

BAB II

TINJAUAN PUSTAKA

Penelitian sebelumnya oleh : Andi Tegar Pratama, Jurusan Teknik Elektro, UMY

Generator sinkron merupakan alat listrik yang berfungsi mengkonversikan energi mekanis berupa putaran menjadi energi listrik. Energi mekanis berupa putaran tersebut dihasilkan oleh penggerak mula (prime mover). Generator sinkron harus dioperasikan dengan putaran yang stabil agar mendapatkan output generator berupa tegangan dan frekuensi yang stabil.

Kestabilan kinerja generator sinkron dipengaruhi oleh arus eksitasi (I_f), kecepatan putar (n) generator, besar beban dan faktor daya beban ($\cos\phi$). Adanya perubahan besar beban dan jenis beban yang ditopang generator akan mengakibatkan ketidakstabilan kinerja generator. Dalam penelitian ini dilakukan percobaan dan analisis perubahan beban terhadap karakteristik generator sinkron satu fasa untuk mengetahui pengaruh antara besarnya perubahan beban resistif (R), resistif-induktif (R-L) dan resistif-kapasitif (R-C) terhadap tegangan

keluaran generator (V_t), arus medan magnet generator/eksitasi (I_f) dan arus beban generator (I_a) sehingga kestabilan kinerja generator dan keseimbangan dalam sistem generator sinkron satu fasa dapat dicapai.

2.1 Generator

Generator sinkron (alternator) adalah mesin listrik yang digunakan untuk mengubah energi mekanik menjadi energi listrik dengan perantara induksi medan magnet. Dikatakan generator sinkron karena jumlah putaran rotornya sama dengan jumlah putaran medan magnet pada stator. Kecepatan sinkron ini dihasilkan dari kecepatan putar rotor dengan kutub – kutub magnet yang berputar dengan kecepatan yang sama dengan medan putar pada stator. Mesin ini tidak dapat dijalankan sendiri karena kutub – kutub rotor tidak dapat tiba – tiba mengikuti kecepatan medan putar pada waktu sakelar terhubung dengan jala – jala.

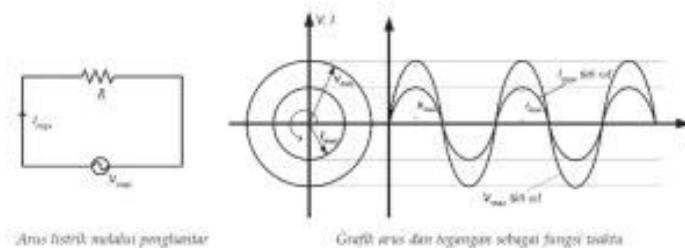
Generator sinkron mengkonversikan energi mekanik menjadi energi listrik. Adapun sumber dari energi mekanik tersebut adalah *prime mover*, baik mesin diesel, turbin uap, turbin gas, turbin air atau perangkat sejenis lainnya.

Tegangan output dari generator sinkron adalah tegangan bolak-balik, karena itu generator sinkron disebut juga generator AC.

2.2 Prinsip Kerja Generator Sinkron

Perbedaan prinsip antara generator DC dengan generator AC adalah untuk generator DC, kumparan jangkar ada pada bagian rotor dan terletak di antara kutub-kutub magnet yang tetap di tempat, diputar oleh tenaga mekanik. Pada generator sinkron, konstruksinya sebaliknya, yaitu kumparan jangkar disebut juga kumparan stator karena berada pada tempat yang tetap, sedangkan kumparan rotor bersama-sama dengan kutub magnet diputar oleh tenaga mekanik. Prinsip generator ini secara sederhana dapat dijelaskan bahwa tegangan akan diinduksikan pada konduktor apabila konduktor tersebut bergerak pada medan magnet sehingga memotong garis-garis gaya. Hukum tangan kanan berlaku pada generator dimana menyebutkan bahwa terdapat hubungan antara penghantar bergerak, arah medan magnet, dan arah resultan dari aliran arus yang terinduksi. Apabila ibu jari menunjukkan arah gerakan penghantar, telunjuk menunjukkan arah fluks, jari tengah menunjukkan arah aliran elektron yang terinduksi. Hukum ini juga berlaku apabila magnet sebagai pengganti penghantar yang digerakkan.

Prinsip kerja dari generator sesuai dengan hukum Lens, yaitu arus listrik yang diberikan pada stator akan menimbulkan momen elektromagnetik yang bersifat melawan putaran rotor sehingga menimbulkan EMF pada kumparan rotor. Tegangan EMF ini akan menghasilkan suatu arus jangkar. Jadi diesel sebagai prime mover akan memutar rotor generator, kemudian rotor diberi eksitasi agar menimbulkan medan magnet yang berpotongan dengan konduktor pada stator dan menghasilkan tegangan pada stator. Karena terdapat dua kutub yang berbeda yaitu utara dan selatan, maka pada 90° pertama akan dihasilkan tegangan maksimum positif dan pada sudut 270° kedua akan dihasilkan tegangan maksimum negatif. Ini terjadi secara terus menerus/continue. Bentuk tegangan seperti ini lebih dikenal sebagai fungsi tegangan bolak-balik.

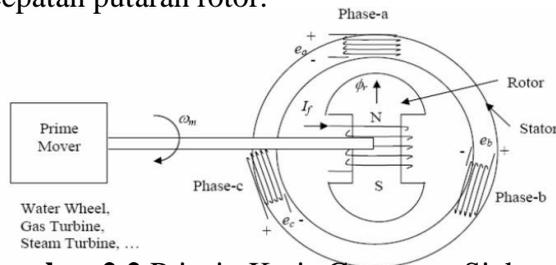


Gambar 2.1 Gelombang Tegangan Bolak Balik

(Sumber :Ahmad Faisal, 2011)

Prinsip kerja dari generator sinkron dapat dinyatakan sebagai berikut :

1. Rotor disuplai dengan arus DC I_f yang kemudian menghasilkan fluks magnet.
2. Rotor digerakkan oleh turbin dengan kecepatan konstan.
3. Garis gaya magnet bergerak menginduksi kumparan pada stator.
4. Frekuensi dari tegangan generator tergantung dari kecepatan putaran rotor.



Gambar 2.2 Prinsip Kerja Generator Sinkron

(Sumber : Rakhman, Alief. 2013)

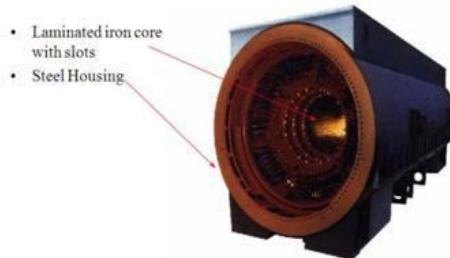
2.3 Bagian-bagian Generator Sinkron

Generator sinkron terdiri atas beberapa bagian, yaitu:

1. Stator

Stator atau armatur adalah bagian generator yang berfungsi sebagai tempat untuk menerima induksi magnet dari rotor. Arus AC yang menuju ke beban disalurkan melalui armatur, komponen ini berbentuk sebuah rangka silinder

dengan lilitan kawat konduktor yang sangat banyak. Armatur selalu diam (tidak bergerak). Stator dari mesin sinkron terbuat dari bahan ferromagnetik yang berbentuk laminasi untuk mengurangi rugi-rugi arus pusar. Dengan inti ferromagnetik yang bagus berarti permeabilitas dan resistivitas dari bahan tinggi.



Gambar 2.3 Konstruksi Stator
(Sumber : Rakhman, Alief. 2013)

Bagian yang diam (stator) terdiri dari beberapa bagian, yaitu:

a. Inti

Bentuk dari inti stator ini berupa cincin laminasi-laminasi yang diikat serapat mungkin untuk menghindari rugi-rugi arus eddy (*eddy current losses*). Pada inti ini terdapat slot-slot untuk menempatkan konduktor dan untuk mengatur arah medan magnetnya. Untuk menghindari arus pusar dan panas yang timbul, maka inti stator dibuat dari lempengan baja tipis dan isolasi satu terhadap yang lain.

b. Belitan

Bagian stator yang terdiri dari beberapa batang konduktor yang terdapat di dalam slot-slot dan ujung-ujung kumparan. Masing-masing slot dihubungkan untuk mendapatkan tegangan induksi.

c. Alur

Bagian stator yang berperan sebagai tempat belitan stator ditempatkan.

d. Rumah

Bagian dari stator yang umumnya terbuat dari besi tuang yang berbentuk silinder. Bagian belakang dari rumah stator ini biasanya memiliki sirip-sirip sebagai alat bantu dalam proses pendinginan.

2. Rotor

Rotor adalah bagian generator yang bergerak atau berputar. Antara rotor dan stator dipisahkan oleh celah udara (*air gap*). Rotor berfungsi untuk membangkitkan medan magnet yang kemudian tegangan dihasilkan dan akan diinduksikan ke stator. Rotor terdiri dari dua bagian umum, yaitu:

a. Inti kutub

b. Kumparan medan

Pada bagian inti kutub terdapat poros dan inti rotor yang memiliki fungsi sebagai jalan atau jalur fluks magnet yang dibangkitkan oleh kumparan medan. Pada kumparan medan ini juga terdapat dua bagian, yaitu bagian penghantar sebagai jalur untuk arus pemacuan dan bagian yang diisolasi. Kutub medan magnet rotor dapat berupa salient pole (kutub menonjol) dan non salient pole (kutub silinder).

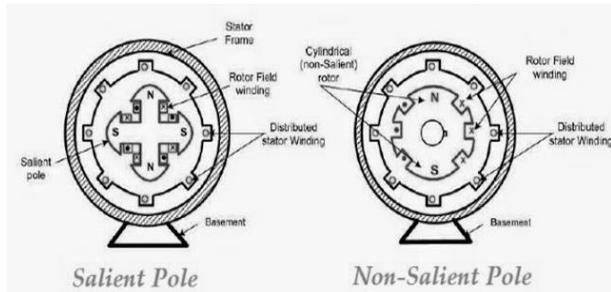
1. Rotor Bentuk Menonjol (Salient Pole)

Pada jenis salient pole, kutub magnet menonjol keluar dari permukaan rotor. Belitan-belitan medannya dihubung seri. Ketika belitan medan ini disuplai oleh eksiter, maka kutub yang berdekatan akan membentuk kutub berlawanan. Rotor kutub menonjol akan mengalami rugi-rugi angin yang besar dan bersuara bising jika diputar dengan kecepatan tinggi dan konstruksi kutub menonjol tidak cukup kuat untuk menahan tekanan mekanis apabila diputar dengan kecepatan tinggi.

2. Rotor Bentuk Silinder (Non-Salient Pole)

Rotor silinder umumnya digunakan pada generator sinkron dengan kecepatan putar tinggi (1500 atau 3000 rpm). Rotor silinder baik digunakan pada kecepatan putar tinggi karena konstruksinya memiliki kekuatan mekanik yang baik pada kecepatan putar tinggi dan distribusi di sekeliling rotor

mendekati bentuk gelombang sinus sehingga lebih baik dari kutub menonjol.



Gambar 2.4 Rotor Bentuk Menonjol dan Bentuk Silinder

(Sumber :Ahmad Faisal, 2011)

2.4 Karakteristik Generator Sinkron

Generator sinkron memiliki beberapa karakteristik, diantaranya:

1. Generator sinkron keadaan jalan tanpa beban

Dengan memutar generator sinkron diputar pada kecepatan sinkron dan rotor diberi arus medan (I_f), maka tegangan (E_o) akan terinduksi pada kumparan jangkar stator. Bentuk hubungannya diperlihatkan pada persamaan berikut :

$$E_o = c . n . \phi$$

(2.1)

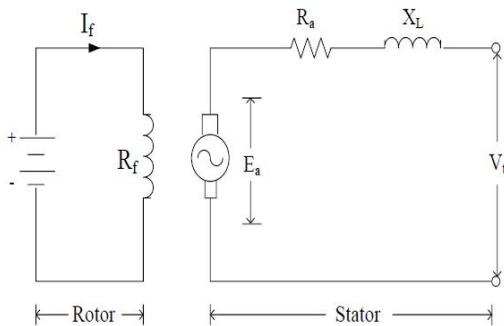
Dimana :

c = Konstanta mesin

n = Kecepatan putaran (rpm)

ϕ = Fluks yang dihasilkan oleh I_f

Dalam keadaan tanpa beban arus jangkar tidak mengalir pada stator, karenanya tidak terdapat pengaruh reaksi jangkar. Fluks hanya dihasilkan oleh arus medan (I_f).



Gambar 2.5 Rangkaian Ekuivalen Generator Sinkron Tanpa Beban

(Sumber :Ahmad Faisal, 2011)

Besar GGL armatur tanpa beban pada faktor daya beban = 1, PF tertinggal dan PF mendahului adalah sebagai berikut :

1. $\text{pf} = 1$

$$E_o = \sqrt{(V_t + I_a R_a)^2 + (I_a X_s)^2}$$

2. $\text{pf} = \text{tertinggal}$

$$E_o = \sqrt{(V_t \cos \theta + I_a R_a)^2 + (V_t \sin \theta + I_a X_s)^2}$$

(2.3)

3. pf = mendahului

$$E_o = \sqrt{(V_t \cos \theta + I_a R_a)^2 + (V_t \sin \theta - I_a X_s)^2}$$

(2.4)

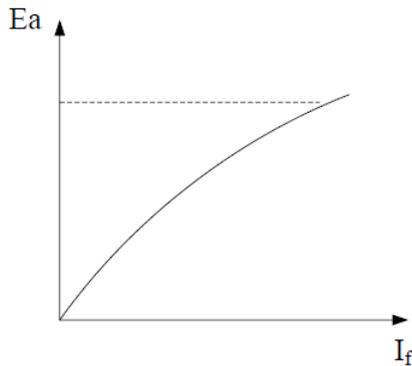
Dimana:

E_o = GGL armature tanpa beban

V_t = Tegangan terminal *output* per fasa (Volt)

R_a = Resistansi Jangkar per fasa (Ohm)

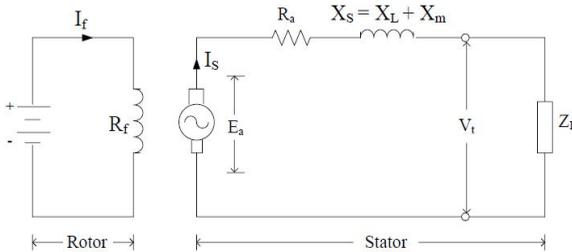
X_s = Reaktansi sinkron per fasa (Ohm)



Gambar 2.6 Grafik Hubungan Arus Penguat Medan (If) dan Ea

(Sumber :Ahmad Faisal, 2011)

2. Generator sinkron berbeban

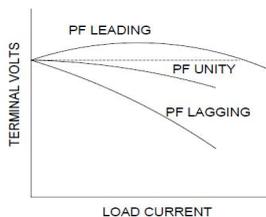


Gambar 2.7 Rangkaian Ekuivalen Generator Sinkron Berbeban

(Sumber : Pramana, Kurniawan. 2011)

Bila generator diberi beban yang berubah – ubah maka besarnya tegangan terminal V_t akan berubah – ubah pula. Hal ini disebabkan adanya :

1. Jatuh tegangan karena resistansi jangkar (R_a).
2. Jatuh tegangan karena reaktansi bocor jangkar (X_L).
3. Jatuh tegangan karena reaksi jangkar.



Gambar 2.8 Karakteristik Generator AC Pada Berbagai Faktor Daya

(Sumber :Ahmad Faisal, 2011)

2.5 Pengujian Generator Sinkron

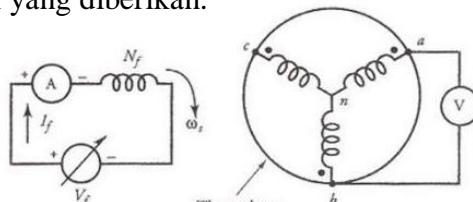
Pada generator sinkron dilakukan beberapa pengujian agar dapat bekerja dengan baik. Pengujian yang dilakukan yaitu:

1. Pengujian *Open Circuit*

Pengujian rangkaian terbuka atau tes tanpa beban dilakukan berdasarkan dengan:

- Generator diputar dengan kecepatan nominal.
- Tidak ada beban terhubung pada terminal.
- Arus medan dinaikkan dari 0 sampai maksimum.
- Catat nilai tegangan terminal dan arus medan.

Dengan terminal terbuka, $I_A = 0$, sehingga $E_a = V_\phi$. Plot ini disebut *open circuit characteristic* (OCC) atau karakteristik rangkaian terbuka dari generator. Dengan karakteristik ini, adalah mungkin untuk menemukan tegangan internal yang dibangkitkan pada generator untuk berapapun arus medan yang diberikan.

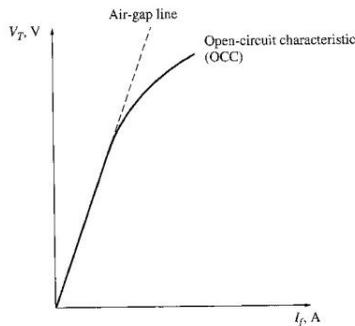


Gambar 2.9 Diagram Rangkaian Pengujian *Open Circuit*

(Sumber : Pramana, Kurniawan. 2011)

Dengan terminal terbuka, $I_A = 0$, sehingga $E_a = V\phi$. Plot ini disebut *open circuit characteristic* (OCC) atau karakteristik rangkaian terbuka dari generator. Dengan karakteristik ini, adalah mungkin untuk menemukan tegangan internal yang dibangkitkan pada generator untuk berapapun arus medan yang diberikan.

Open Circuit Characteristic (OCC) mengikuti sebuah garis lurus yang berhubungan dengan *magnetic circuit* dari generator sinkron yang tidak dibebani. Berhubung dalam daerah yang linear, banyak dari mmf (*magnetic moving force*) hilang oleh *air-gap* (celah udara), garis lurus itu disebut *air-gap line*.



Gambar 2.10 Karakteristik *Open Circuit* pada Generator

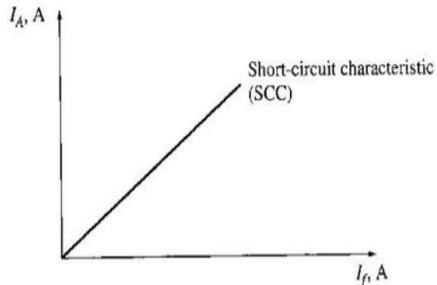
(Sumber : Pramana, Kurniawan. 2011)

2. Pengujian *Short Circuit*

Pengujian hubung singkat memberikan informasi tentang kemampuan arus dari generator sinkron. Hal ini dilakukan dengan :

- a. Generator diputar pada kecepatan nominal.
- b. Atur arus medan ke 0.
- c. Hubung singkatkan terminal-terminal.
- d. Ukur arus jangkar atau arus line seiring arus

medan dinaikkan.



Gambar 2.11 Karakteristik *Short Circuit* pada Generator

(Sumber : Pramana, Kurniawan. 2011)

Pada saat terminal-terminal dihubung singkatkan, didapat :

$$I_A = \frac{E_A}{\sqrt{R_a^2 + X_s^2}} \quad (2.5)$$

Dimana:

I_A = Arus jangkar (*Ampere*)

E_A = GGL pada jangkar (*Volt*)

R_a = Resistansi Jangkar per fasa (*Ohm*)

X_s = Reaktansi sinkron per fasa (*Ohm*)

Dari kedua tes diatas, maka didapat nilai inpedansi
(E_A dari OCC dan I_A dari SCC) :

$$Z_s = \sqrt{R_a^2 + X_s^2} = \frac{E_A}{I_A}$$

(2.6)

Dimana:

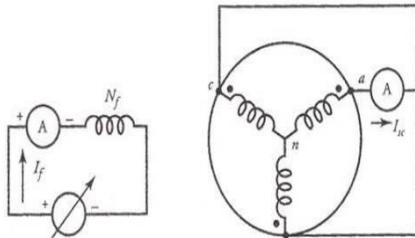
Z_s = Impedansi sinkron (*Ohm*)

I_A = Arus jangkar (*Ampere*)

E_A = GGL pada jangkar (*Volt*)

R_a = Resistansi Jangkar per fasa (*Ohm*)

X_s = Reaktansi sinkron per fasa (*Ohm*)



Gambar 2.12 Rangkaian untuk Pengujian Hubung Singkat

(Sumber :Agus Supardi, Joko Susilo dan Faris. 2014)

2.6 Pengaturan Tegangan Generator

Jika beban ditambahkan pada generator ac yang sedang bekerja pada kepesatan konstan dan dengan eksitasi medan konstan, tegangan terminal akan berubah. Besarnya perubahan akan bergantung pada rancangan mesin dan pada faktor daya beban.

Faktor-faktor yang mempengaruhi pengaturan generator adalah sebagai berikut:

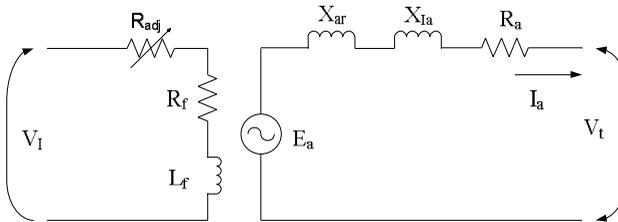
1. Penurunan tegangan $I R$ pada lilitan jangkar.
2. Penurunan tegangan $I X_L$ pada lilitan jangkar.
3. Reaksi jangkar (pengaruh magnetisasi dari arus jangkar).

Karena tegangan terminal generator ac banyak berubah dengan berubahnya beban, maka untuk operasi hampir semua peralatan listrik diperlukan usaha untuk menjaga agar tegangannya konstan. Cara yang biasa dilakukan untuk ini adalah menggunakan alat pembantu yang disebut pengatur tegangan (*voltage regulator*) untuk mengendalikan besarnya eksitasi medan dc yang dicatukan pada generator. Bila tegangan terminal generator turun karena perubahan beban, pengatur tegangan secara otomatis menaikkan pembangkitan medan sehingga tegangan kembali normal. Sama halnya bila tegangan terminal naik karena perubahan beban, maka

pengatur akan mengembalikan nilai tegangan normalnya dengan mengurangi eksitasi medan.

2.7 Rangkaian Ekuivalen Generator Sinkron

Rangkaian ekuivalen generator per fasa dari suatu generator sinkron dapat dilihat seperti pada gambar 2.15:



Gambar 2.13 Rangkaian ekuivalen generator sinkron

(Sumber : Ahmad Faisal. 2011)

Keterangan Gambar:

E_a = Tegangan induksi (Volt)

V_t = Tegangan terminal generator (Volt)

V_f = Tegangan eksitasi (Volt)

R_f = Tahanan belitan medan (Ohm)

L_f = Induktansi belitan medan (H)

R_{adj} = Tahanan variable (Ohm)

R_a = Tahanan jangkar (Ohm)

X_{ar} = Reaktansi reaksi jangkar (Ohm)

X_{la} = Reaktansi bocor belitan jangkar (Ohm)

I_a = Arus jangkar (Ampere)

Berdasarkan gambar 2.13 diatas maka dapat ditulis persamaan tegangan induksi E_a generator sinkron seperti:

$$E_a = V_t + jX_{ar}I_a + jX_{la}I_a + R_aI_a \quad (2.7)$$

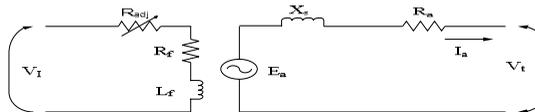
$$E_a = V_t + I_a(R_a + jX_s) \quad (2.8)$$

Dan persamaan tegangan V_t generator sinkron dapat ditulis seperti yang tampak dibawah:

$$V_t = E_a - jX_{ar}I_a - jX_{la}I_a - R_aI_a \quad (2.9)$$

Dengan menyatakan reaktansi reaksi jangkar dan reaktansi fluks bocor sebagai reaktansi sinkron, atau $X_s = X_{ar} + X_{la}$ dapat dilihat pada gambar 2.14 dibawah, maka persamaan tegangan terminal menjadi persamaan:

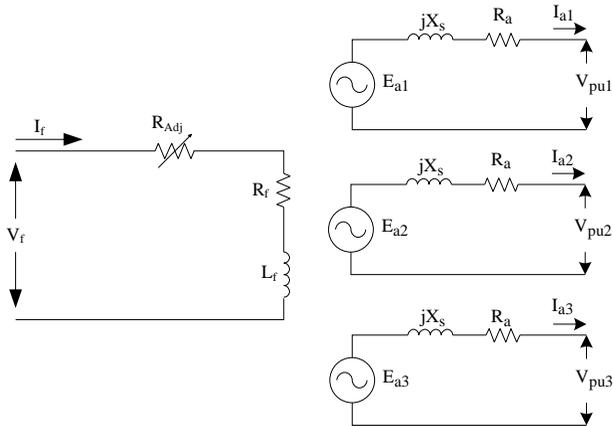
$$V_t = E_a - jX_sI_a - R_aI_a \quad (2.10)$$



Gambar 2.14 Penyederhanaan rangkaian ekuivalen generator sinkron

(Sumber : Ahmad Faisal. 2011)

Karena tegangan yang dibangkitkan generator sinkron adalah tegangan bolak-balik, maka biasanya diekspresikan dalam bentuk fasor. Sementara itu untuk rangkaian ekivalen penuh generator sinkron tiga fasa ditunjukkan gambar 2.15.



Gambar 2.15 Rangkaian ekivalen generator sinkron tiga fasa

(Sumber : Ahmad Faisal. 2011)

Sumber daya DC memasok rangkaian medan rotor, digambarkan oleh induktansi kumparan dan tahanan secara seri. Dalam seri dengan R_F , merupakan resistor yang dapat diatur R_{adj} yang mengontrol aliran arus. Sisanya terdiri dari rangkaian ekivalen model untuk setiap tahap. Setiap fase memiliki tegangan yang dihasilkan tegangan internal dengan induktansi X_S (terdiri dari jumlah

reaktansi jangkar dan kumparan induktansi) dan resistansi seri R_a .

Jika 3 fase yang terhubung dalam Y atau Δ , tegangan terminal dapat ditentukan sebagai berikut:

$$V_T = \sqrt{3}V_\phi \quad (\text{terhubung Y})$$

$$(2.11)$$

$$V_T = V_\phi \quad (\text{terhubung } \Delta)$$

$$(2.12)$$

Maka V_L 3 fasa yang terhubung Y adalah:

$$V_L = \frac{V_T}{\sqrt{3}}$$

$$(2.13)$$

Idealnya, tegangan terminal untuk semua 3 fase harus sama karena diasumsikan bahwa beban terhubung seimbang.

2.8 Diagram Fasor Generator Sinkron

Karena tegangan yang dibangkitkan pada generator sinkron adalah tegangan arus bolak – balik, maka tegangan tersebut biasanya digambarkan dalam bentuk diagram fasor. Diagram fasor terdiri atas dua bagian, yaitu besaran skalar (*magnitude*) dan besaran sudut, dimana hubungan keduanya digambarkan dalam dua dimensi. Bila E_a , V_t , $jX_s I_a$ dan $I_a R_a$ digambar dalam satu gambar yang menunjukkan hubungan

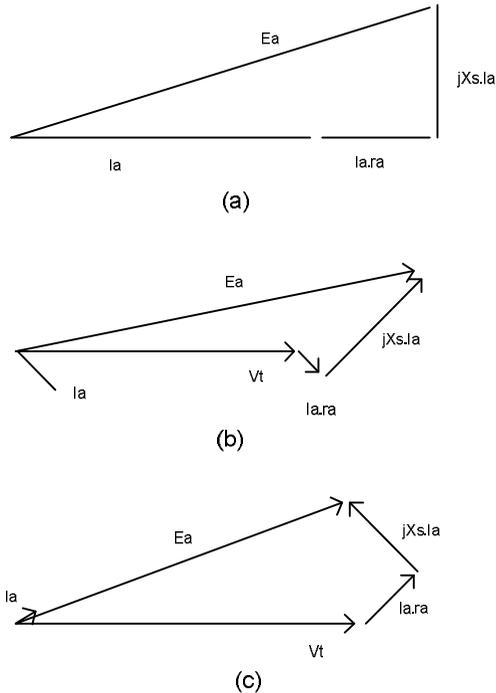
antara besaran – besaran tersebut, maka hasil dari diagram ini dinamakan diagram fasor.

Dari gambar 2.14 tampak bahwa total tegangan E_a berbeda dengan tegangan fasa V_t , ini disebabkan adanya tegangan drop pada elemen resistif dan induktif pada mesin. Semua tegangan dan arus dari gambar 2.115 ini direferensikan terhadap V_t , (V_t sebagai referensi, $V_t = V_t \angle 0^\circ$).

Gambar 2.16 menunjukkan hubungan dimana generator melayani beban dengan faktor daya satu (beban resistif murni). Diagram fasor tersebut dapat dibandingkan dengan diagram fasor untuk generator yang melayani beban induktif dan kapasitif (lagging dan leading), dimana diagram fasor untuk kedua beban ini masing – masing diperlihatkan oleh gambar 2.16b dan gambar 2.16c. Perlu dicatat bahwa untuk mendapatkan tegangan terminal dan arus jangkar yang sama, E_a yang dibutuhkan untuk beban lagging (beban induktif) lebih besar dibandingkan dengan E_a yang dibutuhkan untuk beban kapasitif. Oleh karena itu, untuk beban lagging membutuhkan arus medan yang besar untuk mendapatkan tegangan terminal yang sama.

Dimana dalam hal ini, n dijaga konstan untuk mendapatkan frekuensi yang konstan. Begitu juga pada arus

medan dan tegangan medan yang sama, tegangan terminal V_t untuk beban lagging (beban induktif) lebih rendah dibandingkan dengan tegangan terminal V_t untuk beban leading (beban kapasitif).



Gambar 2.16 Diagram fasor generator sinkron (a) Beban resistif (b) Beban induktif (c) Beban kapasitif

(Sumber :Ahmad Faisal, 2011)

2.9 Sistem Eksitasi pada Generator Sinkron

Eksitasi atau penguatan medan merupakan bagian yang penting dari sebuah generator sinkron. Tidak hanya untuk menjaga tegangan terminal tetap konstan tetapi juga harus merespon terhadap perubahan beban yang tiba-tiba. Eksitasi pada generator sinkron adalah pemberian arus searah pada belitan medan yang terdapat pada rotor. Sesuai dengan prinsip elektromagnet, apabila suatu konduktor yang berupa kumparan yang dialiri listrik arus searah maka kumparan tersebut akan menjadi magnet sehingga akan menghasilkan fluks-fluks magnet. Apabila kumparan medan yang telah diberi arus eksitasi diputar dengan kecepatan tertentu, maka kumparan jangkar yang terdapat pada stator akan terinduksi oleh fluks-fluks magnet yang dihasilkan oleh kumparan medan sehingga akan menghasilkan tegangan bolak-balik. Besarnya tegangan yang dihasilkan tergantung kepada besarnya arus eksitasi dan putaran yang diberikan pada rotor. Semakin besar arus eksitasi dan putaran, maka akan semakin besar tegangan yang dihasilkan oleh sebuah generator.

Sistem ini merupakan sistem yang vital pada proses pembangkitan listrik. Pada perkembangannya, sistem eksitasi

pada generator listrik ini dapat dibedakan menjadi 2 macam, yaitu :

- a. Sistem eksitasi dengan menggunakan sikat (*brush excitation*)
- b. Sistem eksitasi tanpa sikat (*brushless excitation*).

Sistem eksitasi mempunyai berbagai fungsi. Fungsi tersebut antara lain :

- a. Mengatur tegangan keluaran generator agar tetap konstan (stabil).
- b. Mengatur besarnya daya reaktif.
- c. Menekan kenaikan tegangan pada pelepasan beban (*load rejection*).

Karena mempunyai fungsi seperti di atas maka sistem eksitasi harus mempunyai sifat antara lain ;

- a. Mudah dikendalikan.
- b. Dapat mengendalikan dengan stabil/ sifat pengendalian stabil.
- c. Mempunyai respon/tanggapan yang cepat.
- d. Tegangan yang dikeluarkan harus sama dengan tegangan yang diinginkan.

Sistem yang banyak digunakan saat ini baik dengan generator sinkron tipe kutub sepatu (*salient pole*) maupun tipe

rotor silinder (*non-salient pole*) adalah sistem tanpa sikat. Pengeksitasi ac mempunyai jangkar yang berputar, keluarannya kemudian disearahkan oleh penyearah dioda silikon yang juga dipasang pada poros utama.

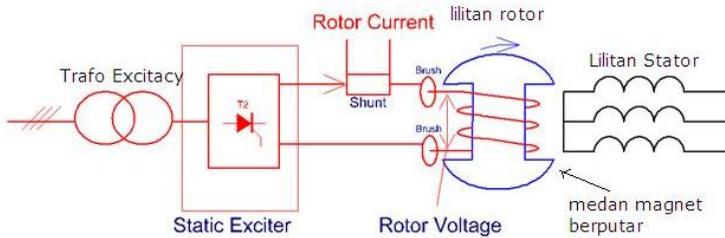
Keluaran yang telah disearahkan dari pengeksitasi ac, diberikan langsung dengan hubungan yang diisolasi sepanjang poros ke medan generator sinkron yang berputar. Keluaran dari pengeksitasi ac, dan berarti tegangan yang dibangkitkan oleh generator sinkron, dapat dikendalikan dengan mengubah kekuatan medan pengeksitasi ac. Jadi sistem eksitasi tanpa sikat tidak mempunyai komutator, cincin-slip atau sikat-sikat yang sangat menyederhanakan pemeliharaan mesin.

Setelah generator ac mencapai kepesatan yang sebenarnya oleh penggerak mulanya, medannya dieksitasi dari catu dc. Ketika kutub lewat di bawah konduktor jangkar yang berada pada stator, fluksi medan yang memotong konduktor menginduksikan ggl kepadanya. Ini adalah ggl bolak-balik, karena kutub dengan polaritas yang berubah-ubah terus-menerus melewati konduktor tersebut. Karena tidak menggunakan komutator, ggl bolak-balik yang dibangkitkan keluar pada terminal lilitan stator. Besarnya ggl yang dibangkitkan bergantung pada laju pemotongan garis gaya;

atau dalam hal generator, besarnya ggl bergantung pada kuat medan dan kecepatan konstan, maka besarnya ggl yang dibangkitkan menjadi bergantung pada eksitasi medan. Ini berarti bahwa besarnya ggl yang dibangkitkan dapat dikendalikan dengan mengatur besarnya eksitasi medan yang dikenakan pada medan generator.

1. Sistem Eksitasi dengan Sikat

Pada sistem eksitasi menggunakan sikat, sumber tenaga listriknya berasal dari generator arus searah (DC) atau generator arus bolak balik (AC) yang disearahkan terlebih dahulu dengan menggunakan *rectifier*. Jika menggunakan sumber listrik listrik yang berasal dari generator AC atau menggunakan *permanent magnet generator* (PMG), medan magnetnya adalah magnet permanen. Untuk mengalirkan arus eksitasi dari eksiter utama ke rotor generator, menggunakan slip ring dan sikat arang, demikian juga penyaluran arus yang berasal dari *pilot exciter* ke *main exciter*.



Gambar 2.17 Sistem Eksitasi dengan Sikat (*Brush Excitation*)

(Sumber :Ahmad Faisal, 2011)

a. Prinsip Kerja pada Sistem Eksitasi dengan Sikat (*Brush Excitation*)

Generator penguat yang pertama, adalah generator arus searah hubungan paralel yang menghasilkan arus penguat bagi generator penguat kedua. Generator penguat (*exciter*) untuk generator sinkron merupakan generator utama yang diambil dayanya. Pengaturan tegangan pada generator utama dilakukan dengan mengatur besarnya arus eksitasi (arus penguatan) dengan cara mengatur potensiometer atau tahanan asut. Potensiometer atau tahanan asut mengatur arus penguat generator pertama dan generator penguat kedua menghasilkan arus penguat generator utama.

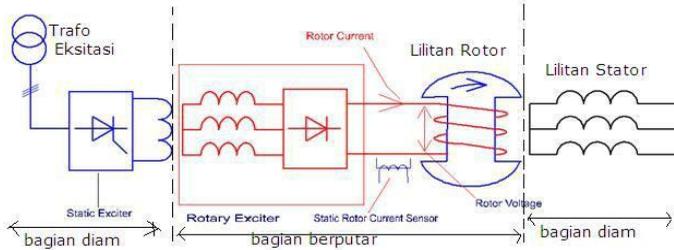
Dengan cara ini arus penguat yang diatur tidak terlalu besar nilainya (dibandingkan dengan arus generator penguat

kedua) sehingga kerugian daya pada potensiometer tidak terlalu besar. PMT arus penguat generator utama dilengkapi tahanan yang menampung energi medan magnet generator utama karena jika dilakukan pemutusan arus penguat generator utama harus dibuang ke dalam tahanan. Sekarang banyak generator arus bolak-balik yang dilengkapi penyearah untuk menghasilkan arus searah yang dapat digunakan bagi penguatan generator utama sehingga penyaluran arus searah bagi penguatan generator utama, oleh generator penguat kedua tidak memerlukan cincin geser karena penyearah ikut berputar bersama poros generator. Cincin geser digunakan untuk menyalurkan arus dari generator penguat pertama ke medan penguat generator penguat kedua. Nilai arus penguatan kecil sehingga penggunaan cincin geser tidak menimbulkan masalah. Pengaturan besarnya arus penguatan generator utama dilakukan dengan pengatur tegangan otomatis supaya nilai tegangan klem generator konstan. Perkembangan sistem eksitasi pada generator sinkron dengan sistem eksitasi tanpa sikat, karena sikat dapat menimbulkan loncatan api pada putaran tinggi. Untuk menghilangkan sikat digunakan dioda berputar yang dipasang pada jangkar.

2. Sistem Eksitasi Tanpa Sikat (*Brushless Excitation*)

Penggunaan sikat atau slip ring untuk menyalurkan arus eksitasi ke rotor generator mempunyai kelemahan karena besarnya arus yang mampu dialirkan pada sikat arang relatif kecil. Untuk mengatasi keterbatasan sikat arang, digunakan sistem eksitasi tanpa menggunakan sikat (*brushless excitation*). Keuntungan sistem eksitasi tanpa menggunakan sikat (*brushless excitation*), antara lain adalah:

- a. Energi yang diperlukan untuk eksitasi diperoleh dari poros utama (*main shaft*), sehingga keandalannya tinggi.
- b. Biaya perawatan berkurang karena pada sistem eksitasi tanpa sikat tidak terdapat sikat, komutator dan *slip ring*.
- c. Pada sistem eksitasi tanpa sikat (*brushless excitation*) tidak terjadi kerusakan isolasi karena melekatnya debu karbon pada *farnish* akibat sikat arang.
- d. Mengurangi kerusakan akibat udara buruk sebab semua peralatan ditempatkan pada ruang tertutup.
- e. Selama operasi tidak diperlukan pengganti sikat, sehingga meningkatkan keandalan operasi dapat berlangsung terus pada waktu yang lama.



Gambar 2.18 Sistem Eksitasi Tanpa Sikat (*Brushless Excitation*)

(Sumber :Ahmad Faisal, 2011)

a. Prinsip Kerja Sistem Eksitasi Tanpa Sikat (*Brushless Excitation*)

Generator penguat pertama disebut *pilot exciter* dan generator penguat kedua disebut *main exciter* (penguat utama). *Main exciter* adalah generator arus bolak-balik dengan kutub pada statornya. Rotor menghasilkan arus bolak-balik disearahkan dengan dioda yang berputar pada poros *main exciter* (satu poros dengan generator utama). Arus searah yang dihasilkan oleh dioda berputar menjadi arus penguat generator utama. *Pilot exciter* pada generator arus bolak-balik dengan rotor berupa kutub magnet permanen yang berputar menginduksi pada lilitan stator. Tegangan bolak-balik disearahkan oleh penyearah dioda dan menghasilkan arus searah yang dialirkan ke kutub-kutub magnet yang ada pada stator *main exciter*. Besar arus searah yang mengalir ke kutub *main exciter* diatur oleh pengatur tegangan otomatis (*automatic*

voltage regulator/AVR). Besarnya arus berpengaruh pada besarnya arus yang dihasilkan oleh *main exciter*, maka besarnya arus *main exciter* juga mempengaruhi besarnya tegangan yang dihasilkan oleh generator utama.

Pada sistem eksitasi tanpa sikat, permasalahan timbul jika terjadi hubung singkat atau gangguan hubung tanah di rotor dan jika ada sekering lebur dari dioda berputar yang putus, hal ini harus dapat dideteksi. Gangguan pada rotor yang berputar dapat menimbulkan distorsi medan magnet pada generator utama dan dapat menimbulkan vibrasi (getaran) berlebihan pada unit pembangkit.

b. Bagian Utama Sistem Eksitasi Tanpa Sikat (*Brushless Excitation*)

Bagian-bagian utama dari sistem eksitasi tanpa sikat antara lain :

1. *Permanent Magnet Generator (PMG)*

Permanent Magnet Generator (PMG) adalah generator sinkron yang sistem eksitasinya menggunakan magnet permanen pada rotornya. Pada sistem eksitasi tanpa sikat digunakan PMG sebagai penyedia daya untuk eksitasi AC exciter/main exciter dan komponen regulator. PMG terdiri dari magnet permanen berputar dan jangkar yang diam dililit untuk

output 3 fasa. PMG berputar seiring dengan berputarnya rotor. PMG sebagai pembangkit tegangan/ arus AC yang disearahkan kemudian dimasukkan pada AVR (*Automatic Voltage Regulator*) untuk dikontrol. Karena tegangan/ arus AC pada PMG sangat kecil, arus AC yang sudah disearahkan dimasukkan pada eksiter untuk membangkitkan tegangan AC yang lebih besar. Arus AC keluaran eksiter disearahkan oleh *rotating diode* untuk memberikan arus eksitasi pada rotor, sehingga pada rotor terdapat medan magnet.

Medan magnet tersebut menabrak kumparan – kumparan pada stator yang menghasilkan fluks listrik. Sehingga dari situ didapatkan tegangan keluaran yang dihasilkan oleh generator tersebut. Hal tersebut terjadi berulang – ulang setiap generator beroperasi. Sehingga tidak diperlukan sumber tegangan DC untuk eksitasi pada generator ini. Keluaran generator tersebut diambil melalui stator karena lebih mudah mengambil tegangan pada bagian yang diam dari pada mengambil tegangan pada bagian yang berputar (rotor).



Gambar 2.19 *Permanent Magnet Generator*

(Sumber : Rijono, Yon. 1997)

2. *AC Exciter*

AC exciter adalah jenis yang sama dengan generator sinkron konvensional. Rotor *AC exciter* ditempatkan pada poros yang sama dengan *rotating rectifier*. *AC exciter* sendiri mendapatkan eksitasi pada statornya dari PMG setelah disearahkan dalam AVR. Penggunaan *AC exciter* ini bertujuan untuk memperbesar arus eksitasi agar bisa digunakan untuk mengeksitasi generator utama, setelah disearahkan dulu oleh *rotating rectifier*.

b. *Rotating Rectifier*

Rotating rectifier terdiri dari dioda silikon, fuse dan resistor. Bagian ini merupakan bagian yang digunakan untuk menyearahkan arus yang akan menuju ke rotor generator utama

sebagai arus eksitasi. Berdasarkan fungsi kerjanya, ada 2 rangkaian penyearah yang digunakan pada *brushless exciter*, yaitu penyearah statis dan penyearah berputar. Karena kumparan medan generator utama terletak pada rotor, maka dioda ikut berputar dengan poros generator sehingga disebut *rotating rectifier*.

Gambar 2.20 Rotor, Kumparan AC *Exciter*, *Rotating Diode* dan PMG yang Terletak Satu Poros
(Sumber : Rijono, Yon. 1997)

3. *Automatic Voltage Regulator*

AVR merupakan bagian yang sangat penting dalam pengaturan arus eksitasi generator. Arus keluaran dari PMG disearahkan dan diatur besarnya di AVR. Unit AVR (*Automatic Voltage Regulator*) berfungsi untuk menjaga agar tegangan generator tetap konstan dengan kata lain generator

akan tetap mengeluarkan tegangan yang selalu stabil tidak terpengaruh pada perubahan beban yang selalu berubah-ubah dikarenakan beban sangat mempengaruhi tegangan output generator. Prinsip kerja dari AVR adalah mengatur arus penguatan pada eksiter. Apabila tegangan output generator di bawah tegangan nominal tegangan generator maka AVR akan memperbesar arus penguatan (*excitation*) pada eksiter. Dan juga sebaliknya apabila tegangan output generator melebihi tegangan nominal generator maka AVR akan mengurangi arus penguatan (*excitation*) pada eksiter.

2.10 Efisiensi Generator

Efisiensi generator adalah perbandingan antara daya output dengan daya input. Seperti halnya dengan mesin-mesin listrik lainnya, maupun transformator, maka efisiensi generator sinkron dapat dituliskan seperti Persamaan :

$$\eta_s = \frac{P_{out}}{P_{in}} \times 100\%$$

(2.14)

Dimana :

$$P_{in} = P_{out} + \sum P_{Rugi}$$

(2.15)

P_{out} = Daya keluaran

P_{in} = Daya masukan

$$\sum P_{Rugi} = I^2 \cdot R \quad (2.16)$$

2.11 Rugi Rugi Daya pada Generator

Generator memiliki rugi rugi daya diantaranya:

1. Rugi Listrik

Rugi listrik dikenal juga dengan rugi tembaga yang terdiri dari kumparan armatur, kumparan medan. Rugi – rugi tembaga ditemukan pada semua belitan pada mesin, dihitung berdasarkan pada tahanan dc dari lilitan pada suhu 75^0 C dan tergantung pada tahanan efektif dari lilitan pada fluks dan frekuensi kerjanya. Rugi kumparan armatur ($P_{ar} = I_a^2 \cdot R_a$) sebesar sekitar 30 sampai 40% dari rugi total pada beban penuh. Sedangkan rugi kumparan medan shunt ($P_{sh} = I_{sh}^2 \cdot R_{sh}$) bersama – sama dengan kumparan medan seri ($P_{sr} = I_{sr}^2 \cdot R_{sr}$) sebesar sekitar 20 sampai 30% dari rugi beban penuh. Sangat berkaitan dengan rugi $I^2 R$ adalah rugi – rugi kontak sikat pada cincin slip dan komutator, rugi ini biasanya diabaikan pada mesin induksi dan mesin serempak, dan pada mesin dc jenis industri tegangan jatuh pada sikat dianggap tetap sebesar 2V keseluruhannya jika dipergunakan sikat arang dan grafit dengan shunt.

2. Rugi Besi

Rugi besi disebut juga rugi magnetik yang terdiri dari histerisis dan rugi arus pusar atau arus eddy yang timbul dari perubahan kerapatan fluks pada besi mesin dengan hanya lilitan peneral utama yang diberi tenaga pada generator sinkron rugi ini dialami oleh besi armatur, meskipun pembentukan pulsa fluks yang berasal dari mulut celah akan menyebabkan rugi pada besi medan juga, terutama pada sepatu kutub atau permukaan besi medan. Rugi ini biasanya data diambil untuk suatu kurva rugi – rugi besi sebagai fungsi dari tegangan armatur disekitar tegangan ukuran. Maka rugi besi dalam keadaan terbebani ditentukan sebagai harga pada suatu tegangan yang besarnya sama dengan tegangan ukuran yang merupakan perbedaan dari jatuhnya tahanan ohm armatur pada saat terbebani. Rugi histerisis (P_h) dapat dinyatakan dalam bentuk persamaan empiris yang besarnya adalah :

$$P_h = \eta h^{1.6} \cdot B_{max} \cdot f \cdot V \text{ (watt)}$$

(2.17)

Dimana :

ηh = Koefisien steinmetz histerisis.

B_{max} = kerapatan flux (Wb/m^2)

V = Volume inti (m^3)

F = Frekuensi (Hz)

Tabel 2.1 Nilai Koefisien Steinmentz Histerisis

Bahan	η_h (joule / m ³)
Sheet steel	502
Silicon steel	191
Hard Cast steel	7040
Cast steel	750 – 3000
Cast iron	2700 – 4000

Dari persamaan, besar koefisien steinmentz histerisis, kerapatan flux dan volume inti adalah konstan sehingga nilai rugi histerisis adalah merupakan fungsi dari frekuensi atau ditulis ;

$$P_h = F(f)$$

(2.14)

Jadi makin besar frekuensi sinyal tegangan output makin besar rugi histerisis yang diperoleh.

1. Rugi Mekanik

Rugi mekanik terdiri dari :

a. Rugi gesek yang terjadi pada pergesekan sikat dan sumbu. Rugi ini dapat diukur dengan menentukan masukan

pada mesin yang bekerja pada kecepatan yang semestinya tetapi tidak diberi beban dan tidak diteral.

b. Rugi angin (windage loss) atau disebut juga rugi buta (stray loss) akibat adanya celah udara antara bagian rotor dan bagian stator. Besar rugi mekanik sekitar 10 sampai 20% dari rugi total pada beban penuh.