

*Духовный В.А., Тучин А.И.*

## **УПРАВЛЕНИЕ ИРРИГАЦИОННЫМИ СИСТЕМАМИ**

### **1. ХАРАКТЕРИСТИКА ИРРИГАЦИОННЫХ СИСТЕМ**

Ирригационная система представляет собой комплекс гидротехнических сооружений, организованных в виде ориентированной сети, и предназначенной для подачи требуемого объема водных ресурсов в заданные точки пространства и временные этапы с целью орошения сельскохозяйственных угодий. Роль проводников водных ресурсов выполняют системы каналов, как правило, различных конструкций, а роль временных регуляторов комплекс управляющих гидротехнических сооружений (плотин, затворов, водосливов, перегораживающих сооружений и т. п.). Требуемые объемы водных ресурсов и промежутки времени их подачи определяются площадями и набором сельскохозяйственных культур, техническим состоянием ирригационных систем, техникой орошения и характеристикой почв, на которых сельскохозяйственные культуры выращиваются. Ирригационные системы могут быть самотечными, с машинным водоподъемом или смешанного типа. Технические характеристики ирригационных систем обычно выражаются через значения максимальных и средних расходов, протяженность системы каналов, коэффициент полезного действия и размеры подкомандных площадей орошения. Экономическими характеристиками ирригационных систем служат удельные значения капитальных вложений на гектар орошаемой площади и на кубометр подаваемой воды и аналогичные удельные значения затрат, требуемых на поддержание функциональной способности ирригационной системы.

### **2. ПОКАЗАТЕЛИ ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ ИРРИГАЦИОННОЙ СИСТЕМЫ**

Основными эксплуатационными характеристиками функционирования ирригационной системы, в соответствии с их назначением, являются:

- а) относительный объем потерь водных ресурсов,
- б) степень водообеспеченности подкомандных площадей.
- в) равномерность водообеспечения водопотребителей, подвешенных к системе.

Эти характеристики выражаются следующими отношениями: первая представляет собой двухкомпонентный вектор (КПД технический, КПД организационный), вторая – через отношение, фактически подаваемого объема водных ресурсов к требуемому, а третья – величиной разброса второй характеристики у каждого конкретного поля орошения. Эти характеристики функционирования ирригационной системы, отражают ее роль в мелиоративном комплексе. Для оценки собственной динамики изменения ирригационной системы в процессе эксплуатации используются относительные показатели, в виде соответствующих отношений фактических и проектных значений показателей или фактических и плановых, установленных на момент ввода в эксплуатацию системы [1].

### 3. ФОРМАЛЬНОЕ ОПИСАНИЕ ИРРИГАЦИОННОЙ СИСТЕМЫ

Формальное описание движения воды в ирригационной системе основывается на так называемой камерной модели [2], [3], где область течения жидкости представляется набором элементарных емкостей, увязанных между собой комплексом гидротехнических сооружений, в виде ориентированного графа  $G(J,I)$ , где  $J = \{0, 1, \dots, j\}$  - множество вершин, соответствующих емкостным объектам ирригационной системы, а  $I = \{0, 1, \dots, i\}$  - множество дуг, отражающих связи по распределению водных ресурсов через гидротехнические сооружения. Каждый элемент  $i \in I$  характеризуется парой  $(j, k)$ , такой что  $(\forall (j, k), j \in J, k \in J, k \neq j)$ , где:  $j$  - начальная вершина (узел),  $k$  - конечная вершина (узел), дуги  $i$ . Таким образом, с каждой вершиной  $G$  связан некоторый объем воды, а с каждой дугой – расход этой воды между вершинами. На основе закона сохранения массы для каждой вершины можем написать уравнения:

$$\frac{dW_j}{dt} = \sum_{(k,j) \in I_j^+} Q_{k,j} - \sum_{(j,k) \in I_j^-} Q_{j,k} + q_j \quad (1)$$

$$Q_{j,k} = Q_{j,k}(a_{j,k}, W_j, U_{j,k}), \quad \forall (j,k) \in \{I^U\} \subset \{I\} \quad (2)$$

$$W_j(h_j) = \int_0^{h_j} \Omega_j(z) dz \quad (3)$$

$$q_j = q_j(W_j, t) \quad (4)$$

$$Q_{j,k}(t) \geq 0, \quad \forall (j,k) \in \{I\}; \quad W_j(t) \geq 0, \quad \forall j \in \{J\}, \quad t \in \{t^0 : t^K\} \quad (5)$$

где:  $W_j$  – объем воды в  $j$ -ой вершине ( $\text{м}^3$ );

$I_j^+, I_j^-$  - множества дуг входящих в вершину  $j$  и выходящих из вершины  $j$ , соответственно;

$q_j$  – локальный отток (приток) в вершину, отражающий различного рода потери, фильтрация, испарение и т. п. ( $\text{м}^3/\text{сек}$ );

$Q_{j,k}$  - расход между вершинами  $j$  и  $k$  ( $\text{м}^3/\text{сек}$ );

$a_{j,k}$  - функция, характеризующая конкретное гидротехническое сооружение, расположенное на дуге  $(j,k)$ ;

$U_{j,k}(t)$  – управление дугой  $(j,k)$ ;

$\{I^U\}$  - подмножество  $\{I\}$  управляемых дуг;

$\Omega_j(z)$  – площадь водного зеркала в вершине при отметке  $z$  ( $\text{м}^2$ );

$h_j$  – глубина воды в вершине ( $\text{м}$ );

$t$  – текущее время;

$t^0$  и  $t^K$  – начальное и конечное время процесса.

Полагая, что  $W_j(t^0)$  - известны, а  $U_{j,k}(t)$  - заданные функции для всего интервала времени  $\{t^0, t^K\}$ , для определения параметров течения воды в ирригационной системе мы получили задачу, известную как «задачу Коши». Для решения этой задачи перейдем к дискретному пространству по времени, интервал  $\{t^0 : t^K\}$  разобьем на равные промежутки  $\Delta t$  таким образом, что  $t$  теперь может принимать значения из множества  $\{t^0, t^0 + \Delta t, t^0 + 2\Delta t, \dots, t^0 + K\Delta t = t^K\}$ . Параметры системы в вершинах отнесем к моментам

времени  $t \in \{t^0, t^0 + \Delta t, t^0 + 2\Delta t, \dots, t^0 + K\Delta t\}$ , а параметры на дугах к моментам времени  $t \in \{t^0 + 0.5 \times \Delta t, t^0 + 1.5 \times \Delta t, t^0 + 2.5 \times \Delta t, \dots, t^0 + (K-0.5) \times \Delta t\}$ , тогда вместо (1) и (2) получим:

$$W_j^{t+1} = W_j^t + \sum_{(k,j) \in I_j^+} W_{k,j}^{t+1/2} - \sum_{(j,k) \in I_j^-} W_{j,k}^{t+1/2} + w_j^{t+1/2} \quad (6)$$

$$W_{j,k}^{t+1/2} = \Delta t \times Q_{j,k}(a_{j,k}, W_j^t, W_j^{t+1}, U_{j,k}^{t+1/2}), \quad \forall (j,k) \in \{I^U\} \subset \{I\} \quad (7)$$

здесь:  $w_j = q_j \times \Delta t$ ;

Таким образом, система из  $2 \times |\{J\}|$  дифференциальных уравнений (уравнения (1) на дискретной временной сетке редуцируется в систему из  $2 \times (K+1) \times |\{J\}|$  - нелинейных алгебраических уравнений, относительно переменных в вершинах, связанных через  $2 \times K \times |\{I\}|$  - переменных на дугах, из которых  $K \times |\{I\}|$  - переменных являются управлениями). Здесь  $|\{\cdot\}|$  - количество элементов в указанном множестве. Дальнейшие преобразования связаны с вариантами реализации задачи на конкретном языке программирования, в данном случае используется GAMS.

#### 4. ПОСТАНОВКА ЗАДАЧИ ОПТИМАЛЬНОГО УПРАВЛЕНИЯ

Формулировку всех задач планирования и оптимального управления подачей водных ресурсов на орошение ирригационной системой, начнем с рассмотрения некоторой территории, охваченной контуром  $\partial G$ , внутри которого имеется множество  $\{J^L\}$  площадей орошения, на каждой из которых возделывается некоторое множество культур  $\{R\}$ , с параметрами:  $F_{r,j}$ ,  $q_{r,j}^N(t)$ ,  $\eta_j$ ,  $j \in \{J^L\}$ ,  $r \in \{R\}$ ,  $t \in \{T\}$ ; где:  $\{J^L\}$  – множество площадей орошения,  $q_{r,j}^N(t)$  - функция удельного водопотребления культурой “r”, с учетом всех агротехнических и климатических факторов,  $\eta_j$ - полный КПД j-ой площади орошения, соответственно,  $\{T\}$  – период времени управления  $\{T\} \in \{t^0, t^K\}$ . Данная территория покрыта множеством оросительных систем, забирающих воду из нескольких источников, причем часть этой воды поступает на собственные нужды, а часть, пропускается транзитом. Множество внешних источников, подающих воду на рассматриваемую территорию, обозначим через  $\{J^{inp}\}$ , а множество источников, получающих воду из нее воду, через  $\{J^{out}\}$ . Структуру ирригационной сети формализуем в соответствии с [3], обозначив через  $\{J^C\}$  – множество каналов всех ирригационных систем. Далее, связав с помощью ориентированных дуг, множества  $\{J^{inp}\}, \{J^C\}$  и  $\{J^L\}, \{J^{out}\}$ , получим граф  $G(J, I)$  орошения, исследуемой территории, где множество  $\{J\} = \{J^{inp}\} \cup \{J^C\} \cup \{J^L\} \cup \{J^{out}\}$ , и  $\{J^{inp}\} \cap \{J^C\} \cap \{J^L\} \cap \{J^{out}\} = 0$ . Каждая площадь орошения из подмножества  $\{J^L\}$  формирует следующие требования на подачу водных ресурсов:

$$Q_j(t) = \sum_{r \in \{R\}} F_{j,r} \times q_{r,j}^N(t) / \eta_j, \quad \forall j \in \{J^L\}, t \in \{T\} \quad (8)$$

Кроме этого заданы требования к транзиту:

$$Q_j(t), \quad \forall j \in \{J^{out}\}, t \in \{T\} \quad (9)$$

И известны гидрографы подачи водных ресурсов в контур орошения:

$$Q_{i,j}(t), \quad \forall j(i,j) \in [i \in \{J^{inp}\}, j \in \{J^C\}], t \in \{T\} \quad (10)$$

Если водные ресурсы в любой момент времени превышают плановую потребность в воде, то задачи ирригационной системы ограничиваются их распределением. В противном случае, ирригационная система работает в условиях дефицита водных ресурсов и помимо задачи распределения, возникает задача ограничения или урезки, как ее часто называют, в подаче водных ресурсов исходя из фактически складывающейся водохозяйственной обстановки. В существующей практике распределения водных ресурсов обычно используется равномерная урезка всех водопотребителей, однако, чтобы учесть возможность не равномерной урезки введем параметр приоритета водопотребителя в форме  $p_j(t) \geq 1$ , понятно, что чем выше значение  $p_j(t)$ , тем большим приоритетом пользуется  $j$ - й водопотребитель в момент времени  $t$ .

#### 4.1. Задача оперативного планирования

Будем считать, что течение воды в ирригационной системе подчиняется уравнениям (1)-(5). Введем величину:

$$\lambda_j(t) = p_j(t) / F_j, \quad (11)$$

здесь  $F_j$  - площадь подкомандного поля  $j$ -го водопотребителя.

И сформулируем следующую задачу оптимального распределения водных ресурсов на орошение:

$$\mathcal{N}(W_j(\bullet), U_{j,k}(\bullet)) = \sum_{j \in \{J^L\} \cup \{J^{out}\}} \int_{t^0}^{t^K} \lambda_j^2(t) \times (Q_j(t) - \sum_{(k,j) \in \{I^L\}} Q_{k,j}(t)) \times (\sum_{(k,j) \in \{I^L\}} Q_{k,j}(t) - Q_j(t)) dt \rightarrow \sup, \quad (12)$$

$$\psi(t^0, W_j(t^0), t^K, W_j(t^K)) = 0, \quad U_{j,k}(t) \in U_{j,k} \quad \forall [(j,k) \in \{I^U\}], t \in \{t^0 : t^K\} \quad (13)$$

Здесь:  $U_{j,k}(t)$  – управление дугой  $(j,k)$ ,  $\{I^U\}$ -подмножество  $\{I\}$  управляемых дуг (гидротехнических сооружений);

$U_{j,k}$  - допустимое пространство управлений;

$\psi$  - требования к ирригационным системам в начальный и конечный моменты времени.

Коэффициенты  $\lambda_j$ , когда  $\forall j \in \{J^{out}\}$ , отражают значимость транзита в рассматриваемом контуре  $\partial G$ . Для завершения формулировки задачи управления ирригационными системами в дифференциальной форме остается указать, среди каких функций будет искаться верхняя граница (**sup**) функционала (12). Задача (12)-(13) относится к классу задач оптимального управления с закрепленным временем, для которых допустимым решением является совокупность  $(W_j(\bullet), U_{j,k}(\bullet))$  при выполнении следующих требований:

вектор-функция  $U_{j,k}(\bullet)$  определена, и кусочно непрерывна на отрезке  $\{t^0 : t^K\}$ ;

для всех  $t \in \{t^0 : t^K\}$  выполняется условие (13);

функции  $W_j(\bullet)$  дифференцируемы во всех точках, кроме точек, где  $U_{j,k}(\bullet)$  терпит разрыв, во всех точках дифференцируемости выполняются (1);

выполняются граничные условия (13);

функции  $Q_j(t)$  и  $Q_{i,j}(t)$  определены и кусочно непрерывны на отрезке  $\{t^0 : t^K\}$ , (эти функции неуправляемы, поскольку характеризуют требования со стороны орошаемых площадей и транзита).

Именно среди таких допустимых решений будет искаться экстремум в задаче (12)-(13). Задача (12)-(13) называется задачей оперативного планирования водораспределением в ирригационных системах, на основе результатов которой, уточняются объемы подачи водных ресурсов в соответствии с выделенными лимитами и назначается режим работы гидротехнических сооружений.

#### 4.2. Задача оперативного управления

Следующим этапом в решении задач оптимального управления является корректировка плановых расходов в соответствии с реально складывающейся водохозяйственной обстановкой. Для этого общий временной интервал  $\{t^0:t^K\}$  разобьем на два непересекающихся интервала  $\{t^0:t^*\}$  и  $\{t^*:t^K\}$ , прошлое и будущее, соответственно. Все переменные, относящиеся к  $\{t^0:t^*\}$  являются известными, отражающими реальный график подачи и распределения водных ресурсов на орошение, который, будет отличаться от оптимального, полученного расчетным путем на этапе планирования по трем причинам:

Отклонения в техническом распределении водных ресурсов внутри контура  $\partial G$ ,

Отклонения в объемах фактической подачи водных ресурсов в контур  $\partial G$ ,

Отклонения в требованиях  $Q_j(t)$  водных ресурсов внутри контура  $\partial G$ , обусловленные различными климатическими факторами.

Совокупность этих трех причин формирует внутриконтурный дисбаланс за период  $\{t^0:t^*\}$ , который приводит к необходимости корректировки плановых расходов в интервале времени  $\{t^*:t^K\}$ . Относительный дисбаланс для каждого элемента, рассматриваемого контура, и для каждого момента времени  $t^*$ ,  $\{t^0 < t^* < t^K\}$ , можно вычислить по формуле:

$$\alpha_j(t^*) = \int_{t \in \{t^0:t^*\}} \left[ \sum_{(k,j) \in \{I^L\} \cup \{I^{out}\}} Q_{k,j}(t) - Q_j(t) \right] dt / \int_{t \in \{t^0:t^*\}} \sum_{(k,j) \in \{I^L\} \cup \{I^{out}\}} Q_j(t) dt, \quad \forall j \in [\{J^L\} \cup \{J^{out}\}], \quad (14)$$

Наша цель состоит в том, чтобы в конце периода управления достигнуть минимума дисбаланса в рассматриваемом контуре. Поскольку все водопотребители являются независимыми, то величину дисбаланса можно рассматривать как куб в пространстве с размерностью  $|\{J^L\} \cup \{J^{out}\}|$  и длиной ребра равной  $\alpha_j(t^*)$ . Минимальный объем этого куба, как известно, которое достигается при условии:

$$\alpha_j(t^K) = \alpha_k(t^K), \quad \forall j \neq k; j, k \in [\{J^L\} \cup \{J^{out}\}], \quad (15)$$

Следовательно, задача оптимальной корректировки траектории ирригационной системы по реально складывающейся ситуации приводит к следующему функционалу:

$$\begin{aligned} & \mathcal{N}(W_j(\bullet), U_{j,k}(\bullet), t^*) = \\ & = \sum_{j \in \{J^L\} \cup \{J^{out}\}} \int_{t^*}^{t^K} \lambda_j^2 \times [Q_j(t) \times (1 - \alpha_j(t^*)) - \sum_{(k,j) \in \{I^L\}} Q_{k,j}(t) \times [\sum_{(k,j) \in \{I^L\}} Q_{k,j}(t) - Q_j(t) \times (1 - \alpha_j(t^*))]] dt \rightarrow \\ & \rightarrow \sup, \end{aligned} \quad (16)$$

$$\psi(t^*, W_j(t^*), t^K, W_j(t^K)) = 0 \quad (17)$$

$$U_{j,k}(t) \in U_{j,k} \quad \forall [(j,k) \in \{I^U\}], t \in \{t^*:t^K\} \quad (18)$$

Все обозначения (16)-(18) имеют тоже смысл, что и в (11)-(13).

### 4.3. Дискретная задача оптимального управления

Для завершения постановки задач оперативного планирования и управления необходимо перевести их к дискретному виду, но прежде чем трансформировать функционалы (11) и (16), выполним следующее преобразование для  $Q_{j,k}$ , формула (7). Выражение для  $Q_{j,k}$  можно записать в виде:

$$Q_{j,k}(a_{j,k}, W_j, U_{j,k}) = Q_{j,k}(f(a_{j,k}, U_{j,k}), W_j), \quad (19)$$

в функцию  $f(a_{j,k}, U_{j,k})$  вместо  $U_{j,k}$  подставим  $U_{j,k}$  - допустимое пространство управлений, и умножим ее на  $\Delta t$ , функция  $W_{j,k} = \Delta t \times f(a_{j,k}, U_{j,k})$  образует новое допустимое пространство управлений, но уже по переменной  $W_{j,k}$ , таким образом вместо (13) имеем:

$$W_{j,k}^{t+1/2} = W_{j,k}(W_j^t, W_j^{t+1}) \in W_{j,k}, \quad \forall [(j,k) \in \{I^U\}, t \in \{t^*: t^K\}] \quad (20)$$

Кроме этого заметим, что  $\alpha_j(t^0) = 0$  и, следовательно, функционал (11) является частным случаем функционала (16), дискретное выражение для которого, получим в виде:

$$\begin{aligned} \mathcal{N}(W_j(\bullet), W_{j,k}(\bullet), t^*, t^K) = & \sum_{j \in \{J^L\} \cup \{J^{out}\}} \sum_{t \in \{T^*\}} [w_j^t \times (1 - \alpha_j^*) - \sum_{(k,j) \in \{I^L\}} W_{k,j}^{t+1/2}] \times \lambda_j^2 \\ & \times [ \sum_{(k,j) \in \{I^L\}} W_{k,j}^{t+1/2} - w_j^t \times (1 - \alpha_j^*) ] \rightarrow \sup, \quad \forall (j,k) \in \{I^U\} \end{aligned} \quad (21)$$

Здесь  $\{T^*\} = \{t^*: t^K\}$ ,  $\alpha_j^* = \alpha_j(t^*)$ , кроме этого вместо (1) выполняется (6), остальные выражения задачи (1)-(18) не меняются. Реализация выше сформулированных задач оптимального планирования и управления выполнена на алгоритмическом языке GAMS.

### СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННОЙ ЛИТЕРАТУРЫ

1. Духовный В.А.. Ирригационные комплексы на новых землях Средней Азии. - Ташкент, "Узбекистан", 1983 г., 184 с.
2. Лаукс Д., Стединжер Дж., Хейт Д. Планирование и анализ водохозяйственных систем. М.: Энергоатомиздат, 1984 г., 400 с.
3. Тучин А.И., Холдков А.В., Ильинко А.В.. Математическая модель расчета состояний водохозяйственной системы // В сб. "Исследование функционирования и математическое моделирование водохозяйственных объектов и систем в условиях катастроф и стихийных бедствий". - Ташкент, САНИИРИ, 1987. - С. 3-8.