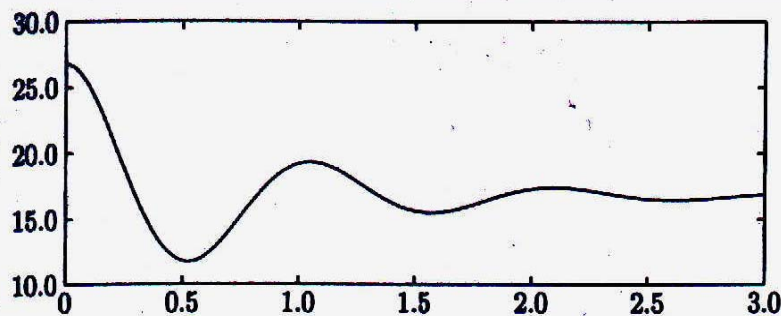
$$\delta = \delta_0 + \frac{\Delta\delta_0}{\sqrt{1-\varepsilon^2}} e^{-\varepsilon\omega_n t} \sin(\omega_d t + \theta) = 0$$

$$\omega = \omega_0 - \frac{\omega_n \Delta\delta_0}{\sqrt{1-\varepsilon^2}} e^{-\varepsilon\omega_n t} \sin(\omega_d t) = 0$$



Fuente : UNIB

Momento de sincronización estático en operación estable e inestable



Ejemplo de respuesta del sistema en ángulo de carga y frecuencia



## Modelo General

- Linealización de la ecuación de oscilación no es adecuada --> necesidad de solucionar ecuación de oscilación (Métodos directos e indirectos)
- Uso de método de áreas iguales para estudios directos de estabilidad (Aplicación simplificada de teorema de Liapunov)

## Método de Areas Iguales

Se basa en la interpretación gráfica de la energía almacenada en las masas rotatorias como una medida (desviación de la energía cinética) para poder determinar si una máquina logra mantener su estabilidad tras una perturbación. Este método es aplicable a sistemas de 1 máquina conectada a una barra infinita o a uno de 2 máquinas, a través de una línea intermedia.

$$\frac{H}{\pi f_0} \frac{d^2 \delta}{dt^2} = P_m - P_e = P_a$$

Potencia de  
aceleración



$$\frac{d\delta}{dt} = \sqrt{\frac{2\pi f_0}{H} \int_{\delta_0}^{\delta} (P_m - P_e) d\delta}$$

Velocidad relativa de la máquina respecto  
de su marco de referencia sincrónico

Para la condición de  
estabilidad --> velocidad  
relativa debe ser cero algún  
tiempo después de ocurrida  
la perturbación.



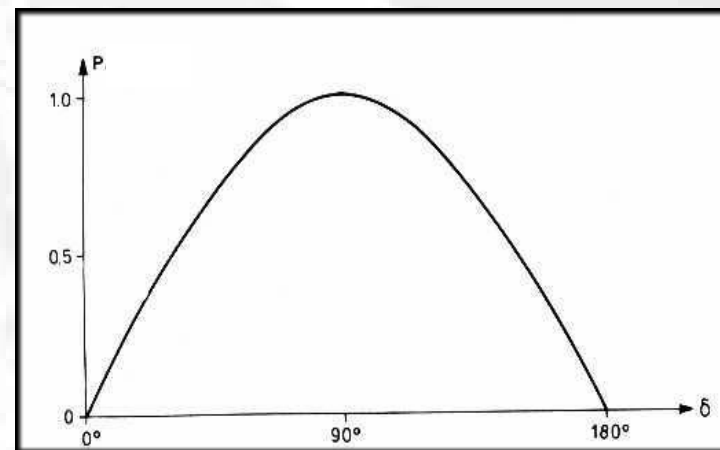
$$\int_{\delta_0}^{\delta} (P_m - P_e) d\delta = 0$$



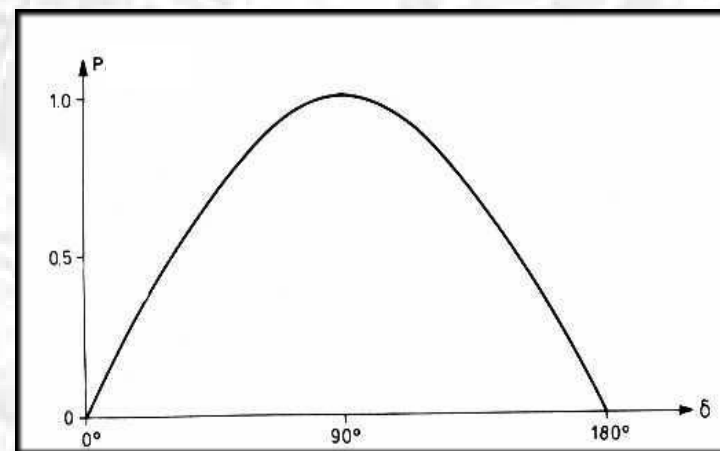


## Estabilidad Transitoria (II)

Aumento repentino de inyección de potencia  $P_m$



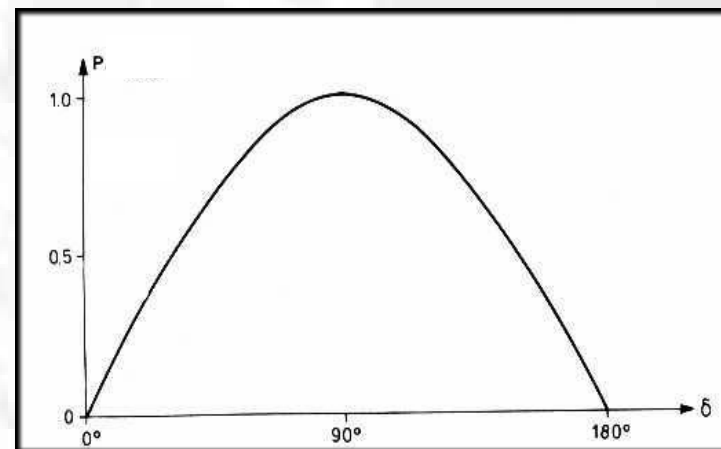
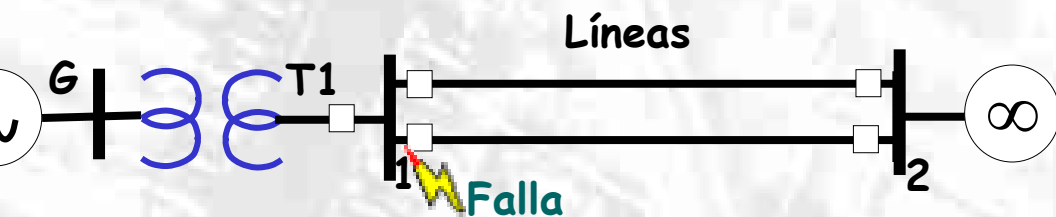
Aumento máximo de potencia  $P_m$



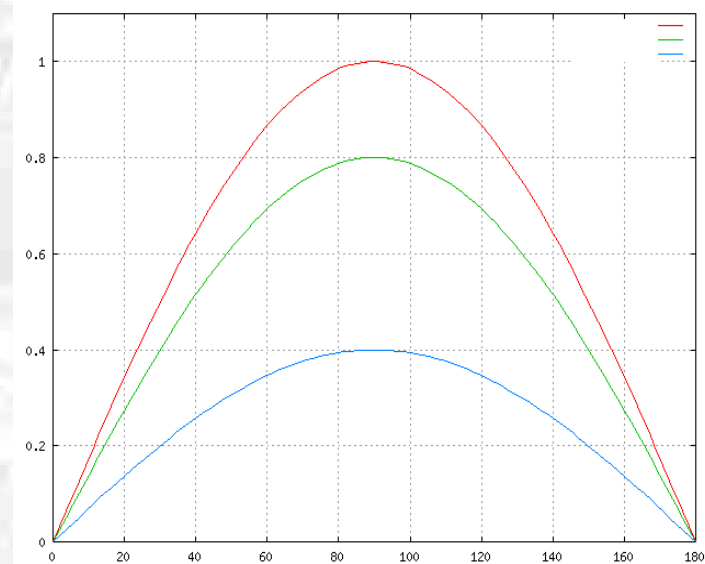
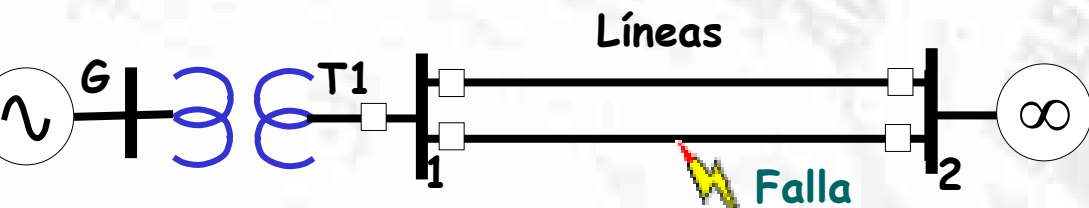


# Estabilidad Transitoria (III)

## Falla Trifásica (I)



## Falla Trifásica (II)



FACTORES QUE INFLUYEN EN LA ESTABILIDAD