## 태양광 발전시스템에서의 벅 컨버터 소신호 모델링과 제어기 설계

정승환\*, 최익\*, 최주엽\*, 송승호\*, 이상철\*\*, 이동하\*\* \*광운대학교, \*\*대구경북과학기술원

# Small-Signal Modeling and Controller Design of Buck Converter for Photovoltaic Power Conditioning System

Jung, Seung-Hwan\*, Choy, Ick\*, Choi, Ju-Yeop\*, Song, Seung-Ho,

Lee, Sang-Cheol\*\*, Lee, Dong-Ha\*\*

\*Kwangwoon University(seungwhan1@hotmail.com)

\*\*Daegu Gyeongbuk Institute of Science & Technology

### ABSTRACT

본 논문에서는 태양광 발전시스템에서 사용되는 벅 컨버터의 새로운 모델을 제시하고, 선형화하여 모델링하였다. 이 모델을 통하여 전류와 전압 제어기를 설계하고, 그 특성을 MATLAB 과 PSIM으로 모의실험하여 검증하였다.

#### 1. 서 론

태양광 발전시스템에서의 DC/DC 컨버터는 안정된 출력 전 입/전류를 얻기 위하여 필수적인 요소이다. 이런 DC/DC 컨버 터의 제어기를 설계하는 것은 정확한 컨버터의 모델에 입각해 야만 한다. 하지만 대개 일반적인 컨버터의 모델을 사용하여 제어기를 설계하고 있으며, 이렇게 설계한 제어기가 좋은 성능 을 가지기 힘들고, 동작에 부담을 주게 된다.

본 논문에서는 태양광 발전시스템에서 사용되는 벅 컨버터 의 새로운 모델을 제시하고, 선형화하여 모델링하였다. 태양전 지의 전압/전류를 제어하게 되므로, 일반적인 벅 컨버터의 모 델과는 다르게 입력과 출력이 바뀌게 된다. 또한, 이 모델을 사 용했을 때의 장점은 MPPT의 과정을 시뮬레이션 할 수 있으 며, 그 결과 응답특성들을 고찰할 수 있다는 것이다.

이 모델로 전류/전압제어기를 이중루프로 구성하고, PI제어 기를 설계하였다. 제어기 설계를 위하여 MATLAB을 사용하였 으며, PSIM으로 모의실험을 통하여 검증하였다.

#### 2. 모델링

벅 컨버터의 정확한 모델링을 위하여 입력단의 태양전지 선 형모델이 필요하다. 하지만, 일반적인 태양전지의 매개변수형 모델은 비선형모델이므로, 테일러급수로 선형화하고 등가회로 로 나타내었다. 이는 그림 1의 왼쪽과 같이 전압원과 저항으로 표시된다.<sup>[112]</sup>



그림 1 벅 컨버터 모델과 태양전지 모델

Fig. 1 Buck Converter Model and Solar Cell Model

그림 1의 오른쪽은 벅 컨버터의 모델로서, 각 LC소자는 ESR을 포함한다. 또한, 출력단을 정전압원으로 가정한다. 실제 로 태양광 발전시스템에서의 벅 컨버터의 출력단은 태양전지의 MPPT를 위해서 정전압원의 역할을 해주어야 한다. 스위치는 간단하게 듀티비를 곱한 형태로 선형화하였고, 각 전압/전류 방정식을 풀어낸 최종 전달함수는 다음 수식 1, 2와 같다.

$$\frac{\hat{i_L}(s)}{\hat{d}(s)} = \frac{V_c R_c C \left(1 + \frac{R_c}{R_s}\right) s^2 + V_c C \left(1 + \frac{2R_c}{R_s}\right) s + \left(\frac{V_c}{R_s} + I_L D\right)}{L C \left(1 + \frac{R_c}{R_s}\right) s^2 + \left(R_L C + \frac{R_L R_c C + L}{R_s}\right) s + \left(D^2 + \frac{R_L}{R_s}\right)}$$
(1)

$$\frac{\widehat{v_{pv}}(s)}{\widehat{d}(s)} = \frac{R_s R_c C I_L s^2 + R_s \left( L I_L + R_c R_L D I_L + R_c C D V_c \right) s + R_s \left( R_L I_L + D V_c \right)}{L C \left( R_s + R_c \right) s^2 + \left( R_s R_c C + R_L R_c C + R_s R_c C D^2 + L \right) s + R_L + R_s D^2}$$
(2)

## 3. 제어기 설계와 시뮬레이션

제어기의 구성은 아래 그림 2와 같다.  $i_L(s)$ 와  $v_{pv}(s)$ 를 제어 하는 이중루프로 하고, 안쪽 루프는 인덕터에 흐르는 전류제어 기, 바깥쪽 루프는 태양전지의 전압제어기로 구성하였다. 각 제 어기는 간단한 PI 제어기를 설계하였다.<sup>[1]</sup>



그림 2 제어기 구성도 Fig. 2 Block Diagram of the Controller

## 3.1 전류/전압 제어기

전류제어기는 절점 주파수를 약 2khz 대역으로 하여, PI 제 어기로 설계하였다. 시스템의 보데선도는 아래 그림과 같다. 이 때, 시스템의 개루프 전달함수 Goi(s)는 Hi(s)Tdi(s)이며, 그림 3에 각 전달함수에 대한 보데선도를 도시하였다.



그림 3 전류제어기의 보데선도 (Tdi(s), Hi(s), Goi(s)) Fig. 3 Bode Plot of the Current Controller

전압제어기는 절점 주파수를 약 200hz 대역으로 하여, 전류 제어기와 마찬가지로 PI 제어기로 설계하였다. 시스템의 개루 프 전달함수는 아래 수식 3과 같다.

$$G_{ov} = Hv(s) \frac{Hi(s)}{Hi(s)Tdi(s)+1} Tdv(s)$$
(3)

그림 4에 각 전달함수에 대한 보데선도를 도시하였다.







그림 5 이중루프 제어기의 스텝응답 Fig. 5 Step Response of the Double Loop Controller

그림 5는 설계된 제어기의 스텝응답으로, 오버슈트가 15%정 도 발생하며, 0.1s내에 안정되는 모습을 살펴볼 수 있다. 이렇 게 설계된 제어기를 PSIM에서의 회로에 적용하여 같은 특성 을 가지는지 확인하여 모델링이 정확함을 검증한다.

#### 3.2 모의실험

모의실험은 아래 그림 6과 같이 PSIM으로 도면을 작성하여 수행하였다. 제어기 설계시의 파라미터 값을 대입하여 동일한 특성을 가지는지에 주안점을 두었으며,  $v_{pv}$ 의 기준값을 25V에 서 35V로, 다시 25V로 스텝으로 변동하였다. 그림 7은 결과 파 형으로서 설계한 제어기의 값이 안정함을 알 수 있으며, 가운 데  $v_{pv}$ 의 파형과 그림 5의  $v_{pv}$ 의 특성이 동일함을 검증하였다.



그림 6 PSIM 모의실험 회로 Fig. 6 Simulation Schematics using PSIM



그림 7 PSIM 모의실험 결과 파형 (IL, Vpv, duty) Fig. 7 Simulation Result using PSIM

#### 4. 결 론

본 논문에서는 태양광 발전시스템에서 사용되는 벅 컨버 터의 새로운 모델링을 제시하고, 전류/전압제어기를 이중루프 로 구성하여 PI제어기를 설계한 후, 이를 MATLAB과 PSIM을 사용하여 검증하였다. 제어기의 설계값에 따라 동일한 특성을 가짐을 알 수 있었다. 추후, 실제 비선형 태양전지 모델을 적용 하여 모의실험하여 검증하고, 실제 실험에 적용하여 검증해야 하는 단계가 남아있다.

본 연구는 교육과학기술부에서 지원하는 대구경북과학 기술원 일반사업(12 BD 0101)에 의해 수행되었습니다.

### 참 고 문 헌

- 태양광발전시스템에서의 벅 컨버터 모델링, 정승환, 최익, 임지훈, 최주엽, 송승호, 안진웅, 이동하, 한국태양에너지학 회 2010년도 춘계학술발표대회 논문집, pp. 322~327
- [2] Hussein, K.H., Muta, I., Hoshino, T., Osakada, M., "Maximum photovoltaic power tracking: an algorithm for rapidly changing atmospheric conditions", Generation, Transmission and Distribution, IEE Proceedings, Volume: 10 Issue: 2, Publication Year: 1995, Page(s): 360 367