

蚁群算法在配电网故障定位中的应用及其优化

准确快速地定位故障是配电网故障隔离、供电恢复的基本前提,有重要现实意义。传统的矩阵算法,速度较快,但因不具备容错性而易误判,蚁群算法有较好的容错性,但其耗时长、易陷入局部最优等方面有待改进。深入研究了蚁群算法如何应用于配电网故障定位之中,以IEEE-33节点为算例进行仿真,结果表明无论有无故障信息的畸变,蚁群算法均可以准确判断故障位置。并针对蚁群算法的不足,进行了优化,首先提出蚂蚁鱼群混合算法,防止陷入局部最优;而后提出系统分区思想,提升算法的搜索速度和效率。

秦立军 杨万涛/华北电力大学电气与电子工程学院



秦立军/教授

配电网故障定位中用到的矩阵算法,由于其容错性差,当上传信息畸变时经常误判,可能扩大事故。蚁群算法属于寻优方法,容错能力较好,组合优化是其最成功的领域^[1]。而配电网故障定位的实质也属于组合优化问题,目标是找到与故障信息最吻合的配电网各个设备状态组合。所以,从理论上来讲,蚁群算法完全可以定位配电网故障。

应用蚁群算法定位配电网故障

1. 开关函数

FTU可检测到配电网故障,并将故障信息上传至主站。主站中的定位程序已将各种故障情况下FTU的状态值预存,比较预存状态值和上传的检测值,如一致,就判定该位置有故障。

本文确定测控点的状态值用到开关函数,如图1所示。

S 为电源,1~5为测控点, $S_1 \sim S_5$ 表示测控点的状态值, $b \sim f$ 为区段, $C_b \sim C_f$ 是区段的状态值。状态值取1表示判定区

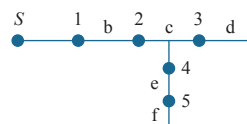


图1 简单配电网

段或测控点发生故障。

各测控点状态值有如下关系: $S_1 = S_2 \vee C_b$, $S_2 = S_3 \vee S_4 \vee C_c$, $S_3 = C_d$, $S_4 = S_5 \vee C_e$, $S_5 = C_f$ ($\vee$ 表示“或”逻辑运算)。可总结出规律:末节点的状态值 $S_i = C_i$,非末节点状态值为

$$S_i = C_i \vee S_1 \vee \dots \vee S_j \vee \dots \vee S_T, j \in T \quad (1)$$

式中, S_i 为节点 i 的状态值; C_i 为节点 i 后面区段状态值; T 为 i 的子节点集合。

需要说明的是,如2个位置同时被判定为故障(如b、d),仅将最接近电源点的故障区段(b)前的状态值设为1(S_1)。状态值确定流程如图2所示^[2]。

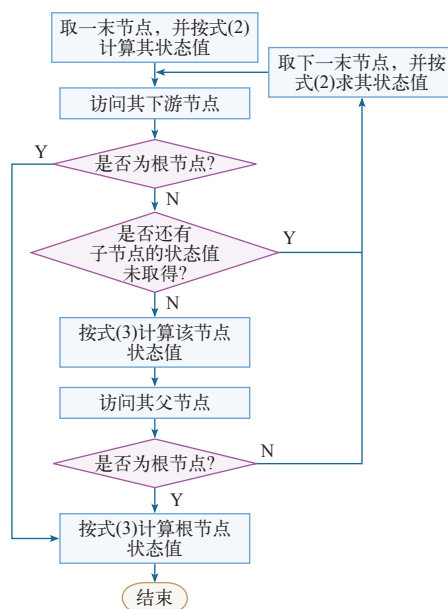


图2 状态值确定流程

关键词/Keywords

蚁群算法·
故障定位·
系统分区·
蚂蚁鱼群混合算法·

2. 评价函数

评价函数可表示实际情况和假设故障情况的偏差。其值为

$$F = \sum_{j=1}^N |S_j - S_j^*| \quad (2)$$

式中, N 为测控点数量; S_j 为实际测控点状态值; S_j^* 为期望状态值。

但运用式(2)评价有出现误判的可能。如果e故障, 期望的状态值 $[S_1^*, S_2^*, S_3^*, S_4^*, S_5^*] = [1, 1, 0, 1, 0]$; 但若判断e、c同时故障, 则 $[S_1^*, S_2^*, S_3^*, S_4^*, S_5^*] = [1, 1, 0, 1, 0]$, 两种故障状态值完全一样, 会导致误判^[2]。

因而参考文献[4]建立如下评价函数

$$F = \sum_{j=1}^N |S_j - S_j^*| + w \sum_{k=1}^M |C_k'| \quad (3)$$

式中, M 为区段数; C_k' 为区段 k 的状态值; w 为权重, 取值0~1。

评价函数式(3)可以避免误判。c故障时, F 由于有 $w \sum_{k=1}^M |C_k'|$ 这一项的存在而非最小, 因而不会出现误判。

3. 问题转化

将每个设备转化成有“0”或“1”中某个状态节点。蚂蚁由信息素量选择节点状态。对节点的状态组合, 计算出评价函数值 F 。然后根据其大小, 于选择的节点状态上释放一定量的信息素。 F 越小, 越表明此状态组合可以较好解释故障信息, 故蚂蚁会更多释放信息素。之后, 类似地找到下个可能的解, 直至找出最优解。

4. 参数设置

由“随机比例规则”, 蚁群算法中蚂蚁由各路径上的信息素量驱使, 选取下一步转移的方向。 t 时刻, 蚂蚁 k ($k=1, 2, \dots, m$) 的转移概率 $P_{ij}^k(t)$ 为^[10]

$$P_{ij}^k(t) = \begin{cases} \frac{\tau_{ij}^\alpha(t) \eta_{ij}^\beta}{\sum_{j \in \text{allowed } k} \tau_{ij}^\alpha(t) \eta_{ij}^\beta} & j \in \text{allowed } k \\ 0 & \text{其他} \end{cases} \quad (4)$$

式中, allowed k 为针对蚂蚁 k 除去其禁忌表 tabu_k 后的节点全集; α 为蚂蚁积累的信息的作用; β 为蚂

蚁对启发信息的看重程度; η_{ij} 为启发系数, 在蚁群运行中保持不变, $\eta_{ij} = 1/d_{ij}$; d_{ij} 为两节点 i 和 j 的间距; τ_{ij} 为边 (i, j) 的信息素浓度, 也表示蚂蚁在节点 i 向节点 j 移动的期望值。

任一蚂蚁完成一个循环或走完一步, 都应更新残留信息, 其计算公式为

$$\tau_{ij}(t+n) = (1-\rho)\tau_{ij}(t) + \Delta\tau_{ij}(t) \quad (5)$$

$$\Delta\tau_{ij}(t) = \sum_{k=1}^m \Delta\tau_{ij}^k(t) \quad (6)$$

式中, $1-\rho$ 为信息素轨迹的衰减系数; $\Delta\tau_{ij}(t)$ 为路径 (i, j) 信息素量的增量; $\Delta\tau_{ij}^k(t)$ 为蚂蚁 k 在路径 (i, j) 留下的与其表现好坏程度有关的信息素含量。路径长度和信息素量成反比。由Ant-Cycle模型^[11]有

$$\Delta\tau_{ij}^k(t) = \begin{cases} \frac{Q}{L_k} & \text{如果蚂蚁 } k \text{ 在本次循环中经过路径 } (i, j) \\ 0 & \text{其他} \end{cases} \quad (7)$$

式中, L_k 为本次循环蚂蚁 k 途径路径的总长; Q 为常数, 表征信息素强度。

配电网故障定位中, 两节点(设备)间距与算法求解不相关, 故可令 $\eta_{ij} = 1$ 、 $\beta = 1$, 转移概率 P_{ij} 只和节点状态信息素量有关。为简化, 取 $\alpha = 1$, Q 为常数, ρ 为0.95~1, w 取0.1~0.5。

5. 可能解的产生

配电网的故障多为单点故障, 且3个以上元件同时故障的概率极低^[3], 因而, 本文只分析3个以下位置同时节点, 但所采用的方法广泛适用。

故障后, 虽然不知道故障点是单个点还是多个点, 但根据1个点故障概率>2个点故障概率>多点故障概率。因而, 先假设故障为1个点, 全局寻优得到最小 F 值及故障点。此时的 F 值很容易求出, 不必用蚁群算法, 依次求解各点故障下评价函数值。接下来, 假设为2点故障和3点故障, 分别用蚁群算法求最小 F 值及故障点。最后比较这3个评价函数值, 最小 F 值的对应假设正确。

假设为2点故障时, 采用“轮盘法”, 由信息素的强度, 概率地选择两个设备状态为“1”, 其余设备状态均为“0”。3点故障时, 同理。轮盘

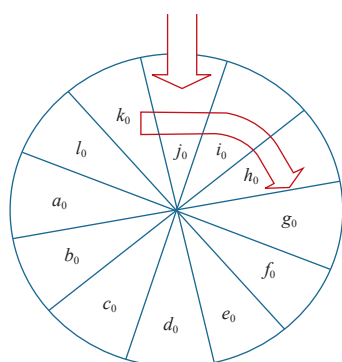


图3 轮盘法

法如图3所示。

6. 信息素的释放

求得可能解的 F 值，之后释放与 F 成反比的信息素量于对应设备的状态上。公式为

$$\Delta\tau = \frac{Q}{F} \quad (7)$$

当某设备状态“1”的信息素浓度远远超出其余设备（如10倍），确定其为故障点，否则不停止迭代。

7. 仿真验证

IEEE-33节点配电网如图4所示。假设图4的IEEE-33节点模型中节点19处及节点30处发生故障。

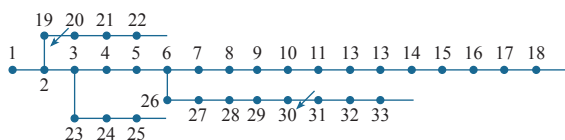


图4 IEEE-33节点配电网

(1) 无故障信息畸变

此时故障信息应为：111111000000000000010000011111000。利用蚁群算法得到的各设备状态：00000000000000000001000000000001000，同时各设备（馈线）上的信息素量中19、30节点高达688.3和895.3，远远高于其他各点，即可判断节点19和节点30之后发生故障。

(2) 有故障信息畸变

假设畸变后的故障信息为：111111000010000010000000001111000（节点11、26处发生畸变）。则可得到输出：0000000000000000000100

000000001000，且各设备（馈线）上的信息素结果表明19、30节点含量高达304和527，远远高于其他各点，可判断为节点19和节点30之后发生故障，结论正确。

综上，无论有无故障信息的畸变，都可准确地判断故障位置，结果理想。

蚁群算法在故障定位中的优化

综上，无论有无故障信息的畸变，都可准确地判断故障位置，结果理想。

1. 蚂蚁鱼群混合算法

蚁群算法局部寻优能力很强，但容易陷入局部最优解^[6]，而鱼群算法可克服局部极值，取得全局极值，能跳出局部最优解。将两种算法的优点加以结合，可以取长补短，基于此提出人工鱼群蚁群混合算法。进而考虑两种群规模的动态变化，将鱼群的聚群行为规则和蚁群信息素作为鱼饵结合起来，更好地模拟生物进化的规律，扩大算法的搜索域^[7]。

(1) 人工鱼群算法

根据基本小波函数的性质，可总结出以下的一般性选择原则：由鱼的生物特性，用人工鱼来模拟鱼的觅食、聚群和追尾等行为，达到寻优目的^[3]。

1) 觅食。鱼随机游向食物增多的地点。

2) 聚群。鱼会成群聚集以保证自身安全，遵循以下规律：①分隔。不过于拥挤临近伙伴。②内聚。努力朝着伙伴中心的方向移动。③对准。总体上与伙伴们的平均方向尽量保持相同。

3) 追尾。鱼发现食物后，它的伙伴将随它很快找到食物位置。

(2) 蚂蚁鱼群混合算法

蚁群算法有很强的局部寻优能力，但易陷入局部最优^[6]，针对其不足，借鉴鱼群算法思想，使一只蚂蚁和一条人工鱼组成伙伴对，每对伙伴具有权利向记号牌写入状态^[7]。

1) 二进制。人工鱼的位置状态由开关的安放位置决定，利用编码0表示不安置，1表示安置。如10100表示仅节点1、3安放开关。

2) 随机移动。可类比为随机变动某几位编码序列。如当前状态为01010,而产生随机变动的个数是1,则表示目前需变动1位,再产生1个随机数为2,则表示要变动是第2位,状态变为00010。

3) 蚂蚁鱼伙伴数。蚂蚁鱼对的状态位置数相差不超过2位的所有蚂蚁鱼对个数即为邻域内的伙伴个数。

4) 伙伴的中心位置。将邻域内全部伙伴们的状态位相加,若结果与伙伴数之比大于0.5,则置对伙伴的中心位置状态位1,否则为0。

5) 最优状态邻居。比较所有伙伴的目标函数值,其中最小结果对应最优状态邻居。

2. 分级处理思想的应用

如果将整个配电网看成由主干与分支构成,可以将配电网的树状分支看成一独立区域,这样,配电网就转化为由主干和一些独立区域构成。如图5所示,一复杂系统转化为由4节点和4个独立区域组成的简单系统。简化模型如图6所示。

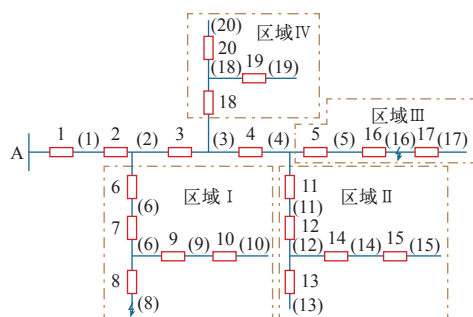


图5 单电源运行方式

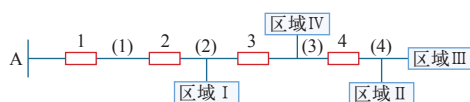


图6 单电源运行方式的简化模型

计及效率,若某独立区域内部节点数较多,可以再进行划分为若干次级小区域, F 用式(9)按级别由低到高求解^[8]

$$F = \sum_{j=1}^N |S_j - S_j^*| + w \sum_{j=1}^M |C_k'| + \sum_{h=1}^M K(h) F_{\text{fitness}}(h) + \sum_{h=1}^M \overline{K(h)} N_{\text{um}}(h) \quad (9)$$

式中,前2项与式(3)有相同意义; M 为假定区

域中有多少个被诊断为有故障; N 为未参与分区的主干上的节点数; $K(i)=1$ 代表区域 i 被选为故障, $\overline{K(h)}$ 为 $K(h)$ 的取反; $F_{\text{fitness}}(h)$ 为独立区域的最佳目标函数值; $N_{\text{um}}(h)$ 为区域内上传的信号里有多少个元素非零。

理论上讲,图5的20节点的系统,其可行解个数为220个,分级处理后可行解个数有 $2^5 + 2^5 + 2^3 + 2^3 + 2^6$ 个,前者约是后者的7 282倍,因此,经过分级处理后计算量呈几何级数减小,计算速度大幅度提高。

结束语

本文重点研究了蚁群算法在配电网故障中的应用,仿真证明其是切实可行的,针对其计算耗时长,容易陷入局部最优的不足,又提出了一些可行的改进思路:蚂蚁鱼群混合算法及分级处理思想,有利于避免陷入局部最优并提高搜索速度和效率。

参考文献

- [1] 李士勇,陈永强,李研. 蚁群算法及其应用[M]. 哈尔滨:哈尔滨工业大学出版社,2004:2-21,38-39.
- [2] 张颖,周韧,钟凯. 改进蚁群算法在复杂配电网故障区段定位中的应用[J]. 电网技术,2011,35(1):225-226.
- [3] 陈章潮. 电网规划中的模糊潮流计算[J]. 电力系统自动化,2005,22(3):20-30.
- [4] 卫志农,何桦,郑玉平. 配电网故障区间的高级遗传算法[J]. 中国电机工程学报,2002,22(4):127-130.
- [5] 鸾兆文,李欣唐. 两种配电系统潮流算法的比较[J]. 山东工业大学学报,2006,28(6):532-536.
- [6] 段大伟,周晓宇. 基于混合算法的配电网故障定位[J]. 黑龙江科学,2011,2(4):30-31.
- [7] 陈欲技,丁同奎,张剑. 蚁群算法在配电网故障定位中的应用[J]. 电力系统自动化,2006,30(5):75-76.

(收稿日期:2015-03-20) EA