

مدلسازی تأثیر اتوماسیون در قابلیت اطمینان شبکه‌های توزیع انرژی الکتریکی

تقی بارفروشی* . حسن حبیب پور کاشی** محمود رضا حقی فام*

*دانشگاه تربیت مدرس - **شرکت برق منطقه‌ای مازندران

(ایران)

کلمات کلیدی : سیستم‌های توزیع - اتوماسیون - قابلیت اطمینان

مقاله، مدلسازی و ارزیابی کمی این تأثیر بر شاخص قابلیت اطمینان سیستم‌های توزیع انجام شده است. همچنین تأثیر خرابی هر یک از بخش‌های یک سیستم اتوماسیون که شامل (کامپیوتر، سیستم مخابراتی و RTU) می‌باشد، مورد مطالعه قرار گرفته است. به منظور مطالعه موردنی، فیدری ۲۰ کیلوولت از شبکه توزیع شهر ساری مورد مطالعه قرار گرفته و نتایج آن در حالت‌های مختلف ارائه شده است.

چکیده:

اتوماسیون توزیع از عوامل مهمی است که نقش قابل ملاحظه‌ای را در کاهش مدت زمان‌های خاموشی ایفا می‌نماید. بطوریکه پس از وقوع خرابی دریکی از بخش‌های سیستم و شناسایی آن، عملیات کلیدزنی و بازیابی بار توسط سیستم‌های کنترل از راه دور انجام می‌شود. بدین ترتیب عملیات کلیدزنی بصورت دستی حذف شده و لذا بهبود قابل توجهی در شاخص‌های قابلیت اطمینان را به همراه خواهد داشت. در این

در این مقاله، مدهای خرابی یک سیستم اتوماسیون که شامل ۳ بخش سیستم کامپیوتری، سیستم مخابراتی و **RTU** می‌باشد، در مطالعات ارزیابی قابلیت اطمینان فیدرها فشار متوسط توزیع وارد می‌شود. سایر بخش‌های مقاله بصورت زیر می‌باشند: در بخش (۲) مفهوم اتوماسیون و نحوه عملکرد آن در سیستم توزیع مورد بررسی قرار می‌گیرد. در بخش (۳) نحوه مدلسازی و ارزیابی قابلیت اطمینان ارائه می‌گردد. در بخش (۴) تأثیر مدهای خرابی بخش‌های مختلف سیستم اتوماسیون بر قابلیت اطمینان و مدلسازی آنها بررسی شده و در بخش (۵) مطالعه موردنی بررسی یک فیدر نمونه از شبکه توزیع شهر ساری انجام شده و در بخش (۶) نتایج مربوط به این مقاله آمده است.

۲- اتوماسیون توزیع

اتوماسیون توزیع عموماً به معنای کنترل از راه دور تعدادی از وظایف بهره‌برداری شبکه می‌باشد [۲]. تنوع در تعداد فعالیت‌های موجود در بهره‌برداری از سیستم‌های توزیع، سطوح مختلفی از اتوماسیون را به دنبال دارد، که هر یک از سطوح با ملاحظه ارزیابی اقتصادی انتخاب و مورد بهره‌برداری قرار می‌گیرند. سیستم اتوماسیون توزیع دارای یک سیستم کنترل و مانیتورینگ یکپارچه به منظور انجام وظایف از پیش تعیین شده، می‌باشد.

نحوه عملکرد سیستم اتوماسیون در یک فیدر فشار متوسط بدین صورت است که پس از وقوع خرابی یا خطای در یک بخش از آن فیدر، محدوده

از آنجاییکه مقوله کیفیت در برق یکی از موضوعات مهم در تأمین برق مشتریان است لذا امروزه تأمین انرژی الکتریکی با قابلیت اطمینان مناسب برای مشتریان به عنوان یکی از شاخص‌های کیفیت برق از جمله اهداف مهم شرکت‌های برق می‌باشد. اتوماسیون توزیع و کنترل از راه دور، با بهره‌گیری از تکنولوژی، روش مناسبی برای کاهش هزینه بهره‌برداری و لذا بهبود قابلیت اطمینان سیستم می‌باشد. به نحویکه عملیات اتوماسیون و بازیابی سرویس می‌تواند نیاز به اعزام پرسنل به نقاط کلیدزنی (مانور) را حذف نماید، زیرا زمان لازم برای کلیدزنی، پس از وقوع خرابی و بازیابی بخشی از شبکه توزیع، تأثیر مهمی در قابلیت اطمینان سیستم دارد. در حال حاضر بسیاری از شرکت‌های برق در صدد استقرار این سیستم در شبکه‌های توزیع انرژی الکتریکی برآمده و در سطح جهان سالیان زیادی است که این سیستم مورد استفاده قرار می‌گیرد. [۱]، اما یکی از مواردیکه در استفاده از این سیستم‌های کنترلی باید مدنظر قرار گیرد، محاسبه کمی تأثیر آن بر شاخص‌های قابلیت اطمینان سیستم می‌باشد تا براساس معیارهای اقتصادی، سطح مورد نظر اتوماسیون تعیین گردد. بدین منظور ایجاد مدل‌هایی که بواسطه آنها بتوان اثرات اتوماسیون در قابلیت اطمینان را لحاظ نمود، ضروری است. یکی از موضوعات اساسی در پروژه اتوماسیون توزیع، ایجاد مدل‌هایی است که توجیه مناسب‌تری از رفتار اتوماسیون را به همراه داشته باشند.

بار پس از وقوع خرابی بستگی شدیدی به عملکرد سیستم های نظارت و کنترل و مخابراتی دارد. در صورتیکه عملکرد این سیستم ها صحیح باشد می توان به تعیین مکان خطأ و جداسازی آن بصورت خودکار دست یافته و زمان خاموشی را بطور قابل توجهی کاهش داد. اما در صورت عملکرد ناصحیح این سیستم ها، کلیدزنی های لازم باید بصورت دستی انجام شود که این موضوع باعث افزایش زمان خاموشی مشترکین می شود.

۳- مدل سازی و ارزیابی قابلیت اطمینان

طبق تعریف، قابلیت اطمینان یک سیستم عبارتست از احتمال سالم بودن سیستم پس از مدت زمان معین به شرط آنکه سیستم در ابتدای زمان سالم بوده باشد [3]. قابلیت اطمینان یک سیستم، متاثر از احتمال خرابی اجزاء آن می باشد. بنابراین برای ارزیابی آن، به مدل مناسبی که ویژگی های سیستم را توصیف نماید، نیاز می باشد. در سیستمهای توزیع انرژی الکتریکی، اجراء از نظر قابلیت اطمینان، سری هستند بطوریکه برای برقراری سرویس یک نقطه بار، کلیه تجهیزاتی که بین منبع و بار قرار دارند باید سالم باشند. در یک سیستم اتوماسیون که مشتمل بر مرکز کنترل، سیستم مخابراتی و RTU است، برای دستیابی به عملکرد موفق این سیستم و کنترل از راه دور تجهیزات شبکه، لازم است اجزاء فوق عملکرد صحیح داشته باشند. به عبارت دیگر، در صورت وقوع خرابی در یکی از آنان، عملیات کنترل از راه

خطای شبکه را شناسایی و بطور اتوماتیک و کنترل از راه دور، بخش معیوب شبکه را ایزوله نموده و با باز یا بسته نمودن سکسیون های موجود که به عنوان نقطه رینگ یا مانور در روی خط قرار گرفته اند، بارهای قابل بازیابی را تأمین نموده و بدین ترتیب زمان متوسط خاموشی مشترکین را کاهش داده و بنابر این باعث بهبود قابلیت اطمینان سیستم می گردد. سیستم اتوماسیون شامل سه بخش سیستم کامپیوتری، سیستم مخابراتی و RTU می باشد. ارتباط بین مرکز کنترل و RTU ها از طریق سیستم مخابراتی انجام شده که در نهایت منجر به قطع و وصل کلید، می شود. شکل (۱) دیاگرام تک خطی فیدر مورد مطالعه را نشان می دهد. در صورت وقوع خرابی بین نقاط ۳ و ۴ که یک خط هوایی به طول ۱۸۴ متر است، بریکر ابتدای فیدر عمل کرده و فیدر را قطع می کند. با وقوع این خطأ، سیگنال های خطأ به مرکز کنترل انتقال یافته و سیستم کامپیوتری مکان خطأ را با چک نمودن هر یک از RTU ها مشخص می کند. پس از شناسایی محل خطأ، کامپیوتر از طریق سیستم مخابراتی، سیگنال های کنترلی را برای باز کردن سکسیون S1 و بستن TS ارسال می نماید و بدین ترتیب، برقدار شدن شبکه حد فاصل S1 و TS توسط فیدر مجاور که قبل امکانات رینگ با آن ایجاد شده است، امکان پذیر شده و سایر بخش های این فیدر پس از انجام تعمیرات خط معیوب، بازیابی خواهد شد. نکته قابل ذکر اینکه، تعداد و محل سکسیون ها از پارامترهای موثر در عملکرد موفق یک سیستم اتوماسیون در بهبود قابلیت اطمینان این فیدر می باشد. آنچه در این رویه کنترلی ملاحظه می شود این است که در یک سیستم اتوماسیون شده، بازیابی

در حالت اول فرض می شود که احتمال وقوع خرابی در هر یک از اجزاء سیستم اتوماسیون، صفر است. به عبارت دیگر سیستمهای نظارت، کنترل، و مخابرات صحیح عمل کرده و احتمال عملکرد موفق سکسیونرهای موجود در جداسازی بخش معیوب و بازیابی بار، 100 درصد می باشد. به عنوان مثال در صورت وقوع اتصال کوتاه در خط هوایی حد فاصل نقاط 4 و 5 ، پس از عملکرد بربکر و شناسایی محل خط، کلید $S1$ باز شده و خطأ بصورت اتوماتیک از سیستم جدا می شود. پس از آن بارهای $11, 10, 9$ و 12 از طریق فیدر اصلی تامین خواهند شد. لذا با توجه به عملکرد موفق سیستم اتوماسیون مدت زمان بازیابی هریک از نقاط بار، برابر مدت زمان کلیدزنی بطور اتوماتیک بوده که مقدار آن در این مقاله برابر 5 ثانیه فرض شده است.

۲-۳- خرابی مرکز کنترل

مرکز کنترل سیستم اتوماسیون دارای یک کامپیوتر است که پردازش سیگنالهای دریافتی و ارسال علائم کنترلی در آن انجام می شود. ارسال علائم کنترلی می تواند توسط نرم افزار و یا اپراتور انجام شود. در صورت خرابی در سیستم کامپیوتری، کل سیستم از کنترل خارج شده و در چنین وضعیتی اگر اتصال کوتاهی در سیستم رخ داده باشد، فرآیند بازیابی سرویس بصورت دستی انجام می شود. بنابراین زمان بازیابی بار با در نظر گرفتن احتمال خرابی یا احتمال عملکرد ناموفق کامپیوتر از رابطه (1) بدست می آید.

$$r = t_{autos} (1 - U_{comp}) + t_{mans} \cdot U_{comp} \quad (1)$$

که در آن:

شاخصهای ارزیابی قابلیت اطمینان در شبکه های توزیع عبارتند از:

شاخصهای نقطه بار:

- متوسط نرخ خرابی $\lambda[f/yr]$
- متوسط زمان بازیابی $r[hr]$
- متوسط زمان خاموشی سالیانه $U[hr./yr.]$
- متوسط انرژی تامین نشده $ENS[KWH/yr]$

و شاخصهای سیستم:

- متوسط تعداد قطعی هر مشترک $SAIFI[int./cust.yr.]$
- متوسط زمان خاموشی هر مشترک $SAIDI[hr./cust.yr.]$
- متوسط زمان خاموشی هر قطعی $CAIDI[hr./int.]$
- متوسط انرژی تامین نشده هر مشترک $AENS[KWH/cust.yr.]$
- متوسط آمادگی سرویس $ASAI$

برای محاسبه شاخصهای قابلیت اطمینان اشاره شده در بالا از برنامه کامپیوتری که به همین منظور تهیه شده، استفاده گردیده است. این برنامه به زبان C ++ نوشته شده است که با بهره گیری از الگوریتم محاسبه قابلیت اطمینان برای شبکه های توزیع، شاخصهای لازم را برای نقاط بار و سیستم محاسبه می نماید. در ادامه تاثیر هر یک از اجزاء اتوماسیون در قابلیت اطمینان مورد بررسی قرار می گیرد.

۱-۳- عملکرد موفق سیستم اتوماسیون

۴-۳- خرابی RTU

در یک سیستم اتوماسیون، علائم نظارتی و کنترل کلیدها توسط RTU‌ها انجام می‌گیرد. در واقع کلیه وظایف مربوط به کلیدهای قابل کنترل از راه دور، توسط کنترل کننده‌های قابل برنامه‌ریزی در این واحدهای انتهایی انجام می‌شود. با وقوع خرابی در RTU، کنترل و نظارت کلیدهای مربوطه غیر ممکن می‌گردد. با توجه به اینکه وقوع خرابی در یکی از آنها در احتمال خرابی سایر RTU‌ها تاثیری ندارد بنابراین از نظر قابلیت اطمینان، این پیشامدها مستقل از یکدیگر می‌باشند.

زمان بازیابی سرویس هر نقطه بار در این حالت، از رابطه (۳) محاسبه می‌شود.

$$r = t_{autos} (1 - U_{RTU}) + t_{mans} \cdot U_{RTU} \quad (3)$$

که در آن U_{RTU} احتمال خرابی RTU می‌باشد.

t_{autos} : زمان کلید زنی اتوماتیک

U_{comp} : احتمال عملکرد ناموفق کامپیوتر مرکز کنترل

t_{mans} : زمان کلیدزنی دستی

۴-۳- خرابی سیستم مخابراتی

یکی از بخش‌های مهم سیستم اتوماسیون، شبکه مخابراتی آن است. در صورت برقراری کانالهای لازم بین مرکز کنترل و اجزاء کنترل شونده، اهداف اتوماسیون محقق می‌گردد. اما یکی از مسائلی که سیستم اتوماسیون با آن مواجه است، خرابی شبکه های مخابراتی می‌باشد. یک سیستم مخابراتی PLC نیز تحت تاثیر مشکلات شبکه‌های توزیع قرار داشته که باعث خرابی و عملکرد ناصحیح آن می‌گردد. همچنین در سیستمهای اتوماسیونی که از کانالهای مخابراتی رادیویی استفاده می‌کنند این مشکل نیز وجود دارد زیرا سیگنالهای عبوری در معرض اغتشاشات ناشی از صاعقه و سایر امواج رادیویی قرار دارند.

با خراب شدن سیستم مخابراتی، علائم کنترلی ارسالی توسط مرکز کنترل به RTU‌ها نرسیده و لذا بازیابی سرویس باید به صورت دستی انجام گیرد. تحت این شرایط زمان بازیابی هر نقطه بار از رابطه (۲) تعیین می‌گردد.

$$r = t_{autos} \cdot (1 - U_{comm}) + t_{mans} \cdot U_{comm} \quad (2)$$

که در آن U_{comm} احتمال عملکرد ناموفق سیستم مخابراتی می‌باشد.



شکل (۲)- بلوك دیاگرام قابلیت اطمینان سیستم کنترل

جدول (۲) و (۳) شاخصهای قابلیت اطمینان نقاط بار و سیستم را به ترتیب در دو حالت بدون اتوماسیون و دارای اتوماسیون نشان می‌دهد. ملاحظه می‌شود که زمان خاموشی به ازای هر مشترک در فیدر بدون اتوماسیون از ۴/۵۰۱ ساعت در سال به ۳/۰۹۲ ساعت در سال به ازای هر مشترک در حالتی که از اتوماسیون استفاده می‌شود، رسیده که میزان ۳۱/۳ درصد کاهش را نشان میدهد.

همچنین کاهشی معادل ۳۱/۳ درصد در انرژی توزیع نشده به ازای هر مشترک ملاحظه می‌شود. این نکته ضروری است که شاخصهای مورد بحث، معیارهای مناسبی برای ارزیابی استفاده از سیستم اتوماسیون و سطح آن در شبکه‌های توزیع می‌باشد. به ویژه شاخص انرژی توزیع نشده (AENS) که معیار مناسبی برای تعیین هزینه انرژی توزیع نشده می‌باشد. از طرفی با مقایسه هزینه انرژی توزیع نشده و هزینه‌های سرمایه گذاری برای اتوماسیون می‌توان به مطالعه ارزیابی اقتصادی طرح و تعیین سطح مورد نیاز اتوماسیون پرداخت.

جدول (۴) نتایج محاسبات را با در نظر گرفتن خرابی کامپیوتر نشان می‌دهد. ملاحظه می‌شود که شاخصهای SAIDI و AENS نسبت به حالت اتوماسیون کامل، ۰,۹ درصد افزایش یافته است و لذا همانطوریکه انتظار می‌رفت شبکه از قابلیت اطمینان پایین‌تری برخوردار می‌باشد.

جدول (۵) شاخصهای قابلیت اطمینان را با فرض احتمال خرابی در سیستم مخابراتی نشان می‌دهد. ملاحظه می‌شود که مقادیر SAIDI و AENS به میزان ۱/۸ درصد افزایش یافته‌اند و با توجه به اینکه

احتمال عملکرد ناصحیح سیستم از رابطه (۴) تعیین می‌شود.

$$U_s = 1 - (1 - U_{comp})(1 - U_{comm})(1 - U_{RTU}) \quad (4)$$

۴- مطالعه موردنی

به منظور مطالعه موردنی از تاثیر ادوات اتوماسیون بر قابلیت اطمینان شبکه‌های توزیع، فیدر ۲۰ کیلوولت "دیسپاچینگ" از شبکه توزیع شهر ساری در نظر گرفته شد. این فیدر از پست ۶۳/۲۰ کیلوولت ساری ۱ تغذیه می‌شود. شکل (۲) دیاگرام تک خطی این فیدر را نشان می‌دهد. اطلاعات نقاط بار و طول خطوط در روی دیاگرام آمده است. در مطالعه قابلیت اطمینان، از فرضیات زیر مورد توجه بوده است:

- شبکه فوق توزیع دارای قابلیت اطمینان ۱۰۰٪ می‌باشد.
- از احتمال وقوع خرابی در بریکر و فیوزها صرف نظر شده است.
- نقطه رینگ TS با احتمال ۱۰۰٪ در صورت نیاز در دسترس می‌باشد.
- نرخ خرابی خطوط هوایی، کابل و ترانسفورماتورهای توزیع و اجزاء سیستم اتوماسیون در نظر گرفته شده است.
- احتمال خرابی کامپیوتر مرکز کنترل، سیستم مخابراتی و RTU به ترتیب برابر ۴، ۲ و ۵ درصد می‌باشد.

جدول (۱) اطلاعات مربوط به نرخ خرابی و زمان بازیابی اجزاء فیدر نمونه را نشان می‌دهد.

مالحظه ای در قابلیت اطمینان سیستم ایجاد می نماید. بطوریکه میزان زمان خاموشی هر مشترک در سال (SAIDI) (EENS) و میزان خاموشی در سال (EENS) بترتیب ۳۱ و ۲۷ درصد کاهش را نشان میدهد.

- وقوع خرابی در اجزای سیستم اتوماسیون باعث کاهش قابلیت اطمینان نسبت به حالتی که شبکه از اتوماسیون برخوردار است، میگردد.
- از آنجاییکه شاخص تعداد قطعی ها به ازای هر مشترک به نرخ خرابی اجزای سیستم توزیع بستگی دارد، لذا وجود اتوماسیون تغییری در میزان این شاخص ایجاد ننموده است.
- شاخص هزینه انرژی توزیع نشده (AENS) معیار مناسبی در ارزیابی استفاده از سیستم اتوماسیون بوده و نقش تعیین کننده ای در سطح مورد نیاز از اتوماسیون دارد.

۶- مراجع

- [1] J.s.Lawler, et al., "Impact of automation on the reliability of the Athenes Utilities Board's Distribution system", IEEE trans.on power Delivery, Vol 4 ,No.1,Jan.1989,PP. 770-778
- [2]-Ying He , Goran Anderson, Ron N. Allan, " Modelling the Impact of Automation and Control on the Reliability of Distribution Systems", Proceeding of IEEE, Summer Meeting 2000.
- [3]-R. Billinton and R. Allan, " Reliability Evaluation of Power Systems" , ISBN 0-306-45259-6, Plenum Press, Second Edition, 1996.

جدول(۶) شاخصهای قابلیت اطمینان را با فرض احتمال خرابی در RTU نشان می دهد. در این حالت نیز کاهش قابلیت اطمینان مشاهده می شود.

جدول (۷) نتایج محاسبات را با فرض احتمال عملکرد ناصحیح حداقل یکی از اجزاء اتوماسیون نشان می دهد. در این حالت نیز به میزان SAIDI و AENS افزوده شده است.

جدول(۸) خلاصه ای از وضعیت شاخصهای قابلیت اطمینان را برای حالتی مطالعه شده نشان می دهد. لازم به ذکر می باشد که در کلیه حالتها شاخص SAIFI ثابت مانده است و علت آن وابستگی این شاخص به نرخ خرابی اجزاء شبکه بوده که با توجه به ثابت بودن نرخ خرابی در همه حالتها، مقدار آن نیز ثابت مانده است.

۵- نتیجه گیری

در این مقاله، تاثیر اتوماسیون بر قابلیت اطمینان سیستم های توزیع انرژی الکتریکی مورد مطالعه قرار گرفت. برای مطالعه ، نیاز به مدلی مناسب از سیستم میباشد که در آن با توجه به ماهیت سیستم اتوماسیون، اثر خرابی هر یک از اجزاء آن (کامپیوتر مرکز کنترل، سیستم مخابراتی، سیستم RTU) در شاخص های قابلیت اطمینان مطالعه شده و نتایج زیر حاصل شد:

- اتوماسیون شبکه توزیع، به دلیل اینکه زمان بازیابی بار را در اثر وقوع خطا در سیستم کاهش میدهد ، بهبود قابل

۴- بانک اطلاعات نرم افزار محاسبات مهندسی MODEC

شبکه توزیع شهر ساری

جدول ۱- اطلاعات نرخ خرابی و زمان بازیابی اجزاء فیدر نمونه

زمان کلیدزنی (ساعت)	زمان بازیابی (ساعت)			نرخ خرابی (f/km.yr)		
	کابل زمینی	خط هوایی	تعویض ترانس	کابل زمینی	خط هوایی	ترانس توزیع
۱	۸	۲	۱۰	۰/۰۳	۲/۵	۰/۶

جدول شماره ۲ - شاخص‌های قابلیت اطمینان برای سیستم اتوماسیون نشده

Load Point	λ [f/yr.]	r [hr]	U [hr./yr.]	ENS [MWh/yr]
۸	۲,۱۱۲	۱,۱	۲,۳۲۲	۰,۰۲۳۲
۹	۲,۱۱۲	۳,۲۵	۶,۸۶۵	۱,۴۷۵۹
۱۰	۲,۱۱۲	۳,۲۵	۶,۸۶۵	۱,۵۹۲۶
۱۱	۲,۱۱۲	۳,۲۵	۶,۸۶۵	۱,۸۶۰۳
۱۲	۲,۱۱۲	۱,۱	۲,۳۲۲	۰,۳۰۱۹
۱۳	۲,۱۱۲	۱,۳۳	۲,۸	۰,۶۰۷۵
۱۵	۲,۱۷۸	۱,۰۹	۳,۴۶	۰,۷۶۱۱
۱۸	۲,۱۸۸	۱,۶۳	۳,۰۶۲	۱,۴۹۰۹
۱۹	۲,۲۱۱	۱,۷۱	۳,۷۹	۰,۴۵۴۸
۲۱	۲,۳۳۴	۲,۱۵	۵,۰۲	۱,۱۸۹۷
SAIDI [hrs/c.yr]	SAIFI [Int/c]	CAIDI [hrs/Int.]	ASAI	AENS [MWH/cust.yr.]
۴,۵۰۱	۲,۲۰۶	۲,۰۴	۰,۹۹۹۴۸۶	۰,۰۰۸۴۰۹

جدول شماره ۳ - شاخص‌های قابلیت اطمینان برای سیستم دارای اتوماسیون

Load Point	λ [f/yr.]	r [hr]	U [hr./yr.]	ENS [MWh/yr]
۸	۲,۱۱۲	۰,۱۱	۰,۲۴۲	۰,۰۰۲۴
۹	۲,۱۱۲	۳,۰۲	۶,۳۸۷	۱,۳۷۳۳
۱۰	۲,۱۱۲	۳,۰۲	۶,۳۸۷	۱,۴۸۱۹
۱۱	۲,۱۱۲	۳,۰۲	۶,۳۸۷	۱,۷۳۱
۱۲	۲,۱۱۲	۰,۱۱	۰,۲۴۲	۰,۰۳۱۵
۱۳	۲,۱۱۲	۰,۰۷	۱,۱۹۷	۰,۲۰۹۷
۱۵	۲,۱۷۸	۰,۸۰	۱,۸۰۷	۰,۴۰۸۵
۱۸	۲,۱۸۸	۰,۸۹	۱,۹۰۹	۰,۸۲۲۶
۱۹	۲,۲۱۱	۰,۹۹	۲,۱۸۷	۰,۲۶۲۴
۲۱	۲,۳۳۴	۱,۴۶	۳,۴۱۷	۰,۸۰۹۷
SAIDI [hrs/c.yr]	SAIFI [Int/c]	CAIDI [hrs/Int.]	ASAI	AENS [MWH/cust.yr.]
۳,۰۹۲	۲,۲۰۶	۱,۴۰۲	۰,۹۹۹۶۴۷	۰,۰۰۵۷۷۷

جدول شماره ۴ - شاخص‌های قابلیت اطمینان با فرض خرابی در مرکز کنترل

Load Point	λ [f/yr]	r [hr./f]	U [hr./yr.]	ENS [MWh/yr]
۸	۲,۱۱۲	۰,۱۳	۰,۲۸۴	۰,۰۰۲۸
۹	۲,۱۱۲	۳,۰۳	۶,۳۹۷	۱,۳۷۵۴
۱۰	۲,۱۱۲	۳,۰۳	۶,۳۹۷	۱,۴۸۴۱
۱۱	۲,۱۱۲	۳,۰۳	۶,۳۹۷	۱,۷۳۳۶
۱۲	۲,۱۱۲	۰,۱۳	۰,۲۸۴	۰,۰۳۶۹
۱۳	۲,۱۱۲	۰,۵۸	۱,۲۲۹	۰,۲۶۶۶
۱۵	۲,۱۷۸	۰,۸۷	۱,۸۸۹	۰,۴۱۰۵
۱۸	۲,۱۸۸	۰,۹۱	۱,۹۹۱	۰,۸۳۶۱
۱۹	۲,۲۱۱	۱	۲,۲۱۹	۰,۲۶۶۲
۲۱	۲,۳۳۴	۱,۴۸	۳,۴۴۹	۰,۸۱۷۳
SAIDI [hrs/c.yr]	SAIFI [Int/c]	CAIDI [hrs/Int.]	ASAI	AENS [MWH/cust.yr.]

۳,۱۲	۲,۲۰۶	۱,۴۱۴	۰,۹۹۹۶۴۴	۰,۰۰۵۸۲۹
------	-------	-------	----------	----------

جدول شماره ۵ - شاخص های قابلیت اطمینان با فرض خرابی در سیستم مخابراتی

Load Point	λ [f/yr]	r [hr./f]	U [hr./yr.]	ENS [MWh/yr]
۸	۲,۱۱۲	۰,۱۰	۰,۳۲۰	۰,۰۰۳۳
۹	۲,۱۱۲	۳,۰۳	۶,۴۰۷	۱,۳۷۷۴
۱۰	۲,۱۱۲	۳,۰۳	۶,۴۰۷	۱,۴۸۶۳
۱۱	۲,۱۱۲	۳,۰۳	۶,۴۰۷	۱,۷۳۶۲
۱۲	۲,۱۱۲	۰,۱۰	۰,۳۲۰	۰,۰۴۲۳
۱۳	۲,۱۱۲	۰,۶	۱,۲۶۱	۰,۲۷۳۶
۱۵	۲,۱۷۸	۰,۸۸	۱,۹۲۱	۰,۴۲۲۶
۱۸	۲,۱۸۸	۰,۹۲	۲,۰۲۳	۰,۸۴۹۵
۱۹	۲,۲۱۱	۱,۰۲	۲,۲۵۱	۰,۲۷۰۱
۲۱	۲,۳۳۴	۱,۴۹	۳,۴۸۱	۰,۸۲۴۹
SAIDI [hrs/c.yr]	SAIFI [Int/c]	CAIDI [hrs/Int.]	ASAI	AENS [MWh/cust.yr.]
۳,۱۴۸	۲,۲۰۶	۱,۴۲۷	۰,۹۹۹۶۴۱	۰,۰۰۵۸۸۲

جدول شماره ۶ - شاخص های قابلیت اطمینان سیستم با فرض خرابی در RTU

Load Point	λ [f/yr.]	r[hr]	U[hr./yr.]	ENS[MWh/yr]
۸	۲,۱۱۲	۰,۱۶	۰,۳۴۶	۰,۰۰۳۵
۹	۲,۱۱۲	۳,۰۴	۶,۴۱۱	۱,۳۷۸۴
۱۰	۲,۱۱۲	۳,۰۴	۶,۴۱۱	۱,۴۸۷۴
۱۱	۲,۱۱۲	۳,۰۴	۶,۴۱۱	۱,۷۳۷۵
۱۲	۲,۱۱۲	۰,۱۶	۰,۳۴۶	۰,۰۴۰
۱۳	۲,۱۱۲	۰,۶	۱,۲۷۷	۰,۲۷۷۱
۱۵	۲,۱۷۸	۰,۸۹	۱,۹۳۷	۰,۴۲۶۱
۱۸	۲,۱۸۸	۰,۹۳	۲,۰۳۹	۰,۸۰۶۳
۱۹	۲,۲۱۱	۱,۰۳	۲,۲۶۷	۰,۲۷۲
۲۱	۲,۳۳۴	۱,۵	۳,۴۹۷	۰,۸۲۸۷

SAIDI[hrs/c.yr]	SAIFI[Int/c]	CAIDI[hrs/Int.]	ASAI	AENS[MWH/cust.yr.]
۳,۱۶۲	۲,۲۰۶	۱,۴۳۴	۰,۹۹۹۶۳۹	۱,۰۰۵۹۰۸

جدول شماره ۷ - شاخص‌های قابلیت اطمینان سیستم با فرض خرابی در سیستم کنترلی

Load Point	λ [f/yr.]	r[hr]	U[hr./yr.]	EENS[MWh/yr]
۸	۲,۱۱۲	۰,۲۲	۰,۴۶۳	۰,۰۰۴۶
۹	۲,۱۱۲	۳,۰۰	۶,۴۳۸	۱,۳۸۴۲
۱۰	۲,۱۱۲	۳,۰۰	۶,۴۳۸	۱,۴۹۳۷
۱۱	۲,۱۱۲	۳,۰۰	۶,۴۳۸	۱,۷۴۴۷
۱۲	۲,۱۱۲	۰,۲۲	۰,۴۶۳	۰,۰۶۰۲
۱۳	۲,۱۱۲	۰,۶۵	۱,۳۶۷	۰,۲۹۶۶
۱۵	۲,۱۷۸	۰,۹۳	۲,۰۲۷	۰,۴۴۰۹
۱۸	۲,۱۸۸	۰,۹۷	۲,۱۲۹	۰,۸۹۴۱
۱۹	۲,۲۱۱	۱,۰۷	۲,۳۵۷	۰,۲۸۲۸
۲۱	۲,۳۳۴	۱,۰۴	۳,۵۸۷	۰,۸۵۰۱
SAIDI[hrs/c.yr]	SAIFI[Int/c]	CAIDI[hrs/Int.]	ASAI	AENS[MWH/cust.yr.]
۳,۲۴۲	۲,۲۰۶	۱,۴۶۹	۰,۹۹۹۶۳	۱,۰۰۶۰۰۶

جدول شماره ۸ - مقایسه شاخص‌های قابلیت اطمینان در حالات مختلف

حالت	SAIDI [hrs/c.yr]	SAIFI [Int/c]	CAIDI [hrs/Int.]	ASAI	EENS [MWH/yr]	AENS [KWH/cust.yr.]
بدون اتوماسیون	۴,۵۰۱	۲,۲۰۶	۲,۰۴	۰,۹۹۹۴۸۶	۹,۷۶	۸,۴۰۹
با اتوماسیون	۳,۰۹۲	۲,۲۰۶	۱,۴۰۲	۰,۹۹۹۶۴۷	۷,۱۸	۵,۷۷۷
خرابی سیستم کامپیوترا	۳,۱۲	۲,۲۰۶	۱,۴۱۴	۰,۹۹۹۶۴۴	۷,۲۳	۵,۸۲۹
خرابی در سیستم مخابراتی	۳,۱۴۸	۲,۲۰۶	۱,۴۲۷	۰,۹۹۹۶۴۱	۷,۲۹	۵,۸۸۲
RTU خرابی	۳,۱۶۲	۲,۲۰۶	۱,۴۳۴	۰,۹۹۹۶۳۹	۷,۳۱	۵,۹۰۸
خرابی در سیستم کنترلی	۳,۲۴۲	۲,۲۰۶	۱,۴۶۹	۰,۹۹۹۶۳	۷,۴۶	۶,۰۵۶