# J2954 기반 결합계수 변동과 120 Hz 충전 전류 리플을 고려한 3.3 kW 전기자동차용 무선 충전시스템 설계 분석

현동우, 추창엽, 이영석, 박기범 한국과학기술원

# Design Analysis of 3.3 kW Wireless Charging System for EVs Considering Coupling Coefficient and 120 Hz Charging Current Ripple Based on J2954

Dong-Woo Hyun, Chang-Yeob Chu, Youngseok Lee, Ki-Bum Park Korea Advanced Institute of Science and Technology

#### ABSTRACT

본 연구에서 분석하고자 하는 SAE J2954 WPT2 코일의 경 우, Double-Sided LCC 구성을 기본 보상회로로 고려하고 있으 며, 해당 보상회로 이외에 다른 고차원 보상회로에서의 적합성 에 대해서 분석해 볼 필요가 있다. 따라서, 본 논문에서는 Double-Sided LCC 보상회로와 LCC-Series 보상회로를 활용 하여 J2954 WPT2/Z3 코일 기반 3.3 kW 전기자동차용 무선 충전시스템을 구축하고, 각 시스템의 손실을 분석한다. 또한, 각 보상회로의 출력 특성을 고려하여 Post-Regulator의 전류 제어 시스템을 설계하고, 이들의 성능을 결합계수 변동과 충전 전류의 120 Hz 리플을 중점으로 비교 분석한다.

#### 1. 서론

1차측 LCC 구조의 고차원 보상회로는 1차측 코일에 흐르는 전류가 부하와 결합계수에 무관하다는 이점으로 인해 무선 충 전시스템에 널리 사용되고 있다.<sup>[1-3]</sup> SAE J2954 WPT2 코일의 경우, Double-Sided LCC 구성을 기본 보상회로로 고려하고 있 으므로 본 논문에서는 타 고차원 보상회로에서의 적합성에 대 해서 분석한다. 먼저 Constant Current (CC) 출력의 Double-Sided LCC 보상회로와 Constant Voltage (CV) 출력의 LCC-Series 보상회로를 WPT2/Z3 코일을 사용하여 설계한 후, 각 보상회로의 출력 특성을 고려한 Post-Regulator의 전류 제 어 시스템을 설계하여 그림 1과 같은 결합계수 변동에 강인한 3단 무선 충전시스템을 구축한다. 충전 전류 제어 시스템의 대 역폭은 Double-Sided LCC 기반 시스템의 경우 13 Hz, LCC-Series 기반 시스템의 경우 6 kHz로 보상회로의 출력 특 성에 따라 차이가 나게 된다. 마지막으로 시뮬레이션을 통해 PFC 동작으로 인해 발생하는 충전 전류의 120 Hz 리플 및 시 스템의 손실을 결합계수 변동에 따라 비교 분석한다.

#### 2. 고차원 보상회로

# 2.1 SAE J2954 WPT2/Z3

3.3 kW의 충전 전력 및 차량 코일에서 바닥 코일까지의 간 격을 고려해서 SAE J2954의 WPT2/Z3 코일을 선정하였으며, 자세한 사양은 표 1에 나타내었다.<sup>[1]</sup>

### 2.2 Double-Sided LCC (Load-Independent CC)

Double-Sided LCC 보상회로에서 Zero Phase Angle (ZPA) 조건을 만족하면서 부하에 무관한 CC 출력을 나타내는 공진 주파수는 다음과 같다.<sup>[2]</sup>





$$\nu_r = \frac{1}{\sqrt{L_{f1}C_{f1}}} = \sqrt{\frac{C_1 + C_{f1}}{L_1C_1C_{f1}}} = \frac{1}{\sqrt{L_{f2}C_{f2}}} = \sqrt{\frac{C_2 + C_{f2}}{L_2C_2C_{f2}}}$$
(1)

Buck 컨버터가 Post-Regulator로 사용된 경우, 충전 전류의 수식은 다음과 같이 나타낼 수 있다.<sup>[2]</sup>

$$i_{batt} \propto \frac{k\sqrt{L_1 L_2} v_{link1}}{\omega_r L_{f1} L_{f2}} \frac{v_{link2}}{v_{batt}} \tag{2}$$



(b) Voltage Source model 그림 3 전류 제어 블록도 Fig. 3 Current Control Block Diagram

Double-Sided LCC 보상회로의 CC 출력으로 인해 충전 전 류는 부하에 무관하고 결합계수에 비례한다. 결합계수가 감소 하여 보상회로의 출력 전류가 감소하면 Buck 컨버터에서 2차 측 DC 링크 전압을 제어하여 충전 전류를 일정하게 조절한다.

#### 2.3 LCC-Series (Load-Independent CV)

LCC-Series 보상회로에서 ZPA 조건과 부하에 무관한 CV 출력을 동시에 만족하는 공진 주파수는 다음과 같다.<sup>[3]</sup>

$$\omega_r = \frac{1}{\sqrt{L_{f1}C_{f1}}} = \sqrt{\frac{C_1 + C_{f1}}{L_1C_1C_{f1}}} = \frac{1}{\sqrt{L_2C_2}}$$
(3)

2차측 DC 링크 전압은 LCC-Series 보상회로의 CV 출력으로 인해 수식 (4)와 같이 부하에 무관하며 결합계수에 비례한다.

$$v_{link2} \propto \frac{k\sqrt{L_1 L_2} v_{link1}}{L_{f1}} \tag{4}$$

$$i_{batt} \propto \frac{k\sqrt{L_1 L_2} v_{link1}}{L_{f1}} \frac{i_{link2}}{v_{batt}} \tag{5}$$

수식 (5)의 충전 전류는 결합계수와 2차측 DC 링크 전류에 비례하므로 결합계수가 변동하였을 때 Buck 컨버터에서 2차측 DC 링크 전류를 제어하여 충전 전류를 일정하게 조절한다.

#### 3. Post-Regulator의 전류 제어 시스템 설계

공진 시 보상회로의 부하에 무관한 출력 특성에 따라 Post-Regulator의 입력 특성이 결정되므로 Post-Regulator의 전류 제어기를 설계할 때 보상회로의 출력 특성을 고려해야 한다. 충전 전류를 결합계수 변동에 강인하도록 조절하기 위한 전류 제어 시스템은 PI 제어기를 사용하여 구성한다.

## 3.1 전류원 입력

앞서 설명하였듯이 Double-Sided LCC 보상회로는 부하에 무관한 CC 출력을 나타내므로 Buck 컨버터의 입력을 그림 2 (a)와 같이 결합계수에 종속되는 종속 전류원으로 간주할 수 있다. 간소화된 Buck 컨버터 모델은 소신호 모델링 기법을 사 용하여 다음과 같이 행렬로 표현할 수 있다.<sup>[4]</sup>



그림 4 개루프 전달함수의 보드 선도 Fig. 4 Bode Plot of Open-Loop Transfer Function

$$\begin{bmatrix} d\hat{i}_{batt} \\ d\hat{t} \\ \frac{d\hat{v}_{link2}}{dt} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -R_L & D \\ L_o & L_o \\ -D & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \hat{i}_{batt} \\ \hat{v}_{link2} \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} V_{link} \\ L_o \\ -I_{batt} \\ \hline C_o \end{bmatrix} \hat{d}$$
(6)

위의 행렬을 사용하여 유도한 시비율(*d*)에 대한 충전 전류 (*i*<sub>batt</sub>)와 2차측 DC 링크 전압(*v*<sub>link2</sub>) 전달함수는 다음과 같다.

$$G_{id}(s) = \frac{\hat{i}_{batt}}{\hat{d}} = \frac{C_{link2}V_{link2}s - DI_{batt}}{L_o C_{link2}s^2 + R_L C_{link2}s + D^2}$$
(7)

$$G_{vd}(s) = \frac{\hat{v}_{link2}}{\hat{d}} = \frac{-I_{batt} \left(L_{o} s + R_{L}\right) - D V_{link2}}{L_{o} C_{link2} s^{2} + R_{L} C_{link2} s + D^{2}}$$
(8)

Double-Sided LCC 보상회로의 CC 출력으로 인해 시비율에 대한 충전 전류 전달함수( $G_{id}$ )에 위상을 지연시키는 우반면 영점이 65.65 Hz에 위치해 있으므로 한 개의 PI 제어기만으로 는 적절한 대역폭을 설계하기 어렵다.<sup>[5]</sup> 그러므로, 그림 3 (a)와 같이 전압 제어 루프를 내부에 추가하여 두 개의 PI 제어기로 대역폭을 향상시키는 방법을 채택하였다.<sup>[4,5]</sup> 이중 루프로 구성 된 전류 제어 시스템의 개루프 전달함수는 다음과 같으며, 보 드선도를 그림 4에 파란 실선으로 표시하였다.

$$T_{C,DSLCC}(s) = G_{PI,C} \left( \frac{-G_{PI,V} G_{vd}}{1 - G_{PI,V} G_{vd}} \right) \frac{G_{id}}{G_{vd}}$$
(9)

#### 3.2 전압원 입력

LCC-Series 보상회로의 CV 출력으로 인해 Buck 컨버터의 입력은 그림2 (b)와 같이 결합계수에 종속되는 종속 전압원으 로 표현할 수 있다. 전압원 입력의 Buck 컨버터 모델에 상태 공간 평균화 기법을 적용하면 다음과 같은 상태 공간 평균 방 정식을 얻을 수 있다.<sup>[4]</sup>

$$L_o \frac{di_{batt}}{dt} + R_L i_{batt} = dV_{link2} - V_{batt}$$
(10)

수식 (10)의 방정식에 존재하는 비선형 성분은 그림 3 (b)에 나타난 전향 보상으로 상쇄할 수 있으며, 시비율에 대한 충전 전류 전달함수를 다음과 같이 유도할 수 있다.<sup>[4]</sup>

$$G_{id}(s) = \frac{I_{batt}}{d} = \frac{V_{link2}}{L_o s + R_L}$$
(11)

$$T_{C,LCCS}(s) = G_{PI,C} G_{id}$$
(12)

전류 제어 시스템의 개루프 전달함수는 수식 (12)와 같으며, 그림 4에 붉은 실선으로 보드선도를 나타내었다. 전류원 입력 의 Buck 컨버터 모델에서 우반면 영점의 영향으로 인해 이중

WPT Coil	$L_1$	$40.3  \mu H$	$L_2$	$43.3\mu H$	
D. 11. C.1.1	$L_{f1}, L_{f2}$	$19.2\mu H$	$C_1$	166  nF	
LCC	$C_{f1}, C_{f2}$	183 nF	$C_2$	145 nF	
	f	85  kHz	$v_{link2}$	400 V	
LCC-Series	$L_{f1}$	$3.1  \mu H$	$C_1$	94.2nF	
	$C_{f1}$	$1.1\mu H$	$C_2$	81 nF	
	f	85.7  kHz	$v_{link2}$	800 V	
Puelr	$C_{link2}$	$50 \mu F$	$L_o$	3mH	
DUCK	f	60  kHz	$v_{batt}$	300 V	

2 무선 충전시스템 파라미터 Table 2 Wireless Charging System Parameters

루프 제어 시스템을 구성하였음에도 개루프 전달함수의 이득교 차 주파수는 13 Hz로 비교적 낮게 설계되었고, 전압원 입력의 Buck 컨버터 모델에서는 스위칭 주파수의 1/10인 6 kHz로 설 계하였다.

# 4. 시뮬레이션

무선 충전시스템의 설계 사양을 표 2에 정리하였으며, 1차측 DC 링크 전압은 PFC에서 400 V로 제어하고, 2차측 DC 링크 전압은 결합계수 변동 및 Post-Regulator의 동작에 따라 400 V에서 800 V까지 인가된다. 코일의 결합계수를 설계 기준인 0.14에서 최저 0.07까지 변동하면서 시뮬레이션을 수행하였다. 표 3에 나타난 것처럼 PFC 동작으로 인해 발생하는 120 Hz 리플이 충전 전류에 미치는 영향은 전류 제어 시스템의 대역폭 이 낮은 Double-Sided LCC 기반 시스템에서 LCC-Series 기 반 시스템보다 크다는 것을 확인할 수 있다. 또한, 충전 전류의 120 Hz 리플의 크기는 결합계수에 반비례하였으며, 60 kHz 리 플의 크기는 2차측 DC 링크 전압에 비례하였다. 고차원 보상 회로의 1차측 보상 인덕터와 1차측 코일에 흐르는 전류를 표 3 에 나타내었다. 수식 (13)과 같이 고차원 보상회로의 1차측 코 일에 흐르는 전류는 부하와 결합계수에 무관하고, 1차측 보상 인덕턴스 $(L_{f1})$ 에 반비례하므로  $L_{f1}$ 이 비교적 낮은 LCC-Series 보상회로의 1차측 코일에 높은 전류가 흘러 표 3에 나 타난 것과 같이 큰 손실이 발생한다.[23] 이러한 손실을 저감하 기 위해서는 인덕턴스가 높은 코일을 사용하여 보상 인덕턴스 를 높게 설계해야 한다.

$$i_{L1} \propto \frac{v_{link1}}{w_r L_{f1}}$$
 ( $v_{link1} = 400 V$ ) (13)

LCC-Series 보상회로는 WPT2/Z3의 주어진 코일 인덕턴스 및 동작 주파수에는 적합하지 않으나, 설계 제약이 없는 어플 리케이션에서는 하드웨어 및 제어 2가지 측면 모두 좋은 성능 을 가지는 설계가 가능하다는 장점이 있다.

#### 5. 결론

본 논문에서는 Double-Sided LCC와 LCC-Series, 두 고차 원 보상회로를 J2954 WPT2/Z3 코일을 사용하여 설계한 후, 각 보상회로의 출력 특성을 고려하여 Post-Regulator의 전류 제어 시스템을 설계하였다. 두 무선 충전시스템을 비교해 보았 을 때, 충전 전류의 120 Hz 리플은 전류 제어 시스템의 대역폭 이 높은 LCC-Series 기반 시스템에서 작게 나타났지만, 무선 충전시스템의 손실은 Double-Sided LCC 기반 시스템에서 더 욱 낮았다. WPT2/Z3 코일에 적합한 고차원 보상회로는 고효 율의 Double-Sided LCC 구성이지만, 배터리 수명에 악영향을 주는 120 Hz 리플을 저감하기 위한 추가적인 제어 또는 DC 링크 커패시터의 부피 증가가 요구될 수 있다.

표	3	무선 충전 ·	시스템의	시	뮬레이션	결과	
Table	3	Simulation	Results	of	Wireless	Charging	Systems



#### 참 고 문 헌

- [1] SAE International, "Wireless Power Transfer for
- SAE International, "Wireless Power Transfer for Light-Duty Plug-in/Electric Vehicles and Alignment Methodology", SAE J2954 RP, Nov. 2017. W. Li, H. Zhao, J. Deng, S. Li and C. C. Mi, "Comparison Study on SS and Double-Sided LCC Compensation Topologies for EV/PHEV Wireless Chargers," IEEE Transactions on Vehicular Technology,
- vol. 65, no. 6, pp. 4429–4439, June. 2016.
  [3] Y. Wang, H. Wang, T. Liang, X. Zhang, D. Xu and L. Cai, "Analysis and design of an LCC/S compensated resonant converter for inductively coupled power transfer", 2017 IEEE Transportation Electrification Conference and European and European
- Conference and Expo, pp. 1-5, 2017
  [4] 김일송, PSIM 과 MATLAB을 활용한 전력변환 제어기 설 계, 홍릉, 2023.
  [5] K. Li, S. -C. Tan and R. S. Y. Hui, "ON Effect of
- Right-Half-Plane Zero Present in Buck Converters With Input Current Source in Wireless Power Receiver Systems", IEEE Transactions on Power Electronics, vol. 36, no. 6, pp. 6364-6374, June. 2021