

安川变频器 L1000A
快速使用指南 (TOCP C710616 32A) 的补充说明书

本资料记载了安川变频器 L1000A 快速使用指南 (资料编号: TOCP C710616 32A) 要增加、删除的内容。阅读时请和快速使用指南配套使用。

页数	更改部位	更改内容	
54	■ 流程图 D	更正	错: 电梯原点补偿 对: 编码器原点补偿 错: 初次磁极推定参数自学习 (T2-01=4) 对: 初次磁极推定参数自学习 (T2-01=3) 错: 电梯原点补偿的旋转形自学习 (T2-01=3) 对: 编码器原点补偿的旋转形自学习 (T2-01=10) 错: 电梯原点补偿的停止形自学习 (T2-01=7) 对: 编码器原点补偿的停止形自学习 (T2-01=4)
55	◆ 自学习的种类 ■ 使用 PM 电机时	增加	种类: 初次磁极推定参数自学习 参数的设定: T2-01=3 使用条件和优点: 进行编码器原点补偿的自学习前, 请务必执行此操作。 使用的控制模式: PM 用带 PG 矢量控制
		更正	错: 电梯原点补偿的旋转形自学习 (T2-01=4) 对: 编码器原点补偿的旋转形自学习 (T2-01=10) 错: 电梯原点补偿的停止形自学习 (T2-01=10) 对: 编码器原点补偿的停止形自学习 (T2-01=4)
61, 142	No. T2-03 PM 电机种类选择	删除	本参数不显示。
62	No. T2-15 PM 电机自学习时的拉入电流值	删除	本参数不显示。
69	图 47 起动时无转矩补偿的制动器顺控的时序图	更正	H1-□□= 56 (接触器闭合指令确认) 和 H2-□□= 51 (输出侧接触器闭合指令) 的 信号顺序颠倒。
71	图 49 起动时有转矩补偿的制动器顺控的时序图	更正	▪ H1-□□= 56 (接触器闭合指令确认) ⇒ H2-□□= 51 (输出侧接触器闭合指令) ▪ H2-□□= 51 (输出侧接触器闭合指令) ⇒ H1-□□= 56 (接触器闭合指令确认)
76, 140	No. S3-41 零伺服增益 2 的降低增益	增加	详细内容请参考本资料的「补充 1」。
79, 141	No. S6-10 过加速度检出值的设定范围	更正	错: 0.0~50.0 m/s ² 对: 0.0~20.0 m/s²

页数	更改部位	更改内容	
85	◆ 紧急运行	增加	重要！ 紧急运行指令为ON的状态下，进行参数设定时，请不要切断控制电源。可能导致变频器保存的设定值丢失。请确保不切断控制电源，或连接工频电源时进行参数设定。
86	◆ 紧急运行 ■ 接线示例	增加	危险！ 为防止触电，请不要在带电状态下进行接线作业。也不要拆下接触器。进行作业前，请务必切断设备的电源。切断电源后请等待说明书中记载的时间。即使切断电源，变频器内部的电容还有残留的电压。
		增加	危险！ 为防止触电，请不要在带电状态下进行接线作业。也不要拆下接触器。进行作业前，请务必切断设备的电源。主电源·控制电源另行供给时，切断电源后，请确认变频器的充电指示灯熄灭后，再进行接线作业。主电源·控制电源另行供给时，变频器内部电容的放电时间有时比说明书中记载的时间长。
102	表 35 故障显示及对策	增加	详细内容请参考本资料的「补充 2」。
107	表 37 操作故障显示及对策	增加	详细内容请参考本资料的「补充 3」。
125	No. E5-09 电机的感应电压系数 1 (PM 用) 的设定范围	更正	错：最大值：2000.0 mV/(rad/s) 对：最大值：6500.0 mV/(rad/s)
	No. E5-24 电机的感应电压系数 2 (PM 用) 的设定范围	更正	错：最大值：2000.0 mV/min-1 对：最大值：6500.0 mV/min-1
126	No. F1-48 速度反馈分辨率	删除	本参数不显示。
131	No. H3-16 端子 A1 偏置	增加	详细内容请参考本资料的「补充 4」。
	No. H3-17 端子 A2 偏置		
	No. H3-18 端子 A3 偏置		
134	No. L8-07 输出缺相保护选择的出厂设定	更正	错：2 对：0
135	No. L8-10 冷却风扇 ON/OFF 控制选择的出厂设定	更正	错：2 对：0
	No. L8-77 抑制振动调整参数	增加	详细内容请参考本资料的「补充 5」。
136	No. N8-36 高频重叠频率的出厂设定	更正	错：150 Hz 对：500 Hz
	No. N8-81 紧急运行时的高频重叠频率的出厂设定	更正	错：50Hz 对：90 Hz
144	No. U2-21 故障时峰值保持电流	增加	详细内容请参考本资料的「补充 6」。
	No. U2-22 故障时峰值保持频率		

补充 1

■ S3-41 零伺服增益 2 的降低增益

ARB（零伺服 2）起动开始时，设定零伺服增益 2 的降低增益。ARB（零伺服 2）起动开始时，发生振动的场合，请减小 S3-41 的设定值。通常无需设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
S3-41	零伺服增益 2 的降低增益	0.00~1.00	0.50

补充 2

操作器显示		故障名称
du7	DV7	初次磁极推定超时
		蓄电池电压不足

补充 3

操作器显示		故障名称
oPE20	oPE20	绝对值编码器设定故障
		安装 PG-F3 选购卡时，电机在最高速度运行时，来自编码器的输入频率的设定值超过了 50kHz。

补充 4

No.	名称	内容	设定值
H3-16	端子 A1 偏置	设定端子 A1 输入的模拟量信号的偏置。 通常无需设定。	出厂设定：0 最小值：-500 最大值：500
H3-17	端子 A2 偏置	设定端子 A2 输入的模拟量信号的偏置。 通常无需设定。	出厂设定：0 最小值：-500 最大值：500
H3-18	端子 A3 偏置	设定端子 A3 输入的模拟量信号的偏置。 通常无需设定	出厂设定：0 最小值：-500 最大值：500

补充 5

No.	名称	内容	设定值
L8-77	抑制振动调整参数	抑制振动调整参数。通常无需设定。	出厂设定： 0 最小值：-100 最大值：100

补充 6

No.	名称	内容	多功能模拟量输出时的输出信号电平	设定单位
U2-21	故障时 峰值保持电流	显示“过去的故障”发生时的峰值保持电流。	不能输出	0.01A
U2-22	故障时 峰值保持频率	显示“过去的故障”发生时峰值保持电流的输出频率。	不能输出	0.01Hz