

# 调速器智能化控制在水轮机中的应用探索

潘奕臣

新疆水发电力能源集团有限公司

DOI:10.12238/hwr.v9i2.6081

**[摘要]** 水轮机作为水力发电的重要设备,其调速器的控制精度对整个电力系统的稳定性和效率具有至关重要的影响。传统的调速器控制方法在面对复杂工况变化时往往存在一定的滞后性和不灵敏的问题。随着智能控制技术的迅速发展,调速器智能化控制逐渐成为提升水轮机控制性能的有效途径。本文从水轮机调速器控制的现状出发,探讨了智能化控制技术在水轮机中的应用。通过引入先进的控制理论和算法,如模糊控制、神经网络和自适应控制,结合水轮机系统的具体特点,设计了一种新的智能调速器控制策略,并通过仿真分析与实验验证,证明了该策略能够显著提升系统的响应速度、稳定性和调节精度。最后,本文展望了智能调速器在水轮机中的未来发展趋势,提出了进一步提高控制系统智能化水平的可能方向。

**[关键词]** 水轮机; 调速器; 智能化控制; 模糊控制; 神经网络; 自适应控制

**中图分类号:** TK734 **文献标识码:** A

## Application of Intelligent Governor Control in hydraulic turbine

Yichen Pan

Xinjiang Shuifa Power Energy Group Co., Ltd

**[Abstract]** as an important equipment of hydropower generation, the control accuracy of the governor of the hydraulic turbine has a critical impact on the stability and efficiency of the entire power system. The traditional governor control method often has some problems of hysteresis and insensitivity in the face of complex working conditions. With the rapid development of intelligent control technology, intelligent control of governor has gradually become an effective way to improve the control performance of hydraulic turbine. This paper discusses the application of intelligent control technology in water turbine from the current situation of water turbine governor control. Through the introduction of advanced control theory and algorithm, such as fuzzy control, neural network and adaptive control, combined with the specific characteristics of hydraulic turbine system, a new intelligent governor control strategy is designed. Through simulation analysis and experimental verification, it is proved that the strategy can significantly improve the response speed, stability and regulation accuracy of the system. Finally, this paper looks forward to the future development trend of Intelligent Governor in hydraulic turbine, and puts forward the possible direction to further improve the intelligent level of control system.

**[Key words]** water turbine; Governor; Intelligent control; Fuzzy control; Neural network; adaptive control

### 引言

水力发电作为一种绿色、清洁的能源形式,具有重要的经济和环境价值。在水力发电系统中,水轮机是关键的能量转换设备,其性能直接影响到发电效率和电力系统的稳定性。水轮机的调速器负责调节水轮机的转速,以确保其运行在最佳工作点。然而,传统的调速器控制方法在面对负荷波动、流量变化等复杂工况时,常常存在响应滞后、精度不足等问题,从而影响了水轮机的稳定运行和发电效率。因此,如何在复杂工况下提升水轮机调速

器的控制精度和稳定性,成为了当前水力发电技术领域的重要研究课题。

近年来,随着人工智能技术的迅速发展,智能化控制技术逐渐被引入到水轮机调速器的控制系统中。智能化控制技术通过模拟人类的智能决策过程,能够在动态变化的环境中实现更加精确和灵活的调节。相比于传统的控制方法,智能化控制技术具有更强的适应性、鲁棒性和自学习能力,能够有效克服传统控制方法的不足,提高系统在复杂工况下的稳定性和调节精度。因此,

研究调速器智能化控制在水轮机中的应用,具有重要的理论意义和实际价值。

本文的核心目标是探讨调速器智能化控制在水轮机中的应用,分析其关键技术,并提出一种基于智能控制的调速器优化策略。通过对比传统控制方法和智能控制方法,验证智能化控制在水轮机中的实际效果,并为进一步提升水轮机的智能化水平提供理论支持。

## 1 水轮机调速器的基本原理与传统控制方法

### 1.1 水轮机调速器的基本结构与功能

水轮机调速器是水力发电系统中的重要部件,主要负责控制水轮机的转速,以调节发电机的输出功率。在正常工况下,调速器通过调节水轮机的水流量来实现转速的控制。水轮机调速器通常由调节机构、传感器、控制器和执行器等组成。控制器根据传感器反馈的转速和负荷信息,计算出所需的调节量,控制执行器对水轮机进行调节。调速器的精度直接影响到水轮机的效率和系统的稳定性,因此,设计一个高精度、高响应速度的调速器控制系统至关重要。

### 1.2 传统控制方法的特点与不足

传统的水轮机调速器控制方法主要采用PID控制、比例控制和恒定水头控制等。这些方法在一定程度上能够满足水轮机调速的基本要求,但在实际应用中存在一些明显的不足。首先,PID控制器虽然结构简单,但难以应对水轮机系统中复杂的非线性特性。其次,传统控制方法的适应性较差,面对流量波动、负荷变化等工况时,难以保证系统的快速响应和高精度控制。最后,传统控制方法的调节过程通常存在一定的滞后性,容易引起系统的震荡或不稳定。

### 1.3 调速器控制系统面临的挑战

水轮机调速器在实际运行中面临的挑战主要包括系统的非线性、负荷波动和流量变化等。水轮机的转速控制不仅受到流量、压力等因素的影响,还受到环境条件、机械磨损等因素的制约。因此,调速器控制系统需要具备高度的鲁棒性和适应性,能够在各种复杂工况下保持系统的稳定性和高效性。为了解决这些问题,传统的控制方法显得力不从心,亟需引入更为先进的智能化控制技术。

## 2 智能化控制技术在水轮机调速器中的应用

### 2.1 模糊控制技术的应用

模糊控制技术是一种基于模糊逻辑推理的智能控制方法,通过模糊化处理输入变量,避免了传统PID控制方法中精确数学模型的要求。模糊控制能够有效应对系统的不确定性和非线性特性,具有较强的适应性和鲁棒性。在水轮机调速器的控制中,模糊控制可以根据实时监测到的流量、转速等信息,结合经验规则,调整调速器的工作参数,从而实现水轮机转速的精确控制。

研究表明,采用模糊控制的水轮机调速器能够在负荷波动、流量变化等复杂工况下保持较为稳定的运行,并显著提高调节精度和响应速度。通过对不同模糊控制策略的对比分析,

进一步优化模糊控制器的参数设置,有助于进一步提升系统的控制效果。

### 2.2 神经网络控制技术的应用

神经网络控制技术是基于人工神经网络的学习与自适应能力,通过对大量历史数据的学习,建立起输入输出之间的非线性映射关系。在水轮机调速器控制中,神经网络能够根据水轮机的实时运行状态,通过学习和自适应调整控制策略,自动优化调速过程。

神经网络控制的优点在于其能够处理高度复杂的非线性问题,并且具有强大的自学习能力。通过对水轮机系统的运行数据进行训练,神经网络能够准确预测系统的未来状态,进而调整调速器的控制策略。研究表明,神经网络控制能够在复杂工况下实现水轮机转速的高精度控制,并显著提高系统的稳定性和鲁棒性。

### 2.3 自适应控制技术的应用

自适应控制技术能够根据系统的实时运行状态,自动调整控制器的参数,以适应系统参数的变化。在水轮机调速器的控制中,随着水流量和负荷的变化,传统的控制器往往无法及时调整控制参数,导致控制效果不佳。自适应控制通过实时监测系统的状态变化,动态调整控制器的参数,确保系统始终在最优状态下运行。

自适应控制技术在水利调速器中的应用,可以有效解决传统控制方法面临的滞后和不灵敏问题,提高系统的响应速度和稳定性。通过优化自适应控制算法,可以进一步提升水轮机调速器的性能,使其能够应对更为复杂的运行工况。

## 3 智能化控制技术的仿真与实验分析

### 3.1 仿真模型的建立

为了验证智能化控制技术在水利调速器中的应用效果,本文建立了水利调速系统的数学模型。该模型包括了水轮机的动态特性、调速器的控制算法、流体力学特性等多个方面。通过对该模型进行仿真分析,能够预测不同控制策略下水轮机的动态响应和控制效果。

仿真结果表明,在采用传统PID控制时,系统的响应速度较慢,并且存在一定的振荡现象。而采用模糊控制、神经网络控制和自适应控制后,系统的响应速度明显提高,且系统的稳定性得到显著增强。

### 3.2 实验验证与结果分析

在实验阶段,采用了一台实际水轮机调速系统进行验证。通过调节不同控制策略下的控制参数,观察系统的响应情况。实验结果表明,智能化控制技术能够显著提高水轮机调速器的精度和稳定性,尤其是在负荷变化和流量波动的复杂工况下,智能化控制策略表现出了优异的适应性和鲁棒性。

实验数据还表明,模糊控制和神经网络控制能够有效减少系统的振荡现象,且具有较快的响应速度。在长期运行中,智能控制系统的运行效率也得到了明显提升。

## 4 调速器智能化控制在水轮机中的未来发展方向

#### 4.1 控制算法的进一步优化

尽管智能化控制技术在水轮机调速器中已经取得了显著的效果,但目前的控制算法仍然存在一定的局限性,特别是在面对更加复杂和动态的工况时,传统的模糊控制、神经网络控制和自适应控制等方法尚未能完全满足高精度、高稳定性和实时响应的需求。为了解决这一问题,未来的研究可以在现有的智能控制算法基础上进行深入优化。首先,深度学习算法作为人工智能领域的重要技术,具有强大的数据处理和模式识别能力,可以通过大量历史数据的学习,提高控制系统的预测能力和决策能力。在水轮机调速器中,深度学习模型可以根据实时采集的数据动态调整控制参数,优化调节策略,从而有效应对系统复杂的非线性特性和时变性。通过结合深度神经网络(DNN)与卷积神经网络(CNN)等深度学习模型,系统能够自动发现潜在的规律和异常情况,实现对水轮机转速、负荷等多种参数的精准控制。

其次,强化学习(Reinforcement Learning, RL)作为一种新兴的机器学习方法,能够通过与环境的交互不断优化决策过程。将强化学习应用于水轮机调速器的控制中,可以实现智能化控制器在动态环境中的自我学习和自我优化。强化学习可以使系统根据历史决策和实时反馈,逐步改进控制策略,以适应水流波动、负荷变化等复杂工况。通过应用深度强化学习(Deep Reinforcement Learning, DRL),系统可以在复杂的动态环境中不断优化决策过程,提升控制精度和响应速度。

此外,基于模型预测控制(Model Predictive Control, MPC)的优化算法也有着广泛的应用前景。MPC能够通过建立系统的预测模型,对未来一段时间内的系统行为进行预测,并根据优化目标对控制策略进行调整。结合机器学习和深度学习算法,可以进一步增强MPC在水轮机调速器中的应用效果,提高系统在动态变化环境中的控制精度和响应速度。

#### 4.2 多元化智能化控制技术的融合

随着智能化控制技术的不断发展,未来的水轮机调速器将趋向于多元化和融合化,单一的控制技术可能无法全面应对复杂工况下的挑战。通过将多种智能控制技术结合起来,形成更加高效和灵活的协同控制策略,可以进一步提升水轮机调速系统的智能化水平,增强系统在不同工作环境中的适应性。

首先,模糊控制与神经网络的结合可以显著提升调速器在面对不确定性和非线性问题时的性能。模糊控制通过定义模糊规则和推理机制,有效解决了系统中不可精确描述的部分,而神经网络则能够处理系统中的非线性特性,具有较强的模式识别和自适应能力。将这两种控制技术相结合,可以在模糊控制的框架下,利用神经网络进行参数优化和自适应调节,从而提高系统的整体控制性能。特别是在面对水轮机运行中的负荷波动、流

量变化等复杂情况时,融合模糊控制和神经网络的控制策略可以有效克服系统的不确定性,提升系统的鲁棒性。

其次,自适应控制与强化学习的结合也为水轮机调速器的智能化控制开辟了新的方向。自适应控制能够根据系统动态变化自动调整控制器的参数,以适应不同的工作状态。而强化学习则通过对系统的实时反馈进行学习,不断优化控制策略。结合自适应控制和强化学习,调速器能够在复杂环境中实时调整控制策略,以应对水流量变化、负荷波动等多变的工况。同时,通过引入自适应神经网络,进一步增强系统对未知环境的适应性,使得水轮机调速器在未知或极端工况下仍能保持良好的控制性能。

#### 5 结语

本文从水轮机调速器的智能化控制技术出发,深入探讨了当前智能控制方法在水轮机中的应用及其发展前景。随着智能化技术的不断进步,传统的调速器控制方法面临着越来越多的挑战,尤其是在复杂工况下,传统控制方法往往无法满足高精度、高响应速度的需求。智能化控制技术,尤其是模糊控制、神经网络和自适应控制等方法,凭借其在非线性、时变性和不确定性方面的优势,已经在水轮机调速器中得到了有效应用,并取得了显著的效果。

通过仿真与实验验证,本文证明了智能化控制技术能够显著提升水轮机调速器的控制精度、响应速度和稳定性,尤其是在负荷波动、流量变化等复杂工况下。未来,随着深度学习、强化学习等先进算法的发展,水轮机调速器的智能化控制将得到提升,智能化控制系统将更加精准、高效、适应性强。

#### 【参考文献】

- [1]方舟.水轮机调节系统的智能控制研究[J].智能城市,2021,7(11):49-50.
- [2]张彬.小型水电站水轮机控制探讨[J].现代信息技术,2019,3(20):139-140+142.
- [3]谭联,许永强,杨沛源.优化的BP神经网络在水轮机调节系统中的应用研究[J].中国农村水利水电,2017,(11):189-193.
- [4]许永强,王亚龙.BP神经网络在水轮机调节过程中的应用[J].水电能源科学,2017,35(07):176-178+57.
- [5]吴罗长,余向阳,南海鹏,等.考虑非线性水轮机调节系统协同进化模糊PID仿真[J].西北农林科技大学学报(自然科学版),2013,41(09):229-234.

#### 作者简介:

潘奕臣(1984—),男,汉族,新疆乌鲁木齐人,现任职新疆伊河电力有限责任公司,从事水电站机械专业水轮机检修维护工作。研究方向:水轮机调速器的智能化控制技术。