

ACS800 多传动系统

ACS 600 和 ACS800 系统应用程序 7.x 固件手册的补充手册 7.1x

技成培训网
www.jcpeixun.com

The ABB logo is displayed in a bold, red, sans-serif font. The letters 'A', 'B', and 'B' are connected, with the first 'B' having a vertical line through its center.

ACS 600 和 ACS800 系统应用程序 7.x 固件手册的补充手册 7.1x

技成培训网
www.jcpeixun.com

ACS800 多传动系统

代号: 3AFE68332320 版本 B
中文

生效日期: 2004-11-15

FIDRNEIF200

目录

目录	5
手册简介	7
安全须知.....	7
手册内容.....	7
启动程序	9
参数	11
参数组 1 Actual Signal (实际信号)	11
参数组 4 Information (版本信息)	11
参数组 8 Status Words (状态字)	12
参数组 9 Fault words (故障字)	14
参数组 10 Digital Inputs (数字输入)	20
参数组 13 Analogue Inputs (模拟输入)	21
参数组 15 Analogue Outputs (模拟输出)	22
参数组 16 System Control Inputs (系统控制输入)	22
参数组 21 Start/Stop Functions (启动/停车功能)	24
参数组 23 Speed Ref (转速给定)	25
参数组 24 Speed Control (转速控制)	27
参数组 34 Brake Chopper (制动斩波器)	27
参数组 36 Motor Cable (电机电缆)	28
参数组 51 Master Adapter (Field Bus Adapter) (现场总线适配器)	28
参数组 52 Standard Modbus (标准现场总线)	29
参数组 53 User Parameters (用户参数)	29
参数组 55 Adaptive Prog 1 (自定义编程 1)	30
参数组 56 Adapt Prog1 Cntrl (自定义编程 1 控制)	32
参数组 57 Adaptive Prog2 (自定义编程 2)	32
参数组 58 Adapt Prog2 Cntrl (自定义编程 2 控制)	34
参数组 66 AP Connect (AP 连接)	35
参数组 98 Option Modules (可选模块)	36
Reduced Run 功能	39
故障信息表	41
报警信息表	49

Table of contents



手册简介

安全须知

必须遵守传动单元的所有安全须知。

手册内容

本手册主要介绍了 ACS800 多传动系统应用程序 7.1x 与 ACS 600 / ACS800 系统应用程序 7.x 的不同之处。为了更好地理解本手册的内容，本手册应该和手册 *Firmware Manual for System Application Program 7.x* (代号: 3BFE63700177 EN) 一起使用。

本手册包括下面几章：

- 启动程序
- 参数
- *Reduced Run* 功能
- 故障信息表
- 报警信息表

启动程序

启动程序		
2.6 检查传动系统中的直流开关		
<input type="checkbox"/>	如果 ACS800 多传动系统 R8i 逆变单元的输入端包括直流开关，请启动刀熔控制功能。	98.14 FUSE SWITCH CNTR

技成培训网
www.jcpeixun.com

参数

参数组 1 Actual Signal (实际信号)

1	参数组名称:	Actual Signals			
41		EXT2 AI1			
	说明:	I/O 扩展模块 EXT 2 模拟输入 AI1 的值。 整型值 20000 对应最大值。			
单位:	类型: I	最小值: -20000	最大值: 20000	换算比例: 1==1	
42		EXT2 AI2			
	说明:	I/O 扩展模块 EXT 2 模拟输入 AI2 的值。 整型值 20000 对应最大值。			
单位:	类型: I	最小值: -20000	最大值: 20000	换算比例: 1==1	

参数组 4 Information (版本信息)

4	参数组名称:	INFORMATION			
04		APBU EPLD VERSION			
	说明:	该信号给出 APBU 逻辑软件版本信息。当 PPCC 通信链路成功建立后, 该信号只读。			
单位:	类型: C	最小值:	最大值:	换算比例:	

参数组 8 Status Words (状态字)

8	参数组名称:	STATUS WORDS			
07		LIMIT WORD INV			
	说明:	下面这些位的内容会反映在参数 8.03 LIMIT WORD 1 的位 4 中。如果任何位为真, 故障记录器将会记录“INV OVERLOAD”事件。			
		位 B0 电流积分器 200% B1 电流积分器 150% B2 低频时 IGBT 模块温度偏高。 B3 IGBT 模块温度偏高。 B4 IGBT 模块温度超过了温度模型中的值。 B5 IGBT 负载超过了温度模型中的值。 B6 逆变器的最大功率限值 (内部限制是参数 INV POWER LIM)。如果网侧变流器没有带制动斩波器, 发电机侧功率限值直接根据内部参数 MAX BRAKING POWER 进行计算。 B7 逆变器跳闸电流 (内部限值是 INV TRIP CURRENT%)。 B8 逆变器最大电流限制 (内部限值是 OVERLOAD CURR LIM)。 B9 持续功率限制。 B10 持续输出电流限制。 B11 由于 Reduced Run 造成的最大持续输出电流。 B12 由于 Reduced Run 造成的最大输出电流限制。 B13 B14 B15			
单位:	类型: PB	最小值: 0	最大值: 65535	换算比例:	
20		INV ENABLED WORD			
索引:	说明:	当参数 98.12 FUSE SWITCH CTRL 激活时, 下面这些位的值是 TRUE, 每个 ACS800 R8i 逆变器模块的直流开关闭合, 中间电路充电完毕, 允许逆变器启动。			
		B0 INV1 ENABLED 逆变器模块 1 准备运行 B1 INV2 ENABLED 逆变器模块 2 准备运行 B2 INV3 ENABLED 逆变器模块 3 准备运行 B3 INV4 ENABLED 逆变器模块 4 准备运行 B4 INV5 ENABLED 逆变器模块 5 准备运行 B5 INV6 ENABLED 逆变器模块 6 准备运行 B6 INV7 ENABLED 逆变器模块 7 准备运行 B7 INV8 ENABLED 逆变器模块 8 准备运行 B8 INV9 ENABLED 逆变器模块 9 准备运行 B9 INV10 ENABLED 逆变器模块 10 准备运行 B10 INV11 ENABLED 逆变器模块 11 准备运行 B11 INV12 ENABLED 逆变器模块 12 准备运行 B12 B13 B14 B15			
单位:	类型: PB	最小值: 0	最大值: 65535	缺省值:	换算比例: 1 == 1

8	参数组名称:	STATUS WORDS				
21		START INHIBI WORD				
索引:	说明:	<p>位 下面各位表明了防止意外启动电路的状态。</p> <p>B0 INV1 START INHIB 禁止逆变器模块 1 启动</p> <p>B1 INV2 START INHIB 禁止逆变器模块 2 启动</p> <p>B2 INV3 START INHIB 禁止逆变器模块 3 启动</p> <p>B3 INV4 START INHIB 禁止逆变器模块 4 启动</p> <p>B4 INV5 START INHIB 禁止逆变器模块 5 启动</p> <p>B5 INV6 START INHIB 禁止逆变器模块 6 启动</p> <p>B6 INV7 START INHIB 禁止逆变器模块 7 启动</p> <p>B7 INV8 START INHIB 禁止逆变器模块 8 启动</p> <p>B8 INV9 START INHIB 禁止逆变器模块 9 启动</p> <p>B9 INV10 START INHIB 禁止逆变器模块 10 启动</p> <p>B10 INV11 START INHIB 禁止逆变器模块 11 启动</p> <p>B11 INV12 START INHIB 禁止逆变器模块 12 启动</p> <p>B12</p> <p>B13</p> <p>B14</p> <p>B15</p>				
单位:	类型:	PB	最小值:	0	最大值:	65535
	缺省值:		换算比例:	1 == 1		
22		INT CONFIG WORD				
索引:	说明:	<p>位 APBU 44 支路单元找到逆变器单元。</p> <p>B0 找到逆变器 1</p> <p>B1 找到逆变器 2</p> <p>B2 找到逆变器 3</p> <p>B3 找到逆变器 4</p> <p>B4 找到逆变器 5</p> <p>B5 找到逆变器 6</p> <p>B6 找到逆变器 7</p> <p>B7 找到逆变器 8</p> <p>B8 找到逆变器 9</p> <p>B9 找到逆变器 10</p> <p>B10 找到逆变器 11</p> <p>B11 找到逆变器 12</p> <p>B12</p> <p>B13</p> <p>B14</p> <p>B15</p>				
单位:	类型:	PB	最小值:	0	最大值:	65535
	缺省值:		换算比例:	1 == 1		

参数组 9 Fault words (故障字)

9		参数组名称:		FAULT WORDS	
索引	05	周期: 500 ms	ALARM WORD 2		
	说明:	位 B0 B1 B2 B3 B4 B5 B6 B7 B8 B9 B10 B11 B12 BATT FAILURE APBU 44 备用电池电压低报警。 B13 B14 B15			
单位:	类 型:	PB	最小值: 0	最大值: 65535	换算比例:
索引	06	周期: 500 ms	FAULT WORD 3		
	说明:	位 B0 B1 B2 B3 LINE CONV ERR 网侧变流器故障。用在 ACS 611 或 ACS 617 中。 B4 B5 B6 B7 INT CONFIG R8i 逆变器模块与硬件配置不匹配。 B8 B9 B10 ENCODER A<>B 脉冲编码器输出相序错误 (正好相反)。 B11 DC HIGH RISE 直流电压变化率太高。 B12 B13 B14 B15			
单位:	类 型:	PB	最小值: 0	最大值: 65535	换算比例:

9	参数组名称:	FAULT WORDS				
13	周期: 2 ms	CURRENT UNBALANCE				
索引:	说明:	位				
		B0	CUR UNBAL 1	逆变器模块 1 电流不平衡故障		
		B1	CUR UNBAL 2	逆变器模块 2 电流不平衡故障		
		B2	CUR UNBAL 3	逆变器模块 3 电流不平衡故障		
		B3	CUR UNBAL 4	逆变器模块 4 电流不平衡故障		
		B4	CUR UNBAL 5	逆变器模块 5 电流不平衡故障		
		B5	CUR UNBAL 6	逆变器模块 6 电流不平衡故障		
		B6	CUR UNBAL 7	逆变器模块 7 电流不平衡故障		
		B7	CUR UNBAL 8	逆变器模块 8 电流不平衡故障		
		B8	CUR UNBAL 9	逆变器模块 9 电流不平衡故障		
		B9	CUR UNBAL 10	逆变器模块 10 电流不平衡故障		
		B10	CUR UNBAL 11	逆变器模块 11 电流不平衡故障		
		B11	CUR UNBAL 12	逆变器模块 12 电流不平衡故障		
		B12				
		B13				
		B14				
		B15				
单位:	类型:	PB	最小值:	0	最大值:	65535
			缺省值:		换算比例:	
14	周期: 2 ms	OVERCURRENT FAULT				
索引:	说明:	位				
		B0	OVERCURRE 1	逆变器模块 1 过流故障		
		B1	OVERCURRE 2	逆变器模块 2 过流故障		
		B2	OVERCURRE 3	逆变器模块 3 过流故障		
		B3	OVERCURRE 4	逆变器模块 4 过流故障		
		B4	OVERCURRE 5	逆变器模块 5 过流故障		
		B5	OVERCURRE 6	逆变器模块 6 过流故障		
		B6	OVERCURRE 7	逆变器模块 7 过流故障		
		B7	OVERCURRE 8	逆变器模块 8 过流故障		
		B8	OVERCURRE 9	逆变器模块 9 过流故障		
		B9	OVERCURRE 10	逆变器模块 10 过流故障		
		B10	OVERCURRE 11	逆变器模块 11 过流故障		
		B11	OVERCURRE 12	逆变器模块 12 过流故障		
		B12				
		B13				
		B14				
		B15				
单位:	类型:	PB	最小值:	0	最大值:	65535
			缺省值:		换算比例:	1 == 1

9	参数组名称:	FAULT WORDS				
15	周期: 2 ms	OVERCURRENT FAULT				
索引:	说明:	位				
		B0	SC INV 1 U 1	逆变器模块 1 短路故障		
		B1	SC INV 1 U 2	逆变器模块 2 短路故障		
		B2	SC INV 1 U 3	逆变器模块 3 短路故障		
		B3	SC INV 1 U 4	逆变器模块 4 短路故障		
		B4	SC INV 1 U 5	逆变器模块 5 短路故障		
		B5	SC INV 1 U 6	逆变器模块 6 短路故障		
		B6	SC INV 1 U 7	逆变器模块 7 短路故障		
		B7	SC INV 1 U 8	逆变器模块 8 短路故障		
		B8	SC INV 1 U 9	逆变器模块 9 短路故障		
		B9	SC INV 1 U 10	逆变器模块 10 短路故障		
		B10	SC INV 1 U 11	逆变器模块 11 短路故障		
		B11	SC INV 1 U 12	逆变器模块 12 短路故障		
		B12	SC PHASE U	逆变器模块 U 相短路		
		B13	SC PHASE V	逆变器模块 V 相短路		
		B14	SC PHASE W	逆变器模块 W 相短路		
		B15				
单位:	类型:	PB	最小值: 0	最大值: 65535	缺省值:	换算比例: 1 == 1
16	周期: 2 ms	OVERTEMP WORD				
索引:	说明:	位				
		B0	ACS TEMP INV1	逆变器模块 1 过温		
		B1	ACS TEMP INV2	逆变器模块 2 过温		
		B2	ACS TEMP INV3	逆变器模块 3 过温		
		B3	ACS TEMP INV4	逆变器模块 4 过温		
		B4	ACS TEMP INV5	逆变器模块 5 过温		
		B5	ACS TEMP INV6	逆变器模块 6 过温		
		B6	ACS TEMP INV7	逆变器模块 7 过温		
		B7	ACS TEMP INV8	逆变器模块 8 过温		
		B8	ACS TEMP INV9	逆变器模块 9 过温		
		B9	ACS TEMP INV10	逆变器模块 10 过温		
		B10	ACS TEMP INV11	逆变器模块 12 过温		
		B11	ACS TEMP INV12	逆变器模块 12 过温		
		B12	OVERTEMP PHASE U	U 相过温		
		B13	OVERTEMP PHASE V	V 相过温		
		B14	OVERTEMP PHASE W	W 相过温		
		B15				
单位:	类型:	PB	最小值: 0	最大值: 65535	缺省值:	换算比例: 1 == 1

9	参数组名称:	FAULT WORDS						
17	周期: 2 ms	TEMP DIF FLT WORD						
索引:	说明:	位						
		B0	TEMPD INV1	逆变器模块 1 温差过高故障				
		B1	TEMPD INV2	逆变器模块 2 温差过高故障				
		B2	TEMPD INV3	逆变器模块 3 温差过高故障				
		B3	TEMPD INV4	逆变器模块 4 温差过高故障				
		B4	TEMPD INV5	逆变器模块 5 温差过高故障				
		B5	TEMPD INV6	逆变器模块 6 温差过高故障				
		B6	TEMPD INV7	逆变器模块 7 温差过高故障				
		B7	TEMPD INV8	逆变器模块 8 温差过高故障				
		B8	TEMPD INV9	逆变器模块 9 温差过高故障				
		B9	TEMPD INV10	逆变器模块 10 温差过高故障				
		B10	TEMPD INV11	逆变器模块 11 温差过高故障				
		B11	TEMPD INV12	逆变器模块 12 温差过高故障				
		B12	TEMPD PHASE U	U 相温差过高				
		B13	TEMPD PHASE V	V 相温差过高				
		B14	TEMPD PHASE W	W 相温差过高				
		B15						
单位:	类 型:	PB	最小 值:	0	最大 值:	65535 缺省 值:	换算比例:	1 == 1
18	周期: 2 ms	TEMP DIF ALM WORD						
索引:	说明:	位						
		B0	TEMPD INV1	逆变器模块 1 温差过高报警				
		B1	TEMPD INV2	逆变器模块 2 温差过高报警				
		B2	TEMPD INV3	逆变器模块 3 温差过高报警				
		B3	TEMPD INV4	逆变器模块 4 温差过高报警				
		B4	TEMPD INV5	逆变器模块 5 温差过高报警				
		B5	TEMPD INV6	逆变器模块 6 温差过高报警				
		B6	TEMPD INV7	逆变器模块 7 温差过高报警				
		B7	TEMPD INV8	逆变器模块 8 温差过高报警				
		B8	TEMPD INV9:	逆变器模块 9 温差过高报警				
		B9	TEMPD INV10:	逆变器模块 10 温差过高报警				
		B10	TEMPD INV11	逆变器模块 11 温差过高报警				
		B11	TEMPD INV12:	逆变器模块 12 温差过高报警				
		B12	TEMPD PHASE U	U 相温差过高				
		B13	TEMPD PHASE V	V 相温差过高				
		B14	TEMPD PHASE W	W 相温差过高				
		B15						
单位:	类 型:	PB	最小 值:	0	最大 值:	65535 缺省 值:	换算比例:	1 == 1

9	参数组名称:	FAULT WORDS			
20	周期: 20 ms	AP ALARM and FAULT WORD (AP AFW)			
索引:	说明:	用户可以自定义的警告和故障字。该字可以用于自定义编程, 通常可以用于表示现场总线的信息。			
		Bit			
		B0			
		B1			
		B2			
		B3			
		B4			
		B5			
		B6			
		B7			
		B8			
		B9			
		B10			
		B11			
		B12			
		B13			
		B14			
		B15			
单位:	类型:	PB	最小值: 0	最大值: 65535	缺省值: 换算比例: 1 == 1
30	索引	FAULT CODE 1 LAST			
	说明:	最近一次故障的现场总线代码。该代码也显示在故障记录器中。关于该代码的详细信息, 请参见 第8章 - 故障跟踪 。			
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: FFFF	换算比例: 1 == 1
31	索引	FAULT CODE 2 LAST			
	说明:	倒数第2次故障的现场总线代码。			
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: FFFF	换算比例: 1 == 1
32	索引	FAULT CODE 3 LAST			
	说明:	倒数第3次故障的现场总线代码。			
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: FFFF	换算比例: 1 == 1
33	索引	FAULT CODE 4 LAST			
	说明:	倒数第4次故障的现场总线代码。			
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: FFFF	换算比例: 1 == 1
34	索引	FAULT CODE 5 LAST			
	说明:	倒数第5次故障的现场总线代码。			
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: FFFF	换算比例: 1 == 1
35	索引	WARN CODE 1 LAST			
	说明:	最近一次警告的现场总线代码。该代码也显示在故障记录器中。该代码的详细信息, 请参见 第8章 - 故障跟踪 。			
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: FFFF	换算比例: 1 == 1
36	索引	WARN CODE 2 LAST			
	说明:	倒数第2次警告的现场总线代码。			
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: FFFF	换算比例: 1 == 1

9	参数组名称:	FAULT WORDS			
37		WARN CODE 3 LAST			
索引	说明:	倒数第 3 次警告的现场总线代码。			
单位:	类型: I	最小值: 0	最大值: FFFF	换算比例: 1 == 1	
38		WARN CODE 4 LAST			
索引	说明:	倒数第 4 次警告的现场总线代码。			
单位:	类型: I	最小值: 0	最大值: FFFF	换算比例: 1 == 1	

技成培训网
www.jcpeixun.com

9	参数组名称:	FAULT WORDS			
39	索引	WARN CODE 5 LAST			
	说明:	倒数第 5 次警告的现场总线代码。			
单位:	类型:	最小值:	最大值:	换算比例:	1 == 1

参数组 10 Digital Inputs (数字输入)

10	参数组名称:	DIGITAL INPUTS			
11	索引	MOT PROT SWITCH			
	说明:	电机保护开关的数字输入。			
		<p>1 = NO (缺省值)。 2 = DI3 高电平表示接通, 低电平表示断开。 3 = DI4 高电平表示接通, 低电平表示断开。 4 = DI5 高电平表示接通, 低电平表示断开。 5 = DI6 高电平表示接通, 低电平表示断开。 6 = EXT2 DI1 高电平表示接通, 低电平表示断开, RDIO I/O 扩展模块 2。 参数 98.04 DI/O EXT MODULE 2 的值必须设为 EXTEND。 7 = EXT2 DI2 高电平表示接通, 低电平表示断开, RDIO I/O 扩展模块 2。 参数 98.04 DI/O EXT MODULE 2 的值必须设为 EXTEND。 8 = EXT2 DI3 高电平表示接通, 低电平表示断开, RDIO I/O 扩展模块 2。 参数 98.04 DI/O EXT MODULE 2 的值必须设为 EXTEND。 9 = DI7 高电平表示接通, 低电平表示断开。</p>			
单位:	类型:	最小值:	最大值:	缺省值:	换算比例:

参数组 13 Analogue Inputs (模拟输入)

13	参数组名称: ANALOGUE INPUTS				
13 索引	说明: EXT2 AI1 CONV MODE				
	选择扩展模块 2 模拟输入 AI1 的换算比例。换算适用于单极和双极信号。 1 常规换算: -20 mA、-2 V、-10 V~0~20 mA、2 V、10 V = -20000~20000 2 4~20 mA = 0~20000 3 由模拟输出 AO 供电的 PT100, 换算关系为: 200°C = 20000 1 x PT100 = 电流 10 mA 2 x PT100 = 电流 5 mA 3 x PT100 = 电流 3.3 mA				
单位:	类型: 1	最小值: 1	最大值: 3	缺省值: 1	换算比例: 1 == 1
14	EXT2 AI1 FILTER				
14 索引	说明: 定义了扩展模块 3 模拟输入 AI1 的滤波时间常数。				
	单位: ms	类型: 1	最小值: 0	最大值: 30000	缺省值: 1000
单位:	类型:	值:	值:	值:	换算比例: 1 == 1ms
15	EXT2 AI2 CONV MODE				
15 索引	说明: 选择扩展模块 2 模拟输入 AI2 的换算比例。换算适用于单极和双极信号。 1 常规换算: -20 mA、-2 V、-10 V~0~20 mA、2 V、10 V = -20000~20000 2 4~20 mA = 0~20000 3 由任何模拟输出 AO 供电的 PT100, 换算关系为: 200°C = 20000 1 x PT100 = 电流 10 mA 2 x PT100 = 电流 5 mA 3 x PT100 = 电流 3.3 mA				
	单位:	类型: 1	最小值: 1	最大值: 3	缺省值: 1
单位:	类型:	值:	值:	值:	换算比例: 1 == 1
16	EXT2 AI2 FILTER				
16 索引	说明: 定义了扩展模块 2 模拟输入 AI2 的滤波时间常数。				
	单位: ms	类型: 1	最小值: 0	最大值: 30000	缺省值: 1000
单位:	类型:	值:	值:	值:	换算比例: 1 == 1ms

参数组 15 Analogue Outputs (模拟输出)

15	参数组名称:	ANALOGUE OUTPUTS				
21	索引	EXT2 AO1 OFFSET				
	说明:	定义了扩展模块 2 模拟输出 AO1 的反馈值, 单位是毫安。				
单位:	mA	类型: R	最小值: 0	最大值: 20	缺省值: 0	换算比例: 1000==1mA
22	索引	EXT2 AO1 SCALE				
	说明:	对扩展模块 2 的模拟输出 AO1 信号进行换算。 20000=20 mA				
单位:		类型: I	最小值: 0	最大值: 30000	缺省值: 20000	换算比例:
23	索引	EXT2 AO2 OFFSET				
	说明:	定义了扩展模块 2 的模拟输出 AO2 的反馈值, 单位是毫安。				
单位:	mA	类型: R	最小值: 0	最大值: 20	缺省值: 0	换算比例: 1000==1mA
24	索引	EXT2 AO2 SCALE				
	说明:	对扩展模块 2 模拟输出 AO2 信号进行换算。 20000=20 mA				
单位:		类型: I	最小值: 0	最大值: 30000	缺省值: 20000	换算比例:

参数组 16 System Control Inputs (系统控制输入)

16	参数组名称:	SYSTEM CTR INPUTS				
07	索引	CNTR BOARD SUPPLY				
	说明:	该参数的值必须和 RMIO 板或者 RDCU-02C 单元所用的电源相符。 0 = INTERNAL +24 V RMIO 板由逆变模块的内部电源供电。在掉电保存功能完成之后, RMIO 板启动。在正常情况下, RMIO 板在启动完成之前无电。 1 = EXTERNAL +24 V RMIO 板由外部电源供电。掉电保存功能在后台完成, 不需要引导。				
单位:		类型: B	最小值: 0	最大值: 1	缺省值: 1	换算比例: 1 == 1

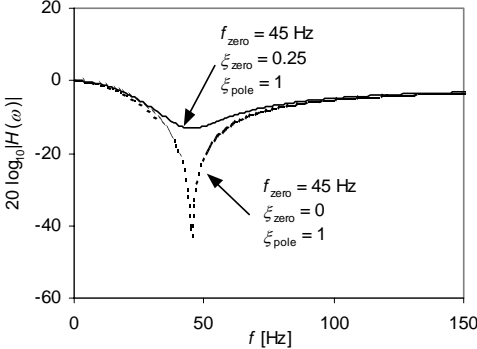
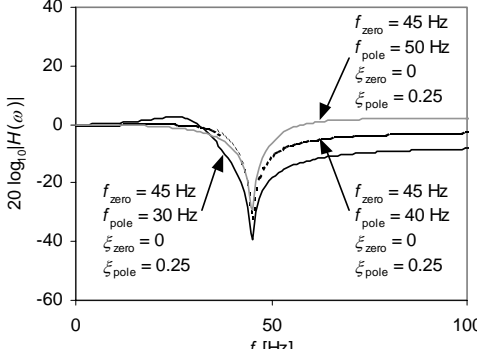
16	参数组名称:	SYSTEM CTR INPUTS				
08		FAN SPD CNTR MODE				
索引	说明:	ACS800 逆变器模块 1~12 x R8i 如果装有调速风机, 逆变器可以对 IGBT 温度进行控制。当然风机转速也可以设为一个常数。可以选择下面几种风机控制模式: 0 = CONST 50 HZ 通电后风机总是在一个固定频率 50 Hz 下运行。 1 = RUN/STOP 传动停车时: 风机在固定频率 10 Hz 下运行 传动启动后: 风机在固定频率 50 Hz 下运行。 2 = CONTROLLED 风机速度由 IGBT 的温度和风机转速曲线确定。				
单位:	类 型:	最小 0 值:	最大 2 值:	缺省 0 值:	换算比例:	
10		INT CONFIG USER				
索引	说明:	用户可调整的并联运行的 ACS800 逆变器模块数量。用户接受 Reduced Run 功能时可以改变该参数, 但是在切除逆变器模块之后该参数必须与系统找到的 R8i 逆变器模块数量相符。如果 INU 配置与初始配置(8.22 INT CONFIG WORD)相同, 那么该参数无用, 并且该参数将被系统自动更新为与初始 INT 配置相同的值。				
单位:	类 型:	最小 1 值:	最大 初始配置 值:	缺省 初始配置 值:	换算比例:	

参数组 21 Start/Stop Functions (启动/停车功能)

21	参数组名称:	START/STOP FUNC			
04		EME STOP MODE			
索引	说明:	<p>1 = STOP RAMPNG 由急停造成的停车。参见参数 22.04。</p> <p>2 = STOP TORQ 由转矩限制造成的停车。</p> <p>3 = COAST STOP 转矩为零。</p> <p>4 = FOLLOW STOP 紧急停车不影响转矩选择器。因此可以通过主传动的转矩给定让从传动停车。当紧急停车功能被激活时，速度斜坡的输入为零，并且速度给定信号按照紧急停车减速曲线规律减小。</p> <p>5 = EXT DEC REF 减速信号来自现场总线。传动速度减到零后停车。</p>			
单位:	类型:	最小值:	最大值:	缺省值:	换算比例:
	1	1	4	1	
21		LOCAL EMSTOP MODE			
索引	说明:	<p>定义了本地控制模式下，紧急停车功能的信号源。</p> <p>1 = DI 紧急停车命令来自数字输入。</p> <p>2 = DI+FIELDBUS 紧急停车命令来自数字输入或者现场总线。</p>			
单位:	类型:	最小值:	最大值:	缺省值:	换算比例:
	1	1	2	1	

参数组 23 Speed Ref (转速给定)

23	参数组名称:	SPEED REF					
12		RFE SPEED FILTER					
索引	说明:	<p>共振频率消除功能。速度控制器的实际速度经过一个滤波器，可以有效抑制信号中的机械共振频率成分。该滤波器使用下面这些参数进行配置：</p> <p>129.02 FREQUENCY OF ZERO, 129.03 DAMPING OF ZERO, 129.04 FREQUENCY OF POLE 和 129.05 DAMPING OF POLE。</p> <p>0 = OFF 1 = ON</p> <p>警告! 在对该滤波器进行调整时，用户应该对频率滤波器有基本的认识。如果滤波器的参数设置不当，可能会放大机械振动并有可能造成传动单元的硬件损坏。在需要对滤波器参数进行较大幅度调整时，建议在逆变器停止状态或者在滤波电路被切除的情况下进行调整，以保证速度控制器的稳定性。</p>					
单位:	类 型:	B	最小 值:	最大 值:	缺省 值:	换算比例:	1 == 1
13		FREQUENCY OF ZERO					
索引	说明:	<p>RFE 速度滤波器零频率被设置在共振频率，希望该频率成分在进入速度控制器模块之前被滤除（参见下图所示的频率响应特性）。</p> <p>The figure is a Bode magnitude plot. The vertical axis is labeled $20 \log_{10} H(j\omega)$ and ranges from -60 to 20. The horizontal axis is labeled f [Hz] and ranges from 0 to 150. The plot shows a resonance peak at $f_{zero} = 45$ Hz and a resonance dip at $f_{zero} = 90$ Hz. The poles are at $f_{pole} = 40$ Hz and $f_{pole} = 80$ Hz. The plot is overlaid with a watermark 'www.jishuixue.com'.</p>					
单位: Hz	类 型:	R	最小 值:	最大 值:	缺省 值:	换算比例:	10 == 1 Hz

23	参数组名称:	SPEED REF				
14	索引 说明:	DAMPING OF ZERO RFE 速度滤波器零点阻尼。数值 0 表示对共振频率 23.13 FREQUENCY OF ZERO 的最大抑制。  <p>警告! 为了保证共振频率得到有效抑制, 而不被放大, 该参数值应该总是小于参数 23.16 DAMPING OF POLE。</p>				
单 位:	类 型:	R	最小 -1 值:	最大 1 值:	缺省 0 值:	换算比例: 100 == 1.0
15	索引 说明:	FREQUENCY OF POLE RFE 速度滤波器极点频率用来改善频率响应, 例如可以使带宽变窄, 从而获得更好的动态特性。  <p>警告! 极点频率与参数 23.13 FREQUENCY OF ZERO 之间的差值扩大, 可能会将极点频率附近的频率成分放大, 并且可能会引起传动单元硬件损坏。</p>				
单 位:	类 型:	R	最小 0.5 Hz 值:	最大 500 Hz 值:	缺省 40 Hz 值:	换算比例: 10 == 1 Hz

23	参数组名称:	SPEED REF								
16		DAMPING OF POLE								
索引	说明:	RFE 速度滤波器极点阻尼用来改善频率响应。该参数值为 1 可以消除极点的影响。								
		<p>警告! 为了保证 REF 滤波器有效抑制共振频率带, 而不放大, 该参数值应该总是大于参数 23.14 DAMPING OF ZERO 的值。</p>								
单位:	类 型:	R	最小 值:	-1	最大 值:	1	缺省 值:	0.25	换算比例:	100 == 1.0

参数组 30 FAULT FUNCTIONS (故障功能)

30	参数组名称:	FAULT FUNCTIONS								
20		EARTH FAULT								
索引	说明:	在出现接地故障或者电流不平衡时, 使用该参数。 1 = FAULT 发生了一次故障, 传动单元跳闸。 0 = WARNING 发成了一次报警, 传动继续运行。 注意: ACS800 2~12 x R8i 只有选择 FAULT 才有效。								
单位:	类 型:	B	最小 值:	0	最大 值:	1	缺省 值:	FAULT	换算比例:	1 == 1

参数组 34 Brake Chopper (制动斩波器)

34	参数组名称:	BRAKE CHOPPER								
05		MAX CONT BR POWER								
索引	说明:	定义了制动电阻温升允许的最大持续制动功率。该值用于过载保护, 参见参数 34.02。 0.01~10000 kW								
单位: kW	类 型:	f	最小 值:	0.000	最大 值:	9999.998	缺省 值:	0.000	换算比例:	1==1

参数组 36 Motor Cable (电机电缆)

36	参数组名称:	MOTOR CABLE				
02	说明:	电机电缆保护功能已经改变了。				
		CABLE TEMP CONST	说明:			
索引:	说明:	当电缆电流从零上升到电缆额定电流(由参数 36.01 CABLE NOM CURRENT 定义)时, 电缆温升达到额定温升 63% 的时间(时间常数定义)。 该参数可以用于电机电缆热参数 1.27 CABLE TEMPERATURE 的计算。如果电缆温升超过 102% , 系统会给出一个“CABLE TEMP”报警信号, 如果温升超过 106% , 传动将给出“CABLE TEMP”故障信号。				
单位:	s	类型: R	最小值: 0 s	最大值: 3000 s	缺省值: 0 s	换算比例: 10==1s

参数组 51 Master Adapter (Field Bus Adapter) (现场总线适配器)

51	参数组名称:	MASTER ADAPTER				
	说明:	该组参数定义了现场总线适配器模块的通信参数。模块和传动之间的通信通过参数 98.02 COMM MODULE 激活后, 该参数名称就从模块复制过来。参见该模块手册。 注意: 该参数的任何改变只有在下次启动或者通过参数 FBA PAR REFRESH 刷新之后才生效。 注意: 对于 NMBA-0x 模块, 将参数 70.19 CH0 HW CONNECTION 的值设为 RING, 以保证 DDCS 链路中的消息得到更新。				
	01	FIELD BUS PAR1 (模块类型和软件版本)				
索引	说明:					
单位:	类型: R	最小值:	最大值:	缺省值:	换算比例:	
02...33	FIELD BUS PAR2~33 (根据模块类型)					
索引	说明:					
单位:	类型: R	最小值:	最大值:	缺省值:	换算比例:	

参数组 52 Standard Modbus (标准现场总线)

52	参数组名称:	STANDARD MODBUS			
	说明:	通过参数 98.02 COMM MODULE 选择了 STANDARD MODBUS 之后, 本组参数可见。参见手册 <i>RMBA-01 Modbus Adapter User's Manual (3AFE64498851[English])</i> 。			
01		STATION NUMBER			
索引	说明:	定义了设备地址。不允许地址相同的站点同时在线。			
单位:	类型: I	最小值: 1	最大值: 247	缺省值: 1	换算比例:
02		BAUDRATE			
索引	说明:	定义了通信速率。 1 = 600 600 bits / s 2 = 1200 1200 bits / s 3 = 2400 2400 bits / s 4 = 4800 4800 bits / s 5 = 9600 9600 bits / s 6 = 19200 19200 bits / s			
单位:	类型: I	最小值: 1	最大值: 6	缺省值: 5	换算比例:
03		PARITY			
索引	说明:	定义了奇偶校验位和停止位的使用。在线的所有站点必须使用相同的设置。 1 = NONE1STOPBIT 没有奇偶校验位, 有 1 位停止位。 2 = NONE2STOPBIT 没有奇偶校验位, 有 2 位停止位。 3 = ODD 奇校验, 有 1 位停止位。 4 = EVEN 偶校验, 有 1 位停止位。			
单位:	类型: I	最小值: 1	最大值: 4	缺省值: 3	换算比例:

参数组 53 User Parameters (用户参数)

53	参数组名称:	USER PARAMETERS			
		本组参数主要用于自定义编程。			
01		NUMERIC 1			
索引	说明:	用于自定义编程的数值参数。			
单位:	类型: I	最小值: -8388608	最大值: 8388607		换算比例:
02		NUMERIC 2			
索引	说明:	用于自定义编程的数值参数。			
单位:	类型: I	最小值: -8388608	最大值: 8388607		换算比例:
03		NUMERIC 3			
索引	说明:	用于自定义编程的数值参数。			
单位:	类型: I	最小值: -8388608	最大值: 8388607		换算比例:
04		NUMERIC 4			
索引	说明:	用于自定义编程的数值参数。			
单位:	类型: I	最小值: -8388608	最大值: 8388607		换算比例:
05		NUMERIC 5			
索引	说明:	用于自定义编程的数值参数。			
单位:	类型: I	最小值: -8388608	最大值: 8388607		换算比例:
06		NUMERIC 6			
索引	说明:	用于自定义编程的数值参数。			
单位:	类型: I	最小值: -8388608	最大值: 8388607		换算比例:
07		NUMERIC 7			
索引	说明:	用于自定义编程的数值参数。			
单位:	类型: I	最小值: -8388608	最大值: 8388607		换算比例:

53	参数组名称:	USER PARAMETERS				
08		NUMERIC 8				
索引	说明:	用于自定义编程的数值参数。				
单位:	类型:	I	最小值:	-8388608	最大值:	8388607
换算比例:						
09		NUMERIC 9				
索引	说明:	用于自定义编程的数值参数。				
单位:	类型:	I	最小值:	-8388608	最大值:	8388607
换算比例:						
10		NUMERIC 10				
索引	说明:	用于自定义编程的数值参数。				
单位:	类型:	I	最小值:	-8388608	最大值:	8388607
换算比例:						
11		STRING 1				
索引	说明:	用于定义 EVENT 模块报警和故障信息文本的 ASCII 字符串型参数。				
单位:	类型:	S	最小值:	0 字符	最大值:	9 字符
换算比例:						
12		STRING 2				
索引	说明:	用于定义 EVENT 模块报警和故障信息文本的 ASCII 字符串型参数。				
单位:	类型:	S	最小值:	0 字符	最大值:	9 字符
换算比例:						
13		STRING 3				
索引	说明:	用于定义 EVENT 模块报警和故障信息文本的 ASCII 字符串型参数。				
单位:	类型:	S	最小值:	0 字符	最大值:	9 字符
换算比例:						
14		STRING 4				
索引	说明:	用于定义 EVENT 模块报警和故障信息文本的 ASCII 字符串型参数。				
单位:	类型:	S	最小值:	0 字符	最大值:	9 字符
换算比例:						
15		STRING 5				
索引	说明:	用于定义 EVENT 模块报警和故障信息文本的 ASCII 字符串型参数。				
单位:	类型:	S	最小值:	0 字符	最大值:	9 字符
换算比例:						
16		STRING 6				
索引	说明:	用于定义 EVENT 模块报警和故障信息文本的 ASCII 字符串型参数。				
单位:	类型:	S	最小值:	0 字符	最大值:	9 字符
换算比例:						
17		STRING 7				
索引	说明:	用于定义 EVENT 模块报警和故障信息文本的 ASCII 字符串型参数。				
单位:	类型:	S	最小值:	0 字符	最大值:	9 字符
换算比例:						

参数组 55 Adaptive Prog 1 (自定义编程 1)

55	参数组名称:	ADAPTIVE PROG 1				
		STATUS				
01	说明:	显示了自定义编程任务 1 的状态字的内容。下表显示了各位的状态及其在控制盘显示器上显示的内容。如果所有位的值都是 false, 那么应该停机。该信号主要由 DriveAP PC 工具使用。				
索引		位 CDP 312R 控制盘显示器显示: B0 RUNNING 1 B1 EDITING 2 B2 CHECKING 4 B3 FAULTED 8				
单位:	类型:	I	最小值:	0	最大值:	8
缺省值:						
换算比例:						
02		FAULTED PAR				
索引	说明:	指出自定义编程任务 1 中的故障参数。该信号主要由 DriveAP PC 工具使用。				
单位:	类型:	I	最小值:	0	最大值:	32768
缺省值:						
换算比例:						

55	参数组名称:	ADAPTIVE PROG 1				
05	索引	BLOCK 1				
	说明:	在自定义编程任务 1 中用于选择模块 1 的功能模块类型。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见功能模块部分。				
单位:	类型:	I	最小 0 值:	最大 32768 值:	缺省 值:	换算比例:
06	索引	INPUT 1				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能模块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小 -255.255.31: 值: C-32768	最大 -255.255.31: 值: C 32768	缺省 值:	换算比例:
07	索引	INPUT 2				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能模块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小 -255.255.31: 值: C-32768	最大 -255.255.31: 值: C 32768	缺省 值:	换算比例:
08	索引	INPUT 3				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能模块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小 -255.255.31: 值: C-32768	最大 -255.255.31: 值: C 32768	缺省 值:	换算比例:
09	索引	OUTPUT				
	说明:	保存并显示模块 1 的输出。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见功能模块部分。				
单位:	类型:	I	最小 0 值:	最大 32768 值:	缺省 值:	换算比例:
10	索引	BLOCK 2				
	说明:	在自定义编程任务 1 中用于选择模块 2 的功能模块类型。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见功能模块部分。				
单位:	类型:	I	最小 0 值:	最大 32768 值:	缺省 值:	换算比例:
11	索引	INPUT 1				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能模块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小 -255.255.31: 值: C-32768	最大 -255.255.31: 值: C 32768	缺省 值:	换算比例:
12	索引	INPUT 2				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能模块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小 -255.255.31: 值: C-32768	最大 -255.255.31: 值: C 32768	缺省 值:	换算比例:
13	索引	INPUT 3				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能模块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小 -255.255.31: 值: C-32768	最大 -255.255.31: 值: C 32768	缺省 值:	换算比例:
14	索引	OUTPUT				
	说明:	保存并显示模块 2 的输出。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见功能模块部分。				
单位:	类型:	I	最小 0 值:	最大 32768 值:	缺省 值:	换算比例:

从模块 3 到最后一个模块都有和模块 1 和 2 相同的参数顺序和结构。

参数组 56 Adapt Prog1 Cntrl (自定义编程 1 控制)

56	参数组名称:	ADAPT PROG1 CNTRL			
		该参数组主要用于快速自定义编程(10 ms)的执行控制。			
01	索引	ADAPT PROG CMD			
	说明:	选择最快自定义编程对任务程序的操作方式。			
		1 = STOP 停止。可以对程序进行编辑。 2 = SRART 运行。不可以对程序进行编辑。 3 = EDIT 停止以对程序进行编辑。可以对程序进行编辑。			
单位:	类型: I	最小 1 值:	最大 3 值:	缺省 1 值:	换算比例:
02	索引	EDIT COMMAND			
	说明:	为处于参数 56.03 定义的位置上的程序块选择命令。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。			
		1 = NO 初始值。在一个编辑命令执行完之后, 该值会自动恢复为 NO。 2 = PUSH 将处于参数 56.03 定义位置上的功能块移走, 后续功能块往前移动一个位置。可以在一个空位置上放置一个新功能块。 3 = DELETE 将处于参数 56.03 定义的位置上的功能块删除并将后续功能块往前移动一个位置。 4 = PROTECT 功能块输入连接读保护。 5 = UNPROTECT 解除功能块输入连接的读保护。			
单位:	类型: I	最小 1 值:	最大 5 值:	缺省 1 值:	换算比例:
03	索引	EDIT BLOCK			
	说明:	定义功能块位置序号。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。			
单位:	类型: I	最小 1 值:	最大 15 值:	缺省 0 值:	换算比例:
04	索引	TIME LEVEL SEL			
	说明:	表明自定义程序 1 的固定执行周期。			
单位:	类型: I	最小 1 值:	最大 1 值:	缺省 1 值:	换算比例:
05	索引	PASS CODE			
	说明:	传递代码以解除输入连接的保护。			
单位:	类型: I	最小 0 h 值:	最大 FFFFFFF h 值:	缺省 0 值:	换算比例:

参数组 57 Adaptive Prog2 (自定义编程 2)

57	参数组名称:	ADAPTIVE PROG2			
		STATUS			
01	索引	显示了自定义编程任务 1 状态字的内容。下表显示了各位的内容及其在控制盘显示器上的显示。如果所有的位的值都是 false, 那么必须停车。该信号主要由 DriveAP PC 工具使用。			
		位 CDP 312R 控制盘显示指示: B0 RUNNING 1 B1 EDITING 2 B2 CHECKING 4 B3 FAULTED 8			
单位:	类型: I	最小 0 值:	最大 8 值:	缺省 值:	换算比例:

57	参数组名称:	ADAPTIVE PROG2				
02	索引	FAULTED PAR				
	说明:	指出自定义编程任务 2 中的故障参数。该信号主要由 DriveAP PC 工具使用。				
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: 32768	缺省值:	换算比例:
03	索引	BLOCK 1				
	说明:	在自定义编程 2 中为功能块 1 选择功能块类型。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见功能块部分。				
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: 32768	缺省值:	换算比例:
04	索引	INPUT 1				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小值: -255.255.31: C -32768	最大值: -255.255.31: C 32768	缺省值:	换算比例:
05	索引	INPUT 2				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小值: -255.255.31: C -32768	最大值: -255.255.31: C 32768	缺省值:	换算比例:
06	索引	INPUT 3				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小值: -255.255.31: C -32768	最大值: -255.255.31: C 32768	缺省值:	换算比例:
07	索引	OUTPUT				
	说明:	保存并显示功能块 1 的输出。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见功能块部分。				
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: 32768	缺省值:	换算比例:
08	索引	BLOCK 2				
	说明:	在自定义编程功能块 2 中为功能块 2 选择功能块类型。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见功能块部分。				
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: 32768	缺省值:	换算比例:
09	索引	INPUT 1				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小值: -255.255.31: C -32768	最大值: -255.255.31: C 32768	缺省值:	换算比例:
10	索引	INPUT 2				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	I	最小值: -255.255.31: C -32768	最大值: -255.255.31: C 32768	缺省值:	换算比例:
11	索引	INPUT 3				
	说明:	参数的输入值或一个常数。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见相应的功能块说明。输入的格式为: [参数组.索引.位]。				
单位:	类型:	P	最小值: -255.255.31: C -32768	最大值: -255.255.31: C 32768	缺省值:	换算比例:
12	索引	OUTPUT				
	说明:	保存并显示功能块 2 的输出。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。参见功能块部分。				
单位:	类型:	I	最小值: 0	最大值: 32768	缺省值:	换算比例:

从功能块 3 到最后一个功能块都有相同的参数顺序和结构。

参数组 58 Adapt Prog2 Cntrl (自定义编程 2 控制)

58	参数组名称:	ADAPT PROG2 CNTRL			
		该参数组主要用于中等速度自定义编程(100ms)的执行控制。			
01	索引	APPL TASK 2 CNTRL			
	说明:	选择中速自定义编程对任务程序的操作方式。			
		1 = STOP 停止。可以对程序进行编辑。 2 = SRART 运行。不可以对程序进行编辑。 3 = EDIT 停止以对程序进行编辑。可以对程序进行编辑。			
单位:	类 型:	最小 值: 1	最大值: 3	缺省值: 1	换算比例:
02	索引	EDIT COMMAND			
	说明:	为处于参数 58.03 定义的位置上的程序块选择命令。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。			
		1 = NO 初始值。在一个编辑命令执行完之后, 该值会自动恢复为 NO。 2 = PUSH 移动处于参数 58.03 定义位置上的功能块, 后续功能块往前移动一个位置。可以在一个空位置上放置一个新功能块。 3 = DELETE 将处于参数 58.03 定义的位置上的功能块删除并将后续功能块往前移动一个位置。 4 = PROTECT 读保护。 5 = UNPROTECT 取消读保护。			
单位:	类 型:	最小 值: 1	最大值: 5	缺省值: 1	换算比例:
03	索引	EDIT BLOCK			
	说明:	定义功能块位置序号。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用。			
单位:	类 型:	最小 值: 1	最大值: 15	缺省值: 0	换算比例:
04	索引	TIME LEVEL SEL			
	说明:	表明自定义程序 2 的固定执行周期。			
单位:	类 型:	最小 值: 1	最大值: 1	缺省值: 1	换算比例:
05	索引	PASS CODE			
	说明:	传递代码以解除输入连接的保护。			
单位:	类 型:	最小 值: 0 h	最大值: FFFFFF h	缺省值: 0	换算比例:

参数组 66 AP Connect (AP 连接)

66	参数组名称:	AP CONNECT				
		该组参数中包含了自定义编程的输入类型参数。 注意: 输入的数据可能通过 DriveAP 图形工具进行修改, 不能通过参数列表窗口或者 DriveWindow 进行修改。				
01	索引	START				
	说明:	在 I/O 控制模式下启动。该功能块和 I/O 启动信号并联。参见参数组 10 中的 START/STOP 功能。				
单位:	类型:	P	最小值: -255.255.31: C -32768	最大值: -255.255.31: C 32768	缺省值:	换算比例:
15		EXT2 AO1				
索引	说明:	扩展 AI/O 功能块 2 模拟输入 1 的输入。该参数主要由 DriveAP PC 工具使用				
单位:	类型:	P	最小值: -255.255.31: C -32768	最大值: -255.255.31: C 32768	缺省值:	换算比例:
16		EXT2 AO2				
索引	说明:	扩展 AI/O 功能块 2 模拟输出 2 的输入。该信号主要由 DriveAP PC 工具使用。				
单位:	类型:	P	最小值: -255.255.31: C -32768	最大值: -255.255.31: C 32768	缺省值:	换算比例:

参数组 98 Option Modules (可选模块)

98	参数组名称:	OPTION MODULES								
	说明:	可选的 RTAC, RAIO 和 RDIO 模块插入 RMIO 板的插槽 SLOT1 或 SLOT2, 或者接入链路中的 AIMA-01 I/O 模块适配器的通道 CH1。每个模块通过本模块上的 DIP 开关设置一个地址。 ACS 600 现场总线适配器模块接至通道 CH0。ACS800 现场总线适配器只能接到插槽 1。								
02	索引	COMM MODULE								
	说明:	<p>该参数定义了控制模式和 REMOTE 控制模式下的控制地点。</p> <p>1 = NO 使用 I/O 对传动进行控制。参见参数组 10 中参数的设置。</p> <p>2 = FIELD BUS 传动通过现场总线适配器通信线路 (通道 CH0) 使用数据集 1 和 2 进行控制。对于使用 Rxxx 型现场总线适配器的场合来说, 这是一种典型的设置。</p> <p>3 = ADVANT/N-FB 传动单元通过 Nxxx 型现场总线适配器或通信链路 (通道 CH0) 使用数据集 10 到 33 进行控制 (例如 AC800M, AC80, APC2, AC 70, 以及 NPBA-02, NCSA-01)。</p> <p>4 = STD MODBUS 使用 RMBA-0x Modbus 接口模块。参见第 52 页介绍的 Modbus 参数设置。</p>								
单位:	类型:	I	最小值:	1	最大值:	4	缺省值:	3	换算比例:	
12		FUSE SWITCH CNTR								
索引	说明:	<p>ACS800 / ACS600 MultiDrive 系统可以安装直流开关, 以便将逆变器从公共直流母线上切除。无效的检查功能用于装有可选直流开关的 ACS800 1...12 x R8i 逆变器模块。刀熔控制器 AFSC-01 和直流开关一起使用。直流开关的位置和充电状态等信息可以从信号 INV ENABLED WORD 中看到。如果在停车状态直流开关断开了, 系统将给出一个报警信号, 在运行中直流开关断开了, 系统将给出一个故障信号。故障/报警信息文本是 INV DISABLED。当直流开关的辅助触点断开时, ACS800 IGBT 触发脉冲被封锁, 这就保证了在直流开关断开期间, 开关的直流触点不带载。</p> <p>0 = OFF 传动系统中不使用直流开关。</p> <p>1 = ON 在传动系统中使用直流开关。参见 ACS800 MD HW 图。</p>								
单位:	类型:	B	最小值:	0	最大值:	1	缺省值:	1	换算比例:	1 == 1
13		AI1 EXT2 MODE								
索引	说明:	<p>定义了 RAIO 模拟 I/O 扩展模块 2 的输入通道 AI1 的信号类型。可以通过模块电路板上的 DIP 开关 (S2) 来选择模拟输入的工作模式。根据 DIP 开关的位置, 必须对传动单元的参数进行相应设置。参见 98.06 AI/O EXT MODULE 1 参数定义中的 DIP 开关设置。</p> <p>1 = 单极型 AI</p> <p>2 = 双极型 AI</p> <p>注意: 必须通过参数 98.15 AI/O EXT2 LOCATION 激活通信。</p>								
单位:	类型:	I	最小值:	1	最大值:	2	缺省值:	1	换算比例:	

98	参数组名称:	OPTION MODULES			
14		AI2 EXT2 MODE			
索引	说明:	<p>定义了 RAIO 模拟 I/O 扩展模块 2 的输入通道 AI2 的信号类型。模拟输入的工作模式可以通过该模块电路板上的 DIP 开关(S2)来进行选择。根据 DIP 开关的位置,传动单元相关参数必须做相应的设置。参见 98.06 AI/O EXT MODULE 1 参数定义中的 DIP 开关设置。</p> <p>1 = 单极型 AI 2 = 双极型 AI</p> <p>注意: 必须通过参数 98.15 AI/O EXT2 LOCATION 激活通信。</p>			
单位:	类型:	最小值:	最大值:	缺省值:	换算比例:
	I	1	2	1	
15		AI/O EXT2 LOCATION			
索引	说明:	<p>激活传动单元与模拟 I/O 扩展模块 21 (可选) 之间的通信,并定义模块的型号和接口。</p> <p>1 = NAI0-DDCS 激活通信。模块型号: NAI0。连接接口: 光纤 DDCS 链路接到 DDCS 通道 CH1。 注意: 模块节点号必须通过 DIP 开关设置为 6。参见手册 <i>Installation and start-up Guide for NTAC-0x/NDIO-0x/NAIO-0x Modules (3AFY58919730 [English])</i>。</p> <p>2 = NOT IN USE 激活通信。</p> <p>3 = RAIO-SLOT1 激活通信。模块型号: RAIO。连接接口: 传动的可选插槽 1。</p> <p>4 = RAIO-SLOT2 通信激活。模块型号: RAIO。连接接口: 传动的可选插槽 2。</p> <p>5 = RAIO-DDCS 通信激活。模块型号: RAIO。连接接口: 可选 I/O 模块适配器 (AIMA)和传动参数通过光纤 DDCS 链路通信。 注意: 模块节点号必须通过开关 S1 设置为 6。参见手册 <i>User's Manual for RAIO Module (3AFE64484567 [English])</i>。</p>			
单位:	类型:	最小值:	最大值:	缺省值:	换算比例:
	I	1	5	2	

Reduced Run 功能

采用并联 R8i 逆变器模块的 ACS800 多传动系统具有 Reduced Run 功能。如果一个并联 R8i 逆变器模块出现了故障，系统在限定的电流下仍然可以持续运行。

1. 如果 ACS800 R8i 逆变器模块出现了故障：
2. 仔细阅读并遵守下面的安全知道。
3. 断开传动单元的电源。
4. 将故障的逆变器模块从主电路中切除。
5. 使被切除模块的充电监控功能无效。例如，通过设置 ASFC-01 板上的开关 S1~S3 到 DIS (=无效)位。
6. 接通电源。
7. 传动通过给出“INT CONFIG” 故障信息表明传动的配置不是初始配置。
8. 如果用户想让系统在限制电流下继续运行，那么系统中现有的逆变器模块数量必须写入参数 **16.10 INT CONFIG USER**。
9. 故障复位。
系统对 PPCS 电路自动重新配置，最大电流与实际逆变器的数量和逆变器电流相符。
10. 传动单元可以重新启动。



故障信息表

故障信息 (按字母顺序)		
报警 / 故障 信息文本	原因	措施
ACS TEMP x y 9.13 OVERTEMP WORD 故障代码: 4210	传动系统中的逆变器模块 x 的 y 相温度过高。该故障诊断功能对于并联逆变器有效。 (x = 1~12, y = U, V 和 W)	检查周围环境。检查气流和风机工作情况。检查散热器叶片是否有积尘。检查电机功率和逆变器功率是否相配。
BC OVERHEAT 故障代码: 7114	制动斩波器过载。	传动停车。使斩波器冷却。 检查制动电阻过载保护功能的参数设置(参见参数组 34 BRAKE CHOPPER)。 检查制动周期是否满足允许的限值。 检查传动单元的交流电源是否超过允许值。
BR BROKEN 故障代码: 7110	制动电阻没有接入电路或者制动电阻已经烧损。 制动电阻的额定电阻值太高。	检查制动电阻及其接线。 检查自动电阻额定参数是否满足技术要求。参见手册 <i>Brake Chopper User's Manual</i> (code: 3AFE64273507 [English])。
BR OVERHEAT 故障代码: 7112	制动电阻过载	传动停车。使制动电路冷却。 检查自动电阻过载保护功能的参数设置(参见参数组 34 BRAKE CHOPPER)。 检查制动时间是否满足允许的限值。 检查传动单元的交流电源是否超过允许值。
BC SHORT CIR 故障代码: 7113	制动斩波器 IGBT(s)短路。	更换制动斩波器。保证制动电路已接入电路并且没有损坏。
BR WIRING 故障代码: 7111	制动电阻接线错误。	检查制动电阻的接线。保证制动电阻没有损坏。
CABLE TEMP 故障代码: 4080 9.02 FW_2 bit 3	电机电缆过热跳闸。电缆温度已经达到电缆热模型的 100%。	检查电机负载。 检查电机电缆及其型号。对参数组 36 中电缆热模型参数进行确认。
COMM MODULE 故障代码: 7510 9.02 FW_2, bit 12	在现场总线模块或者通信通道 CHO 的接收端检测到现场总线通信中断。 (可编程故障, 参见参数 70.04)	检查现场总线适配器模块的连接。在使用 ABB Advant 上位机控制系统中, 检查 RMIO 板和上位机系统之间的 CHO 光纤 (或 Nxxx 型现场总线适配器)。换上新的光纤测试。 检查现场总线电缆的接地情况。 检查节点地址是否正确。检查现场总线适配器的状态。参见相应的现场总线适配器手册。 如果使用了现场总线适配器, 请检查参数组 51 中参数的设置。检查现场总线和适配器之间的连接。 检查总线控制器的配置和通信是否正确。
CTRL B TEMP 故障代码: 4110 9.02 FW_2, bit 7	RMIO 板 (热敏电阻)检测到柜体温度过高或过低。环境温度过高 (>80°C)。	加强冷却。

故障信息 (按字母顺序)		
报警 / 故障 信息文本	原因	措施
CURR MEAS 故障代码: 2211	输出电流测量电路的电流互感器故障。	检查电流互感器。
CUR UNBAL x 故障代码: 2330 9.10 CURRENT UNBALANCE	逆变器模块 x 输出电流不平衡。 在非并联 ACS600 R10i~R12i 逆变器中, 跳闸等级设置过于灵敏。检查参数 30.25.	检查电机。 检查电机电缆。 检查在电机电缆接线中是否有功率因数补偿电容或者浪涌吸收装置。
DC HIGH RUSH 故障代码: FF80 9.06 FW_3, bit 11	传动电源电压过高。当电源电压超过额定电压的 124% (415, 500 或者 690 V) 时, 电机转速会冲到跳闸值 (额定转速的 40%)	检查电源电压, 传动单元的额定电压和传动单元允许的电压范围。
DC OVERVOLT 故障代码: 3210 9.01 FW_1 位 2	中间直流电路过压, 可能的原因是: 1. 主电路静电或瞬时过电压。 2. 制动斩波器或制动电阻故障 (如果系统中有制动斩波器或制动电阻). 3. 如果系统中没有制动斩波器或者再生制动系统, 则可能是减速时间太短造成的。 4. 逆变单元内部故障。	检查制动斩波器的功能是否正常。 如果使用在再生制动系统, 检查在减速过程中控制模式是否正确。 检查中间直流电路的直流电压和逆变器的额定电压。 更换 NINT-xx 电路板(它的电压测量电路出现了故障)。
DC UNDERVOLT 故障代码: 3220 9.02 FW_2 位 2	中间直流电压过低。这可能是由于整流桥缺相造成的。	检查电源和逆变器熔断器。 如果系统中使用了 MultiDrive HW 和直流开关可选件, 检查接到直流开关模块的反馈电流是否合适。
DDF FORMAT 9.03 SFW, bit 3	FLASH 存储器中的文件错误。	更换 RMIO 板。
EARTH FAULT 故障代码: 2330 9.01 FW_1 位 4	主电路输入侧负载不平衡。可能的原因是电机、电机电缆故障或者内部故障。 (可编程故障, 参见参数 30.20) 非并联逆变器 R10...R12i 跳闸等级设置太灵敏。检查参数 30.25。	检查电机。 检查电机电缆。 检查在电机电缆中是否有功率因数补偿电容或者浪涌吸收装置。
ENCODER A<->B 故障代码: 7302 9.06 FW_3 位 10	脉冲编码器 1 相序错误: A 相被接至 B 相端子, 反之亦然。	交换脉冲编码器 A 相和 B 相的接线。
ENCODER ERR 故障代码: 7301 9.02 FW_2 位 5	速度测量 1 故障。可能的原因是电缆松动、通信超时或者是内部速度和实际测量速度之间相差太大。 (可编程故障或报警, 参见参数 50.05)	检查参数组 50 的设置。 检查脉冲编码器及其 A 相和 B 相的接线。当电机转动时, 参数 1.03 SPEED MEASURED 1 和内部实际信号 1.02 MOTOR SPEED 必须相同。如果不同, 应该交换脉冲编码器 A 相和 B 相的接线。 检查 RMIO 和可选电路板 RDCU 和 DDCCS 之间的安装连接。 检查 RMIO 板和 RTAC 脉冲编码器模块之间的光纤的连接。 检查装置是否正确接地。 检查周围是否存在较强干扰源。

故障信息 (按字母顺序)		
报警 / 故障 信息文本	原因	措施
FACTORY FILE 9.03 SFW 位 0	工厂宏参数文件错误。	更换 RMIO 板。
FLT (xx) 8.01 MSW 位 3	这是传动单元的内部故障。	检查变频器柜体中的接线是否有松动脱落的现象。写下故障代码（写在支架上）。与 ABB 售后服务部门联系。
GD DISABLED X 故障代码： FF7A	在并联 ACS800 传动单元运行期间 R8i 模块中的一个 AGPS 电源断开。 (只对并联 ACS 800 有效)	检查防止意外启动电路。更换 R8i 逆变器模块 AGPS 板的电源。
ID RUN FAIL 8.01 MSW 位 3 故障代码： FF84	由于超过限值或者转子被锁住，电机不能进行 ID Run。	检查是否有上位机控制系统接入传动单元。断开由 RMIO 提供的辅助电源，并重新启动。 检查参数组 20 中的参数值。 -检查是否有什么限制阻止了 ID Run。恢复工厂设置，然后重试。 检查电机轴是否被锁住。
INT CONFIG 9.06 FW_3 位 7 故障代码： 5410	系统找到的 ACS800 R8i 逆变器模块数量和初始配置不符。	检查系统没有找到的逆变器模块的状态。参见参数 8.22 INT CONFIG WORD 。 检查 APBU 和 R8i 逆变器模块之间的光纤连接。 在 Reduced Run 功能有效时，隔离主电路中故障的逆变器模块，并将系统中现存的逆变器模块数量输入参数 16.10 INT CONFIG USER 。重新启动传动单元。参见 <i>Reduced run 功能</i> 一章。
INV DISABLED 故障代码： 3200 9.02 FW_1 位 4 状态： 8.20 INV ENABLED WORD	在运行中直流开关打开，或者当直流开关打开时，启动命令已经给出。 该故障诊断功能适用于带有 AFSC-0x 刀熔控制单元的 ACS800 R8i 模块有效。	在启动前，请闭合逆变器输入直流进线端子和公共直流母线之间的直流开关。每个并联逆变器模块的直流开关的状态可以从参数 8.20 INV ENABLED WORD 中看到。 如果在传动单元的硬件配置中没有直流开关，请通过参数 98.12 FUSE SWITCH CNTR 来禁止该功能。
IO COMM ERR 故障代码： 7000 9.02 FW_2 位 6	I/O 通信故障或错误。可能是 I/O 单元故障、光纤连接问题或模块 ID 不正确造成的（如果 I/O 扩展模块是通过光纤接入传动单元的）。	可选插槽安装 RAIO、RDIO、RTAC：检查扩展模块上的状态指示灯 (WD/INIT, 黄色)。传动单元配置该模块时，该指示灯发光，如果 1 秒钟之后，该指示灯还没有亮，那么此次配置就失败了。 - 断开传动单元的电源，重新接通传动单元的电源。 - 更换可选模块。 - 检查扩展模块和 RMIO 板之间的连接是否可靠。 I/O 模块适配器安装 换上新的光纤重试。 检查 AIMA-01I/O 模块适配器上的扩展 I/O 模块的节点 ID。 检查光传输器的强度等级。关于设置，请参见旋转 HEX 开关。 如果该故障持续存在，更换 I/O 板/扩展单元。

故障信息 (按字母顺序)		
报警 / 故障 信息文本	原因	措施
LINE CONV 故障代码: FF51 9.06 FW 3 位 3	电网侧变流器故障。	将控制盘从电机侧变流器控制转换到电网侧变流器控制。关于故障描述, 请参见相应的电网侧变流器手册。
CH2 COMM LOSS 故障代码: 7520 9.01 FW_1 位 11	从传动单元的通信中断。 (可编程故障或报警, 参见参数 70.14)	检查 RMIO 板之间的光纤连接。检查光纤回路是否闭合。换上新的光纤试试。
MOTOR PHASE 故障代码: FF56 9.02 FW_2 位 15	电机电路出现故障。电机缺相。这可能是由于电机故障、电机电缆故障、热继电器故障(如果有)或者内部故障引起的。 (可编程故障或报警, 参见参数 30.19)。	检查电机及其接线。如果拆掉电机接线, 就会出现该故障。 如果系统中使用了热继电器, 请对其进行检查。 检查参数 MOTOR PHASE Fault Function 。使该保护功能失效。 如果电机及其接线都没问题, 那么小电机(<30 kW) 在低速时可能会出现此故障。在这种情况下, 将保护功能失效。
MOTOR STALL 故障代码: 7121 9.02 FW_2 位 14	电机堵转。电机运行在堵转区。这可能是由于过载或者电机功率不足造成的。 (可编程故障或警告, 参见参数 30.13)	检查电机负载和逆变器额定参数。检查 MOTOR STALL Fault Function 参数 (30.13~30.15)。
MOTOR TEMP 故障代码: 4310 9.01 FW_1 位 6	过温故障(热模型)。温度超过了热模型的跳闸值。 (可编程故障或报警, 参见参数 30.02)	检查电机的额定参数、负载和冷却。检查启动数据。检查 Check MOTOR TEMP Fault Function 参数。
MPROT SWITCH 故障代码: 4315 9.01 FW 1 位 10	电机过载, 例如电机保护开关没有打开。	检查电机额定参数及其负载。 检查电缆连接 检查 Fault Function 参数。 检查参数 10.11 MOT PROT SWITCH 的设定值。 如果所选数字输入电压正确, 但是数字输入状态是 0, 那么请更换 I/O 板。参见参数 1.15 DI6-1 STATUS 或 8.05 DI STATUS WORD 。
NO MOTOR DATA 故障代码: FF52 9.02 FW_2 位 1	电机数据没有给出或者电机数据和逆变器数据不匹配。	检查由参数 99.02~99.06 给出的电机数据。
NVOS ERROR 9.03 SFW 位 2	非易失性操作系统错误。	更换 RMIO 板。
OVER SWFREQ 故障代码: FF55 9.02 FW_2 位 8	开关频率过高故障。 这可能是由于电路板重的硬件故障引起的。	更换 RMIO 板。 更换 NINT / AINT / RINT 板。 对于并联逆变器的传动单元, 更换支路单元电路板。

故障信息 (按字母顺序)		
报警 / 故障 信息文本	原因	措施
OVERCURRENT 故障代码: 2310 9.01 FW_1 位 1	过电流。	如果传动单元在快速启动过程中跳闸了, 请检查参数 21.01 START FUNCTION 是否设置成 AUTO 。(其他模式不支持快速启动)。 检查电机负载。 检查加速时间。 检查电机和电机电缆 (包括相序)。 检查脉冲编码器及其接线。 检查在电机电缆中是否有功率因数补充电容或浪涌吸收装置。 检查参数组 99 中的电机额定参数, 以确定电机模型是否正确。
OVERCURR x 故障代码: 2310 9.01 FW_1 位 1 9.11 OVERCURRENT WORD	逆变器模块 x 过电流。该故障诊断对于并联逆变器有效。(x = 1~12)	如果传动单元在快速启动过程中跳闸了, 请检查参数 21.01 START FUNCTION 是否设置成 AUTO 。(其他模式不支持快速启动)。 检查电机负载。 检查加速时间。 检查电机和电机电缆 (包括相序)。 检查脉冲编码器及其接线。 检查在电机电缆中是否有功率因数补充电容或浪涌吸收装置。 检查参数组 99 中的电机额定参数, 以确定电机模型是否正确。
OVERFREQ 故障代码: 7123 9.01 FW_1 位 9	电机转速超过最高允许转速。这可能是由于参数设置不当、制动转矩太小或者给定转矩下负载突变造成的。	检查电机最高转速和最低转速的设置。 检查电机的制动转矩是否能满足运用要求。 检查转矩控制的可用性。 如果传动单元使用的是二极管供电单元, 检查是否需要制动斩波器和制动电阻。 检查参数 20.11 FREQ TRIP MARGIN 。
PANEL LOSS 故障代码: 5300 9.02 FW_2 位 13	本地控制设备(CDP 312R 控制盘或 DriveWindow) 通信中断。这可能是由于在本地控制期间本地控制设备电缆断开或者本地控制设备内部故障造成的。 (可编程故障或报警, 参见参数 30.21)	检查控制盘连接器。更换监控台上的控制盘。检查 PANEL LOST Fault Function 参数。

故障信息 (按字母顺序)		
报警 / 故障 信息文本	原因	措施
POWER FAIL x 故障代码: 3381	APBU 或 ACS800 R8i 模块 (AINT-1x) 辅助电源故障。 该故障诊断对于并联逆变器有效。(x = 1~12)	检查辅助电源电路。
PP OVERLOAD 故障代码: 5482 8.07 LIMIT WORD INV 位 5	IGBTs 模块 PN 结与外壳之间的温度超过了限值。	检查没跨的冷却。 检查逆变器的容量是否能满足该应用场合的要求。
PPCC LINK 故障代码: 5210 9.02 FW_2 位 11	xINT 电路板电流测量电路或者电路板与 RMIO 之间的通信故障。 (如果 RMIO 板不是由直流中间电路供电, 而是由外部电源供电, 这时就不需要该故障诊断, 该故障可以被屏蔽。只有在电机启动时才会出现该故障。参见参数 30.24) (xINT 可以是 NINT、AINT 或者 RINT)	检查 RMIO 板和 xINT 板之间光缆的连接。在并联逆变器中, 也需要几次那还支路单元的电缆。 如果故障一直没有消除, 请更换支路单元(只对于并联逆变器)、RMIO 和 xINT 板, 知道故障消失。 在 PPCC 链路中, 换上新的光缆试试。 检查在主电路中是否有短路。短路或者过流可能会由于电源板的故障引起该消息。PPCC 电路通信故障可能会造成辅助电路过载。
SHORT CIRC 故障代码: 2340 9.01 FW_1 位 0	短路。输出电流过大。	检查电机及其接线。 检查电源板的电阻。 如果检测到电源板故障, 请更换电源板、NINT 板、NGDR 板或者整个逆变器相模块。 检查运行期间防止意外启动电路没有断开。
SC INV x y 故障代码: 2340 9.01 FW_1 位 0 9.12 SHORT CIRC FAULT	逆变器模块 x 的 y 相短路。输出电流太大。该故障诊断信号对于并联逆变器有效。(x = 1~12, y = U、V 和 W)	检查电机及其接线。 测量电源板的电阻。 如果检测到 ACS800 传动系统中有故障的 IGBT 模块, 那么请更换逆变器模块。 如果在 ACS600 传动系统中检测到故障电源板, 那么请更换该电源板和 NINT 板、NGDR 板或者整个逆变器相模块。 检查运行期间防止意外启动电路没有断开。
START INHIBI 故障代码: FF7A	电机运转期间激活了防止意外启动功能, 或者在防止意外启动电路功能启动时电机运行命令已经给出。	在给出电机启动命令之前, 操作人员必须闭合阻止意外启动开关。 如果该开关处于闭合状态, 但是报警信号依然存在, 那么请检查 NGPS (ACS600) 或 AGPS (ACS800) 板上的“Power On”LED 指示灯是否亮。如果 NGPS 或 AGPS 的电源指示灯没亮, 但是在其输入端仍然有电压, 那么请更换该板。
SUPPLY PHASE 故障代码: 3130 9.02 FW_2 位 0	中间直流电路纹波电压过高。这可能是由于二极管整流桥电源缺相或者晶闸管整流桥中间直流电压波动造成的。	检查电源各相是否平衡。 检查主熔断器。

故障信息 (按字母顺序)		
报警 / 故障 信息文本	原因	措施
TEMP DIF x y 故障代码: 4380 9.17 TEMP DIF FLT WORD	A temperature difference trip limit of 逆变器模块 has been reached in ACS800 R8i 逆变器模块 x 的与并联 运行的其他模块的温度相比, 相差太 大, 超过了跳闸限值。 (x = 1~12), y (U,V,W) 表示各相。	检查冷却风机。更换故障风机。 如果系统中有空气滤清器, 请对其进行检查。
UNDERLOAD 故障代码: FF6A 9.01 FW_1 位 8	轻载。电机负载太小。这可能是由于 传动单元中机械负载突然切除造成 的。 (可编程故障或报警, 参见参数 30.16.)	检查传动单元中的机械设备。 检查 UNDERLOAD Fault Function 参数。
USER MACRO 故障代码: FFA1 9.03 SFW 位 1	用户宏参数文件错误。没有保存任何 用户宏或者该文件无效。	重新创建用户宏。

报警信息表

报警信息 (按字母顺序)		
报警信息	原因	处理方法
ACS 800 TEMP 报警代码: 4210 9.04 AW_1 位 4	电源板过温报警。传动单元内部温度太高。	检查周围环境。检查气流和风机工作。检查散热器的叶片上是否有积尘。检查电机功率与传动单元功率是否匹配。
ANALOG IQ 报警代码: 5441 9.04 AW_1 位 8	标准 I/O 板 RMIO 模拟 I/O 错误。	更换 RMIO 板。如果使用了 AIMA-01 I/O 模块适配器, 请换新光纤重试。
ALM (xx) 8.01 MSW 位 7	这是一个传动单元的内部报警。	检查逆变器柜体中是否有接线松动的地方。将故障代码写在设备框架上。与 ABB 售后服务部门联系。
BATT FAILURE 故障代码: 5581 9.05 AW 2 位 12	S3 的执行器 6 断开了, 或者 APBU-44 支路单元后备电池电压太低。	激活 S3 的执行器 6。 更换电池。 注意: 执行器 6 一般在调试时就激活(闭合)了。
BR OVERHEAT 报警代码: 7112	制动电阻器过载。	传动单元停车。使制动电阻冷却下来。检查制动电阻过载保护功能的参数设置(参见参数组 34 BRAKE CHOPPER)。检查制动周期是否满足相关限值的要求。
CABLE TEMP 故障代码: 4080 9.05 AW_2 位 3	电机电缆过温报警。 电机电缆热模型达到允许温度的 90%。	检查电机负载。 检查电机电缆及其型号, 并检查其是否与电机电缆热模型的参数(参数组 36)相符。
COMM MODULE 报警代码: 7510 9.05 AW 2 位 11	现场总线模块或通信通道 CHO 接收端通信中断。 (可编程故障, 参见参数 70.04)。	检查现场总线适配器的接线。如果系统中采用了 ABB Advant 上位机控制系统, 请检查连接 RMIO 板和上位机控制系统的通道 CHO 的光纤(或者 Nxxx 型现场总线适配器)。换上新光纤重试。 检查传动单元中的节点地址是否正确。 检查现场总线电缆的接地。 检查现场总线适配器的状态。参见相应的现场总线适配器手册。 如果采用了现场总线适配器, 请检查参数组 51 中的参数设置。检查现场总线和适配器之间的连接。 检查总线总控器通信是否正常, 配置是否正确。

Deleted: IO ALARM

报警信息 (按字母顺序)		
报警信息	原因	处理方法
CH2 COMM LOSS 报警代码: 7520 9.04 AW_1 位 11	从动单元通信中断。 (可编程故障或警告: 参见参数 70.14)	检查 RMIO 板之间通道 CH2 上的光纤。 检查光纤回路是否闭合。换上新光纤重试。 在主/从链路中, 检查是否有一个主传动单元, 剩下的都是从传动单元。参见参数 70.08 M/F MODE 。
DC UNDERVOLT 报警代码: 3220 9.05 AW_2 位 14	自动重起功能检测到欠压跳闸故障。该信息会反应到 AW2 中。	只是一个指示信息。
DIGITAL IQ 9.04 AW_1 位 7 报警代码: 5442	RMIO 板数字输入出错。	更换 RMIO 板。
EARTH FAULT 报警代码: 2330 9.04 AW_1 位 10	输入端电源负载不平衡。这可能是由于电机、电机电缆或内部故障造成的。 (可编程故障或警告: 参见参数 30.20) R8i~R12i 逆变器的跳闸等级设置不当。 参见参数 30.25。	检查电机。 检查电机电缆。 检查电机电缆中是否有功率因数补偿电容或者浪涌吸收装置。
EM STOP 9.04 AW_1 位 1	由数字输入或者 7.01 MAIN CONTROL WORD 位 1 或 2 (= 0) 发出紧急停车信号。	在紧急停车工况结束后, 紧急停车按钮必须回复到正常位置。 检查上位机控制系统是否连续发送 MAIN CONTROL WORD 到传动单元。参见 MCW 或 CW 位 1 和 2。 为了获取传动准备状态信息, MCW 位 0 必须设置为 FALSE, 然后回到 TRUE。
EM STOP DEC 9.04 AW 1 位 13	在紧急停车减速过程中, 电机速度失控。	检查参数 21.05~21.07。 检查负载情况。
ENCODER A<>B 故障代码: 7302 9.05 AW 2 位 4	脉冲编码器相序出错: A 相被接到 B 相端子或者正好相反。	交换脉冲编码器 A 相和 B 相的接线。
ENCODER ERR 报警代码: 7301 9.04 AW_1 位 5	速度测量 1 警告。这可能是由于电缆松动或脉冲编码器故障造成。 (可编程故障或警告, 参见参数 50.05)	检查参数组 50 中参数的设置。 检查脉冲编码器及其接线 (包括 CH A 和 CH B 两相)。信号 1.03 SPEED MEASURED 1 必须和内部实际转速 1.02 SPEED ESTIMATED 相同。如果不同, 将 A 相和 B 相的接线交换。 检查 RMIO 板和 RTAC 脉冲编码器模块之间的连接。 检查设备接地是否正确。 检查附近是否存在较强干扰源。
EXT ANALOG IQ 9.04 AW_1 位 10 报警代码: 7081	RAIO I/O 扩展模块模拟 I/O 错误。	如果系统持续报告该报警信息, 请更换 RAIO 模块。
EXT DIGITAL IQ 9.04 AW_1 位 9 报警代码: 7082	RDIO I/O 扩展模块中数字输入错误。	如果系统持续报告该报警信息, 请更换 RAIO 模块。

Deleted:

Deleted: 9

Deleted: O ALARM

Deleted: IO ALM

Deleted: O ALM

报警信息 (按字母顺序)		
报警信息	原因	处理方法
INV DISABLED 报警代码: 3200 8.20 INV_ENABLED_WORD	在停车状态下, 直流开关断开。 该故障诊断功能只有在带有 AFSC-0x 刀熔控制单元的 ACS800 R8i 模块中才有效。	闭合直流开关。 每个并联逆变器模块的直流开关的状态可以从参数 8.20 INV_ENABLED_WORD 中看到。 如果传动单元的硬件配置中不包括直流开关, 那么请通过参数 98.12 FUSE SWITCH_CNTR 屏蔽该报警信号。
INV OVERLOAD 报警代码: 5481 9.05 AW2_ 位 2	在 ACS800 / ACS600 逆变器过载后, 强迫冷却开始启动。	负载太大。检查传动单元的容量是否满足该应用场合的要求。
M/F CONNECT	在主传动系统中选择了不兼容的参数类型 (参见参数 70.09-70.11)。	重新设置参数 70.09-70.11 的值。
MOTOR STALL 报警代码: 7121 9.05 AW_2 位 9	电机堵转。电机运行在堵转区。这可能是由于电机过载或者电机功率不够造成的。(可编程故障或警告; 参见参数 30.13)	检查电机负载和传动的额定参数。检查 MOTOR STALL Fault Function 参数。
MOTOR STARTS	选择了电机 ID Run 模式, 并且传动单元工作在本地控制模式。	等待电机 ID Run 完成后再进行其他操作。
MOTOR TEMP 报警代码: 4310 9.04 AW_1 位 3	过温警告 (热模型)。温度超过了热模型报警级别。 (可编程故障或报警; 参见参数 30.02)	检查电机的额定参数、负载和冷却。检查参数 30.28 THERM MOD ALM L 。如果选择了 USER MODE 模式, 检查参数 30.09-30.12 的设置是否正确。
PANEL LOSS 9.05 AW_2 位 13	和本地控制设备 (CDP312R 或 DriveWindow) 之间的通信中断。这可能是由于本地控制期间所选择的本地控制设备的接线断开或本地控制设备内部故障造成的。 (可编程故障或报警, 参见参数 30.21)	检查控制盘连接器。更换监控台上的控制盘。检查 PANEL LOST Fault Function 参数。
POWDOWN FILE 9.05 AW_2 位 8	恢复 powerfail.ddf 文件出错。 在掉电期间电源故障文件没有被成功保存。	如果系统持续报告该报警信息, 请更换 RMIO 板。
POWFAIL FILE 故障代码: FFA0 9.05 AW_2 位 7	恢复 powerfail.ddf 文件出错。	如果系统持续报告该报警信息, 请更换 RMIO 板。
PP OVERLOAD 故障代码: 5482 8.07 LIMIT WORD INV 位 5	IGBT 温度超过了报警值。	检查冷却系统。 检查该逆变器的容量是否满足本应用场合的要求。
REPLACE FAN	逆变器冷却风机的运行时间已经超过它的估计寿命。	更换冷却风机。对风机运行时间计数器参数 1.31 进行复位。
START INHIBI 报警代码: FF7A 9.04 AW_1 位 0	操作人员通过硬件启动了防止意外启动电路。	操作人员必须闭合防止意外启动开关。对于 ACS600 : 如果该开关已经闭合, 但是该报警信号没有消除, 请检查安装在 NGPS 板上的“Power On”显示灯。如果该显示灯没亮, 但是在 NGPS 的输入端子上有电压, 请更换该电路板。
SYNCRO SPEED	参数 99.05 中设置的电机额定转速不正确: 该转速离电机的同步转速太近。相差 0.1%。	查看电机铭牌上的额定转速, 根据铭牌上的数据来准确设置参数 99.05 。

报警信息 (按字母顺序)		
报警信息	原因	处理方法
TEMP_DIF_x y 报警代码: 4314 9.18 TEMP_DIF ALM_WORD	ACS800 R8i 逆变器模块与其他并联模块之间的温差过高, 达到了温差报警限。 (x = 1~12) , y (U, V, W) 指相序。	检查冷风机。更换故障风机。 检查空气滤清器。
UNDERLOAD 报警代码: FF6A 9.05 AW_2 位 1	传动单元欠载。电机负载太轻。有可能是传动系统中的机械负载被切除造成的。 (可编程故障或报警; 参见参数 30.16)	检查传动设备。检查 UNDERLOAD Fault Function 参数。
SYSTEM START	逆变器软件已经启动。这表明辅助电源连接正确。	如果在传动单元正常运行中显示该信息, 请检查 RMIO 板的电源。检查 +24 VDC 电源电路的连接。 检查在 +24 V DC 电路是否出现短路现象。



ABB Oy
AC Drives
P.O. Box 184
FI-00381 HELSINKI
FINLAND

电话 + 358 10 22 11
传真 + 358 10 22 23380
网址 <http://www.abb.com>

3AFE6832320 版本 B / 中文
生效日期: 2004.11.15