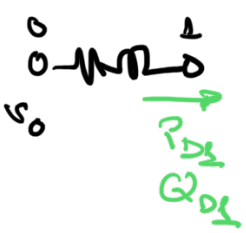


MODELOS { 1 ϕ POSITIVE-SEQ
 3 ϕ THREE PHASE
 4 ϕ 3 ϕ + Neutral + Ground

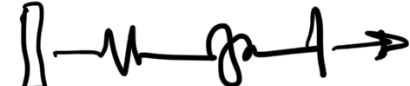
MÉTODOS DE SIMULACIÓN { $\Delta V = \frac{K \sqrt{2}}{50 K V_{LL}} \cdot [R_{LSP}^+ + X_{LSP}^+ \tan \phi] = \frac{V_0 - V_1}{V_0} \times 100$
 funciona bien si $\cos \phi > 0.8$ ATRASO

 $V_1 = f(V_0, P_{D2}, Q_{D2}, R_i^+)$
 $\theta_1 = f(V_0, P_{D2}, Q_{D2}, R_i^+, X_i^+)$
 Solución directa sin recurrir a
 Métodos ITERATIVOS

Si tengo como datos P_{D2} $Q_{D2} = S_{D2} \angle \phi_2$
 datos de la c R^+, X^+

$$V_2 = \frac{-b \pm \sqrt{b^2 - 4ac}}{2a} \quad a = 1$$

$$b = 2(R^+ P_{D2} + X^+ Q_{D2}) -$$

$$c = (R^+ P_{D2} + X^+ Q_{D2})^2 + (R^+ Q_{D2} + X^+ P_{D2})^2$$



$V_0 = 1$ R^+, X^+, P_{D2}, Q_{D2} en pu

ESTE MÉTODO DIRECTO
 ES EXACTO

sin embargo si $n > 2$ NO HAY
SOLUCIÓN
y debemos recurrir a un Método Iterativo