

1FSD08110 产品说明书

概述

1FSD08110 是为高压大功率 IGBT 开发的光纤接口的高性能数字驱动器，适用于两电平及多电平变流器，数字化控制可优化 IGBT 开关性能，同时集成了“智能故障管理系统”，为 IGBT 提供最优化的保护，其良好的 EMC 特性，适用于恶劣的电磁场环境，已经在新能源、轨道交通、工业传动及智能电网等各个领域广泛使用。

1FSD08110 是针对 $140 \times 190\text{mm}$ 及 $140 \times 130\text{mm}$ 封装的模块，如 Infineon IHM 与 ABB HiPak 开发的即插即用型驱动器，适用于不同厂商的相同封装 IGBT。

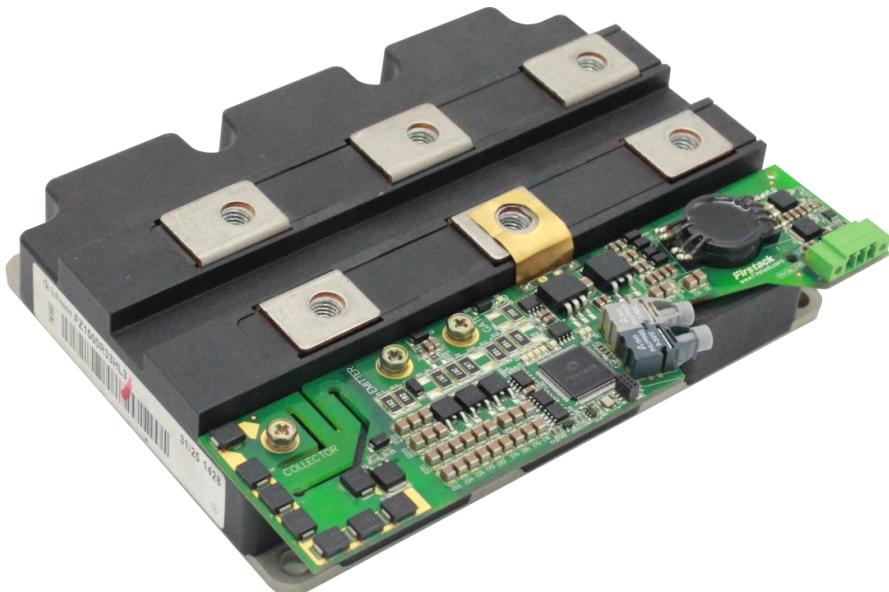


图 1 产品照片

目录

| | |
|-----------------------|----|
| 概述 | 1 |
| 系统框架图 | 3 |
| 使用步骤及注意事项 | 4 |
| 机械尺寸图 | 5 |
| 引脚定义 | 7 |
| 状态指示灯说明 | 8 |
| 驱动参数 | 9 |
| 主要功能说明 | 11 |
| ◆ 短路保护——didt | 11 |
| ◆ 短路保护——电阻 | 11 |
| ◆ 欠压保护 | 12 |
| ◆ 软关断 | 12 |
| ◆ 数控有源钳位 | 13 |
| ◆ 分级关断 | 14 |
| ◆ 脉冲异常保护(预留) | 16 |
| ◆ 智能故障管理系统 (预留) | 16 |
| ◆ 故障编码返回 (预留) | 17 |
| ◆ 光纤口告知信号 | 18 |
| 门极电阻位置指示 | 19 |
| 订购信息 | 20 |
| 变更信息 | 20 |
| 技术支持 | 20 |
| 法律免责声明 | 20 |
| 联系方式 | 20 |

系统框架图

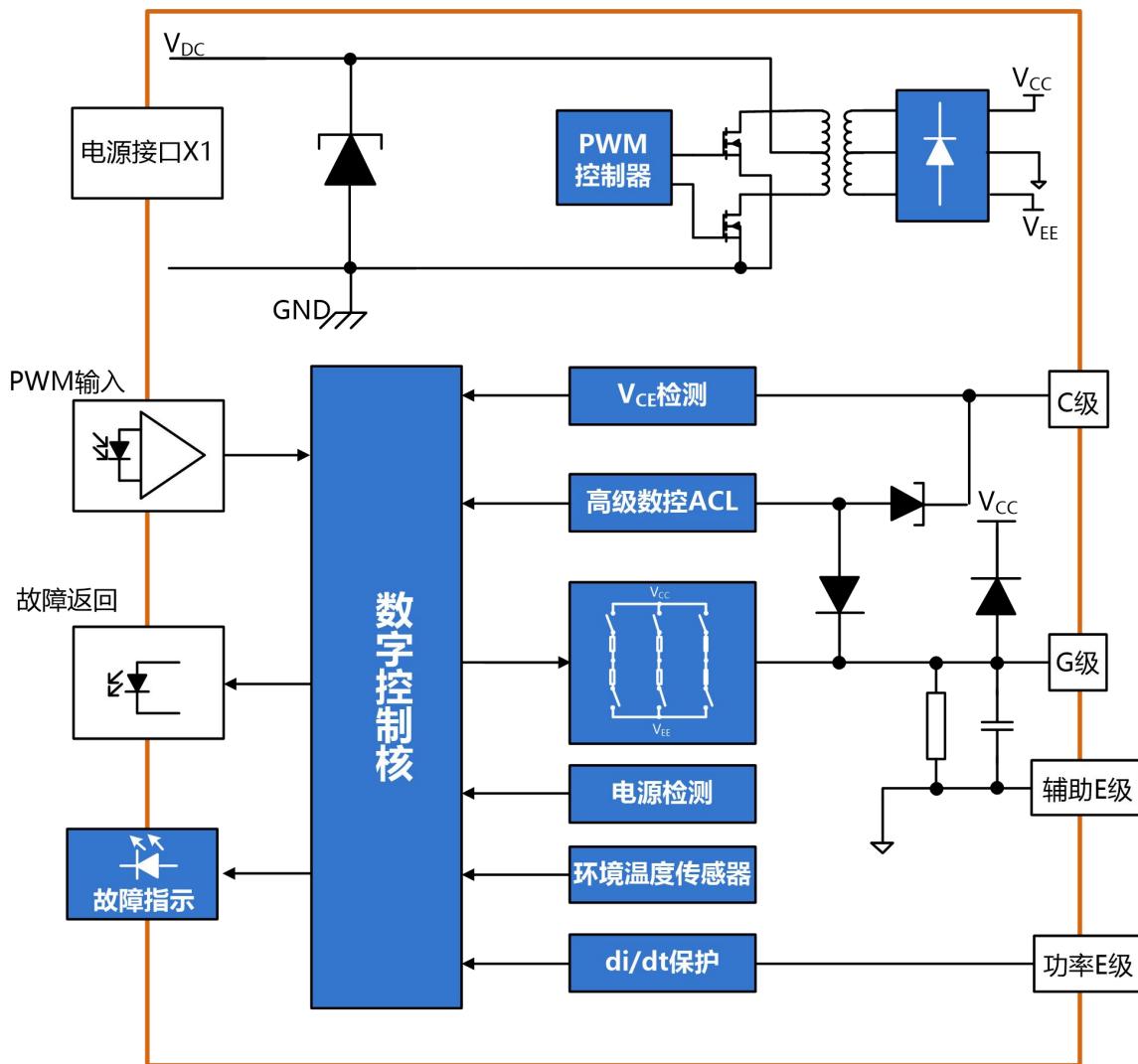


图 2 系统框架图

原边电源输入直流电压 15V，通过隔离电源得到系统副边所需的供电电压，保证系统的能量来源； PWM 信号经光纤传输直接到副边，经过放大得到半导体器件 IGBT 的驱动信号。

当门极开通时，若没有发生短路故障，则主功率器件饱和导通，IGBT-CE 两端电压接近于零，IGBT-CE 检测被复位，相应的软关断电路不启动；若发生短路故障，门极开通的过程中，主功率器件退出饱和区，IGBT-CE 两端电压接近于母线电压，IGBT-CE 检测被置位，并启用软关断电路来保护主功率器件，同时故障信号经光纤传到上位机；当没有 PWM 信号输入时，门极则一直处于负压关断状态。

使用步骤及注意事项

驱动器简便使用的相关步骤如下：

1. 选择合适的驱动器

使用驱动器时，应注意该驱动器适配的 IGBT 模块型号。对于非指定 IGBT 模块无效，使用不当可能会导致驱动和模块失效。

2. 将驱动器安装到 IGBT 模块上

对 IGBT 模块或驱动器的任何处理都应遵循国际标准 IEC 60747-1 第 IX 章或 IEC60340-5-2 要求的静电敏感器件保护的一般规范（即工作场所、工具等必须符合这些标准）。

如果忽视这些规范，IGBT 和驱动器都可能会损坏。



3. 将驱动器连接到控制单元

将驱动器接插件（光纤）连接到控制单元，并为驱动器提供合适的供电电压。

4. 检查驱动器功能

检查门极电压：对于关断状态，额定门极电压在相应的数据手册中给出，对于导通状态，该电压略大于 15V。另请分别检查对应有控制信号和无控制信号时驱动器的输入电流。

对于 Firstack 的数字驱动器，驱动器提供合适的供电电压后，驱动状态指示灯 TEST(绿色)常亮。

这些测试应在安装前进行，因为安装后可能无法接触到门极端子。

5. 设置和测试功率单元

系统启动之前，建议用单脉冲或双脉冲测试方法分别检查每个 IGBT 模块。Firstack 特别建议用户要确保 IGBT 模块即使在最恶劣的条件下也不会超过 SOA 规定的工作范围，因为这强烈依赖于具体的变换器结构。

机械尺寸图

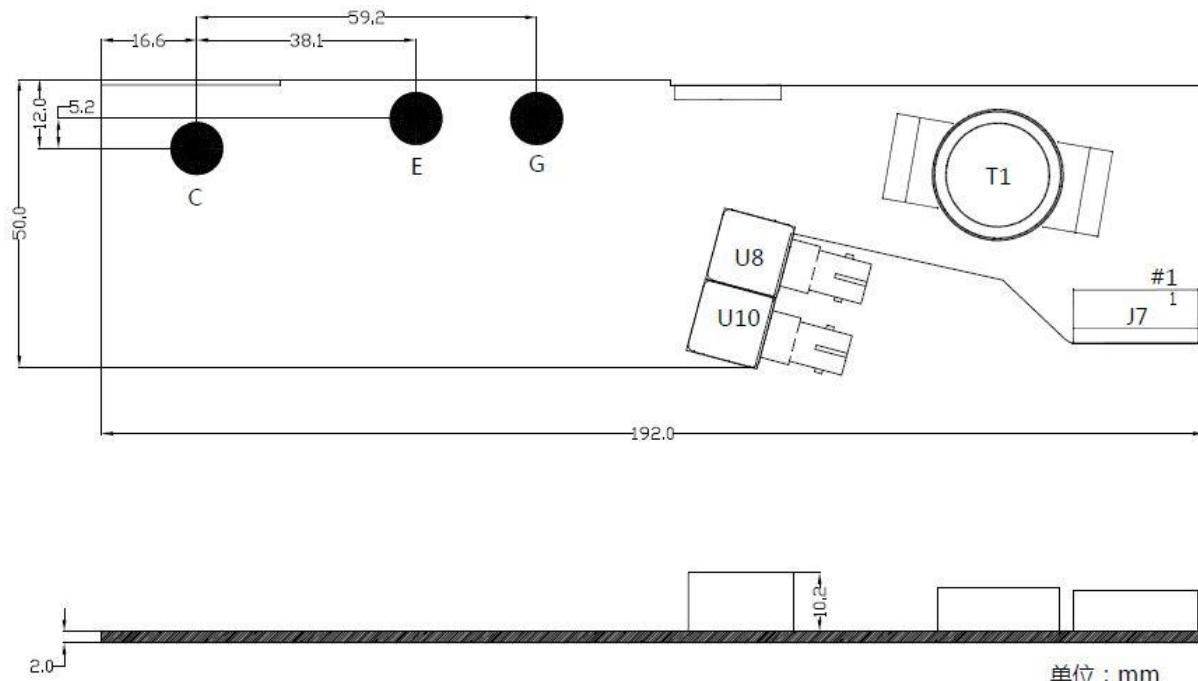


图 3 1FSD08110-S 尺寸图

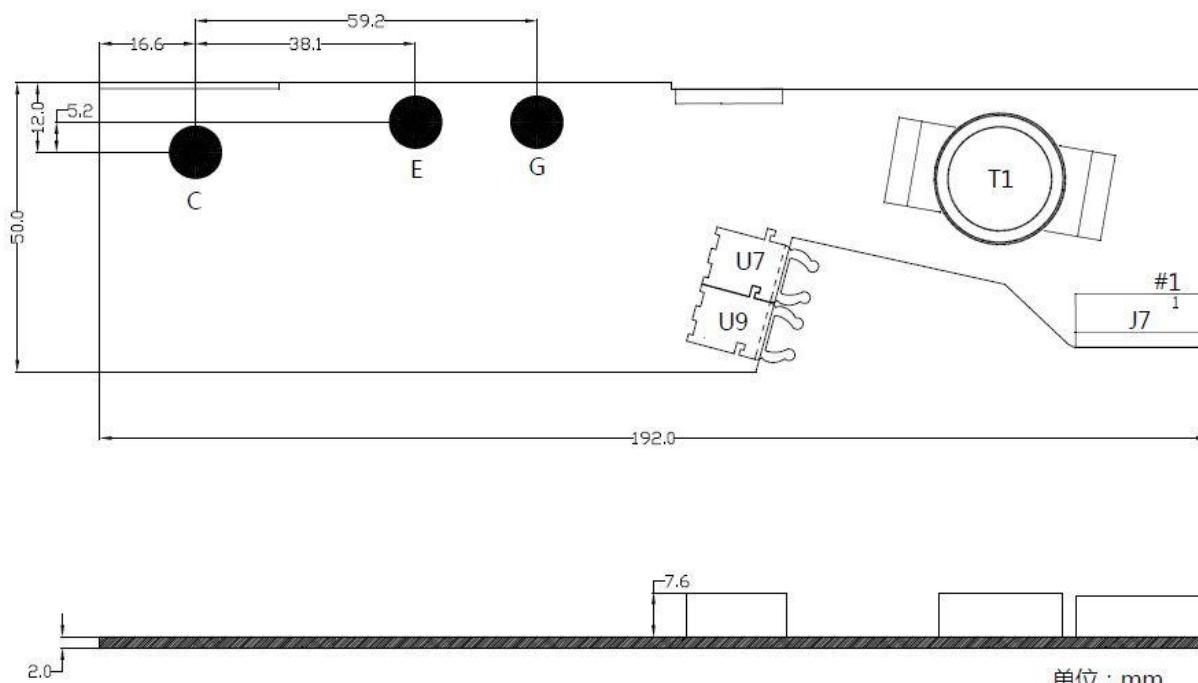


图 4 1FSD08110-V 尺寸图

备注：1FSD08110-S 和 1FSD08110-V 差别在光纤型号不同，另外高度略有差别。

接插件厂家及型号

| 序号 | 标号 | 厂家 | 型号 | 推荐配套端子 |
|----|-----|-------|--------------|--------------|
| 1 | J7 | 伍尔特 | 691325310003 | 691364300003 |
| 2 | U8 | AVAGO | HFBR-1412TMZ | |
| 3 | U7 | AVAGO | HFBR-1521Z | |
| 4 | U10 | AVAGO | HFBR-2412TCZ | |
| 5 | U9 | AVAGO | HFBR-2521 | |

引脚定义

| 引脚 | 命名 | 注释 | 引脚 | 命名 | 注释 |
|----|-----------------|-------|----|----|----|
| 1 | GND | 输入参考地 | 2 | NC | 悬空 |
| 3 | V _{DC} | 输入电压 | | | |

状态指示灯说明

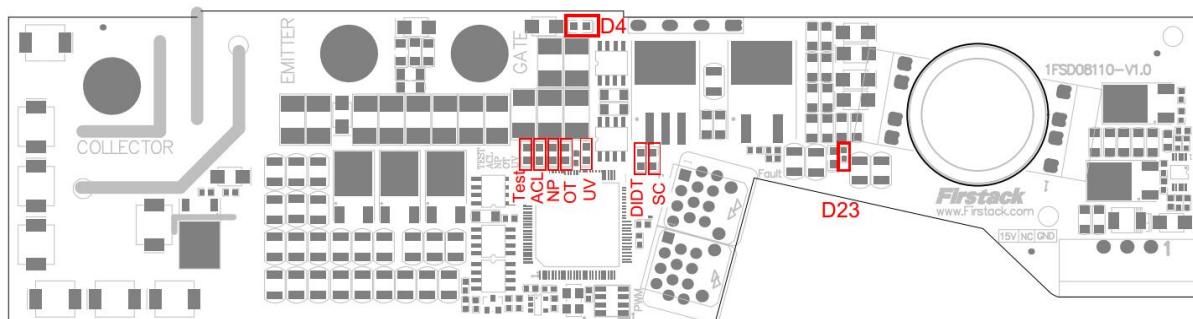


图 5 状态指示灯

为了方便客户使用，Firstack 驱动板上增加了若干状态指示 LED，便于客户了解驱动板及变流器工作状态，具体解释如下：

状态指示灯

| 序号 | 位号 | 丝印 | 注释 |
|----|-----|------|-------------------|
| 1 | D23 | D23 | 电源指示灯，上电常亮 |
| 2 | D4 | D4 | GE 信号指示灯，开通时亮，否则灭 |
| 3 | D7 | TEST | 供电正常，且无任何故障时亮，否则灭 |
| 4 | D9 | SC | 一次短路触发即常亮，除非重启 |
| 5 | D10 | NP | 该指示灯没有启用 |
| 6 | D11 | OT | 一次过温触发即常亮，除非重启 |
| 7 | D13 | ACL | 一次 ACL 触发即常亮，除非重启 |
| 8 | D14 | DIDT | 一次短路触发即常亮，除非重启 |
| 9 | D15 | UV | 一次欠压触发即常亮，除非重启 |

驱动参数

绝对最大额定值

| 参数 | 备注 | 最小 | 最大 | 单位 |
|-----------------|-----------------------|-----|-----|-------------------|
| V_{DC} | 对地 | | 16 | V |
| 门极最大输出电流 | | | 110 | A |
| 单路输出功率 | $T_A \leq 85^\circ C$ | | 8 | W |
| 测试电压(50Hz/1min) | | 6 | | KV _{RMS} |
| 工作温度 | | -40 | 85 | °C |
| 存储温度 | | -40 | 85 | °C |

推荐工作条件

| 参数 | 备注 | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|----------|----|------|-----|------|----|
| V_{DC} | | 14.5 | 15 | 15.5 | V |

电气特性

| 电源 | 备注 | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|------|---------|-----|------|-----|----|
| 电源电流 | 不带载 注 1 | | 0.15 | | A |
| 耦合电容 | 原副边 | | 9.5 | | pF |

电源监测

阈值 12.7 V

短路保护

V_{CE} 保护

V_{CE} 监测阈值 10.2 V

响应时间 注 2 8 μs

dIdt 保护

响应时间 3 μs

时间特性

开通延时 注 3 500 ns

关断延时 注 4 500 ns

| | | | |
|--------|-----|-----|-----|
| 上升时间 | 注 5 | 15 | ns |
| 下降时间 | 注 6 | 12 | ns |
| 故障保持时间 | | 30 | μ s |
| 故障阻断时间 | | 90 | ms |
| 输出特性 | | | |
| 门极开通电压 | | 15 | V |
| 门极关断电压 | | -10 | V |

除非有特殊说明，所有的数据都是基于+25°C 环温以及 $V_{DC}=15V$ 下测试。

注解说明：

1. 电源电流：驱动核连接 IGBT，无 PWM 输入；
2. 响应时间：从发生故障到开始执行软关断的时间；
3. 开通延时：不连接 IGBT 的条件下，从驱动输入的 PWM 信号上升沿传输到副边门极驱动上升沿所需的时间；
4. 关断延时：不连接 IGBT 的条件下，从驱动输入的 PWM 信号下降沿传输到副边门极驱动下降沿所需的时间；
5. 上升时间：不连接 IGBT 的条件下，从门极关断电压 (-10V) 的 10%至门极开通电压 (+15V) 的 90%的时
间量；
6. 下降时间：不连接 IGBT 的条件下，从门极开通电压 (+15V) 的 90%至门极关断电压 (-10V) 的 10%的时
间量。

主要功能说明

◆ 短路保护——di/dt

驱动电路具有 di/dt 保护功能。 di/dt 保护基于对功率射极端 (Power Emitter, PE) 和辅助射极端 (Auxiliary Emitter, AE) 的电压测量。辅助射极和功率射极之间的电压 V_{PA} 与集电极电流 I_c 的变化率 di/dt 成正比。

正常工作时, di/dt 一般在几十安培每微秒, 而当 IGBT 发生短路时, di/dt 会达到上千安培每微秒, 相差上百倍。由于 di/dt 保护直接监测电流的变化率, 不需要像 V_{CE} 监测那样需要一段空白时间 (Blank time), 因此, di/dt 响应更快。

与基于 V_{CE} 的短路保护相比, di/dt 保护响应更快, 信噪比更高, 在多电平应用领域, 有更明显的竞争力。

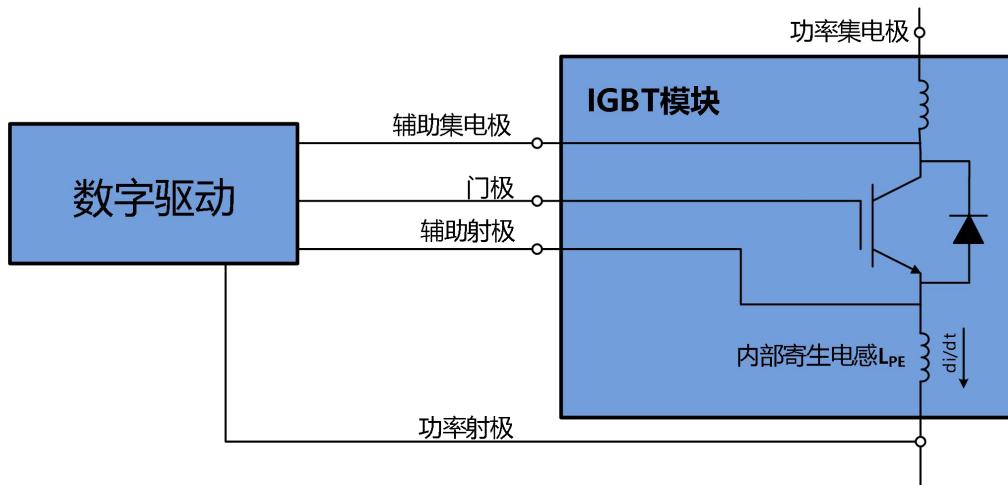
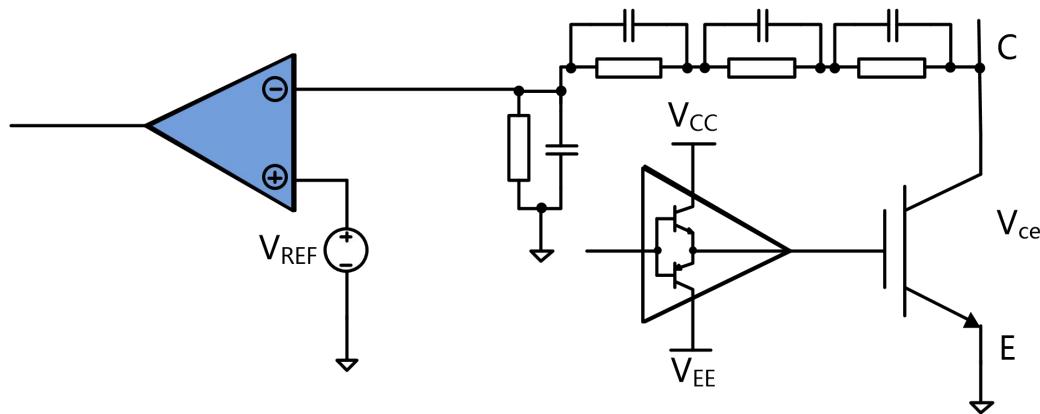


图 6 di/dt 检测电路

◆ 短路保护——电阻

驱动电路通过检测 IGBT 开通时的集电极电压 V_{CE} 来判断 IGBT 是否处于短路状态。

V_{CE} 电压通过电阻分压来检测。当 V_{CE} 电压超过设定阈值, 驱动判定 IGBT 处于短路状态, 驱动将启动软关断, 将 IGBT 缓慢地关断, 同时将故障返回给上位机。

图 7 V_{ce} 退饱和检测电路

◆ 欠压保护

驱动板同时监测副边正负电源，当副边正电压或者负电压的绝对值低于阈值电压时，驱动电路判定发生了欠压故障，将反馈一个故障信号给上位机。

Firstack 智能驱动强烈建议：不要让 IGBT 桥臂中的任一个 IGBT 工作在欠压状态。由于 C_{gc} 的存在，当桥臂中某个 IGBT 开通时，其带来的高 dv/dt ，可通过 C_{gc} 耦合到另一个 IGBT，导致该 IGBT 微导通。同时，较低的门极电压，将增大 IGBT 的开关损耗。

◆ 软关断

当发生直通短路时，IGBT 会迅速退饱和，其两端的电压 V_{ce} 会达到直流母线电压；而流过 IGBT 的电流 I_c ，会达到额定电流的 4 倍甚至更多，取决于 IGBT 的类型及门极电压。此时，IGBT 所消耗的功率，会瞬时达到兆瓦级。如果不能在短的时间内减小短路电流，IGBT 会因为芯片过热而烧毁。然而，如果短路时的关断速度像正常关断一样快，会产生很大的 di/dt ，由于寄生电感的存在，该 di/dt 会在 IGBT 两端带来很大的电压尖峰，使得 IGBT 过压击穿。

为了解决短路时的关断尖峰问题，Firstack 智能驱动电路引入了软关断技术。在 IGBT 发生直通短路时，在保证短路时间不超过 10us 的前提下，通过缓慢地降低门极电压 V_{ge} ，既保证了 IGBT 芯片不会因为过温烧毁，也有效降低了 di/dt ，避免了关断时的电压尖峰，保证了 IGBT 的安全。

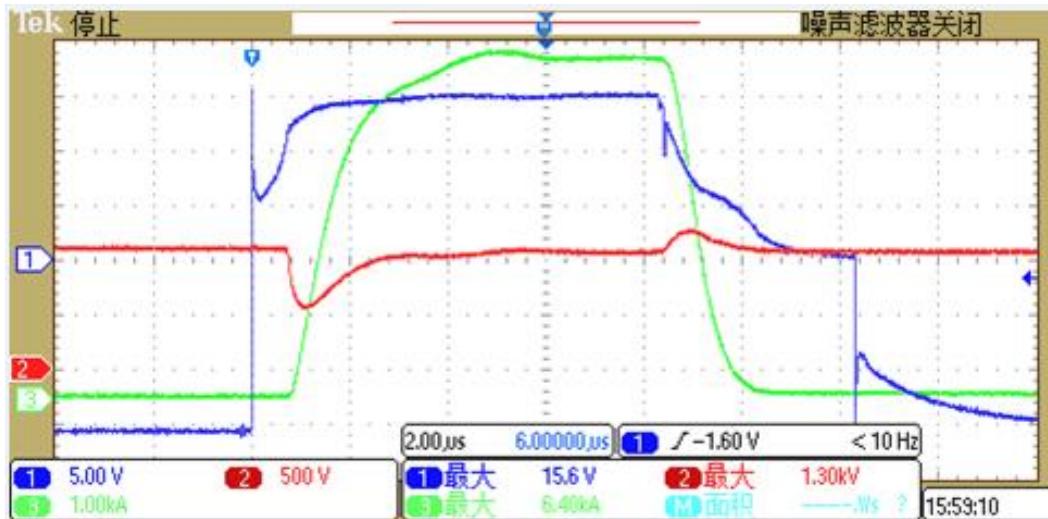


图 8 FF1400R17IP4 在 1100V 下的短路波形

上图中, CH1: V_{GE} (蓝色); CH2: V_{CE} (红色); CH3: I_c (绿色)

图 8 显示的是由 Firstack IGBT 驱动电路控制的 1700V/1400A IGBT(FF1400R17IP4)在直流母线为 1100V 时的短路波形。短路电流峰值 6400A (4.5 倍于额定电流), 在软关断的作用下, I_c 缓慢下降, V_{CE} 几乎没有任何的过冲, 安全地关断了 IGBT。

◆ 数控有源钳位

在系统出现过载或者负载侧短路时, IGBT 的关断电流会大幅增加。在这些工况下, 有源钳位可以保护 IGBT, 避免由于关断过压引起的失效。

当 V_{CE} 电压超过 TVS 的阈值后, TVS 被击穿, 电流灌入门极, 使得 V_{GE} 上升, IGBT 进入线性区, 从而将关断电压限制在安全的范围内。

为了提升钳位效果, Firstack 科技引入了数控有源钳位, 在门极增加了一个“数控电流源”。当流过 TVS 的电流 I_z 大于某个阈值后, 关断 N 管, 同时启动“数控电流源”。此时, $I_z = I_g + I_d$, 通过数控电流源, 将 I_z 保持在一个低值, TVS 一直处于微弱的击穿状态, 直到关断结束。

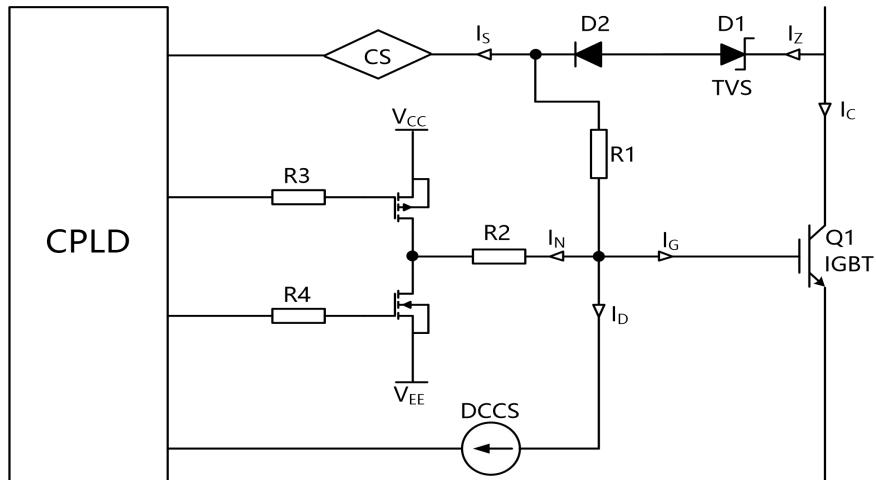


图 9 数控有源钳位原理示意图

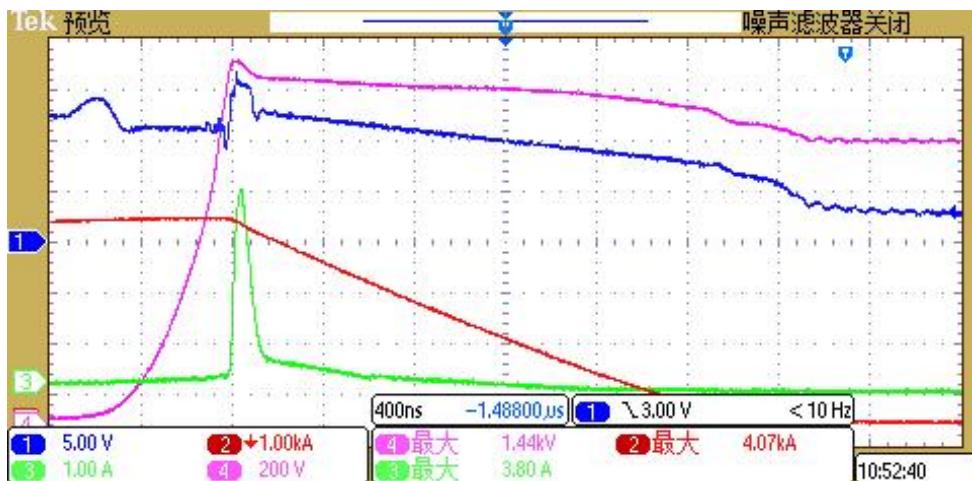


图 10 数控有源钳位波形

上图中, CH1: V_{GE} (蓝色); CH2: I_c (红色); CH3: I_{TVS} (绿色); CH4: V_{CE} (粉红色)

◆ 分级关断

在一些大杂散电感的应用场合中, 比如 NPC I 型三电平的大换流回路, IGBT 每次关断都会面临关断尖峰过高的风险。由于 TVS 热容的限制, 有源钳位技术并不适用于这些场合, 这时分级关断技术就能起到很大的作用。通过在关断过程中使用不同的关断电阻, 来优化整个关断过程, 达到抑制关断尖峰的作用。

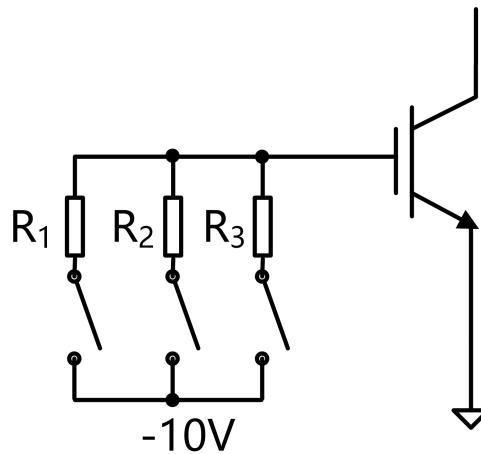


图 11 分级关断原理图

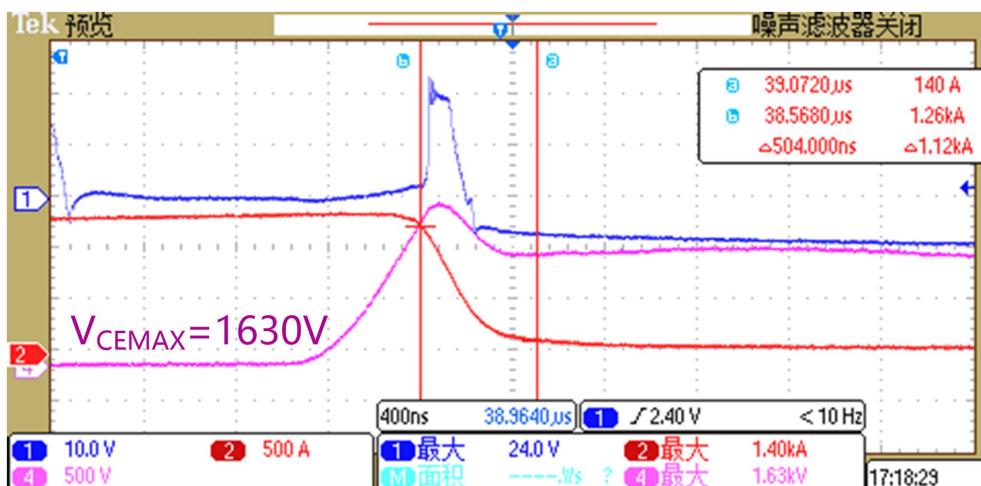


图 12a 不带分级关断

上图中, CH1: V_{GE} (蓝色); CH2: I_c (红色); CH4: V_{CE} (粉红色)

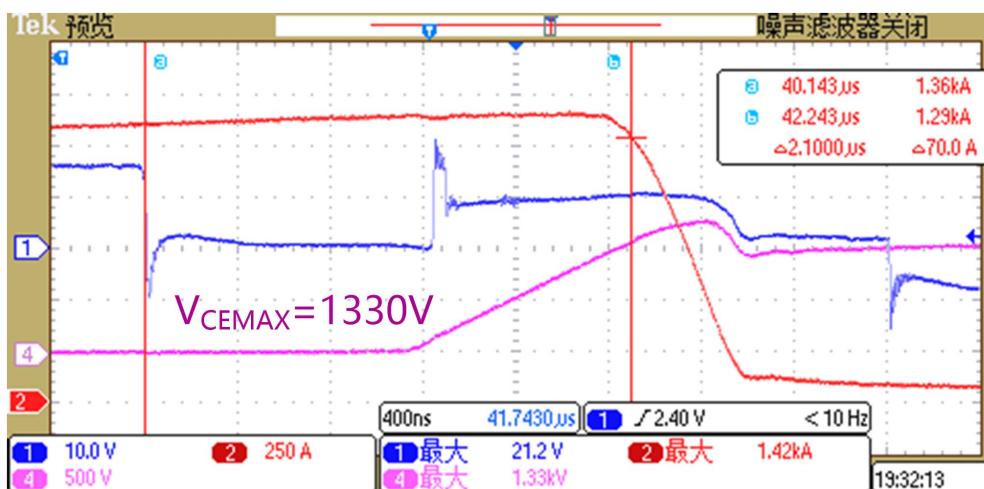


图 12b 带分级关断

上图中, CH1: V_{GE} (蓝色); CH2: I_c (红色); CH4: V_{CE} (粉红色)

◆ 脉冲异常保护(预留)

光纤通信具有抗干扰能力强，绝缘等级高等优点。同时，在使用光纤时，也存在光纤卡扣不牢，光纤线转弯半径不够等问题，容易引起漏光、光衰等现象，在光纤头接收端，产生大量杂散、高频的窄脉冲。这些窄脉冲，会引起管子快速地开通关断，产生极大的热，对于高压大功率的管子的危害极大，需要严格防范。

Firstack 智能驱动采取两种方法来防范这些异常脉冲：

- 实时监测 PWM 脉宽，若监测到 PWM 脉宽小于某个预设值时，驱动滤除窄脉冲，不报故障；
- 实时监测 PWM 的频率，但连续若干个上升沿的时间间隔短于某个预设值后，判定为存在脉冲异常，报故障。

◆ 智能故障管理系统（预留）

在 NPC I 型三电平中，直流母线电压 V_{DC} 高于任意一个 IGBT 的耐压值，因此不论是正常工作或故障情况下，都必须保证外管 $S_4(S_1)$ 先于内管 $S_3(S_2)$ 关断，否则 $S_3(S_2)$ 将因为独自承受全部的直流母线电压 V_{DC} 而损坏。

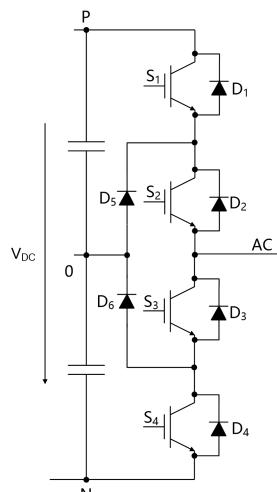


图 13 NPC I 型三电平拓扑

在传统的 I 型三电平驱动设计时，一般是通过上位机来保证正确的关断时序，比如当 S_3 发生短路故障时，驱动板先将 S_3 的故障信号告知上位机，再由上位机来统一协调关断时序，由此也就存在如下几个风险：

短路保护时间超出 IGBT 最大承受时间： S_3 自身短路检测时间一般在 8us 左右，再

加上故障通信时间、上位机滤波时间、以及 S_4 的关断时间（高压大功率模块关断时间普遍较长，在 4~6us），整个保护时间将超出 10us，也就超出了 IGBT 的短路安全工作范围！

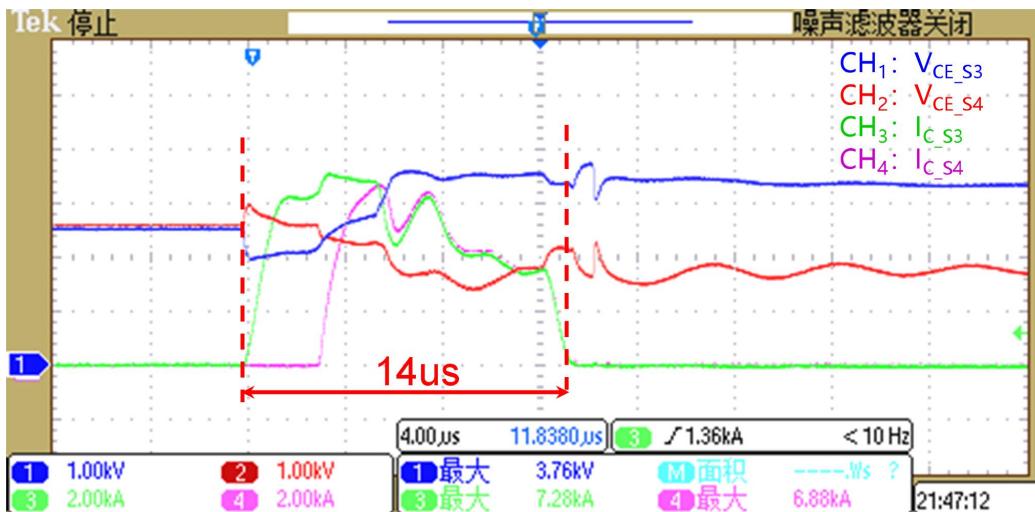


图 14 传统驱动器针对 NPC I 型三电平拓扑短路波形

飞仕得的数字驱动通过 di/dt 检测技术缩短短路检测时间，驱动监测到故障后告知上位机，由上位机来执行时序保护动作。通过优化短路检测时间及与上位机进行交互能确保 IGBT 在故障时可靠关断。

◆ 故障编码返回（预留）

随着新能源大规模并网越来越普遍，对于变流器可靠性的要求也越来越高。现场运行时故障发生的种类和频次的统计，以及严重失效后的原因分析，也变得越来越重要。

传统的驱动设计，在发生故障时，仅仅告知上位机，发生了故障，变得越来越不能满足客户的需求。为了给用户提供更多的故障信息，在原有 0/1 的基础上，我们增加了故障通信功能，将故障类别以及故障发生的时序，通过编码的方式，告知上位机。

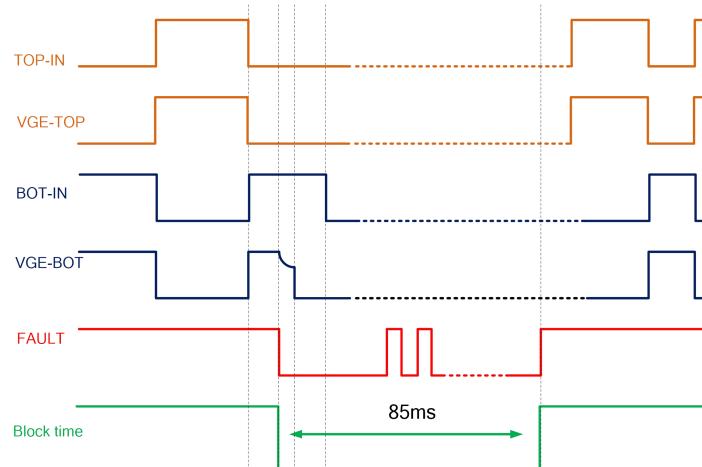


图 15 故障通信时序图

◆ 光纤口告知信号

光纤在使用中过程中，存在光纤口卡扣不牢/脱落，光纤线转弯半径不够等现象。

为了确保光纤正常通讯，Firstack 智能驱动配置了光纤口应答功能，具体如下：

- 当驱动板正常工作时，每收到一个 PWM 指令，在 PWM 指令的上升沿和下降沿，返回光纤头的灯都会熄灭短暂的 700ns，作为接收到指令的应答

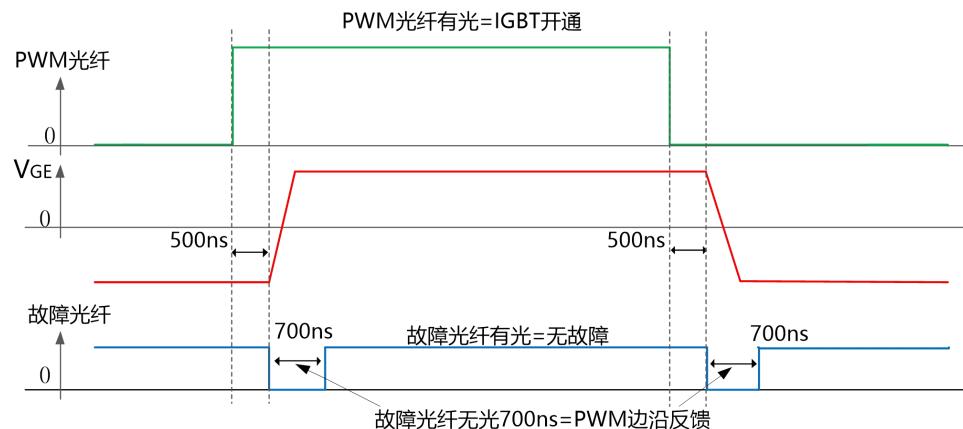


图 16a 正常情况下

- 当驱动板检测到故障后，返回光纤头的灯将熄灭 30us 以上，作为故障信号通知上位机

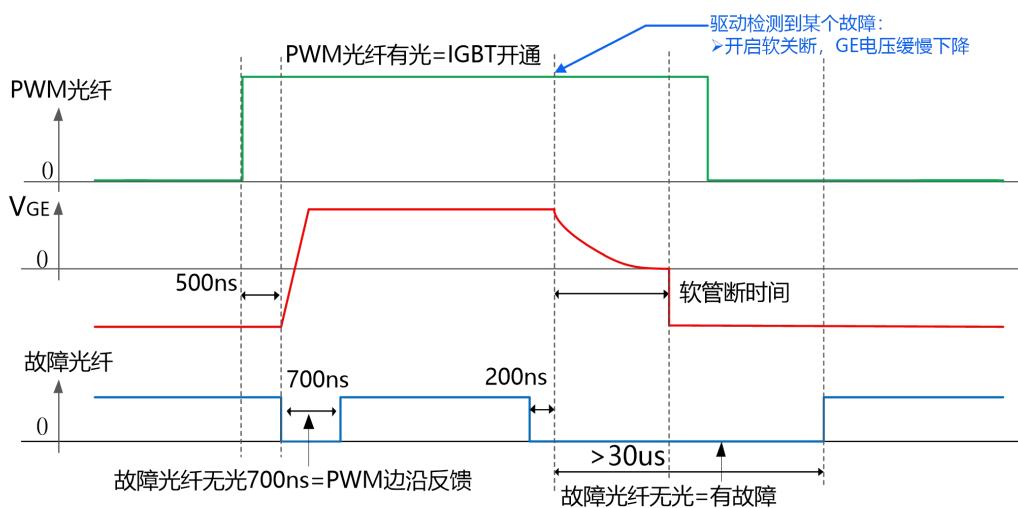


图 16b 故障情况下

通过返回光纤头灭灯时间的长短，上位机可以准确地区分应答信息与故障信息。

门极电阻位置指示

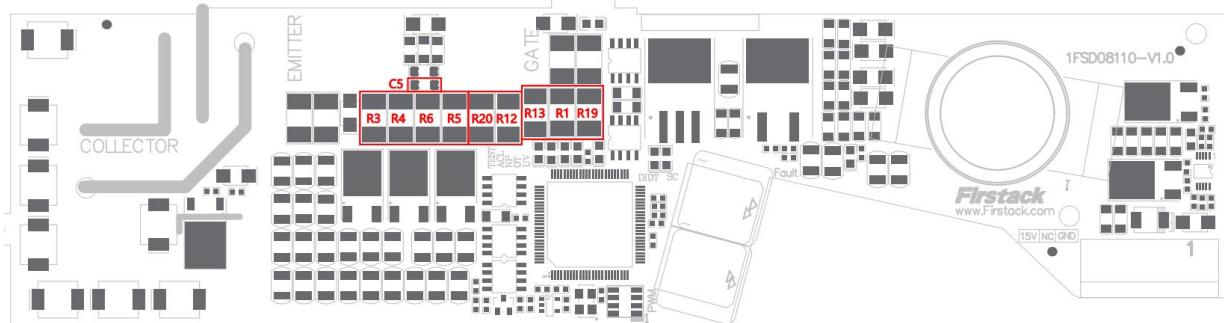


图 17 门极电阻位置指示图

门极参数

| R_{GON} | R_{GOFF} | C_{GE} |
|----------------|------------------------|----------|
| R3//R4//R5//R6 | R1//R12//R13//R19//R20 | C5 |

常用模块门极阻值表

| IGBT 模块 | 驱动型号 | C_{GE} (nF) | R_{GON} (Ω) | R_{GOFF} (Ω) |
|---------------------|-------------------------------|---------------|------------------------|-------------------------|
| ALL 1700V model | 1FSD08110-17-A1 | NC | NC | NC |
| ALL 3300V model | 1FSD08110-33-A2 | NC | NC | NC |
| TIM2400ESM17-TSA000 | 1FSD08110Y01 | NC | 0.8 | 1.7 |
| FD1200R17HP4-K_B2 | 1FSD08110Y02 | NC | 2 | 2.2 |
| 5SNA1500E330305 | 1FSD08110-5SNA1200E330100 | 330 | 1.5 | $\approx 3*$ |
| 5SNA1200E330100 | 1FSD08110-5SNA1200E330100 | 330 | 1.5 | $\approx 3*$ |
| 5SNA1000N330300 | 1FSD08110-5SNA1200E330100 | 330 | 1.5 | $\approx 3*$ |
| FZ1200R33HE3 | 1FSD08110-FZ1200R33HE3 | 330 | 1.5 | $\approx 4*$ |
| FZ1000R33HE3 | 1FSD08110-FZ1200R33HE3 | 330 | 1.5 | $\approx 4*$ |
| FZ1500R33HE3 | 1FSD08110-FZ1500R33HE3 | 330 | 1.5 | $\approx 5*$ |
| CM1200HC-66H | 1FSD08110-CM1200HC-66H | 330 | 1.5 | $\approx 4*$ |
| TIM1000ECM33-PSA011 | 1FSD08110-TIM1000NSM33 | 330 | 1.5 | $\approx 4*$ |
| TIM1000NSM33-PSA011 | 1FSD08110-TIM1000NSM33 | 330 | 1.5 | $\approx 4*$ |
| DIM1000NSM33-TS000 | 1FSD08110-TIM1000NSM33 | 330 | 1.5 | $\approx 4*$ |
| TIM1500ESM33-PSA012 | 1FSD08110-TIM1500ESM33-PSA012 | 330 | 1.5 | $\approx 5*$ |

订购信息

1FSD08110 可以支持多个厂家不同型号的 IHM 封装模块，在选购时，请在驱动型号后面，添加模块型号，以便我们提供最符合您需求的驱动。

选购时，请提供具体的驱动型号，格式如下：1FSD08110-xxx，xxx 表示具体的模块型号，如 1FSD08110-FZ3600R17KE3。

变更信息

2025-10-28，门极电阻位置指示图标注错误，已修正。

技术支持

Firstack 专业的团队会为您提供业务咨询、技术支持、产品选型、价格与交货周期等相关信息，保证在 48 小时内针对您的问题给予答复。

法律免责声明

本说明书对产品做了详细介绍，但不能承诺提供具体的参数对于产品的交付、性能或适用性。本文不提供任何明示或暗示的担保或保证。

Firstack 保留随时修改技术数据及产品规格，且不提前通知的权利。适用 Firstack 的一般交付条款和条件。

联系方式

电话：+86-571 8817 2737

传真：+86-571 8817 3973

邮编：310011

网址：www.firstack.com

邮箱：sales01@firstack.com

地址：杭州市上城区同协路 1279 号西子智慧产业园 5 号楼 4-5 楼

