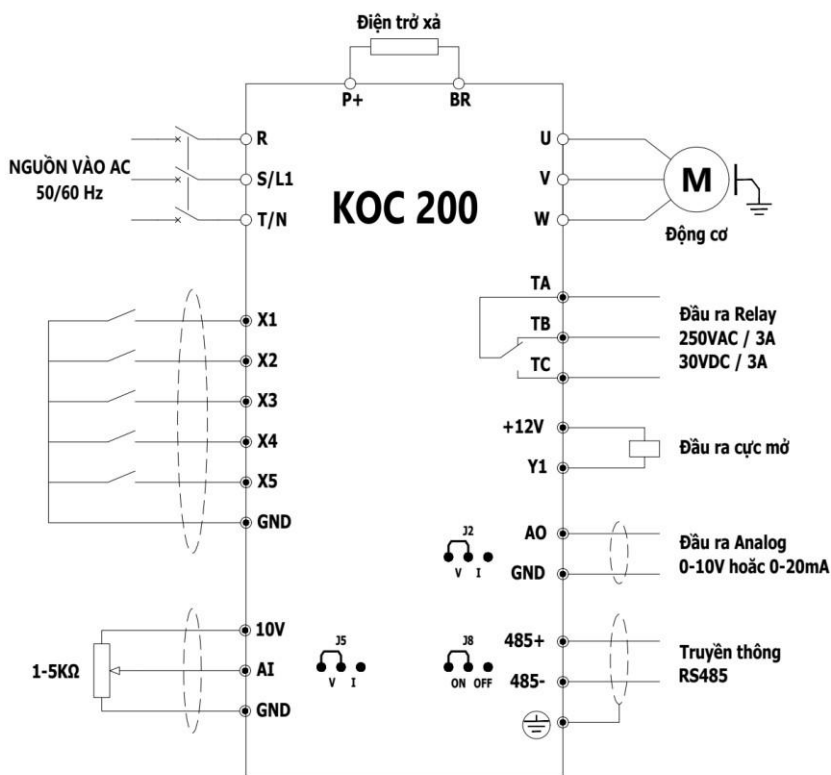


HƯỚNG DẪN SỬ DỤNG NHANH

BIẾN TẦN KOC 200

1. Sơ đồ kết nối



➤ Lưu ý:

- R, S, T cầu đấu đầu vào nguồn 3 PHA 380V.
- L1, N cầu đấu đầu vào nguồn 1 PHA 220V.
- Điện trở xả được lắp tùy theo từng ứng dụng thực tế.

Tham số	Chức năng	Mô tả giá trị cài đặt	Giá trị mặc định	Sửa đổi
Nhóm b8: Tham số hệ thống				
b8-03	Reset	1: Khôi phục cài đặt mặc định ngoại trừ tham số động cơ 2: Khôi phục cài đặt mặc định bao gồm cả thông số động cơ	0	★
Nhóm b0: Tham số chức năng cơ bản				
b0-02	Lệnh chạy	0: Điều khiển bằng bàn phím 1: Điều khiển bằng công tắc ngoài 2: Điều khiển bằng truyền thông	0	☆
b0-03	Lựa chọn nguồn điều khiển tần số chính X	0: Chiết áp trên bàn phím 1: Thay đổi tần số bằng nút UP/DOWN trên bàn phím (Lưu tần số) 2: Thay đổi tần số bằng nút UP/DOWN trên bàn phím (Không lưu tần số) 3: Cài qua cổng AI (0~10V/0~20mA) 4: Qua sự kết hợp giữa các nguồn (Cài qua b1-15) 5: Qua tần số đặt trước (Ở phần cài tần số các cấp của đa cấp) 6: Truyền thông	0	☆
b0-04	Tần số lớn nhất	50.0Hz ~ 999.9Hz	50.00Hz	★
b0-05	Giới hạn trên tần số	Giới hạn dưới tần số (b0-06) ~ Tần số max (b0-04)	50.00Hz	★

2. Bảng tham số cài đặt cơ bản

b0-06	Giới hạn dưới tần số	0.0 ~ Giới hạn trên tần số	0.0Hz	★
b0-08	Cài đặt tần số tham chiếu	Từ 0.0 ~ Giới hạn trên tần số	10.0Hz	☆
b0-10	Thời gian tăng tốc	0.1 ~ 999.9s	Tùy vào model	☆
b0-11	Thời gian giảm tốc	0.1 ~ 999.9s	Tùy vào model	☆
b0-12	Hướng quay	0: Quay thuận 1: Quay ngược 2: Cấm quay ngược	0	☆
b0-14	Bù moment	0.0 ~ 30.0%	Tùy vào model	☆
b0-16	Tần số sóng mang	2.0 ~ 16.0kHz	Tùy vào model	★
b0-24	Đơn vị cài tần số	0: 0.1 Hz 1: 1 Hz	0	☆
b0-25	Chế độ điều khiển động cơ	0: Điều khiển V/F 1: Điều khiển V/F nâng cao 2: Điều khiển Vector đơn giản 3: Điều khiển Vector nâng cao 4: Điều khiển lực căng	0	★
b0-26	Chức năng chọn ứng dụng	0: Chế độ chung 1: PID 3: Chế độ bơm nước nhỏ thông minh 4: Chế độ máy CNC 6: Ứng dụng momen xoắn lớn nhất khi khởi động 7: Chế độ chạy dừng nhanh	0	★
Nhóm b1: Cài đặt vận hành phụ trợ				

b1-04	Chế độ dừng	0: Dừng theo giảm tốc 1: Dừng tự do	0	★
b1-09	Tần số chạy JOG thuận	0.0 ~ 50.0Hz	10.0Hz	☆
b1-10	Tần số chạy JOG nghịch	0.0 ~ 50.0Hz	10.0Hz	☆
b1-11	Thời gian tăng tốc JOG	0.1 ~ 999.9s	Tùy vào model	☆
b1-12	Tần số giảm tốc JOG	0.1 ~ 999.9s	Tùy vào model	☆
b1-15	Kết hợp các nguồn tần số	0: Chiết áp bàn phím + Tần số tham chiếu 2: Chiết áp bàn phím + AI 4: Tần số tham chiếu + AI 6: Tần số tham chiếu + Đa cấp tốc độ 7: Chiết áp bàn phím + Đa cấp tốc độ 8: AI + PLC 9: Tần số đặt trước	0	★
b1-17	Đa cấp tốc độ 1	Cấp tốc độ 1	5.0Hz	☆
b1-18	Đa cấp tốc độ 2	Cấp tốc độ 2	10.0Hz	☆
b1-19	Đa cấp tốc độ 3	Cấp tốc độ 3	15.0Hz	☆
b1-20	Đa cấp tốc độ 4	Cấp tốc độ 4	20.0Hz	☆
b1-21	Đa cấp tốc độ 5	Cấp tốc độ 5	25.0Hz	☆
b1-22	Đa cấp tốc độ 6	Cấp tốc độ 6	37.5Hz	☆
b1-23	Đa cấp tốc độ 7	Cấp tốc độ 7	50.0Hz	☆
Nhóm b2: Lựa chọn chức năng cổng đầu vào				
b2-13	Lựa chọn chức năng X1	0: Không chức năng	3	★

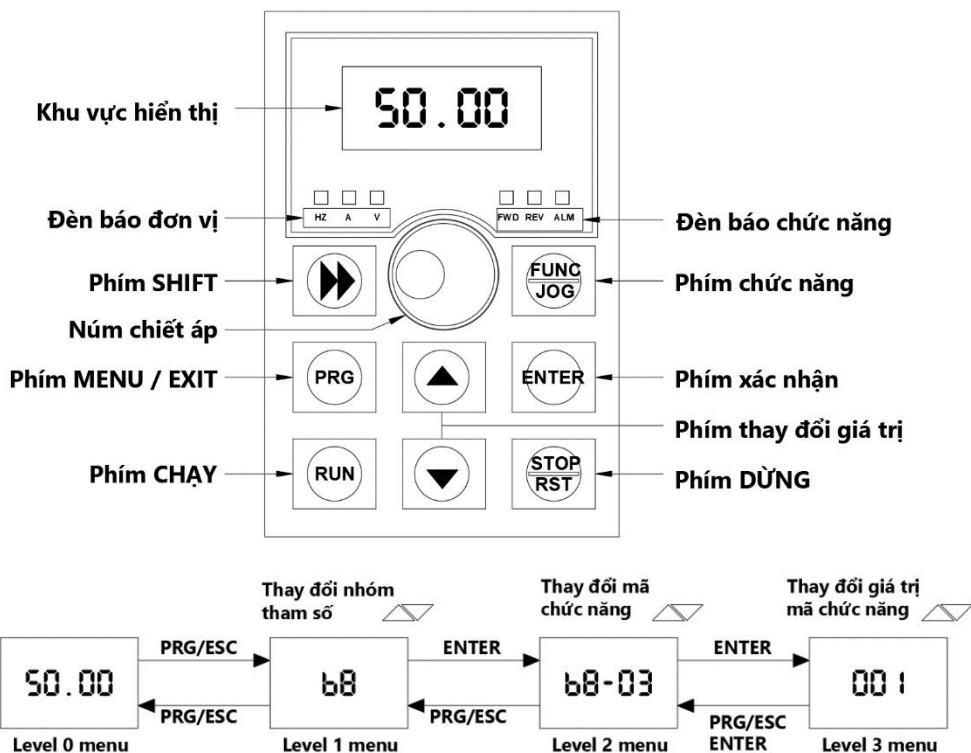
b2-14	Lựa chọn chức năng X2	1: Chạy JOG thuận	4	★
b2-15	Lựa chọn chức năng X3	2: Chạy JOG ngược	0	★
b2-16	Lựa chọn chức năng X4	3: Chạy thuận (FWD)	0	★
b2-17	Lựa chọn chức năng X5	4: Chạy ngược (REV)	0	★
		5: Chế độ 3 dây		
		6: Dừng tự do		
		13: Đa cấp tốc độ 1		
		14: Đa cấp tốc độ 2		
		15: Đa cấp tốc độ 3		
		20: Chuyển đổi nguồn tần số		
b2-18	Chế độ điều khiển chạy thuận/ngược	0: Chế độ Two-line 1	0	★
		1: Chế độ Two-line 2		
		2: Chế độ Three-line 1		
		3: Chế độ Three-line 2		
		4: Chế độ Three-line 3		
b2-19	Bảo vệ khởi động	0: Lệnh chạy không tác dụng khi bật nguồn	0	★
		1: Lệnh chạy tác dụng khi bật nguồn		
b2-20	Cài đặt ngõ ra Relay	0: Không cài đặt	5	☆
		1: Biến tần trạng thái sẵn sàng		
		2: Biến tần đang chạy		
		3: Biến tần đang chạy ở tốc độ 0		
		5: Biến tần báo lỗi		
		7: Cài tần số mở phanh (FDT)		
b2-25	Cài tần số mở phanh (FDT)	0.0Hz ~ Giới hạn trên tần số	10.0Hz	☆
Nhóm b4: Tham số động cơ				
b4-00	Điện áp định mức động cơ	0 ~ 500V: 380V 0 ~ 250V: 220V	Tùy vào model	☆

b4-01	Dòng điện định mức động cơ	0.1 ~ 999.9A	Tùy vào model	☆
b4-02	Tốc độ định mức động cơ	0 ~ 9999 RPM	Tùy vào model	☆
b4-03	Tần số định mức động cơ	1.0 ~ 999.9Hz	Tùy vào model	☆
b4-17	Công suất định mức động cơ	0.0 ~ 2000.0KW	Tùy vào model	☆
b4-16	Dò động cơ	1: Dò động cơ kiểu tĩnh	0	☆

“★”: Tham số không thể thay đổi khi trạng thái biến tần đang chạy.

“☆”: Tham số có thể thay đổi khi trạng thái biến tần đang chạy.

3. Cách nhập thông số



➤ Lưu ý:

- Phím **SHIFT** dùng để thay đổi hiển thị của tần số đặt, tốc độ motor, cường độ dòng điện motor... (Các đèn trạng thái tương ứng với dữ liệu hiển thị).
- Cài đặt lại thông số mặc định theo nhà sản xuất: **B8-03 = 1**.

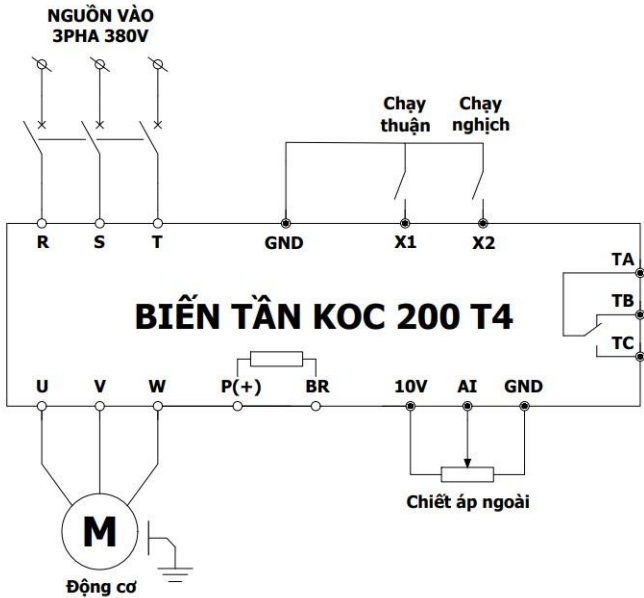
Tham khảo tài liệu KOC200 series inverter để biết thêm rất nhiều chức năng khác.

4. Sơ đồ đấu nối và tham số cài đặt biến tần KOC 200 sử dụng công tắc chiết áp ngoài

❖ Bảng cài đặt

STT	Tham số	Giá trị	Đơn vị	Diễn giải
1	b8-03	1		Reset biên tần về mặc định
2	b0-02	1		Chọn lệnh chạy ngoài
3	b0-03	3		Chọn lệnh tần số qua chân AI
4	b0-04	50	Hz	Tần số lớn nhất
5	b0-05	50	Hz	Giới hạn trên tần số
6	b0-10	10	Giây	Thời gian tăng tốc
7	b0-11	10	Giây	Thời gian giảm tốc
Tham số động cơ				
1	b4-00	...	V	Điện áp động cơ
2	b4-01	...	A	Dòng điện động cơ
3	b4-02	...	RPM	Tốc độ động cơ
4	b4-03	...	Hz	Tần số động cơ
5	b4-17	...	KW	Công suất động cơ

❖ Sơ đồ kết nối



5. Bảng mã lỗi và cách khắc phục

STT	Mã lỗi	Diễn giải	Cách khắc phục
1	EOC1	Quá dòng điện trong quá trình tăng tốc	- Tăng thời gian tăng tốc. - Giảm bớt tải. - Kiểm tra lại dây dẫn và động cơ. - Cài đặt và thực hiện dò lại tham số động cơ. - Điều chỉnh điện áp đầu vào trong khoảng cho phép.
2	EOC2	Quá dòng điện trong quá trình giảm tốc	- Tăng thời gian giảm tốc. - Giảm bớt tải. - Kiểm tra lại dây dẫn và động cơ. - Cài đặt và thực hiện dò lại tham số động cơ. - Điều chỉnh điện áp đầu vào trong khoảng cho phép.
3	EOC3	Quá dòng điện ở vận tốc không đổi	- Giảm bớt tải. - Kiểm tra lại động cơ. - Cài đặt và thực hiện dò lại tham số động cơ. - Điều chỉnh điện áp đầu vào trong khoảng cho phép. - Chọn biến tần có công suất lớn hơn.
4	EHU1	Quá điện áp trong quá trình tăng tốc	- Tăng thời gian tăng tốc. - Kiểm tra lại dây dẫn và động cơ. - Cài đặt và thực hiện dò lại tham số động cơ. - Điều chỉnh điện áp đầu vào trong khoảng cho phép. - Lắp đặt thêm điện trở xả.
5	EHU2	Quá điện áp trong quá trình giảm tốc	- Tăng thời gian giảm tốc. - Kiểm tra lại dây dẫn và động cơ. - Cài đặt và thực hiện dò lại tham số động cơ. - Điều chỉnh điện áp đầu vào trong khoảng cho phép. - Lắp đặt thêm điện trở xả.
6	EHU3	Quá điện áp ở vận tốc không đổi	- Điều chỉnh điện áp đầu vào trong khoảng cho phép. - Lắp đặt thêm điện trở xả.
7	ESC1	Lỗi nguồn điện đầu vào	- Kiểm tra và điều chỉnh điện áp đầu vào trong khoảng cho phép.
8	ELU0	Điện áp đầu vào thấp	- Kiểm tra và điều chỉnh điện áp đầu vào trong khoảng cho phép. - Liên hệ với kỹ thuật viên.

9	EOL1	Quá tải biến tần	- Giảm bớt tải. - Kiểm tra lại dây dẫn và động cơ. - Chọn biến tần có công suất lớn hơn.
10	EOL2	Quá tải động cơ	- Giảm bớt tải. - Kiểm tra lại dây dẫn và động cơ. - Chọn biến tần có công suất lớn hơn.
11	EPLI	Lỗi mất pha đầu ra	- Kiểm tra dây dẫn từ biến tần tới động cơ. - Kiểm tra lại động cơ. - Liên hệ với kỹ thuật viên.
12	E-OH	Quá nhiệt biến tần	- Kiểm tra và vệ sinh quạt tản nhiệt biến tần. - Liên hệ với kỹ thuật viên.
10	EPID	Mất tín hiệu phản hồi PID	- Kiểm tra lại dây tín hiệu . - Thay đổi ngưỡng phát hiện.
11	E485	Lỗi truyền thông	- Kiểm tra cài đặt.

***Tham khảo tài liệu KOC200 series inverter để biết thêm rất nhiều chức năng khác.
Xin chân thành cảm ơn!***