

# Konverter DC DC Penaik Tegangan 230 VDC dalam Sistem Listrik Hibrid Energi Terbarukan

Nassri Maulana  
Department of Electrical Engineering  
Universitas Hasanuddin  
Makassar, Indonesia  
nassrimaulana@gmail.com

Faizal Arya Samman  
Department of Electrical Engineering  
Universitas Hasanuddin  
Makassar, Indonesia  
faizalalas@unhas.ac.id

Rhiza S. Sadjad  
Department of Electrical Engineering  
Universitas Hasanuddin  
Makassar, Indonesia  
rhiza@unhas.ac.id

**Abstract**— Pemanfaatan panel surya sudah menjadi perhatian di Indonesia. Namun memiliki banyak kelemahan, terutama berkaitan dengan sistem kelistrikan Indonesia. Hal tersebut dikarenakan ketidaksinkronan antara keluaran tegangan panel surya terhadap sistem kelistrikan yang berlaku di Indonesia. Dalam tugas akhir ini dilakukan implementasi *boost converter* dengan konsep *multilevel boost converter* 3 tingkat. Konverter ini akan digunakan untuk menyuplai inverter dengan tegangan masukan 230 VDC. Konverter tersebut menggunakan tegangan masukan sebesar 24 VDC berasal dari sumber baterai. Hasil penelitian menunjukkan tegangan keluaran *multilevel boost converter* semakin meningkat terhadap kondisi beban yang menurun. Dengan menggunakan kontrol PI adaptif, *overshoot* yang dihasilkan konverter cukup rendah yang dibuktikan dengan tegangan *ripple* yang rendah.

**Keywords**—*Boost Converter, Multilevel Boost Converter, Kontrol PI Adaptif, Tegangan Ripple.*

## I. PENDAHULUAN

Energi matahari merupakan salah satu sumber energi baru dan terbarukan yang dapat digunakan untuk pembangkit listrik[1]. Panel surya sebagai pembangkit biasanya dihubungkan langsung dengan beban pada level tegangan yang rendah, mengakibatkan tidak sesuai dengan tegangan yang diperlukan. Dengan adanya perkembangan teknologi komponen dan rangkaian elektronika telah mampu menghasilkan sistem penyedia daya tegangan searah (*Direct Current/DC*), yang dihasilkan melalui konversi tegangan DC masukan ke bentuk tegangan DC keluaran yang lebih tinggi atau lebih rendah. Konversi tegangan DC ini biasa disebut sebagai DC-DC konverter[2]. Penerapan DC-DC konverter dalam perkembangannya telah memungkinkan suatu perangkat elektronika dapat berfungsi dengan menggunakan sumber energi baterai yang bertegangan kecil di mana tegangan keluarannya dapat diubah-ubah sesuai kebutuhan pemakaian[3]. Teknologi konverter elektronika daya ini telah diaplikasikan pada sumber energi terbarukan, fuel cell dan solar cell menghasilkan tegangan keluaran yang rendah dan ini membutuhkan alat untuk menaikkan tegangan.

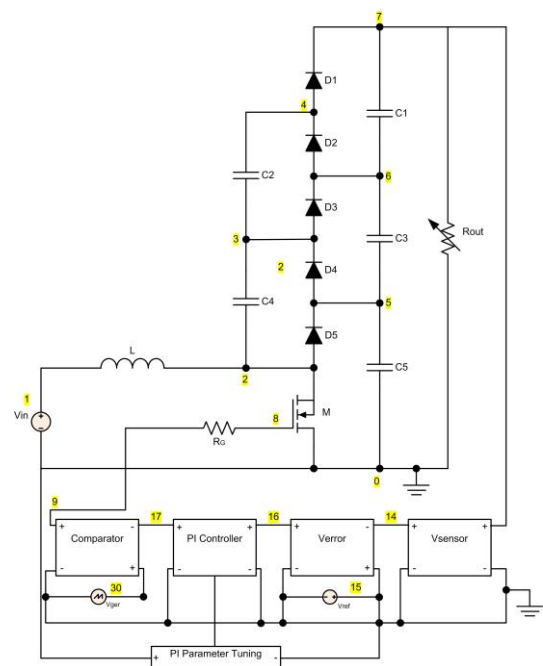
Salah satu konverter yang digunakan untuk menaikkan tegangan arus searah adalah *boost converter*. *Boost converter* dapat menghasilkan tegangan keluaran yang lebih besar dari tegangan masukan [4], [5] dengan mengatur sinyal PWM untuk mengatur penyaklaran MOSFET [6]. Dalam pemanfaatan panel surya, tegangan yang dihasilkan cukup kecil sehingga diperlukan suatu alat yang dapat menaikkan tegangan. Alat yang dapat digunakan merupakan DC-DC *boost converter*. Pemanfaatan panel surya sudah menjadi perhatian di Indonesia. Namun ada kendala dalam hal

pemanfaatannya yaitu ketidaksinkronan antara keluaran tegangan dari panel surya dengan sistem kelistrikan yang berlaku di Indonesia. Di Indonesia, sistem kelistrikan yang digunakan merupakan sistem AC (*Alternating Current*) dengan tegangan berkisar 220 volt hingga 230 volt. Untuk mengatasi masalah tersebut, dibutuhkan alat yang dapat menaikkan tegangan keluaran DC pada panel surya menjadi 230 volt dan akan dikonversi menjadi tegangan AC (*Alternating Current*). Dalam tugas akhir ini dilakukan perancangan *multilevel boost converter* dengan menggunakan kontrol PI adaptif..

## II. MULTILEVEL BOOST CONVERTER

### A. Konfigurasi Multilevel Boost Converter

*Multilevel boost converter* adalah sebuah konverter DC-DC berbasis PWM yang mengkombinasikan antara konverter *boost* konvensional dan fungsi *switched capacitor* untuk menghasilkan tegangan keluaran yang berbeda dan stabil dengan hanya menggunakan satu *driven switch* 1 induktor, 2N-1 dioda dan 2N-1 kapasitor [7]. N yang dimaksud adalah jumlah tingkat pada konverter *boost multilevel*. Pada Gambar 1, terlihat konfigurasi rangkaian dari *multilevel boost converter*.

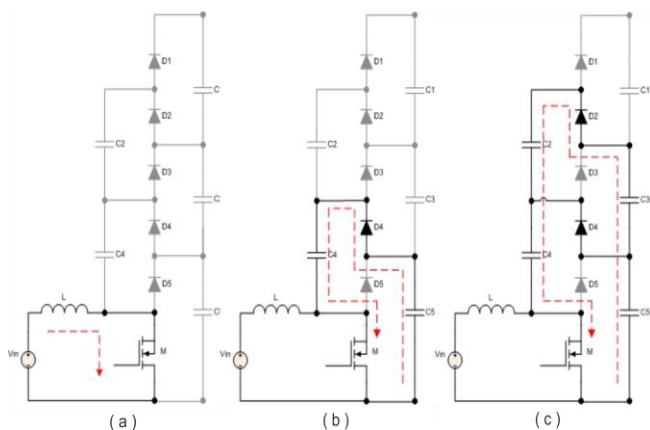


Gambar. 1. Rangkaian Multilevel Boost Converter

Terlihat bahwa konfigurasi di atas terdiri dari satu mosfet (M), lima kapasitor (C1-C5) dan lima dioda (D1-D5). Vin merupakan sumber tegangan yang akan digunakan pada rangkaian tersebut. Pada penelitian ini, *power supply* yang menjadi sumber tegangan rangkaian tersebut.

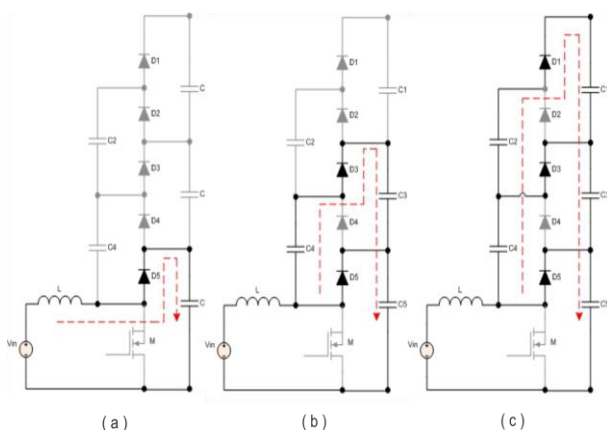
### B. Prinsip Kerja Multilevel Boost Converter

Pada *multilevel boost converter* terdapat dua kondisi operasi pada rangkaian yaitu kondisi *switch on* dan kondisi *switch off*. Keadaan saat *switch on* ditunjukkan pada Gambar 2. Saat *switch* keadaan *on*, induktor akan terhubung ke tegangan masukan (Vin), (Gambar 2(a)). Jika tegangan di C5 lebih besar dari tegangan di C4, maka C5 menjepit tegangan di C4 melalui D4 dan M (gambar 2(b)). Bersamaan dengan itu, jika jumlah nilai tegangan dari C3 dan C5 lebih besar dari jumlah tegangan C2 dan C4 maka C3 dan C5 menjepit tegangan di C2 dan C4 melalui D2 dan M (gambar 2(c)) [8].



Gambar. 2. Kondisi Switch On

Keadaan pada saat *switch off* ditunjukkan pada Gambar 3. Ketika *switch off*, arus induktor menyalakan D5 dan itu hal tersebut mengakibatkan semua dioda menyala. Selama keadaan *off*, arus induktor menyalakan D5 untuk mencharge C5 (Gambar 3(a)). Ketika tegangan yang melalui C4 lebih besar daripada tegangan yang melalui C3, D3 dalam kondisi konduksi membuat kapasitor C3 dan C5 dalam kondisi mengisi muatan (Gambar 3(b)). Dengan cara yang sama, tegangan induktor ditambah dengan tegangan masukan (Vin), C4, dan C2 menjepit tegangan di C1, C3, dan C5 melalui D1 (Gambar 3(c)) [7].



Gambar. 3. Kondisi Switch Off

### C. Tegangan Keluaran Multilevel Boost Converter

Berdasarkan kondisi *switch on* dan kondisi *switch off* maka dapat diturunkan persamaan untuk memperoleh tegangan keluaran *multilevel boost converter*[9], [10].

$$V_o = V_i \frac{N}{(1-D)} \quad (1)$$

dimana

$V_o$  = Tegangan keluaran (V)  
 $V_i$  = Tegangan masukan (V)  
 $N$  = Jumlah tingkat converter  
 $D$  = Duty cycle

Pada penelitian ini, penentuan jumlah tingkat level converter didasari dengan parameter yang terlihat pada Tabel I.

TABEL I. PARAMETER PENYUSUN MULTILEVEL BOOST CONVERTER

| Parameter       | Nilai |
|-----------------|-------|
| Tegangan Input  | 24 V  |
| Tegangan Output | 230 V |
| Duty Cycle      | 0,7   |

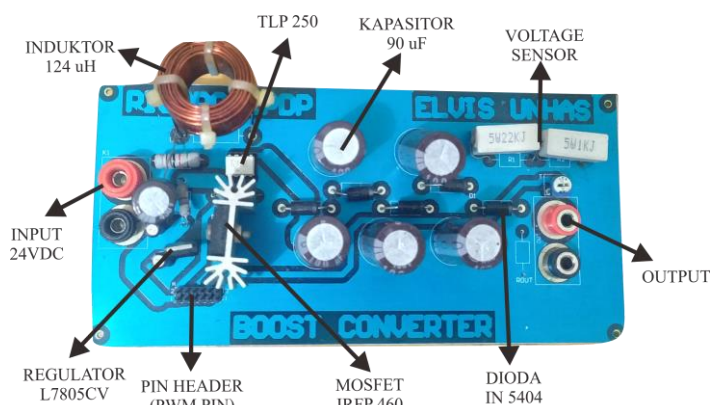
Dengan menggunakan persamaan dan parameter yang tersedia, maka didapatkan jumlah tingkat level konverter yang terlihat pada persamaan 2[11].

$$N = \frac{V_o}{V_i} * (1 - D) = \frac{230}{24} * (1 - 0,7) = 2,875 \quad (2)$$

Dari hasil perhitungan yang didapatkan, N bernilai 2,875 sehingga dapat dibulatkan menjadi 3. Sehingga penelitian dilakukan pada *multilevel boost converter* tingkat 3.

### D. Bentuk Fisik dari Multilevel Boost Converter

Pada gambar 4, terlihat bentuk fisik dari *multilevel boost converter*. Induktor yang digunakan merupakan induktor jenis inti udara. Untuk komponen kapasitor, menggunakan kapasitor jenis elektrolit. Papan sirkuit untuk rangkaian *multilevel boost converter* di desain di aplikasi *Altium Designer*. Alasan papan sirkuit cukup luas disebabkan oleh lebar jalur dari tiap-tiap komponen yang di desain yaitu sebesar 10 mm.



Gambar. 4. Tampilan Fisik Multilevel Boost Converter

Berikut dibawah ini merupakan komponen-komponen yang digunakan untuk menyusun *multilevel boost converter* pada penelitian yang dilakukan.

TABEL II. KOMPONEN PENYUSUN MULTILEVEL BOOST CONVERTER

| Nama Komponen     | Nilai                                   | Jumlah |
|-------------------|-----------------------------------------|--------|
| MOSFET IRFP460    | -                                       | 1 buah |
| Induktor          | 124 uH                                  | 1 buah |
| Kapasitor         | 90 uF                                   | 5 buah |
| Dioda IN 5404     | -                                       | 5 buah |
| TLP 250           | -                                       | 1 buah |
| Regulator L7805CV | Resistor 22 k $\Omega$ dan 1 k $\Omega$ | 2 buah |
|                   | Trimmer 10 k $\Omega$                   | 1 buah |

### III. HASIL SIMULASI DAN PENGUKURAN

Pada proses simulasi dan pengukuran, digunakan dua belas jenis resistansi beban yaitu 2,597 k $\Omega$ , 2,960 k $\Omega$ , 10,87 k $\Omega$ , 11,05 k $\Omega$ , 11,34 k $\Omega$ , 21,7 k $\Omega$ , 22,7 k $\Omega$ , 23,7 k $\Omega$ , 24,65 k $\Omega$ , 44,3 k $\Omega$ , 45,3 k $\Omega$  dan 46,2 k $\Omega$ . Nilai frekuensi yang digunakan yaitu 10 kHz dengan *duty cycle* 21,65 %. Nilai *duty cycle* tergantung pada beban uji yang digunakan.

Proses simulasi rangkaian menggunakan program PSpice. Hasil simulasi tersebut akan dibandingkan dengan hasil pengukuran. Hal-hal yang dibandingkan antara lain tegangan *output*, arus *output*, daya *input*, daya *output*, efisiensi dan tegangan *ripple*. Sebelum itu, adapun parameter kontrol PI Adaptif yang digunakan pada proses simulasi dan pengukuran adalah sebagai berikut.

TABEL III. KONSTANTA KONTROL PI ADAPTIF MULTILEVEL BOOST CONVERTER

| Resistansi Beban<br>(K $\Omega$ ) | Konstanta |    |
|-----------------------------------|-----------|----|
|                                   | P         | I  |
| 2,597                             | 7         | 10 |
| 2,960                             |           |    |
| 10,87                             | 0,5       | 3  |
| 11,05                             |           |    |
| 11,34                             |           |    |
| 21,7                              | 20        | 5  |
| 22,7                              |           |    |
| 23,7                              | 20        | 4  |
| 24,65                             |           |    |
| 44,3                              | 18,5      | 5  |
| 45,3                              |           |    |
| 46,2                              |           |    |

#### A. Algoritma Kontrol PI Adaptif

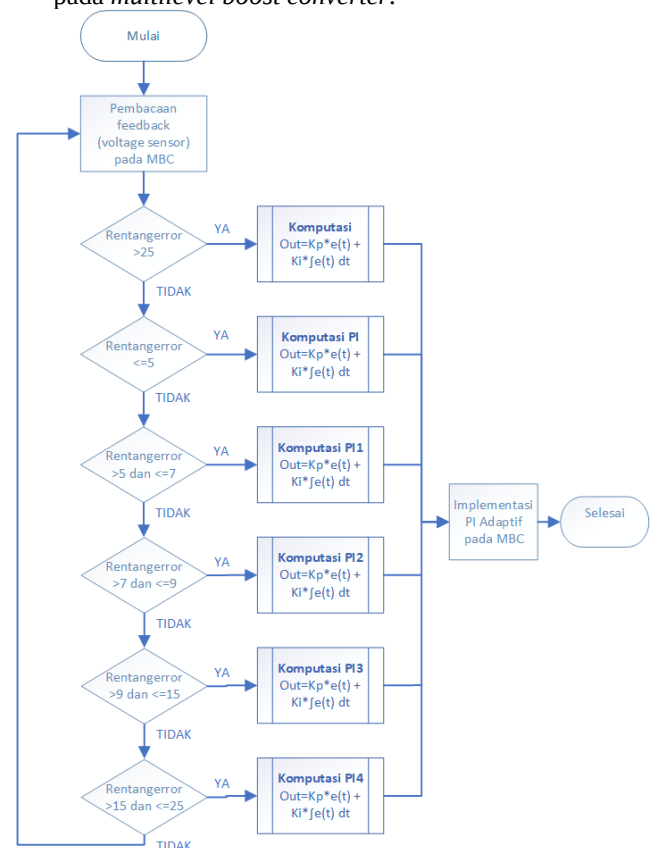
Dalam melakukan pengontrolan multilevel boost converter, sistem kontrol PI adaptif [12], [13] merupakan sistem yang digunakan pada penelitian ini. Dalam penggunaannya, ada algoritma yang menyusun sistem tersebut. Adapun algoritma kontrol PI adaptif terlihat pada Gambar 5.

Berikut penjelasan dari diagram alir algoritma kontrol PI adaptif.

- 1) Pembacaan data feedback berguna sebagai data yang akan di olah oleh mikrokontroler dari data *analog* menjadi data *digital*. Data *feedback* yang terbaca

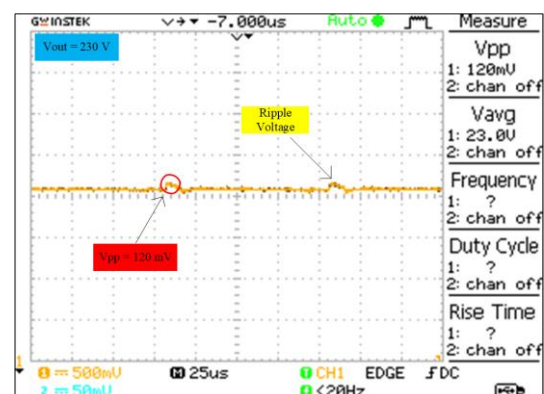
sesuai dengan beban uji yang terpasang pada *multilevel boost converter*.

- 2) Data *feedback* digunakan untuk menentukan rentang *error* yang terbaca. Rentang *error* merupakan nilai *error* yang didapatkan dari selisih antara *setpoint* dengan *feedback*. Setiap beban uji memiliki rentang *error* yang berbeda-beda. Setiap rentang *error* memiliki ketentuan tersendiri. Jika telah memenuhi syarat yang ditentukan, maka akan dilakukan komputasi PI.
- 3) Setiap komputasi PI memiliki nilai Kp dan Ki yang berbeda-beda disesuaikan dengan kondisi rentang *error*.
- 4) Setelah melakukan komputasi PI, data hasil komputasi diimplementasikan sebagai kontrol PI pada *multilevel boost converter*.



Gambar. 5. Tampilan Fisik Multilevel Boost Converter

#### B. Tegangan Ripple Multilevel Boost Converter



Gambar. 6. Grafik Tegangan Ripple Hasil Pengukuran Osiloskop

Pada Gambar 6 diatas, tegangan *ripple* yang dihasilkan dari alat cukup kecil dalam kondisi tegangan *output* bernilai 230 V. Pada osiloskop, nilai volt/div yang digunakan yaitu 500mV dengan time/div sebesar 25us. Adapun tegangan *peak to peak* (Vpp) yang dimiliki oleh *ripple* yaitu berkisar 120 mV. Dari grafik diatas terlihat bahwa *ripple* yang dihasilkan dari tegangan *output multilevel boost converter* sangat kecil.

### C. Perbandingan Hasil Simulasi Pspice dan Hasil Pengukuran Alat dengan Kontrol PI Non Adaptif

Proses simulasi dilakukan pada *software PSpice* dengan kondisi ideal. Dan untuk proses pengukuran alat, dilakukan melakukan pengukuran menggunakan multimeter *digital* dan osiloskop *digital*. Dapat dilihat di bawah data antara hasil simulasi dan hasil pengukuran alat dengan menggunakan kontrol PI *non* adaptif.

TABEL IV. DATA PERBANDINGAN DAYA, EFISIENSI DAN TEGANGAN RIPPLE SIMULASI DAN ALAT DENGAN KONTROL PI NON ADAPTIF

| Resistansi Beban (kΩ) |          | Daya Input (VA) | Daya Output (VA) | Efisiensi (%) | Tegangan Ripple (%) |
|-----------------------|----------|-----------------|------------------|---------------|---------------------|
| 21,7                  | Simulasi | 6,456           | 2,303            | 35,67         | 0,254               |
|                       | Alat     | 15,024          | 5,326            | 35,44         | 0,253               |
| 22,7                  | Simulasi | 6,336           | 2,202            | 34,75         | 0,242               |
|                       | Alat     | 14,52           | 5,319            | 36,63         | 0,244               |
| 23,7                  | Simulasi | 6,24            | 2,111            | 33,83         | 0,232               |
|                       | Alat     | 14,376          | 5,241            | 36,45         | 0,231               |
| 24,65                 | Simulasi | 6,144           | 2,031            | 33,05         | 0,223               |
|                       | Alat     | 14,04           | 5,293            | 37,69         | 0,226               |
| 44,3                  | Simulasi | 5,04            | 1,132            | 22,46         | 0,124               |
|                       | Alat     | 11,136          | 4,834            | 43,40         | 0,128               |
| 45,3                  | Simulasi | 4,8             | 1,108            | 23,08         | 0,121               |
|                       | Alat     | 10,968          | 4,710            | 42,94         | 0,122               |
| 46,2                  | Simulasi | 4,8             | 1,086            | 22,62         | 0,119               |
|                       | Alat     | 10,68           | 4,710            | 44,10         | 0,121               |

Dari data Tabel IV, daya *input* cenderung menurun seiring dengan meningkatnya nilai resistansi beban. Pada hasil simulasi, daya *input* tertinggi bernilai 6,456 VA dengan resistansi beban sebesar 21,7 kΩ sedangkan daya *input* terendah terdapat pada resistansi beban bernilai 45,3 kΩ dan 46,2 kΩ dengan nilai sebesar 4,8 VA. Pada hasil pengukuran, daya *input* tertinggi bernilai 15,024 VA dengan resistansi beban sebesar 21,7 kΩ sedangkan daya *input* terendah bernilai 10,68 VA dengan resistansi beban sebesar 46,2 kΩ. Perbedaan utama dari hasil simulasi dan hasil pengukuran alat yaitu, nilai daya *input* yang digunakan pada pengukuran alat cenderung lebih besar dibandingkan dengan hasil simulasi.

Kondisi daya *output* cenderung menurun seiring dengan meningkatnya nilai resistansi beban. Kondisi ini berlaku pada hasil simulasi dan hasil pengukuran. Pada hasil simulasi, daya *output* tertinggi bernilai 2,303 VA dengan resistansi beban sebesar 21,7 kΩ sedangkan daya *output* terendah bernilai 1,086 VA dengan resistansi beban sebesar 46,2 kΩ. Pada hasil pengukuran, daya *output* tertinggi bernilai 5,326 VA dengan resistansi beban sebesar 21,7 kΩ sedangkan daya *output* terendah berada di resistansi beban 45,3 kΩ dan 46,2 kΩ dengan nilai sebesar 4,710 VA.

Pada hasil simulasi, nilai efisiensi cenderung menurun seiring nilai resistansi beban yang meningkat sedangkan pada hasil pengukuran, nilai efisiensi cenderung meningkat

dengan meningkatnya nilai resistansi beban. Efisiensi tertinggi pada hasil simulasi bernilai 35,67 % dengan resistansi beban sebesar 21,7 kΩ. Pada hasil pengukuran, efisiensi tertinggi berada pada resistansi beban 46,2 kΩ bernilai 44,10 %.

Kondisi tegangan *ripple* cenderung menurun seiring meningkatnya resistansi beban. Hal ini terjadi pada hasil simulasi maupun hasil pengukuran yang menggunakan kontrol PI *non* adaptif. Pada hasil simulasi, nilai tegangan *ripple* terendah yaitu 0,119 % dengan resistansi beban sebesar 46,2 kΩ sedangkan nilai tegangan *ripple* tertinggi yaitu 0,254 % dengan resistansi beban sebesar 21,7 kΩ.

Pada hasil pengukuran, nilai tegangan *ripple* terendah yaitu 0,121 % dengan resistansi beban 46,2 kΩ sedangkan nilai tegangan *ripple* tertinggi yaitu 0,253 % dengan resistansi beban sebesar 21,7 kΩ. Dari tabel diatas, nilai tegangan *ripple* pada hasil simulasi dan hasil pengukuran alat berada pada nilai di bawah 5 %.

Berdasarkan kondisi daya *input* dan daya *output*, terdapat perbedaan nilai hasil simulasi dan hasil pengukuran. Hal ini disebabkan oleh kondisi ideal. Pada proses simulasi, kondisi komponen dibuat seideal mungkin sehingga menghasilkan nilai yang optimal(minimum). Sedangkan pada proses pengukuran, banyak hal yang mempengaruhi kondisi komponen sehingga menyebabkan kondisinya kurang ideal dibandingkan dengan simulasi yang dilakukan, sehingga hasil pengukuran yang didapatkan memiliki perbedaan nilai dengan hasil simulasi.

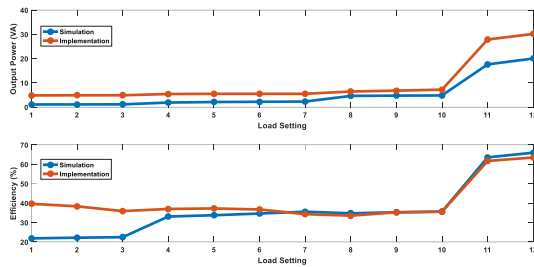
### D. Perbandingan Hasil Simulasi Pspice dan Hasil Pengukuran Alat dengan Kontrol PI Adaptif

Dapat dilihat di bawah data dan grafik perbandingan antara hasil simulasi dan hasil pengukuran alat dengan menggunakan kontrol PI adaptif.

TABEL V. DATA PERBANDINGAN DAYA, EFISIENSI DAN TEGANGAN RIPPLE SIMULASI DAN ALAT DENGAN KONTROL PI NON ADAPTIF

| Resistansi Beban (kΩ) |          | Daya Input (VA) | Daya Output (VA) | Efisiensi (%) | Tegangan Ripple (%) |
|-----------------------|----------|-----------------|------------------|---------------|---------------------|
| 2,597                 | Simulasi | 30,358          | 20,024           | 65,96         | 3,4                 |
|                       | Alat     | 47,25           | 30,176           | 63,50         | 3,4                 |
| 2,960                 | Simulasi | 27,718          | 17,62            | 63,57         | 3,37                |
|                       | Alat     | 45,12           | 27,853           | 61,73         | 3,375               |
| 10,87                 | Simulasi | 13,522          | 4,8178           | 35,63         | 2,98                |
|                       | Alat     | 20,232          | 7,199            | 35,58         | 2,982               |
| 11,05                 | Simulasi | 13,43           | 4,7395           | 35,29         | 2,98                |
|                       | Alat     | 19,248          | 6,785            | 35,25         | 2,81                |
| 11,34                 | Simulasi | 13,287          | 4,6186           | 34,76         | 2,98                |
|                       | Alat     | 19,2            | 6,44             | 33,54         | 2,981               |
| 21,7                  | Simulasi | 6,46            | 2,298            | 35,57         | 0,254               |
|                       | Alat     | 15,096          | 5,484            | 34,32         | 0,257               |
| 22,7                  | Simulasi | 6,35            | 2,20             | 34,64         | 0,243               |
|                       | Alat     | 14,904          | 5,475            | 36,73         | 0,246               |
| 23,7                  | Simulasi | 6,22            | 2,10             | 33,76         | 0,233               |
|                       | Alat     | 14,712          | 5,482            | 37,26         | 0,237               |
| 24,65                 | Simulasi | 6,12            | 1,886            | 33,10         | 0,223               |
|                       | Alat     | 14,592          | 5,4              | 37            | 0,227               |
| 44,3                  | Simulasi | 5,04            | 1,132            | 22,46         | 0,124               |
|                       | Alat     | 13,608          | 4,884            | 35,89         | 0,125               |
| 45,3                  | Simulasi | 4,992           | 1,108            | 22,19         | 0,121               |
|                       | Alat     | 12,72           | 4,879            | 38,35         | 0,123               |
| 46,2                  | Simulasi | 4,968           | 1,086            | 21,85         | 0,119               |
|                       | Alat     | 12,192          | 4,834            | 39,64         | 0,120               |

Pada Tabel V menunjukkan bahwa daya *input* cenderung menurun seiring dengan meningkatnya nilai resistansi beban. Hal ini terjadi pada hasil simulasi dan hasil pengukuran yang menggunakan kontrol PI adaptif.



Gambar. 7. Grafik Daya Output dan Efisiensi Kontrol PI Adaptif pada Multilevel Boost Converter

Terlihat pada Gambar 7 bahwa kondisi daya *output* cenderung meningkat seiring dengan menurunnya nilai resistansi beban. Kondisi ini berlaku pada hasil simulasi dan hasil pengukuran. Yang membedakan antara daya *output* pada hasil simulasi dan hasil pengukuran yaitu *range* yang cukup besar antara hasil simulasi dan pengukuran. Hasil pengukuran memiliki nilai daya output yang lebih besar dibandingkan hasil simulasi pada setiap beban uji.

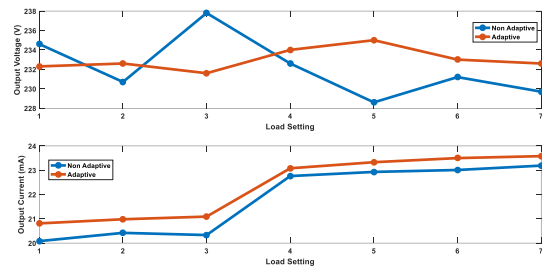
Pada hasil simulasi, kondisi efisiensi cenderung meningkat seiring menurunnya nilai resistansi beban. Sedangkan pada hasil pengukuran, kondisi efisiensi berubah-ubah pada setiap beban. Hal tersebut dapat dilihat pada Tabel V. Pada hasil simulasi efisiensi tertinggi bernilai 65,96 % dengan resistansi beban sebesar 2,597 k $\Omega$ , sedangkan pada hasil pengukuran memiliki efisiensi tertinggi sebesar 63,50 % dengan resistansi beban sebesar 2,597 k $\Omega$ .

Kondisi tegangan *ripple* cenderung menurun seiring meningkatnya resistansi beban. Hal ini terjadi pada hasil simulasi maupun hasil pengukuran yang menggunakan kontrol PI adaptif. Pada hasil simulasi, nilai tegangan *ripple* terendah yaitu 0,119 % dengan resistansi beban sebesar 46,2 k $\Omega$  sedangkan pada hasil pengukuran, nilai tegangan *ripple* terendah yaitu 0,120 %. Dengan kondisi tersebut, nilai tegangan *ripple* pada hasil simulasi dan pengukuran berada di bawah 5 %. Kondisi ini menunjukkan bahwa hasil pengukuran telah sesuai dengan kondisi hasil simulasi, namun yang membedakan yaitu perbedaan nilai *error* yang cukup besar antara hasil simulasi dan tegangan. Penyebab utamanya yaitu tidak tercapainya kondisi ideal pada alat sehingga nilai yang didapatkan berbeda dengan nilai hasil simulasi. Pada hasil simulasi, kondisi komponen penyusun *multilevel boost converter* diatur dengan kondisi ideal menyebabkan perbedaan saat diimplementasikan pada alat secara langsung.

#### E. Perbandingan Kontrol PI Non Adaptif dan Kontrol PI Adaptif pada Pengujian Alat

Dalam melakukan pengujian alat, mekanisme kontrol PI adaptif berbeda dengan kontrol PI adaptif. Perbedaannya terdapat pada program mikrokontroler yang telah dibuat. Pada kontrol PI adaptif, nilai konstanta P dan konstanta I diinisiasikan untuk seluruh jenis beban. Sedangkan pada kontrol PI adaptif, untuk setiap beban memiliki nilai konstanta P dan konstanta I yang berbeda sehingga pada program diinisiasikan seluruh nilai konstanta dari jenis beban yang di uji. Sehingga dapat

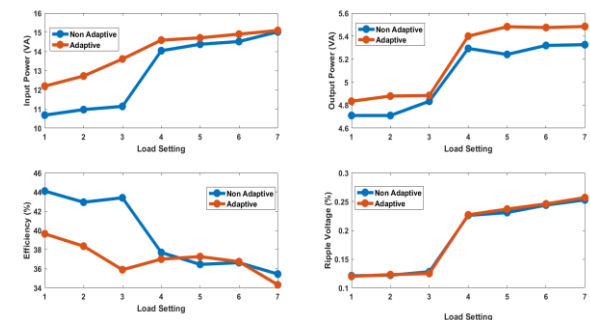
dikatakan adaptif dikarenakan program yang berjalan akan menyesuaikan penggunaan nilai konstanta P dan nilai konstanta I sesuai dengan beban yang sedang di ujikan.



Gambar. 8. Grafik Tegangan Output dan Arus Output Hasil Pengukuran Multilevel Boost Converter

Pada Gambar 8 terlihat kondisi tegangan *output* dari hasil pengukuran. Pada kondisi *non* adaptif tegangan terendah berada di nilai 228,6 V dengan resistansi beban sebesar 23,7 k $\Omega$  sedangkan tegangan *output* tertinggi berada di nilai 237,8 V dengan resistansi beban sebesar 44,3 k $\Omega$ . Pada kondisi adaptif, tegangan tertinggi berada di nilai 235 V dengan resistansi beban sebesar 23,7 k $\Omega$ . Sedangkan tegangan terendah berada di nilai 231,6 V dengan resistansi beban sebesar 44,3 k $\Omega$ . Dengan hasil yang ada, kondisi kontrol PI adaptif cenderung stabil dibandingkan dengan kontrol PI *non* adaptif

Arus *output* cenderung menurun seiring meningkatnya nilai resistansi beban. Hal ini berlaku untuk kondisi kontrol PI adaptif dan *non* adaptif. Untuk kondisi adaptif, arus tertinggi berada di nilai 23,58 mA dengan resistansi beban sebesar 21,7 k $\Omega$ . Sedangkan arus terendah berada di nilai 20,81 mA dengan resistansi beban sebesar 46,2 k $\Omega$ .



Gambar. 9. Grafik Hasil Pengukuran Multilevel Boost Converter dengan Kontrol PI Adaptif

Terlihat pada Gambar 9 bahwa daya *input* cenderung menurun seiring dengan meningkatnya nilai resistansi beban. Hal ini terjadi pada kondisi kontrol PI *non* adaptif dan kontrol PI adaptif. Pada saat kondisi kontrol *non* adaptif, daya *input* tertinggi bernilai 15,024 VA dengan resistansi beban sebesar 21,7 k $\Omega$  sedangkan daya *input* terendah bernilai 10,68 VA dengan resistansi beban sebesar 46,2 k $\Omega$ . Pada kondisi kontrol PI adaptif, daya *input* tertinggi bernilai 15,096 VA dengan resistansi beban sebesar 21,7 k $\Omega$  sedangkan daya *input* terendah bernilai 12,192 VA dengan resistansi beban sebesar 46,2 k $\Omega$ .

Kondisi daya *output* cenderung menurun seiring dengan meningkatnya nilai resistansi beban. Kondisi ini berlaku pada kontrol PI *non* adaptif dan kontrol PI adaptif. Pada

kontrol PI *non* adaptif, daya *output* tertinggi bernilai 5,326 VA dengan resistansi beban sebesar 21,7 k $\Omega$  sedangkan daya *output* terendah berada di resistansi beban 45,3 k $\Omega$  dan 46,2 k $\Omega$  dengan nilai sebesar 4,710 VA. Pada kontrol PI adaptif, daya *output* tertinggi bernilai 5,484 VA dengan resistansi beban sebesar 21,7 k $\Omega$  sedangkan daya *output* terendah bernilai 4,834 VA dengan resistansi beban sebesar 46,2 k $\Omega$ .

Pada kondisi kontrol PI *non* adaptif efisiensi cenderung meningkat seiring meningkatnya resistansi beban sedangkan pada kontrol PI adaptif, saat beban bernilai 44,3 k $\Omega$  efisiensi mengalami penurunan. Namun saat beban meningkat dari 44,3 k $\Omega$ , efisiensi kembali meningkat. Pada kontrol PI *non* adaptif, efisiensi tertinggi berada pada resistansi beban 46,2 k $\Omega$  bernilai 44,10 % sedangkan efisiensi terendah bernilai 35,44 % pada resistansi beban 21,7 k $\Omega$ . Pada kontrol PI adaptif, untuk resistansi beban 21,7 k $\Omega$  memiliki efisiensi sebesar 34,32 %. Saat resistansi beban 22,7 k $\Omega$  memiliki efisiensi sebesar 36,73 %. Saat resistansi beban 23,7 k $\Omega$  memiliki efisiensi sebesar 37,26 %. Namun saat resistansi beban 24,65 k $\Omega$  nilai efisiensi menurun dengan nilai 37 %. Begitu pula saat resistansi beban 44,3 k $\Omega$  efisiensinya bernilai 35,89 %. Dan kembali meningkat pada resistansi beban 45,3 k $\Omega$  dengan nilai efisiensi sebesar 38,35 % dan saat resistansi beban 46,2 k $\Omega$  memiliki efisiensi sebesar 39,64 % yang merupakan efisiensi tertinggi dari hasil kontrol PI adaptif.

Pada Gambar 9, kondisi tegangan *ripple* cenderung menurun seiring meningkatnya resistansi beban. Pada kontrol PI *non* adaptif, nilai tegangan *ripple* terendah yaitu 0,121 % dengan resistansi beban 46,2 k $\Omega$  sedangkan nilai tegangan *ripple* tertinggi yaitu 0,253 % dengan resistansi beban sebesar 21,7 k $\Omega$ . Pada kontrol PI adaptif, nilai tegangan *ripple* terendah yaitu 0,20 % dengan resistansi beban 46,2 k $\Omega$  sedangkan nilai tegangan *ripple* tertinggi yaitu 0,257 % dengan resistansi beban sebesar 21,7 k $\Omega$ . Dari hasil yang didapatkan terlihat bahwa kondisi tegangan *output* saat menggunakan kontrol PI adaptif mengalami kestabilan yang cukup baik dibandingkan menggunakan kontrol PI *non* adaptif. Namun untuk kondisi efisiensi, kontrol PI adaptif memiliki efisiensi yang lebih rendah dibandingkan kontrol PI *non* adaptif. Untuk kondisi tegangan *ripple* saat menggunakan kontrol PI *non* adaptif dan kontrol PI adaptif hasil pengukuran berada di bawah 5 %.

#### IV. KESIMPULAN

Setelah melakukan penelitian baik secara simulasi ataupun pengukuran alat, maka didapatkan kesimpulan yaitu *multilevel boost converter* merupakan salah satu konverter penaik tegangan yang dapat mengubah tegangan *input* 24 VDC menjadi 230 VDC sehingga konverter ini dapat berfungsi pengganti transformator pada suatu inverter. Kontrol PI adaptif menunjukkan kestabilan yang lebih baik dibandingkan kontrol PI *non* adaptif saat kondisi beban berubah. Efisiensi alat dengan kontrol PI *non* adaptif bernilai 44,10 % sedangkan pada kontrol PI adaptif memiliki efisiensi sebesar 39,64 %. Dari hasil pengujian yang dilakukan, tegangan *ripple* cenderung menurun seiring meningkatnya resistansi beban pada penggunaan kontrol PI *non* adaptif maupun kontrol PI adaptif. Tegangan *ripple* terendah yang dicapai pada kondisi *non* adaptif yaitu bernilai 0,121 % dan pada kondisi adaptif yaitu bernilai 0,120 %. Tegangan *ripple* yang didapatkan berada di bawah 5 %, yang

menandakan bahwa *multilevel boost converter* ini memiliki tegangan *ripple* yang rendah.

#### REFERENCES

- [1] A. Luque and S. Hegedus, *Handbook of Photovoltaic Science and Engineering*. West Sussex: John Wiley & Sons, 2003.
- [2] K. I. Hwu, C. F. Chuang, and W. C. Tu, "High Voltage-Boosting Converters Based on Bootstrap Capacitors and Boost Inductors," *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, vol. 60, no. 6, pp. 2178–2193, Jun. 2013.
- [3] M. R. A. Siddique, M. J. Ferdous, and I. Islam, "Charge pump capacitor based high voltage gain DC-DC step-up converter," *2014 International Conference on Informatics, Electronics and Vision, ICIEV 2014*, pp. 3–6, 2014.
- [4] M. Veerachary and A. R. Saxena, "Optimized power stage design of low source current ripple fourth-order boost DC-DC converter: A PSO approach," *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, vol. 62, no. 3, pp. 1491–1502, 2015.
- [5] N. Rana, M. Kumar, A. Ghosh, and S. Banerjee, "A Novel Interleaved Tri-State Boost Converter with Lower Ripple and Improved Dynamic Response," *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, vol. 65, no. 7, pp. 5456–5465, 2018.
- [6] M. Forouzesh, Y. P. Siwakoti, S. A. Gorji, F. Blaabjerg, and B. Lehman, "Step-Up DC-DC converters: A comprehensive review of voltage-boosting techniques, topologies, and applications," *IEEE Transactions on Power Electronics*, vol. 32, no. 12, pp. 9143–9178, 2017.
- [7] A. Alateeq, Y. Almalaq, and M. Matin, "A switched-inductor model for a non-isolated multilevel boost converter," *2017 North American Power Symposium, NAPS 2017*, 2017.
- [8] T. H. Priya and A. M. Parimi, "Design of adaptive perturb and observe-fuzzy MPPT controller for high voltage gain multilevel boost converter," *2016 IEEE 7th Power India International Conference (PIICON)*, pp. 1–6, 2016.
- [9] J. S. Reddy and S. Sonar, "Closed Loop Control of Multilevel Dc-Dc Boost Converter," *International Journal of Engineering and Advanced Technology*, vol. 9, no. 2, pp. 4512–4518, 2019.
- [10] M. Mousa, M. Ahmed, and M. Orabi, "A switched inductor multilevel boost converter," *PECon2010 - 2010 IEEE International Conference on Power and Energy*, pp. 819–823, 2010.
- [11] C. A. Villarreal-Hernandez, J. C. Mayo-Maldonado, J. E. Valdez-Resendiz, and J. C. Rosas-Caro, "Modeling and control of an interleaved DC-DC multilevel boost converter," in *2017 IEEE 18th Workshop on Control and Modeling for Power Electronics (COMPEL)*, 2017, pp. 1–6.
- [12] R. Shenbagalakshmi and S. D. Shelar, "Design PID Controller for Positive Output Voltage Converter," *2018 International Conference On Advances in Communication and Computing Technology, ICACCT 2018*, pp. 455–458, 2018.
- [13] W. Jiang, S. H. Chincholkar, and C. Y. Chan, "Investigation of a Voltage-Mode Controller for a dc-dc Multilevel Boost Converter," *IEEE Transactions on Circuits and Systems II: Express Briefs*, vol. 65, no. 7, pp. 908–912, 2018.