PERGARUH PENGOPERASIAN FILTER AKTIF BERBASIS KONTROL PID TERHADAP KAPASITAS KERJA TRANSFORMATOR DISTRIBUSI DI GEDUNG STUDENT CENTER UNIVERSITAS UDAYANA

Satriyo Agung Pribadi¹, I M. Suartika², I G N. Janardana³ Program Studi Teknik Elektro,,

Fakultas Teknik Universitas Udayana, Bali

Email: <u>satriyoagungpribadi@gmail.com</u>¹, <u>madesuartika@unud.ac.id</u>², ianardana@unud.ac.id³

Abstrak

Transformator merupakan salah satu peralatan penyalur energi listrik dari tegangan menengah 380/220 V. Gangguan pada transformator dapat tegangan rendah menyebabkan rugi-rugi sehingga dapat mengganggu aliran tenaga listrik ke konsumen. Harmonisa ialah gangguan yang di akibat dari pengoperasian beban non linier. Penelitian ini bertujuan untuk mengetahui pengaruh THDi terhadap rugi-rugi daya dan kapasitas kerja transformator Gedung Student Center Universitas Udayana dengan harmonisa pada phasa R sebesar 15,4%, phasa S sebesar 11,4%, phasa T sebesar 17,8%. Dengan metode yang digunakan adalah melakukan simulasi dan analisis dengan hasil pengukuran harmonisa pada kondisi existing, menggunakan filter aktif, dan filter aktif berbasis PID menggunakan aplikasi Matlab. Hasil yang sangat optimal didapatkan dengan menggunakan filter aktif berbasis PID dengan hasil R =0,31%, S 0,30%, T 0,35%, dan penurunan kapasitas kerja transformator turun menjadi 1%.

Kata Kunci: Harmonisa, Kapasitas Kerja, Rugi-rugi, PID

Abstract

The transformer is one of the equipmen for distributing electrical energy from medium voltage 20 kV to low voltage 380/220 V. Disturbance in the transformer can cause Losses so that it can disrupt the flow of electric power to consumers. Harmonics are disturbances caused by the operation of non-linear loads. This study aims to determine the effect of THDi on power Losses and working capacity of transformers at Udayana University Student Center Building with harmonics in the R phase of 10.91%, the S phase of 11.38%, and the T phase of 17.91%. The method used to perform simulations analysis with the results of harmonic measurements in Existing conditions, using an active filter, and an active PID-based filter using the Matlab application. Very optimal results were obtained using a PID-based active filter with the results of R = 0.31%, S = 0.30%, T =0.35%, and the decrease in the working capacity of the transformer decreased to 1%, according to the ideal value.

Keywords: Harmonics, Derating, Losses, PID

1. PENDAHULUAN

Energi listrik adalah salah satu energi primer yang tidak dapat dilepaskan penggunaannya dalam kehidupan seharihari, seiring dengan meningkatnya jumlah penggunaan peralatan listrik penyedia energi listrik harus memperhatikan peralatan-peralatan penyaluran energi listrik. Salah satu peralatan penyalur energi listrik ialah transformator distribusi yang berfungsi untuk menurunkan tegangan dari tegangan menengah 20 kV ke rendah 380/220 V.

Harmonisa merupakan salah satu pada transformator gangguan yang disebabkan oleh pengoperasian beban non mengakibatkan rugilinier. yang rugi, efisiensi, dan juga kapasitas kerja pada transformator vang dapat merusak transformator itu sendiri [1].

Gedung Student Center Universitas Udayana merupakan salah satu tempat yang dimana banyaknya penggunaan beban non linier, mengakibatkan terjadinya distorsi harmonisa.

Berdasarkan permasalahan pada latar belakang tersebut, maka dilakukannya penelitian ini dengan simulasi pengoperasian filter aktif dengan menggunakan pengontrolan PID dengan Simulink Matlab untuk mengetahui pengaruh THDi terhadap rugi-rugi, dan kapasitas kerja Transformator di Gedung Student Center Universitas Udayana.

2. KAJIAN PUSTAKA

2.1 Kualitas Daya

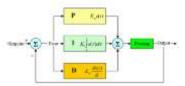
Kualitas daya listrik ialah dari gambaran baik atau buruknya pendistribusian daya listrik. Kualitas daya listrik berhubungan dengan tidak seimbangnya beban, perubahan pada tegangan, distorsi gelombang, perubahan frekuensi tegangan, dan deviasi faktor daya [2]. Penurunan kualitas daya listrik ini disebabkan oleh munculnya Harmonisa.

2.2 Filter Aktif

Filter aktif berfungsi memperbaiki gelombang sinus yang terdistorsi untuk menjaga kualitas daya listrik. Dimana rangkaian filter aktif ini terletak pada inductor AC output dan kapasitor DC dengan tegangan yang konstan.

2.3 *PID* (Proportional Integral Derivative)

PID merupakan kontrol dengan 3 pembagian sistem kontrol yaitu, Proportional mempunyai fungsi kelebihan pada risetime yang cepat, Integral unggul dalam memperkecil error, dan derivative dapat meredam overshot/undershot [3]. Dimana ketiga kelebihan menutupi dari kekurangan 3 kontrol diatas saat digabungkan menjadi 1.



Gambar 1: *PID* (Proportioal Integral Derivative)

2.3 Perhitungan *Losses* Pada Transformator

Perhitungan *Losses* (P_{LL}) dapat di tentukan menggunakan rumus berikut :

$$P_{LL} = \sum I_h^2 + (\sum I_h^2 x h^2).P_{EC-R} (p.u).....(1)$$

Perhitungan Load Loss dalam kW di dapat dengan perhitungan berikut :

$$P_{LL}(kW) = P_{LL}(p.u) x P_{base 1\phi} \dots (2)$$

Pada rumus diatas P_{LL} adalah faktor eddy current loss, I_h merupakan arus harmonisa, dan h ialah harmonisa itu sendiri [4].

2.4 *Derating* Transformator

Derating biasa disebut juga penurunan kapasitas kerja tranformator terjadi akibat adanya gelombang harmonisa yang ada dalam transformator yang menyebabnya tejadinya pemanasan pada perangkat yang terdapat di dalamnya. Sehingga akan menyebabkan rugi-rugi dan menurunnya efisiensi pada transformator, akibatnya terjadi penurunan kapasitas transformator keria (derating) Perhitungan Transformator Harmonic Derating Factor (THDF) dapat di cari dengan rumus [6]:

KVA baru = THDF x KVA pengenal ...(3) THDF =

 $\frac{1,414 \ x \ (arus \ phase \ rms)}{(arus \ puncak \ phase \ sesaat)} \ x \ 100\%.....(4)$

3. METODE PENELITIAN

Data yang digunakan pada penelitian ini ialah data dari hasil pengukuran langsung yang dianalisis menggunakan simulasi software *Matlab* dengan berbagai kondisi baik kondisi *Exsisting*, dengan filter aktif, dan juga filter aktif berbasis *PID*.

3.1 Tempat dan Waktu Penelitian

Penelitian ini dilakukan pada bulan November 2020 dan bertempat di Gedung Student Center Universitas Udayana.

3.2 Sumber Data Penelitian

Data atau sumber data dalam penelitian ini menggunakan hasil pengukuran langsung pada transformator Gedung Student Center Universitas Udayana, obyek yang di teliti berupa data tegangan, arus, daya aktif, daya nyata, faktor daya, dan THD arus, dan standar IEEE 519-2014 Recommended Practice and Requirements for Harmonic Control in Electric Power System.

3.3 Analisis Data

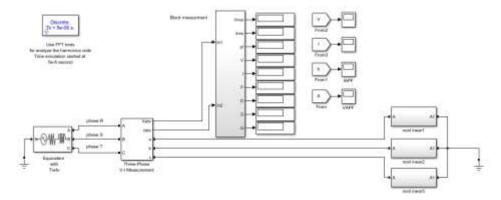
Alur analisis data pada penelitian ini adalah sebagai berikut :

- 1. Membuat data single line diagram.
- 2. Pengukuran pada tiap-tiap phasa dalam beban penuh untuk mendapatkan nilai THD arus, arus, tegangan, daya aktif, , dan daya semu.
- 3. Perhitungan nilai Short Circuit pada sistem juga penentuan standar THDi, dan tegangan.
- 4. Menghitung parameter (R, L, C) beban yang akan di input pada tiap-tiap blok simulasi.
- 5. Membuat pemodelan sistem kelistrikan dengan simulink *Matlab* pada setiap kondisi.
- 6. Melakukan simulasi pada tiap kondisi.
- 7. Menganalisa perbandingan hasil simulasi nilai THD pada setiap kondisi.
- 8. Perhitungan rugi-rugi daya akibat ada arus harmonisa.
- 9. Perhitungan Pernurunan Kapasitas Kerja Transformator (*Derating*).

4. HASIL DAN PEMBAHASAN

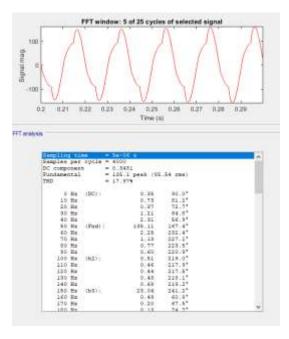
4.1 Simulasi THDi Pada Kondisi Exsisting

Simulasi THDi pada kondisi *Exsisting* dilakukan dengan menggunakan software *Matlab*. System simulasi pada MDP Gedung *Student Center* Universitas Udayana dapat dilihat pada gambar.



Gambar 2. Simulasi Pada Kondisi Exsisting

Dari gambar diatas maka didapatkan THDi pada kondisi Exsisting berikut.



Gambar 3. Hasil Simulasi Kondisi Exsisting Pada Phasa T

Gambar 3 adalah hasil simulasi THDi saat kondisi *Exsisting* pada phasa T yang mendapatkan hasil THDi sebesar 17,8%. Dengan cara dimikian didapatkan pula hasil simulasi THDi pada phasa R dan S masing-masing sebesar 15,4% dan 11,4%.

4.2. Simulasi THDi Menggunakan Filter Aktif

The FFT food for an analyse for harmonic order.

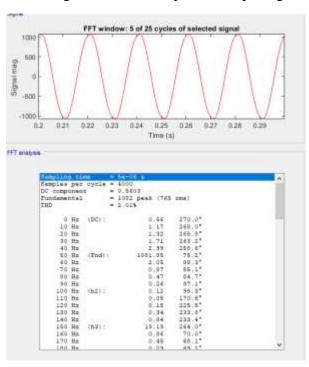
The FFT food for an analyse for harmonic order.

The same of the second of the

Simulasi THDi dengan menggunakan filter aktif dapat dilihat pada gambar berikut.

Gambar 4. Simulasi THDi Dengan Filter Aktif

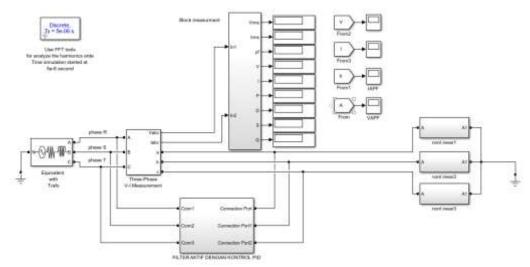
Hasil simulasi THDi dengan filter aktif dapat dilihat pada gambar berikut.



Gambar 5. Hasil Simulasi THDi Dengan Filter Aktif Pada Phasa R

Dari gambar 5 maka didapatkan hasil THDi pada setiap phasa yaitu pada phasa R = 2,01%, S = 2,06%, T = 2,32%

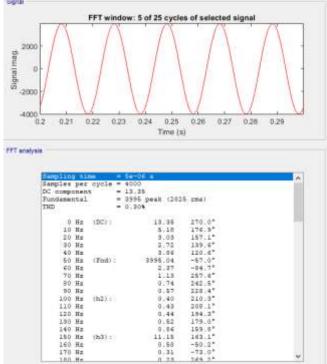
4.2 Simulasi THDi Dengan Filter Aktif Berbasis *PID*



Simulasi THDi dengan filter aktif berbasis *PID* dapat dilihat dari gambar berikut.

Gambar 6. Hasil Simulasi THDi Dengan Filter Aktif Berbasis PID

FFT window: 5 of 25 cycles of selected signal



Gambar 7. Hasil Simulasi THDi Dengan Filter Aktif Berbasis PID Pada Phasa S

Dari gambar diatas maka didapatkan hasil THDi di masing-masing phasa yaitu phasa R sebesar 0,31%, S sebesar 0,30%, T sebesar 0,35%.

Perbandingan Rugi-Rugi Daya Pada Setiap Kondisi 4.3

Rugi-rugi daya pada setiap simulasi THDi mendapatkan hasil yang berbeda, hasil pada setiap kondisi dapat dilihat dari tabel berikut.

| Orde Harmonisa | Phasa R | | Phasa S | | Phasa T | |
|----------------|----------|------------|----------|------------|----------|------------|
| | ih (p.u) | ih2 (p.u) | ih (p.u) | ih2 (p.u) | ih (p.u) | ih2 (p.u) |
| 3 | 0,1747 | 0,03052009 | 0,1833 | 0,03359889 | 0,1439 | 0,02070721 |
| 5 | 0,072 | 0,005184 | 0,0781 | 0,00609961 | 0,031 | 0,000961 |
| 7 | 0,0389 | 0,00151321 | 0,0409 | 0,00167281 | 0,0175 | 0,00030625 |
| 9 | 0,0244 | 0,00059536 | 0,0266 | 0,00070756 | 0,022 | 0,000484 |
| 11 | 0,0168 | 0,00028224 | 0,0193 | 0,00037249 | 0,0055 | 0,00003025 |
| 13 | 0,0124 | 0,00015376 | 0,0128 | 0,00016384 | 0,0088 | 0,00007744 |
| 15 | 0,0093 | 0,00008649 | 0,0089 | 0,00007921 | 0,0071 | 0,00005041 |
| 17 | 0,0073 | 0,00005329 | 0,0082 | 0,00006724 | 0,0028 | 0,00000784 |
| 19 | 0,0058 | 0,00003364 | 0,0056 | 0,00003136 | 0,0012 | 0,00000144 |
| Total | | 0,03842208 | | 0,04279301 | | 0,02262584 |

Tabel 1. Nilai I_h² dalam Satuan p.u Pada Setiap Phasa Saat Kondisi *Exsisting*

Berdasarkan able diatas maka didapatkan hasil $load loss (P_{LL})$ pada setiap phasa dengan perhitungan berikut :

$$\begin{split} P_{LL \; Phasa \; R} \; (p.u) &= 0.03842208 + (0.03842208 \; x \; 10.91^2) \; x \; 0.01 \\ &= 0.08 \; (p.u) \end{split}$$

Dimana didapatkan hasil pada setiap phasa pada table berikut :

Tabel 2. Hasil Perhitungan Load loss Pada Setiap Phasa Dalam Satuan (p.u)

| Phasa | P _{LL} (p.u) |
|-------|-----------------------|
| R | 0,08 |
| S | 0,09 |
| T | 0,09 |

Dengan didapatkan hasil pada table diatas maka dapat dihitung *total load loss* pada setiap phasa dengan perhitungan sebagai berikut :

$$P_{LL \text{ Phasa R}} = 0.08 \text{ x } 98.14 = 7.8512 \text{ kW}$$

Dengan demikian didapatkan hasil dari perhitungan diatas pada table berikut :

Tabel 3. Hasil Perhitungan Load loss Pada Setiap Phasa Saat Kondisi Exsisting

| Phasa | Losses (p.u) | PBase 1\phi (kW) | Losses (kW) |
|-------|--------------|------------------|-------------|
| R | 0,08 | 98,14 | 7,8512 |
| S | 0,09 | 98,14 | 8,8326 |
| T | 0,09 | 98,14 | 8,8326 |
| Total | | | 25,5164 |

Dari table diatas didapatkan hasil total load loss pada kondisi exsisting sebesar 25,5164 kW.

Sehingga hasil perhitungan *total* load loss pada tiap kondisi dapat dilihat

| Kondisi | Total Losses(Kw) |
|----------------------|------------------|
| Existing | 25,5164 |
| Filter Aktif Shunt | 17.3609 |
| Berbasis Kontrol PID | 4,4162 |

pada table.

Dari tabel diatas dapat dilihat nilai yang didapt dari masing-masing kondisi berbeda, dimana rugi-rugi pada saat kondisi *exsiting* memiliki nilai rugi-rugi yang paling tinggi sebesar 25,5164 kW, sedangkan pada kondisi dengan filter aktif mulai menurun dengan nilai sebesar 17.3609 kW, dan di kondisi dengan filter aktif berbasis *PID* memiliki nilai rugi-rugi yang paling rendah yaitu sebesar 4,4162 kW.

4.4 *Derating* Transformator

Besarnya perubahan nilai
THDi pada berdampak pula pada
penurunan kapasitas kerja (derating)
transformator Gedung Student Center
Universitas Udayana didapatkan dengan
menggunakan persamaan berikut:

KVA baru = $THDF \times KVA$ pengenal

THDF =
$$\frac{1,414 \text{ x (arus phase rms)}}{(arus puncak phase sesaat)} \text{ x } 100\%$$

$$= \frac{\frac{1,414 \, x \, (\frac{1}{3} x \, (Ir + Is + It) rms)}{\frac{1}{3} x \, (Ir + Is + It) puncak} \, x \, 100\% = \frac{1,414 \, x \, (\frac{1}{3} x \, (152,9 + 159,3 + 113))}{\frac{1}{3} x \, (260 + 321 + 176)} \, x \, 100\%$$

= 156.6 KVA

Derating (KVA) = KVA pengenal – KVA

$$= 250 - 156,6 = 43,4 \text{ kVA}$$

=78.3%

Derating Trafo (%) =
$$\frac{43,4}{200} X 100\% = 22\%$$

Dimana hasil dari perhitungan *derating* transformator pada setiap kondisi dapat dilihat pada tabel berikut.

Tabel 2. Hasil Perhitungan *Derating* Transformator Pada Setiap Kondisi

| Kondisi | Hasil(%) |
|--------------|----------|
| Existing | 22 |
| Filter Aktif | 1 |
| Berbasis PID | 1 |

Dilihat dari tabel diatas maka didapatkan bahwa nilai derating pada transformator Gedung Student Center Universitas Udayana memiliki 2 nilai yang berbeda yang didapat pada kondisi existing derating pada transformator mempunyai nilai yang cukup tinggi sebesar 22, dimana nilai ideal untuk kapasitas kerja transformator adalah 1 %, dimana nilai ideal derating tranformator terdapat pada kondisi dengan filter aktif dan dengan filter aktif berbasis PID yaitu sebesar 1%.

5. KESIMPULAN

Dari semua pembahasan diatas dapat lihat bahwa penggunaan filter aktif berbasis *PID* memiliki dampak yang baik dalam mengatasi rugi-rugi dan penurunan kapasitas kerja (derating) pada transformator. terutama pada transformator Gedung Student Center Universitas Udayana, dimana didapat pada hasil pengukuran awal nilai THDi pada setiap phasa yaitu R sebesar 10,91%, phasa S sebesar 11,38%, dan phasa T sebesar 17,97%, sedanngkan nilai derating pada kondisi awal adalah sebesar 22%. Namun setelah dilakukan simulasi pengoperasian aktif berbasisi PIDmenggunakan simulink Matlab didapatkan hasil yang berbeda pada setiap phasa dimana pada phasa R sebesar 0,31%, S 0.30%. sebesar sebesar T 0.35% penurunan nilai tersebut tentu mendampak pula pada derating transformator, dimana pada simulasi ini didapatkan nilai yang ideal untuk derating trasformator yaitu sebesar 1%.

6. REFERENSI

[1] Dugan, R.C., McGranaghan, M.F., Santoso, S., Beaty, H.W. 2004. *Electrical*

Power System Quality – Second Edition. USA: McGraw-Hill.

- [2] Rinas, I.W. 2017. Kualitas Daya Listrik & Beberapa Solusinya. Denpasar: Udayana University Press.
- [3] Widiarsana, I.P., Rinas, I.W., Arta, I.W. 2017. Penggunaan *Proportional Integral Derivative (PID) Controller* Pada Filter Aktif Untuk Meredam Harmonisa Akibat Beban *Non Linier* di Bali National Golf Resort.
- [4] Agus, I.N., Rinas, I.W., Weking, A.I. 2017. Simulasi Peredaman Distorsi Harmonisa Menggunakan Filter Aktif dan Analisis Rugi-Rugi Daya Pada Sistem Kelitrikan di Hotel The Bene Kuta. *E-Journal SPEKTRUM*, 4(2).
- [5] Adi, I.P., Rinas, I.W., Sukerayasa, I.W. 2019. Studi Analisa Pengaruh *Total Harmonic Distrortion* (THD) Terhadap Rugi-Rugi, Efisiensi, dan Kapasitas Kerja

Transformator Pada Penyulang Kerobokan.

[6] Rinas, I.W. 2012. Studi Analisis *Losses dan Derating* Akibat Pengaruh THD Pada Gardu Transformator Daya di Fakultas Teknik Universitas Udayana.