

مدل سازی غیر خطی درام - بویلر نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان و کنترل سطح درام به ویژه در شرایط تریپ

محمد مقصودی^۱، ابراهیم سالاری زاده^۲، میثم یحیی زاده^۳، ملیحه مغفوری^۴، حسن فاتحی مرج^۵

^۱ فارغ التحصیل کارشناسی ارشد مهندسی مکترونیک، گروه برق، دانشگاه ولیعصر (عج) رفسنجان، mechatronic.arshad@gmail.com

^۲ دانشجوی کارشناسی ارشد مهندسی کنترل، گروه برق، دانشگاه آزاد اسلامی واحد سیرجان، ebrahim.salarizadeh@gmail.com

^۳ استادیار، دانشکده فنی و مهندسی، گروه برق، دانشگاه ولیعصر (عج) رفسنجان، رفسنجان، ایران، Yahyazadeh@vru.ac.ir

^۴ استاد، دانشکده فنی و مهندسی، گروه برق، دانشگاه شهید باهنر کرمان، mmaghfoori@uk.ac.ir

^۵ استادیار، دانشکده فنی و مهندسی، گروه برق، دانشگاه ولیعصر (عج) رفسنجان، رفسنجان، ایران، H.Fatehi@vru.ac.ir

پذیرش: ۱۳۹۷/۰۴/۱۳

ویرایش: ۱۳۹۷/۰۲/۳۰

دریافت: ۱۳۹۶/۰۹/۰۹

چکیده: روش های مختلفی برای تولید نیرو از جمله نیروگاه های سیکل ترکیبی وجود دارد. در یک واحد بویلر نیروگاه، متغیرهای زیادی وجود دارد اما فشار و به ویژه سطح درام از متغیرهای بسیار مهم می باشند و لازم است که سیستم کنترل آن را در محدوده امن قرار دهد. هدف از این مقاله، کاهش نوسان های سطح درام نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان و به طور خاص کنترل سطح درام در شرایط بحرانی و تریپ می باشد. در این مقاله ابتدا درام فشار بالا نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان مدل سازی و تحلیل دقیق می شود. سپس منطق کنترلی سطح درام نیروگاه تحلیل و اصلاحاتی جهت بهبود این منطق انجام می شود و نتایج به طور عملی با هم مقایسه می شوند. در منطق جدید از یک حلقه کنترل داخلی (PI) برای خطای حاصل از بخار خروجی و آب ورودی به درام و یک حلقه کنترل خارجی (PID) برای خطای سطح استفاده شده و فشار نیز برای تخمین دقیق تر، محدود کردن آب ورودی به درام و شرایط حفاظتی، استفاده شده است. در واقع منطق جدید کنترل سری با اندازه گیری چهار المان برای تخمین آب ورودی به درام می باشد. نتایج نشان می دهد که منطق جدید نوسان های سطح درام نیروگاه کرمان را کاهش می دهد و هنگام تریپ واحد، سطح درام را به خوبی در محدوده امن نگه می دارد.

کلمات کلیدی: کنترل سطح درام بویلر، نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان، کنترل سری (چهار المانه)، کنترل کننده PID

Nonlinear Modelling of Kerman Combined Cycle Power Plant Drum-Boiler and Drum Level control especially in trip conditions

Mohammad Maghsoudi, Ebrahim Salarizadeh, Meisam Yahyazadeh

Malihe Maghfoori, Hassan Fatehi Marj

Abstract: There are various methods of power generation such as combined cycle power plants. There are many variables in a power plant boiler unit, but the most important variables are Pressure and specially drum level that control system should be put it in the safe range. The purpose of this article is, modifying the oscillatory behavior of the drum level of Kerman combined cycle power plant and especially control of drum level in trip conditions. At first in this article, high pressure drum boiler of Kerman combined cycle power plant is modeled and analyzed. Then drum level control logic of power plant is analyzed and modifications are being made to improve this logic and the results are compared in practice. In the new logic, a control loop (PI) is used for the error signal of the output steam and the input water to the drum and a control loop (PID) for the level error signal and for more accurate estimation, limiting the drum input water and protective conditions, drum pressure signal is used. In fact the new logic is cascade control by measuring four elements for estimating the input water to the drum. The results show that the new logic reduces the Kerman power plant drum boiler level oscillations and keeps the drum level in the safe range very well in trip conditions.

Keywords: drum boiler level control, Kerman Combined Cycle Power Plants, cascade control (four element), PID controller

۱- مقدمه

با توجه به رشد زیاد صنایع در زمینه‌های مختلف و افزایش جمعیت، تقاضا برای تولید نیرو افزایش پیدا کرده است. روش‌های مختلفی برای تولید نیرو از جمله نیروگاه‌های سیکل ترکیبی (بخار و گاز) وجود دارد. نیروگاه سیکل ترکیبی باعث افزایش چشم‌گیر راندمان نسبت به عملکرد جداگانه نیروگاه‌های گاز یا بخار، عملکرد اقتصادی بهتر، برطرف کردن نگرانی‌های زیست محیطی ناشی از گازهای خروجی از نیروگاه‌های گازی و به‌طور کلی استفاده بهینه از منابع شده است [۱]. با توجه به افزایش و کاهش سریع بار در شبکه سراسری، لازم است که نیروگاه‌ها به‌طور سریع به این تغییرات پاسخ دهند. یک راه مناسب برای تحقق این امر این است که سیستم‌های کنترل به‌خوبی طراحی شوند. اگر مدل عملی و دقیق از سیستم‌های مد نظر داشته باشیم، می‌توانیم دینامیک‌های اساسی سیستم را بهتر شناسایی کنیم و این امر جهت طراحی کنترل‌کننده به مهندسين کمک شایانی می‌کند. در [۱] مدل غیرخطی و کاملاً عملی از درام بویلر پیشنهاد شده که بر اساس اصول فیزیکی، شناسایی سیستم، داده‌های تجربی و تعداد کمی پارامتر به‌دست آمده است که مربوط به داده‌های فیزیکی درام بویلر می‌باشند. در [۲] از مدل [۱] استفاده کرده و مدلی پیچیده برای توزیع آب و بخار داخل درام پیشنهاد شده به‌طوری که حجم مایع درام را به بخار بالای سطح، بخار زیر سطح درام و آب (مایع) تقسیم کرده اما این مدل دارای پیچیدگی زیادی می‌باشد به‌همین دلیل مورد توجه پژوهش‌گرها قرار نگرفته است. در [۳] مقایسه‌ای بین مدل غیرخطی و مدل به‌دست آمده با استفاده از شبکه عصبی انجام شده و نتایج نشان داده که در شرایط غیر نرمال مدل غیرخطی دینامیک اساسی درام بویلر را به‌خوبی نشان می‌دهد. در [۴] مدل غیرخطی برای بویلر یک بار گذر پیشنهاد شده است اما بویلر نیروگاه کرمان از نوع درام دار و بازیافت عمودی می‌باشد.

در [۵] برای کنترل سطح درام از کنترل مد لغزشی استفاده شده و نتایج با کنترل باروش H_{∞} مقایسه شده است. در [۶] از منطق فازی برای تغییر ضرایب کنترل‌کننده PID استفاده شده است. در [۷] از کنترل مد لغزشی با استفاده از الگوریتم ژنتیک برای کنترل سطح آب درام بویلر کشتی^۱ استفاده شده است اما هیچ‌کدام از این کارها دارای مدل عملی نمی‌باشند. در [۸] پس از به‌دست آوردن فضای خطی درام بویلر، یک رویت‌گر مقاوم H_{∞} مد لغزشی برای تخمین حالت‌ها با وجود عدم قطعیت و آشوب‌ها طراحی کرده است. در [۹] پس از به‌دست آوردن فضای خطی مدل از کنترل مد لغزشی مرتبه دو برای کنترل سطح درام استفاده شده است. در [۱۰] که دارای مدل عملی می‌باشد و به [۱] ارجاع داده از کنترل تک المانه برای کنترل سطح درام استفاده شده است اما کنترل تک المانه نمی‌تواند در شرایط کاری مختلف سطح درام را به‌خوبی کنترل نماید.

در منطق فعلی نیروگاه کرمان از یک کنترل‌کننده برای کنترل سطح درام استفاده می‌شود و این موضوع باعث ایجاد نوسان در سطح درام، بهم ریختگی سطح در شرایط تریپ واحد و تریپ بویلر ناشی از سطح در شرایط بحرانی می‌شود. در این مقاله مدل غیرخطی درام بویلر نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان انجام می‌شود که از بخش‌های قابل توجه این مقاله می‌باشد. این بویلرها ساخت کشور کره جنوبی می‌باشند که با همکاری شرکت مپنا در ایران راه‌اندازی شده‌اند. در بخش کنترل سطح درام نیز از دو حلقه کنترل داخلی و خارجی به‌طور سری^۲ با اندازه‌گیری چهار المان که شامل سیگنال آب ورودی، بخار خروجی، خطای سطح و فشار درام برای تخمین دقیق آب ورودی به درام جهت اصلاح سطح استفاده شده است که از نقاط برجسته این مقاله می‌باشد. به‌دلیل اینکه اکثر نیروگاه‌ها از جمله نیروگاه کرمان از کنترل‌کننده PID استفاده می‌شود در نتیجه از همین کنترل‌کننده برای ایجاد دو حلقه کنترل داخلی و خارجی استفاده شده است. نتایج نشان می‌دهد که در شرایط بحرانی سطح درام نیروگاه به‌خوبی کنترل می‌شود و از فعال شدن شرایط حفاظتی و تریپ ناشی از نوسان شدید سطح جلوگیری می‌شود و همچنین در شرایط تریپ، سطح درام را در محدوده امن نگه می‌دارد. در [۱۱] کنترل سری به روش جدول‌بندی بهره برای سطح درام-بویلر بررسی شده است.

۲- نیروگاه کرمان

شکل (۱) نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان را نشان می‌دهد [۱۱]. نیروگاه کرمان با توان اسمی معادل (MW) ۱۹۱۲ دارای ۸ واحد گازی که هر کدام با توان اسمی (MW) ۱۵۹ و ۴ واحد بخار که هر کدام با توان اسمی (MW) ۱۶۰ می‌باشد که هر واحد بخار دارای دو بویلر بازیاب حرارت^۳ از نوع عمودی و ساخت دوسان کره جنوبی می‌باشند که شرکت مپنا مجری نصب و راه‌اندازی آن در ایران می‌باشد. بخار خروجی از دو بویلر که هر بویلر شامل دو درام فشار بالا و فشار پایین و درام هوازا می‌باشد، به یک توربین بخار منتقل می‌شود. بخار خروجی از درام فشار بالا و فشار پایین به ترتیب پس از سه و یک مرحله سوپرهیت شدن به توربین‌ها منتقل می‌شود. در فصل‌های سرد از گازوئیل و در فصل‌های گرم از گاز در واحد گازی استفاده می‌شود و خنک‌سازی بخار نیز به‌وسیله ۱۲۸ فن که در سمت چپ شکل (۱-الف) نشان داده شده، انجام می‌شود. واحد گازی و بویلر دارای دودکش مجزا می‌باشند تا در مواقعی که بویلر در مدار نیست، بتوان واحد گازی را به‌طور جداگانه راه‌اندازی کرد. لازم به ذکر است که PLC های نیروگاه از نوع زیمنس S5 ساخت کشور آلمان می‌باشند.

شکل (۱-ب) حلقه درام بویلر گردش طبیعی^۴ را نشان می‌دهد. آب از مخزن ذخیره وارد درام می‌شود و از لوله‌های پایین‌رونده پایین می‌رود و در لوله‌های تحت حرارت به ترکیب آب و بخار تبدیل شده و سپس از

³Heat Recovery Steam Generator⁴ Natural Circulation¹ Boiler Ship²Cascade

۳-۱ مدل مرتبه دو درام بویلر

اغلب رفتار سیستم درام بویلر توسط روابط تعادل جرم و انرژی قابل بیان است. ورودی های سیستم شامل حرارت ورودی به بویلر (Q)، جریان آب ورودی (q_f) و جریان بخار خروجی از درام (q_s) می باشد. خروجی های سیستم شامل فشار (p) و سطح درام (L) می باشد. برای نوشتن روابط دینامیکی سیستم متغیرهای حجم (V)، چگالی (ρ)، انرژی داخلی (u)، آنتالپی (h) و دما (T) تعریف شده اند. همچنین اندیس های s, w, f و m به ترتیب بیانگر بخار، آب، آب ورودی به درام و فلز می باشند. در برخی روابط از دو زیر نویس استفاده شده که (t) بیانگر کل سیستم، (d) بیانگر درام و (r) بیانگر لوله های بالا برنده می باشد. کل جرم محفظه فلزی و درام (m_t) و ظرفیت گرمایی فلز (C_p) می باشد.
موازنه جرم کلی سیستم با معادله زیر بیان می شود:

$$\frac{d}{dt} [\rho_s V_{st} + \rho_w V_{wt}] = q_f - q_s \quad (1)$$

موازنه انرژی کلی سیستم با معادله زیر بیان می شود:

$$\frac{d}{dt} [\rho_s u_s V_{st} + \rho_w u_w V_{wt} + m_t C_p t_m] = Q + q_f h_f - q_s h_s \quad (2)$$

از آن جایی که انرژی درونی $u = h - \frac{p}{\rho}$ می باشد در نتیجه موازنه انرژی کلی برابر است با:

$$\frac{d}{dt} [\rho_s h_s V_{st} + \rho_w h_w V_{wt} - p V_t + m_t C_p t_m] = Q + q_f h_f - q_s h_s \quad (3)$$

جایی که (V_{st}) و (V_{wt}) معرف حجم کل بخار^۱ و حجم کل آب^۲ سیستم می باشند. حجم کل سیستم برابر با (V_t) است.

$$V_t = V_{st} + V_{wt} \quad (4)$$

با ترکیب معادله های (۱)، (۳) و (۴) مدل مرتبه دو سیستم با معادله (۵) بیان می شود. طبیعی است که فشار به عنوان یک متغیر در نظر گرفته شود. با توجه به جدول اشباع بخار، متغیرهای (ρ_w)، (ρ_s)، (h_w) و (h_s) به وسیله تابعی از فشار بخار بیان می شوند. متغیر دیگر نیز حجم کل آب سیستم می باشد. مدل مرتبه دو سیستم شامل فشار درام و حجم کل آب سیستم با معادله زیر بیان می شود:

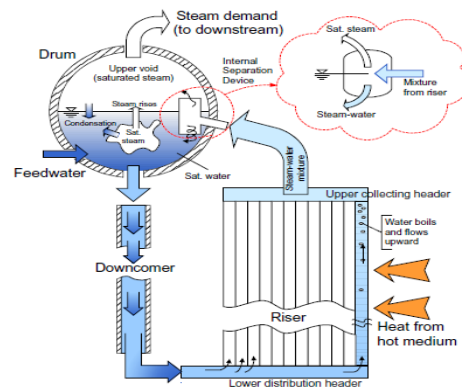
$$e_{21} \frac{dV_{wt}}{dt} + e_{22} \frac{dp}{dt} = Q + q_f h_f - q_s h_s \quad (5)$$

$$e_{11} \frac{dV_{wt}}{dt} + e_{12} \frac{dp}{dt} = q_f - q_s$$

لوله های بالا برنده وارد درام می شود. بخار از سطح درام خارج می شود و به سوپرهیترها و توربین بخار منتقل می شود و آب مجدداً از لوله های پایین برنده پایین می رود و این گردش طبیعی ادامه پیدا می کند.



شکل ۱- الف: واحد گازی، بویلر و خنک کننده



شکل ۱- ب: حلقه درام-بویلر گردش طبیعی
شکل ۱: نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان

۳-۲ مدل سازی درام-بویلر

در [۱] مدل غیرخطی برای درام بویلر پیشنهاد شده است. مدل های [۱۱]، [۱۲]، [۱۳] نشان می دهد که این مدل چگونه توسعه یافته است که در نهایت آن را یک مدل کامل نامیدند که پدیده تورم و جمع شدگی^۱ زیر سطح را به خوبی نشان می دهد. در [۱۱] و [۱۲] یک مدل ساده از درام بررسی شده که فشار درام و حجم کل آب سیستم به عنوان مدل مرتبه دو درام بویلر می باشند. در [۱۳] دینامیک لوله های بالا برنده و درام نیز به مدل افزوده شده است که در واقع مدل مرتبه سه و چهار درام می باشد و مدل ارایه شده در [۱] اصلاح شده این مدل است. در این مقاله از مدل [۱] استفاده و درام بویلر نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان مدل سازی شده است.

³ Total Water Volume

¹ Swelling and Shrinkage

² Total Steam Volume

$$e_{32} \frac{dp}{dt} + e_{33} \frac{da_r}{dt} = Q + a_r h_c q_{dc} \quad (10)$$

که در آن ضرایب نیز به صورت زیر تعریف می شوند.

$$e_{11} = \rho_w - \rho_s$$

$$e_{12} = V_{wt} \frac{\partial \rho_w}{\partial p} + V_{st} \frac{\partial \rho_s}{\partial p}$$

$$e_{21} = \rho_w h_w - \rho_s h_s$$

$$e_{22} = V_{wt} \left(h_w \frac{\partial \rho_w}{\partial p} + \rho_w \frac{\partial h_w}{\partial p} \right) + V_{st} \left(h_s \frac{\partial \rho_s}{\partial p} + \rho_s \frac{\partial h_s}{\partial p} \right) - V_t + m_t C_p \frac{\partial t_s}{\partial p} \quad (6)$$

$$e_{32} = \left(\rho_w \frac{\partial h_w}{\partial p} + \alpha_r h_c \frac{\partial \rho_w}{\partial p} \right) (1 - \bar{\alpha}_v) V_r + \left((1 - \alpha_r) h_c \frac{\partial \rho_s}{\partial p} + \rho_s \frac{\partial h_s}{\partial p} \right) \bar{\alpha}_v V_r + (\rho_s + (\rho_w - \rho_s) \alpha_r) h_c V_r \frac{\partial \bar{\alpha}_v}{\partial p} - V_r + m_r C_p \frac{\partial t_s}{\partial p} \quad (11)$$

$$e_{33} = ((1 - \alpha_r) \rho_s + \alpha_r \rho_w) h_c V_r \frac{\partial \bar{\alpha}_v}{\partial \alpha_r}$$

جریان گرمی در لوله های بالا برنده نیز با استفاده از موازنه جرم و انرژی در معادله های (۶) و (۷) و کمی ساده سازی به صورت زیر به دست می آید.

$$q_r = q_{dc} - V_r \left(\bar{\alpha}_v \frac{\partial \rho_s}{\partial p} + (1 - \bar{\alpha}_v) \frac{\partial \rho_w}{\partial p} + (\rho_w - \rho_s) \frac{\partial \bar{\alpha}_v}{\partial p} \right) \frac{dp}{dt} + (\rho_w - \rho_s) V_r \frac{\partial \bar{\alpha}_v}{\partial \alpha_r} \frac{da_r}{dt} \quad (12)$$

۳-۳ مدل مرتبه چهار درام بویلر

پدیده فیزیکی داخل درام پیچیده است. بخار از چندین لوله بالا برنده از درام خارج می شود و آب ورودی به ترتیب پیچیده ای وارد درام می شود. آب می تواند از لوله های پایین برنده پایین رود و بخار نیز از شیر بخار خارج می شود. به این ترتیب متغیر چهارم نیز حجم بخار زیر سطح درام (Vsd) می باشد. آب زیر سطح مایع (Vwd) و نرخ جریان بخار خروجی از سطح مایع (qsd) می باشد. موازنه جرمی برای بخار زیر سطح مایع با معادله زیر بیان می شود:

$$\frac{d}{dt} (\rho_s V_{sd}) = \alpha_r q_r - q_{sd} - q_{cd} \quad (13)$$

جریان کندهانس داخل درام (qcd) می باشد که به صورت زیر بیان می شود:

$$q_{cd} = \frac{h_w - h_{fw}}{h_c} q_f + \frac{1}{h_c} \left(\rho_s V_{sd} \frac{\partial h_s}{\partial p} + \rho_w V_{wd} \frac{\partial h_w}{\partial p} - (-V_{sd} + V_{wd}) \frac{dp}{dt} + m_d C_p \frac{\partial t_s}{\partial p} \right) \quad (14)$$

بخار خروجی از سطح مایع نیز به وسیله اختلاف چگالی آب و بخار و ممتوم جریان ورودی به درام به صورت زیر استخراج می شود:

$$q_{sd} = \frac{\rho_s}{T_d} (V_{sd} - V_{sd}^0) + \alpha_r q_{dc} + \alpha_r \beta (q_{dc} - q_r) \quad (15)$$

۲-۳ مدل مرتبه سه درام بویلر

انتقال جرم و انرژی بین آب و بخار به وسیله کندهانس و تبخیر اساسی ترین نکته در مدل سازی می باشد. متغیر سوم کیفیت جرمی بخار خروجی از لوله های بالا برنده (αr) می باشد. موازنه جرمی برای لوله های بالا برنده به صورت زیر بیان می شود:

$$\frac{d}{dt} (\bar{\alpha}_v \rho_s V_r + \rho_w (1 - \bar{\alpha}_v) V_r) = q_{dc} - q_r \quad (7)$$

(αv) متوسط کسر حجمی بخار در بالا برنده ها، (qr) جریان جرمی خروجی از لوله های بالا برنده و (qdc) جریان جرمی ورودی به لوله های پایین برنده می باشد. موازنه انرژی برای لوله های بالا برنده نیز به صورت زیر تعریف می شود:

$$\frac{d}{dt} (\rho_s h_s \bar{\alpha}_v V_r + \rho_w h_w (1 - \bar{\alpha}_v) V_r - p V_r + m_r C_p t_s) = Q + q_{dc} h_w - (\alpha_r h_c + h_w) q_r \quad (8)$$

برای گردش اجباری^۱ میزان جریان لوله های پایین برنده متغیر قابل کنترل است اما برای یک بویلر جریان طبیعی میزان جریان در حال گردش به وسیله تغییر چگالی مایع درون لوله های بالا برنده و لوله های پایین برنده می باشد. موازنه ممتوم برای لوله های بالا برنده و پایین برنده به صورت زیر تعرف می شود:

$$(L_r + L_{dc}) \frac{dq_{dc}}{dt} = (\rho_w - \rho_s) \bar{\alpha}_v V_r g - \frac{k}{2} \frac{q_{dc}^2}{\rho_w A_{dc}}$$

که در این معادله (k) ضریب اصطکاک ابعاد، (Lr) و (Ldc) طول لوله های بالا برنده و پایین برنده و (A_{dc}) سطح مقطع لوله های پایین برنده است. جریان جرمی در گردش با معادله زیر بیان می شود:

$$q_{dc}^2 = \frac{2 \rho_w A_{dc} (\rho_w - \rho_s) g \bar{\alpha}_v V_r}{k} \quad (9)$$

با ترکیب معادله جرمی (۶) و انرژی (۷) برای لوله های بالا برنده و ساده سازی، معادله مربوط به متغیر سوم با معادله زیر بیان می شود.

² Volume of the Water and Steam under the liquid level

¹ Force Circulation

برای تعریف خواص ترمودینامیکی آب از برنامه (XSTEAM) که خواص ترمودینامیکی آب بر اساس استاندارد (IAPWS IF-97) تعریف شده، استفاده شده است. این کدها از سایت (MATH WORK) قابل دانلود می باشند.

۳-۵ شرایط اولیه سیستم

یک راه مناسب برای پیدا کردن مقادیر اولیه شرایط کاری سیستم این است که ابتدا یک مقدار برای جریان آب ورودی به درام و فشار درام در نظر بگیریم. سپس جریان بخار خروجی از درام، حرارت ورودی به سیستم و حجم بخار زیر سطح درام از معادله (۲۱) به دست می آید. اگر معادله (۲۱) برقرار باشد، سیستم همیشه در حالت تعادل خواهد بود.

$$\begin{aligned} q_f &= q_s \\ Q &= q_s h_s - q_f h_{fw} \\ Q &= q_{dc} \alpha_r h_c \\ V_{sd} &= V_{sd}^0 - \frac{T_d (h_w - h_f)}{\rho_s h_c} q_f \end{aligned} \quad (21)$$

با استفاده از نرخ جریان در گردش در معادله (۹)، کیفیت جرمی بخار خروجی از لوله های بالابرنده نیز با حل همزمان معادله غیر خطی زیر به دست می آید.

$$\begin{aligned} Q &= \alpha h_c \sqrt{\frac{2 \rho_w A_{dc} (\rho_w - \rho_s) g \bar{\alpha}_v V_r}{k}} \\ \bar{\alpha}_v &= \frac{\rho_w}{\rho_w - \rho_s} \left(1 - \frac{\rho_s}{(\rho_w - \rho_s) \alpha_r} \ln \left(1 + \frac{\rho_w - \rho_s}{\rho_s} \alpha_r \right) \right) \end{aligned} \quad (22)$$

معادله (۲۲) نسبت حجمی بخار ($\bar{\alpha}_v$) را به عنوان یک تابع از انتقال حرارت ورودی (Q) تعیین می کند. این تابع که نتایج آن در شکل (۲) نشان داده شده است یک بینش خوبی از پدیده تورم و جمع شدگی را به ما نشان می دهد.

منحنی نشان می دهد که در بارهای پایین، تغییرات کوچکی در حرارت ورودی باعث ایجاد تغییرات بزرگی در نسبت حجمی بخار می شود. به عنوان مثال در نیروگاه کرمان اگر به هر دلیلی دایورتر دمپر بسته شود و توان ورودی (حرارت) از (MW) ۱۰۰ به (MW) ۶۰ کاهش یابد، نسبت حجمی بخار ۰.۰۸۷ کاهش پیدا می کند در صورتی که اگر توان ورودی از (MW) ۸۰ به (MW) ۴۰ کاهش یابد، نسبت حجمی بخار ۰.۱۱ کاهش پیدا می کند. این نتیجه نشان می دهد که در صورت تغییر حرارت ورودی، تغییرات نسبت حجمی در بار بالا کمتر از زمانی است که بویلر در بار پایین قرار دارد. در واقع این شکل نشان می دهد که پدیده تورم و جمع شدگی در بارهای پایین، شدیدتر از بارهای بالا می باشد و از لحاظ

که نشان دهنده حجم بخار داخل درام در شرایط فرضی^۱ که کندانس در درام وجود ندارد و (T_d) زمان نشست بخار داخل درام است. حجم آب داخل درام نیز به صورت زیر به دست می آید:

$$V_{wd} = V_{wr} - V_{dc} - (1 - \bar{\alpha}_v) V_r \quad (16)$$

درام یک هندسه خاصی دارد و رفتار خطی را می توان با سطح مرطوب (Ad) در سطح کاری نرمال به دست آورد. انحراف سطح درام از عملکرد نرمال درام استخراج می شود که به صورت زیر بیان می شود:

$$l = \frac{V_{wd} + V_{sd}}{A_d}, l_w = \frac{V_{wd}}{A_d}, l_s = \frac{V_{sd}}{A_d} \quad (17)$$

با موازنه جرمی بخار زیر سطح در معادله (۱۳) و با ترکیب معادله های (۱۲)، (۱۴) و (۱۵) که به ترتیب دبی جرمی در گردش لوله های بالابرنده، نرخ کندانس داخل درام و نرخ بخار خروجی از سطح درام می باشند، معادله مربوط به متغیر چهارم به صورت بیان می شود:

$$\begin{aligned} e_{42} \frac{dp}{dt} + e_{43} \frac{d\alpha_r}{dt} + e_{44} \frac{dV_{sd}}{dt} &= \frac{\rho_s}{T_d} (V_{sd}^0 - V_{sd}) \\ &+ \frac{h_f - h_w}{h_c} q_f \end{aligned} \quad (18)$$

که ضرایب به صورت زیر بیان می شوند.

$$\begin{aligned} e_{42} &= V_{sd} \frac{\partial \rho_s}{\partial p} + \frac{1}{h_c} \left(\rho_s V_{sd} \frac{\partial h_s}{\partial p} + \rho_w V_{wd} \frac{\partial h_w}{\partial p} - V_{sd} - V_{wd} + m_d C_p \frac{\partial t_s}{\partial p} \right) \\ &+ \alpha_r (1 + \beta) V_r \left(\bar{\alpha}_v \frac{\partial \rho_s}{\partial p} + (1 - \bar{\alpha}_v) \frac{\partial \rho_w}{\partial p} + (\rho_s - \rho_w) \frac{\partial \bar{\alpha}_v}{\partial p} \right) \end{aligned} \quad (19)$$

$$e_{43} = \alpha_r (1 + \beta) (\rho_s - \rho_w) V_r \frac{\partial \bar{\alpha}_v}{\partial \alpha_r}$$

$$e_{44} = \rho_s$$

۳-۴ مدل کلی

مدل مرتبه چهار درام شامل فشار درام (p)، حجم کل آب (V_{wt})، کیفیت جرمی بخار خروجی از بالابرنده ها (α_r) و حجم بخار زیر سطح مایع (V_{sd}) به طور کلی در معادله (۲۰) بیان شده و ضرایب e_{11} تا e_{44} نیز در معادله های (۶)، (۱۱) و (۱۹) ارایه شده است.

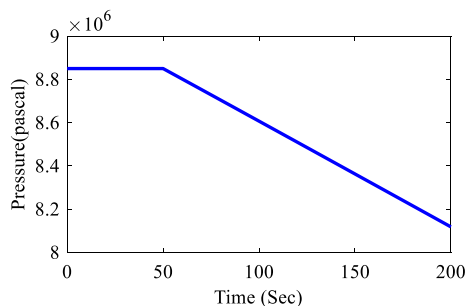
$$\begin{aligned} e_{11} \frac{dV_{wt}}{dt} + e_{12} \frac{dp}{dt} &= q_f - q_s \\ e_{21} \frac{dV_{wt}}{dt} + e_{22} \frac{dp}{dt} &= Q + q_f h_f - q_s h_s \\ e_{32} \frac{dp}{dt} + e_{33} \frac{d\alpha_r}{dt} &= Q + a_r h_c q_{dc} \\ e_{42} \frac{dp}{dt} + e_{43} \frac{d\alpha_r}{dt} + e_{44} \frac{dV_{sd}}{dt} &= \frac{\rho_s}{T_d} (V_{sd}^0 - V_{sd}) + \frac{h_f - h_w}{h_c} q_f \end{aligned} \quad (20)$$

¹ Volume of the Steam in hypothetical situation

داد و دینامیک سیستم را تحلیل کرد. نیروگاه‌های سیکل ترکیبی پس از راه‌اندازی در بار نامی قرار می‌گیرند و معمولاً بسته شدن دایورتر دمپر و به‌دنبال آن کاهش حرارت ورودی به بویلر، از دلایل تریپ واحد می‌باشد در نتیجه پاسخ حلقه باز سیستم درام بویلر نیروگاه کرمان به ازای کاهش پله حرارت ورودی به بویلر معادل (10 MW) نشان داده شده است. ورودی پله در زمان ۵۰ ثانیه به سیستم اعمال می‌شود و پاسخ‌ها تحلیل می‌گردد.

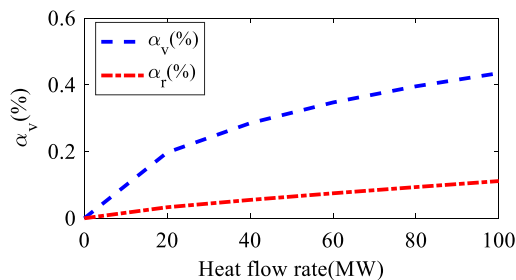
شکل (۳-الف) فشار درام را نشان می‌دهد که به دلیل کاهش حرارت ورودی به بویلر و ثابت بودن بخار خروجی از درام، فشار کاهش پیدا کرده است. شکل (۳-ب) حجم کل آب سیستم را نشان می‌دهد که به دلیل کاهش فشار و در نتیجه افزایش تبخیر، کاهش پیدا می‌کند. شکل (۳-پ) کیفیت جرمی بخار خروجی از لوله‌های بالا برنده را نشان می‌دهد که به دلیل کاهش سریع فشار، ابتدا سریع کاهش پیدا می‌کند سپس این کاهش به آرامی انجام می‌شود. شکل (۳-ت) حجم بخار زیر سطح درام را نشان می‌دهد. به دلیل کاهش فشار و افزایش تبخیر در نتیجه حجم بخار زیر سطح درام افزایش پیدا می‌کند.

شکل (۳-ث) جریان جرمی لوله‌های بالا برنده و پایین برنده را نشان می‌دهد. به دلیل کاهش خطی و سریع فشار، ابتدا جریان لوله‌های بالا برنده به سرعت کاهش پیدا می‌کند و همچنین جریان لوله‌های پایین برنده نیز کاهش پیدا می‌کند سپس بعد از این شرایط گذرا جریان لوله‌های بالا برنده افزایش پیدا می‌کند تا با جریان لوله‌های پایین برنده برابر شود. شکل (۳-ج) تغییرات سطح درام را نشان می‌دهد. در معادله (۱۷) نشان داده شد که سطح درام برابر با جمع سطح آب و سطح بخار می‌باشد در نتیجه پاسخ سطح درام پیچیده و بستگی به ترکیب دینامیک آب و بخار دارد. کاهش بخش اول سطح به دلیل افت فشار و کاهش حجم آب سیستم می‌باشد که در واقع سطح درام مرتبط با آب کاهش پیدا کرده است. سپس سطح افزایش پیدا می‌کند زیرا حجم بخار افزایش پیدا کرده است.



شکل ۳-الف: فشار درام

کنترلی نیز اثبات می‌شود که کنترل کردن سطح درام در بار بالا به مراتب آسان‌تر از بار پایین می‌باشد.



شکل ۳-ب: ارتباط نسبت حجمی بخار با حرارت ورودی

۳-۶ شرایط اولیه سیستم

با استفاده از اسناد مرتبط با بویلرهای نیروگاه کرمان و محاسبات مربوط به تعداد لوله‌ها، ابعاد و ضخامت آن‌ها، داده‌های فیزیکی درام بویلر نیروگاه کرمان با جدول (۱) بیان می‌شود. پس از در نظر گرفتن آب ورودی، بخار خروجی و فشار درام از روی داده‌های عملی نیروگاه، مدل درام بویلر نیروگاه کرمان به دست آمده است. جدول (۲) داده‌های ورودی و مقادیر حالت تعادل درام بویلر را نشان می‌دهد.

جدول (۱): داده‌های فیزیکی درام بویلر نیروگاه کرمان

مقدار	واحد	کمیت
۳۰.۲۴	(m ³)	حجم درام (V _d)
۲۱.۰۴	(m ³)	حجم لوله‌های بالا برنده (V _r)
۶.۵۶	(m ³)	حجم لوله‌های پایین برنده (V _{bc})
۶۶۳۰۰	(kg)	وزن درام (m _d)
۹۹۲۲۷.۳۲	(kg)	وزن لوله‌های بالا برنده (m _r)
۱۸۵۷۶۴.۲۶	(kg)	وزن کل (m _t)
۰.۱۱۷۸	(m ²)	سطح مقطع لوله پایین برنده (A _{bc})

جدول (۲): ورودی‌ها و شرایط تعادل درام بویلر

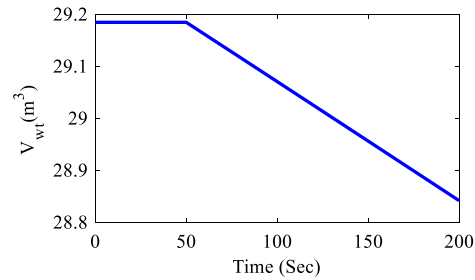
مقدار	واحد	کمیت
۶۰	(kg/s)	آب ورودی (q _r)
۶۰	(kg/s)	بخار خروجی (q _s)
۸.۵۷	(MW)	حرارت ورودی (Q)
۸۸.۵	Bar	فشار درام (P)
۵.۰۶	m ³	حجم بخار زیر سطح (V _{sd})
۲۹.۱۸	m ³	حجم کل آب (V _{wt})
۰.۱۰۲	-	کیفیت جرمی بخار (α _r)

۴- پاسخ حلقه باز سیستم به ورودی پله

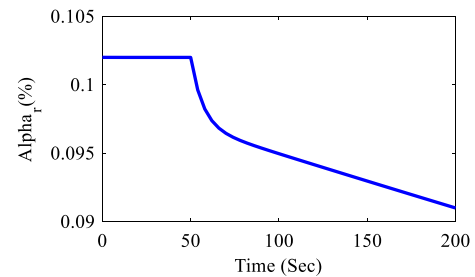
برای نشان دادن رفتار غیرخطی درام بویلر نیروگاه کرمان می‌توان ورودی‌های بخار، حرارت ورودی به بویلر و بخار خروجی از درام را تغییر

۵- منطق فعلی کنترل سطح درام نیروگاه کرمان

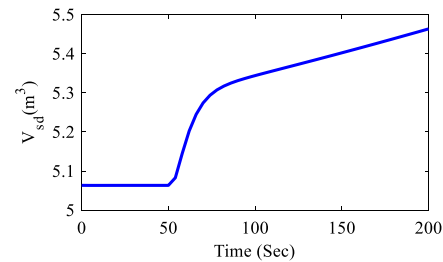
در [۱۰] کنترل تک المانه برای سطح درام نیروگاه بخار بررسی شده است. سطح درام با سطح مرجع مقایسه می‌شود و سیگنال خطا به شیر کنترل آب ورودی به درام اعمال می‌شود. به دلیل پدیده تورم و جمع‌شدگی سطح درام که در شرایط مختلف کاری به وجود می‌آید و اندازه‌گیر سطح نمی‌تواند تخمین دقیقی از سطح داشته باشد در نتیجه می‌توان گفت این نوع کنترل‌کننده از نظر عملی منسوخ شده است. در [۱۰] کنترل سه المانه برای سطح درام نیروگاه بخار بررسی شده است. با افزایش 5 (kg/s) بخار خروجی از درام، شیر آب ورودی به درام با نرخ انتقال آب 50 (kg/s) به طور کامل بسته شده و سپس به سرعت باز شده و به 70 (kg/s) رسیده است که این پاسخ‌های شدید شیر برای افزایش 5 (kg/s) آب ورودی به درام جهت اصلاح سطح، هیچ‌گونه توجه عملی نداشته و در چنین شرایطی در نیروگاه احتمال خرابی شیر وجود دارد. برای کنترل فشار نیز، فشار انتهای سوپرهیتر (فشار روی شیر بخار ورودی به توربین) با فشار مرجع مقایسه می‌شود و سیگنال خطا جهت افزایش یا کاهش حرارت مشعل‌ها جهت کنترل فشار انجام می‌شود. در [۱۴] کنترل سه المانه برای سطح درام نیروگاه بخار بررسی شده است. سطح درام با سطح مرجع مقایسه شده و خطا به کنترل‌کننده اول (حلقه خارجی) ارسال می‌شود و همچنین آب ورودی با بخار برداشتی مقایسه می‌شود و سیگنال خطا به کنترل‌کننده دوم (حلقه داخلی) جهت اصلاح وضعیت شیر ارسال می‌شود که به این طرح کنترلی سری می‌گویند اما به دلیل عدم تسلط بر مدل‌سازی و به دنبال آن اشتباه در طراحی کنترل‌کننده، پاسخ‌ها به درستی به دست نیامده است. اما در نیروگاه سیکل ترکیبی چون حرارت ورودی به بویلر از واحد گازی وارد بویلر می‌شود در نتیجه متغیر قابل کنترل نیست و لازم است که تاثیر آن را به عنوان اغتشاش در سطح درام در نظر گرفته شود به همین دلیل شرایط و منطق کنترل سطح و فشار در نیروگاه سیکل ترکیبی نسبت به نیروگاه بخار متفاوت و پیچیده‌تر می‌باشد. شکل (۴) منطق فعلی کنترل سطح درام نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان را نشان می‌دهد. در این منطق سیگنال اختلاف سطح درام از سطح مرجع در ضریب ثابت (Gain1) ضرب می‌شود و همچنین سیگنال اختلاف آب ورودی با بخار خروجی از درام در ضریب ثابت (Gain2) ضرب می‌شود و این دو سیگنال خطا با هم جمع می‌شوند و به شیر آب ورودی به درام اعمال می‌شود. در واقع این ضرایب ثابت برای هم‌نرخ کردن خطای سطح با خطای جریان‌های آب ورودی و بخار خروجی می‌باشد. لازم به ذکر است که از سیگنال فشار نیز برای تخمین آب ورودی به درام استفاده می‌شود که در شکل (۶) توضیحات ارائه می‌شود. این منطق در شرایط کار عادی به خوبی جواب می‌دهد اما در شرایط غیرمعمول از جمله بسته شدن ناگهانی دایورتر دمپر، اختلال در شرایط دمایی بخار ورودی به توربین و غیره، نه تنها کنترل‌کننده پاسخ دقیقی نسبت به تغییرات سطح ندارد بلکه به ناپایدار کردن سیستم و خروج اضطراری و یا بهم ریختگی شدید سطح درام کمک می‌کند. در واقع به دلیل تفاوت جنس خطای جریان‌ها و خطای سطح در



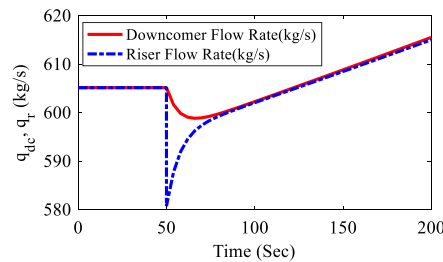
شکل ۳-ب: حجم کل آب



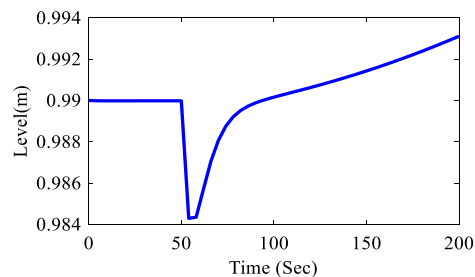
شکل ۳-ب: کیفیت جرمی بخار خروجی از لوله‌های بالا برنده



شکل ۳-ت: حجم بخار زیر سطح درام



شکل ۳-ث: جریان لوله‌های بالا برنده و پایین برنده

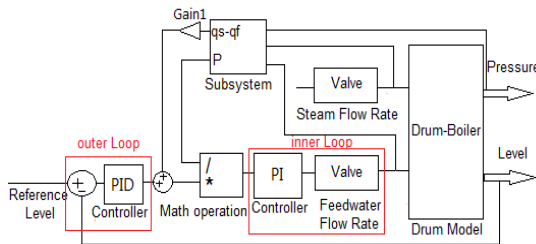


شکل ۳-ج: سطح درام

شکل ۳: پاسخ ورودی پله به ازای کاهش حرارت ورودی به بویلر

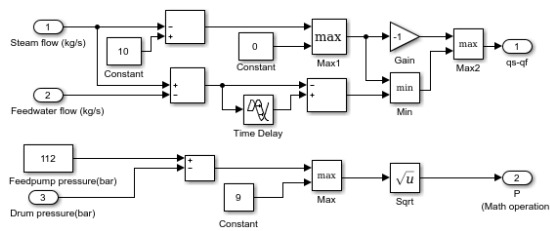
معادل ۱۰ MW

مزیت کنترل کننده پیشنهادی، کنترل سطح درام در شرایط بحرانی و تریپ می‌باشد و از بهم ریختگی سطح در این شرایط جلوگیری می‌کند. برای سادگی، منطق کنترل به شکل زیر نشان داده شده است اما در عمل این منطق بسیار پیچیده‌تر می‌باشد.



شکل ۵: منطق پیشنهادی کنترل سطح درام

زیر سیستم واقع در شکل (۴ و ۵) در شکل (۶) نشان داده شده است. چهار المان در تخمین آب ورودی به درام موثر می‌باشند که خطای سطح درام در حلقه خارجی یکی از چهار المان می‌باشد. سه المان دیگر نیز آب ورودی، بخار خروجی و فشار درام می‌باشند که در زیرسیستم شکل (۶) نحوه ساخت خطاها نشان داده شده است. به‌طور خلاصه می‌توان گفت که خطای جریان‌ها با یک تاخیر زمانی به خروجی ارسال می‌شود. همچنین جذر اختلاف فشار درام با فشار پمپ به عملگر منطقی نشان داده شده در شکل (۴ و ۵) ارسال می‌شود تا این سیگنال در تخمین آب ورودی موثر باشد اما این سیگنال کاربرد محدود کننده و حفاظتی نیز دارد که در واقع اختلاف فشار درام با پمپ نمی‌تواند از مقدار ۹ کمتر باشد زیرا اگر فشار درام افزایش یابد و به فشار پمپ برابر شود در این صورت آب ورودی درام صفر می‌شود. لازم به ذکر است که اعداد نشان داده شده در شکل (۶) مربوط به درام فشار بالا می‌باشد.

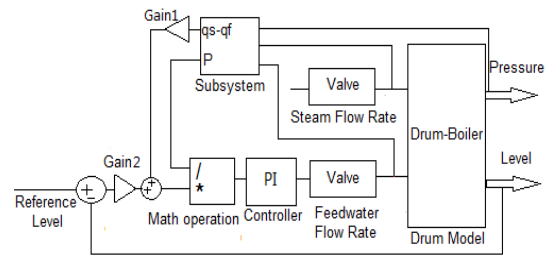


شکل ۶: منطق ساخت سیگنال خطای جریان‌ها و فشار

۶-۱ طراحی کنترل کننده

همانطور که در بخش (۵) توضیحات ارائه در روش کنترل تک المانه سطح درام با سطح مرجع مقایسه می‌شود و سیگنال خطا جهت اصلاح سطح به شیر آب ورودی درام ارسال می‌شود. برای کنترل تک المانه سطح می‌توان از روش زیگر - نیکولز استفاده کرد [۱۰]. در این روش ابتدا بخش تناسبی کنترل کننده فعال می‌شود و این بهره را افزایش می‌دهیم تا سیستم نوسانی (دامنه نوسانات یکسان) شود که در این صورت دامنه نوسانات بهره

نتیجه کنترل کننده در شرایط غیر معمول نمی‌تواند تخمین دقیقی از آب ورودی به درام جهت اصلاح سطح درام داشته باشد.



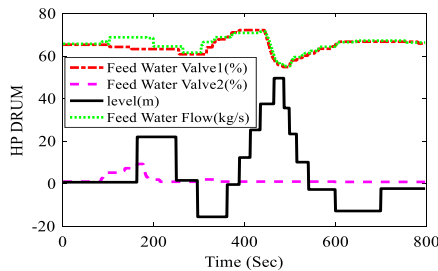
شکل ۴: منطق فعلی کنترل سطح درام

۶- پیاده‌سازی شده برای کنترل سطح

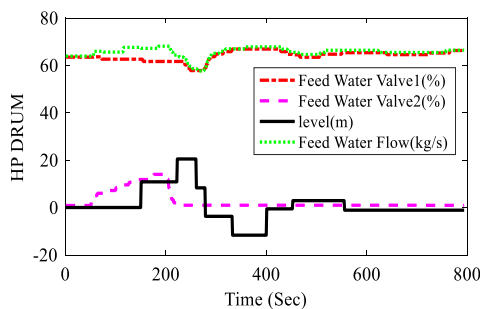
درام نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان

شکل (۵) منطق جدید پیاده‌سازی شده برای کنترل سطح درام نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان را نشان می‌دهد. در منطق جدید از یک کنترل کننده در حلقه خارجی (برای سیگنال خطای سطح) و یک کنترل کننده در حلقه داخلی (برای سیگنال خطای آب ورودی و بخار خروجی از درام) استفاده شده است. کنترل کننده فعلی نیروگاه به‌عنوان کنترل کننده حلقه داخلی با همان ضرایب تناسبی و انتگرالی ۱ و ۴۰ برای درام فشار بالا و همچنین ۱ و ۶۰ برای درام فشار پایین استفاده شده با این تفاوت که در حلقه داخلی، ضریب ثابت برای خطای جریان‌ها (Gain1) برای درام فشار بالا از ۲۵۰ به ۲۶۵ و برای درام فشار پایین از ۲۷۰ به ۲۹۵ افزایش یافته تا به سیگنال خطا پاسخ دقیق و سریع‌تری داده شود. لازم به ذکر است که خروجی کنترل کننده حلقه داخلی به شیر ورودی درام ارسال می‌شود. در حلقه خارجی ضریب ثابت برای خطای سطح (Gain2) برای درام فشار بالا ۱۶۰ و درام فشار پایین ۱۸۰ بوده که در منطق جدید حذف شده‌اند و کنترل کننده (PID) به‌صورت موازی به جای آن قرار گرفته است. این کنترل کننده نسبت به منطق قبلی کندتر تنظیم شده تا به نوسان‌های سطح پاسخ سریع داده نشود زیرا سطح درام به‌طور ذاتی دارای نوسان می‌باشد و همچنین به دلیل وجود پدیده تورم و جمع‌شدگی که در شرایط غیرنرمال اتفاق می‌افتد، لازم است کنترل کننده با سرعت کمتری پاسخ دهد تا اگر شرایط گذرایی وجود دارد از بین برود. ضرایب تناسبی، انتگرالی و مشتق - گیر برای درام فشار بالا به ترتیب (۶۴، ۲.۷ و ۱.۴) و برای درام فشار پایین (۷۶، ۳ و ۲) طراحی شده است. از مزایای این منطق نسبت به حالت قبل می‌توان به تنظیم مجزا کنترل کننده هر حلقه متناسب با جنس سیگنال خطا و سرعت پاسخ سریع و دقیق‌تر اشاره کرد که در شرایط غیر معمول می‌تواند سطح درام را به‌خوبی کنترل کند و حتی در شرایط تریپ از بهم ریختگی سطح جلوگیری می‌کند تا مشکلات مربوط به آب‌گیری مجدد درام، اتلاف زمان، هزینه و غیره جلوگیری شود. تغییرات نرخ حرارت ورودی به بویلر و یا بسته شدن دایورت‌تر دمپر یک حالت بسیار بحرانی است که دلیل اصلی تریپ‌های نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان می‌باشد. سایر نیروگاه‌های سیکل ترکیبی نیز دارای چنین مشکلی می‌باشند اما مهمترین

اغتشاش منطق فعلی و شکل (۷-ب) منطق جدید پیاده‌سازی شده را نشان می‌دهد. در این تست نحوه مقایسه به این صورت می‌باشد که در شرایط یکسان درام برای منطق فعلی و منطق جدید، از شیر دوم آب ورودی به درام به‌عنوان اغتشاش در عملکرد شیر اول (سیگنال کنترل به این شیر ارسال می‌شود) استفاده شده است به طوری که شیر دوم معادل ده درصد باز شده است و پس از گذشت بیش از یک دقیقه بسته می‌شود و سپس نوسان‌ها و زمان نشست سطح درام مورد بررسی قرار می‌گیرد. نتایج نشان می‌دهد که با وجود این که در منطق جدید، شیر دوم بیش از ده درصد باز شده است اما به دلیل سریع‌تر شدن حلقه داخلی و تنظیم جداگانه کنترل‌کننده‌ها برای حلقه‌های داخلی و خارجی که در بخش (۵) و (۶) توضیحات ارائه شد، در نتیجه نوسان‌های سطح درام به شدت کاهش پیدا کرده است. در منطق فعلی زمان نوسان‌ها بیش از ۵۳۰ ثانیه و حداکثر فراجش ۵۰ mm و در منطق جدید زمان نوسان‌ها ۲۵۰ ثانیه و حداکثر فراجش ۲۲ mm می‌باشد. در منطق فعلی سطح درام در زمان ۱۶۴ ثانیه فراجش ۲۰ mm دارد و با وجود اینکه شیر دوم باز و بسته شده است اما شیر اول با تاخیر نزدیک به ۱۵۰ ثانیه بسته شده و بیش از ۶۰ ثانیه در این شرایط نگه داشته شده است که در واقع عدم دقت و سرعت کنترل‌کننده را نشان می‌دهد. در منطق فعلی در شرایطی که سطح درام کاهش پیدا کرده و باید شیر اول باز شود اما هنوز شیر بسته مانده و سپس شیر باز شده و باعث فراجش ۵۰ mm در زمان ۴۷۰ ثانیه شده است. کنترل‌کننده به دلیل تاخیر زیاد و عدم تخمین مناسب جهت افزایش یا کاهش جریان ورودی، باعث افزایش نوسان‌های سطح شده و قطعاً با این شرایط در مواقع بحرانی باعث تریپ بویلر خواهد شد.



شکل ۷-الف: منطق کنترل فعلی سطح درام



شکل ۷-ب: منطق کنترل پیشنهادی سطح درام

شکل ۷: مقایسه نتایج منطق کنترل فعلی و جدید سطح درام
نیروگاه کرمان

نوسانی و اختلاف زمان بین دو سیکل نیز دوره نوسانی می‌باشد که ضرایب کنترل‌کننده (PI) از معادله زیر به دست می‌آید.

$$Kp = .45 K_u \quad (25-3)$$

$$Ki = \frac{1.2 K_p}{P_u}$$

در نیروگاه‌های حرارتی به دلیل وجود حلقه کنترل فشار مجزا لازم است که ابتدا حلقه کنترل فشار سپس حلقه کنترل سطح تنظیم شود زیرا دوره نوسانی حلقه کنترل فشار بسیار کمتر از حلقه کنترل سطح می‌باشد. اما در نیروگاه‌های سیکل ترکیبی به دلیل ثابت بودن حرارت ورودی به بویلر در نتیجه اغتشاشات فشار همانند شکل (۵) در تنظیم کنترل‌کننده سطح در نظر گرفته می‌شود. لازم به ذکر است که برای تنظیم یک کنترل‌کننده در عمل باید شرایط کاری محرک‌ها، عملگرها و غیره مد نظر قرار گیرد و این موضوع باعث می‌شود که برای تنظیم دقیق کنترل‌کننده از روش‌های تجربی و تنظیمات دستی برای کنترل دقیق‌تر استفاده شود. در نیروگاه کرمان نیز برای تنظیم دقیق کنترل‌کننده متناسب با محدودیت شیرها و شرایط واحد ابتدا حلقه خارجی باز شده و کنترل‌کننده حلقه داخلی و گین‌ها به گونه‌ای تنظیم شده که حداکثر سرعت و پاسخ دقیق را داشته باشد. سپس حلقه خارجی بسته شده و کنترل‌کننده آن طوری تنظیم شده که سرعت کمتری نسبت به حلقه داخلی داشته باشد زیرا اغتشاشات سطح در این حلقه کنترل می‌شود. حلقه داخلی به طور ذاتی نوعی کنترل پیش‌بین می‌باشد و به سرعت به تغییر جریان‌ها پاسخ می‌دهد و نوسانات سطح نیز در حلقه خارجی به دلیل کند بودن این حلقه از بین می‌رود. نتایج عملی نشان می‌دهد که کنترل‌کننده پیشنهادی از خروج‌های اضطراری و بهم ریختگی سطح جلوگیری می‌کند.

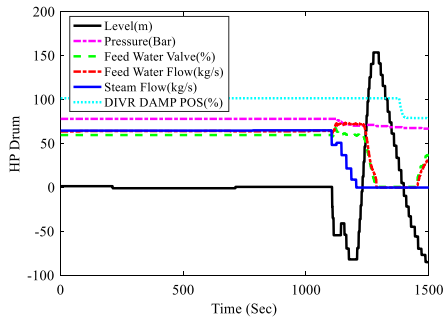
۷- نتایج پیاده‌سازی

منطق جدید در واحد سوم بویلر نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان پیاده‌سازی شده و در شرایط یکسان با منطق قبلی مقایسه شده است. تست‌های اولیه از جمله تست اغتشاش نشان دهنده بهبود کنترل سطح درام نسبت به حالت قبل می‌باشد. به دلیل وجود محدودیت‌های نیروگاهی و احتمال بروز مشکلات در اثر ایجاد مصنوعی تست‌های بحرانی در نتیجه این منطق به مدت ۶ ماه در شرایط مختلف کاری قرار گرفت تا تحت تست بحرانی قرار گیرد. به دلیل وجود اختلال در واحد گازی، دایورتر دمپر کاملاً بسته شده و منطق جدید تحت بحرانی‌ترین شرایط قرار گرفته است که در این شرایط، سطح درام به خوبی کنترل شده و نتایج با مورد مشابه منطق قبلی که بهم ریختگی سطح و خروج اضطراری رخ داده، مقایسه شده است.

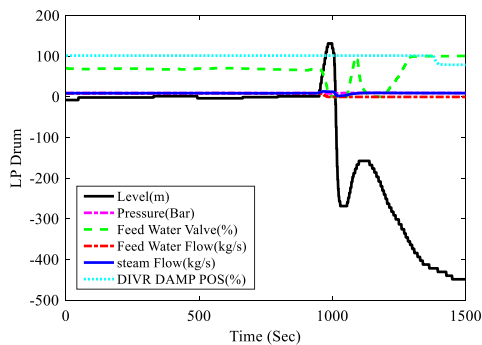
۷-۱ تست اغتشاش

شکل (۷) نتایج تست مقایسه کنترل فعلی و پیشنهادی سطح درام نیروگاه برای درام فشار بالا را نشان می‌دهد. شکل (۷-الف) نتایج تست

۷-۲ تست اغتشاش



شکل ۸-الف: درام فشار بالا



شکل ۸-ب: درام فشار پایین

شکل ۸: تست حالت بحرانی منطق فعلی کنترل سطح درام فشار پایین و فشار بالا نیروگاه کرمان

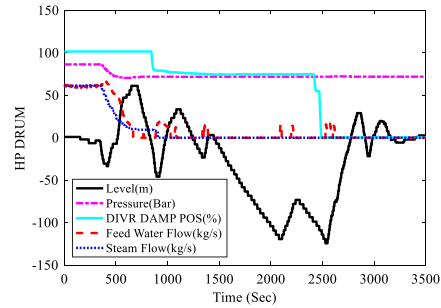
شکل (۹) نتایج منطق کنترل جدید پیاده‌سازی شده در نیروگاه کرمان را نشان می‌دهد. شکل (۹-الف) و (۹-ب) پاسخ‌های مربوط به درام فشار بالا و فشار پایین نیروگاه با وجود منطق جدید در شرایط کاملاً بحرانی که به دلیل اختلال در عملکرد توربین و نهایتاً تریپ بویلر شده است، را نشان می‌دهد. شرایط حفاظتی فعال شده و دایورتر دمپر و شیر بخار ورودی توربین کاملاً بسته شده و سطح درام نیز هر لحظه در حال نوسانی شدن می‌باشد (پدیده تورم و جمع شدگی). در این شرایط اگر کنترل کننده بتواند سطح درام را در محدوده امن نگه دارد، بلافاصله پس از رفع اشکال، می‌توان بویلر را مجدداً راه‌اندازی کرد و از اتلاف زمان، انرژی، کاهش تولید و خسارت‌های دیگر جلوگیری کرد. به دنبال بسته شدن شیر بخار، شیر آب ورودی به سرعت بسته شده است (حلقه داخلی). اما همان‌طور که در شکل نشان داده شده، با وجود پدیده تورم و جمع شدگی شدید، کنترل کننده به این نوسان‌ها واکنش کندی نشان می‌دهد (حلقه خارجی) تا نهایتاً این شرایط گذرا از بین برود. همان‌طور که در بخش (۶) بررسی شد، به دلیل کند بودن حلقه خارجی، نوسان‌های گذرا از بین رفته و سطح درام در محدوده امن نگه داشته شده است. در این شرایط می‌توان بویلر را مجدداً راه‌اندازی کرد و کاهش تولید را به سرعت جبران کرد.

تغییر در حرارت ورودی به بویلر و به دنبال آن تغییر در کیفیت بخار نداشتن شرایط لازم جهت ورود بخار به توربین و بسته شدن شیر بخار توربین و نوسانی شدن سطح درام و در نتیجه فعال شدن شرایط حفاظتی ناشی از سطح و تریپ بویلر یا تریپ بویلر ناشی از عوامل بیرونی از جمله جدایش بار و اشکال در توربین بخار و در نتیجه بسته شدن دایورتر دمپر و به دنبال آن بهم ریختگی سطح درام از مهمترین مواردی است که معمولاً در نیروگاه‌های سیکل ترکیبی از جمله کرمان وجود دارد و بخش قابل ملاحظه‌ای از تریپ‌های نیروگاه کرمان از این مورد می‌باشد. یک سیستم کنترل مناسب در شرایطی که دایورتر دمپر بسته می‌شود و یا به هر دلیلی واحد تریپ می‌دهد باید بتواند سطح درام را به خوبی نگه داشته تا خسارت‌های ناشی از خروج اضطراری بویلر، آب‌گیری مجدد درام، صرف انرژی، زمان و غیره جلوگیری شود.

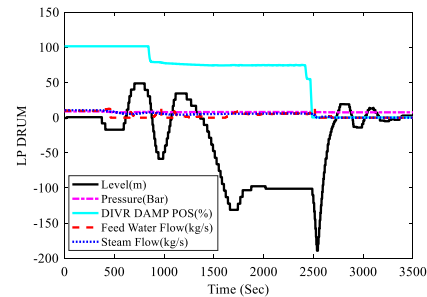
شکل (۸) نتایج کنترل فعلی درام فشار بالا و فشار پایین نیروگاه کرمان در شرایط بحرانی را نشان می‌دهد. شکل (۸-الف) نتایج درام فشار بالا و شکل (۸-ب) نتایج درام فشار پایین در شرایط بحرانی که نرخ حرارت ورودی کاهش یافته و دایورتر دمپر ۲۵٪ بسته شده را نشان می‌دهد. سطح درام فشار پایین ابتدا یک فراجهش داشته سپس کاهش پیدا کرده است. فشار درام ابتدا بیش از ۲ bar کاهش یافته و سپس این کاهش به کمتر از ۱ bar رسیده است که با اقدامات کنترلی انجام شده، سطح درام نوسانی شده است. به دلیل کنترل نامناسب و تغییر شدید شیر آب ورودی و اختلال در عملکرد دمپر، در نتیجه آب ورودی درام به صفر رسیده و همچنین به دلیل اینکه شیر بخار خروجی از درام (ورودی توربین بخار) بسته نشده، باعث تخلیه شدن لحظه به لحظه درام می‌شود. با وجود اینکه شیر آب ورودی متناسب با نوسان‌های سطح تغییرات شدیدی دارد و نهایتاً به طور کاملاً باز شده اما به دلیل اختلال در سیستم آب ورودی، افزایش آب ورودی ندارد. نوسان‌های درام فشار بالا به دلیل بزرگ‌تر بودن درام با کمی تأخیر شروع شده است. به دلیل بسته شدن سریع شیر بخار خروجی از درام و کمی تأخیر در کاهش فشار درام در نتیجه ابتدا کمی سطح کاهش پیدا کرده و شیر آب ورودی برای این کاهش سطح باز شده است اما در واقع این یک سطح گذرا بوده و همین افزایش آب ورودی باعث افزایش شدید سطح شده است. سپس به دلیل بسته شدن شیر ورودی در نتیجه سطح مجدداً کاهش پیدا کرده است. پدیده تورم و جمع شدگی در درام فشار بالا به وضوح قابل مشاهده است و در چنین شرایطی کنترل کننده به نوسانی شدن سطح کمک می‌کند. این شرایط بحرانی باعث فعال شدن شرایط حفاظتی ناشی از سطح و نهایتاً تریپ بویلر شده و به دلیل اقدامات دستی اپراتور برای جلوگیری از خطرهای احتمالی در نتیجه داده‌های بعد از تریپ قابل استناد و تحلیل علمی نمی‌باشند. به طور کلی می‌توان گفت که پاسخ‌های نامناسب کنترل کننده باعث نوسانی شدن شدید سطح و اختلال در عملکرد سیستم و نهایتاً فعال شدن شرایط حفاظتی و تریپ واحد شده است. درام فشار پایین تقریباً خالی شده و درام فشار بالا بیش از ۱۰۰ mm کاهش پیدا کرده است و باید بویلر مجدداً آب‌گیری شود که باعث صرف زمان، انرژی، هزینه، کاهش تولید و غیره می‌شود.

مراجع

- [1] Åström, K. J. and Bell, R. D. 2000. Drum-boiler dynamics. *Automatica*, 36: 363-378.
- [2] Kim, H. and Choi, S. 2005. A model on water level dynamics in natural circulation drum-type boilers. *International Communications in Heat and Mass Transfer*, 32: 786 -796.
- [3] Lu, S. and Hogg, B. 2000. Dynamic nonlinear modelling of power plant by physical principles and neural networks. *International Journal of Electrical Power & Energy Systems*, 22: 67-78.
- [4] Fan, H., Zhang, Y. F., Su, Z. G., Wang, B. 2017. A dynamic mathematical model of an ultra-supercritical coal fired once-through boiler-turbine unit. *Applied Energy*, 189: 654-666.
- [5] Moradi, H., Saffar-Avval, M. and Bakhtiari-Nejad, F. 2012. Sliding mode control of drum water level in an industrial boiler unit with time varying parameters: A comparison with H_{∞} -robust control approach. *Journal of Process Control*, 22: 1844 - 1855.
- [6] Li, L. and Ding, W. 2016. Optimization control strategy of boiler water level based on fuzzy PID. *Control and Decision Conference (CCDC), Chinese.IEEE*. 5893-5896.
- [7] Sheng, L., Shiquan, Z. and Yuchao, W. 2015. Sliding mode controller with AGA for drum water level of ship boiler. *Control Conference (CCC), 34th Chinese.IEEE*. 3116-3120.
- [8] Alaei, H. J. and Yazdizadeh, A. 2016. A new robust H_{∞} sliding mode observer-based state estimation and fault reconstruction for nonlinear uncertain boiler system. *Soft Computing*. 21: 3957-3968.
- [9] Aliakbari, S., Ayati, M., Osman, J. H. and Sam, Y. M. 2013. Second-order sliding mode fault-tolerant control of heat recovery steam generator boiler in combined cycle power plants. *Applied Thermal Engineering*, 50: 1326-1338.
- [10] Alvandi M, Fadaee A. 2010. Nonlinear Modeling and PID Control System Design for a Typical Drum Steam Generator. *JoC*, 4 (2):66 -79.
- [11] محمد مقصودی، میثم یحیی‌زاده، حسن فاتحی مرج. کنترل سری سطح آب درام نیروگاه سیکل ترکیبی به روش جدول‌بندی بهره. پایان‌نامه کارشناسی ارشد. دانشگاه ولیعصر (عج) رفسنجان، ۱۳۹۵.
- [12] Åström, K. J. and Eklund, K. 1972. A simplified non-linear model of a drum boiler-turbine unit. *International Journal of Control*, 16: 145-169.
- [13] Åström, K. and Eklund, K. 1975. A simple non-linear drum boiler model. *International Journal of Control*, 22: 739 -740.
- [14] Åström, K. J. and Bell, R. D. 1996. A fourth order non-linear model for drum-boiler dynamics. *In*



شکل ۹-الف: درام فشار بالا



شکل ۹-ب: درام فشار پایین

شکل ۹: نتایج منطق جدید کنترل سطح درام نیروگاه

۷- نتایج پیاده‌سازی

در این مقاله ابتدا درام بویلر نیروگاه سیکل ترکیبی کرمان مدل‌سازی شده و پس از تحلیل رفتار دینامیک اساسی سیستم، در بخش (۳-۵) اثبات شد که در بارهای پایین، پدیده تورم و جمع‌شدگی شدیدتر از بارهای بالا می‌باشد و برای اینکه کنترل سطح درام راحت‌تر انجام شود باید بویلر در بار نامی خود قرار داشته باشد. در بخش (۵) توضیحاتی در مورد روش‌های کنترلی نیروگاه بخار و منطق فعلی کنترل سطح درام ارائه شد. در بخش (۶) این نتیجه حاصل شد که بهتر است از دو حلقه کنترل جهت تخمین آب ورودی به درام جهت اصلاح سطح استفاده شود تا بتوان در شرایط غیر معمول و اغتشاش، سطح درام را کنترل نمود که نتایج بخش (۱-۷) این موضوع را اثبات کرد. در بخش (۲-۷) نیز نتایج نشان داد که منطق جدید در شرایط بحرانی و تریپ، از بهم‌ریختگی سطح جلوگیری می‌کند و سطح درام را در محدوده امن نگه می‌دارد. لازم به ذکر است که با توجه به ظهور شرایط بحرانی دیگری که روی واحدهای با منطق کنترلی جدید اتفاق افتاده، پایداری سیستم بارها محکم‌خورده و مزیت این روش نسبت به قبل بسیار مشهود است به طوری که برخی از تست‌های ناپایدار ساز سیستم که مصداق ورود اغتشاش و نامعینی به سیستم هستند و تا پیش از این با دخالت انسانی قابلیت انجام داشتند را در حال حاضر بهره‌بردار بدون دخالت انسانی و به اتکای سیستم کنترل انجام می‌دهد.

IFAC '96, Preprints 13th World Congress of IFAC, San Francisco, 13: 31-36.

- [15] Lacob, M., Andreescu, G.D. 2011. Drum-boiler control system employing shrink and swell effect remission in thermal power plants. Ultra Modern Telecommunications and Control Systems and Workshops (ICUMT), 3rd International Congress on IEEE, 1-8.