

RESUMEN

En este trabajo se propone un método que utiliza diversos métodos de programación matemática para realizar el diseño de redes aéreas de distribución en alta y baja tensión.

Conocida la topología preliminar de la red de alta y baja tensión (implantación de los postes), se localizan los transformadores y se proyectan los circuitos de baja tensión y el calibre del conductor para todo el sistema. El problema es tratado como localización en redes, para el cual los costos asociados a cada arco son las distancias mínimas de los transformadores a las distintas demandas. Los resultados para una red típica se presentan y analizan utilizando el método propuesto.

INTRODUCCION

El diseño de redes de distribución para nuevas cargas residenciales, de cualquier tipo, es una tarea realizada tanto por empresas eléctricas como por compañías privadas con el consiguiente empleo de recursos materiales y humanos. Este es actualmente realizado manualmente y empleando casi siempre el buen criterio de la persona que realiza esta tarea, por la cual pocas veces se garantiza una solución que satisfaga tanto los criterios del proyecto, (caída de voltaje y límite térmico), | 1 | como una solución con un costo de valor mínimo. Debido al énfasis que se ha dado actualmente a la construcción de viviendas de tipo social, el ahorro de recursos debe ser una condición indispensable en todo proyecto.

Varios trabajos se han realizado en el área de localización tanto en forma teórica como en la aplicación a problemas específicos de planificación en distribución. En el problema que se está tratando se supone que el sistema puede ser descrito por una red. En redes la localización de almacenes ha sido efectuada por métodos exactos | 2 | y por métodos heurísticos. El problema de localización de transformadores para sistemas de distribución subterránea ha sido resuelto considerando un espacio continuo | 3 |, o una red | 4 | | 5 |, el método empleado en éstos últimos trabajos es el de ramificación y acotación donde el transporte es un subproblema en la solución. En la determinación del calibre del conductor se ha utilizado programación dinámica | 6 |, programación cero-uno, | 7 | y cálculo de variaciones | 8 |.

El propósito de este trabajo es encontrar un diseño óptimo de una red aérea de alta y baja tensión. Se suponen conocidas la implantación de los postes y un trayecto preliminar de la red de alta y baja tensión. Para llegar al proyecto final en primer lugar se encuentran las distancias mínimas desde los posibles centros de transformación a los diferentes centros de carga | 9 |, inmediatamente se localizan los transformadores utilizando una adaptación del modelo | 5 |; en donde los costos son las distancias mínimas obtenidas en el paso anterior. Este proceso de optimización da como resultado además los diferentes circuitos de baja tensión asociados a cada transformador. Finalmente se encuentra el calibre del conductor en todo el sistema.

FORMULACION DEL PROBLEMA

Para llegar al diseño óptimo del sistema de distri-

bucion se deben resolver varios subproblemas cuya descripción matemática se da a continuación.

1. Primer Subproblema. Cálculo de la Matriz de Distancias Mínimas: Se supone conocida una red  $G$  con  $m$  nodos y  $n$  arcos y un costo  $c_{ij}$  asociado con cada arco  $(i,j) \in G$ ; que es la distancia del nodo  $i$  al nodo  $j$ . El primer subproblema consiste en encontrar la distancia mínima del nodo  $i$  a todos los nodos  $j$ ,  $i \neq j$ , para todo  $(i,j) \in G$ .

Para esto se encuentra la matriz  $V (v_{ij})$ ,  $n \times n$ , definida de la siguiente manera:

$$v_{ij} = \begin{cases} \text{distancia del nodo } i \text{ al nodo } j; & \text{si } (i,j) \in G \\ \infty & ; \text{si } (i,j) \notin G \\ 0 & ; \text{si } i=j \end{cases}$$

realizando con los elementos  $v_{ij}$  la operación definida como:

$$v_{ij}^2 = \min \{ v_{ik} + v_{kj} : k = 1, \dots, n \}$$

se llega a una nueva matriz  $v^2 (v_{ij}^2)$ . Efectuando repetidamente esta operación; la matriz  $V^n (v_{ij}^n)$  nos da las distancias mínimas buscadas.

2. Segundo Subproblema. Localización de los Transformadores: El trayecto preliminar de la red de alta tensión determina un árbol  $T$  con  $t$  nodos que nos permite plantear el problema de la localización de los transformadores como programación mixta de la forma:

$$\text{Minimizar } \sum_{i=1}^t \sum_{j=1}^n v_{ij}^n x_{ij} + \sum_{i=1}^t f_i y_i$$

sujeto a:

$$\sum_{i=1}^t x_{ij} = b_j ; j=1, \dots, n$$

$$\sum_{j=1}^n x_{ij} \leq a_i y_i , i=1, \dots, t$$

$$\sum_{i=1}^t y_i \leq r \quad (1)$$

$$x_{ij} \geq 0 , \forall i,j$$

$$y_i \in \{0,1\}$$

Donde  $f_i$  es el costo de los transformadores,  $b_j$  es la demanda del nodo  $j$ ,  $a_i$  es la capacidad del transformador  $i$ , y  $r$  es el número máximo de transformadores a instalarse que va a depender de la demanda total del sistema, del tipo de transformador a instalarse y del factor de utilización y diversidad de la demanda. Este problema es resuelto utilizando el algoritmo de enumeración implícita descrito en el Apéndice A.

3. Tercer Subproblema. Determinación de la Configuración

ción de la Red de Baja Tensión: Como un resultado adicional del segundo subproblema se obtienen las demandas asociadas a cada transformador debido a, que los costos utilizados en éste fueron las distancias mínimas, es necesario conocer cuales son los arcos que las conforman.

Partiendo de la matriz  $S (s_{ij})$  de arcos no modificados definida como:

$$s_{ij} = \begin{cases} 1 & ; \text{ si } v_{ij} = v_{ij}^n \\ 0 & ; \text{ en cualquier otro caso} \end{cases}$$

y de la matriz  $V^n (v_{ij}^n)$  se encuentran estos arcos dando como resultado  $v_{ij}^n$  un árbol asociado a cada transformador. El algoritmo utilizado se cita en el Apéndice B.

4. Cuarto Subproblema. Determinación del Calibre del Conductor: Conocido el árbol asociado a cada transformador el siguiente paso es determinar el calibre del conductor para los diferentes arcos que la conforman. Para esto asociamos una variable booleana  $x_{ijk}$  para cada arco  $(i,j)$  y conductor estándar  $k$  respectivamente. La caída de tensión para cada uno de los arcos dependiendo del conductor estándar  $k$  será

$$R_k v_{ij} I_{ij} x_{ijk}$$

donde  $R_k$  es la resistencia por unidad de longitud de conductor estándar  $k$  e  $I_{ij}$  es la corriente que pasa por el arco  $(i,j)$ . Si son conocidos los costos por unidad de longitud de los diferentes conductores  $c_k$ ; el problema de determinar el calibre de conductor más económico puede plantearse como un problema de programación cero-uno de la siguiente forma.

$$\text{Minimizar } \sum_{(i,j)} \sum_k c_k v_{ij} x_{ijk}$$

s.a.

$$\sum_k x_{ijk} = 1, \quad \forall (i,j)$$

$$\sum_{(i,j)} \sum_k t_{ij} R_k v_{ij} I_{ij} x_{ijk} \leq \bar{V}, \quad \forall (i,j)$$

$$t_{ij}, x_{ijk} \in \{0,1\}$$

Donde  $t_{ij}$  es una variable booleana que asume valor igual a 1 si el arco  $(i,j)$  esta en el camino que va del transformador al arco  $(i,j)$  y 0 en el caso contrario,  $\bar{V}$  es el valor permitido de caída de voltaje.

#### EJEMPLO

Como un ejemplo de la utilización del método se ha considerado la urbanización de la Fig. 1. Esta ilustra la topología inicial, tanto de la red de baja tensión como de la red de alta tensión. Ocho sitios posibles existen para los transformadores de capacidad de 45 KVA. La urbanización consiste de 108 lotes con una demanda máxima unitaria proyectada a 10 años, que da como resultado 2.86 KVA, que se alimentan de 34 postes.

El diseño obtenido por el método que ha sido implementado en el lenguaje FORTRAN IV en un computador PRIME consta en la Fig. 2, en donde se muestran los circuitos de baja tensión con sus conductores dentro de los límites establecidos de caída de voltaje (4%) y la ubicación de los transformadores.

#### CONCLUSIONES

Los modelos presentados en este trabajo permiten realizar el diseño de una red de distribución para nuevas cargas de tipo residencial, con poco esfuerzo y llegando a resultados satisfactorios. El método es muy dependiente del proyecto inicial de la red de alta tensión, pero este hecho no obstaculiza que mediante un análisis de sensibilidad se llegue a la solución óptima. Por otro lado el proyecto inicial de alta tensión depende del lugar de la acometida que en muchas ocasiones depende de la disponibilidad de circuitos de alta tensión adyacentes.

El problema básico presentado es común a otras disciplinas como proyectos de redes de telefonía, aguas servidas o potable. Muchos de estos problemas tienen el mismo objetivo que es encontrar el diseño de menor costo usando conductores de capacidad discreta satisfaciendo ciertas restricciones de flujo.

#### APENDICE A

Para cualquier conjunto de soluciones  $\bar{y}_i$  tales que se cumpla la restricción (1) y además

$$\sum_{i=1}^t a_i \bar{y}_i \geq \sum_{j=1}^n b_j \quad (2)$$

se obtiene el siguiente problema de transporte

$$z_0 = \sum_{i=1}^t f_i \bar{y}_i + \min \sum_{i=1}^t \sum_{j=1}^n v_{ij}^n x_{ij} \quad (3)$$

sujeto a:

$$\sum_{i=1}^t x_{ij} = b_j \quad ; \quad j = 1, \dots, n$$

$$\sum_{j=1}^n x_{ij} \leq a_i \quad ; \quad i = 1, \dots, t$$

$$x_{ij} \geq 0$$

Introduciendo un destino ficticio con demanda

$$b_{n+1} = \sum_{i=1}^t a_i \bar{y}_i - \sum_{j=1}^n b_j \quad (4)$$

y un costo  $c_{n+1} = 0$ , se obtiene la forma estándar del problema de transporte. El dual del problema (3) es

$$z_1 = \sum_{i=1}^t a_i \bar{y}_i + \max \sum_{j=1}^n b_j u_j + \sum_{i=1}^t a_i \bar{y}_i v_i$$

sujeto a:

$$u_j - v_i \leq c_{ij} \quad , \quad i = 1, \dots, t \quad , \quad j = 1, \dots, n$$

$$v_i \geq 0, \quad i = 1, \dots, t$$

$$u_j \neq$$

Considerese que las variables duales óptimas del problema de transporte estandar son  $u_i^j$  y  $v_i^j$  respectivamente;  $i=1, \dots, t$ ;  $j=1, \dots, n+1$ . Aplicando el teorema de la holgura complementar tenemos que

$$u_j^i = u_j^i - u_{n+1}^i \quad ; \quad j = 1, \dots, n$$

y

$$v_i^i = -u_{n+1}^i - v_i^i \quad ; \quad i = 1, \dots, t$$

Supongamos ahora que resolvemos (4) para un número menor de orígenes y obtenemos las variables duales óptimas  $v_j^i$  pero queremos saber a que serán iguales las variables duales  $v_j^i$  para los orígenes no tomados en cuenta; nuevamente  $j$  por el teorema de la holgura complementar tenemos

$$v_j^i = \max \{ u_i^i - c_{ji} : i = 1, \dots, t \}$$

El algoritmo utilizado para resolver el problema de localización es uno de enumeración implícita de las variables binarias  $y_i$ . Para excluir soluciones de la enumeración se utilizan las restricciones (1) y (2) y además otras restricciones denominadas duales definidas como

$$\sum_{i \in S^k} (f_i - v_i^k a_i) + \sum_j u_j^k b_j - g^* \leq 0 \quad (5)$$

donde  $g^*$  es el valor de la función objetivo para la mejor solución disponible,  $S^k$  es el conjunto de índices para los cuales  $y_i = 1$  en la  $k$ -ésima enumeración y  $u_j^k, v_i^k$  son las variables duales óptimas. El procedimiento itera a través de los siguientes pasos.

Paso 1. Determine si las restricciones (1) y (2) son violadas, si no lo son vaya al Paso 2, sino vaya al Paso 4.

Paso 2. Verifique si las restricciones duales (5) son violadas, si no lo son vaya al Paso 3, sino vaya al paso 5.

Paso 3. Resuelva el problema de transporte, actualice todas las restricciones y vaya al Paso 4.

Paso 4. Realice el regreso, si éste no es posible, todos los nodos han sido explícita o implícitamente enumerados y el procedimiento termina, sino vaya al Paso 1.

Paso 5. Si es posible a una enumeración descendiente mejorar la solución vaya al Paso 1, sino vaya al Paso 4.

#### APENDICE B

El problema de determinar cuales son los arcos que conforman las distancias mínimas, se resuelve encontrando el vector  $l_i$  denominado vector de etiquetas. Este vector tiene las siguientes características.

i) El número de elementos es igual al número de nodos de la red.

ii) Si  $l_s = s$  éste es el nodo inicial del camino.

iii) Sea un elemento  $l_j$  cualquiera, su valor indica el número del último vértice en el camino desde  $l_i$  a  $l_j$ .

Debe entenderse que camino es una secuencia de arcos  $\{(i_0, i_1), (i_1, i_2), \dots, (i_{p-1}, i_p)\}$  en el cual el nodo inicial de cualquier arco  $p$  es el mismo que el nodo terminal del arco predecesor en la secuencia.

Algoritmo para hallar el vector etiqueta.

Paso 1.  $l_s = s$

Paso 2. Si  $s_{sj} = 1$ , para  $j=1, \dots, n$  haga  $l_j = s$  y sea  $L = \{j : s_{sj} = 1\}$

Paso 3. Para cada uno de los elementos  $j$  de  $L$  para los cuales  $s_{ij} = 1$  y  $v_{sj}^n = v_{si}^n + v_{ij}^n$

$i = 1, \dots, n$

vaya al paso 4.

Paso 4. Si  $l_j \neq 0$ , haga  $l_j = j$  y añada  $i$  al conjunto  $L$ , vaya al Paso 3.

El algoritmo termina cuando todos los  $l_i$  son diferentes de cero,  $i=1, \dots, n$ .

#### REFERENCIAS

- [ 1 ] Empresa Eléctrica Quito S.A., "Normas para Sistemas de Distribución", Parte A, 1979.
- [ 2 ] Ellwein L.B., Gray P. "Solving fixed charge allocation problems with capacity and configuration constraints" A.I.I.E. Trans. 3, 290 - 299, 1971.
- [ 3 ] Grimsdale, R.L., Sinclair, P.H. "The design of housing estate distribution system using a digital computer". Proc. I.E.E., 1960, 107A, pp 295 - 305.
- [ 4 ] Hindi, K.S. Brameller, A. "Design of low voltage distribution networks, a mathematical programming method". Proc. I.E.E. Vol 124, pp 54 - 58, 1977.
- [ 5 ] Backlund Y., Bunenko J., "Computer - aided distribution system planning", Electrical Power & Energy Systems. Vol. 1, pp 35 - 45. 1979.
- [ 6 ] Ponnavaikko M., Prakasa K.S., "An approach to optimal distribution system planning through conductor gradation". I.E.E.E. Trans Vol PAS - 101, pp 1735 - 1742 1982.
- [ 7 ] Hindi K.S., Brameller A., Haman Y.M., "Optimal cable profile of l.v. radial distributors", Proc. I.E.E. Vol 123, N°4 pp 331 - 334, 1976.
- [ 8 ] Davies, "Design of l.v. distributors from standard cable sizes". Proc. I.E.E., Vol 112, N°5, pp 949 - 956, 1965
- [ 9 ] Nina G. "Capacidad y ubicación óptimas de sub estaciones minimizando el producto carga-distancia" Tesis de Grado ESPOL, Enero 1979.



NINA, GALO. Graduado de Ingeniero Eléctrico, especialización Potencia en Marzo de 1979 en la ESPOL. Master en Ciencias en la U.F.R.J. Brasil en Ing. de Sistemas (Optimización). Desde Mayo de 1981 trabaja en el Dept. de Planificación Operativa de la DOSNI INECEL. Y en la Facultad de Postgrado en Ing. Sistemas de la Politécnica del Ejército.

