



AuCom

用户手册

目录

1	告诫声明	3
2	总说明	5
2.1	概述	5
2.2	功能清单	5
2.3	主要功能	6
2.4	型号代码	7
3	规格	8
3.1	尺寸和重量	8
3.2	控制器	9
3.3	低压部分	10
3.4	主要部件	11
3.5	开关柜规格	12
3.6	常规技术数据	15
4	接收和贮存	17
4.1	接收	17
4.2	贮存	17
5	安装	18
5.1	间隙要求	20
5.2	吊运	21
5.3	接地端子	22
5.4	组装开关柜阵列	22
5.5	安装说明 — 功率组件	24
5.6	安装说明 — 控制器	26
5.7	电源连接	27
5.8	接地端子	29
5.9	控制端子	29
5.10	控制电缆	30
5.11	端子板（控制器）	30
5.12	电源电路	31
6	内部布线	36
6.1	内部布线（V02~V07 型）	36
6.2	内部布线（V13 型）	37
7	操作板和反馈	38
7.1	控制器	38
7.2	显示器	38
7.3	菜单	38
8	编程菜单	41
8.1	参考	41
8.2	扩展菜单	42
8.3	加载/保存设置	45
8.4	参数说明	45

9	调试.....	61
9.1	调试菜单（工具）.....	61
9.2	低压测试模式.....	64
10	监视.....	66
10.1	日志菜单.....	66
11	操作.....	68
11.1	用软起动器控制电机.....	68
11.2	用 MVS 控制滑环电机.....	68
11.3	工作状态.....	71
11.4	电机保护.....	72
11.5	工作反馈.....	73
12	故障排除.....	75
12.1	保护响应.....	75
12.2	跳闸消息.....	75
12.3	一般故障.....	80
13	维护.....	81
13.1	维护时间表.....	81
13.2	需要的工具.....	81
13.3	红外热像.....	81
13.4	接触器维护.....	81
13.5	隔离开关.....	81
13.6	相触臂组件对齐（V13 型）.....	82
13.7	卸下相触臂（V13 型）.....	83
14	附录.....	85
14.1	参数默认值.....	85
14.2	附件.....	88

1 告 诫 声 明



本手册中使用此符号提醒读者高度重视有关设备安装和操作的特殊注意事项。

告诫声明不能涵盖每一种可能的设备损坏原因，但可以强调常见的损坏原因。安装人员在安装、操作或维护设备前必须阅读并理解本手册中的所有说明，必须遵守行之有效的电气安装惯例（包括佩戴合适的个人防护设备），如采用与本手册所述不同的方式操作设备，必须先寻求建议。

- 在安装或维护 MVS 之前仔细通读并理解本手册。遵守所有适用的地方法规和国家法规。
- 佩戴合适的个人防护用具，遵守电气安全规程。
- 在电气设备周围工作时，只能使用绝缘工具、衣物和绝缘保护装置。
- 维修设备前，应断开所有电源，确保 MVS 断电。
- 切勿凭开关位置或熔断器烧毁等可视表象来判断断电情况。除非用相应规格的测试仪检测过接线端子，确保已断电和接地，否则应始终假定它处于通电状态。
- 在尝试操作 MVS 或电机之前，彻底断开 MVS 电源。
- 确保始终使用相应规格的电压检测设备确认已断电。
- 维修 MVS 前，确保使用合适的接地装置使其接地，释放所有静电荷。
- 金属屑进入机柜会引起设备故障。
- 切勿给控制输入端子施加电压。这些是 24VDC 有源输入，必须用没有电势的触点控制。
- 确定进行控制输入操作的接触器和开关适于低压和低电流转换（如镀金或类似工艺）。
- 连接控制输入的电缆必须与电源电压和电机电缆隔离开。
- 安装在 PCB 上的继电器的开关容量不适用于某些电子接触器线圈。向接触器制造商/供应商咨询，确认其容量。

本手册中的例子和示意图仅供参考。本手册中的信息随时会有变动，恕不另行通知。本公司对使用或应用本设备造成的直接损害、间接损害或后续损害不承担任何责任或义务。

AuCom 不保证本手册的中文译文准确无误。如果出现争议，以英文版为准。



警告 - 有触电危险

在连接电源电压之后，MVS 软起动器的电压有触电危险。电气安装只能由合格电工进行。如果电机或软起动器安装不当，可能会造成设备故障、严重人身伤害甚至死亡。遵守本手册中的说明和当地电气安全法规的要求。



短路

MVS 不能防止短路。在发生严重过载或短路后，应由授权服务提供商全面测试 MVS 的工作情况。



接地和分支电路保护

MVS 用户或安装人员必须根据当地电气安全法规的要求，提供适当的接地和分支电路保护。



电弧危险

中压设备存在发生电弧的潜在危险。如果带电导体间的绝缘或隔离破损，或者无法承受施加的电压，则会通过空气发生短路。这可能导致相地和/或相间故障。

AuCom 中压设备的设计有助于减少电弧故障，但现场工程师仍有责任确保相关人员受到保护，以免因电弧故障造成严重伤害。

尽管可能性很小，但电弧故障可由以下原因造成：

- 因绝缘材料年久老化而导致的污染
- 电缆端子的绝缘性能不足
- 过电压
- 保护协调设置不正确
- 由于连接处拧紧不正确而造成接触面过热
- 引入异物，包括碎屑、害虫、工具或留在起动器中的维护设备



贮存

MVS 必须原封不动地贮存在整洁干燥的环境中。只有在机房准备好安装时，才应打开 MVS 包装。务必小心，避免让电子设备暴露在水泥和/或混凝土粉尘中。

© 2014 AuCom Electronics Ltd. 版权所有。

AuCom 不断改进产品，保留随时修改或更改产品规格之权利，恕不另行通知。 本手册中的文字、图表、图片和其他任何文字作品或艺术作品受版权法保护。 用户可以复制部分材料供个人参考，如未事先征得 AuCom Electronics Ltd. 的许可，不得复制材料用于其他任何目的。AuCom 尽力确保本手册中的信息（包括图片）准确无误，但对书中错误、遗漏或与成品不一致的地方不承担任何责任。

2 总说明

2.1 概述

MVS 为中压电机的控制提供了结构紧凑、稳定可靠的软起动器解决方案。MVS 软起动器提供一整套完善的电机和系统保护功能，即使在最恶劣的安装环境下也具备可靠性能。

MVS 软起动器的两个主要部件为：

- 功率组件
- 控制器模块

功率组件和控制器模块成对使用，共用一个序列号。在安装时务必小心，确保同时使用合适的控制器和功率组件。

2.2 功能清单

起动

- 恒定电流
- 电流斜坡

停止

- 滑行停止
- 软停止

保护

- 欠电压/过电压
- 电源频率
- 相序
- 短路可控硅
- 电机过载（热模型）
- 瞬时过电流（两阶段）
- 时限过电流
- 接地故障
- 欠电流
- 电流不平衡
- 电机热敏电阻
- 起动极限时间
- 电源电路
- 辅助跳闸

扩展输入和输出选项

- 远程控制输入
（3 个固定输入，2 个可编程输入）
- 继电器输出
（3 个固定输出，3 个可编程输出）
- 模拟输出
（1 个可编程输出）
- 串行端口（带模块）

综合反馈

- 起动器状态 LED
- 带日期和时间戳的事件记录
- 工作计数器（起动次数、运行时数、千瓦时）
- 性能监视（电流、电压、功率因数、千瓦时）
- 用户可编程的监控屏幕
- 多级密码保护
- 紧急停止按钮

电源连接

- 标称 50A–600A
- 2300VAC–13800VAC

附件（任选）

- Ethernet（Profinet、Modbus TCP、Ethernet IP）、Profibus、DeviceNet、Modbus RTU 或 USB 通信模块
- 同步电机控制
- PC 软件
- 过压保护
- 控制电源变压器
- 中压/低压控制变压器

2.3 主要功能

MVS 软起动器提供几种特殊的功能来确保使用方便，并在任何环境和应用中实现优化电机控制。

- 定制保护功能

MVS 具有全面保护功能，确保电机和软起动器安全工作。可以全面定制保护功能，使其与实际安装要求相匹配。

使用 4 保护设置 第47页，设置每个保护机制的激活条件。

示例：使用参数 4C 欠电流设置欠电流跳闸电流，参数 4D 欠电流延时设置跳闸延时。

使用 16 保护措施 第59页，选择在激活保护机制时，软起动器做出的响应。可以设置每个保护机制让起动器跳闸，激活警告指示，或者忽略它。无论保护类设置如何，把所有保护激活事件写入事件日志。

示例：用参数 16C 欠电流选择欠电流跳闸响应（跳闸、警告或写入日志）。默认响应是跳闸。



注意

MVS 软起动器有内部跳闸点，确保软起动器在能力范围内工作。不能修改这些内部跳闸。如果 MVS 发生某些故障，也会影响软起动器工作。参看 故障排除 第75页，了解详细信息。

- 高级热模型

智能化建立热模型，使软起动器能预测电机能否成功起动。MVS 利用上次起动的信息计算电机的可用热容量，只允许预计会成功的起动。

可以使用参数 4N 电机温度测量启用或禁用该功能。

- 综合事件和跳闸记录

MVS 有一个可以记录 99 个事件的事件日志，记录有关软起动器工作的信息。跳闸日志单独保存最近八次跳闸的详细信息。

- 信息反馈屏幕

数字显示器屏幕使 MVS 能清楚显示重要信息。综合计量信息、起动器状态详细信息和上次起动性能详细信息，有助于始终监测起动器性能。

- 双参数设置

可以给 MVS 配置两组独立的运行参数。这样，使软起动器可以采用两种不同的起动和停止配置控制电机。

第二组电机设置（参数组 9 和 10）特别适合传统（鼠笼）电机，这种电机可以在两种不同条件下起动：传送带重载和传送带空载。



注意

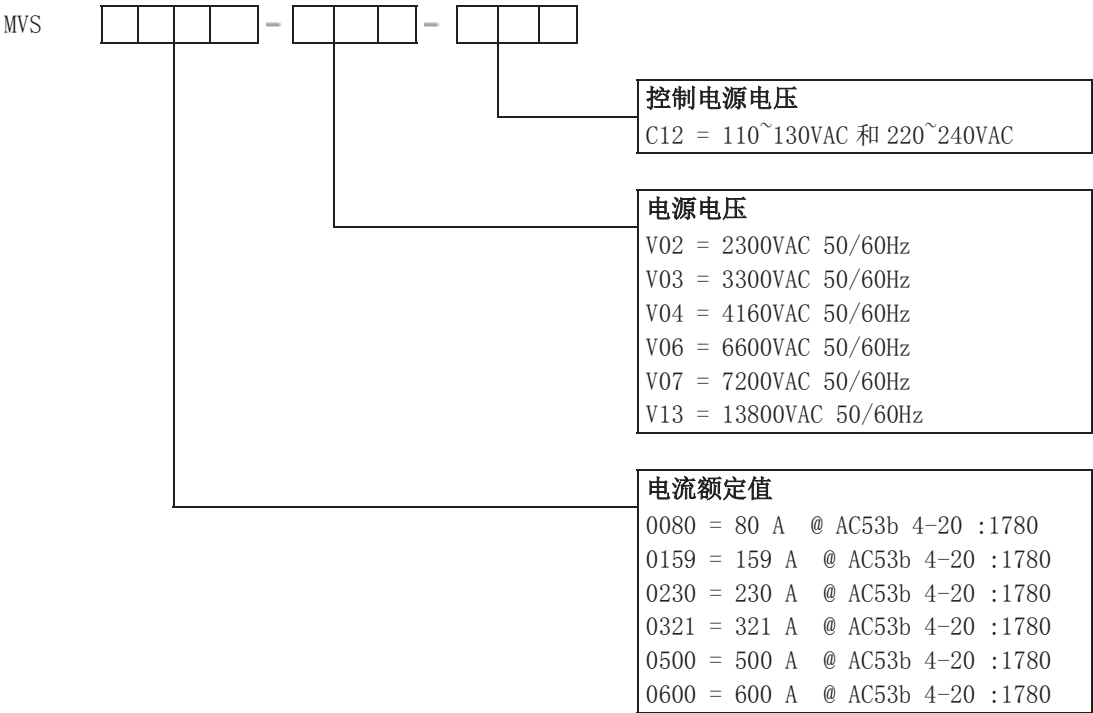
MVS 软起动器不适合控制两台不同的电机。第二组电机参数设置只应用作第一组电机参数的备用配置。

在通过可编程输入发出命令时，MVS 将使用第二组电机设置控制起动（参看参数 6A 和 6F，输入 A 或 B 功能）。

- 光纤

MVS 在低压控制模块和高压功率组件之间采用双线光缆通信，实现电气隔离。由于采用这种光纤连接，很容易把底板安装型 MVS 起动器安装在定制开关柜里。

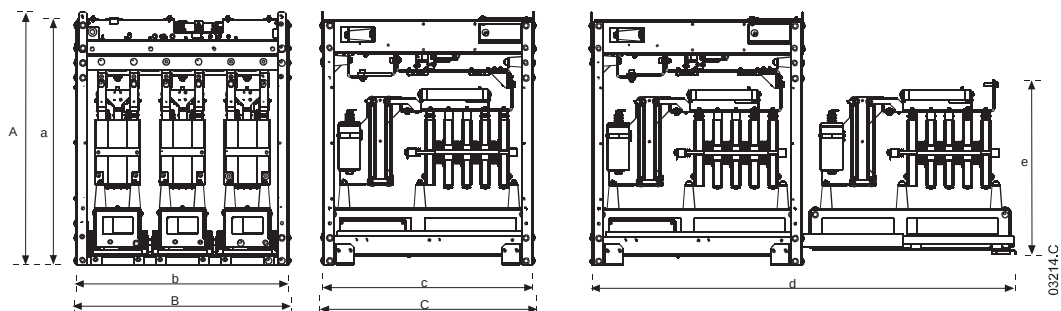
2.4 型号代码



3 规格

3.1 尺寸和重量

V02~V07 型（功率组件）



正视图

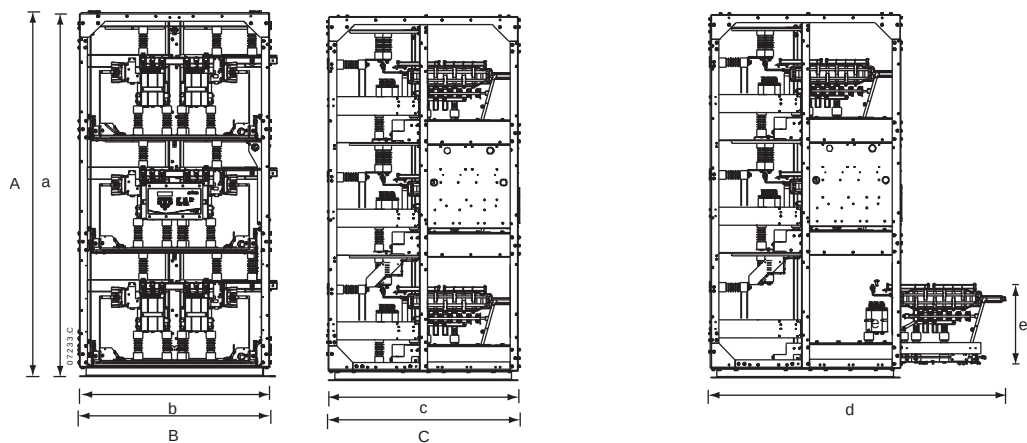
侧视图

加长相触臂

	A	B	C	a	b	c	d	e	重量 (相触臂)	重量 (功率组件)
	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	kg (磅)	kg (磅)
MVSxxxx-V02	772	669	667	750	658	650	1302	531	29	165
MVSxxxx-V03	(30.4)	(26.3)	(26.3)	(29.5)	(25.9)	(25.6)	(51.3)	(20.9)	(63.9)	(363.8)
MVSxxxx-V04										
MVSxxxx-V06	832	875	817	810	864	800	1559	551	44	217
MVSxxxx-V07	(32.8)	(34.5)	(32.2)	(31.9)	(34.0)	(31.5)	(61.4)	(21.7)	(97)	(478.4)

* 对于 MVSxxxx-V02 型到 MVSxxxx-V04 型，这些尺寸适用于 321A 以下的型号。对于额定电流为 500A 和 600A 的同一型号，适用 MVSxxxx-V06 尺寸。

V13 型（功率组件）



正视图

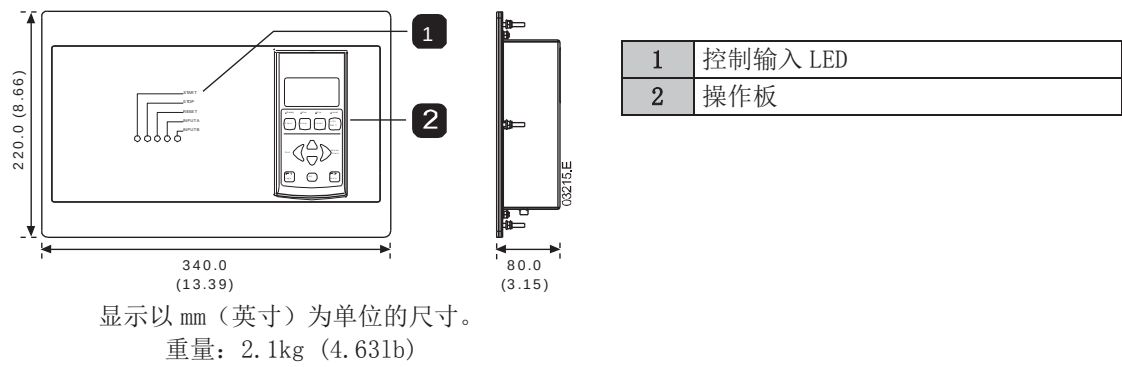
侧视图

加长相触臂

	A	B	C	a	b	c	d	e	重量 (相触臂)	重量 (功率组件)
	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	kg (磅)	kg (磅)
MVSxxxx-V13	2220	1170	1170	2210	1150	1150	1785	510	127	720
	(87.4)	(46.0)	(46.0)	(87.0)	(45.3)	(45.3)	(70.3)	(20.1)	(279.9)	(1587)

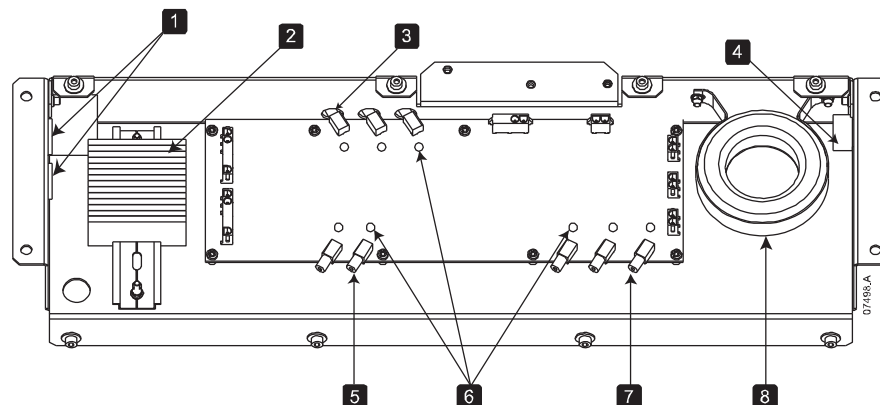
3.2 控制器

控制器适合与所有 MVS 软起动器一起使用。



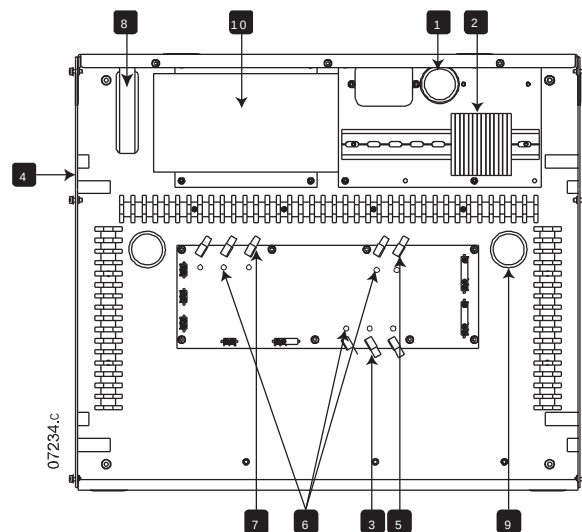
3.3 低压部分

V02~V07 型:



1	低压电缆入口
2	控制电压端子板
3	门极触发光纤连接器
4	电流互感器电缆孔
5	控制器光纤连接
6	光纤指示 LED
7	非导通回读光纤连接器
8	接地电流互感器

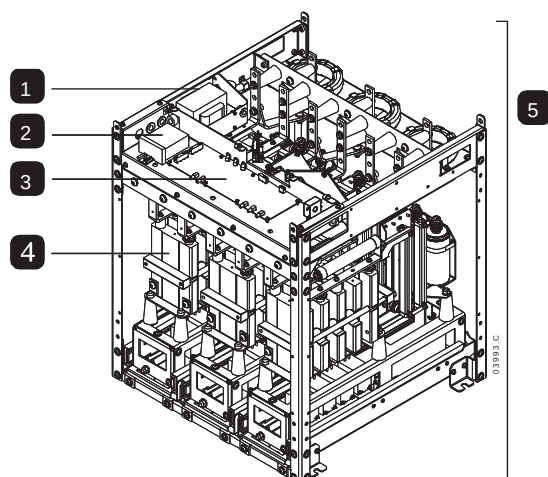
V13 型



1	低压电缆入口
2	控制电压端子板
3	门极触发光纤连接器
4	电流互感器电缆孔
5	控制器光纤连接
6	光纤指示 LED
7	非导通回读光纤连接器
8	接地电流互感器
9	控制器光纜孔
10	开关电源 (SMPS)

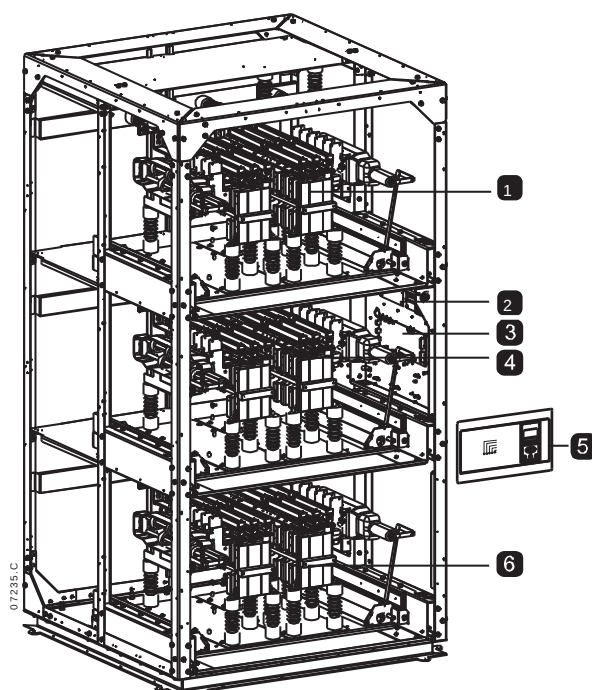
3.4 主要部件

主要部件 (V02~V07 型)



1	控制变压器
2	控制电压端子板
3	电源接口 PCB
4	相触臂 (x3)
5	功率组件

主要部件 (V13 型)



1	相触臂
2	控制电压端子板
3	电源接口 PCB
4	相触臂
5	控制器
6	相触臂

3.5 开关柜规格

AuCom 开关柜分类如下：

- 软起动器开关柜 (SSP)
- 标准开关柜



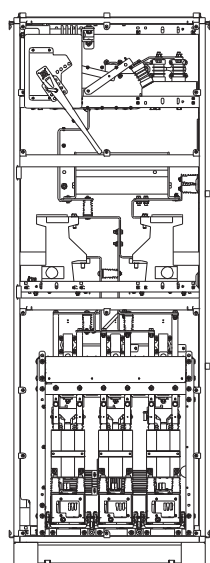
注意

开关柜布局图只画出典型的开关柜配置选择。

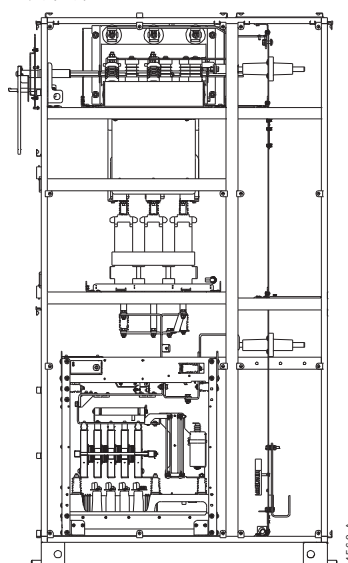
软起动器开关柜 (SSP)

软起动器开关柜专用于安装主要软起动器部件和相关的开关电器。

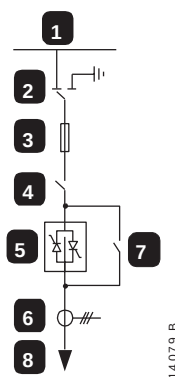
典型软起动器开关柜



正视图



侧视图



1	输入电源 ¹
2	隔离开关/接地开关
3	R 级熔断器
4	主开关设备 ²
5	功率组件
6	电流互感器
7	旁路开关设备 ²
8	电机电缆 ³

¹ 电缆（顶部或底部进线）或水平母线系统。标准产品不提供电缆和母线，但 AuCom 可根据需要提供水平母线系统。

² 接触器（可根据需要安装断路器来替代）与断路器一起安装时不需要使用 R 级保护熔断器。

³ 电机出线电缆（顶部或底部出线）。

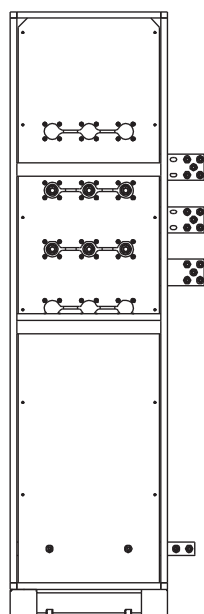
标准开关柜

AuCom 标准开关柜应单独安装或与开关柜阵列中的 AuCom 软起动器开关柜 (SSP) 相连。标准开关柜可能配有可定制开关柜，提供下列选项：

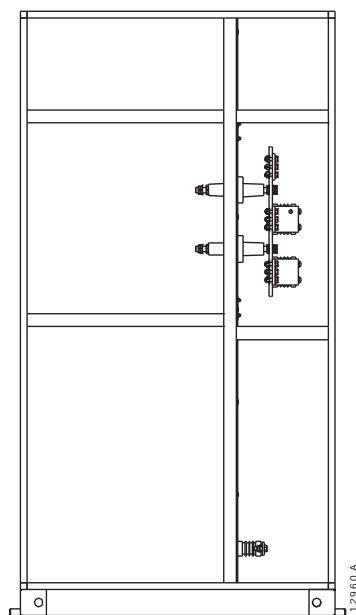
- 转接柜 (TRP)
- 功率因数校正柜 (PFP)
- 转接柜 (TRP)

转接柜用于连接阵列中两个不同开关柜之间的电缆和母线。转接柜还可用于将电缆从一个开关柜连接到另一个开关柜的母线。

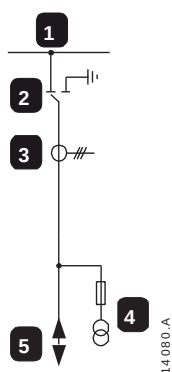
典型转接柜



正视图



侧视图

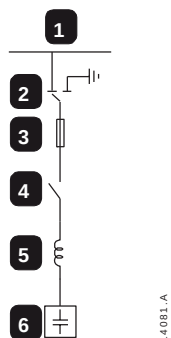
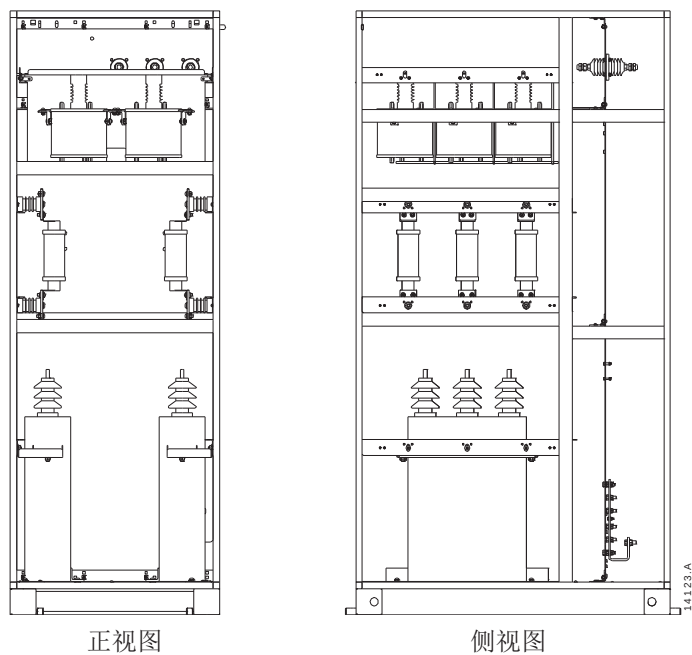


1	水平母线系统
2	隔离开关/接地开关（任选）
3	电流互感器（任选）
4	电压互感器（任选）
5	进线电源电缆或母线系统（客户）

- 功率因数校正柜 (PFC)

功率因数校正柜由通过接触器进行切换的电容器组构成。该接触器由软起动器或功率因数控制器控制，功率因数控制器用于测量电气网络中的功率因数。

典型功率因数校正柜



1	输入电源 ¹
2	隔离开关/接地开关 ²
3	E 级保护熔断器 ²
4	主回路接触器 ²
5	浪涌电抗器（每相 3 个）
6	PFC 电容器组（三相）

¹ 电缆（顶部或底部进线）或水平母线系统。标准产品不提供电缆和母线，但 AuCom 可根据需要提供水平母线系统。

² 输入电源由软起动器开关柜 (SSP) 馈送时，不需要。

3.6 常规技术数据

电源

电源电压

MVSxxxx-V02.....	2. 3kV 相间
MVSxxxx-V03.....	3. 3kV 相间
MVSxxxx-V04.....	4. 2kV 相间
MVSxxxx-V06.....	6. 6kV 相间
MVSxxxx-V07.....	7. 2kV 相间
MVSxxxx-V13.....	13. 8kV 相间

额定频率 (f_r) 50/60Hz

额定雷电冲击耐受电压 (U_p)

MVSxxxx-V02 ~ 04.....	45kV
MVSxxxx-V06 ~ V07.....	45kV
MVSxxxx-V13.....	85kV

额定工频耐受电压 (U_i)

MVSxxxx-V02 ~ V04.....	11. 5kV
MVSxxxx-V06 ~ V07.....	20kV
MVSxxxx-V13.....	35kV

额定电流 (I_r)

MVS0080-Vxx.....	80A
MVS0159-Vxx.....	159A
MVS0230-Vxx.....	230A
MVS0321-Vxx.....	321A
MVS0500-Vxx.....	500A
MVS0600-Vxx.....	600A

额定短时耐受电流 (对称均方根值) (I_k)

MVSxxxx-V02 ~ V07.....	48kA ¹
MVSxxxx-V13.....	75kA ²

形状名称 旁路半导体电机起动器型式 1

控制输入

起动 (C23, C24)	24VDC, 大约 8mA
停止 (C31, C32)	24VDC, 大约 8mA
复位 (C41, C42)	24VDC, 大约 8mA
输入 A (C53, C54)	24VDC, 大约 8mA
输入 B (C63, C64)	24VDC, 大约 8mA
电机热敏电阻 (B4, B5)	跳闸点 > 2. 4kΩ



注意

所有控制输入端子没有电势。切勿给这些输入端子施加外部电压。

低压电源

额定电压

MVSxxxx-V02 ~ V07.....	110 ~130 或 220~240V
MVSxxxx-V13.....	110~240V

额定频率 50/60Hz

典型功耗

MVSxxxx-V02 ~ V07.....	70W ³ 连续
MVSxxxx-V13.....	100W ³ 连续

输出

继电器输出	10A @ 250VAC 电阻性
	6A @ 250VAC AC15 p. f. 0.3
	10A @ 30VDC 电阻性
接口 PCB 输出	
主接触器 (13, 14)	常开 (N/O)
旁路接触器 (23, 24)	常开 (N/O)
运行输出/功率因数校正 (33, 34)	常开 (N/O)
控制器输出	
输出继电器 A (43, 44)	常开 (N/O)
输出继电器 B (51, 52, 54)	切换
输出继电器 C (61, 62, 64)	切换
模拟输出 (B10, B11)	0-20mA 或 4-20mA

环境

保护等级	
功率组件	IP00
控制器	IP54/ NEMA 12
工作温度	-10°C 到 +60°C, 超过 40°C 时额定值降低
贮存温度	-25°C 到 +80°C
湿度	5%-95%相对湿度
污染等级	污染等级 3
振动	按 IEC 60068 标准设计

EMC 辐射

设备类别 (EMC)	A 类
传导射频辐射	10kHz-150kHz: < 120-69dB μ V 0.15MHz-0.5MHz: < 79dB μ V 0.5MHz-30MHz: < 73dB μ V
辐射射频辐射	0.15MHz-30MHz: < 80-50dB μ V/m 30MHz-100MHz: < 60-54dB μ V/m 100MHz-2000MHz: < 54dB μ V/m

本产品设计为 A 类设备。在室内使用本产品可能会造成射频干扰，用户可能必须采取其他方法降低干扰。

EMC 抗扰度

静电放电	6kV 接触放电, 8kV 空气放电
射频电磁场	80MHz-1000MHz: 10V/m
快速瞬变 5/50ns (主电路和控制电路)	2kV 线路对地, 1kV 线路对线路
电涌 1.2/50 μ s (主电路和控制电路)	2kV 线路对地, 1kV 线路对线路
压降和短时间断电 (安全关机)	5000ms (0%标称电压)

标准核准

C✓	EMC 要求
CE	EMC EU Directive

¹ 安装了合适的 R 级熔断器的短路电流。

² 必须将断路器和相关保护继电器的跳闸延时设置为 150ms 以下。否则，可能导致可控硅绝缘击穿，从而发生电弧。

³ 不包括接触器和/或断路器。

4 接收和贮存

装运时所有 AuCom 开关柜均单独包装并已牢固固定。根据尺寸和重量，可能需要将设备分为几个部分装运，以便于运输。

开关柜中可能包含比较精密的设备。卸货时要小心搬运所有部分。有些电气部件可能会单独装运，随后在现场安装。货运清单应包含所有单独的部件。

4.1 接收

应尽快检查设备，确认其在运输途中是否发生损坏。接受交货前，检查包装是否存在损坏的痕迹。如果包装破损，则表示开关柜和内部组件也可能发生损坏。

检查交付的所有设备的货运清单。如有设备缺失或损坏，应立即在运货单上指出并通知货运公司。还应将缺失或损坏的设备记录发给 AuCom。



注意

拆包时应避免使用笨重或边缘锋利的工具，以免损坏设备。用指甲钳将木制包装盒周围全部切开。

4.2 贮存

如果不能立即安装，应将设备原封不动地贮存在清洁、干燥的室内环境中。始终将开关柜竖直放置到对应的木制托板上，并在开关柜与地板之间留出空隙，使空气可以自由流动。



注意

由于包装材料的质量会随时间逐渐老化，因此设备最多可以贮存 12 个月（自包装的日期开始）。

应满足下列贮存条件（IEC 60721-3-1，分类 1K3）：

温度	-5°C~40°C
相对湿度	50 ~ 95%
温度变化率	0.5°C/min

在室内贮存设备时，应遵守下列通用预防措施：

- 未做好安装准备前，切勿拆开关柜或其它部件的包装。
- 如果要将断路器等电气部件在潮湿条件下存放三个月以上，应在贮存区域内使用空间加热器以防止结露。贮存期间，内置防结露加热器的开关柜可能需要通过外部电源供电。
- 鼠类和其它害虫可能导致严重损坏，因此有必要定期检查，以将危险的可能性降至最低。
- 确保贮存区域的地面光滑平整，以免结构和部件发生机械应变。

5 安装

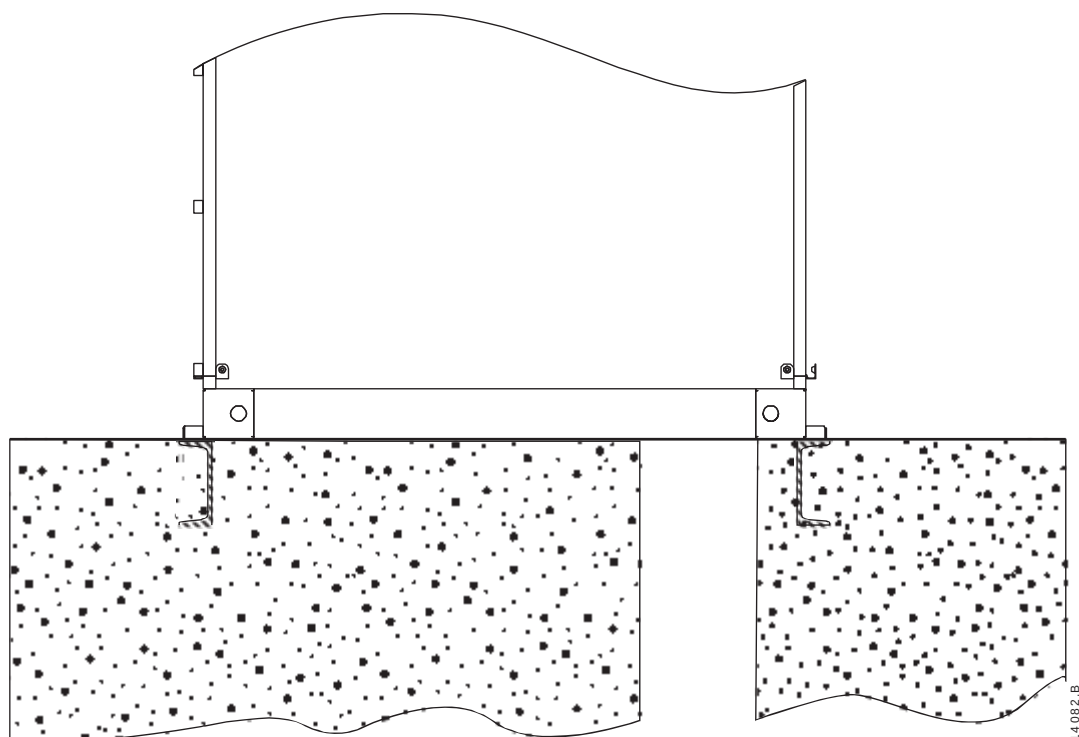
开关柜只能由经过专业培训的资深人员进行现场安装。必须在安装位置准备好墙洞、通风管和连接电源的电缆。



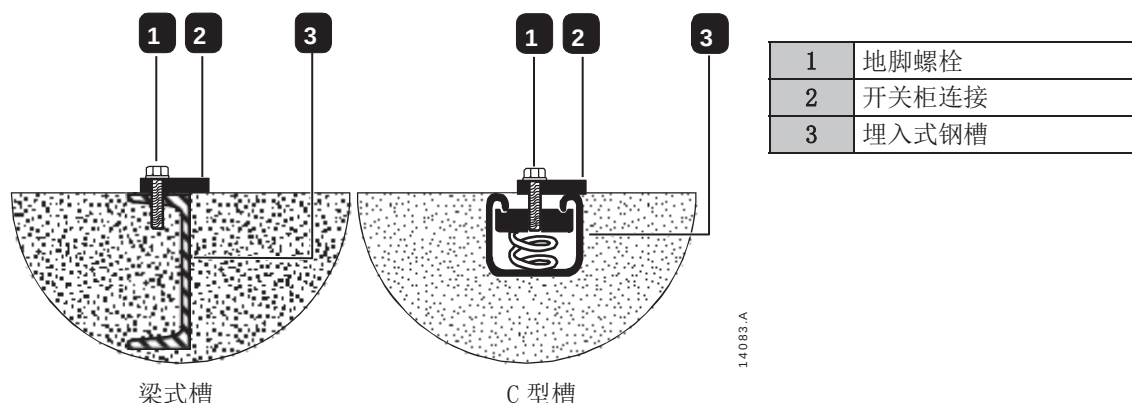
小心

开关柜的最大公差为每米 ± 2 毫米（并柜时可放为 ± 5 毫米）。如果遵循此条建议，可能会导致某些元器件电气或机械功能故障，影响到整个柜体系统的完整性。

AuCom 开关柜配有底座，可直接将开关柜安装到配电室的地板上，建议将埋入式钢槽安装到水平的水泥地板内，以便支撑设备。埋入式钢槽的表面应与完工后的地板等高，并在最终固定前使二者对齐。水泥地板应能均匀支撑开关柜的底座。如果安装槽使开关柜地板提升到地板平面以上，那么必须在同一高度上支撑整个底座。如果开关柜属于阵列的一部分，所有凹槽必须等高并彼此对齐。



下图显示了将开关柜固定到埋入式钢槽上的典型方法。



注意

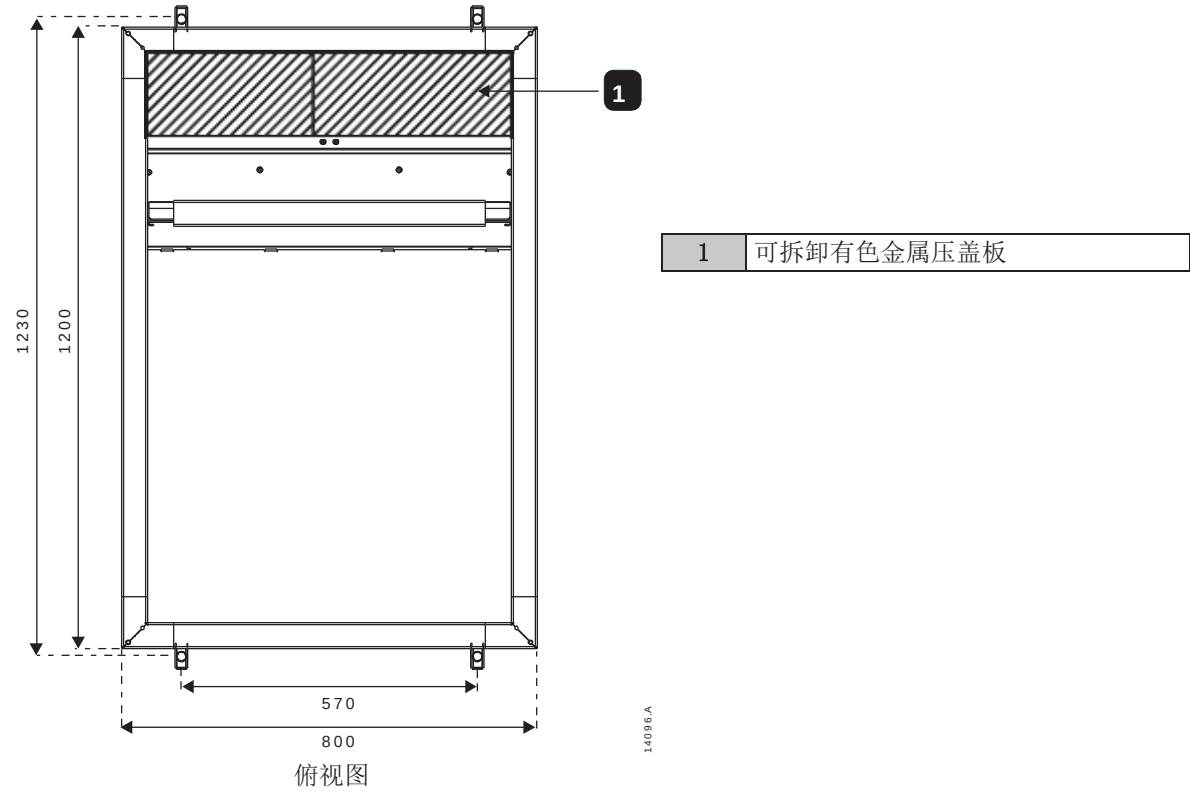
开关柜布局不包括地脚螺栓、凹槽和其它材料。

将开关柜固定到底座上

必须将开关柜牢固固定到准备充分的水平地板上。

- 软起动器开关柜 (SSP)

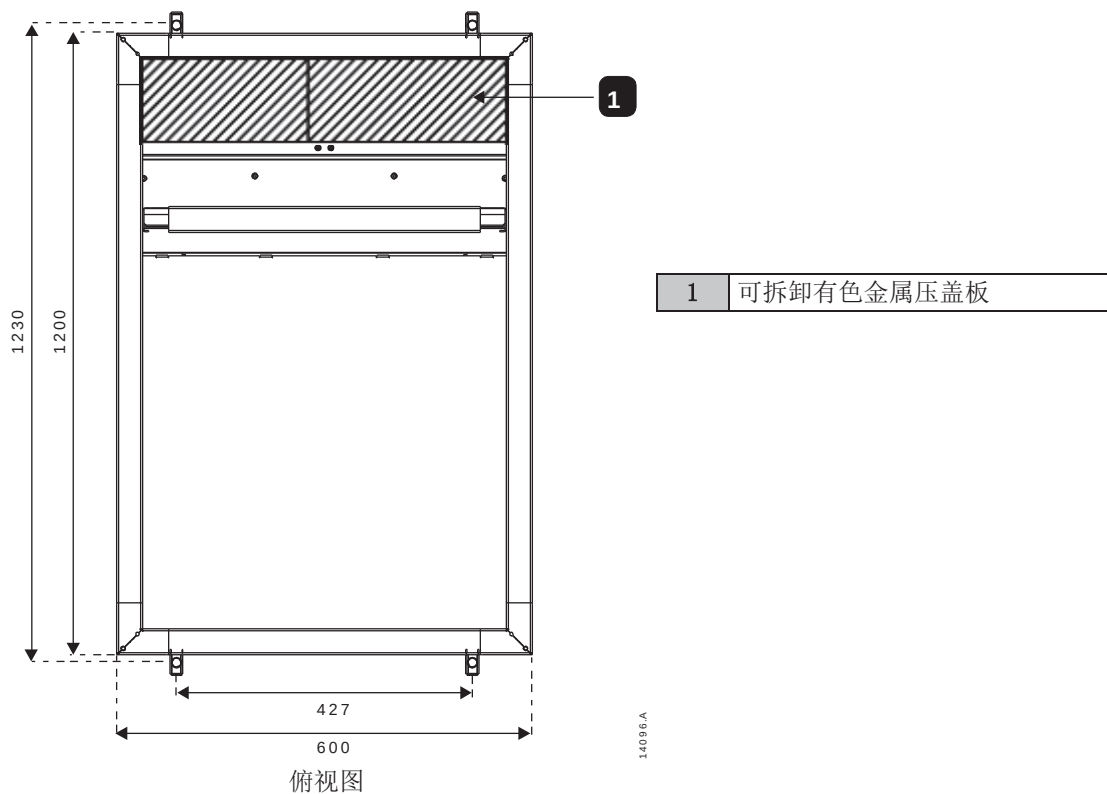
建议在四个螺栓孔处使用 10mm (0.39in) 的螺栓将开关柜固定到地板上。



	宽度 mm (英寸)	深度 mm (英寸)
MVSxxxx-V02	800 (31.5)	1200 (47.2)
MVSxxxx-V03		
MVSxxxx-V04		
MVSxxxx-V06	1000 (39.3)	1200 (47.2)
MVSxxxx-V07		
MVSxxxx-V13		

• 标准开关柜

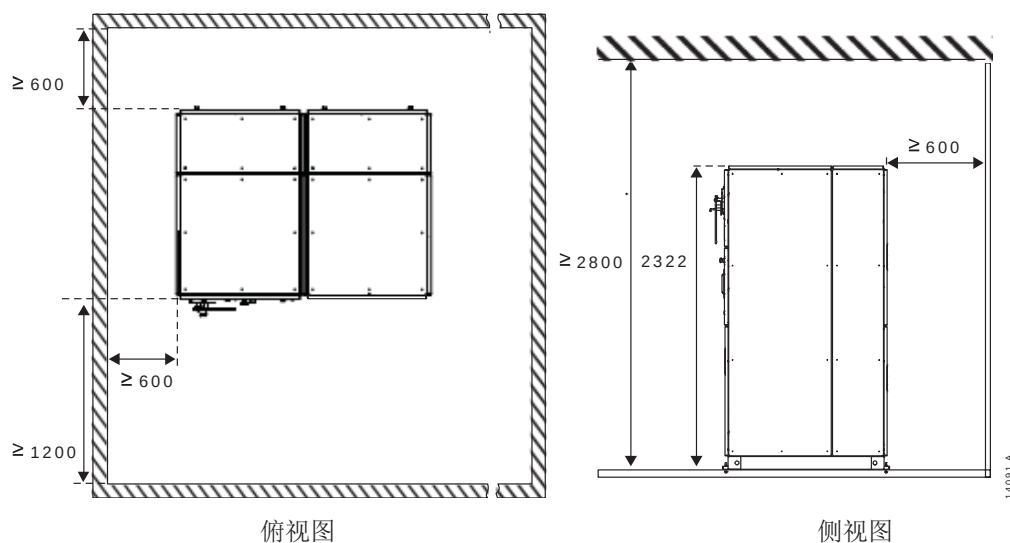
建议在四个螺栓孔处使用 10mm (0.39in) 的螺栓将开关柜固定到地板上。



	宽度 mm (英寸)	深度 mm (英寸)
转接柜 (TRP)	600 (23.6)	1200 (47.2)
功率因数校正柜	800/1000 (31.5/39.2)	1200 (47.2)

5.1 间隙要求

安装 AuCom 开关柜时，确保满足最小间隙要求。



注意

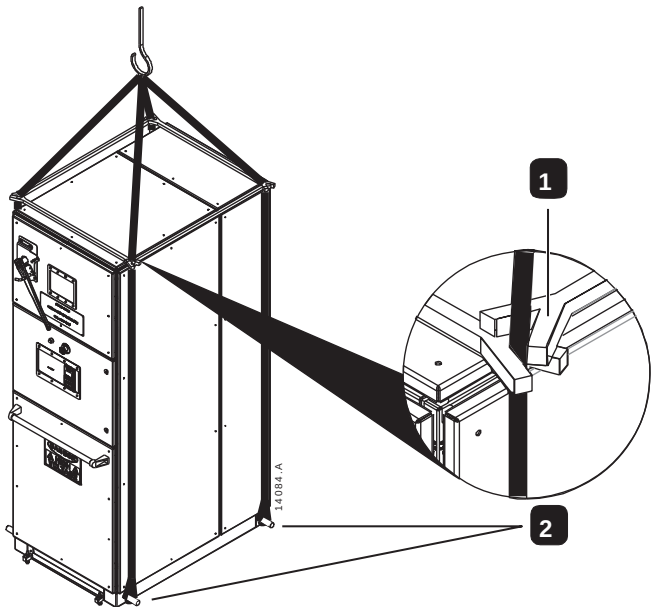
安装标准开关柜时，如需要，可使其背面靠近墙壁。如果要靠近墙壁安装，请向 AuCom 咨询。

5.2 吊运

可以用多种方法移动开关柜。但是，移动过程中应小心保护开关柜部分或柜内的电气部件，以免造成损坏。可沿开关柜的底座安装升降杆。随后可以使用起重机和起重索进行吊运。

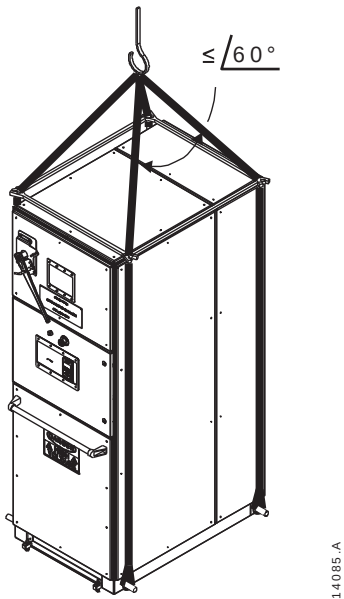


注意
建议使用起重机移动开关柜。如果由于高度限制而无法使用起重机，可以在拆除木制托板前使用叉车或千斤顶。



1	撑杆
2	升降杆穿过底架上的起吊孔并固定

1. 将四个起吊孔置于开关柜的底架上。
2. 将升降杆从开关柜的一侧穿过起吊孔到达另一侧。使用直径约 30mm 的升降杆，确保杆的抗拉强度足够承受开关柜的重量。
3. 将起重索缠绕在开关柜两侧升降杆的末端。
4. 将撑杆固定到开关柜顶部的起重索上。必须在起重索的前后和两侧之间加装撑杆，以免起重索在运输过程中发生缠绕。



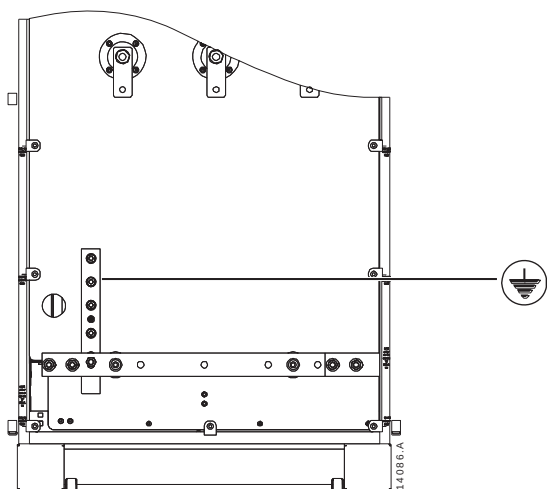
- 移动开关柜前应当：
- 确保起重机足够高，并且从开关柜前面或后面观察时，吊索的悬臂之间形成的夹角不超过 60°。
 - 始终使用具备上述吊运能力的起重设备。所用起重机的起重能力必须能够承受要吊运设备的重量。
 - 确定重心、外形尺寸和重量等。
 - 安排好开关柜的移动路线，确保中途没有障碍物。
 - 如果一次移动多个设备，应断开开关柜间的母线连接，以免损坏母线。
 - 确保在吊运开关柜之前采取适当的预防措施保护人身安全。
 - 只使用 AuCom 推荐的螺栓和金属连接器。切勿更换或改动现成的吊运部件。



注意
开关柜布局不包括撑杆、升降杆和其它材料。

5.3 接地端子

接地母线位于开关柜背面。



可以用 M10 高强度 8.8 螺纹紧固件把地线固定在接地母线的任何地方，可以使用所有端子。

5.4 组装开关柜阵列

开关柜可以连接到一起构成开关柜阵列。开关柜阵列的组装包括下列操作：

- 对齐开关柜
- 将开关柜固定在一起
- 连接接地母线

对齐开关柜

为便于装货和运输，开关柜各部分可能会单独运送。在安装现场，必须将装运的各部分用螺栓紧紧固定起来，构成开关柜阵列。按照下列方法将装运的各部分并排置于底座上对齐：

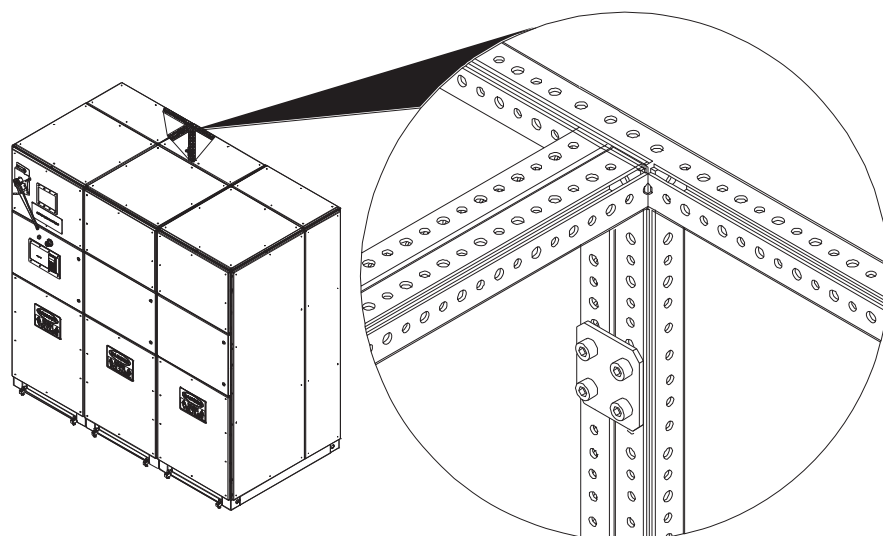
- 从第一个要安装的开关柜上拆下用于安装开关柜的木制托板以外的所有包装材料。木制托板可以保护开关柜，并降低移动过程中损坏的风险。
- 将开关柜移动到预定位置（参看 *吊运* 第21页了解详细信息）。取下螺栓，扔掉木制托板。
- 将开关柜底架上的螺栓孔与底座上钢槽上的孔对齐（参看 *将开关柜固定到底座上* 第19页了解详细信息）。
- 各开关柜放置到位后，用水平线或铅垂线确保开关柜阵列在深度和长度上都保持齐平。绘制整个开关柜的安装基准线。

按照上述步骤并参照安装基准线安装开关柜的其他部分。

将开关柜固定在一起

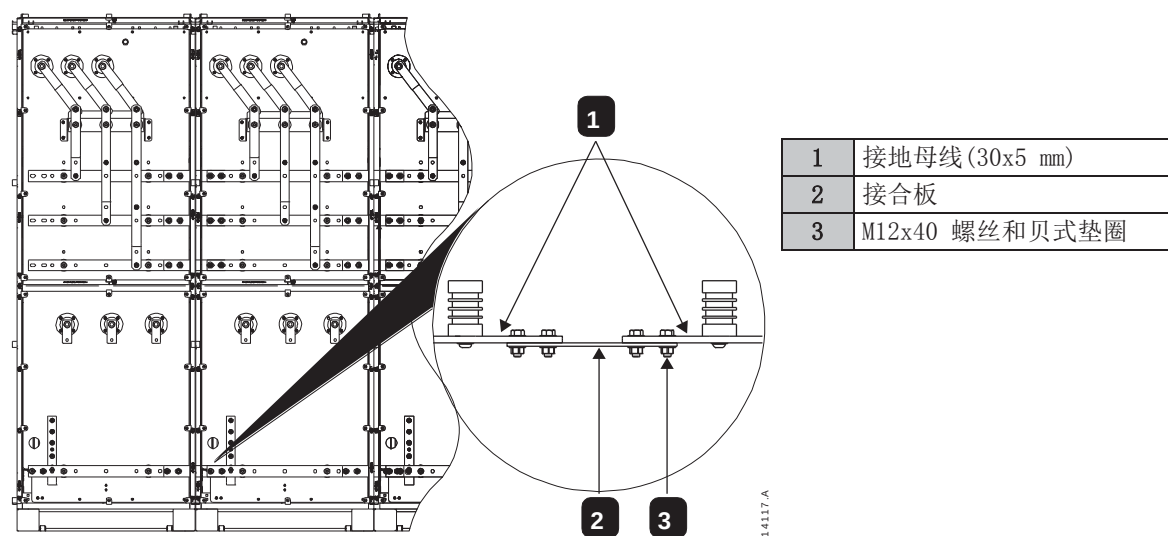
将开关柜阵列的各部分准确对齐后，将相邻的开关柜地固定在一起。

使用 M6x10 螺丝和随附的连接支架将开关柜固定在一起。



连接接地母线

标准接地母线贯穿整个开关柜阵列。开关柜阵列中的接地母线分段组装，每个开关柜中有一个母线接头。每个接头上配有端子，用于将接地母线连接到配电室的接地系统上。每个开关柜配有用于连接到配电室地线的设备（参看 [接地端子](#) 第22页了解详情）。



连接阵列中开关柜之间的接地母线：

1. 将接合板穿过开关柜中的缝隙。
2. 将接合板上的螺栓孔与各开关柜母线接头上的螺栓孔对齐并固定在一起。



注意

MVS 软起动器应该安装在适合电气设备的封闭区。



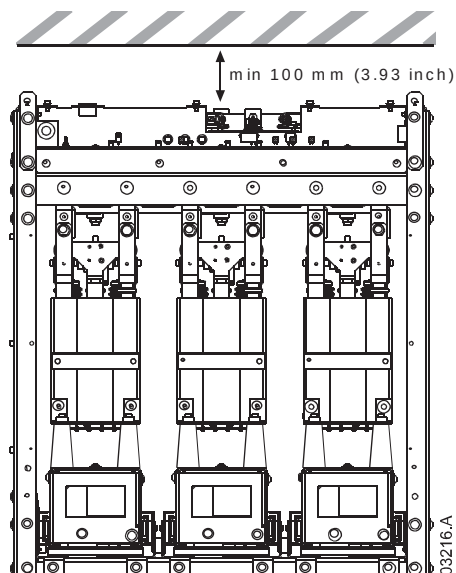
注意

在打开包装并安装 MVS 软起动器之前，确保机房整洁无尘埃。 特别要注意混凝土粉尘，因为混凝土粉尘会腐蚀起动器。

5.5 安装说明 — 功率组件

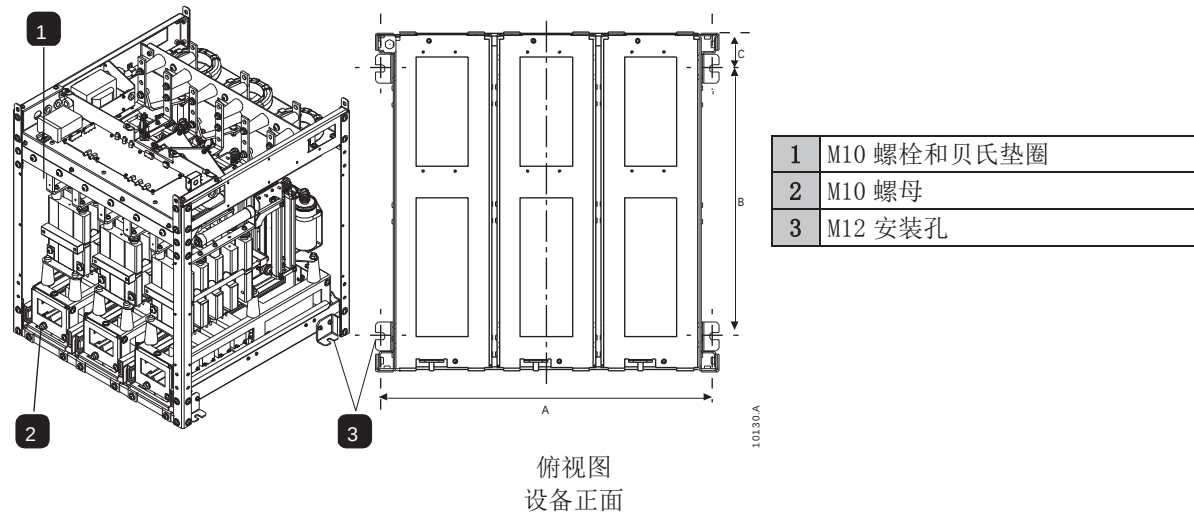
MVS 功率组件为 IP00 等级，因此必须安装在机柜内。

底面和侧面不需要保留间隙。对于 V02~V07 型，安装的功率组件上方应留有 100mm 间隙以提供隔离。V13 型的外壳周围不需要保留间隙。



安装点

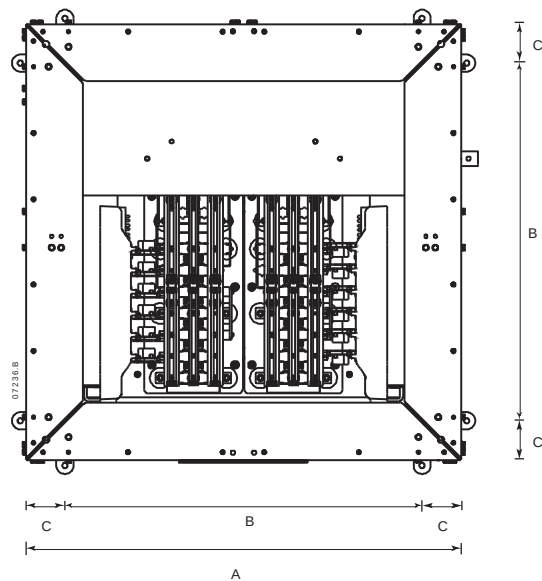
用四个 M12 螺栓安装功率组件。功率组件底部每个角使用一个螺栓，拧紧到 40Nm 扭矩。内部用一个 M10 螺母和两个 M10 高强度 8.8 螺栓配以贝氏弹簧垫圈固定各个相触臂，拧紧到 28~30Nm。



V13 型的功率组件用 8 个 M12 螺栓固定（每边两个，距离中心 944mm）。内部用两个锁杆和两个防松螺母固定各个相触臂，拧紧到 10Nm 扭矩。

MVS V13 型配有旅行底座。应该用 8 个 M12 螺栓把外壳固定在开关柜上，拧紧到 28~30Nm。

俯视图



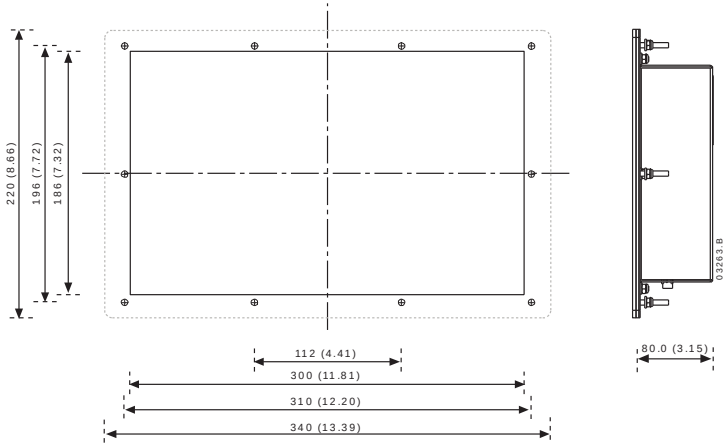
设备正面

	A mm (英寸)	B mm (英寸)	C mm (英寸)
MVSxxxx-V02*	636 (25.04)	513 (20.20)	68.5 (2.70)
MVSxxxx-V03*			
MVSxxxx-V04*			
MVSxxxx-V06	842 (33.15)	663 (26.10)	68.5 (2.70)
MVSxxxx-V07			
MVSxxxx-V13	1150 (45.28)	944 (37.17)	103 (4.06)

* 对于 MVSxxxx-V02 型到 MVSxxxx-V04 型，这些尺寸适用于 321A 以下的型号。对于额定电流为 500A 和 600A 的同一型号，适用 MVSxxxx-V06 尺寸。

5.6 安装说明 — 控制器

应将控制器安装到机柜中的合适位置。用 10 个 M4 螺母固定控制器背面的双头螺栓。



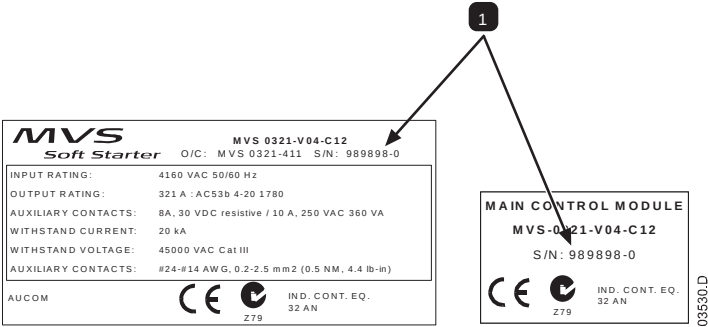
在安装控制器时,在希望的安装位置挖一个 186mm x 300mm 的切口。确保安装位置后面留有适当间隙(>85mm)。如果要使用通信模块,安装板之下要保留 120mm 间隙。

钻几个 5mm 孔,以便插入控制器上的双头螺栓。把控制器放入切口内,用螺母固定螺栓。



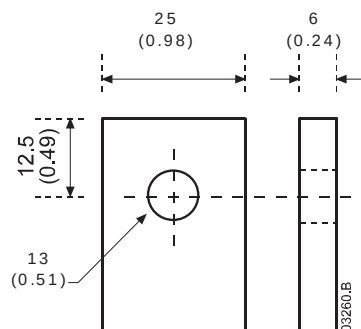
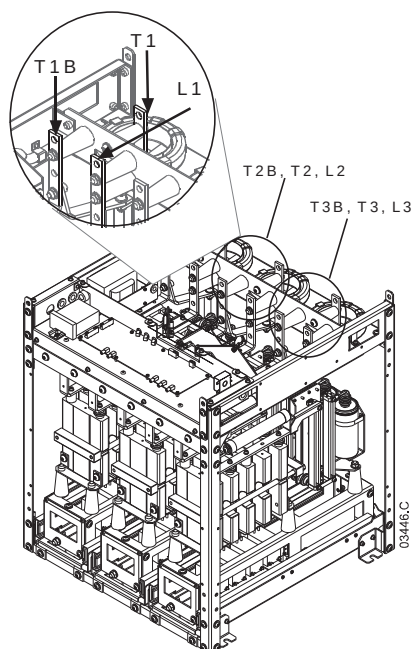
注意
在安装之前,始终确保将合适的控制器用于软起动器。比较控制器背面的序列号和功率组件正面的序列号,即可知道它们是否相配。

1 序列号



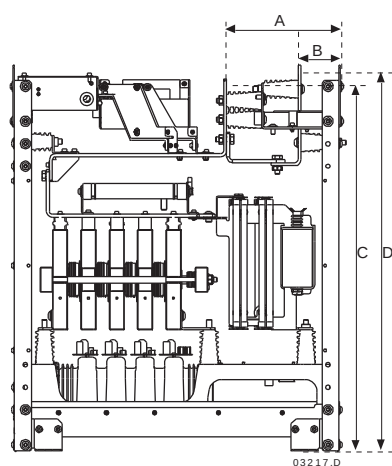
5.7 电源连接

V02~V07 型:

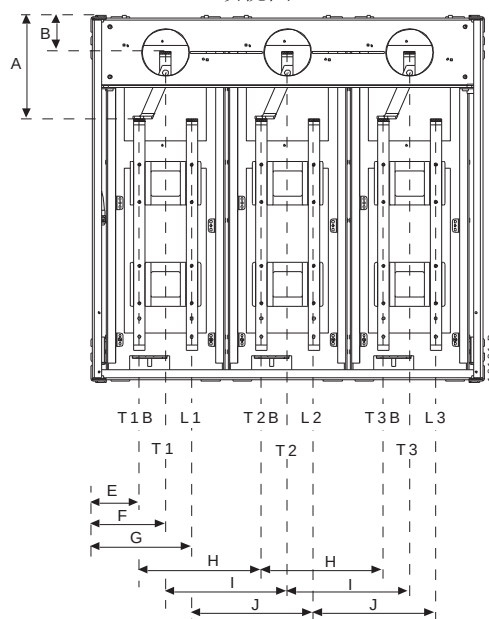


所有的终端只能使用 8.8 高拉力等级的 M10 螺纹紧固件。设置预紧力在 28-30 牛顿米之间。使用贝式弹簧垫圈。

侧视图



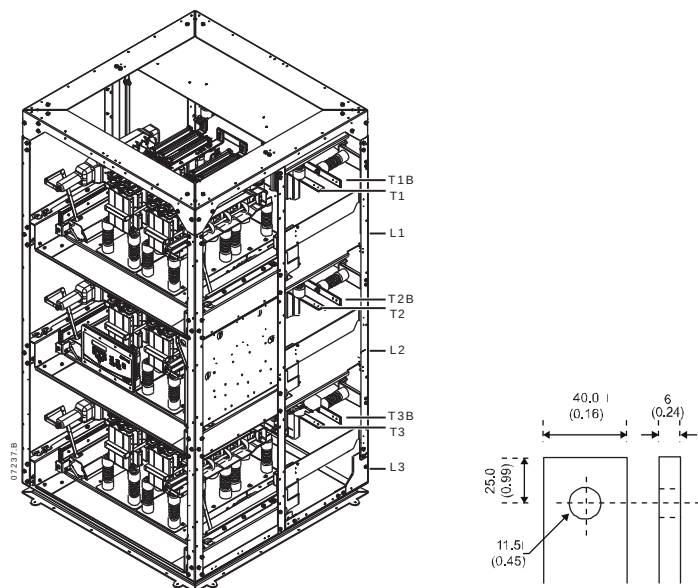
顶视图



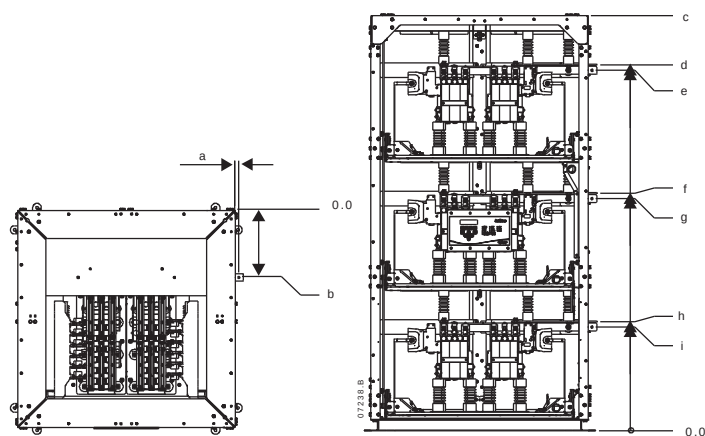
	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J
	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)
MVSxxxx-V02*	228	79	744	760	79	129	179	200	200	200
MVSxxxx-V03*	(8.98)	(3.11)	(29.29)	(29.92)	(3.11)	(5.08)	(7.05)	(7.87)	(7.87)	(7.87)
MVSxxxx-V04*										
MVSxxxx-V06	228	79	792	806	107	164	222	268	268	268
MVSxxxx-V07	(8.98)	(3.11)	(31.18)	(31.73)	(4.19)	(6.46)	(8.72)	(10.55)	(10.55)	(10.55)

* 对于 MVSxxxx-V02 型到 MVSxxxx-V04 型, 这些尺寸适用于 321A 以下的型号。对于额定电流为 500A 和 600A 的同一型号, 适用 MVSxxxx-V06 尺寸。

V13 型



母线端子详细信息

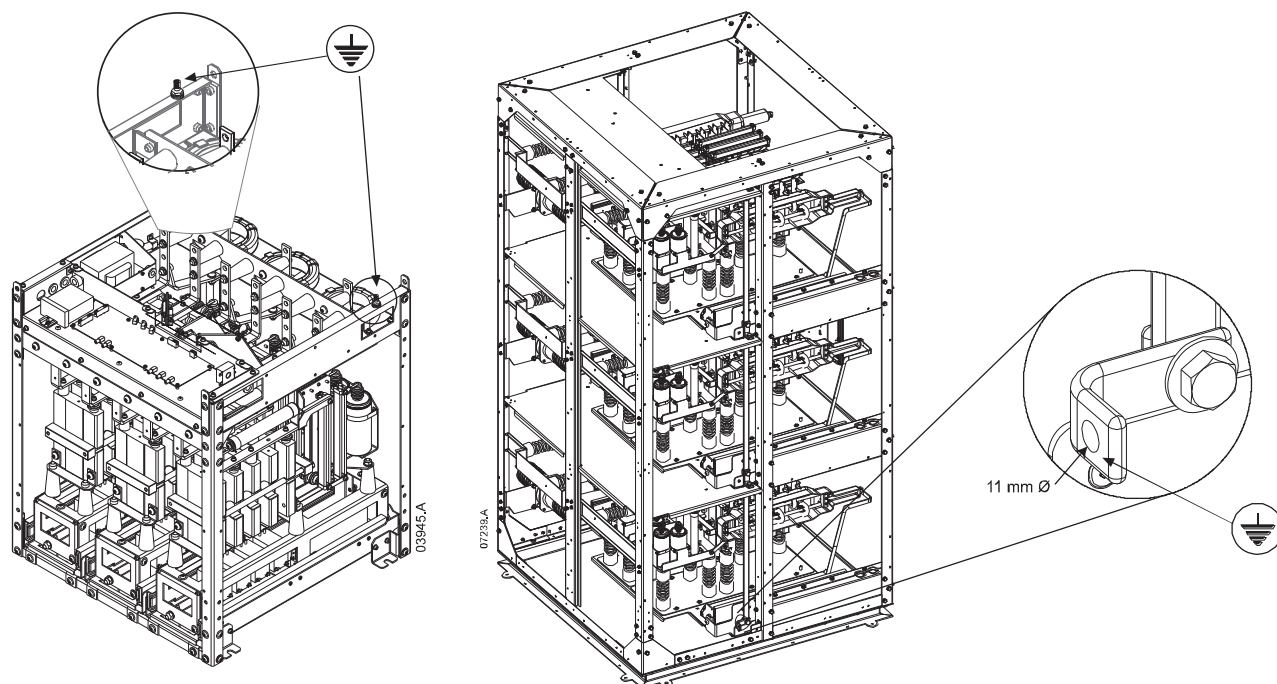


所有的终端只能使用 8.8 高拉力等级的 M10 螺纹紧固件。设置预紧力在 28-30 牛顿米之间。使用贝式弹簧垫圈。

	a	b	c	d	e	f	g	h	i
	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)	mm (英寸)
MVSxxx-V13	19.8 (0.78)	355.0 (13.98)	2200 (86.6)	1965.5 (77.4)	1936.5 (76.2)	1274.8 (50.2)	1245.8 (49.0)	584.1 (23.0)	555.1 (21.9)

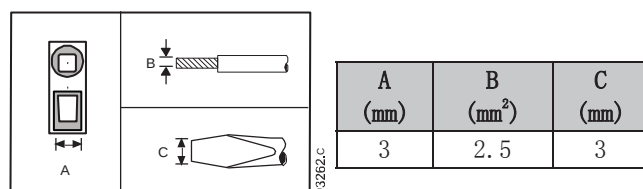
5.8 接地端子

设备背面功率组件的每一边有一个 10mm 接地螺栓。所有的终端只能使用 8.8 高拉力等级的 M10 螺纹紧固件。设置预紧力在 28-30 牛顿米之间。使用贝式弹簧垫圈。使用贝式弹簧垫圈。



5.9 控制端子

借助 3mm 弹簧端子，把控制线接到控制电压端子板上。用螺丝刀打开端子夹，把控制线插入端子孔。移开螺丝刀，释放端子夹。



5.10 控制电缆

可以采用三种方法控制软起动器：

- 使用控制器上的按钮
- 通过远程控制输入
- 通过串行通信连接

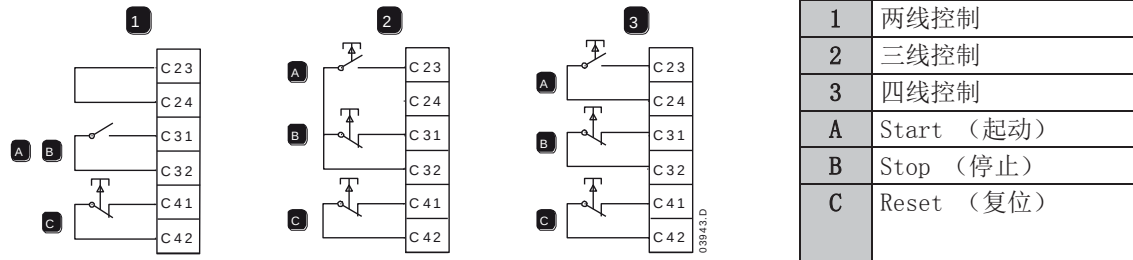
LCL/RMT（本地/远程）按钮控制 MVS 会对本地控制（通过控制器）还是远程控制（通过远程控制输入）做出响应。

当软起动器处于本地控制模式时，控制器上的本地 LED 亮；当软起动器处于远程控制模式时，本地 LED 不亮。

在本地控制模式下始终启用通过串行通信网络控制，在远程控制模式下可以启用或禁用通过串行通信网络控制（参数 6R 遥控通信）。通过串行通信网络进行控制时，需要使用可选通信模块。

始终启用控制器上的 STOP（停止）按钮。

MVS 有三个固定的远程控制输入。这些输入应该由额定电压较低的触点控制，在小电流下工作（镀金或类似材料）。



小心
切勿给控制输入端子施加电压。 这些是 24VDC 有源输入，必须用没有电势的触点控制。
连接控制输入的电缆必须与电源电压和电机电缆隔离开。

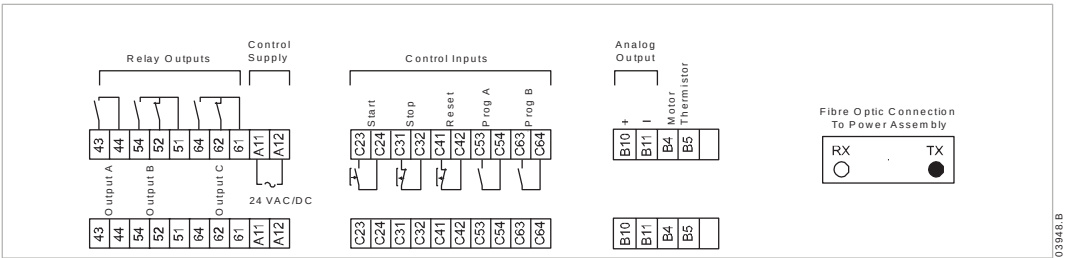
复位输入端可以常开或常闭。 用参数 6M 选择配置。



注意
复位输入默认常闭。

5.11 端子板（控制器）

控制器的端子是插件式端子。把端子板拔下来，接好电缆，再把端子板插到控制器上。



5.12 电源电路

概述

MVS 软起动器可以作为系统的一个部件，与其他部件一起工作。在所有安装方式中，必须使用主接触器和旁路接触器。MVS 型号 V02 至 V07 必须安装有熔断器。MVS V13 型必须安装接触器和熔断器或断路器。

可能还需要下列部件：

- 主隔离开关/接地开关
- 功率因数校正
- 线路电感
- 瞬时过压保护
- 中压/低压控制电源变压器

主接触器

MVS 始终要与主接触器一起安装。选择一个接触器，要求 AC3 额定值大于或等于所连接电机的额定电流，或者选择一个 7.2kV 以上的断路器。

主接触器与软起动器电源侧的端子 L1、L2 和 L3 关联。线圈与 MVS 的输出端子 13、14 关联（参看 *电源电路配置 (V02~V07 型)* 第32页）。

为了确保将有危险的中压区与低压控制区隔离开，通过控制电压端子板给主接触器供电（参看 *内部布线 (V02~V07 型)* 第36页）。

旁路接触器

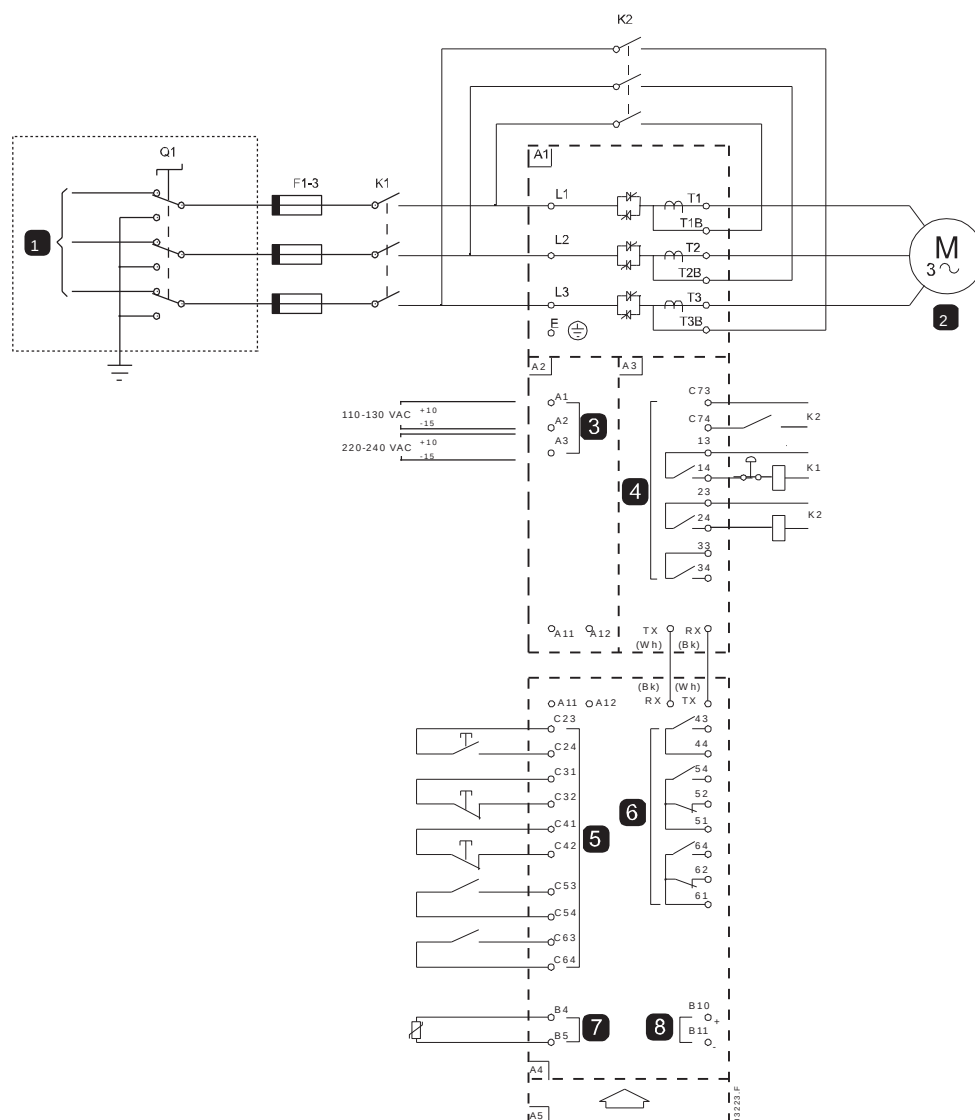
MVS 始终要与旁路接触器一起安装。选择一个接触器，要求 AC1 额定值大于或等于所连接电机的额定电流，或者选择一个 7.2kV 以上的断路器。

旁路接触器与软起动器电源侧的端子 L1、L2 和 L3 以及电机侧的旁路端子 T1B、T2B 和 T3B 关联。线圈与输出端子 23、24 关联，辅助常开触点与软起动器的输入端子 C73、C74 关联（参看 *电源电路配置 (V02~V07 型)* 第32页）。

为了确保将有危险的中压区与低压控制区隔离开，通过控制电压端子板给旁路继电器供电（参看 *内部布线 (V02~V07 型)* 第36页）。

电源电路配置 (V02~V07 型)

MVS 电源电路带有主接触器、旁路接触器、主隔离开关/接地开关、R 级熔断器和控制电源。配置实现四线起动/停止控制。V02 到 V07 型必须安装备用/R 级熔断器 (参看 R 级保护熔断器)。

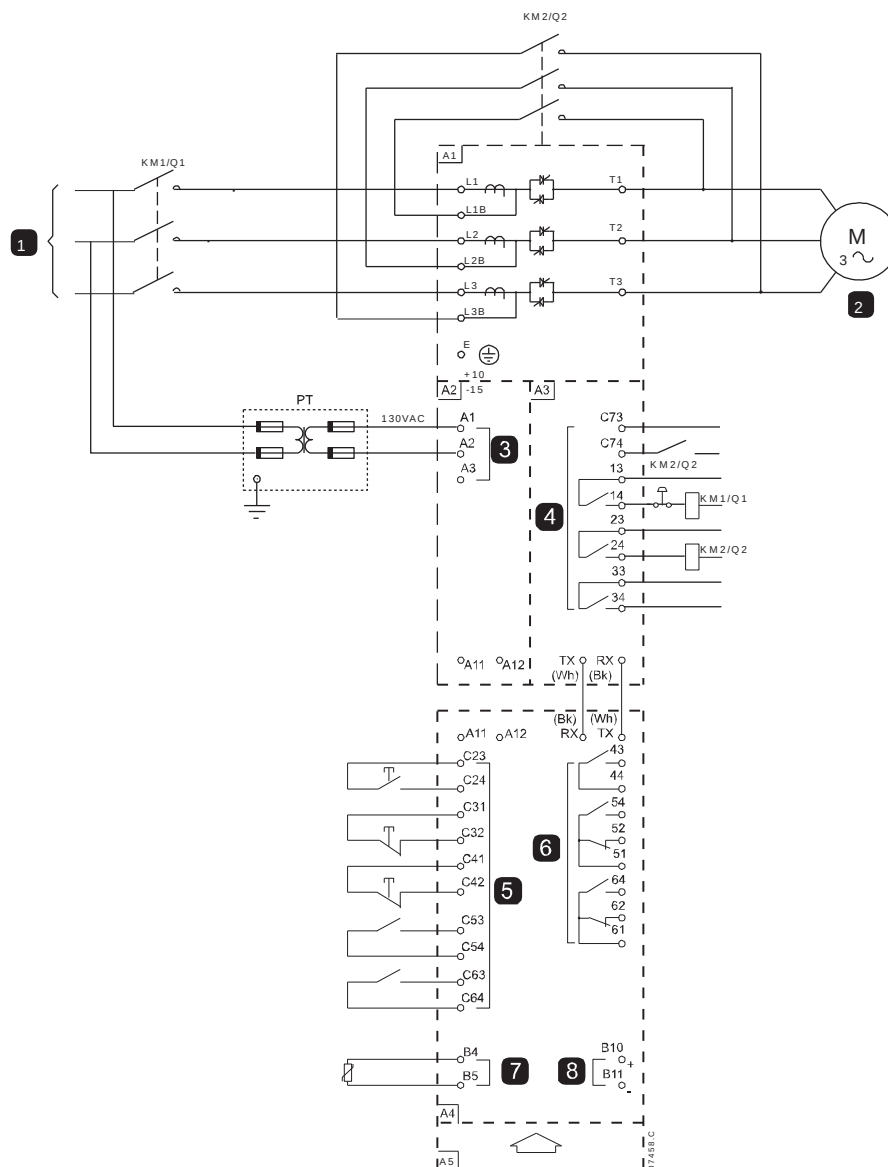


A1	功率组件
1	三相 50/60Hz 电源
Q1	主隔离开关/接地开关
F1-3	R 级熔断器
K1	主接触器
K2	旁路接触器
2	连接电机
A2	控制电压端子
3	控制电源
A3	电源接口 PCB
4	继电器输出
C73~C74	旁路接触器反馈信号
13~14	主接触器 (K1)
23~24	旁路接触器 (K2)
33~34	运行输出 (功率因数校正) (参看 内部布线(V02~V07 型) 第36页)。

A4	控制器
5	远程控制输入
C23~C24	Start (起动)
C31~C32	Stop (停止)
C41~C42	Reset (复位)
C53~C54	可编程输入 A
C63~C64	可编程输入 B
6	可编程输出
43, 44	可编程继电器输出 A
51, 52, 54	可编程继电器输出 B
61, 62, 64	可编程继电器输出 C
7	电机热敏电阻输入
8	模拟输出
A5	通信模块 (任选)

电源电路配置 (V13 型)

MVS 电源电路配有主接触器/断路器和旁路接触器/断路器。用任选的中压/低压电压互感器配置实现四线起动/停止控制。

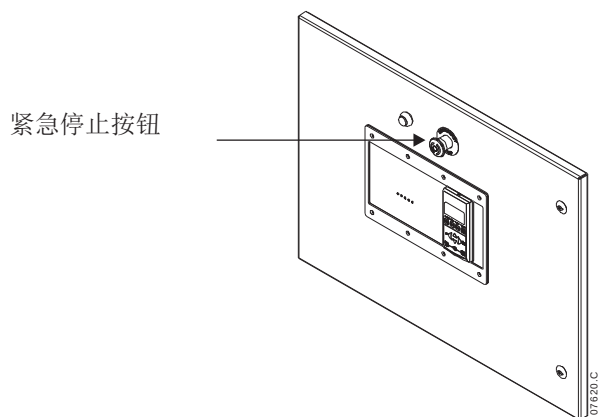


A1	功率组件
1	三相 50/60Hz 电源
KM1/Q1	主接触器或断路器
KM2/Q2	旁路接触器或断路器
2	连接电机
A2	控制电压端子
3	控制电源
A3	电源接口 PCB
4	继电器输出
C73-74	旁路接触器或断路器反馈信号
13-14	主接触器 KM1 或断路器 Q1
23-24	旁路接触器 KM2 或断路器 Q2
33-34	运行输出 (功率因数校正) (参看 内部布线 (V13 型) 第37页).

A4	控制器
5	远程控制输入
C23-24	Start (起动)
C31-32	Stop (停止)
C41-42	Reset (复位)
C53-54	可编程输入 A
C63-64	可编程输入 B
6	可编程输出
43-44	可编程继电器输出 A
51, 52, 54	可编程继电器输出 B
61, 62, 64	可编程继电器输出 C
7	电机热敏电阻输入
8	模拟输出
A5	通信模块 (任选)

紧急停止按钮

在发生紧急情况时，按面板上的紧急停止按钮。



主隔离开关/接地开关 (V02~V07 型)

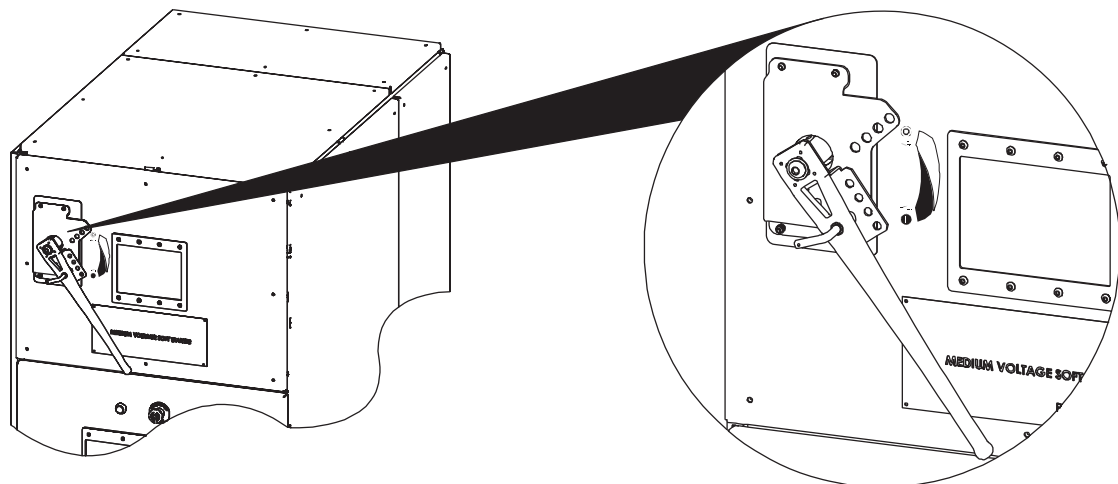
可以在主接触器的电源侧连接主隔离开关/接地开关 (参看 *电源电路配置 (V02~V07 型)* 第32页)



小心

只有在电机不运行并断开输入电源时，才能操作主隔离开关/接地开关。

如要打开隔离开关，拉出插销，切断电源。如果起动器正在工作，拉出插销会使主接触器断开。



R 级熔断器

如果指定，可以在软驱动器电源侧安装 R 级熔断器，给电机支路提供 2 类协调保护和断路保护。应当根据电机额定电流，在下表中选择合适的熔断器。MVS 型号 V02 至 V07 必须安装有熔断器。

熔断器额定电流：

起动器额定电流	熔断器
80 A	12R
159 A	12R
230 A	24R
321 A	24R
500 A	—
600 A	400RC315*

* 两个并联熔断器

熔断器类型代码格式：

	系统电压 2.3 kV	系统电压 3.3 ~ 4.2 kV	系统电压 6 ~ 7.2 kV
Ferraz	A240Rrr	A480Rrr-1	A072xxDxR0-rr
Bussmann	JCK-x-rr	JCL-x-rr	JCR-x-rr
Siba	—	400RC315*	400RC315*

* 两个并联熔断器

rr = 熔断器 R 额定值

x = 熔断器物理尺寸（根据安装要求选择）

示例：

3.3kV 12R 熔断器：A480R12R-1 或 JCL-B-12R

6.6kV 24R 熔断器：A072B1DAR0-24R 或 JCR-B-24R

功率因数校正



注意

切勿在 MVS 软起动器的输出端连接功率因数补偿电容器。如果采用静态功率因数补偿法，必须在软起动器的电源一侧连接补偿电容器。

应该根据电机数据和要求的最终功率因数选择功率因数校正电容。

如果已经使用了功率因数校正电容，根据要求的 kVAr 选择接触器。接触器必须连接到软驱动器电源侧。功率因数校正电容接触器线圈与软驱动器接口 PCB 的输出端子 33 和 34 关联。

线路电感

如果软起动器和电机之间的电缆长度超过 200 米，需要连接线路电感。线路电感通常安装在电机电缆软起动器端的屏蔽外壳中。决定是否需要线路电感的因素有：软起动器型号、系统工作电压、输出电缆长度和电缆类型。

当使用的电机输出电缆超过 200 米时，请联系当地供应商寻求建议。届时需要提供电缆数据，包括所用电缆每千米的电容。

瞬时过压保护

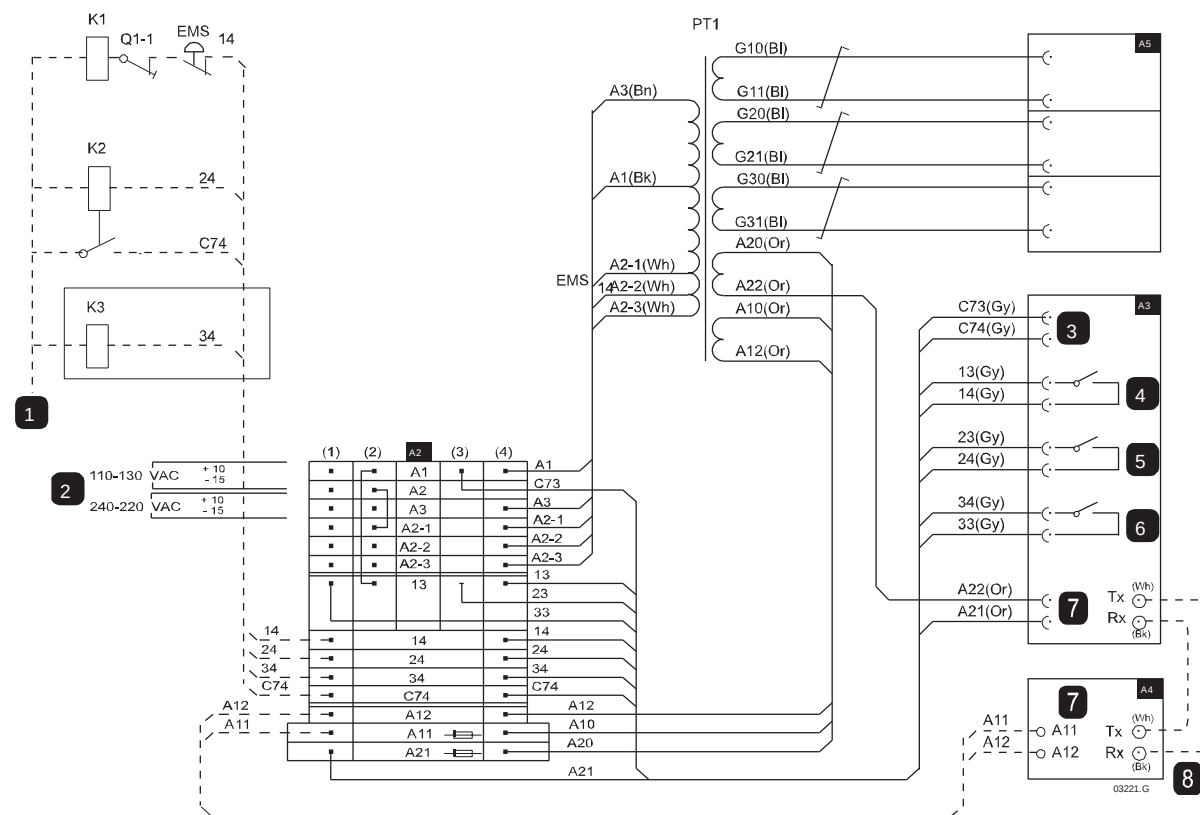
如果设备可能会有瞬时高压，应该安装过压保护。联系当地供应商了解详情。

控制电源变压器 (PT/VT)

MVS 需要一个低压控制电源。如果没有低电压，需要使用变压器。所用变压器的初级电压必须匹配 MV 电源电压，次级电压必须匹配 MVS 起动器。使用初级和次级都有保护熔断器的 500VA 单相变压器。

6 内部布线

6.1 内部布线（V02~V07 型）



K1	主接触器（外部）
K2	旁路接触器（外置）
K3	PFC 接触器（任选）
1	COM. 连接： A2-1 (1)（110 或 220VAC 线圈） A2-2 (1)（120 或 230VAC 线圈） A2-3 (1)（130 或 240VAC 线圈）
A2	控制电压端子板
2	连接端子 A1 或 A3 的馈线必须外接熔断器。

A3	电源接口 PCB
3	旁路反馈输入
4	主接触器继电器输出
5	旁路接触器继电器输出
6	运行 (PFC) 继电器输出
7	电源 (24VAC/VDC)
A4	控制器
8	光缆（提供，但必须现场连接）
A5	门极驱动 PCB

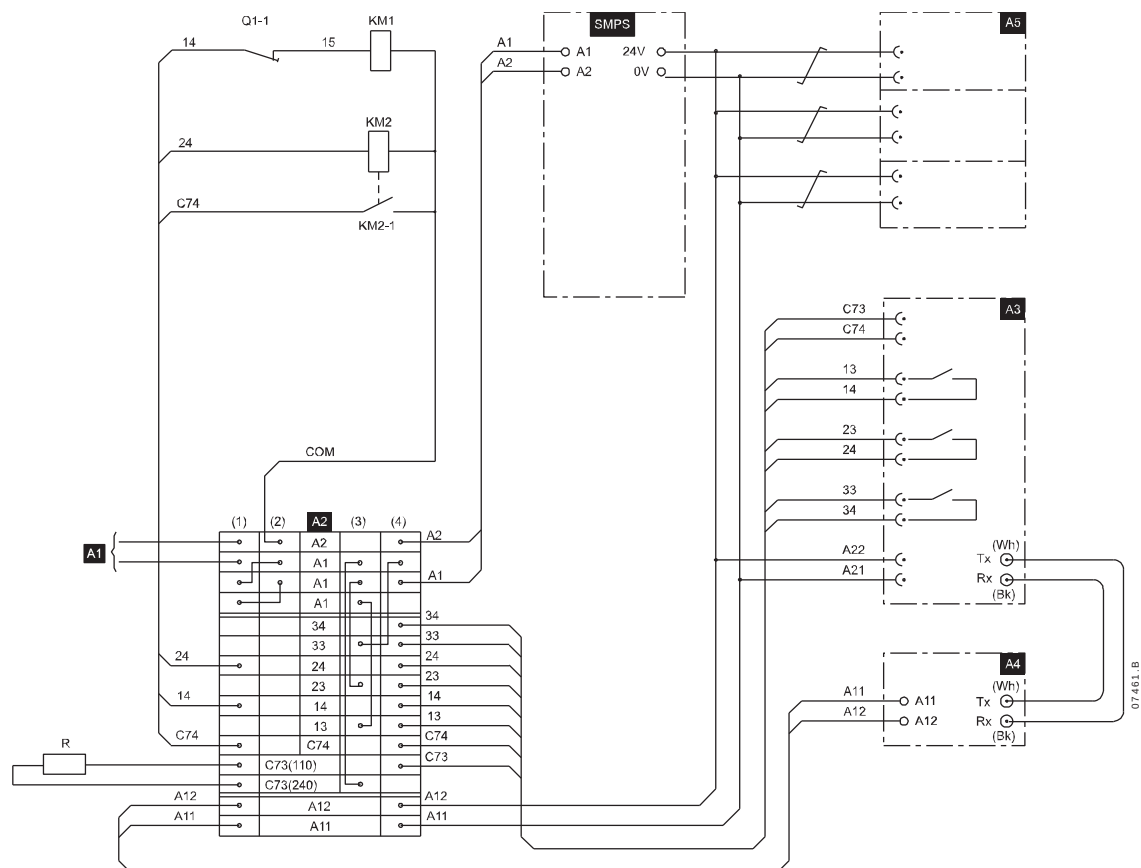


注意

控制电压端子部分 (A2) 配有供 110VAC 外部控制和接触器线圈电压使用的连接线。对于其他电压，取下这些连接线，按说明重新连接。

外部控制电源			接触器	线圈电源 (KM1-KM3)
电压	连接到	连接自	电压	连接自
110VAC	A1 和 A2	A2 (2) 到 A2-1 (2)	110VAC	A1 (2) 到 13 (2)
120VAC		A2 (2) 到 A2-2 (2)	120VAC	
130VAC		A2 (2) 到 A2-3 (2)	130VAC	
220VAC	A3 和 A2	A2 (2) 到 A2-1 (2)	220VAC	A3 (2) 到 13 (2)
230VAC		A2 (2) 到 A2-2 (2)	230VAC	
240VAC		A2 (2) 到 A2-3 (2)	240VAC	

6.2 内部布线 (V13 型)



A1	控制电源 (110~240VAC)
A2	控制电压端子板
A3	电源接口 PCB
A4	控制器
A5	门极驱动 PCB
SMPS	开关电源 (控制)
KM1	主接触器或断路器
KM2	旁路接触器或断路器
Tx, Rx	光缆

Q1-1	主隔离开关/接地开关 (早制动、后闭合触点)
R	电阻
C73、C74	旁路反馈
13, 14	主接触器/断路器输出
23-24	旁路接触器/断路器输出
33, 34	PFC 接触器运行输出
A21, A22	电子电源

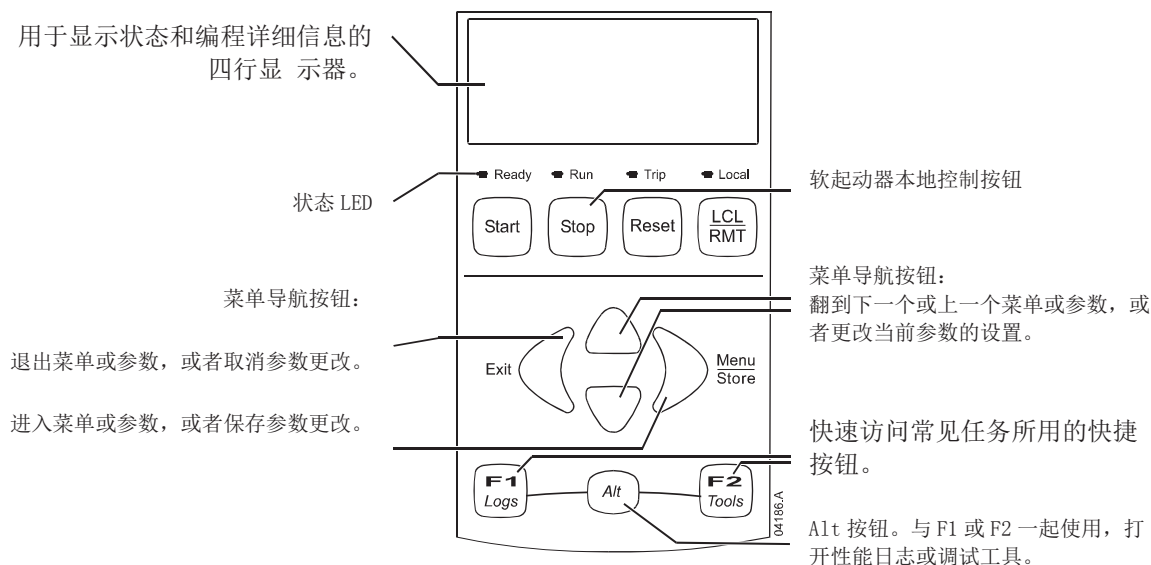
**注意**

只有 220~240VAC 控制电源需要电阻 (R)。

如果使用断路器，而不使用接触器，请联系当地经销商了解详细信息。

7 操作板和反馈

7.1 控制器



注意

给控制器通电时, “就绪”LED 闪烁 5 秒钟, 表示正在初始化。

7.2 显示器

控制器显示各种有关软起动器的性能信息。 屏幕上半部显示（在参数 8D 中选择的）实时电流信息或实时电机功率信息。用▲和▼按钮选择屏幕下半部显示的信息。

- 起动器状态
- 用户可编程屏幕
- 电机温度
- 电流
- 电机功率
- 电压
- 上次起动信息
- 日期和时间
- 性能图
- 可控硅导通

参看 工作反馈 第73页了解详细信息。

7.3 菜单

调试菜单（工具）

“调试菜单”提供对调试和测试工具的访问。

要在查看监控屏幕时打开“调试菜单”，需按 **ALT**，然后按 **MENU（菜单）**。

参看 调试 第61页了解详细信息。

编程菜单

可以用编程菜单查看和更改可编程参数，这些参数控制 MVS 的工作方式。

在查看监视屏幕时，按**菜单**按钮打开编程菜单。

随时可以访问编程菜单，包括在软起动器运行时。 对起动曲线所做的任何更改立刻生效。

浏览"编程菜单"：

- 按▲或▼在参数组中翻动。
 - 按▶按钮打开子菜单。
 - 按▶按钮查看参数组中的参数。
 - 按◀按钮返回上一级菜单。
 - 要关闭"编程菜单"，需多次按下◀。
- 菜单快捷键
- F1 和 F2 按钮是自动停止菜单的键盘快捷键。 使用参数 8B 和 8C（8B、8C — F1 和 F2 按钮功能 第55页）选择快捷键目标。

• 参数写保护

可以锁定编程菜单，防止用户修改参数设置。可以用参数 15B 开关参数写保护。

锁定编程菜单：

1. 打开编程菜单。
2. 打开扩展菜单。
3. 选择'高级'。
4. 输入存取密码。
5. 选择参数 15B 参数写保护。
6. 选择并存储'仅读取'。

如果在打开参数写保护后，用户尝试更改参数值，就显示错误消息：

拒绝访问
调节锁定

• 更改参数值

更改参数值：

- 翻到"编程菜单"中的相应参数，然后按▶进入编辑模式。
 - 用▲和▼按钮更改参数设置。按一次▲或▼按钮，参数值便增大或减小一个单位。如果按住按钮超过五秒，参数值递增或递减速度加快。
 - 要保存更改，按 **STORE（存储）**。将保存显示器上的设置，控制器会返回参数列表。
 - 要取消更改，按 **EXIT（退出）**。控制器将询问是否确认取消更改，然后返回参数列表，不保存更改。
- 存取密码

重要参数（参数组 15 及以上的参数组）使用四位安全存取密码加以保护，防止未经授权的用户查看或修改参数设置。

当用户尝试访问受限制的参数组时，控制器会提示用户输入存取密码。编程会话只要求用户输入一次存取密码，在用户关闭菜单之前，授权一直有效。

要输入存取密码，用◀和▶按钮选择一位，然后用▲和▼按钮更改值。当所有四位与存取密码相同时，按 **STORE（存储）**。控制器将显示确认消息，然后继续。

键入密码
0###

STORE
(存储)

允许访问
管理员

要更改存取密码，使用参数 15A。

仿真工具和计数器复位也可以用安全存取密码加以保护。

默认存取密码是 0000。

日志菜单

"日志菜单"提供有关事件、跳闸和起动机性能的信息。

按 **LOGS** （**日志**）按钮，打开"日志菜单"。

参看 *日志菜单* 第66页了解详细信息。

8 编程菜单

随时可以访问编程菜单，包括在软起动器运行时。对起动曲线所做的任何更改立刻生效。

编程菜单有三个子菜单：

标准菜单	标准菜单便于你访问常用参数，可以在此根据自己的应用配置 MVS。
扩展菜单	扩展菜单便于你访问 MVS 的所有可编程参数，有经验的用户可以充分利用高级功能。
加载/保存设置	加载/保存设置便于你把当前参数设置保存到文件里，加载此前保存的文件里的参数，或者把所有参数复位到默认值。

8.1 参考

标准菜单提供对常用参数的访问，用户可以根据自己的应用需求配置 MVS。如要了解每个参数的详细信息，参看 [参数说明](#) 第45页。

1		电机数据-1
	1A	电机额定电流
2		起动/停止方式-1
	2A	起动方式
	2B	起动斜坡时间
	2C	初始电流
	2D	电流极限
	2H	停止模式
	2I	停止时间
3		自动起动/停止
	3C	自动停止方式
	3D	自动停止时间
4		保护
	4A	起动极限时间
	4C	欠电流
	4D	欠电流延时
	4E	瞬时过电流
	4F	瞬时过电流延时
	4G	相位顺序
6		输入
	6A	输入 A 功能
	6B	输入 A 名称
	6C	输入 A 跳闸
	6D	输入 A 跳闸延时
	6E	输入 A 初始延时
	6F	输入 B 功能
	6G	输入 B 名称
	6H	输入 B 跳闸
	6I	输入 B 跳闸延时
	6J	输入 B 初始延时
7		输出
	7A	继电器 A 功能
	7B	继电器 A 开延时
	7C	继电器 A 关延时
	7D	继电器 B 功能
	7E	继电器 B 开延时
	7F	继电器 B 关延时

	7G	继电器 C 功能
	7H	继电器 C 开延时
	7I	继电器 C 关延时
	7M	低电流指示
	7N	高电流指示
	7O	电机温度指示
8		显示器
	8A	语言
	8B	F1 按钮功能
	8C	F2 按钮功能
	8D	显示电流或功率
	8E	屏幕左上角
	8F	屏幕右上角
	8G	屏幕左下角
	8H	屏幕右下角

8.2 扩展菜单

扩展菜单提供对 MVS 所有可编程参数的访问。

1		电机数据-1
	1A	电机额定电流
	1B	锁定转子时间
	1C	锁定转子电流
	1D	电机服务系数
2		起动/停止方式-1
	2A	起动方式
	2B	起动斜坡时间
	2C	初始电流
	2D	电流极限
	2E	保留
	2F	突跳起动时间
	2G	突跳起动幅值
	2H	停止模式
	2I	停止时间
3		自动起动/停止
	3A	保留
	3B	保留
	3C	自动停止方式
	3D	自动停止时间
4		保护
	4A	起动极限时间
	4B	起动极限时间-2
	4C	欠电流
	4D	欠电流延时
	4E	瞬时过电流
	4F	瞬时过电流延时
	4G	相位顺序
	4H	电流不平衡
	4I	电流不平衡延时
	4J	频率测量
	4K	频率变化

	4L	频率延时
	4M	重新起动延时
	4N	电机温度测量
	4O	接地故障电流
	4P	接地故障延时
	4Q	欠电压
	4R	欠电压延时
	4S	过电压
	4T	过电压延时
	4U	瞬时过电流第二阶段
	4V	瞬时过电流延时第二阶段
5		自动复位跳闸（保留）
	5A	保留
6		输入
	6A	输入 A 功能
	6B	输入 A 名称
	6C	输入 A 跳闸
	6D	输入 A 跳闸延时
	6E	输入 A 初始延时
	6F	输入 B 功能
	6G	输入 B 名称
	6H	输入 B 跳闸
	6I	输入 B 跳闸延时
	6J	输入 B 初始延时
	6K	保留
	6L	保留
	6M	远程复位逻辑
	6N	保留
	6O	保留
	6P	保留
	6Q	本地/远程:
	6R	遥控通信
7		输出
	7A	继电器 A 功能
	7B	继电器 A 开延时
	7C	继电器 A 关延时
	7D	继电器 B 功能
	7E	继电器 B 开延时
	7F	继电器 B 关延时
	7G	继电器 C 功能
	7H	继电器 C 开延时
	7I	继电器 C 关延时
	7J	保留
	7K	保留
	7L	保留
	7M	低电流指示
	7N	高电流指示
	7O	电机温度指示
	7P	模拟输出 A
	7Q	模拟 A 范围
	7R	模拟 A 最大值

	7S	模拟 A 最小值
	7T	保留
	7U	保留
	7V	保留
	7W	保留
8		显示器
	8A	语言
	8B	F1 按钮功能
	8C	F2 按钮功能
	8D	显示电流或功率
	8E	屏幕左上角
	8F	屏幕右上角
	8G	屏幕左下角
	8H	屏幕右下角
	8I	图形数据
	8J	图形显示时段
	8K	图形显示最大值
	8L	图形显示最小值
	8M	电流校准
	8N	主电源电压
	8O	电压校准
9		电机数据-2
	9A	保留
	9B	电机额定电流-2
	9C	保留
	9D	保留
	9E	保留
10		起动/停止方式-2
	10A	起动方式-2
	10B	起动斜坡-2
	10C	初始电流-2
	10D	电流极限-2
	10E	保留
	10F	突跳起动时间-2
	10G	突跳起动幅值-2
	10H	停止方式-2
	10I	停止时间-2
11		RTD/PT100 (保留)
	11A	保留
12		滑环电机
	12A	电机数据 1 斜坡
	12B	电机数据 2 斜坡
	12C	转换时间
	12D	滑环减速
15		高级
	15A	存取密码
	15B	参数写保护
	15C	紧急运行
16		保护措施
	16A	电机过载
	16B	起动极限时间

16C	欠电流
16D	瞬时过电流
16E	电流不平衡
16F	频率
16G	输入 A 跳闸
16H	输入 B 跳闸
16I	电机热敏电阻
16J	起动器通信
16K	网络通信故障
16L	保留
16M	电池/时钟故障
16N	接地故障
16O	保留
16P	保留
16Q	保留
16R	保留
16S	保留
16T	保留
16U	保留
16V	欠电压
16W	过电压

8.3 加载/保存设置

必须输入存取密码才能访问加载/保存设置菜单，用户可以在此：

- 加载 MVS 参数的默认值
- 重新加载此前在内部文件里保存的参数设置
- 把当前参数设置保存在内部文件里

除了出厂默认值文件，MVS 还可以存储两个自定义参数文件。 在保存用户文件之前，这些文件包含默认值。

加载或保存设置：

1. 打开编程菜单
2. 翻到加载/保存设置，按▶按钮。
3. 翻到所需的功能，按▶按钮。提示时输入存取密码。
4. 在提示确认时，选择是按钮确认，或者选择否按钮取消，然后按 **STORE（存储）**按钮加载/保存此选择。

加载默认值
加载备用值
加载用户设置 1

加载默认值
否
是

在完成此操作之后，屏幕显示简短确认消息，然后返回加载/保存设置屏幕。

8.4 参数说明

1 电机数据 1

电机数据 1 中的参数用于配置软起动器，使其与相连的电机相匹配。这些参数描述电机运行特性，使软起动器能建立电机温度模型。

1A - 电机额定电流

范围：	5-1000A	默认值：	100A
说明：	使起动器与相连电机的额定电流相匹配。 设置电机标牌标明的额定电流。		

1B — 锁定转子时间

范围:	0:01-2:00 (分:秒)	默认值:	10 秒
说明:	设置电机在锁定转子电流下从冷状态到最高温度所需的最长时间。 根据电机数据表设置。		

1C — 锁定转子电流

范围:	400%-1200%额定电流	默认值:	600%
说明:	设置相连电机的锁定转子电流，为额定电流的百分比。 根据电机数据表设置。		

1D — 起动方式 电机服务系数

范围:	100%-130%	默认值:	105%
说明:	设置热保护模型使用的电机服务系数。 如果电机在额定电流下运行，电机服务系数为 100%。 根据电机数据表设置。		

2 起动/停止方式 1**2A — 起动方式**

选项:	恒定电流 (默认)
说明:	选择软起动方式。

2B — 起动斜坡时间

范围:	0:01 - 3.00 (分:秒)	默认值:	1 秒
说明:	设置电流斜坡起动的斜坡时间 (从初始电流到电流极限)。		

2C - 初始电流

范围:	100%-600%额定电流	默认值:	400%
说明:	设置电流斜坡起动的初始起动电流，为电机额定电流的百分比。 设置初始电流，让电机在开始起动之后立刻开始加速。 如果不需要电流斜坡起动，把初始电流设置为与电流极限相同的值。		

2D - 电流极限

范围:	100%-600%额定电流	默认值:	400%
说明:	设置恒定电流软起动和电流斜坡软起动的电流极限，为电机额定电流的百分比。		

2E - 保留

说明:	此参数保留供日后使用。
------------	-------------

2F, 2G — 突跳起动参数 2F 突跳起动时间

范围:	0-2000 毫秒	默认值:	0000 毫秒
说明:	设置突跳起动持续时间。 设置 0 表示禁用突跳起动。		

参数 2G 突跳起动幅值

范围:	100%-700%额定电流	默认值:	500%
说明:	设置突跳起动电流幅值。		

**小心**

突跳起动让机械设备增大转矩。在使用此功能之前，确保电机、负载和联轴节可以承受附加转矩。

2H — 停止模式

选项:	滑行停止 (默认) TVR 软停止
说明:	选择停止方式。

2I - 停止时间

范围:	0:00-4:00 (分:秒)	默认值:	0 秒
说明:	设置采用定时电压斜坡软停止电机所需的时间。 如果安装了主接触器, 此接触器必须保持闭合状态, 直到停止时间结束为止。		

3 自动停止

可以编程 MVS, 让它在指定延时之后或在一天的指定时间自动停止。

**警告**

此功能不应该与两线远程控制一起使用。
软起动器仍然接收来自远程控制输入或串行通信网络的起动命令和停止命令。如要禁用本地控制或远程控制, 使用参数 6Q。

3A, 3B - 保留

说明:	这些参数保留供日后使用。
------------	--------------

3C — 自动停止方式

选项:	关 (默认)	软起动器将不自动起动。
	定时器	在下次停止之后, 经过参数 3D 指定的延时, 软起动器将自动停止。
	时钟	软起动器将在参数 3D 设置的时间自动停止。
说明:	选择软起动器是在指定延时之后还是在一天的指定时间自动停止。	

3D — 自动停止时间

范围:	00:01 - 24:00 (时:分)	默认值:	1 分钟
说明:	按 24 小时时钟格式设置软起动器自动停止时间。		

4 保护设置

这些参数决定何时激活软起动器的保护机制。可以根据设备需要, 设置每种保护机制的激活点。

软起动器采用跳闸、警告或把事件写入事件日志等方式来响应保护事件。保护措施设置(参数设置 16 保护措施)决定响应。默认响应是跳闸。

**小心**

保护设置对软起动器和电机安全工作非常重要。取消保护机制可能会危及设备安全, 只应在发生紧急情况时采用。

4A, 4B — 起动极限时间

起动极限时间是 MVS 尝试起动电机所需的最长时间。如果电机在编程极限内不过渡到运行模式, 起动器就跳闸。设置一个比正常起动所需时间稍长的时间。设置 0 表示禁用起动极限时间保护。

范围:	0:00 - 4:00 (分:秒)	默认值:	20 秒
说明:	参数 4A 设置主电机时间, 参数 4B (<i>起动极限时间-2</i>) 设置第二组电机时间。		

4C, 4D — 欠电流

可以配置 MVS, 使其在电机运行时, 如果所有三相的平均电流均低于指定值, 它就跳闸。

参数 4C 欠电流

范围:	0%-100%	默认值:	20%
说明:	按电机额定电流百分比设置欠电流保护跳闸点。设置为在电机正常工作电流范围和电机磁化(空载)电流之间的值(通常为额定电流的 25%到 35%)。设置 0%表示禁用欠电流保护。		

参数 4D 欠电流延时

范围:	0:00-4:00 (分:秒)	默认值:	5 秒
说明:	降低 MVS 对欠电流的响应速度, 避免因瞬时波动而跳闸。		

4E 和 4F — 瞬时过电流

可以配置 MVS，在电机运行时，如果三相所有的平均电流均高于指定值，它就跳闸。参看 *4U 和 4V — 瞬时过电流第二阶段* 第49页，了解详情和示例。

参数 4E 瞬时过电流

范围: 80%-600%额定电流 **默认值:** 400%

说明: 按电机额定电流百分比设置瞬时过电流保护跳闸点。

参数 4F 瞬时过电流延时

范围: 0:00 - 1:00 (分:秒) **默认值:** 0 秒

说明: 降低 MVS 对瞬时过电流的响应速度，避免因瞬时波动而跳闸。



注意

此保护只在运行过程中激活，必须与*瞬时过电流第二阶段*保持一致（参数 4U 和 4V）。

4G — 相序

选项: 任何顺序
正向 （默认）
反向

说明: 选择软起动器在起动时允许哪些相位顺序。在起动前检查过程中，起动器检查其输入端子的相位顺序，如果实际相位顺序与所选选项不匹配，它就跳闸。

4H, 4I — 电流不平衡

可以设置 MVS，使其在三相电流相差幅度超过指定值时跳闸。三相最大电流和最小电流之差即为电流不平衡，用此差值与最大电流的百分比表示。

在起动和停止过程中，电流不平衡灵敏度下降 50%。

参数 4H 电流不平衡

范围: 10%-50% **默认值:** 30%

说明: 设置电流不平衡保护跳闸点。

参数 4I 电流不平衡延时

范围: 0:00 - 4:00 (分:秒) **默认值:** 5 秒

说明: 降低 MVS 对电流不平衡的响应速度，避免因瞬时波动而跳闸。

4J、4K 和 4L — 频率跳闸

MVS 在整个工作过程中监视电源频率，可以配置它，使其在频率变化幅度超过指定范围时跳闸。

参数 4J 频率测量

选项: 不测量
仅起动时
起动和运行时
仅运行时 （默认）

说明: 确定起动器何时且是否要监视频率跳闸。

参数 4K 频率变化

选项: ±2 Hz
±5 Hz （默认）
±10 Hz
±15Hz

说明: 选择软起动器容许的频率变化量。

参数 4L 频率延时

范围: 0:01 - 4:00 (分:秒) **默认值:** 5 秒

说明: 降低 MVS 对频率波动的响应速度，避免因瞬时波动而跳闸。

**注意**

如果电源频率低于 35 Hz 或高于 75 Hz，无论频率跳闸参数设置如何，起动器均立刻跳闸。

4M — 重新启动延时

范围:	00:01 – 60:00 (分:秒)	默认值: 30 分
说明:	可以配置 MVS，强制从停止结束到下次起动开始有一个延时。在重新启动延时期间，显示器显示在可尝试另一次起动之前的剩余时间。	

4N — 电机温度测量

选项:	不测量（默认） 测量	
说明:	选择 MVS 是否验证电机是否有足够热容量确保起动成功。软起动器比较电机的计算温度和上次电机起动时的温度升幅，只有在电机冷却后足以成功起动时才起动。	

4O 和 4P — 接地故障电流

可以设置 MVS，使其在电机运行过程中，当接地故障超过指定水平时跳闸。接地故障是基于每半个周期测量的相电流的快速跳闸。

参数 4O 接地故障电流

范围:	1A–40A	默认值: 1A
说明:	设置接地故障保护跳闸点。	

参数 4P 接地故障延时

范围:	0:01 – 4:00 (分:秒)	默认值: 3 秒
说明:	降低起动器对接地故障波动的响应速度，避免因瞬时波动而跳闸。	

4Q 和 4R — 欠电压

可以配置 MVS，使其在电机运行时，如果电源所有三相平均电压均低于指定值，它就跳闸。

参数 4Q 欠电压

范围:	100–18000V	默认值: 100V
说明:	设置欠电压保护跳闸点。 按需要设置。	

参数 4R 欠电压延时

范围:	0:00 – 4:00 (分:秒)	默认值: 5 秒
说明:	降低 MVS 对欠电压的响应速度，避免因瞬时波动而跳闸。	

4S 和 4T — 过电压

可以配置 MVS，使其在电机运行时，如果电源所有三相平均电压均超过指定值，它就跳闸。

参数 4S 过电压

范围:	100–18000V	默认值: 7200V
说明:	设置过电压保护跳闸点。 按需要设置。	

参数 4T 过电压延时

范围:	0:00 – 4:00 (分:秒)	默认值: 5 秒
说明:	降低 MVS 对过电压的响应速度，避免因瞬时波动而跳闸。	

4U 和 4V — 瞬时过电流第二阶段

MVS 有两个瞬时跳闸功能，即第一阶段和第二阶段。配置这些保护功能实现互补。

必须配置第一阶段，避免电机在运行模式下发生堵转（安全销）。第一阶段的触发电流值应该较第二阶段小，时间值较第二阶段大。

必须配置第二阶段保护主开关设备。当第二阶段触发时，起动器打开主开关设备。

如果主开关设备是（有熔断器保护的）接触器，此功能必须与熔断器协调一致，确保接触器在熔断器断开之前不打开。

如果主开关设备是断路器，必须使延时最小，给可控硅提供最佳保护。

参数 4U 瞬时过电流第二阶段

范围： 30A–4400A

默认值： 4400A

说明： 设置瞬时过电流第二阶段保护的跳闸点（以安培为单位）。 按需要设置。

参数 4V 瞬时过电流延时第二阶段

范围： 10–1000ms

默认值： 10 毫秒

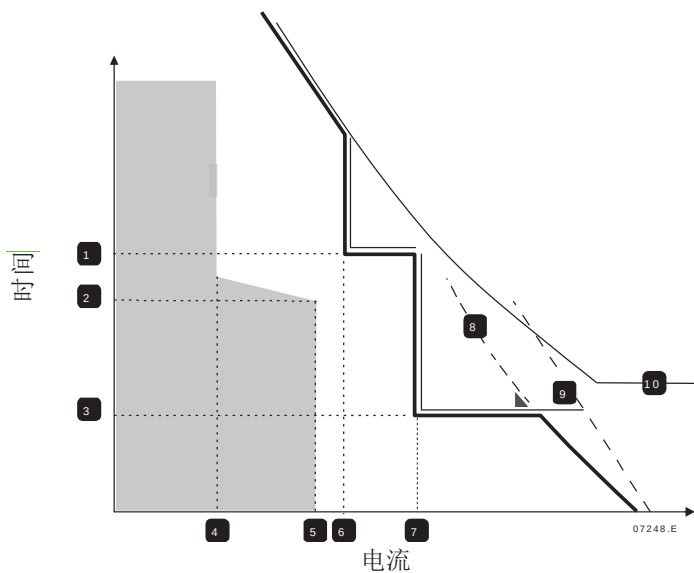
说明： 设置在跳闸之前，电流超过在参数 4U 里设置的电流所需的持续时间。 按需要设置。



注意

在起动、运行和停止过程中激活此保护。它必须与瞬时过电流（参数 4E 和 4F）保持一致。

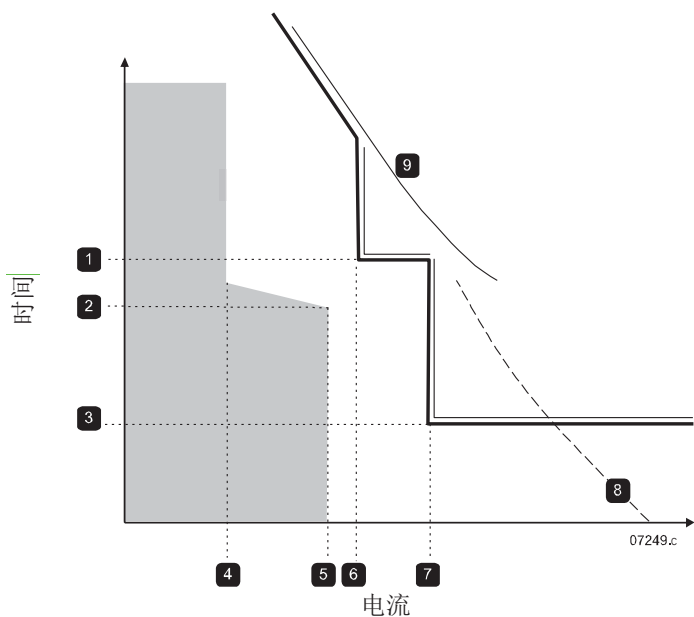
示例：接触器和熔断器



1	瞬时过电流延时 - 第一阶段 (4F)
2	电机起动时间
3	瞬时过电流延时 - 第二阶段 (4V)
4	额定电流
5	电机起动电流
6	瞬时过电流 - 第一阶段 (4E)
7	瞬时过电流 — 第二阶段 (4U)使上游的外部断路器跳闸
8	熔断器
9	可控硅
10	热模型曲线

阴影部分表示电机工作

示例：断路器



1	瞬时过电流延时 - 第一阶段 (4F)
2	电机起动时间
3	瞬时过电流延时 - 第二阶段 (4V)
4	额定电流
5	电机起动时间
6	瞬时过电流 - 第一阶段 (4E)
7	瞬时过电流 — 第二阶段 (4U)使主断路器跳闸
8	可控硅
9	热模型曲线

阴影部分表示电机工作

5 自动复位跳闸（保留）

此参数组保留供日后使用。

6 输入

MVS 有两个可编程输入，可以远程控制软起动器。

6A — 输入 A 功能

选项:	电机参数选择	可以给 MVS 配置两组独立的电机数据。 如要使用辅电机数据，必须把参数 6A 设置为'电机参数选择'，在发出起动命令时，C53, C54 必须闭合。MVS 在起动时检查要使用哪个电机数据，并在整个起动/停止过程中使用此电机数据。
	输入跳闸 (N/O) （默认）	可以用输入 A 让软起动器跳闸。当参数 6A 设置为输入跳闸 (N/O) 时，C53, C54 闭路让软起动器跳闸。 （参看参数 6C、6D 和 6E）
	输入跳闸 (N/C)	当参数 6A 设置为输入跳闸 (N/C) 时，C53, C54 开路让软起动器跳闸。 （参看参数 6C、6D 和 6E）
	本地/远程选择	可以用输入 A 选择本地控制或远程控制，而不使用控制器上的 LCL/RMT（本地/远程） 按钮。当此输入处于断开状态时，起动器处于本地控制模式，可以通过控制器控制起动器。当此输入处于闭合状态时，起动器处于远程控制模式。禁用 START（起动） 和 LCL/RMT（本地/远程） 按钮，软起动器忽略来自串行通信网络的任何本地/远程选择命令。 要使用输入 A 来选择本地控制或远程控制，必须将参数 6Q 设置为"总是打开"或"电机停止时打开"。
	紧急运行	在紧急运行模式下，软起动器继续运行到停止，忽略所有跳闸和警告（参看参数 15C 了解详细信息）。 当 C53, C54 闭路时，激活紧急运行。 开路时，紧急运行结束，MVS 让电机停止。
	禁用起动器	可以通过控制输入禁用 MVS。C53, C54 开路会禁用起动器。MVS 不会对起动命令做出响应。如果软起动器正在运行，将允许电机滑行停止，同时忽略参数 2H 中设置的软停止模式。
说明:	选择输入 A 功能。	

6B — 输入 A 名称

选项:	输入跳闸 （默认）	无流量
	低压	禁用起动器
	高压	控制器
	水泵故障	PLC
	液位低	振动报警
	液位高	
说明:	选择在输入 A 激活时，控制器要显示的消息。	

6C、6D 和 6E — 输入 A 跳闸

参数 6C 输入 A 跳闸

选项:	总是打开 （默认）	在软起动器通电之后，随时可能会跳闸。
	仅运转时	在软起动器运行、停止或起动时，可能会跳闸。
	仅运行时	只有在软起动器运行时，才会跳闸。
说明:	选择何时发生输入跳闸。	

参数 6D 输入 A 跳闸延时

范围：0:00 - 4:00 (分:秒) 默认值： 0 秒

说明：设置从输入激活到软起动器跳闸的延时。

参数 6E 输入 A 初始延时

范围：00:00 - 30:00 (分:秒) 默认值： 0 秒

说明：设置在软起动器进入 6C 上选择的状态之后，在发生输入跳闸之前的延时。

6F、6G、6H、6I、6J — 输入 B 跳闸

参数 6F~6J 采用与参数 6A~6E 配置输入 A 相同的方法配置输入 B 的操作。参看输入 A 了解详细信息。

- 6F 输入 B 功能 (默认值： 输入跳闸 (N/O))
- 6G 输入 B 名称 (默认值： 输入跳闸)
- 6H 输入 B 跳闸 (默认值： 总是打开)
- 6I 输入 B 跳闸延时 (默认值： 0:00)
- 6J 输入 B 初始延时 (默认值： 0:00)

6K、6L — 保留

这些参数保留供日后使用。

6M — 远程复位逻辑

选项：常闭 (N/C) (默认)
常开 (N/O)

说明：选择 MVS 远程复位输入 (端子 C41, C42) 是常开还是常闭。

6N、6O、6P — 保留

这些参数保留供日后使用。

6Q — 本地/远程

选项：总是打开 (默认) 始终启用 LCL/RMT (本地/远程) 选择。
电机停止时打开 当起动器关闭时启用 LCL/RMT (本地/远程) 选择。
仅本地控制 禁用 LCL/RMT (本地/远程) 按钮和所有远程控制输入。
仅远程控制 禁用本地控制按钮 (START (起动)、RESET (复位) 和 LCL/RMT (本地/远程))。

说明：选择何时可用 LCL/RMT (本地/远程) 按钮切换本地控制和远程控制，启用或禁用本地控制按钮和远程控制输入。
始终启用控制器上的 STOP (停止) 按钮。



小心
始终启用控制器上的 STOP (停止) 按钮。在采用两线远程控制时，如果远程起动/停止输入和远程复位输入仍然处于激活状态，软起动器会重新启动。

6R — 遥控通信

选项：远程控制时禁用
远程控制时启用 (默认)

说明：选择在远程控制模式下，起动器是否接收来自串行通信网络的起动命令、停止命令和复位命令。始终启用强制通信跳闸命令和本地/远程命令。

7 输出

MVS 有三个可编程输出，可用于给相关设备发送不同的工作条件信号。

7A - 继电器 A 功能

选项:	关闭	不使用继电器 A。
	主接触器 (默认)	当 MVS 接收到起动命令时，继电器闭合，在电机通电期间一直保持闭合状态。
	运行	当起动器切换到运行状态时，继电器闭合。
	跳闸	当起动器跳闸时，继电器闭合(参看 参数 16A ~ 16W)。
	警告	当起动器发出警告时，继电器闭合(参看 参数 16A ~ 16W)。
	低电流指示	当低电流指示激活时(参见参数 7M <i>低电流指示</i> ，电机运行时)，继电器闭合。
	高电流指示	当高电流指示激活时(参见参数 7N <i>高电流指示</i> ，电机运行时)，继电器闭合。
	电机温度指示	在激活电机温度指示(参看 参数 7O <i>电机温度指示</i>)时，继电器闭合。
	输入 A 跳闸	当输入 A 激活软起动器跳闸时，继电器闭合。
	输入 B 跳闸	当输入 B 激活软起动器跳闸时，继电器闭合。
	电机过载	当起动器因电机过载而跳闸时，继电器闭合。
	电流不平衡	当起动器因电流不平衡而跳闸时，继电器闭合。
	欠电流	当起动器因欠电流而跳闸时，继电器闭合。
	瞬时过电流	当起动器因瞬时过电流而跳闸时，继电器闭合。
	频率	当起动器因频率而跳闸时，继电器闭合。
	接地故障	当起动器因接地故障而跳闸时，继电器闭合。
	散热器过热	不适用于本产品。
	缺相	当起动器因缺相而跳闸时，继电器闭合。
	电机热敏电阻	当起动器因电机热敏电阻而跳闸时，继电器闭合。
	转换接触器	当高转子电阻电流斜坡达到满电压时，继电器闭合，可与滑环电机一起使用。
	欠压	当电源电压下降到参数 4Q 里设置的电压时，继电器闭合。
	就绪	当起动器过渡到就绪模式时，继电器闭合。
说明:	选择继电器 A 功能(常开)。	

7B 和 7C — 继电器 A 延时

可以配置 MVS，让它等到继电器 A 打开或闭合。

参数 7B 继电器 A 开延时

范围: 0:00 - 5:00 (分:秒) **默认值:** 0 秒
说明: 设置继电器 A 闭合延时。

参数 7C 继电器 A 关延时

范围: 0:00 - 5:00 (分:秒) **默认值:** 0 秒
说明: 设置继电器 A 重新打开延时。

7D~7I — 输出继电器 B 和 C

参数 7D~7I 配置继电器 B 和 C 的操作，其方法与参数 7A~7C 配置继电器 A 相同。参看继电器 A 了解详细信息。

继电器 B 是转换继电器。

- 7D 继电器 B 功能 **默认值:** 运行
- 7E 继电器 B 开延时 **默认值:** 0 秒
- 7F 继电器 B 关延时 **默认值:** 0 秒

继电器 C 是转换继电器。

- 7G 继电器 C 功能 默认值: 跳闸
- 7H 继电器 C 开延时 默认值: 0 秒
- 7I 继电器 C 关延时 默认值: 0 秒

这些参数保留供日后使用。

- 7J~7L 保留

7M、7N — 低电流指示和高电流指示

MVS 有低电流指示和高电流指示，提前发出异常工作警报。可以配置电流标志，在工作过程中显示在正常工作电流水平与欠电流跳闸水平或过电流跳闸水平之间的异常电流水平。这些标志可以通过其中一个可编程输出，把异常情况发送给外部设备。

当电流返回正常工作范围，即从编程的指示值下降 10%时，清除这些标志。

参数 7M 低电流指示

范围: 1%-100%额定电流 **默认值:** 50%
说明: 按电机额定电流百分比设置低电流指示点。

参数 7N 高电流指示

范围: 50%-600%额定电流 **默认值:** 100%
说明: 按电机额定电流百分比设置高电流指示点。

70 - 电机温度指示

MVS 有电机温度指示，提前发出异常工作警报。电机温度指示可能说明电机工作温度超过正常工作温度，但低于过载极限。电机温度指示可以通过其中一个可编程输出，把异常情况发送给外部设备。

范围: 0%-160% **默认值:** 80%
说明: 设置电机温度指示工作水平，为电机热容量的百分比。

7P、7Q、7R 和 7S — 模拟输出 A

MVS 有一个模拟输出，可以连接相关设备监视电机性能。

参数 7P 模拟输出 A

选项:	电流(%额定电流) (默认)	用电机额定电流百分比表示的电流。
	电机温度(%)	用电机额定电流百分比表示的电机温度(用软起动机热保护模型计算)。
	电机功率(%)	电机千瓦功率。100%等于电机额定电流(参数 1A)乘以电源参考电压(参数 8N)。假定功率因数是 1.0。 $\frac{\sqrt{3} \cdot V \cdot I_{FLC} \cdot pf}{1000}$
	电机容量(%)	电机视在功率。100%等于电机额定电流(参数 1A)乘以电源参考电压(参数 8N)。 $\frac{\sqrt{3} \cdot V \cdot I_{FLC}}{1000}$
	电机功率因素	软起动机测量的电机功率因数。
	电压(%电源)	在三相测量的平均电压作为电源参考电压参数 8N 的百分比。

说明: 选择通过模拟输出 A 报告哪种信息。

参数 7Q 模拟 A 范围

范围: 0-20 mA
 4-20 mA (默认)
说明: 选择模拟输出范围。

参数 7R 模拟 A 最大值**范围:** 0% - 600%**默认值:** 100%**说明:** 校准模拟输出上限, 使其与在外部电流测量设备上测量的信号相匹配。参数 7S 模拟 A 最小值**范围:** 0% - 600%**默认值:** 0%**说明:** 校准模拟输出下限, 使其与在外部电流测量设备上测量的信号相匹配。**7T~7W — 保留**

这些参数保留供日后使用。

8 显示器

可以使用这些参数针对各个用户的需求定制控制器。

8A - 语言**选项:** English (默认)

中文

Español

Deutsch

Português

Français

Italiano

Russian

说明: 选择控制器将使用哪种语言显示消息和反馈。**8B、8C — F1 和 F2 按钮功能****选项:** 未设置

自动起动/停止设置

说明: 选择控制器上 **F1** 和 **F2** 按钮的功能。

- 8B *F1 按钮功能* **默认值:** 自动起动/停止设置
- 8C *F2 按钮功能* **默认值:** 未设置

8D — 显示电流或功率**选项:** 电流 (默认)

电机功率

说明: 选择 MVS 在主监视屏幕上显示电流 (安培) 还是电机功率。**8E、8F、8G、8H — 用户可编程屏幕****选项:** 空白

起动器状态

电机电流

电机功率因素

电源频率

电机功率

电机马力

电机温度

千瓦时

运行小时数

模拟输入

电源电压

说明: 选择可编程监视屏幕显示哪些信息。

所选区域不显示数据, 而是显示长消息, 以避免重叠。

起动器工作状态 (起动、运行、停止或跳闸)。只能在屏幕左上角和左下角显示。

三相平均电流。

软起动器测量的电机功率因数。

在三相测量的平均频率。

电机运行功率 kW。

电机运行功率 HP。

用热保护模型计算的电机温度。

电机通过软起动器消耗的千瓦时数。

电机通过软起动器运行的时数。

不适用

在三相测量的平均电压。

- 8E 屏幕左上角 **默认值:** 起动器状态
- 8F 屏幕右上角 **默认值:** 空白
- 8G 屏幕左下角 **默认值:** 千瓦时
- 8H 屏幕右下角 **默认值:** 运行小时数

8I、8J、8K 和 8L — 性能图

MVS 使用实时性能图报告重要运行参数的特性。

参数 8I 图形数据

选项:	电流(%额定电流) (默认)	用电机额定电流百分比表示的电流。
	电机温度(%)	用电机额定电流百分比表示的电机温度(用软起动器热保护模型计算)。
	电机功率(%)	电机千瓦功率。100%等于电机额定电流(参数 1A)乘以电源参考电压(参数 8N)。假定功率因数是 1.0。 $\frac{\sqrt{3} \cdot V \cdot I_{FLC} \cdot pf}{1000}$
	电机容量(%)	电机视在功率。100%等于电机额定电流(参数 1A)乘以电源参考电压(参数 8N)。 $\frac{\sqrt{3} \cdot V \cdot I_{FLC}}{1000}$
	电机功率因素	软起动器测量的电机功率因数。
	电压(%电源)	在三相测量的平均电压作为电源参考电压参数 8N 的百分比。

说明: 选择性能图形显示哪些信息。

参数 8J 图形显示时段

- 选项:**
- 10 秒 (默认)
 - 30 秒
 - 1 分钟
 - 5 分
 - 10 分
 - 30 分
 - 1 小时

说明: 设置图形时标。 图形用新数据取代旧数据。

参数 8K 图形显示最大值

范围: 0% – 600% **默认值:** 400%

说明: 调节性能图形的上限。

参数 8L 图形显示最小值

范围: 0% – 600% **默认值:** 0%

说明: 调节性能图形的下限。

8M — 电流校准

范围: 85% – 115% **默认值:** 100%

说明: 校准软起动器的电流监视电路, 使其与外部电流测量设备相匹配。用下列公式确定必要的调节量:

$$\text{校准(\%)} = \frac{\text{MVS 显示器显示的电流}}{\text{外部设备测量的电流}}$$

$$\text{例如 } 102\% = \frac{66\text{A}}{65\text{A}}$$



注意
此调节影响所有基于电流的功能和保护。

8N — 电源参考电压

范围:	100–14000V	默认值:	400V
说明:	提供模拟输出和性能图的参考电压。		

80 — 电压校准

范围:	85% – 115%	默认值:	100%
说明:	调节软起动器的电压监视电路。MVS 出厂前已校准，精度为± 5%可以用此参数调节电压显示，使其与外部电压表读数相匹配。 按需要用下列公式设置：		

$$\text{校准(\%)} = \frac{\text{软起动器显示器显示的电压}}{\text{外部设备测量的电压}}$$

例如 90% $\frac{6000}{6600}$

**注意**

此调节影响所有基于电压的功能。

9 电机数据 2

MVS 可以支持两组不同的电机起动数据和停止数据。

如要选择第二组电机数据，必须把一个可编程输入配置为参数设置选择（参数 6A 和 6F），当软起动器接收到起动信号时，必须激活此输入。

**注意**

只有在软起动器停止时，才能选择要使用哪组电机数据。

9A ~ 9E — 第二组电机设置

参数 9A 保留

此参数保留供日后使用。

参数 9B 电机额定电流-2

范围:	5 – 1000 A	默认值:	100 A
说明:	设置辅电机额定电流。		

参数 9C 保留

说明: 此参数保留供日后使用。

参数 9D 保留

此参数保留供日后使用。

参数 9E 保留

此参数保留供日后使用。

10 起动/停止方式 2

10A~10I — 起动/停止方式 2

参看起动/停止方式 1（参数 2A~2I）了解详细信息。

参数 10A 起动方式-2

选项:	恒定电流（默认）
说明:	选择软起动方式。

参数 10B 起动斜坡-2

范围: 0:01 - 3.00 (分:秒) **默认值:** 1 秒

说明: 设置电流斜坡起动的斜坡时间（从初始电流到电流极限）。

参数 10C 初始电流-2

范围: 100% - 600% **默认值:** 400%

说明: 设置电流斜坡起动的初始起动电流，为电机额定电流的百分比。 设置初始电流，让电机在开始起动之后立刻开始加速。

如果不需要电流斜坡起动，把初始电流设置为与电流极限相同的值。

参数 10D 电流极限-2

范围: 100%-600%额定电流 **默认值:** 400%

说明: 设置恒定电流软起动和电流斜坡软起动的电流极限，为电机额定电流的百分比。

参数 10E 保留

说明: 此参数保留供日后使用。

参数 10F 突跳起动时间-2

范围: 0-2000 (毫秒) **默认值:** 0000 毫秒

说明: 设置突跳起动持续时间。 设置 0 表示禁用突跳起动。

参数 10G 突跳起动幅值-2

范围: 100% — 700%额定电流 **默认值:** 500%

说明: 设置突跳起动电流幅值。

参数 10H 停止方式-2

选项: 滑行停止 (默认)

TVR 软停止

说明: 选择停止方式。

参数 10I 停止时间-2

范围: 0:00 - 4:00 (分:秒) **默认值:** 0 秒

说明: 设置停止时间。

11 RTD/PT100 (保留)

此参数组保留供日后使用。

12 滑环电机

可以用这些参数配置软起动器与滑环电机一起使用。

12A, 12B - 电机数据 1 斜坡和电机数据 2 斜坡

选项: 单坡 (默认)

双坡

说明: 选择是用单电流斜坡曲线还是双电流斜坡曲线进行软起动。 给非滑环感应电机设置单斜坡，给滑环感应电机设置双斜坡。

参数 12A 选择主电机斜坡配置，参数 12B 选择辅电机斜坡配置。

12C — 转换时间

范围: 100-500 (毫秒) **默认值:** 150 毫秒

说明: 设置从转子电阻继电器闭合到低电阻电流斜坡起动的延时。 设置切换时间，让接触器有足够时间闭合，但电机不减速。

只有在把参数 12A 或 12B 设置为“双斜坡”，把一个输出继电器设置为转换接触器之后，参数 12C 才适用。

12D — 滑环减速

范围:	10%-90%	默认值:	50%
说明:	设置在转子电阻器闭合时的导通水平，为全导通的百分比。 设置滑环减速可避免出现电流脉冲，但电机有足够大的速度正常起动。		

15 高级

15A — 存取密码

范围:	0000 - 9999	默认值:	0000
说明:	设置存取密码，控制对菜单限制部分的访问。 用◀和▶按钮选择要更改的位,用▲和▼按钮更改值。在输入最后一位之后,按 STORE (存储) 按钮。		



注意
如果忘记存取密码，请联系当地供应商获取主存取密码，您可以藉此密码重新设置新存取密码。

15B — 参数写保护

选项:	读写 （默认）	允许用户在编程菜单上修改参数值。
	仅读取	不允许用户在编程菜单上修改参数值。仍然可以查看参数值。
说明:	选择控制器是否允许通过"编程菜单"来更改参数。	

15C — 紧急运行

选项:	禁用 （默认）	
	启用	
说明:	选择软起动器是否允许紧急运行工作。 在紧急运行模式下，软起动器起动（如果尚未运行）并继续工作到紧急运行结束，忽略停止命令和跳闸。 紧急运行用可编程参数控制。	

16 保护措施

这些参数定义软起动器如何响应不同的保护事件。 软起动器可以按需要跳闸、发出警告或忽略不同的保护事件。 把所有保护事件写入事件日志。 针对所有保护采取的默认措施是让软起动器跳闸。



小心
取消保护机制可能会危及起动器和电机安全，只应在发生紧急情况时采用。

16A~16W - 保护措施

选项:	起动机跳闸 （默认） 报警并记录 仅记录
说明:	选择软起动机对每种保护做出的响应。 • 16A 电机过载 • 16B 起动极限时间 • 16C 欠电流 • 16D 瞬时过电流 • 16E 电流不平衡 • 16F 频率 • 16G 输入 A 跳闸 • 16H 输入 B 跳闸 • 16I 电机热敏电阻 • 16J 起动机通信 • 16K 网络通信故障 • 16L 保留 • 16M 电池/时钟故障 • 16N 接地故障 • 16O~16U 保留 • 16V 欠电压 • 16W 过电压

20 限制

这些参数仅限于在工厂使用，不能供用户使用。

9 调试

9.1 调试菜单（工具）

"调试菜单"提供对调试和测试工具的访问。

要在查看监控屏幕时打开"调试菜单"，需按 **ALT**，然后按 **MENU（菜单）**。

调试菜单受存取密码保护。

默认存取密码是 0000。

- 调试菜单导航：
- 按▲或▼按钮翻到下一项或上一项。
 - 按▶按钮打开一项查看。
 - 按◀按钮返回上一级菜单。
 - 要关闭"调试菜单"，需多次按下◀。

设置日期和时间

- 设置日期和时间：
- 打开"调试菜单"。
 - 翻到日期/时间屏幕。
 - 按▶按钮进入编辑模式。
 - 按▶和◀按钮选择要编辑日期或时间的哪个部分。
 - 用 ▲ 和 ▼ 按钮更改值。
 - 按▶按钮保存更改。MVS 确认更改。
按◀按钮取消更改。

仿真工具

软件仿真功能允许你在软起动器不连接电源电压的情况下，测试软起动器的工作情况和控制电路。MVS 有三种仿真方式：

- 运行仿真 模拟电机起动、运行和停止，确认软起动器和相关设备安装正确。
- 保护仿真 模拟每种保护机制的激活，确认软起动器和相关设备正常响应。
- 输出信号仿真 模拟输出信号，确认输出和相关控制电路正常工作。

仿真工具可通过调试菜单访问。只有在软起动器处于就绪状态，控制电压接通，控制器通电后，才能使用仿真。



注意
使用仿真工具需要输入安全密码。
默认存取密码是 0000。

- 运行仿真
- 使用运行仿真：
- 打开"调试菜单"。
 - 翻到运行仿真，按▶按钮。
 - 按 **START（起动）**按钮，或者激活起动输入。MVS 仿真起动前检查，让主接触器闭合（如安装）。运行 LED 闪烁。

运行仿真
就绪
施加起动信号

运行仿真
预起动检查
按 **STORE（存储）**键继续



注意

如果连接了电源电压，显示错误消息。断开电源电压，继续下一步。

- 4. 按▶按钮。MVS 仿真开始。运行 LED 闪烁。
- 5. 按▶按钮。MVS 仿真运行。运行 LED 常亮而不闪烁，旁路继电器闭合。
- 6. 按 **STOP (停止)** 按钮，或者激活停止输入。MVS 仿真停止。运行 LED 闪烁，旁路继电器打开。
- 7. 按▶按钮。就绪 LED 闪烁，主继电器打开（如安装）。
- 8. 按▶按钮返回调试菜单。

运行仿真
注意!
切断主电源
按 **STORE (存储)** 键继续

运行仿真
正在起动 X:XXs
按 **STORE (存储)** 键继续

运行仿真
运行
施加停止信号

运行仿真
正在停止 X:XXs
按 **STORE (存储)** 键继续

运行仿真
已停止
按 **STORE (存储)** 键继续



注意

随时可以按◀按钮结束仿真。

• 保护仿真

保护仿真 模拟每种保护机制的激活，确认软起动器和相关设备正常响应。

使用保护仿真：

- 1. 打开“调试菜单”。
- 2. 找到保护仿真并按下▶。
- 3. 用▲和▼按钮选择要仿真的保护。
- 4. 按住▶仿真所选的保护。
- 5. 立刻显示屏幕。软起动器响应取决于保护措施设置(参数设置 16)。
- 6. 用▲或▼按钮选择另一种仿真，或者按◀退出。

0.0A
已跳闸
选择的保护



注意

如果软起动已保护跳闸，那么在仿真另一种保护之前，应先复位。如果保护措施设置为“报警并记录”，则不需要复位。

如果保护措施设置为“警告和日志”，只有在按 **STORE (存储)** 按钮之后才能查看警告消息。

如果保护措施设置为仅日志，屏幕不显示任何消息，但在日志里增加一条记录。

- 输出信号仿真

输出信号仿真 模拟输出信号，确认输出和相关控制电路正常工作。



注意

如要测试标志操作（电机温度和小/大电流），把输出继电器设置为适当功能，监视继电器的动作。

使用输出信号仿真：

1. 打开“调试菜单”。
2. 翻到输出信号仿真，按  按钮。
3. 用  和  按钮选择要仿真的功能，然后按  按钮。
4. 用  和  按钮开关信号。
监视输出状态，即可确认工作是否正常。
5. 按  按钮返回仿真列表。

可编程继电器 A

关
开

- 模拟输出仿真

模拟输出仿真用  和  按钮更改控制器上端子 B10 和 B11 的模拟输出电流。

模拟输出

0%

4 mA

把外接电流测量设备连接到控制器的端子 B10 和 B11 上。用  或  按钮调节显示器左下角的百分比值。电流测量设备显示的电流应该与显示器右下角显示的电流相等。

- 温度传感器状态

此屏幕显示电机热敏电阻和 RTD/PT100 的状态。

温度传感器状态

热敏电阻： 0

RTDs A->G:0000000

S = Shrt H=Hot C=Cld O=Opn



注意

本产品不支持 RTD，对于 RTD A->G，此屏幕始终显示 0（即断开）。

- 数字 I/O 状态

此屏幕显示数字输入和数字输出的当前状态。

数字 I/O 状态

输入： 1000000

输出： 0000000

屏幕第一行显示起动输入、停止输入、复位输入和可编程输入 A 和 B，然后显示 00。 屏幕显示输入 C23~C24 闭合，其他所有输入打开。

屏幕最后一行显示可编程输出 A、固定运行输出、可编程输出 B 和 C，然后显示 000。 屏幕显示所有输出打开。

• 模拟输出和输入状态

此屏幕显示模拟输出和输入的当前状态

模拟 I/O 状态

输入： ---- %

输出 A: 04.0mA



注意

本产品不支持输入，此屏幕始终显示输入： - - - - %

• 复位热保护模型

MVS 的高级热保护模型软件持续监视电机性能。 这样，MVS 随时可以计算电机温度，随时可以成功起动。
必要时可以复位所选电机的热保护模型。

1. 打开“调试菜单”。
2. 翻到复位热模型，按▶。
3. 在提示确认信息时，按 **STORE (存储)** 按钮确认，或按◀按钮取消操作。
必须输入存取密码。
4. 选择复位，按▶按钮。
选择不复位，返回上一个屏幕。

热保护模型复位

M1 X%

M2 X%

按 STORE 键复位

热保护模型复位

不要复位

复位

在复位热保护模型之后，屏幕显示确认消息，然后返回上一个屏幕。



小心

复位电机热保护模型可能有损电机使用寿命，只应在发生紧急情况时采用。

9.2 低压测试模式

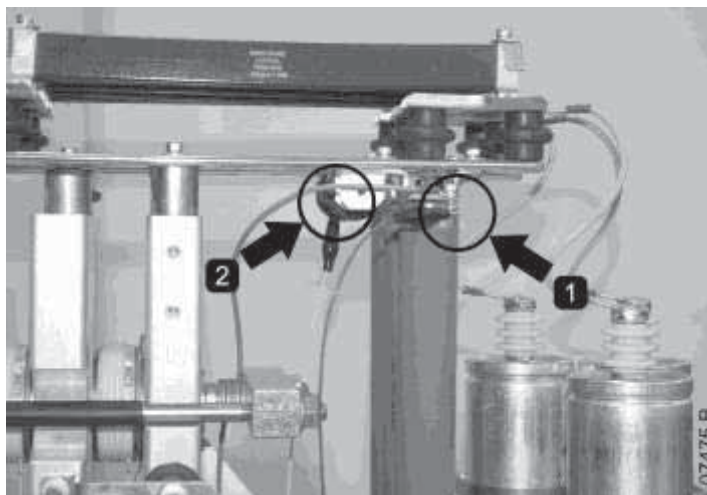
MVS 可以连接低压电机(≤ 500 VAC)进行测试。 这样，用户可以全面测试软起动器，以及相关的电源电路和控制电路。 低压测试模式提供一种软起动器配置测试方法，不需要全中压测试设备。

对于 V06 型和更高型号，必须在每相触臂连接一个非导通电阻元件（软起动器配有三个非导通电阻元件）。
V02 ~ V04 型不需要非导通电阻元件。

在低压测试过程中，可以测试软起动器控制输入、继电器输出和保护设置。 低压测试模式不适合测试软起动性能或软停止性能。

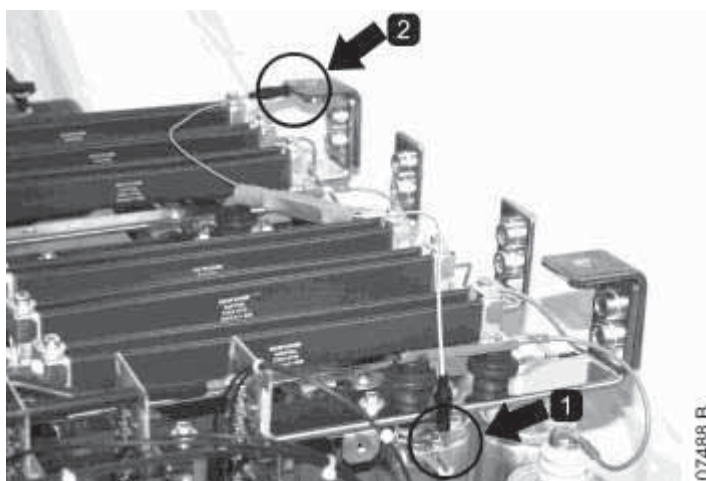
MVSxxxx-V06、V07

1. 把电阻组件的一端夹在非导通 PCB 上的螺栓上。非导通 PCB 位于相触臂侧面、长圆形均压电阻上面（从背面看，位于相触臂左边）。PCB 前面有小钢支架。
2. 让电阻组件的另一端穿过相触臂，位于三个均压电阻前面，把它夹在相触臂另一边均压电阻前面的钢支架上（此支架与非导通 PCB 前面的支架相同）。



MVSxxxx-V13

1. 把电阻组件的一端夹在非导通 PCB 上的螺栓上（切勿连接到接地螺栓上，即绿黄色导线）。非导通 PCB 位于相触臂侧面、长圆形均压电阻上面（从背面看，位于相触臂左边）。
2. 让电阻组件的另一端穿过相触臂，把它夹在相触臂另一边的母线上。

**警告**

在低压模式测试之后，确保先把非导通电阻组件与每个相触臂断开，然后再把软起动器连接到中压电机。— 如果非导通电阻组件仍然连接相触臂，可能会严重损坏软起动器。

在低压测试模式下操作 MVS：

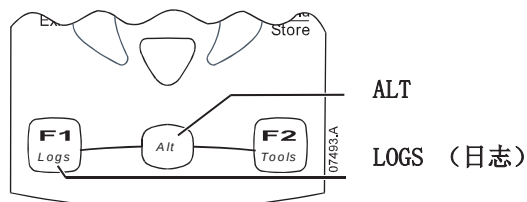
1. 把软起动器与电机和电源隔离开。
2. 给每个相触臂连接一个非导通电阻组件。
3. 将软起动器的 T1、T2 和 T3 连接到额定电流 5A~20A 的三相电机上。将软起动器的 L1、L2 和 L3 连接到电压小于 500VAC（频率 50Hz 或 60Hz）的三相电源。
4. 将参数 1A 电机额定电流设置为电机铭牌上标示的值。
5. 接通控制电源和主电源，用 MVS 起动电机。可以通过控制器或远程控制输入发送起动命令。监视软起动器显示内容，确认线电流和线电压读数。
6. 停止并重新起动电机几次，确认电机是否连续正常工作。
7. 在测试完毕之后，把软起动器与电源隔离开。把软起动器与电机断开，然后断开控制电压。取下每个相触臂连接的非导通电阻组件。

10 监视

10.1 日志菜单

"日志菜单"提供有关事件、跳闸和起动器性能的信息。

要在查看计量屏幕时打开"日志菜单", 需按 **ALT**, 然后按 **LOGS (日志)**。



浏览日志菜单:

- 按 **▶** 按钮打开日志。
- 按 **▲** 和 **▼** 按钮翻每个日志里的项。
- 按 **▶** 按钮查看日志项详细信息。
- 按 **◀** 按钮返回上一级菜单。

跳闸日志

跳闸日志存储八个最新跳闸的详细信息, 包括跳闸日期和时间。跳闸 1 是最新存储的跳闸, 跳闸 8 是存储时间最长的跳闸。

打开跳闸日志:

1. 打开日志菜单。
2. 翻到跳闸日志, 按 **▶** 按钮。
3. 用 **▲** 和 **▼** 按钮选择要查看哪个跳闸, 按 **▶** 按钮显示详细信息。
4. 用 **▲** 和 **▼** 按钮翻看可用的详细信息。

要关闭日志并返回到主屏幕, 需多次按下 **◀**。

事件日志

事件日志存储起动器的 99 个最新事件 (操作、警告和跳闸) 的详细信息, 有时间戳, 包括事件发生日期和 时间。事件 1 是最新存储的事件, 事件 99 是存储时间最长的事件。

打开事件日志:

1. 打开日志菜单。
2. 翻到事件日志, 按 **▶** 按钮。
3. 用 **▲** 和 **▼** 按钮选择要查看的事件, 按 **▶** 按钮显示详细信息。

要关闭日志并返回到主屏幕, 需多次按下 **◀**。

性能计数器

性能计数器存储起动器工作统计数据:

- 运行时数 (使用寿命和上次复位之后的计数器)
- 起动次数 (使用寿命和上次复位之后的计数器)
- 电机千瓦时 (使用寿命和上次复位之后的计数器)
- 热保护模型复位次数

只有把 **参数写保护 (参数 15B)** 设置为读写, 才能复位可复位的计数器 (运行时数、起动次数和电机千瓦时)。

查看计数器：

1. 打开日志菜单。
 2. 翻到计数器，按▶按钮。
 3. 按▲和▼按钮翻计数器。按▶按钮查看详细信息。
 4. 如要复位计数器，按 **STORE (存储)** 按钮（提示时输入存取密码），然后按▼按钮选择复位。按 **STORE (存储)** 按钮确认操作。
- 按◀按钮关闭日志，返回主显示器。

11 操作



小心

我们建议先在低压电机上测试软起动器，然后才在中压电机上使用软起动器。这样，操作员可以测试软起动器是否正确连接到辅助设备。

11.1 用软起动器控制电机

要软起动电机，需按控制器上的 **START (起动)** 按钮，或者激活“起动远程输入”。电机将使用参数 2A 中选择的起动方式起动。

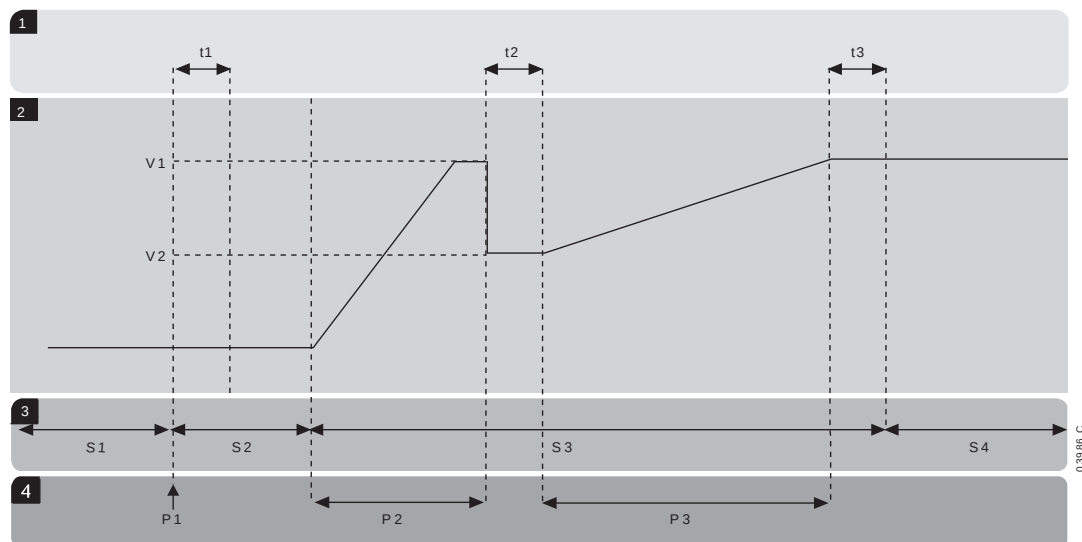
要软停止电机，需按控制器上的 **STOP (停止)** 按钮，或者激活“停止远程输入”。电机将使用参数 2H 中选择的停止方式停止。

要使软起动器跳闸复位，需按控制器上的 **RESET (复位)** 按钮，或者激活“复位远程输入”。

要使电机忽略参数 2H 停止模式中的设置而滑行停止，需同时按下本地 **STOP (停止)** 和 **RESET (复位)** 按钮。软起动器将断开电机电源，打开主接触器，使电机滑行停止。

11.2 用 MVS 控制滑环电机

可以利用转子阻抗，通过 MVS 控制滑环电机。



1	亚状态
t1	主接触器闭合时间
t2	转子电阻接触器闭合时间
t3	旁路接触器闭合时间
2	输出电压
V1	100%电压
V2	滑环滞后电压

3	状态
S1	就绪
S2	起动前测试
S3	起动
S4	运行
4	工作相
P1	起动命令
P2	转子电阻电流斜坡
P3	转子短路电流斜坡

调试

1. 如下配置 MVS:

参数设置:

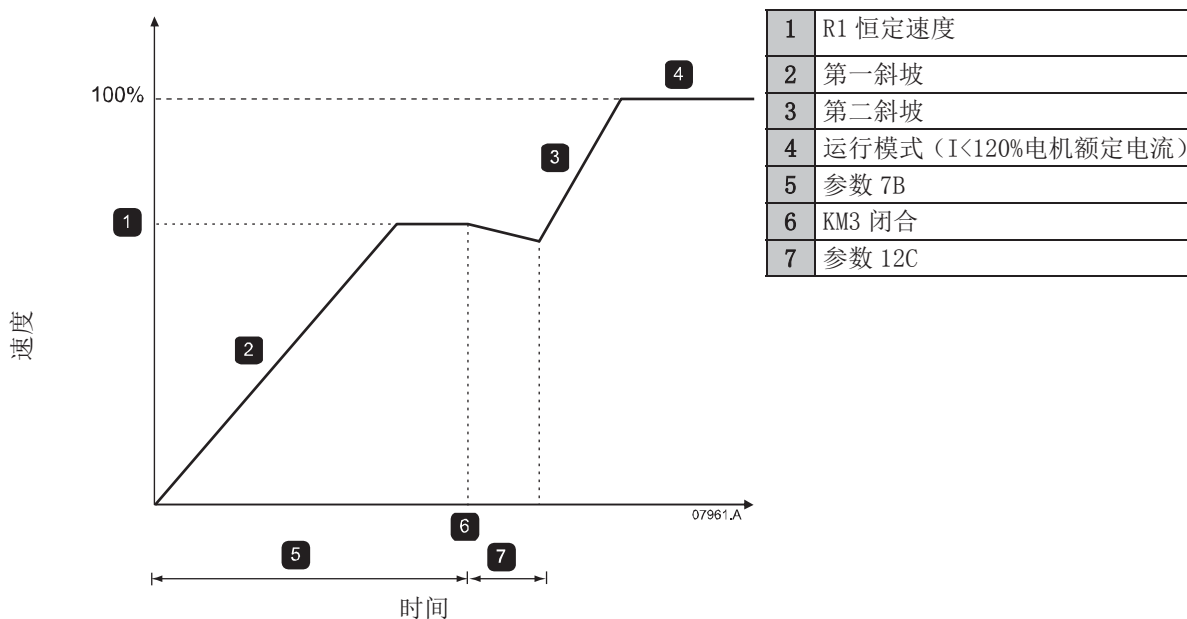
- 参数 7A 继电器 A 功能
 - 选择转换接触器
- 参数 7B 继电器 A 开延时
 - 把此参数设置为最长时间（5 分:00 秒）。
- 参数 12A 电机数据 1 斜坡
 - 选择双斜坡（用于滑环感应电机控制）
- 参数 12C 转换时间
 - 默认设置是 150 毫秒。把此值设置为略大于转换接触器 (KM3) 相闭合时间的值。
- 参数 12D 滑环减速
 - 默认设置是 50%。把此参数设置得足够大，让电机在转子电阻 (R1) 旁路后立刻加速，如果设置得足够小，可以避免电机电流脉冲。

2. 在正常负载条件下起动电机，记录在电路有外接转子电阻 (R1) 的情况下，电机达到恒定速度所需的时间。在电机达到恒定速度之后，立刻停止电机。把参数 7B 更改为记录的时间值。

3. 在正常负载条件下起动电机，监视在转换接触器 (KM3) 进行转换并让转子电阻 (R1) 短路时，电机的速度特性和电机电流。

如果在转换接触器转换之后，电机不立刻开始加速，要增大参数 12D 设置。

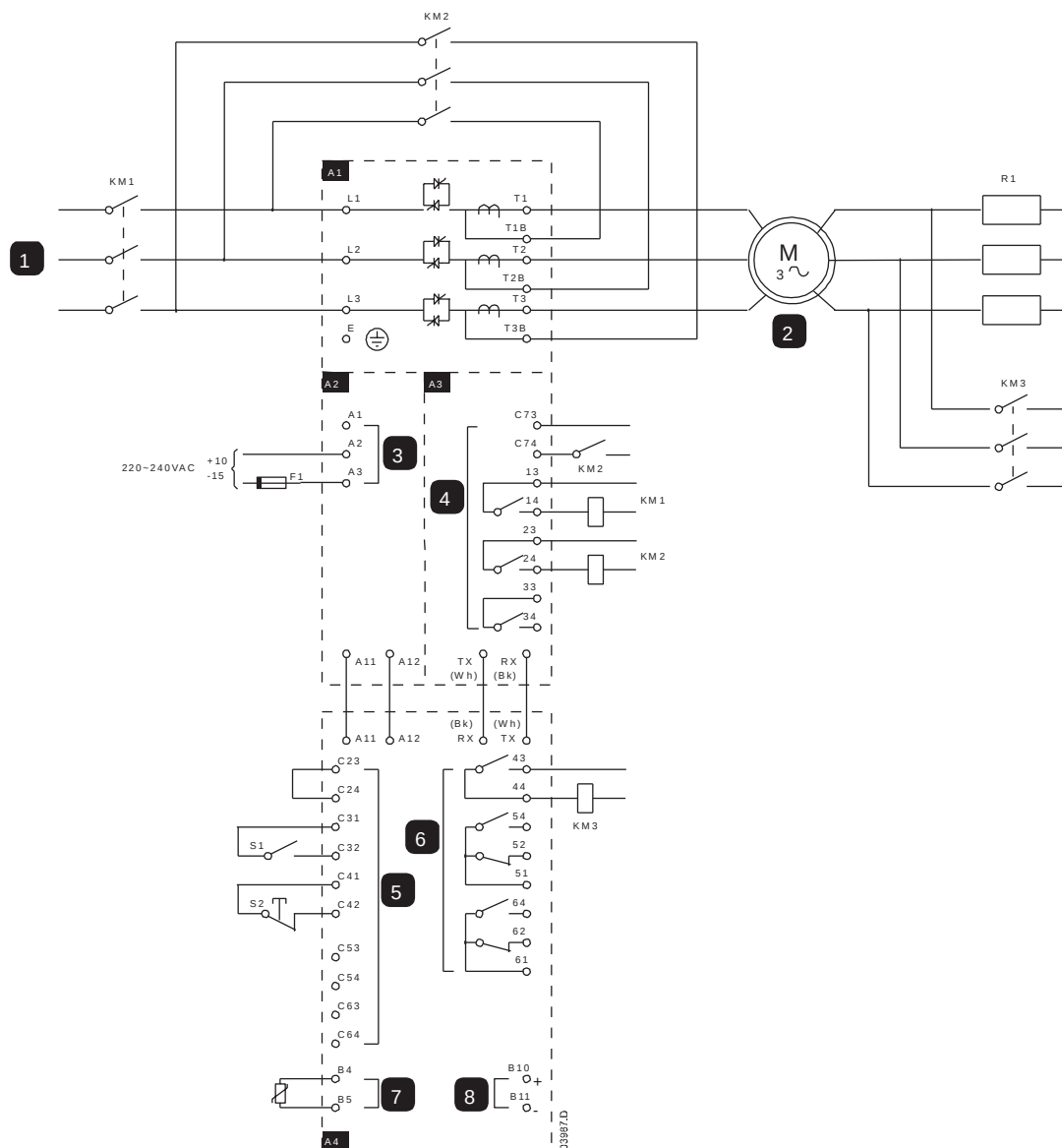
如果在转换接触器转换之后，电机电流发生突变，要减小参数 12D 设置。



注意

为了让此设备正常工作，只使用第一组电机设置。只使用恒定电流起动方法（参数 2A 起动方式）。

滑环电机连接



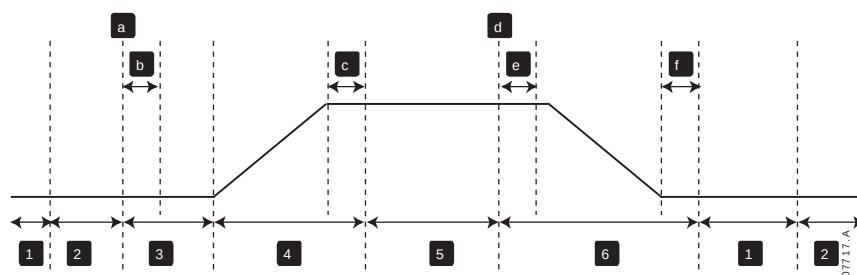
A1	功率组件
1	三相 50/60Hz 电源
KM1	主接触器
KM2	旁路接触器
2	电机
R1	滑环转子电阻
KM3	转换接触器
A2	控制电压端子
3	控制电源
A3	电源接口 PCB
4	继电器输出
C73~C74	旁路接触器反馈信号
13~14	Main contactor KM1
23~24	Bypass contactor KM2
33~34	运行继电器输出

A4	控制器
5	远程控制输入
C23~C24	Start (起动)
C31~C32	Stop (停止)
C41~C42	Reset (复位)
C53~C54	可编程输入 A
C63~C64	可编程输入 B
6	可编程输出
43, 44	继电器输出 A 功能 = 转换接触器
51, 52, 54	可编程继电器输出 B
61, 62, 64	可编程继电器输出 C
7	电机热敏电阻输入
8	模拟输出

11.3 工作状态

起动和运行状态

MVS 软起动器有六种工作状态，在每个状态下分别执行下列动作：



状态	起动器动作
1 未就绪	接通控制电源，起动器检查系统。软起动器可能在等待电机冷却下来，然后才允许起动。
2 就绪	起动器初始化，等待起动命令。
3 起动前检查	接收到起动命令(a)。主接触器闭合(b)，起动器检查连接。
4 起动	起动器让可控硅逐步导通直至全导通，让旁路接触器闭合(c)。
5 运行	电机正常运行
6 停止	接收到停止命令(d)。起动器打开旁路接触器(e)，让可控硅逐步截止，然后打开主接触器(f)。

跳闸状态

起动器对跳闸做出的响应，取决于起动器在发生跳闸时所处的状态。

- 起动时跳闸（旁路接触器尚未闭合）

状态	功能
未就绪	检查系统。
就绪	等待起动命令。
接收到起动命令	主接触器闭合。
起动前检查	检查连接。
起动	慢慢增大可控硅触发角。
跳闸命令	切断可控硅电源，然后打开主接触器。
跳闸	等待复位命令。
接收到复位命令	清除跳闸条件，起动器返回未就绪状态或就绪状态。

- 运行时跳闸（旁路接触器闭合）

状态	起动器动作
未就绪	检查系统。
就绪	等待起动命令。
接收到起动命令	主接触器闭合。
预起动检查	检查连接。
起动	慢慢增大可控硅触发角。
全导通	可控硅全导通。确认电流小于额定电流的 120%，然后让旁路接触器闭合。
运行	电机处于正常运行状态（旁路模式）。
跳闸命令	打开旁路接触器。切断可控硅电源，然后打开主接触器。
已跳闸	等待复位命令。
接收到复位命令	清除跳闸条件，起动器返回未就绪状态或就绪状态。

- 瞬时过电流第二阶段跳闸

无论起动器处于何种状态，主接触器立刻打开。

11.4 电机保护

电机、系统和软起动器保护机制

MVS 集成了多种保护功能，确保电机、系统和软起动器安全工作。可以根据安装要求，定制大多数保护功能。用参数组 4 保护设置控制保护机制激活条件，用参数组 16 保护措施选择软起动器响应。默认响应是让软起动器跳闸。

• 保护协调

检查起动器电源侧的保护设置，确保与软起动器的参数正确协调。

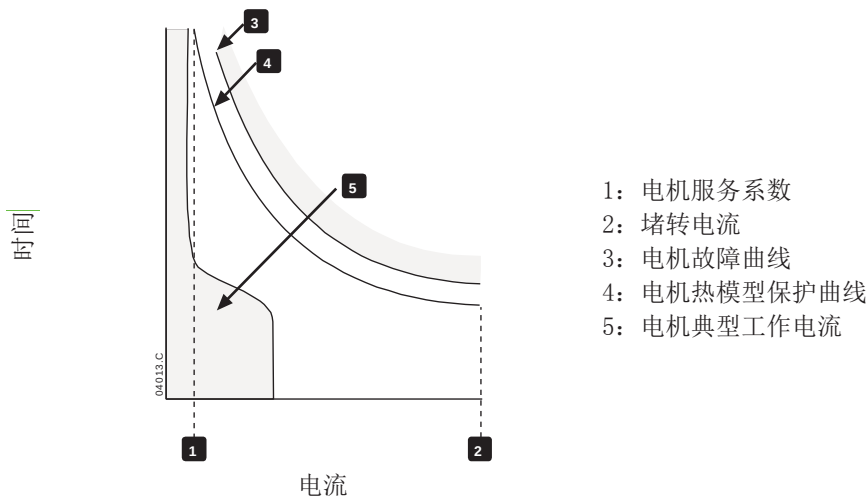
使用熔断器和主接触器时，要根据熔断器和接触器的额定值设置上游断路器的保护参数。如果电流超过最大断开电流，接触器不得断开。熔断器必须先动作，或者上游断路器瞬时跳闸电流必须小于接触器的最大断开电流。

如果只使用断路器，请将软起动器的最大瞬时跳闸时设置为 150ms 以下。始终将合适的外部保护继电器与断路器配合使用，以确保瞬时过电流跳闸功能。

如果电机停止，相触臂不得继续保持电压。在任何情况下都必须安装短路保护设备。

• 电机过载保护

MVS 有热模型电机过载保护功能，它监视电机性能，计算电机在所有状态下的温度。此保护基于在参数组 1 和 9 设置的电机信息，热保护模型根据电机的最新工作历史记录（包括上次工作之后的温度上升情况）调节自身。



电机热模型保护设置

如要用电机热模型启用电机和起动器保护，必须用准确的电机特性信息设置软起动器。

1. 根据电机数据表设置参数 1B 锁定转子时间、1C 锁定转子电流 和 1D 电机服务系数。
2. 采用瞬时过电流保护(参数 4E, 4F)，给锁定转子情况提供保护。 参看各个参数了解详细信息。
3. 采用瞬时过电流保护第二阶段(参数 4U, 4V)，在发生过电流情况时让断路器或主接触器跳闸。

11.5 工作反馈

显示器

控制器显示各种有关软起动器的性能信息。 屏幕上半部显示（在参数 8D 中选择的）实时电流信息或实时电机功率信息。用▲和▼按钮选择屏幕下半部显示的信息。

- 起动器状态
- 用户可编程屏幕
- 电机温度
- 电流
- 电机功率
- 电压
- 上次起动信息
- 日期和时间
- 性能图
- 可控硅导通



注意
在此显示的屏幕显示默认设置。

- 起动器状态

起动器状态屏幕显示起动器工作状态详细信息，包括电机电流、功率和温度。

0A		
就绪		
M1 000%	000.0kW	

- 可编程屏幕

可以配置 MVS 的用户编程屏幕，显示有关特定应用的最重要的信息。 用参数 8E 到 8H 选择要显示哪些信息。

0A		
就绪		
00000 kWh	00000hrs	

- 电机温度

温度屏幕显示当前使用哪组电机参数，并用总热容量的百分比显示电机温度。

0A		
第一组电机设置		
► M1 000%	M2 000%	



注意
M2 xxx%温度不适用于本产品。

- 电流监视屏幕

电流屏幕显示每相的实时线电流。

0A		
相电流(地 XXXA))		
000.0A	000.0A	000.0A

• 电机功率

电机功率屏幕显示电机功率（kW、HP 和 kVA）和功率因数。

0A	
000.0kW	0000HP
0000kVA	-.-pf

• 电压

电压屏幕显示每相的实时线电压。

0A		
线电压		
00000	00000	00000

• 上次起动信息

上次起动信息屏幕显示上次成功起动的详细信息：

- 起动持续时间（秒）
- 最大起动电流（电机额定电流百分比）
- 计算的电机温度升幅

0A	
上一次起动	000s
000 % FLC	Δ 温度 0%

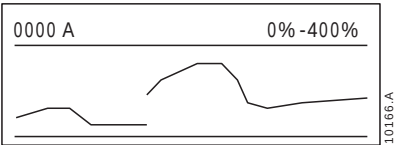
• 日期和时间

时期/时间屏幕显示当前系统日期和时间（24 小时格式）。要了解设置日期和时间的详细信息，参看 *设置日期和时间* 第61页。

0A	
DD MMM YYYY	
HH:MM:SS	

• 性能图

性能图实时显示工作性能。 用参数 8I~8L 选择要显示哪些信息。



• 可控硅导通条形图

可控硅导通条形图显示每相的导通程度。

L1 导通	
L2 导通	
L3 导通	

12 故障排除

MVS 提供大量信息，有助操作员确定并排除工作问题。

除了前述电机和负载保护功能，MVS 还详细报告起动器状态。任何内部故障都可能导致软起动器跳闸，跳闸日志和事件日志中记录了详细信息。

12.1 保护响应

在检测到保护条件时，MVS 把保护条件写入事件日志，它可能会跳闸，也可能会发出警告。软起动器响应取决于保护措施设置(参数设置 16)。

用户不能调节其中一些保护响应。这些跳闸通常是外部事件（例如缺相）造成的，也可能是软起动器内部故障造成的。这些跳闸没有相关参数，不能设置为警告或日志。

如果 MVS 跳闸，您需要识别并清除触发跳闸的条件，复位软起动器，之后才能重新起动。要将起动器复位，需按控制器上的 **RESET (复位)** 按钮，或者激活“复位远程输入”。

如果 MVS 报警，在排除报警原因之后，软起动器自动复位。

12.2 跳闸消息

下表列出软起动器的保护机制和可能的跳闸原因。部分设置可以用参数设置 4 保护设置 和参数设置 16 保护措施调节，而其他设置是内置的系统保护，不能设置或调节。

显示	可能的原因/建议的解决办法
电池/时钟	实时时钟发生验证错误，或者备用电池电压太低。如果电池电压太低，且电源关闭，会丢失日期/时间设置。MVS 会继续正确进行软起动和软停止。重新设置日期和时间。 电池不可拆卸。必须更换主控制 PCB 才能更换电池。 相关参数： 16M
旁路故障（旁路接触器）	旁路接触器常闭是否焊死或工作不正常。可能是控制电路或接触器线圈有问题。检查旁路接触器主磁极的状况。检查接触器控制电路和接触器线圈的工作情况。此跳闸不能调节。  注意 可以用“运行仿真”功能，在不连接电源电压的情况下检查旁路接触器的工作情况。
导通 1 无效 导通 2 无效 导通 3 无效	可控硅触发或反馈系统有问题。 - 检查电源接口 PCB 和 MVS 之间的光缆是否连接好。 - 均压电阻值可能不匹配额定电源电压。如果用低压电机测试，请联系当地供应商寻求建议。 此跳闸不能调节。
控制器	这是为可编程输入选择的名称。参看输入跳闸。
电流不平衡	电流不平衡可能是电机问题、环境问题或安装问题造成的，例如： - 电源电压不平衡 - 电机绕组有问题 - 电机负载小 - 输入端子 L1、L2 或 L3 在运行模式下缺相 可控硅发生故障开路。只能通过更换可控硅，并检查起动器性能，才能明确诊断可控硅是否发生故障。 相关参数： 4H, 4I, 16E
EEPROM 故障	- 接通控制器电源后，将数据从 EEPROM 加载到 RAM 时出错。 - 选择了“加载用户设置”，但没有可用的保存文件。 复位故障，然后重新加载默认设置。如果仍然有问题，请联系当地经销商。 相关参数： 无

显示	可能的原因/建议的解决办法
起动极限时间	电机在规定时间内不能加速到全速。 在下列情况下可能发生起动极限时间跳闸： - 参数 1A 电机额定电流不适用于此电机 - 参数 2D 电流极限设置得太小 - 参数 2B 起动斜坡时间设置得比 4A 起动极限时间的设置大 - 电机可能会出现负载异常增大现象，也可能发生堵转现象。 相关参数：1A, 2A-2D, 4A, 16B
频率（电源）	电源频率超出指定范围。 检查在此范围内的其他设备是否影响电源，尤其是变速传动装置和开关电源。 如果 MVS 连接发电机组，可能是发电机太小，也可能存在速度调节问题。 相关参数：4J, 4K, 4L, 16F
接地故障	接地电流（通过专用电流互感器进行监控）超过选定的电流。测试输出电缆绝缘和电机绝缘。确定并排除任何接地故障原因。 相关参数：40, 4P, 16N
散热器过热	软起动器在极高的温度下工作。 - 检查通风和冷却是否充分。 - 通过增大参数 4M 重新启动延时中设置的值，减少连续起动次数。 相关参数：4M
液位高	这是为可编程输入选择的名称。参看输入跳闸。
高压	这是为可编程输入选择的名称。参看输入跳闸。
输入跳闸	软起动器的可编程输入已设为跳闸功能，并已激活。排除触发条件。 相关参数：6A, 6B, 6C, 6D, 6E, 6F, 6G, 6H, 6I, 6J, 16G, 16H
瞬时过电流	电机电流急剧上升，可能是在电机运行时堵转条件造成的。这可能意味着发生负载阻塞现象。 在检测到中等故障电流时，也可能发生跳闸。这可能说明系统短路。 相关参数：4E, 4F, 16D
瞬时过电流第二阶段	输出电流急剧上升，可能是短路条件造成的。确定并排除故障原因。 相关参数：4U, 4V, 16D
内部通信故障	控制器和电源接口 PCB 之间的通信发生故障。 - 检查控制器的输入控制电压是否在指定范围内（端子 A11 和 A12）。 - 检查控制器和接口 PCB 之间的光缆是否连接好。 - 检查每条光缆的接收 (Rx) 端是否发光。 此跳闸不能调节。
内部故障	MVS 因内部故障跳闸。联系当地供应商，了解故障代码 (X) 的含义。 相关参数：无
L1 缺相 L2 缺相 L3 缺相	在起动前检查起动器是否检测到并显示缺相。 在运行状态下，起动器检测到受影响的相的电流降至编程电机额定电流的 2% 以下，且持续时间超过 1 秒，这说明进线侧缺相或与电机的连接断开。 检查起动器和电机的电源连接、输入连接和输出连接。 可控硅发生故障，尤其是可控硅发生故障开路，也会造成缺相。只能通过更换可控硅，并检查起动器性能，才能明确诊断可控硅是否发生故障。 相关参数：无
L1-T1 短路 L2-T2 短路 L3-T3 短路	在起动前检查起动器是否检测到并显示功率组件短路或旁路接触器内部短路。 此跳闸不能调节。
控制电压小	控制器控制电压下降到要求的电平之下。 检查接口 PCB 处的电源电压是否为 24VAC/VDC (±20%)。 此跳闸不能调节。
液位低	这是为可编程输入选择的名称。参看输入跳闸。
低压	这是为可编程输入选择的名称。参看输入跳闸。

显示	可能的原因/建议的解决办法
电机连接	软起动器和电机之间的连接有问题。如果只影响一相，错误消息说明哪个相（T1、T2、T3）受影响。 - 确保采用星形（三线）连接法，把电机连接到端子 T1、T2 和 T3。MVS 不支持三角形（六线）连接法。 - 检查电源接口 PCB 和 MVS 之间的光缆是否连接好。 - 检查软起动器的每个输出相，看看电源电路是否连续输出。 在起动和停止过程中，当软起动器输入端子 L1、L2 和 L3 电流不平衡时，也可能发生此跳闸。 相关参数： 无
电机连接 TX	其中 X 是 1、2 或 3。 电机采用星形连接法或三角形连接法连接软起动器错误。 - 检查电机和软起动器之间的各个连接，看看供电电路是否畅通。 - 检查电机接线盒上的连接。 此跳闸不能调节。 相关参数： 无
电机过载（热模型）	电机达到最大热容量。过载可能是下列原因造成的： - 软起动器保护设置与电机热容量不匹配 - 每小时起动次数过多 - 输出过大 - 电机绕组损坏 排除过载原因，让电机冷却。 相关参数： 1A, 1B, 1C, 1D, 9B, 16A
电机热敏电阻	电机热敏电阻输入（端子 B4, B5）的外部电阻超过 2.8kΩ。 - 如果在施加电源时起动器跳闸，表明端子 B4, B5 没有连接热敏电阻。如果不使用热敏电阻，必须将端子 B4-B5 连接起来。 - 如果起动器在运行时跳闸，表明电机绕组温度升高。找出电机绕组过热的原因。 相关参数： 16I
网络通讯（接口和网络之间）	网络主设备给起动器发送了跳闸命令，或者网络通信有问题。 检查网络存在的通信问题原因。 相关参数： 16K
无流量	这是为可编程输入选择的名称。参看输入跳闸。
过电压	电源出现电压冲击。发生电压冲击的原因包括互感器抽头调节器有问题，或者大变压器负载丢失。 - 检查是否针对本地条件正确配置了起动器。 - 监控电源电压，确定并排除电压波动原因。 相关参数： 4S, 4T, 16W
相序	软起动器输入端子（L1, L2, L3）上的相位顺序错误。 检查 L1, L2, L3 上的相位顺序，确保参数 4G 里的设置适合设备。 相关参数： 4G
PLC	这是为可编程输入选择的名称。参看输入跳闸。
掉电 / 电源电路	在发出起动命令时，起动器的一相或多相没有通电。 - 检查在发出起动命令时，主接触器是否闭合，是否在软停止结束前一直保持闭合状态。 - 检查 MVS 熔断器，确定电源三相是否正常。 此跳闸不能调节。
水泵故障	这是为可编程输入选择的名称。参看输入跳闸。
起动器通信（接口和软起动器之间）	软起动器和任选的通信模块之间的连接可能有问题。取下并重新安装模块。如果仍然有问题，请联系当地经销商。 在软起动器保持通电状态时，通信模块停电。 相关参数： 16J
禁用起动器	这是为可编程输入选择的名称。参看输入跳闸。

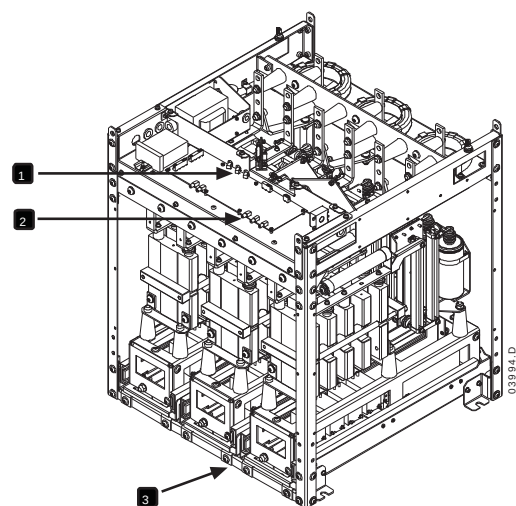
显示	可能的原因/建议的解决办法
欠电流	电机电流急剧下降，这是卸载造成的。下降原因包括部件（轴、皮带或联轴节）破裂，或者水泵空转。 相关参数：4C, 4D, 16C
欠电压	电源电压下降到在参数 4Q 里选择的电压之下。发生欠电压的原因包括电源小，或者给系统增加大负载。 - 检查是否针对本地条件正确配置了起动机。 - 监测电源电压，确定电压波动原因。 相关参数：4Q, 4R, 16V
振动报警	这是为可编程输入选择的名称。参看输入跳闸。
VZC 故障 PX	其中“X”为 1、2 或 3。 电压检测系统发生故障。 分压电阻失效，或者电源接口 PCB 发生故障。 联系 AuCom 寻求建议。

LED 位置

非导通 LED 和触发 LED 位于电源接口 PCB 上。非导通 LED 在起动过程中应该很暗，当旁路接触器闭合时应该熄灭。触发 LED 在起动过程中应该亮，在旁路接触器闭合且软起动器进入运行模式之前应该熄灭。

门极驱动适配器 PCB、门极驱动 PCB 和门极驱动触发 PCB 位于各个相触臂功率组件上。

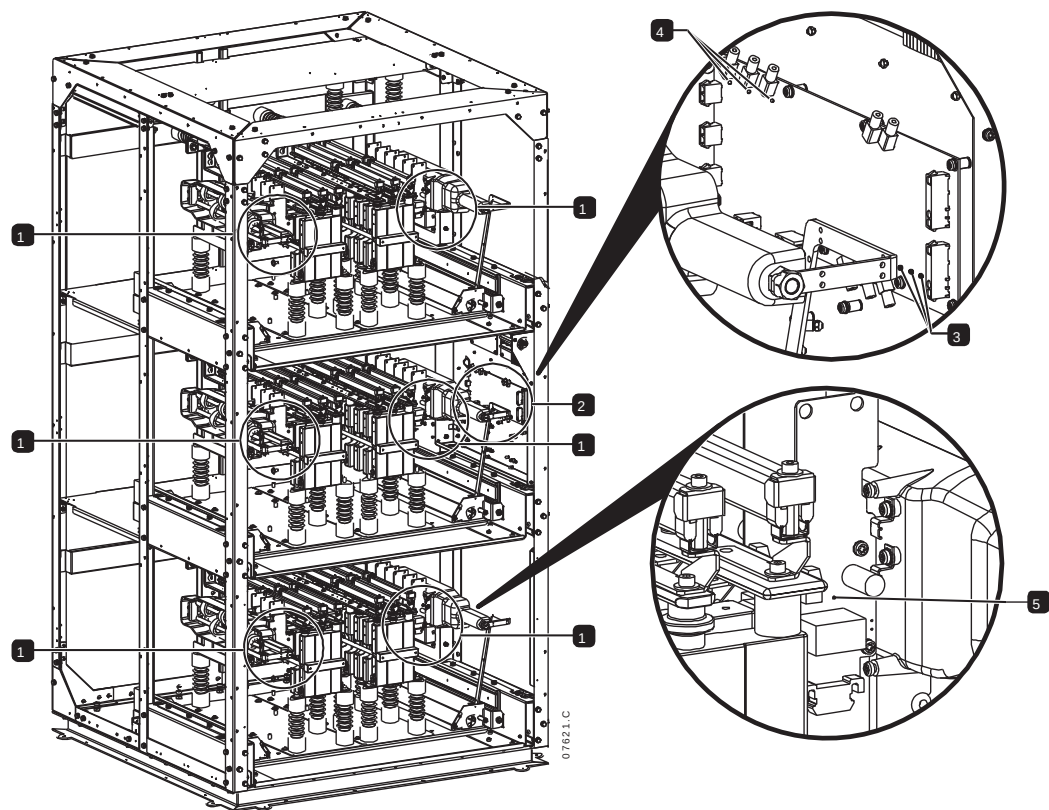
MVS（V02~V07 型）



1	触发 LED（红色）
2	非导通 LED（绿色）

3	门极驱动 PCB、门极驱动适配器 PCB 和门极驱动触发 PCB
---	----------------------------------

MVS (V13 型)



1	门极驱动触发 PCB 位置
2	电源接口 PCB 位置
3	电源接口触发 LED (红色)

4	非导通 LED (绿色)
5	门极驱动触发 LED

12.3 一般故障

下表说明已知的、但不跳闸或不发出警告的软起动器故障。

症状	可能的原因
软起动器不会对控制器上的 START (起动) 和 RESET (复位) 按钮做出响应。	软起动器可能处于远程控制模式。当软起动器处于遥控模式时，起动器上的本地 LED 不亮。按一次 LCL/RMT (本地/远程) 按钮切换到本地控制。
软起动器不响应来自控制输入的命令。	- 软起动器可能处于本地控制模式。当软起动器处于本地控制模式时，起动器上的本地 LED 亮。按一次 LCL/RMT (本地/远程) 按钮切换到本地控制。 - 控制电缆可能连接错误。检查远程控制起动输入、远程控制停止输入和远程控制复位输入配置是否正确（参看 <i>控制电缆</i> 了解详细信息）。 - 给远程控制输入发送的信号可能错误。轮流激活每个输入信号，测试输入信号。起动器上相应的远程控制输入 LED 应该亮。
软起动器不响应来自本地控制或遥控的起动命令。	- 软起动器可能在等待重新起动延时过去。重新起动延时长度受参数 4M 重新起动延时 控制。 - 可能电机太热，不允许起动。如果参数 4N 电机温度测量 设置为测量，只有在软起动器计算后发现电机有足够热容量成功完成起动时，软起动器才允许起动。等待电机冷却下来，再尝试起动。 - 可能通过可编程输入禁用起动器。如果参数 6A 设置为起动器禁用，并且 C53, C54 上存在开路，则 MVS 不会起动。如果不再需要禁用起动器，闭合输入电路。 注意  参数 6Q 本地/远程：控制何时启用 LCL/RMT (本地/远程) 按钮。
电机达不到全速。	- 如果起动电流太小，电机不能产生足够转矩加速到全速。软起动器可能会因起动极限时间而跳闸。 注意  确保电机起动参数适合应用要求，使用预期的电机起动曲线。如果把参数 6A 或 6F 设置为电机参数选择，检查相应的输入是否处于预期的状态。 - 负载可能发生阻塞现象。检查负载是否严重过载，转子是否被锁住了。
电机工作不稳定。	MVS 里的可控硅至少要有 5A 电流才能闭锁。如果在额定电流小于 5A 的电机上测试软起动器，可控硅可能无法正常闭锁。
软停止结束得太快。	- 软停止设置可能对电机和负载不合适。检查参数 2H、2I、10H 和 10I 的设置。 - 如果电机负载很小，软停止的作用很有限。
在采用两线遥控时，遥控起动/停止命令覆盖自动起动/自动停止设置。	自动起动/自动停止功能仅能在三用于线或四线控制时的远程模式下使用。
不能保存参数设置。	- 确保在调节参数设置后，按 STORE (存储) 按钮保存新值。如果按 EXIT (退出)，不会保存更改。 - 检查参数写保护（参数 15B）是否设置为读写。如果参数写保护设置为只读，则可以查看参数，但不能更改参数。必须输入安全存取密码，才能更改参数写保护设置。 - 控制器上的 EEPROM 可能发生故障。EEPROM 发生故障也会使软起动器跳闸，并且控制器将显示消息：参数超出范围。联系当地供应商寻求建议。
注意！切断主电源	如果连接三相电源，软起动器不激活运行仿真。这样可以防止意外触发直接起动。

13 维护

13.1 维护时间表

下表列出最低维护要求。你的维护计划应该规定更频繁的维护。在某些环境条件下（例如有尘土的环境或潮湿环境），把维护频率提高到每年一次。

零部件	说明	间隔时间
开关	检查触点情况	每两年
主接触器	检查磨损情况和扭矩螺栓	每两年
旁路接触器	检查磨损情况和扭矩螺栓	每两年
功率因数校正电容接触器	检查磨损情况和扭矩螺栓	每两年
控制端子	检查紧固情况	每两年
接地端子	检查紧固情况	每两年
电缆接线头	检查紧固情况	每两年
普通 MVS	清洁情况	每两年

13.2 需要的工具

可以用下列工具维护 MVS 起动器：

- 内六角扳手（标准公制）
- 16mm 扳手
- 16mm 套筒扳手
- 20Nm 以下扭矩扳手
- #20 梅花头螺丝刀
- 3mm 小平头螺丝刀
- 万用表
- 中压绝缘试验器

13.3 红外热像

在 MVS 调试完毕，电机满负荷运行之后，拍摄母线和其他重要部件的红外热像。

把当前热像与调试前的热像进行比较，这是维护计划的一部分。

目视检查是否有尘埃和碎屑。

13.4 接触器维护

参看接触器手册了解使用说明和维护说明。

1. 作为常规维护的一部分，进行耐压试验，试验电压不低于额定试验值的一半。
2. 根据制造商提供的维护说明书，检查所有连接的扭矩值。

13.5 隔离开关



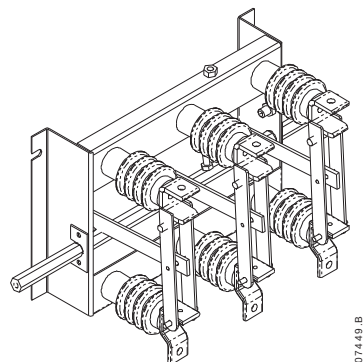
警告

当电流流过电机或电容器时，切勿操作开关。

隔离开关适合在 MVS 开关柜中使用，不适合在室外使用。在使用隔离开关时，必须在电源侧安装断路器等类似装置，以便限制可能发生故障的电源。必须在开关的电机侧安装熔断器。

1. 在开始操作隔离开关之前，将电源隔离开。
2. 检查开关触点是否有磨损迹象。如果有磨损迹象，请联系当地经销商订购备件。
3. 取下隔离开关锁销时，检查微动开关是否激活。
4. 把开关打到闭合位置，检查开关每个刀的接触电阻。

5. 用不起绒的抹布清洁隔离开关。在清洁隔离开关时，可能要用热肥皂水擦拭。
6. 在触点上，用 Electrolube 清洁剂 (Electrolube 零件编号：CG35A) 清洁主触点和主臂。



调节到 $60\mu\Omega$ (微欧) 以下

13.6 相触臂组件对齐 (V13 型)

在滑进滑出相触臂时，相触臂处于自由活动状态。

在调试和维护过程中，以及在安装相触臂时，检查相触臂是否对齐。



警告

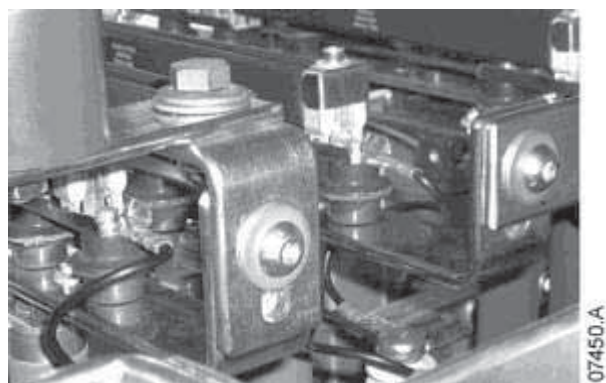
请勿一次拆卸多个相触臂。



注意

在对齐相触臂之后，拧紧所有螺栓。

1. 松开后母线固定螺栓和相触臂后面的 4 个圆头内六角螺丝。松开电阻点的母线固定螺栓。



2. 松开相触臂组件两边固定在托架上的相触臂组合安装螺栓。
3. 取下两边的相触臂防松螺母。



4. 把相触臂组件滑出来。
5. 把相触臂组件滑进去，检查对齐情况。
6. 按需要调整左右两边的相触臂。
7. 调整并固定主相触臂连接固定螺栓。
8. 拧紧两边的锁杆到 10Nm 扭矩。
9. 拧紧相触臂两边的螺母和垫圈到 10Nm 扭矩。
10. 拧紧母线上的圆头螺栓（夹紧）到 30Nm 扭矩。
11. 拧紧相触臂组件上的圆头螺栓。拧紧到 12Nm 扭矩。
12. 必要时重复上述第三步到第十步，重新调节相触臂组件。



07451.B

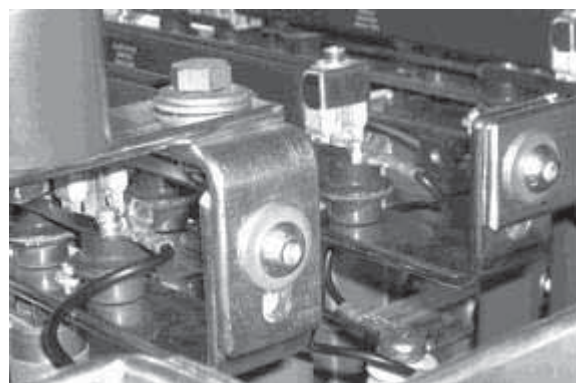
13.7 卸下相触臂（V13 型）



警告

请勿一次拆卸多个相触臂。

1. 松开相触臂后面的两个相触臂连接螺栓。



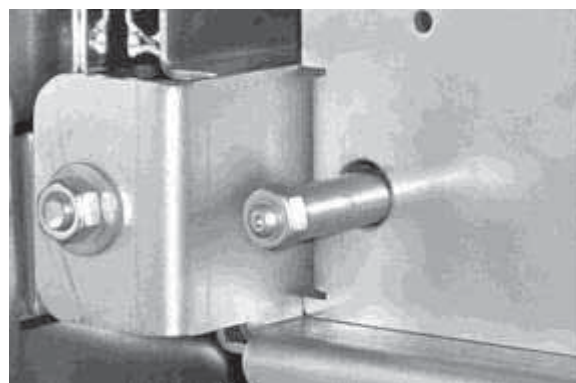
07450.A

2. 取下螺母和垫圈，取下两边的连杆螺栓。
3. 把右边的控制器拔下来。



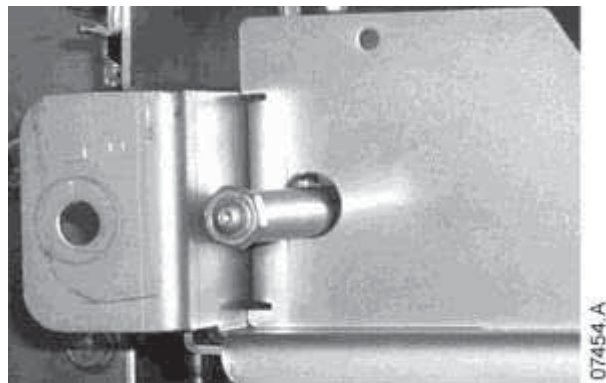
07451.B

4. 取下两边的螺母和垫圈，取下连杆螺栓。

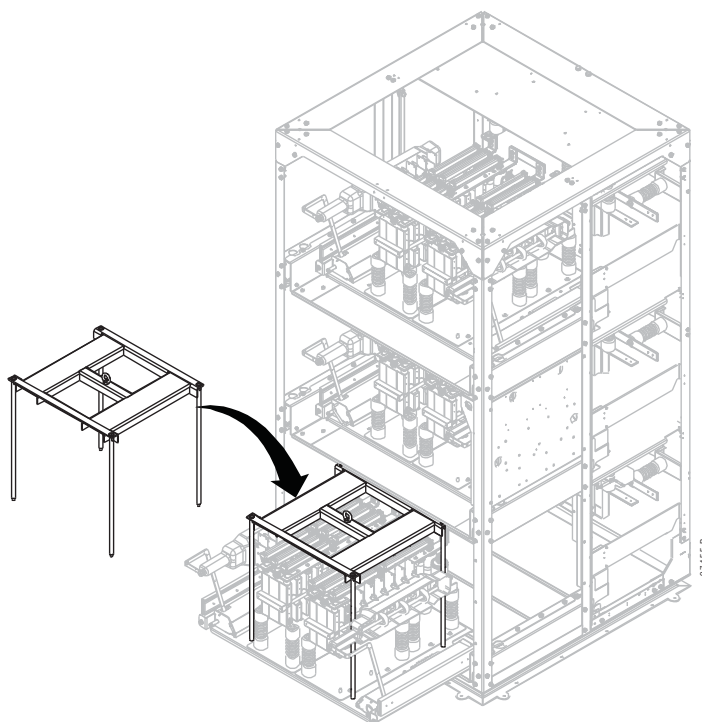


07453.A

5. 取出相触臂。



用吊运架卸下相触臂



用叉车卸下相触臂：

1. 把相触臂滑出开关柜。
2. 把吊运架放在相触臂上，拧紧螺栓。
3. 让叉之间相距 210mm。
4. 小心不要触摸任何部件，慢慢把叉滑进吊运架下面的叉导槽。
5. 稍稍升起叉，让吊运架离开定位孔。
6. 卸下相触臂。

用提升机卸下相触臂：

1. 把相触臂滑出开关柜。
2. 把提升机的钢索拴在吊环上。
3. 慢慢升起相触臂，让相触臂保持平稳，防止它旋转。



注意

这里需要使用吊运架组件（零件编号：995-06391-00）。

14 附录

14.1 参数默认值

如果需要供应商或维修技术员的协助，请在下表上填写所有参数设置。

1	第一组电机设置	用户设置 1	用户设置 2	默认值
1A	电机额定电流			100A
1B	锁定转子时间			00m:10s
1C	锁定转子电流			600% 额定电流
1D	电机服务系数			105%
2	起动/停止方式-1			
2A	起动方式			恒定电流
2B	起动斜坡时间			00m:01s
2C	初始电流			400% 额定电流
2D	电流极限			400% 额定电流
2E	保留			
2F	突跳起动时间			0ms
2G	突跳起动幅值			500% 额定电流
2H	停止模式			滑行停止
2I	停止时间			00m:00s
3	自动起动/停止			
3A	保留			
3B	保留			
3C	自动停止方式			关
3D	自动停止时间			00h:01m
4	保护设置			
4A	起动极限时间			00m:20s
4B	起动极限时间-2			00m:20s
4C	欠电流			20% 额定电流
4D	欠电流延时			00m:05s
4E	瞬时过电流			400% 额定电流
4F	瞬时过电流延时			00m:00s
4G	相位顺序			正向
4H	电流不平衡			30%
4I	电流不平衡延时			00m:05s
4J	频率测量			运行
4K	频率变化			±5Hz
4L	频率延时			00m:05s
4M	重新起动延时			30m:00s
4N	电机温度测量			不测量
4O	接地故障电流			1A
4P	接地故障延时			00m:03s
4Q	欠电压			100V
4R	欠电压延时			00m:05s
4S	过电压			7200V
4T	过电压延时			00m:05s
4U	瞬时过电流第二阶段			4400A
4V	瞬时过电流延时第二阶段			10 毫秒
5	自动复位跳闸（保留）			
5A	保留			

6	输入			
6A	输入 A 功能			输入跳闸 (N/O)
6B	输入 A 名称			输入跳闸
6C	输入 A 跳闸			总是打开
6D	输入 A 跳闸延时			00m:00s
6E	输入 A 初始延时			00m:00s
6F	输入 B 功能			输入跳闸 (N/O)
6G	输入 B 名称			输入跳闸
6H	输入 B 跳闸			总是打开
6I	输入 B 跳闸延时			00m:00s
6J	输入 B 初始延时			00m:00s
6K	保留			
6L	保留			
6M	远程复位逻辑			常闭 (N/C)
6N	保留			
6O	保留			
6P	保留			
6Q	本地/远程:			总是打开
6R	遥控通信			远程控制时启用
7	输出			
7A	继电器 A 功能			主接触器
7B	继电器 A 开延时			00m:00s
7C	继电器 A 关延时			00m:00s
7D	继电器 B 功能			运行
7E	继电器 B 开延时			00m:00s
7F	继电器 B 关延时			00m:00s
7G	继电器 C 功能			跳闸
7H	继电器 C 开延时			00m:00s
7I	继电器 C 关延时			00m:00s
7J	保留			
7K	保留			
7L	保留			
7M	低电流指示			50% 额定电流
7N	高电流指示			100% 额定电流
7O	电机温度指示			80%
7P	模拟输出 A			电流 (%额定电流)
7Q	模拟 A 范围			4-20mA
7R	模拟 A 最大值			100%
7S	模拟 A 最小值			0%
7T	保留			
7U	保留			
7V	保留			
7W	保留			
8	显示器			
8A	语言			English
8B	F1 按钮功能			自动启动/停止设置
8C	F2 按钮功能			未设置
8D	显示电流或功率			电流
8E	屏幕左上角			起动器状态
8F	屏幕右上角			空白
8G	屏幕左下角			千瓦时
8H	屏幕右下角			运行小时数

8I	图形数据			电流(%额定电流)
8J	图形显示时段			10 秒
8K	图形显示最大值			400%
8L	图形显示最小值			0%
8M	电流校准			100%
8N	主电源电压			400V
8O	电压校准			100%
9	电机数据-2			
9A	保留			
9B	电机额定电流-2			100A
9C	保留			
9D	保留			
9E	保留			
10	起动/停止方式-2			
10A	起动方式-2			恒定电流
10B	起动斜坡-2			00m:01s
10C	初始电流-2			400% 额定电流
10D	电流极限-2			400% 额定电流
10E	保留			
10F	突跳起动时间-2			0 毫秒
10G	突跳起动幅值-2			500% 额定电流
10H	停止方式-2			滑行停止
10I	停止时间-2			00m:00s
11	RTD/PT100 (保留)			
11A	保留			
12	滑环电机			
12A	电机数据 1 斜坡			单坡
12B	电机数据 2 斜坡			单坡
12C	转换时间			150 毫秒
12D	滑环减速			50%
15	高级			
15A	存取密码			0000
15B	参数写保护			读写
15C	紧急运行			禁用
16	保护措施			
16A	电机过载			起动器跳闸
16B	起动极限时间			起动器跳闸
16C	欠电流			起动器跳闸
16D	瞬时过电流			起动器跳闸
16E	电流不平衡			起动器跳闸
16F	频率			起动器跳闸
16G	输入 A 跳闸			起动器跳闸
16H	输入 B 跳闸			起动器跳闸
16I	电机热敏电阻			起动器跳闸
16J	起动器通信			起动器跳闸
16K	网络通信故障			报警并记录
16L	保留			
16M	电池/时钟故障			报警并记录
16N	接地故障			起动器跳闸
16O	保留			
16P	保留			
16Q	保留			

16R	保留			
16S	保留			
16T	保留			
16U	保留			
16V	欠电压			起动器跳闸
16W	过电压			起动器跳闸
20	限制			

14.2 附件

通信接口

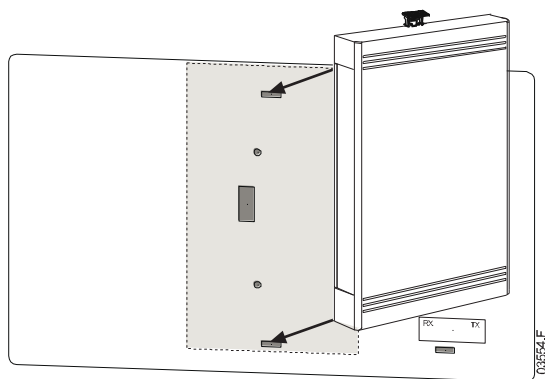
MVS 软起动器支持通过易于安装的通信接口进行网络通信。每个软起动器每次可以支持一个通信接口。

可用的协议：

以太网（Profinet、Modbus TCP、Ethernet IP）、Profibus、DeviceNet、Modbus RTU 和 USB。

- 安装通信模块

通信模块装到控制器背面：



PC 软件

WinMaster 是用于控制和监视软起动器的专用软件包。WinMaster 兼容 AuCom 的所有软起动器系列，适合在调试过程中进行参数管理。AuCom 具备下列功能：

- 操作控制（起动、停止、复位、快速停止）
- 起动器状态监视（就绪、起动、运行、停止、跳闸）
- 性能监视（电机电流、电机温度）
- 上载参数设置
- 下载参数设置

如要与 MVS 一起使用 WinMaster，必须给软起动器配备 USB 模块（PIM-USB-01）或 Modbus 模块（PIM-MB-01）。

参看 WinMaster 帮助了解详细信息。

其他 MVS 附件

可以增强 MVS 起动器功能的其他附件包括：

- RTD 保护继电器
- 电机保护继电器（安装在 MVS 外面）
- 功率表
- 指示灯
- 起动按钮、停止按钮和复位按钮
- 本地/远程选择开关
- 开关柜内部低压部分照明灯
- 开关柜加热器
- 电机加热器电源和接触器
- 控制变压器
- 测量 VT
- 中压/低压控制电源变压器



注意

可以订购其他附件。

710-15852-00A
E710-15852-00AJE



AuCom Electronics Ltd
上海市浦东新区金海路1000号金
领之都26幢4层A座
邮编: 201206
电话: +86 21 5877 5178
传真: +86 21 5877 6378
电子邮件: techsupport@aucom.com.cn
网址: www.aucom.com/zh