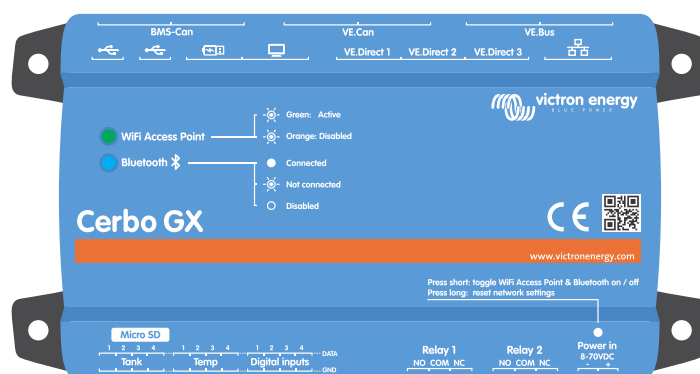




Cerbo GX Manuale

Rev 41 - 09/2026

Questo manuale è disponibile anche in formato [HTML5](#).

Indice

1. Istruzioni di sicurezza	1
2. Introduzione	2
2.1. Cos'è il Cerbo GX?	2
2.2. Manuali dei dispositivi GX fuori produzione	2
2.3. Cosa contiene la confezione?	3
3. Installazione	4
3.1. Cerbo GX MK2 BPP900450110 BPP900451100 e MK3 BPP900451130 Panoramica delle connessioni	4
3.2. Opzioni di montaggio e accessori	5
3.3. Alimentazione del Cerbo GX	6
3.4. Serie GX Touch 50 e serie GX Touch 70	7
3.5. Disattivazione del comando di inserimento tattile	9
3.6. Collegamenti del relè	10
4. Interfaccia Utente	11
4.1. Introduzione all'Interfaccia utente	11
4.2. La Pagina Riassuntiva	12
4.3. La Pagina Panoramica	13
4.4. La barra di navigazione	13
4.5. Il menu Impostazioni	14
4.6. Unità di dati	15
4.7. Il pannello Interruttore	16
4.8. Pagina Imbarcazione	18
4.8.1. Sistemi compatibili	18
4.8.2. Come integrare	19
4.8.3. Esempi di integrazione	19
4.8.4. Configurazione e monitoraggio dei dispositivi GX	22
4.8.5. Integrazione CANopen per i sistemi a propulsione elettrica	24
4.8.6. Supporto per la configurazione di multiscafi / doppi motori	24
4.8.7. Monitoraggio del VRM	25
4.9. La pagina Stato del supporto (controllo delle modifiche)	26
4.10. Profilo di sicurezza della rete	27
4.11. Modalità di dimostrazione	29
5. Collegamento dei prodotti Victron	30
5.1. Multi/Quattro/Inverter VE.Bus	30
5.1.1. Applicazione Microgrid (Microrete)	32
5.2. Monitoraggio del carico CA	32
5.3. Monitor della batteria, MPPT, Orion XS e caricabatterie Smart IP43 con una porta VE.Direct	32
5.3.1. Modalità Monitor del Carico CC	33
5.4. Dispositivi VE.Can	34
5.5. Interfacce VE.Can	34
5.6. Inverter RS, Multi RS e MPPT RS	35
5.7. Serie BMV-600	35
5.8. Link Box CC	35
5.9. Adattatore per trasmettitore del serbatoio resistivo VE.Can	36
5.10. Collegamento di un GX Tank 140	36
5.11. Collegamento dei sensori di temperatura Victron cablati	37
5.12. Victron Energy Meter VM-3P75CT e VM-3P5A	38
5.13. EV Charging Station	39
5.14. GX IO-Extender 150	41
6. Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron	43
6.1. Collegamento di un Inverter fotovoltaico	43
6.2. Collegamento di un GPS USB	43
6.3. Collegamento di un GPS NMEA 2000	45
6.4. Collegamento dei sensori di livello del serbatoio agli ingressi serbatoio del GX	46
6.5. Incremento del numero di ingressi del serbatoio mediante l'utilizzo di più dispositivi GX	48
6.5.1. Introduzione	48
6.5.2. Requisiti	48
6.5.3. Configurazione passo-passo	49

6.6. Collegamento di trasmettitori del serbatoio NMEA 2000 di terze parti	49
6.7. Requisiti della connettività Bluetooth	51
6.7.1. Estensione della portata del Bluetooth	51
6.7.2. Configurazione	52
6.7.3. Aggiunta di chiavi di crittografia con VictronConnect	53
6.7.4. Lettura dati tramite Bluetooth per smallBMS NG e VE.Bus BMS NG	54
6.8. Sensori Bluetooth a ultrasuoni Mopeka	56
6.8.1. Installazione	56
6.8.2. Configurazione	56
6.8.3. Monitoraggio del livello serbatoio	58
6.9. Sensore di livello del serbatoio Safiery Star-Tank	59
6.9.1. Installazione	59
6.9.2. Configurazione	60
6.9.3. Monitoraggio del livello serbatoio	60
6.10. Supporto del sensore serbatoio Bluetooth Gobius	61
6.10.1. Installazione	61
6.10.2. Configurazione	62
6.10.3. Monitoraggio del livello serbatoio	63
6.11. Sensori di temperatura Ruuvi Bluetooth wireless	64
6.12. Supporto Ruuvi Air	65
6.12.1. Installazione	65
6.12.2. Configurazione	66
6.12.3. Monitoraggio	66
6.13. Collegamento ai sensori di Irradiazione Solare IMT, Temperatura e vento	67
6.14. Collegamento di uno SmartSwitch DC4	70
6.15. Collegamento della gamma Safiery STAR	72
6.16. Supporto per contatori e interruttori Shelly Energy	74
6.16.1. Installazione	75
6.16.2. Configurazione	75
6.16.3. Monitoraggio	78
6.17. Supporto per la commutazione digitale Garmin EmpirBus	78
6.18. Lettura di dati generici dell'alternatore da sensori NMEA 2000 DC compatibili	79
6.18.1. Supporto del regolatore dell'alternatore Wakespeed WS500	80
6.18.2. Supporto regolatore alternatore Arco Zeus	85
6.19. Supporto CANopen E-drive	87
6.19.1. Come collegare il controllore Sevcon a un dispositivo GX	88
6.19.2. Come collegare un controllore della serie Curtis F a un dispositivo GX di Victron	89
6.19.3. Come collegare un controllore della serie Curtis E/SE a un dispositivo GX di Victron	90
6.19.4. Come configurare il dispositivo GX di Victron	90
6.20. Collegamento di un E-Drive NMEA 2000	91
6.21. Supporto per dispositivi EEBUS	91
6.22. Compatibilità delle batterie	93
7. Connettività internet	94
7.1. Porta LAN Ethernet	94
7.2. WiFi	95
7.3. GX LTE 4G	95
7.4. Utilizzo di un router mobile	96
7.5. Configurazione IP manuale	96
7.6. Connessioni di rete multiple (failover)	97
7.7. Ridurre al minimo il traffico Internet	98
7.8. Ulteriori informazioni su come configurare una connessione internet e il VRM	98
8. Accesso al dispositivo GX	99
8.1. Utilizzando VictronConnect tramite Bluetooth	100
8.2. Accesso tramite il Punto di Accesso WiFi integrato	101
8.3. Accesso alla Consolle la Remota tramite Rete locale LAN/WiFi	102
8.3.1. Metodi alternativi per trovare l'Indirizzo IP della Consolle Remota	102
8.3.2. Utilizzo della Consolle Remota su uno smartphone	103
8.4. Accesso tramite VRM	103
9. Configurazione	105
9.1. Struttura del menù e parametri configurabili	105
9.2. Stato di carica della batteria (SoC)	118
9.2.1. Che dispositivo devo utilizzare per calcolare il SoC?	118
9.2.2. Note riguardanti il SoC	118
9.2.3. Selezione della fonte SoC	119

9.2.4. Dettagli del SoC del VE.Bus	119
9.2.5. Il menù Stato del sistema	120
9.3. LED e Pulsante push	120
9.3.1. LED	120
9.3.2. Piccolo pulsante incassato sopra la morsettiera Power in	121
9.4. Configurazione del relè temperatura	122
9.4.1. Controllo del riscaldamento e del raffreddamento delle batterie	123
10. Aggiornamenti firmware	124
10.1. Changelog	124
10.2. Metodi di aggiornamento del firmware	124
10.2.1. Download diretto da internet	124
10.2.2. Scheda microSD o chiavetta USB	125
10.3. Tornare a una versione precedente del firmware	125
10.3.1. Funzione di backup del firmware memorizzato	125
10.3.2. Installazione di una versione specifica del firmware da SD/USB	126
10.4. Immagine Venus OS Large	126
11. Monitoraggio inverter/caricabatterie VE.Bus	127
11.1. Impostazione del limite di corrente di rete	127
11.2. Avvertimento di rotazione fase	128
11.3. Allarme per perdita di collegamento BMS	128
11.4. Monitoraggio delle avarie di rete	128
11.5. Menù Avanzate	129
11.6. Monitoraggio dello stato degli allarmi	129
11.7. Menu di impostazione degli allarmi VE.Bus	130
11.8. Menù dispositivo	130
11.9. Backup e ripristino delle impostazioni del VE.Bus	131
11.10. Priorità energia solare ed eolica	132
12. DVCC - Tensione Distribuita e Controllo Corrente	133
12.1. Introduzione e caratteristiche	133
12.2. Requisiti DVCC	135
12.3. Effetti del DVCC sull'algoritmo di carica	136
12.3.1. Effetti del DVCC quando è collegato più di un Multi/Quattro	137
12.4. Caratteristiche del DVCC per tutti i sistemi	138
12.4.1. Limite di corrente di carica	138
12.4.2. Limite della tensione di carica applicata alle batterie gestite	139
12.4.3. Rilevazione della Tensione Condivisa (SVS)	139
12.4.4. Rilevazione della Temperatura Condivisa (STS)	139
12.4.5. Rilevazione della Corrente Condivisa (SCS)	140
12.4.6. Controllo BMS	140
12.5. Caratteristiche del DVCC quando si utilizza una Batteria CAN-bus BMS	140
12.6. DVCC per sistemi con Assistente ESS	142
13. Portale VRM	143
13.1. Introduzione al Portale VRM	143
13.2. Registrazione nel VRM	143
13.3. Registrazione dei dati nel VRM	144
13.4. Risoluzione dei problemi di registrazione dei dati	145
13.5. Analisi dei dati offline (senza VRM)	149
13.6. Impostazioni di accesso per Consolle remota e Pannello di controllo nel VRM	149
13.7. Consolle Remota su VRM - Risoluzione dei problemi	150
13.8. Istanze dispositivo VRM	150
14. Integrazione MFD Marine tramite App	151
14.1. Introduzione e requisiti	151
14.2. Integrazione MFD Raymarine	152
14.2.1. Introduzione	152
14.2.2. Compatibilità	152
14.2.3. Cablaggio	152
14.2.4. Configurazione del dispositivo GX	153
14.2.5. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Raymarine)	153
14.2.6. Installazione passo-passo	154
14.2.7. NMEA 2000	155

14.2.8. PGN generici e supportati	155
14.2.9. Requisiti di istanziazione quando si utilizza Raymarine	155
14.2.10. Prima di LightHouse 4.1.75	156
14.2.11. LightHouse 4.1.75 e versioni successive	156
14.3. Integrazione MFD Navico	156
14.3.1. Introduzione	156
14.3.2. Compatibilità	156
14.3.3. Cablaggio	157
14.3.4. Configurazione del dispositivo GX	157
14.3.5. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Navico)	157
14.3.6. Installazione passo-passo	159
14.3.7. NMEA 2000	159
14.3.8. PGN generici e supportati	159
14.3.9. Risoluzione dei problemi	160
14.4. Integrazione MFD Garmin	160
14.4.1. Introduzione	160
14.4.2. Compatibilità	160
14.4.3. Cablaggio	160
14.4.4. Configurazione del dispositivo GX	161
14.4.5. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Garmin)	162
14.4.6. Installazione passo-passo	163
14.4.7. NMEA 2000	163
14.4.8. PGN generici e supportati	163
14.5. Integrazione MFD Furuno	163
14.5.1. Introduzione	164
14.5.2. Compatibilità	164
14.5.3. Cablaggio	164
14.5.4. Configurazione	164
14.5.5. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Furuno)	166
14.5.6. NMEA 2000	166
14.5.7. PGN generici e supportati	167
15. Integrazione degli MFD Marittimi da parte di NMEA 2000	168
15.1. Introduzione a NMEA 2000	168
15.2. Dispositivi supportati/PGN	168
15.3. Configurazione NMEA 2000	171
15.4. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Raymarine)	171
15.5. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Garmin)	172
15.6. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Navico)	174
15.7. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Furuno)	176
15.8. Dettagli tecnici di NMEA 2000-out	176
15.8.1. Glossario NMEA 2000	176
15.8.2. Dispositivi virtuali NMEA 2000	177
15.8.3. Classi e funzioni NMEA 2000	177
15.8.4. Istanze NMEA 2000	177
15.8.5. Modifica delle Istanze NMEA 2000	178
15.8.6. Numeri Identità Univoci PGN 60928 NAME	183
16. Supporto RV-C	184
16.1. Introduzione RV-C	184
16.2. Limitazioni	184
16.3. Dispositivi supportati	185
16.4. Configurazione RV-C	186
16.4.1. Configurazione dei dispositivi di uscita RV-C	187
16.5. Supporto del Garnet SeeLevel II 709-RVC e del dispositivo GX Victron	188
16.5.1. Cablaggio del sensore di livello del serbatoio Garnet SeeLevel II 709-RVC a un dispositivo GX	188
16.5.2. Installazione e configurazione	188
17. Ingressi digitali	190
17.1. Configurazione	190
17.2. Lettura degli ingressi digitali tramite Modbus TCP	191
18. GX - Avvio/arresto automatico del generatore	192
18.1. Introduzione	192
18.2. Come integrare	192
18.2.1. Segnale di avvio/arresto controllato da relè	193

18.3. Menu avvio/arresto generatore	194
18.4. Menù impostazioni	197
18.4.1. Allarme se la funzione di avvio automatico è disattivata	197
18.4.2. Menu del tempo di funzionamento e dell'intervallo di manutenzione	198
18.4.3. Menu riscaldamento e raffreddamento	198
18.5. Condizioni di avvio/arresto automatico	199
18.5.1. Arresto del generatore quando è disponibile l'ingresso CA	199
18.5.2. Avvio/arresto in base al SoC batteria	200
18.5.3. Avvio/arresto in base alla tensione della batteria	201
18.5.4. Avvio/arresto in base al carico CA	201
18.5.5. Avvio/arresto in base ad Alta temperatura Inverter	201
18.5.6. Avvio/arresto in base a sovraccarico Inverter	202
18.5.7. Avvio/arresto in base al livello del serbatoio	202
18.5.8. Test periodico	202
18.5.9. Funzione di avvio manuale	203
18.5.10. Ore di riposo	204
18.6. Controllore ComAp	205
18.6.1. Introduzione	205
18.6.2. Requisiti	205
18.6.3. Installazione e configurazione	205
18.7. Controllore CRE Technology	209
18.7.1. Introduzione	209
18.7.2. Requisiti	209
18.7.3. Installazione e configurazione	209
18.8. DSE - Assistenza per il controllore del generatore di Deep Sea	210
18.8.1. Introduzione	210
18.8.2. Requisiti	210
18.8.3. Installazione e configurazione	210
18.9. Regolatore DEIF	211
18.9.1. Introduzione	211
18.9.2. Requisiti	211
18.9.3. Installazione e configurazione	211
18.10. Assistenza per il Generatore Fischer Panda	213
18.10.1. Introduzione	213
18.10.2. Requisiti	213
18.10.3. Installazione e configurazione	214
18.10.4. Configurazione e monitoraggio del dispositivo GX	215
18.10.5. Manutenzione	216
18.11. Generatore Hatz fiPMG DC	217
18.11.1. Introduzione	217
18.11.2. Requisiti	217
18.11.3. Installazione e configurazione	217
18.11.4. Manutenzione	218
18.11.5. Risoluzione dei problemi	218
18.12. Assistenza per generatori Cummins	218
18.12.1. Introduzione	218
18.12.2. Requisiti e modelli supportati	218
18.12.3. Installazione e configurazione	218
18.12.4. Risoluzione dei problemi	220
18.13. Generatori CC multipli	220
18.13.1. Come funziona	221
18.13.2. Impostazioni	222
18.13.3. Sottomenu "Generatori"	222
18.13.4. Allarme se il generatore CC non fornisce energia	223
18.14. Stato del generatore e ore di funzionamento migliorate tramite un ingresso digitale	224
18.15. Come cablare il generatore con un'interfaccia a tre cavi	224
19. Ripristino delle impostazioni di fabbrica e reinstallazione del Venus OS	225
19.1. Procedura di ripristino ai valori di fabbrica	225
19.2. Reinstallazione del Venus OS	226
20. Carichi non prioritari GX	227
20.1. Introduzione	227
20.2. Requisiti del sistema	228
20.3. Configurazione	229
20.3.1. Configurazione delle preferenze dei Carichi non prioritari	229
20.3.2. Impostazione delle priorità dei dispositivi	230
20.3.3. Configurazione delle impostazioni relative alla batteria	231

20.4. EV Charging Station	231
20.4.1. Requisiti	231
20.4.2. Carica da eccedenza integrata nell'EVCS rispetto a Carichi non prioritari	231
20.4.3. Configurazione EVCS	232
20.5. Dispositivi Shelly	232
20.5.1. Passi per la configurazione	232
20.5.2. Modalità automatica e sovrascrittura manuale	233
20.5.3. Parametri di configurazione Shelly	233
20.5.4. Consigli in caso di presenza di più dispositivi controllabili	234
20.6. Funzionamento e monitoraggio	234
20.6.1. Come funziona l'algoritmo	234
20.6.2. Comportamento in caso di perdita dell'ingresso CA	234
20.6.3. Interazione con BatteryLife	234
20.6.4. Controllo diurno e rilascio notturno	234
20.6.5. Utilizzo della batteria e rilevamento del SoC	234
20.6.6. Esclusione manuale	235
20.6.7. Monitoraggio sul Dispositivo GX	235
20.6.8. Monitoraggio sul VRM	235
20.6.9. Risoluzione dei problemi	236
20.6.10. Glossario	236
21. Risoluzione dei problemi	237
21.1. Codici Errore	237
21.2. FAQ	238
21.2.1. D1: Non posso accendere o spegnere il mio sistema Multi/Quattro	238
21.2.2. D2: È necessario un BMV per vedere correttamente lo stato di carica della batteria?	238
21.2.3. D3: Non ho Internet, dove posso inserire la scheda SIM?	239
21.2.4. D4: Posso collegare sia un Dispositivo GX che un VGR2/VER al Multi/Inverter/Quattro?	239
21.2.5. D5: Posso collegare vari Cerbo GX a un Multi/Inverter/Quattro?	239
21.2.6. D6: Le letture della corrente (ampere) o della potenza del mio dispositivo sono erranee. Cerbo GX	239
21.2.7. D7: Nel menù appare una voce "Multi" invece del nome del prodotto VE.Bus	239
21.2.8. D8: Nel menù appare una voce "Multi", ma non è collegato alcun Inverter, Multi o Quattro	240
21.2.9. D9: Perché quando inserisco l'indirizzo IP del Cerbo GX nel mio browser vedo una pagina web che dice Hiawatha?	240
21.2.10. D10: Ho vari Caricatori solari MPPT 150/70 che funzionano in parallelo. Di quale di questi vedrò lo stato del relè nel menù del Cerbo GX?	240
21.2.11. D11: Quando dovrebbe impiegare un aggiornamento automatico?	240
21.2.12. D12: Ho un VGR con IO Extender, come posso sostituirlo con un Cerbo GX?	240
21.2.13. D13: Possono utilizzare il VEConfigure remoto, come per il VGR2?	240
21.2.14. D14: Il Pannello Blue Power può essere alimentato tramite la rete VE.Net, posso fare lo stesso con il Cerbo GX?	240
21.2.15. D15: Che tipo di rete si usa per il Cerbo GX (porte TCP e UDP)?	240
21.2.16. D16: Qual è la funzionalità della voce del menù Assistenza remota nel menu Generale?	241
21.2.17. D17: Nell'elenco non vedo l'assistenza per i prodotti VE.Net, si attiverà in futuro?	241
21.2.18. D18: Quanti dati utilizza il Cerbo GX?	241
21.2.19. D19: Quanti Sensori di Corrente CA posso collegare a un sistema VE.Bus?	241
21.2.20. D20: Problemi inerenti al mancato avvio del Multi quando è collegato il Cerbo GX/Precauzioni quando si alimenta il Cerbo GX da un morsetto AC-out di un Inverter, Multi o Quattro VE.Bus.	241
21.2.21. D21: Adoro Linux, la programmazione, Victron e il Cerbo GX. Posso fare altro?	242
21.2.22. D22: È possibile prolungare il cavo tra il Cerbo GX e il GX Touch 50 o 70?	242
21.2.23. D23: Il Multi si riavvia continuamente (ogni 10 sec)	242
21.2.24. D24: Cos'è l'Errore #42?	243
21.2.25. Q25: Il mio dispositivo GX si riavvia da solo. Cosa causa questo comportamento?	243
21.2.26. Nota riguardo GPL	244
22. Specifiche tecniche	245
22.1. Specifiche tecniche	245
22.2. Interfacce di rete e servizi di comunicazione (RED 3.3d / EN 18031-1)	246
22.3. Conformità	247
23. Appendice	248
23.1. RV-C	248
23.1.1. Introduzione dell'RV-C	248
23.1.2. Uscita RV-C	248
23.1.3. Numeri Identità Univoci DGN 60928	257
23.1.4. Ingresso RV-C	257

23.1.5. Classi di dispositivi	257
23.1.6. Traduzione dell'istanza	258
23.1.7. Gestione dei guasti e degli errori RV-C	258
23.1.8. Priorità del dispositivo RV-C	259
23.2. Cerbo GX Dimensioni	260
23.3. Registri di mantenimento Modbus per il controllore ComAp InteliLite 4	261
23.4. Registri di mantenimento Modbus per i controllori di gruppi elettrogeni DSE supportati	262
23.5. Glossario	263

1. Istruzioni di sicurezza



CONSERVARE LE ISTRUZIONI - Questo manuale contiene importanti istruzioni che bisogna seguire durante l'installazione, la configurazione, il funzionamento e la manutenzione.

- Leggere attentamente questo manuale prima di installare o utilizzare il prodotto.
- Assicurarsi di avere la versione più recente del manuale, che può essere scaricata dalla [pagina del prodotto](#).
- Installare il prodotto in un ambiente resistente al calore. Tenere il prodotto lontano da sostanze chimiche, parti in plastica, tende, tessuti o altri materiali infiammabili.
- Utilizzare l'apparecchiatura solo nelle condizioni operative specificate. Non utilizzarla in ambienti umidi o bagnati.
- Non utilizzare mai il prodotto in luoghi nei quali possano avvenire esplosioni di gas o polvere.
- Questo dispositivo non dovrà essere utilizzato da persone (bambini compresi) con abilità fisiche, mentali o sensoriali ridotte o con mancanza di esperienza e conoscenza, se non hanno ricevuto un'adeguata supervisione o istruzione.



Il dispositivo GX deve essere installato in un luogo non accessibile a persone non autorizzate.

2. Introduzione

2.1. Cos'è il Cerbo GX?

Il Cerbo GX è un potente membro della famiglia di prodotti [GX](#), un centro di comunicazione avanzato che monitora e controlla i sistemi energetici. È dotato di numerose interfacce di comunicazione e può essere abbinato a un touchscreen opzionale ([GX Touch 50](#) e [GX Touch 70](#)) per migliorare l'usabilità e il feedback visivo.

I dispositivi GX possono essere inseriti al centro di qualsiasi impianto energetico di Victron. Eseguono il sistema operativo Venus OS e garantiscono una comunicazione continua tra tutti i componenti collegati, compresi inverter/caricabatterie, caricabatterie solari, caricabatterie CC-CC e batterie.

È possibile monitorare e controllare il sistema:

- Da remoto, tramite il portale [Gestione Remota di Victron \(VRM\)](#) e una connessione a Internet (vedere [Accesso tramite VRM \[103\]](#))
- A livello locale, tramite:
 - A [Serie GX Touch 50 e serie GX Touch 70 \[7\]](#)
 - Un browser web (vedere [Accesso alla Consolle la Remota tramite Rete locale LAN/WiFi \[102\]](#))
 - Un tablet o un telefono Android che funge da display dedicato (vedere [Android GX WiFi Display](#))
 - Un display multifunzionale (MFD) (vedere [Integrazione MFD Marine tramite App \[151\]](#))
 - L'app [VictronConnect](#) tramite LAN, WiFi o Bluetooth (se del caso)
 - Il [Punto di Accesso WiFi \[101\]](#) integrato

La [Consolle remota \[11\]](#) fornisce un'interfaccia utente centrale per il monitoraggio e la configurazione del sistema ed è accessibile sia localmente che da remoto.

Il Cerbo GX è compatibile anche con il [VRM: Aggiornamenti remoti del firmware](#) e consente di modificare le impostazioni da remoto.

Nota: Questo manuale si riferisce alla versione più recente del firmware. È possibile verificare la versione corrente tramite il menu Dispositivo in Impostazioni → Generale → Firmware (vedere il capitolo [Aggiornamenti firmware \[124\]](#)). Se il dispositivo GX non è collegato a Internet, il firmware più recente può essere scaricato da [Victron Professional](#).

2.2. Manuali dei dispositivi GX fuori produzione

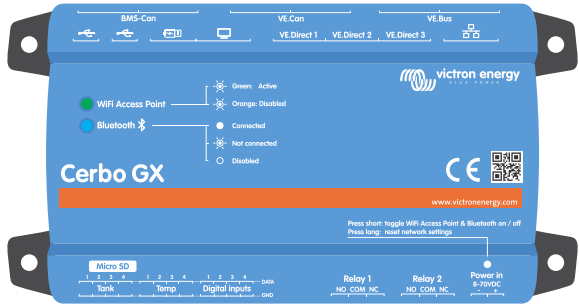
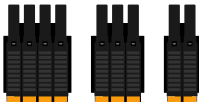


I manuali dei dispositivi GX fuori produzione sono disponibili nella sezione "Vecchi manuali" del sito web di Victron Energy:

https://www.victronenergy.it/old_manuals

Questi manuali non vengono più aggiornati. Ciò non significa che le funzionalità descritte in questo manuale non siano disponibili sui dispositivi GX fuori produzione. La maggior parte delle funzionalità è fornita dal firmware Venus OS piuttosto che dall'hardware ed è quindi disponibile anche sui dispositivi GX meno recenti, purché la versione del firmware installata supporti tale funzionalità e siano soddisfatti i requisiti hardware che la riguardano.

2.3. Cosa contiene la confezione?

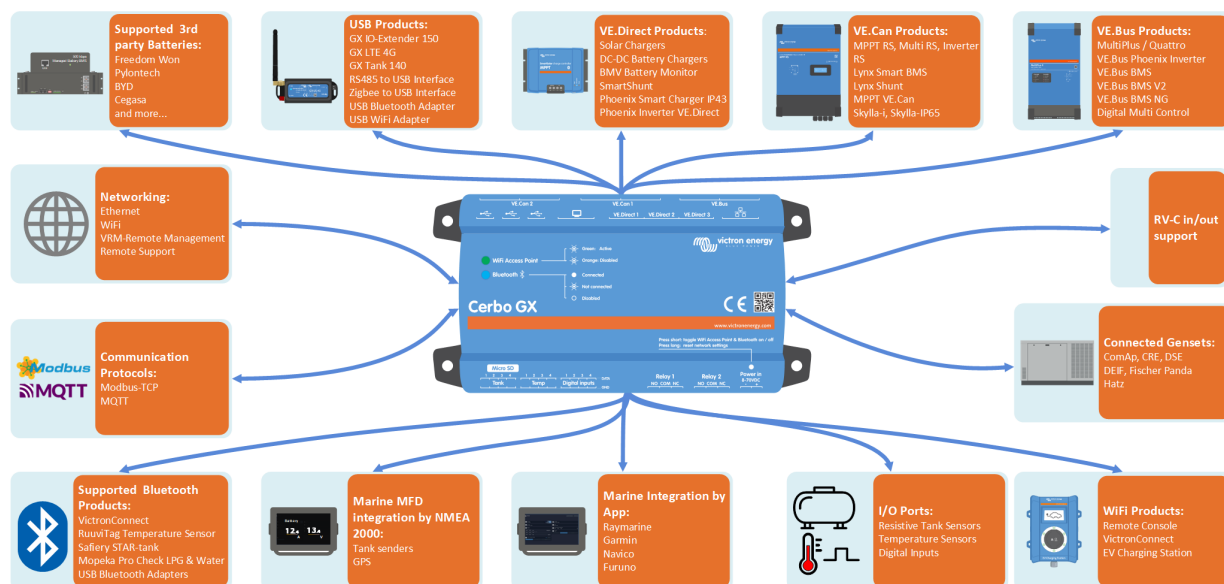
Cerbo GX	
Cavo di alimentazione con fusibile in linea e morsetti M8 per batterie o sbarra CC.	
Terminatori VE.Can (2 unità)	
Morsettiere per tutti i connettori di ogni lato: 3x 4 pin, 2x 3 pin, 1x 2 pin	

Si prega, inoltre, di guardare questo video per sapere come aprire la confezione e avere una panoramica delle interfacce:



3. Installazione

3.1. Cerbo GX MK2 BPP900450110 BPP900451100 e MK3 BPP900451130 Panoramica delle connessioni



Porte di comunicazione	IO	Altro
3x VE.Direct	4x Ingressi digitali (con conteggio degli impulsi)	Slot per scheda MicroSD (max. 32 GB)
2x VE.Can (VE.Can 1 isolato)	4x Ingressi di livello del serbatoio resistivi	Porta ingresso alimentazione (8 - 70 VCC)
1x VE.Bus	4x Ingressi per sensore di temperatura	Porta HDMI
Le prese RJ45 sono state ruotate di 180 gradi per agevolare l'estrazione dei cavi	2x relè programmabili (NO, COM, NC - limite di corrente: CC fino a 30 VCC: 6 A / CC fino a 70 VCC: 1 A / CA: 6 A, 125 VCA	
WiFi 2,4 GHz (802.11 b/g/n) incl. punto di accesso WiFi		
Bluetooth Smart		
3x porte USB Host (completamente funzionali)		

3.2. Opzioni di montaggio e accessori

È possibile acquistare le seguenti opzioni di montaggio e i seguenti accessori:

- Display GX Touch 50 e GX Touch 70
- Il supporto a parete GX Touch è disponibile da 5" e 7"
- Adattatore GX Touch 50 per l'apertura del CCGX
- Display GX Touch 50 Flush & GX Touch 70 Flush
- Adattatore per montaggio su guida DIN35
- Sensore di temperatura per Quattro, MultiPlus e Dispositivi GX

Si prega di guardare questo video per conoscere tutte le opzioni di montaggio:



3.3. Alimentazione del Cerbo GX

Il dispositivo viene alimentato tramite il connettore *Power in V+* e accetta da 8 a 70 VCC. Non può essere alimentato tramite altre connessioni (ad es., Ethernet o USB). Il cavo di alimentazione CC in dotazione comprende un fusibile lento in linea da 3,15 A.

Se la tensione CC supera i 60 V, il Cerbo GX si classifica come "prodotto integrato". L'installazione deve essere effettuata in modo da non permettere all'utente di toccare i morsetti.

Alimentato tramite un BMS VE.Bus

Quando si utilizza il Cerbo GX in un impianto dotato di un VE.Bus BMS, collegare il terminale *Power in V+* del Cerbo GX al terminale "Disconnessione del carico" del VE.Bus BMS. Collegare entrambi i cavi negativi al negativo del busbar o al negativo comune della batteria. Questa operazione non è necessaria per il VE.Bus BMS V2 e il VE.Bus BMS NG, poiché entrambi dispongono di un'uscita GX-Power.

Importante: L'alimentazione deve provenire da un morsetto AC-out di un Inverter, Multi o Quattro VE.Bus

L'alimentazione del dispositivo GX con un adattatore CA collegato all'uscita CA di un dispositivo VE.Bus (ad es. Inverter, Multi o Quattro) può causare un blocco:

- Dopo un guasto o un avvio senza alimentazione, i dispositivi VE.Bus non si avviano perché il Cerbo GX non è alimentato.
- Il Cerbo GX non può avviarsi perché l'inverter/caricabatterie è spento e ciò causa un ciclo.

Soluzione temporanea:

Scollegare brevemente il cavo VE.Bus dal dispositivo GX per consentire il riavvio dei prodotti VE.Bus.

Soluzione permanente:

Modificare il cablaggio RJ45. Per ulteriori informazioni al riguardo, vedere la [D20 delle FAQ](#).

Raccomandazioni:

Evitare di alimentare il dispositivo GX dall'uscita CA di un inverter/caricabatterie. In caso di spegnimento per sovraccarico dell'inverter, temperatura elevata o bassa tensione della batteria, anche il dispositivo GX si spegnerà e si perderanno tutti i dati di monitoraggio e accesso remoto. Si consiglia vivamente di alimentare il dispositivo GX direttamente dalla batteria.

Considerazioni sull'isolamento

Il dispositivo GX si collega a vari componenti del sistema. Per evitare i loop di massa, è necessario seguire le opportune pratiche di isolamento. Nella maggior parte dei casi, questo non è un problema, ma una corretta progettazione del sistema rimane essenziale.

Tipo di porta	Cerbo GX MK2 e MK3	Ekrano GX	Nucleo GX
VE.Bus	Isolato	Isolato	N/A
VE.Direct	Isolato	Isolato	Isolato
VE.Can	1)	1)	1)
USB ³⁾	Non isolato	Non isolato	Non isolato
Ethernet ²⁾	Isolato	Isolato	Isolato
¹⁾ La porta VE.Can 1 è isolata galvanicamente, la porta VE.Can 2 non è isolata ²⁾ La porta Ethernet è isolata, tranne la schermatura: utilizzare cavi UTP non schermati per la rete Ethernet. ³⁾ Le porte USB non sono isolate. Il collegamento di un dongle WiFi o di un dongle GPS non crea alcun problema, poiché questi dispositivi non sono alimentati da una fonte esterna. Il loop di terra può verificarsi anche se si utilizza un hub USB alimentato separatamente. Tuttavia, test approfonditi hanno dimostrato che ciò non causa problemi operativi.			

Ampliamento delle porte USB

Il numero di porte USB può essere ampliato utilizzando un hub USB. Tuttavia, le porte USB integrate hanno una disponibilità di alimentazione limitata.

Raccomandazioni:

Utilizzare sempre hub USB alimentati e scegliere prodotti di alta qualità per ridurre al minimo i problemi.

Per aumentare il numero di dispositivi VE.Direct è possibile utilizzare un adattatore VE.Direct a USB. [Si prega di leggere questo documento](#) per sapere il numero massimo di dispositivi che possono essere collegati a vari dispositivi GX diversi.

3.4. Serie GX Touch 50 e serie GX Touch 70

Il **GX Touch 50** e il **GX Touch 70** sono accessori di visualizzazione per il Cerbo GX.

Disponibili nelle versioni da cinque pollici e da sette pollici, offrono due opzioni di installazione:

- Montaggio soprapiano e montaggio a parete
- Montaggio a incastro

Questi display ultrasottili e impermeabili forniscono una panoramica immediata del sistema e consentono una rapida regolazione delle impostazioni. La semplicità di installazione offre una grande flessibilità nella progettazione di una dashboard ordinata e professionale.

Non richiedono configurazione. Una volta collegati, il dispositivo GX visualizza automaticamente la panoramica del sistema e i controlli del menu.

Opzioni display

Le impostazioni del display sono disponibili entrando in: Impostazioni → Generale → Display e Aspetto

È possibile:

- Impostare un timeout per lo spegnimento automatico del display
- Attivare la luminosità adattiva per avere una migliore visibilità

Funzionamento con touchscreen

- Si controlla con le dita.
- Passare il dito per scorrere i menu.
- Toccare per effettuare le selezioni.
- L'inserimento di testi e numeri si effettua tramite la tastiera che appare sullo schermo.



Opzioni di montaggio

Il GX Touch può essere montato in diversi modi, in base al modello:

GX Touch 50 e GX Touch 70

- **Montaggio soprapiano:** utilizzando le staffe di supporto in dotazione
- **Montaggio a parete:** utilizzando il [supporto a parete del GX Touch](#) opzionale.
- **Adattamento per incasso del CCGX (solo GX Touch 50):** Utilizzando l'[adattatore per incasso del CCGX del GX Touch 50](#) opzionale.

Involucro protettivo

È disponibile una copertura di protezione (in dotazione a partire dal numero di serie HQ2242 e disponibile anche separatamente, vedere la [scheda tecnica](#) per i dettagli). Protegge il GX Touch dai danni causati dai raggi UV in caso di esposizione prolungata al sole.

Nota: Il coperchio di protezione non è adatto alle versioni GX Touch 50 Flush e GX Touch 70 Flush.



GX Touch 50 Flush e GX Touch 70 Flush

I modelli GX Touch Flush offrono diversi metodi di installazione a incasso:

- Montaggio ad incasso con guarnizione in gomma e staffe

Mediante la guarnizione in gomma, le staffe, le estremità filettate e i dadi ad alette in dotazione. Questo metodo offre la migliore resistenza alla polvere e all'acqua.



Serrare le estremità filettate e i dadi ad alette solamente a mano.

- Montaggio a incasso con adesivo

Montare direttamente sulla superficie sottostante utilizzando l'adesivo preapplicato. Non sono necessarie staffe, estremità filettate e dadi ad alette. Il livello di protezione dipende dalla qualità e dalla planarità della superficie sottostante.

- Montaggio a filo (completamente incassato)

- Per una finitura completamente incassata, installare in base alle dimensioni della maschera di foratura. Utilizzare la guarnizione in gomma o l'adesivo preapplicato. La protezione dipende dalle caratteristiche della superficie sottostante.



GX Touch 50 / 70 Flush

Accessori in dotazione con il GX Touch 50 / 70 Flush

Collegamento del GX Touch 50 o del GX Touch 70



Importante: Collegare il GX Touch al Cerbo GX prima di accenderlo. Si raccomanda di scollegare il connettore di alimentazione del Cerbo GX prima dell'installazione.

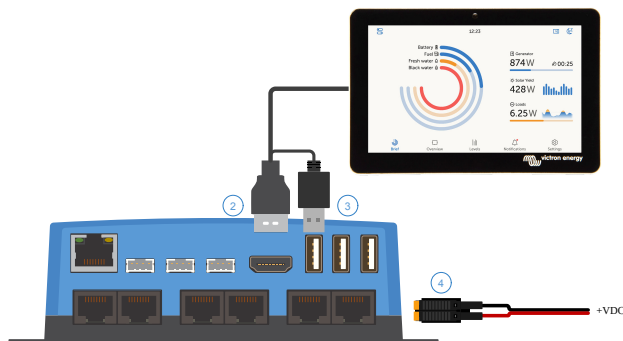
Panoramica dei collegamenti

Il GX Touch viene collegato tramite un unico cavo combinato con:

- Un connettore HDMI (per il video)
- Un connettore USB (per l'alimentazione)

Procedura di installazione

1. Montare il touchscreen in una posizione comoda.
2. Collegare il connettore HDMI alla porta HDMI del Cerbo GX.
3. Collegare la spina USB.
4. Ricollegare l'alimentazione al Cerbo GX tramite il blocco di connettori a 2 pin Power In.
5. Dopo l'avvio, sul GX Touch appare la Consolle remota.
6. Prendere confidenza con il display touchscreen e configurare le opzioni di visualizzazione tramite: Impostazioni → Generale → Display e aspetto.



3.5. Disattivazione del comando di inserimento tattile

Per limitare l'accesso al sistema GX, è possibile disattivare il comando di inserimento tattile del touchscreen del GX Touch 50 o 70 collegato. Ciò consente di montare il GX Touch in un punto visibile all'operatore del sistema, impedendo al contempo un utilizzo non autorizzato per elevare i livelli di accesso.

Tenere presente che questa funzione disattiva solo il comando tattile/mouse, ma il dispositivo può sempre essere controllato mediante la tastiera della Consolle Remota.

Esistono due modi per disattivare la funzione tattile del display:

1. Utilizzando un pulsante momentaneo collegato a uno degli ingressi digitali
2. Utilizzando una tastiera USB esterna collegata al Cerbo GX; La funzione tattile può essere attivata e disattivata premendo il tasto [Pausa/Interruzione](#).

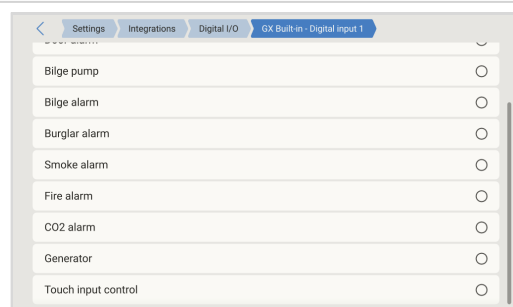
Se si desidera utilizzare questa funzione, assicurarsi che le porte USB e l'eventuale tastiera USB collegata non siano fisicamente accessibili, al fine di evitare l'attivazione non autorizzata della funzione tattile.

Disattivazione del comando inserimento tattile tramite un pulsante momentaneo

Nei dispositivi GX con ingressi digitali, è possibile configurare uno di tali ingressi per controllare la funzionalità tattile mediante un pulsante temporaneo esterno.

Fasi di configurazione

1. Entrare in Impostazioni → Integrazioni → I/U Digitali → GX integrato- Ingresso digitale [numero dell'ingresso digitale]
2. Attivare il comando di inserimento tattile



Funzionamento

- La prima volta che si preme: Ingresso tattile disattivato.
 - Non sono possibili interazioni tattili.
 - Il display si spegne dopo il periodo configurato in Impostazioni → Generale → Display e aspetto → Tempo di spegnimento del display.
 - Toccando lo schermo, il display si riattiva, ma l'inserimento tattile rimane disattivato.
- La seconda volta che si preme: L'inserimento ritorna attivo.

Importante: Premendo il pulsante il pin GPIO viene collegato alla massa. Non applicare tensione ai pin GPIO.

Disattivazione del comando di inserimento tattile tramite una tastiera USB esterna

Per controllare l'inserimento tattile tramite una tastiera esterna:

1. Collegare una tastiera USB esterna a una delle porte USB del dispositivo GX.
2. Premere il tasto Pausa/Interruzione per attivare/disattivare l'inserimento tattile.

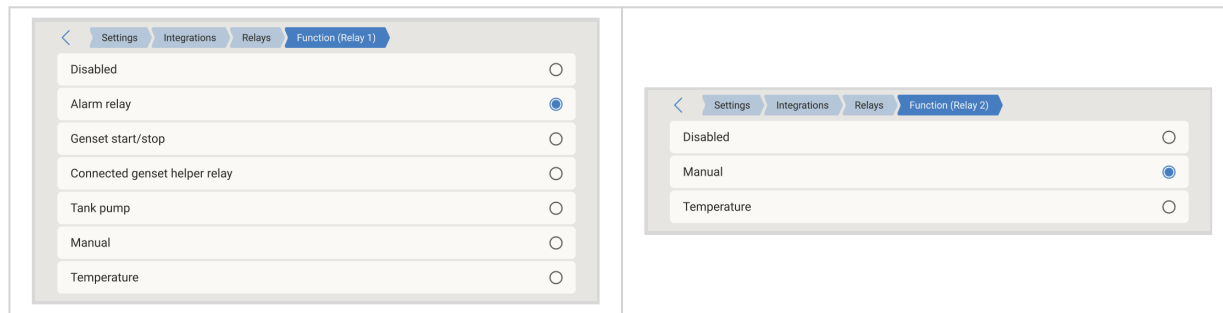
Per le tastiere prive del tasto Pausa/Interruzione, utilizzare una delle combinazioni di tasti sostitutivi indicate [in questo articolo di Wikipedia](#).

3.6. Collegamenti del relè

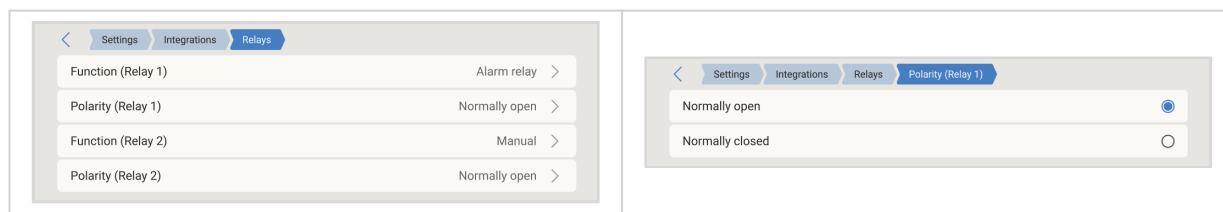
Il Cerbo GX è dotato di funzionalità di relè a potenziale zero Normalmente aperto (NO) e Normalmente chiuso (NC). La funzione dei relè può essere impostata entrando nel menu GX: Impostazioni → Relè → Funzione.

Il relè 1 è particolarmente importante, in quanto può essere utilizzato, non solo per l'attivazione manuale o in base alla [temperatura](#) (come nel caso del relè 2), ma anche come relè di [allarme](#), di [avvio/arresto del generatore](#), di [ausilio del generatore collegato \[210\]](#) o della [pompa del serbatoio \[210\]](#).

I relè possono essere controllati anche tramite [Il pannello Interruttore \[16\]](#).



Per impostazione predefinita, il relè è impostato su Normalmente Aperto (NO). La polarità può essere invertita a Normalmente Chiuso (NC). Nota: l'inversione della polarità a Normalmente Chiuso (NC) comporta un consumo di corrente leggermente superiore del dispositivo GX.



Assicurarsi di rispettare i limiti di tensione e corrente dei relè come specificato nel documento [Specifiche tecniche \[245\]](#).

4. Interfaccia Utente

4.1. Introduzione all'Interfaccia utente

Per seguire questo manuale, assicurarsi di aver attivato l'interfaccia utente "Nuova IU" sul dispositivo GX: **Impostazioni** → **Generale** → **Display e aspetto** → **Interfaccia utente**.

L'interfaccia utente offre un layout ordinato e intuitivo che semplifica la navigazione e migliora la visibilità dei dati.

Caratteristiche

- **Consolle Remota:** Viene eseguita localmente nel proprio browser (tramite LAN o VRM) e comunica direttamente con il dispositivo GX.
- **Modalità chiara e scura:** Ottimizzate per le diverse condizioni di luce. La modalità scura è attiva per impostazione predefinita.
- **Modalità ritratto:** L'interfaccia si adatta all'orientamento verticale di uno smartphone, invece di visualizzarsi correttamente solo in orizzontale. La pagina Imbarcazione costituisce un'eccezione e si può visualizzare solo in modalità orizzontale.



4.2. La Pagina Riassuntiva

La Pagina riassuntiva fornisce una panoramica chiara dei dati fondamentali del sistema tramite un widget personalizzabile di stile circolare.

- Le barre circolari configurabili sulla sinistra mostrano la potenza di importazione/esportazione della rete, la generazione solare e, se disponibile, l'uscita dell'alternatore dai dispositivi supportati, come il Wakespeed WS500 o l'Orion XS.
- Il widget centrale, composto da anelli e da un display centrale, mostra lo stato dell'accumulo di energia e, se configurato, le informazioni sul livello del serbatoio e/o sulla temperatura.
- Le barre circolari sulla destra forniscono una panoramica del consumo energetico.

Le opzioni di configurazione sono disponibili in Impostazioni → Generale → Display e aspetto → Pagina Sintesi:

- Livello 1..4: impostare ogni livello in modo che visualizzi il SoC della batteria o qualsiasi tipo di fluido disponibile.
- Dettagli serbatoio: Scegliere tra Nessuna etichetta, Mostra volumi serbatoio o Mostra percentuale.
- Display centrale: Regolare i dati visualizzati in Dettagli centro.

Per regolare le unità di misura della temperatura, del volume o della potenza elettrica, entrare in Impostazioni → Generale → Display e aspetto → Unità di misura. Per i dettagli, consultare la sezione successiva.



4.3. La Pagina Panoramica

Il layout offre una visione completa del proprio sistema in un'unica posizione e ciò semplifica il monitoraggio, il controllo e la gestione.

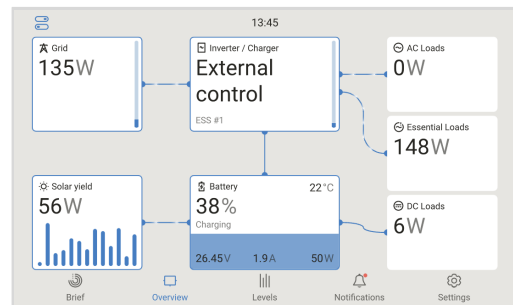
La Pagina Panoramica è suddivisa in tre sezioni:

- A sinistra: Widget per le sorgenti energetiche come la rete, i caricabatterie solari, i generatori CC, gli alternatori e l'energia eolica.
- Al centro: Accumulo e conversione dell'energia
- A destra: Panoramica dei carichi, compresi i carichi CA, EVCS, i carichi essenziali e i carichi CC

Un pulsante in alto a sinistra (accessibile da qualsiasi pagina) apre il pannello di controllo, consentendo di accedere rapidamente a:

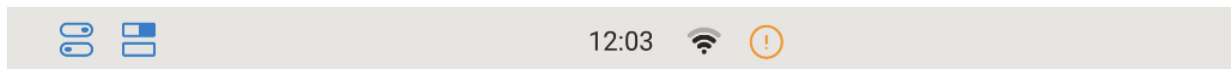
- Controlli ESS
- Comandi dell'avvio/arresto generatore
- Comandi dell'inverter/caricabatterie
- Comandi del caricabatterie
- Comandi dell'inverter
- Controlli della EV Charging Station

È possibile toccare tutti gli elementi con un contorno blu perché aprano una vista dettagliata.



4.4. La barra di navigazione

La barra di navigazione viene visualizzata nella parte superiore dello schermo nelle pagine principali: Sintesi, Panoramica, Livelli, Notifiche, Imbarcazione, Impostazioni, Pannello interruttori e Pannello comandi. Mostra icone di stato interattive: toccandole si accede rapidamente alle impostazioni o alle informazioni correlate.



Lato sinistro:

- **Icona Controlli:** apre o chiude il pannello Controlli (accesso rapido ai controlli dell'inverter/caricabatterie, del generatore, dell'ESS e dell'EVCS).
- **Icona del pannello Interruttori:** viene visualizzata se nel pannello Interruttori sono disponibili una o più uscite, inclusi i relè interni GX, i dispositivi di commutazione esterni supportati e gli interruttori virtuali Node-RED. Apre o chiude il pannello Interruttori.

Al centro:

- **Orologio:** mostra l'ora corrente (non interattivo).
- **Icona WiFi:** viene visualizzata se è attiva una connessione WiFi e indica la potenza del segnale. Toccandola si aprono le impostazioni WiFi (**Impostazioni** → **Connettività** → **WiFi**).
- **Icona GSM:** viene visualizzata se è collegato un modem GSM e indica la potenza del segnale. Toccandola si aprono le impostazioni dei dati mobili (**Impostazioni** → **Connettività** → **Rete mobile**).
- **Icona notifiche:** viene visualizzata se sono presenti allarmi o notifiche attive. Toccandola si apre il centro notifiche.

Lato destro:

- **Pulsante Silenzia allarme:** viene visualizzato se sono presenti allarmi attivi non confermati. Premendolo si confermano tutti gli allarmi attivi.
- **Icona Sospensione:** toccandola si spegne immediatamente il display. Il display si riaccende quando la si tocca nuovamente. Visualizzabile solo sui dispositivi GX che supportano il controllo del display (ad esempio, con un GX Touch collegato o un display integrato, come nel caso dell'Ekrano GX).

Visibilità delle icone

Alcune icone dipendono dall'interfaccia. Sui dispositivi GX Touch, se si trovano nello stato di inattività, sono visibili solo le icone dell'orologio, del WiFi e delle notifiche. Toccando lo schermo si visualizzano tutte le icone rimanenti. Nella Consolle Remota (interfaccia web) sono sempre visibili tutte le icone.

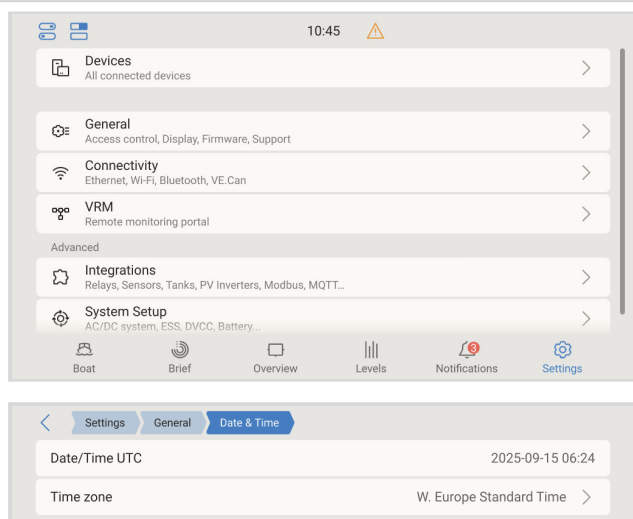
4.5. Il menu Impostazioni

Il menu Impostazioni è organizzato in categorie di alto livello per agevolare la navigazione.

Nella parte superiore dello schermo vengono visualizzati i breadcrumb, che indicano la posizione corrente all'interno del menu. Con un solo tocco è possibile tornare a qualsiasi livello della struttura del menu.

- Per tornare a un livello precedente, toccare la relativa icona.
- Per ritornare al menu principale, toccare la prima icona dell'elenco.

Ad esempio, se il percorso mostrato è Impostazioni > Generale > Data e ora, toccando Generale si torna al menu Generale, mentre toccando Impostazioni si torna al menu principale delle Impostazioni.

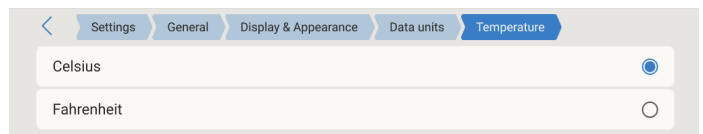


4.6. Unità di dati

Il sottomenu Unità dati consente di configurare le unità e i formati di visualizzazione utilizzati nell'interfaccia del dispositivo GX.

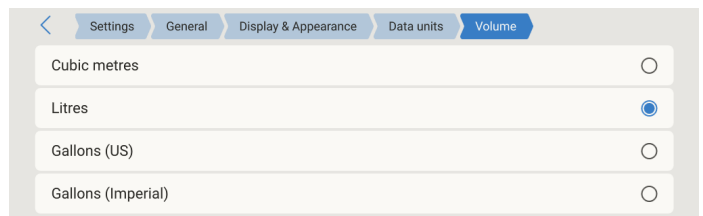
Temperatura: Selezionare l'unità di misura utilizzata per i valori della temperatura:

- Celsius
- Fahrenheit



Volume: Selezionare l'unità di misura del volume:

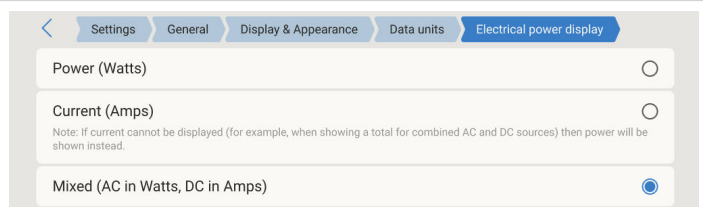
- Metri cubi
- Litri
- Galloni (USA)
- Galloni (Imperiali)



Visualizzazione potenza elettrica:

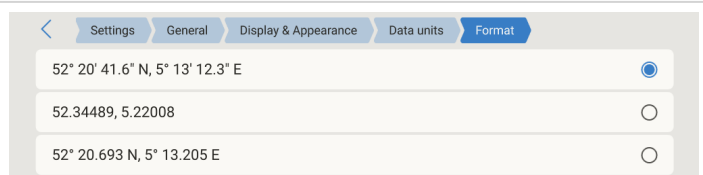
Selezionare la modalità di visualizzazione dei valori elettrici:

- Potenza (Watt)
- Corrente (Ampere)
- Misto (CA in Watt, CC in Ampere)



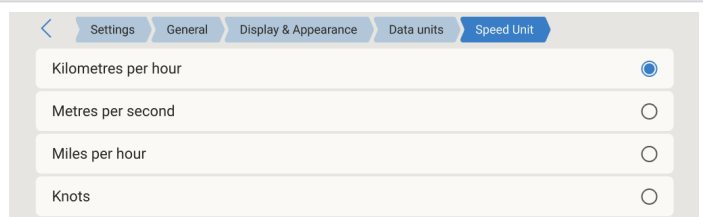
Formato: Selezionare il formato delle coordinate utilizzato per i dati GPS:

- Gradi, minuti e secondi (ad es. 52° 20' 41,6" N, 5° 13' 12,3" E)
- Gradi decimali (ad es. 52,34489, 5,22008)
- Gradi e minuti decimali (ad es. 52° 20,693 N, 5° 13,205 E)



Unità della velocità: Selezionare l'unità di misura utilizzata per i valori della velocità:

- Chilometri all'ora
- Metri al secondo
- Miglia all'ora
- Nodi



4.7. Il pannello Interruttore

Interruttore è un pannello di controllo ad accesso rapido, disponibile tramite touchscreen, Consolle Remota, App HTML5 per MFD marini o VRM, che serve a gestire le funzioni di commutazione in veicoli, imbarcazioni o sistemi fissi.

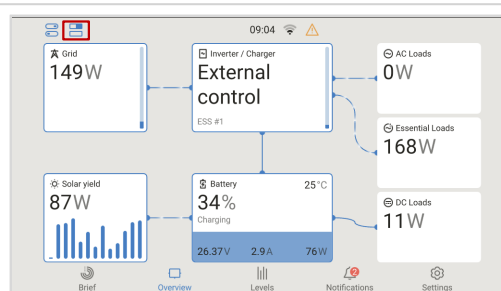
Quando si utilizza l'applicazione Marine MFD HTML5, il pannello Interruttore appare sul display dell'MFD. Ciò consente di controllare i relè GX di bordo, i dispositivi Shelly supportati e gli interruttori virtuali Node-RED.

Dispositivi supportati

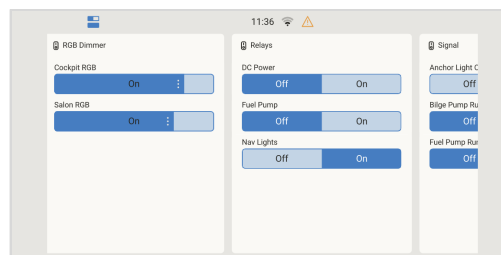
- [GX IO-Extender 150](#)
- [SmartSwitch DC4 di Energy Solutions](#)
- Relè GX interni: [Collegamenti del relè \[10\]](#)
- [Garmin EmpirBus](#)
- [Safier Controllori di commutazione digitale STAR-Power, STAR-Light e STAR-Rover \[72\]](#)

Un pulsante nell'angolo superiore sinistro dell'IU apre questo pannello, che consente di controllare le uscite digitali, gli indicatori, i relè e altri sistemi dei dispositivi supportati.

Il pulsante è visibile solo quando è collegato un dispositivo supportato.



Il layout del pannello Interruttori è determinato dalla configurazione impostata nel menu Configurazione di ogni dispositivo collegato. È possibile raggruppare controlli e indicatori per rendere più semplice l'aspetto dell'interfaccia.

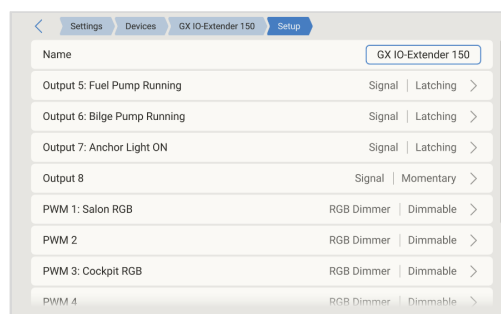


I dispositivi supportati dal pannello Interruttore sono configurati nel menu Impostazione del dispositivo. Sono disponibili le seguenti opzioni:

- Nome: Definire un nome personalizzato dell'uscita.
- Gruppo: Assegnare il canale a un gruppo. I canali dello stesso gruppo vengono visualizzati in un riquadro condiviso del pannello Interruttore.
- Tipo di uscita: Selezionare il tipo di controllo desiderato (vedere la sezione seguente) se il canale è configurato come uscita.
- Tipo di ingresso: Selezionare il tipo di indicatore desiderato (vedere la sezione seguente) se il canale è configurato come ingresso.
- Mostra controlli: Se è disattivata, l'uscita non viene visualizzata nel pannello Interruttore.

Opzioni disponibili:

- Off: I controlli non appaiono in alcun luogo.
- Sempre: Mostra i controlli nel pannello Interruttore.
- Solo locale
- Solo su VRM



Nel caso di dispositivi supportati, è possibile configurare un canale sia come ingresso che come uscita.



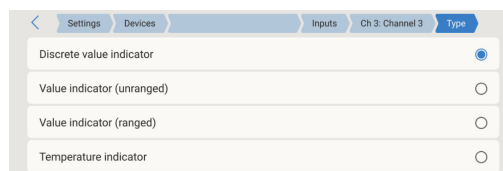
Elementi di controllo supportati:

- Momentaneo: L'uscita è attiva solo mentre viene premuta.
- Cambia: L'uscita cambia stato a ogni pressione.
- Dimmerabile: Consente il controllo variabile dell'uscita (ad esempio l'illuminazione o la velocità della ventola).
- Cursore della temperatura: Consente di impostare una temperatura obiettivo.
- Cursore di base: Controllo generico dei valori regolabili.
- Interruttore a scatti: Fornisce un controllo on/off con modalità selezionabili (ad esempio, ventola on/off con tre livelli di velocità).
- A discesa: Consente di selezionare un'opzione da un elenco (ad esempio, la selezione di una modalità che influisce su un flusso Node-RED).
- Inserimento numerico: Consente di inserire un valore numerico specifico.
- Interruttore a tre fasi: On/Off/Auto.
- Controllo della pompa di sentina: Consente di passare da Auto a On (comando manuale).
- Selettore di colore: Consente di selezionare i colori e la luminosità dell'illuminazione RGB.



Elementi Indicatori supportati:

- Indicatore a valori discreti: Mostra un'etichetta di stato per ogni valore.
- Indicatore di valore (senza intervallo): Visualizza un valore e la sua unità, senza intervallo.
- Indicatore di valore (con intervallo): Visualizza un valore e la relativa unità accanto a una barra di intervallo.
- Indicatore di temperatura: Visualizza la temperatura accanto a una barra con colori associati all'intervallo.



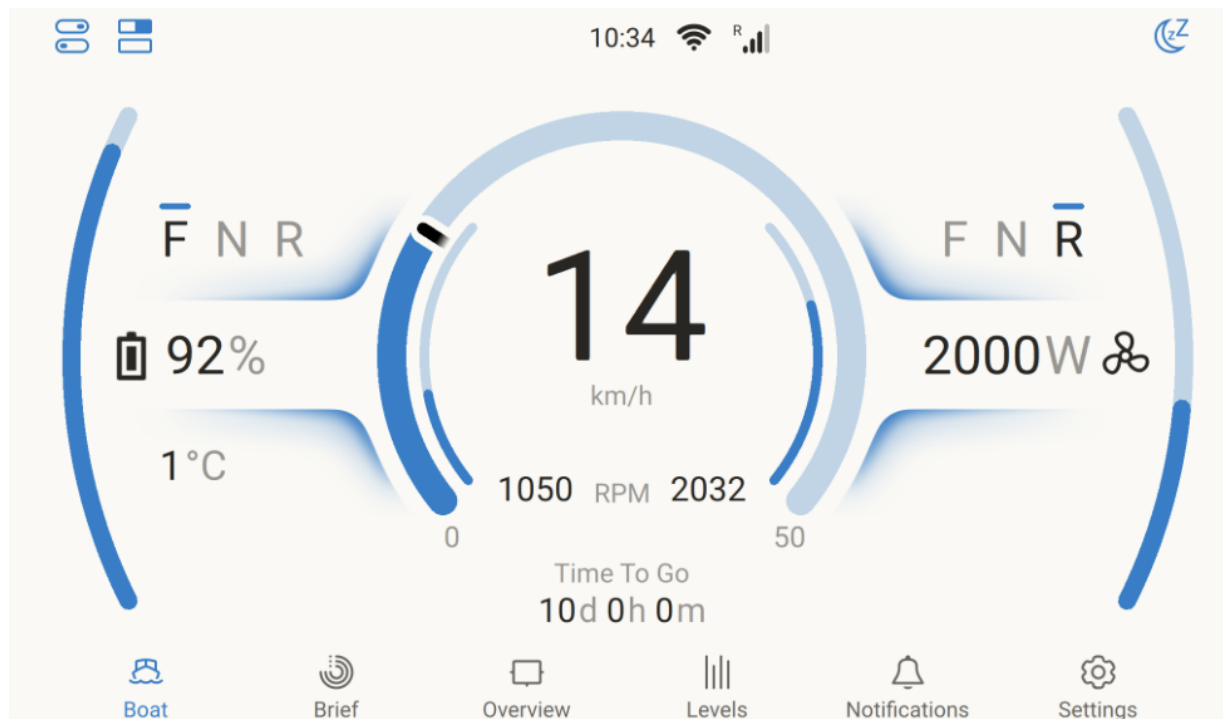
4.8. Pagina Imbarcazione

La pagina Imbarcazione è progettata per le imbarcazioni elettriche e ibride e riunisce lo stato della batteria, il numero di giri del motore, i dati GPS e le informazioni sull'azionamento elettrico in un unico display.

I dati possono essere ricevuti via NMEA 2000 o CANopen (VE.Can) per i sistemi a propulsione elettrica compatibili, da uno SmartShunt Victron configurato come contatore di energia CC - Azionamento Elettrico, o tramite integrazione Node-RED personalizzata. Sono supportate le imbarcazioni multiscafo e le configurazioni a doppio motore, comprese le unità elettriche configurabili a babordo e tribordo.

La pagina Imbarcazione appare nel menu assieme alle pagine Sintesi e Panoramica ed è accessibile anche da remoto tramite VRM o su un display GX.

Per una breve introduzione alla pagina Imbarcazione e alle sue caratteristiche, vedere il video qui sotto:



4.8.1. Sistemi compatibili

Sistemi compatibili con NMEA 2000

- FischerPanda - Interfaccia di comunicazione Azionamento Elettrico - NMEA 2000®
- Vetus - CANverter Vetus
- Combi - Convertitore CAN NMEA
- WaterWorld - WaterWorld NMEA-Connect

Sistemi e controllori compatibili con CANopen

Sistemi compatibili con E-drive:

- Oceanvolt
- Kräutler
- Törkmar

Controllori motore plug-and-play compatibili:

- Sevcon Gen4 AC
- Serie Curtis F
- Curtis 123X serie E/ES

4.8.2. Come integrare

La pagina Imbarcazione può combinare dati provenienti da fonti diverse, come GPS e sistemi di propulsione elettrica. È possibile realizzare l'integrazione tramite dispositivi Victron, reti NMEA 2000, CANopen o soluzioni personalizzate. Le seguenti opzioni mostrano come collegare i dati GPS e di propulsione al dispositivo GX.

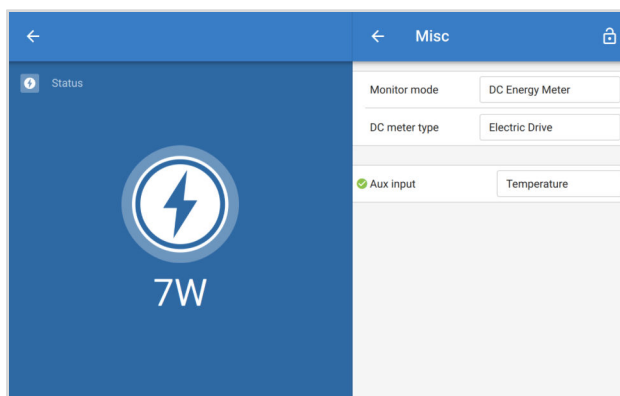
GPS

- Ricevitore GPS di tipo mouse tramite USB - vedere [Collegamento di un GPS USB \[43\]](#)
- GPS tramite NMEA 2000 - vedere [Collegamento di un GPS NMEA 2000 \[45\]](#)
- GSM GX Victron Energy o LTE 4G con antenna GPS - vedere [GX LTE 4G \[95\]](#)
- Integrazione Node-RED personalizzata

Propulsione elettrica

- SmartShunt Victron Energy, configurato come Contatore di energia CC → Azionamento elettrico - vedere [Modalità Monitor del Carico CC \[33\]](#)
- Propulsione elettrica (E-Drive) tramite NMEA 2000 - vedere [Collegamento di un E-Drive NMEA 2000 \[91\]](#)
- Integrazione CANopen - vedere [Supporto CANopen E-drive \[87\]](#)
- Integrazione Node-RED personalizzata

Motor RPM	370 RPM
Motor Temperature	25 °C
Power	405 W
Voltage	47.20 V
Current	8.60 A
Device	>



4.8.3. Esempi di integrazione

Esempio 1: SmartShunt

Per le imbarcazioni con un solo SmartShunt che misura un azionamento elettrico, la pagina Imbarcazione mostra:

- Potenza propulsione elettrica
- Tempo restante
- Potenza CA totale
- Potenza CC totale
- SoC% batteria



Esempio 2: SmartShunt più GPS

Come nell'esempio 1, con l'aggiunta del GPS. La pagina Imbarcazione mostra:

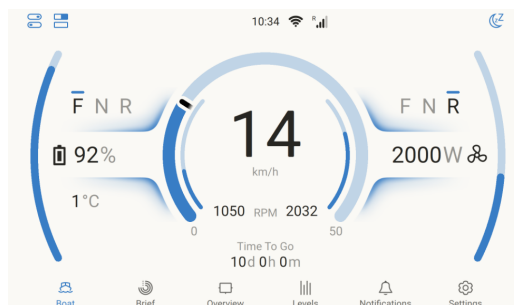
- Potenza propulsione elettrica
- Tempo restante
- SoC% batteria
- Velocità imbarcazione da GPS



Esempio 3: Motore di propulsione integrato con NMEA 2000

Per la propulsione integrata tramite NMEA 2000, la pagina Imbarcazione mostra:

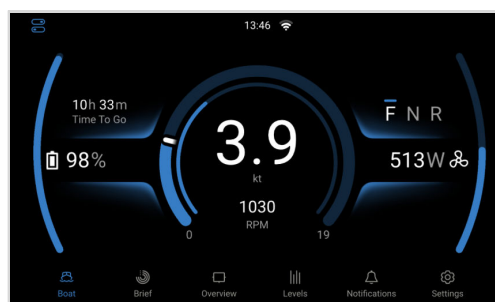
- SoC% batteria
- Tempo restante
- Potenza CA totale
- Potenza CC totale
- Potenza propulsione elettrica
- Direzione propulsione elettrica: Avanti/Folle/Indietro (A/F/R)
- Giri al minuto della propulsione elettrica



Esempio 4: Motore di propulsione con GPS integrato con NMEA 2000

Come nell'esempio 3, con l'aggiunta del GPS. La pagina Imbarcazione mostra:

- SoC% batteria
- Tempo restante
- Potenza propulsione elettrica
- Direzione propulsione elettrica: Avanti/Folle/Indietro (A/F/R)
- Giri al minuto della propulsione elettrica
- Velocità imbarcazione da GPS

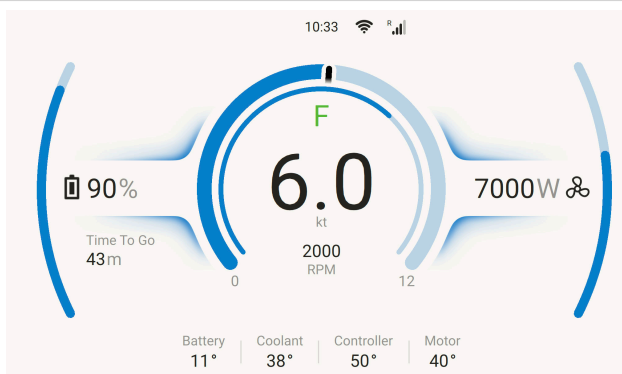


Esempio 5: Monitoraggio temperatura

Il Monitoraggio temperatura è disattivato per impostazione predefinita.

Entrare in **Impostazioni** → **Generali** → **Display e aspetto** → **Pagina Imbarcazione** e attivare Mostra temperature.

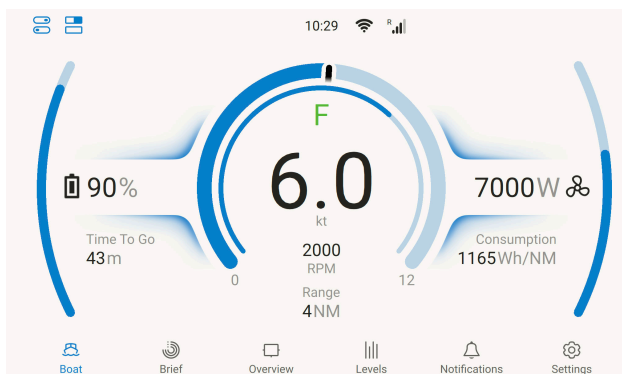
- Temperatura batteria
- Temperatura del refrigerante
- Temperatura regolatore
- Temperatura motore



Esempio 6: Autonomia e consumi

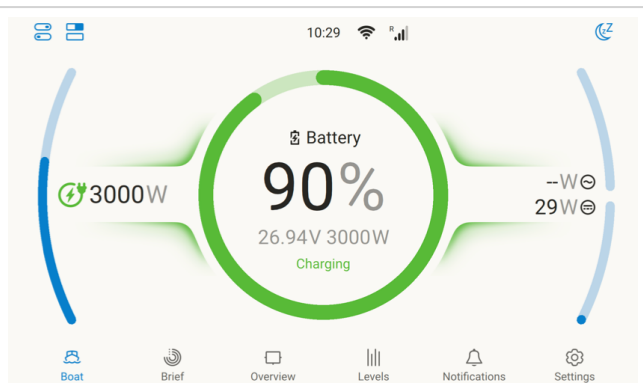
Per visualizzare l'autonomia e il consumo il GPS e l'E-drive devono essere collegati.

- La metrica dei consumi è calcolata in base a una finestra mobile riferita all'ultimo miglio nautico.
- L'autonomia viene stimata in base alla metrica dei consumi, al SoC della batteria, alla capacità della batteria e alla soglia di scarica. Si tenga presente che i sistemi ai quali mancano alcune informazioni (ad es. la capacità della batteria) non saranno in grado di visualizzare l'autonomia stimata.
- Le metriche dei consumi e dell'autonomia utilizzano le unità di misura configurate nel menu Unità di misura.



Esempio 7: Stato della carica

- Stato dettagliato della batteria senza GPS né E-drive collegati.
- Un indicatore mostra quando è collegata l'alimentazione da banchina.

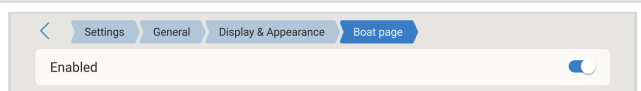


4.8.4. Configurazione e monitoraggio dei dispositivi GX

La pagina Imbarcazione può essere personalizzata in base alle proprie preferenze. Selezionare le unità di misura più adatte alla propria applicazione, mentre la scala degli indicatori di potenza, velocità e numero di giri è impostata automaticamente o può essere regolata manualmente, se necessario.

Per attivare la pagina Imbarcazione, entrare in

- **Impostazioni → Generali → Display e aspetto → Pagina Imbarcazione** e attivarla.

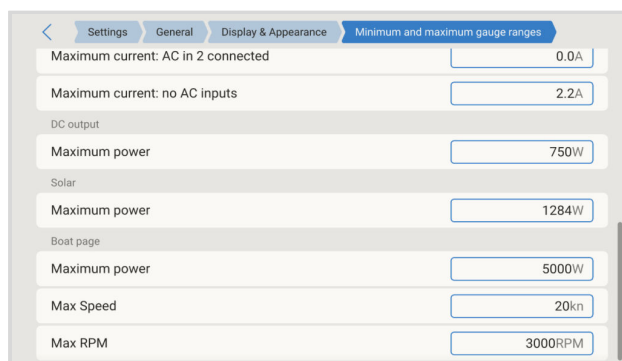
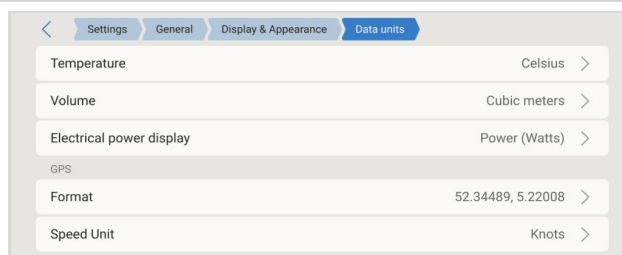


Configurare le unità di dati preferite tramite

- **Impostazioni → Generale → Display e aspetto → Unità di dati:**
 - Potenza, corrente o mista (CA in Watt e CC in Ampere)
 - Velocità in km/h, mph o nodi

I valori minimi e massimi degli indicatori di potenza, velocità e numero di giri possono essere configurati tramite

- **Impostazioni → Generale → Display e aspetto → Intervalli di misura minimi e massimi.**



Monitoraggio del dispositivo GX

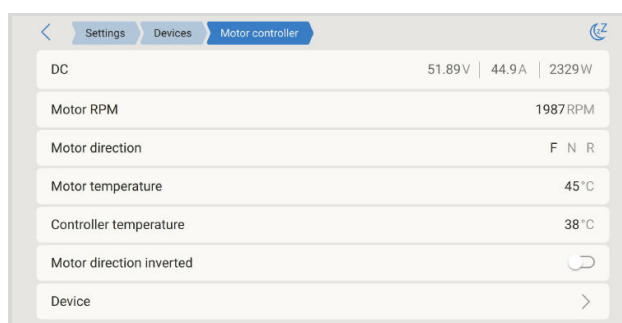
L'E-drive o il controllore del motore collegato appare nell'elenco Dispositivi e fornisce informazioni quali:

- Parametri CC (tensione, corrente e potenza)
- RPM motore
- Direzione del motore
- Temperatura motore
- Temperatura regolatore

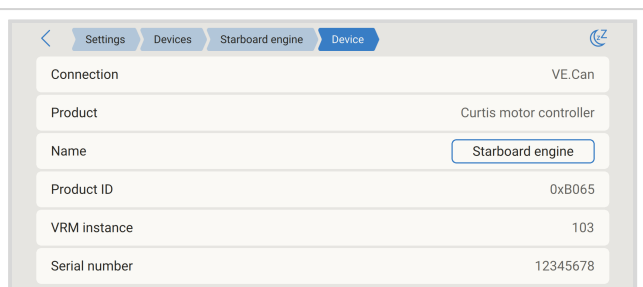
- Possibilità di regolare la direzione del motore invertita

Questa opzione inverte la direzione del motore visualizzata nella pagina Imbarcazione. È intesa per casi in cui l'installazione fisica del motore comporta una segnalazione di direzione inversa. L'attivazione di questa opzione influisce solo sulla rappresentazione visiva dell'interfaccia utente e non modifica la rotazione effettiva del motore o la configurazione del controllore.

- Sottomenu Dispositivo



Il menu Dispositivo fornisce ulteriori informazioni sull'E-Drive o sul controllore del motore collegato e consente di impostare un nome personalizzato per identificarli chiaramente.

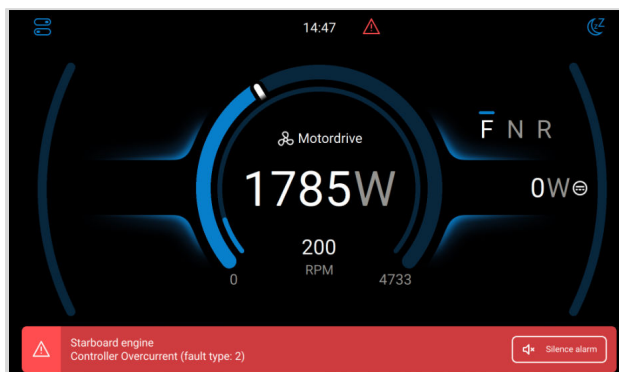


Connection	VE.Can
Product	Curtis motor controller
Name	Starboard engine
Product ID	0xB065
VRM instance	103
Serial number	12345678

4.8.5. Integrazione CANopen per i sistemi a propulsione elettrica

Venus OS supporta il profilo CANopen per l'integrazione con i sistemi a propulsione elettrica e i controllori del motore Sevcon e Curtis, pertanto consente il monitoraggio mediante la pagina Imbarcazione del GX e nel VRM.

- I dati del motore e del numero di giri vengono aggiornati otto volte al secondo per un'animazione scorrevole dell'indicatore.
- Il dispositivo GX visualizza le notifiche e i messaggi di errore ricevuti da sistemi e controllori CANopen compatibili.

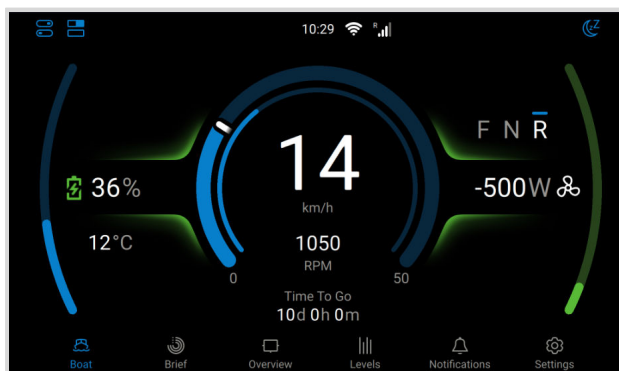


4.8.6. Supporto per la configurazione di multiscafo / doppio motore

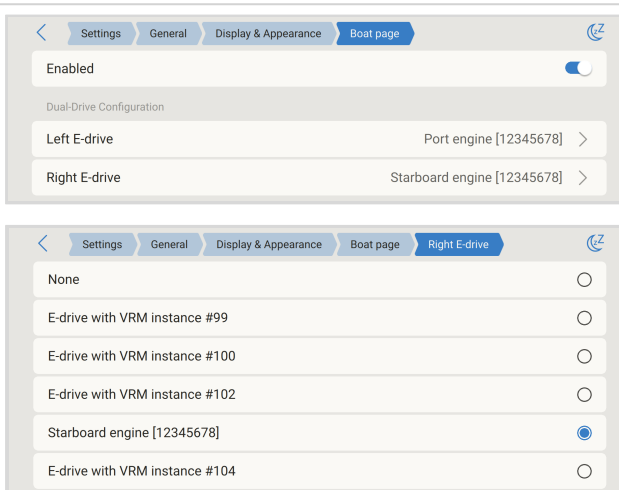
Venus OS supporta le configurazioni multiscafo/doppio motore.

Per i sistemi a doppia trazione elettrica, sono supportati i seguenti parametri:

- E-drive sinistro e destro configurabile
- Il numero di giri e la direzione di marcia sono indicati separatamente per ogni azionamento.
- Direzione di marcia per motore
- Potenza di propulsione aggregata di entrambe le unità E-drive
- Viene visualizzata la produzione di energia dell'E-drive (carica della batteria o alimentazione dei carichi)

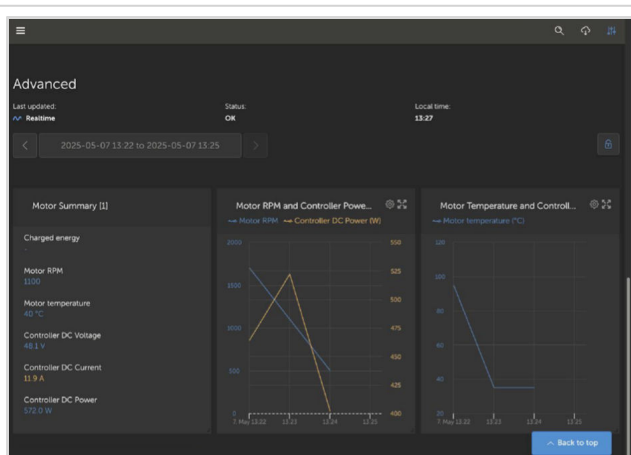


Se sono collegati due motori, la configurazione della pagina Imbarcazione (**Impostazioni** → **Generale** → **Display e aspetto** → **Pagina Imbarcazione**) fornisce ulteriori opzioni e consente di assegnare l'E-drive rispettivamente al lato destro e sinistro.



4.8.7. Monitoraggio del VRM

Nel VRM sono disponibili i dati relativi al sistema di propulsione elettrica, compresi quelli dettagliati nella sezione Avanzate del VRM.



4.9. La pagina Stato del supporto (controllo delle modifiche)

La pagina Controllo delle modifiche è disponibile in Impostazioni → Generale. Indica chiaramente se il dispositivo GX funziona in configurazione standard o se è stato modificato.

Questa pagina aiuta gli utenti, gli installatori e i distributori a riconoscere rapidamente le modifiche al sistema e, se necessario, a ripristinare la configurazione standard del dispositivo. Consente di ridurre il tempo dedicato all'assistenza e alla risoluzione dei problemi.

Per verificare lo stato dell'assistenza:

1. Entrare in **Impostazioni** → **General** → **Stato del supporto (controllo delle modifiche)**.
2. Verifica lo stato visualizzato:
 - Standard - se gli elementi sono visualizzati in verde, non sono stati modificati.
 - Modificato - se gli elementi sono visualizzati in arancione, significa che l'elemento è stato modificato rispetto alla sua configurazione standard.

Nota: Gli elementi visualizzati in arancione sono supportati e forniti da Victron Energy. Tuttavia, un uso scorretto può compromettere la stabilità del sistema. Durante la risoluzione dei problemi, disattivare prima questi elementi.

Il dispositivo GX monitora anche lo spazio libero nella partizione dati e fa scattare un allarme quando lo spazio disponibile scende sotto il 10 %.



Una partizione dati completa è un problema solo nei dispositivi GX che eseguono l'immagine [Immagine Venus OS Large \[126\]](#) o nei sistemi modificati per un uso avanzato.

Per aumentare lo spazio libero, seguire le istruzioni contenute nella documentazione del [Victron Node-RED/Signal K](#).

The screenshot shows the 'Support status (modifications checks)' page with the following sections:

- Support status:** Check below items in orange.
- Device model:** Ekran GX (Green)
- HQ serial number:** HQ23364TDTK (Green)
- Data partition free space:** 1.0 GB (Green)
- User SSH key present:** No (Green)
- Modifications:**
 - Custom startup scripts:** Not installed (Green)
 - File system (rootfs) status:** Clean (Green)
- Firmware:**
 - Installed firmware version:** v3.70~34 (Green)
 - Installed image type:** Large (Green)
 - Latest official firmware version installed?** No, v3.65 is available (Orange)
 - Update the firmware to fix the modified state:** Press to update to v3.65 (Blue button)
- Integrations:**
 - Modbus TCP Server:** Enabled (Orange)
 - Signal K:** Disabled (Green)
 - Node-RED:** Disabled (Green)

Items colored orange are supported and provided by Victron Energy, but using them incorrectly can affect system stability. In case of troubleshooting, disable those first.

4.10. Profilo di sicurezza della rete

L'impostazione del profilo di sicurezza della rete consente di controllare le modalità di scambio dei dati a livello locale (via Ethernet o WiFi) e remoto (via VRM).

È possibile scegliere tra tre profili:

Network Security Profile*	Remote Console		Data transmission to VRM
	Locally via Ethernet or WiFi	Via VRM	
Secured	https only** password protected***	Access depends on user access level for that installation in VRM: <u>Admin and Technician</u> can access without asking for a password. <u>User</u> has no access.	Over https only
Weak	http and https password protected		Over https or http by user option
Unsecured	http and https not password protected		

- * Quando si esegue l'aggiornamento da una versione precedente alla v3.50, il profilo viene impostato automaticamente affinché corrisponda alle impostazioni di rete e della Console remota configurate in precedenza. I nuovi dispositivi forniti con la versione 3.50 o successiva sono impostati in modo predefinito su Sicuro.
- ** Qualsiasi accesso a un http sarà reindirizzato agli http equivalenti.
- *** Nelle nuove unità fornite con la versione 3.50 o successiva, la password predefinita del dispositivo è lo stesso PIN casuale a sei cifre utilizzato per il Bluetooth, stampato sulla carcassa del dispositivo GX. Quando si aggiorna un dispositivo GX esistente, il profilo di sicurezza viene automaticamente configurato per corrispondere alle impostazioni correnti definite dall'utente, come ad esempio l'attivazione della Console remota su LAN e la protezione con password.

Le modifiche del profilo di sicurezza possono essere effettuate in **Impostazioni → Generale → Accesso e Sicurezza → Profilo di sicurezza della rete locale** nel menu Impostazioni.



Dettagli sul Profilo di sicurezza della rete

- L'impostazione del Profilo di sicurezza della rete si applica esclusivamente all'accesso alla rete locale. Non influisce sull'accesso al dispositivo fisico o sull'impostazione del livello di accesso a schermo (Utente / Utente e Installatore), che sono configurati separatamente.
- Quando si accede alla Console remota via LAN tramite HTTPS, il browser visualizza un avviso di certificato. È necessario accettarlo per poter procedere.
- Una volta effettuato l'accesso alla Console remota tramite LAN o WiFi, la sessione del browser rimane attiva per 365 giorni prima di richiedere un nuovo login.



Integrazione dell'app per MDF marini [151]: Garmin richiede che questa opzione sia impostata su Non protetto, altrimenti non appare l'app. L'impostazione raccomandata per altre marche è sempre Non protetto, altrimenti potrebbe continuare ad apparire una richiesta di accesso.

Recupero della password di accesso alla rete persa

In caso di perdita della password di accesso alla rete, è possibile ripristinarla utilizzando uno dei seguenti metodi, a seconda del modello di dispositivo GX:

- Tenere premuto il pulsante fisico per resettare tutte le password, compresa quella di accesso alla rete. Dopo il riavvio, la password viene ripristinata a quella predefinita (se il dispositivo ne è provvisto). Per i dispositivi che non hanno una password installata in fabbrica, questa azione disattiva la password di accesso alla rete.
- Inserire una chiavetta USB configurata come chiavetta di "Ripristino delle impostazioni di fabbrica" e riavviare il dispositivo. Consultare [Procedura di ripristino ai valori di fabbrica \[225\]](#) per le istruzioni su come creare la chiavetta USB.

Note:

- La password del dispositivo può essere modificata e deve essere lunga almeno 8 caratteri.
- Il PIN Bluetooth rimane fisso a sei cifre, come da standard Bluetooth.

4.11. Modalità di dimostrazione

Il Venus OS include una modalità demo. La modalità di dimostrazione simula un impianto completo riproducendo i dati pre-registrati del dispositivo, in modo che il dispositivo GX si comporti come se fosse collegata una vera apparecchiatura Victron. È utile per:

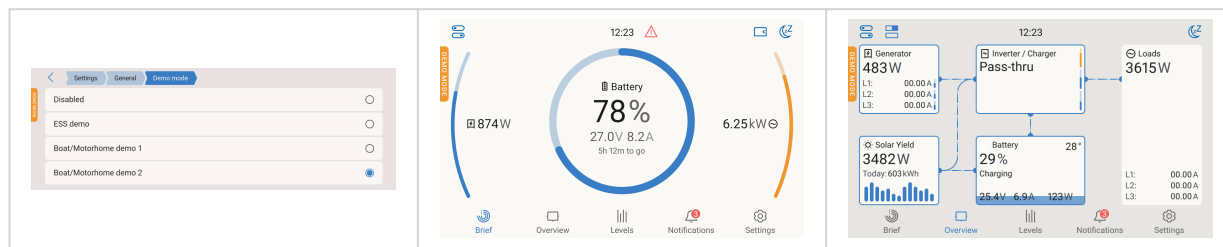
- Mostrare al cliente le caratteristiche del prodotto e le funzionalità di monitoraggio, in uno showroom o in occasione di una fiera, senza dover aver a disposizione un impianto completo.
- Finalità di formazione: esplorare i menu, le pagine di panoramica e le notifiche di un sistema realistico.
- Valutazione di integrazioni quali il portale VRM, l'app Marine MFD HTML5, il Modbus TCP, l'MQTT o il Node-RED, senza un hardware collegato.

Attivazione della modalità di dimostrazione

1. Aprire la Consolle Remota oppure utilizzare il display integrato (dispositivi GX dotati di schermo).
2. Entrare in **Impostazioni** → **Generale** → **Modalità dimostrazione**.
3. Selezionare una delle dimostrazioni disponibili:
 - **ESS demo:** Un sistema di Accumulo di energia collegato alla rete: inverter/caricabatterie, caricabatterie solare MPPT, inverter FV, contatore di rete e monitor della batteria.
 - **Barca/Camper demo 1:** Un impianto mobile: inverter/caricabatterie, caricabatterie solare MPPT, due batterie (di servizio e idraulica/propulsore di prua), quattro sensori di livello (acqua dolce, carburante, olio, acque reflue) e un sensore di temperatura wireless.
 - **Barca/Camper demo 2:** Un impianto mobile più completo: inverter/caricabatterie, alternatore, caricabatterie solare MPPT, batterie multiple, serbatoi per acqua potabile, gasolio e acque reflue, oltre a diversi sensori di temperatura (frigorifero, congelatore, cabina, esterno).

I dispositivi simulati compaiono nell'elenco dispositivi e nelle pagine di panoramica, mostrando dati in tempo reale che cambiano continuamente. Un indicatore sito nell'angolo in alto a sinistra segnala che il dispositivo GX è in modalità dimostrazione.

Per interrompere l'operazione, reimpostare la modalità Dimostrazione su **Disattivata**.



Come funziona

- L'avvio di una dimostrazione comporta la modifica di alcune impostazioni per adattarle al sistema simulato; l'interfaccia utente potrebbe non rispondere per qualche istante mentre il sistema si riconfigura. Dopo aver disattivato la modalità dimostrazione, controllare le impostazioni relative al proprio impianto.
- Mentre è attiva la modalità di dimostrazione, viene sospesa la comunicazione con i dispositivi reali collegati (VE.Bus, VE.Direct, VE.Can, USB e così via). I dispositivi reali non saranno visibili né monitorati finché non viene disattivata la modalità di dimostrazione, dopodiché verranno rilevati di nuovo automaticamente.
- La modalità dimostrazione non controlla apparecchiature reali: i dati visualizzati sono una registrazione riprodotta e la regolazione dei comandi (ad esempio, l'interruttore dell'inverter/caricabatterie o i limiti di corrente) non ha alcun effetto sui dispositivi fisici.
- I dati di dimostrazione vengono trattati come dati reali dal resto del sistema. Se il dispositivo GX è collegato al VRM, i dati simulati vengono registrati nel portale VRM e appariranno nella dashboard e nei grafici. **Per mantenere pulita la cronologia del VRM di un impianto, non attivare la modalità dimostrazione su un dispositivo GX che invia i log a un impianto VRM di produzione.**
- La modalità di dimostrazione rimane attiva dopo il riavvio, finché non viene disattivata dal menu.



Per questi motivi, non lasciare mai attiva la modalità di dimostrazione su un dispositivo GX appartenente a un impianto reale.

5. Collegamento dei prodotti Victron

5.1. Multi/Quattro/Inverter VE.Bus

Per brevità, tutti i sistemi Multi, Quattro e Inverter sono indicati come prodotti *VE.Bus*.

Compatibilità con i dispositivi GX

Il primo firmware VE.Bus supportato dal Cerbo GX è il 111.

La seguente tabella illustra la compatibilità in base alla versione del microprocessore del dispositivo VE.Bus:

Microprocessore del dispositivo VE.Bus	Assistenza del dispositivo GX
18xxxxxx	No
19xx111	Sì
20xx111	Sì
26xxxxx	Sì
27xxxxx	Sì
Note: - Le prime due cifre indicano la versione del microprocessore. - Le ultime tre cifre indicano la versione del firmware VE.Bus.	

Utilizzo del morsetto remoto di on/off

Per Multi, Quattro e EasySolar:

- Non è possibile utilizzare l'On/Off remoto con un dispositivo GX.
- Mantenere il collegamento di fabbrica: cavo tra il morsetto sinistro e quello centrale.
- Se fosse necessario disattivare il sistema, utilizzare l'[Assistente dell'interruttore di sicurezza](#).

Nota: La limitazione di cui sopra non si applica a: MultiPlus-II, Quattro-II e EasySolar-II. Questi dispositivi supportano l'On/off remoto con i dispositivi GX.

Connessioni del sistema



Non confondere le porte VE.Bus di un dispositivo GX con le porte Ethernet o VE.Can/BMS-Can.

Prodotti VE.Bus singoli

- Collegare a una delle porte VE.Bus del dispositivo GX.
- Utilizzare un cavo RJ45 UTP standard (vedere il [listino prezzi](#)).



Lasciare aperte le porte VE.Bus non utilizzate. Non inserire i terminatori blu RJ45 VE.Can in queste porte.

Sistemi VE.Bus in parallelo, a fase divisa e trifase

- Per collegare vari prodotti VE.Bus configurati come sistema VE.Bus in parallelo, fase divisa o trifase, collegare il primo o l'ultimo prodotto VE.Bus della catena a una delle porte VE.Bus del dispositivo GX.
- Utilizzare un cavo RJ45 UTP standard (vedere il [listino prezzi](#)).



Lasciare aperte le porte VE.Bus non utilizzate. Non inserire i terminatori blu RJ45 VE.Can in queste porte.

Sistemi VE.Bus con Batterie al litio e VE.Bus BMS (solo v1)

Quanto segue si applica solo al VE.Bus BMS V1, da non confondere con il suo successore, il VE.Bus BMS V2 o il VE.Bus BMS NG.

Collegamento del dispositivo GX

- Collegare il dispositivo GX alla presa VE.Bus del MultiPlus/Quattro, non alla presa del Pannello remoto.
- In alternativa, collegarlo a uno dei Multi/Quattro del sistema.
- È possibile combinare MultiPlus/Quattro con un VE.Bus BMS e un Digital Multi Control. Basta collegare il Digital Multi Control alla presa RJ-45 del VE.Bus BMS denominata *Pannello remoto*.

Limitazioni

- Quando viene rilevato un BMS VE.Bus, il comando On/Off/Solo caricabatterie viene disattivato automaticamente nel menu del dispositivo GX.
- È possibile combinare un MultiPlus/Quattro con un VE.Bus BMS e un Digital Multi Control. Basta collegare il Digital Multi Control alla presa RJ45 del VE.Bus BMS denominata *Pannello remoto*.
- Anche utilizzando un VE.Bus BMS, le impostazioni del limite di corrente in ingresso rimangono disponibili tramite il dispositivo GX.

Spegnimento automatico a batteria scarica

- Per attivare lo spegnimento automatico del dispositivo GX in caso di batteria scarica:
 - Collegare il terminale Power in V+ del dispositivo GX all'uscita Disconnessione del carico del VE.Bus BMS.
 - Assicurarsi che il dispositivo GX e il VE.Bus BMS condividano lo stesso negativo della batteria (GND).

Combinazione del Cerbo GX con un Digital Multi Control

È possibile collegare sia un dispositivo GX che un Digital Multi Control (DMC) allo stesso sistema VE.Bus. Tuttavia, si prega di notare che:

- I comandi On/Off e Solo caricabatterie del dispositivo GX sono disattivati quando è presente un DMC.
- Il limite della corrente di ingresso viene impostato tramite il Digital Multi Control. Questa impostazione ha la precedenza e sostituisce il dispositivo GX. In questa configurazione non può essere regolata dal dispositivo GX.

Collegamento di vari sistemi VE.Bus a uno singolo Cerbo GX

Alle porte VE.Bus integrate del dispositivo GX è possibile collegare direttamente solo un sistema VE.Bus. Per collegare altri sistemi, considerare le seguenti opzioni:

Opzione 1: Utilizzare interfaccia MK3 - USB

Questo metodo consente di rendere visibili più sistemi, ma con funzionalità limitate:

- Solo il sistema collegato alle porte VE.Bus integrate fornirà i dati delle pagine della Panoramica.
- Tutti i sistemi collegati appaiono nell'elenco dispositivi e sono inclusi nelle statistiche energetiche del VRM.
- Il controllo DVCC e ESS si applica solo al sistema collegato direttamente alle porte VE.Bus integrate.
- I sistemi collegati tramite MK3-USB non supportano il controllo DVCC e seguono la propria configurazione interna per la carica/scarica.
- È disponibile un'opzione (Impostazioni → Configurazione Sistema → Controllo della carica) per attivare il controllo BMS di un inverter/caricabatterie secondario collegato a un dispositivo GX tramite un'interfaccia MK3-USB. Se è attivato, il dispositivo secondario seguirà i valori CVL e DCL forniti dal BMS collegato al CAN.
- La logica di avvio/arresto del generatore si applica solo al sistema direttamente collegato.
- Per i sistemi ESS, solo il sistema collegato alle porte VE.Bus integrate partecipa ai meccanismi ESS. Gli altri sono visibili solo nell'Elenco dispositivi.

Opzione 2: Utilizzare l'interfaccia VE.Bus a VE.Can (ASS030520105)

- **Non consigliato** - si tratta di un prodotto obsoleto.
- Richiede un'interfaccia per ogni sistema VE.Bus.
- Il VE.Can deve essere terminato e alimentato correttamente. Per ulteriori dettagli, consultare il [Documento sulla comunicazione dei dati](#), D17.

Caratteristiche aggiuntive fornite da un dispositivo GX ai prodotti VE.Bus

Se è connesso a Internet, il dispositivo GX attiva quanto segue:

- Configurazione da remoto tramite VRM - Consultare il [manuale del Remote VE.Configure](#) per ulteriori informazioni, requisiti del sistema e passi specifici per accedere a questa funzionalità.

- Aggiornamenti del firmware del VE.Bus remoto - vedere il [Manuale degli aggiornamenti del firmware del VE.Bus remoto](#).

5.1.1. Applicazione Microgrid (Microrete)

In una Microgrid Victron, nella quale più Power Bank (accumulatori) indipendenti condividono un bus CA per formare un sistema off-grid decentralizzato e scalabile senza un controllore centrale, si raccomanda vivamente di utilizzare un dispositivo GX per ogni Power Bank.

Mentre gli inverter/caricabatterie gestiscono in modo autonomo la ripartizione decentralizzata del carico tramite il controllo Hybrid Droop (statismo ibrido), il dispositivo GX offre funzionalità essenziali di monitoraggio e diagnostica a livello locale:

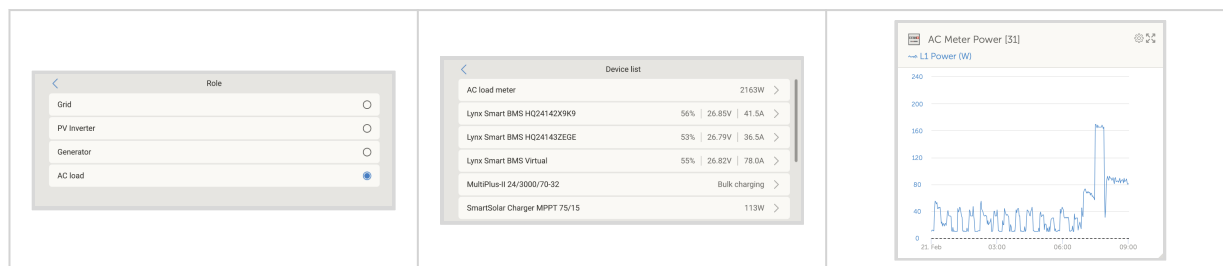
- **Monitoraggio e diagnostica locali:** Si collega all'inverter/caricabatterie locale tramite VE.Bus per visualizzare lo stato operativo in tempo reale, lo stato di carica (SoC) della batteria e la frequenza del bus CA (indicatore principale in tempo reale del carico complessivo della Microgrid).
- **Verifica della configurazione:** Legge e visualizza i parametri Hybrid Droop attivi direttamente nelle impostazioni del firmware dell'inverter/caricabatterie, consentendo agli installatori di verificare la coerenza della configurazione tra i vari Power Bank durante la messa in servizio.
- **Integrazione del sistema:** Raccoglie dati da fonti CC locali (come caricabatterie solari MPPT o monitor batteria) tramite VE.Direct o VE.Can.
- **Monitoraggio remoto:** Carica i dati del Power Bank locale sul portale di Monitoraggio Remoto di Victron (VRM). Se raggruppati in un "Gruppo di impianti VRM", i singoli dispositivi GX consentono un monitoraggio aggregato dell'intero sistema in tutta la Microgrid.



All'interno di una Microgrid, i dispositivi GX funzionano in modo indipendente e non comunicano direttamente tra loro. È necessaria la versione del Venus OS v3.70 o successiva.

Per informazioni complete sulla progettazione, la configurazione e il funzionamento di un sistema dotato di più Power Bank, consultare il manuale [Applicazione Microgrid](#).

5.2. Monitoraggio del carico CA



Tutti i tipi di [contatori di energia](#) supportati possono assumere il ruolo di contatore CA.

A tale fine, entrare in: Impostazioni → → Integrazioni dei contatori di energia tramite RS485 → [vostro_contatore_energia] → Ruolo e selezionare Contatore CA come ruolo (le alternative includono Rete, Inverter FV e Generatore).



Si noti che i carichi così misurati non vengono utilizzati per i calcoli, ma solo per il monitoraggio.

5.3. Monitor della batteria, MPPT, Orion XS e caricabatterie Smart IP43 con una porta VE.Direct

I dispositivi dotati di una porta VE.Direct, come i monitor della batteria BMV, i caricabatterie solari MPPT, gli Orion XS e i caricabatterie Smart IP43, possono essere collegati direttamente a un dispositivo GX tramite VE.Direct.

Sono disponibili due tipi di cavo VE.Direct:

1. Cavi VE.Direct dritti - Codice articolo ASS030530xxx
2. Cavi VE.Direct ad angolo retto - Codice articolo ASS030531xxx, progettati per ridurre al minimo la profondità dietro i pannelli di montaggio



I cavi VE.Direct hanno una lunghezza massima di 10 m e non possono essere prolungati. Per distanze maggiori, utilizzare un'interfaccia [VE.Direct a USB](#) con un cavo di prolunga USB attivo.

Interfaccia VE.Direct a VE.Can (uso limitato)

L'interfaccia VE.Direct a VE.Can può essere utilizzata solo con:

- BMV -700
- BMV-702

⚠ Non è compatibile con:

- BMV -712
- Caricatori solari MPPT
- Inverter VE.Direct

Questa interfaccia non converte i dati di questi dispositivi in messaggi CAN-bus.

Se si utilizza l'interfaccia VE.Direct a VE.Can:

- Assicurarsi che la rete VE.Can sia terminata e alimentata.
- Per le istruzioni sull'alimentazione, consultare la sezione D17 del [Documento sulla comunicazione dei dati di Victron](#).



Questa interfaccia è obsoleta e non è consigliata per nuovi impianti.

Collegamento al proprio Cerbo GX di un numero maggiore di dispositivi VE.Direct rispetto alle porte VE.Direct

Se è necessario collegare un numero maggiore di dispositivi VE.Direct rispetto alle porte VE.Direct, sono disponibili le seguenti opzioni:

- Utilizzare [l'interfaccia VE.Direct a USB](#).
- Se sono necessarie delle porte aggiuntive, utilizzare un hub USB.

Per informazioni sul numero massimo di dispositivi VE.Direct collegabili, consultare la sezione [Panoramica delle connessioni \[4\]](#).

Note sugli MPPT VE.Direct più vecchi

Alcuni modelli più vecchi, come l'MPPT 70/15, non sono compatibili con i dispositivi GX a meno che non soddisfino una revisione hardware minima:

- Il dispositivo deve essere dell'anno/settimana 1308 o posteriore.
- Gli aggiornamenti del firmware non risolvono l'incompatibilità con i modelli precedenti.

Per identificare il modello:

- Controllare il numero di serie stampato sull'etichetta posteriore.
- Esempio: HQ1309DER4F significa che il dispositivo è dell'anno 2013, settimana 09, pertanto, è compatibile.

5.3.1. Modalità Monitor del Carico CC

È possibile utilizzare uno SmartShunt o un BMV-712, anziché l'intero sistema di batterie, per monitorare singoli circuiti CC. A tale fine, cambiare l'impostazione della modalità di monitoraggio da Monitor della Batteria a Contatore di Energia CC utilizzando VictronConnect.

Tipi di contatori CC disponibili

Una volta selezionata la modalità Contatore di Energia CC, in VictronConnect è possibile assegnare i seguenti tipi:

- Fonti: Caricabatterie solare, caricabatterie eolico, generatore asse, alternatore, cella a combustibile, generatore d'acqua, caricabatterie CC-CC, caricabatterie CA, fonte generica
- Carichi: Carico generico, Azionamento elettrico, Frigorifero, Pompa dell'acqua, Pompa di sentina, Sistema CC, Inverter, Scaldabagno

Integrazione con i dispositivi GX

Quando è collegato al Cerbo GX, il tipo di contatore selezionato, unitamente alla corrente (A) e alla potenza (W), viene visualizzato sull'interfaccia utente e inviato al portale VRM per il monitoraggio remoto.

Caso speciale: Tipo "Sistema CC"

Se configurato come "Sistema CC", il Cerbo GX offre funzionalità estese, oltre alla registrazione dei dati:

1. La visualizzazione della potenza del sistema CC aggrega le letture di tutti gli SmartShunt configurati assieme al tipo di sistema CC e supporta i sistemi multi-sede, ad esempio i sistemi CC in entrambi gli scafi di un catamarano.
2. La limitazione della corrente di carica DVCC viene regolata dinamicamente: Il dispositivo GX compensa i carichi CC quando imposta i limiti di corrente di carica per i caricabatterie Multi, Quattro e Solari. Ad esempio:
 - Se si sta misurando un carico CC di 50 A
 - E la batteria segnala un CCL (Charge Current Limit) di 25 A
 - Il sistema imposta un limite di 75 A per le fonti di carica → Il risultato è un comportamento di carica ottimizzato per yacht, camper, pullman e altri sistemi con carichi CC importanti.

Note e limitazioni:

- Questa caratteristica è supportata solo da SmartShunt e BMV-712. Non è disponibile per i BMV-700 e BMV-702.
- La modalità Monitor deve essere configurata direttamente sullo SmartShunt o sul BMV-712 mediante VictronConnect. Per le istruzioni di configurazione, consultare il manuale del prodotto BMV-712 o SmartShunt nella [pagina prodotto del Monitor della Batteria](#).
- La caratteristica NMEA 2000-out non supporta i contatori CC: ad esempio, se si configura uno SmartShunt per monitorare un alternatore, tali dati non sono disponibili tramite NMEA 2000.

5.4. Dispositivi VE.Can

Per collegare un prodotto tramite la porta VE.Can, utilizzare un [cavo RJ45 UTP](#) standard (Disponibile con connettori dritti e a gomito).

Importante:

Terminare la rete VE.Can ad entrambe le estremità utilizzando un [terminatore VE.Can](#). Con ogni prodotto VE.Can viene fornito un sacchetto contenente due terminatori. Ulteriori terminatori sono [disponibili separatamente](#).

Note sulla compatibilità

- Per funzionare con i dispositivi GX, l'MPPT 150/70 deve avere il firmware v2.00 o più recente.
- Unitamente ai dispositivi GX è possibile utilizzare un pannello di controllo Skylla-i e un pannello di controllo Ion.
- Tutti i dispositivi VE.Can forniscono alimentazione alla rete VE.Can, quindi non è necessario un alimentatore VE.Can separato.
- I convertitori di protocollo (ad es. interfaccia VE.Bus a VE.Can, interfaccia BMV a VE.Can) non alimentano la rete VE.Can.

Assistenza VictronConnect-Remote (VC-R)

I seguenti prodotti VE.Can supportano VictronConnect-Remote (VC-R), quindi permettono la configurazione e il monitoraggio tramite VRM. Per ulteriori dettagli, consultare il manuale [VictronConnect](#).

Prodotto VE.Can	VC-R	Osservazioni
Lynx Shunt VE.Can	Sì	-
Lynx Smart BMS, Lynx BMS NG	Sì	-
Inverter RS, Multi RS e MPPT RS	Sì	Sono dotati anche di VE.Direct ma devono essere collegati tramite VE.Can per VC-R
MPPT Blue/Smart Solar VE.Can ^[1]	Sì	Modelli Tr e MC4 TR
Skylla-i e Skylla-IP44/-IP65	Sì	Richiedono il firmware v1.11
^[1] tutti i caricabatterie solari VE.Can tranne il vecchissimo (grande carcassa rettangolare con display) BlueSolar MPPT VE.Can 150/70 e 150/85		

5.5. Interfacce VE.Can

Il Cerbo GX è dotato di due porte VE.Can completamente funzionali. Sono **indipendenti**, dalla prospettiva di un dispositivo dati e collegato. Una è etichettata come VE.Can 1 ed è isolata galvanicamente, l'altra è etichettata come VE.Can 2 e non è isolata.

- 2 × Porte VE.Can completamente configurabili (la VE.Can 1 è isolata)
- Entrambe le porte possono essere impostate su:
 - VE.Can (250 kbit/s, predefinito)
 - BMS-Can (500 kbit/s)

- BMS CAN-bus (250 bit/s)
- Altri profili CAN supportati, come RV-C

Linee guida per l'uso

- VE.Can (250 kbit/s, predefinito)
 - Per i dispositivi Victron come:
 - MPPT VE.Can
 - Skylla- IP65
 - Lynx Shunt VE.Can
 - Lynx Smart BMS e Lynx Smart BMS NG
 - Terminare entrambe le estremità utilizzando i terminatori VE.Can in dotazione.
- BMS-Can (500 kbit/s)
 - Per le batterie al litio gestite (ad es. BYD, Pylontech, Freedomwon)
 - Terminare sul dispositivo GX con il terminatore in dotazione
 - Seguire le istruzioni del produttore della batteria per la terminazione sul lato della batteria.

Importante

- VE.Can e BMS-Can non devono condividere lo stesso bus
- Se sono necessari entrambi, utilizzare un dispositivo GX con due bus CAN separati (ad esempio Cerbo GX MK2 o Ekrano GX).

Configurazione della porta

- Accesso tramite la Console remota:
 - Impostazioni → Connettività → Porta VE.Can 1 / 2 → Profilo CAN-bus
- Impostazioni predefinite:
 - VE.Can: 250 kbit/s

Note

- Alcune unità BMS utilizzano il profilo BMS CAN-bus a (250 kbit/s). Collegarli a una porta VE.Can e impostare il profilo appropriato (VE.Can e CAN-bus BMS (250 kbit/s)).
- Per garantire una corretta comunicazione, utilizzare solo le batterie elencate nella [lista di compatibilità](#) di Victron. Non sono supportati altri tipi.

5.6. Inverter RS, Multi RS e MPPT RS

Gli Inverter RS, gli Inverter RS Solar e i Multi RS sono dotati sia di interfaccia VE.Direct che VE.Can. Tuttavia, per questi prodotti:

- È necessario collegare un dispositivo GX tramite VE.Can.
- Non è possibile utilizzare il VE.Direct per collegare questi dispositivi a un sistema GX.

L'interfaccia VE.Direct di questi modelli è destinata esclusivamente alla programmazione ed è necessario un adattatore VE.Direct a USB.

Eccezione: MPPT RS

È possibile collegare l'MPPT RS a un dispositivo GX tramite VE.Direct o VE.Can, a seconda dei requisiti del sistema e delle porte disponibili.

5.7. Serie BMV-600

- Collegare il BMV-600 tramite il cavo VE.Direct a BMV-60xS. (ASS0305322xx).

5.8. Link Box CC

- Collegare il DC Link Box tramite il cavo RJ12 in dotazione. Collegare quindi il BMV-700 al Cerbo GX.

5.9. Adattatore per trasmettitore del serbatoio resistivo VE.Can

Per maggiori informazioni sull'adattatore, consultare il manuale dell'[Adattatore per trasmettitore a serbatoio resistivo VE.Can](#).

Linee guida per la connessione

- Per collegare un adattatore a una rete VE.Can, utilizzare un cavo [RJ45 UTP standard](#).
- Terminare la rete VE.Can ad entrambe le estremità utilizzando terminatori VE.Can.
Con ogni prodotto VE.Can viene fornito un sacchetto contenente due terminatori.
Sono disponibili terminatori aggiuntivi [a parte](#) (Codice articolo ASS030700000).
- Assicurarsi che il CAN-bus sia acceso.
Per i dettagli, consultare il [capitolo Alimentazione nel manuale dell'Adattatore del trasmettitore del serbatoio](#).

5.10. Collegamento di un GX Tank 140

Il GX Tank 140 è un accessorio della gamma GX di Victron per il monitoraggio dei sistemi. Supporta fino a quattro sensori di livello del serbatoio, con letture visibili localmente sul dispositivo GX e da remoto tramite il portale VRM.

Compatibilità degli ingressi

Il GX Tank 140 supporta:

- Trasmettitori di corrente (4–20 mA)
- Trasmettitori di tensione (0–10 V)

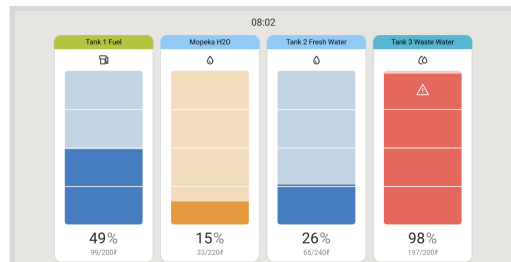
Connessione e alimentazione

- Il dispositivo si collega al sistema GX tramite USB, che alimenta anche l'unità. Il GX Tank non richiede un'alimentazione separata.
- Per semplificare l'installazione, due dei quattro ingressi forniscono un'alimentazione integrata a 24 V per l'alimentazione di trasmettitori compatibili.
- I due canali rimanenti richiedono un'alimentazione esterna, che può essere fornita tramite il terminale di ingresso dell'alimentazione con uscite dotate di fusibili.

Opzioni di configurazione

- I limiti superiore e inferiore sono configurabili e lo rendono compatibile con sensori a scala parziale (ad es. 0-5 V).
- Per le applicazioni marittime, i dati sul livello del serbatoio possono essere trasmessi via NMEA 2000 e ciò ne consente la visualizzazione su apparecchiature di terzi, come gli MFD (Multifunction Display).

Per i dettagli tecnici completi, consultare la documentazione disponibile nella [pagina del prodotto del GX Tank 140](#).



5.11. Collegamento dei sensori di temperatura Victron cablati

I sensori di temperatura di Victron possono servire a misurare e monitorare varie fonti di temperatura, non solo le batterie. L'intervallo di misura supportato va da -40 °C a +70 °C.

Vedere la [Panoramica dei collegamenti](#), per sapere la localizzazione e il numero di ingressi del sensore di temperatura.

Sensore compatibile

Il sensore da utilizzare è: [ASS000001000 - Sensore di temperatura per Quattro, MultiPlus e Dispositivi GX](#)

Nota: Non è uguale all'accessorio sensore di temperatura del BMV, che non è compatibile con questi ingressi.

Note aggiuntive

- Sebbene il sensore assomigli a un capocorda della batteria, non deve essere installato su una batteria.
- I sensori non sono in dotazione con il dispositivo GX e devono essere ordinati separatamente.

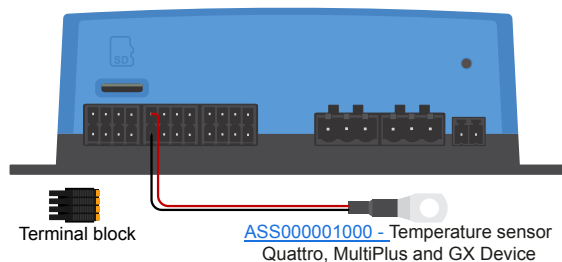
Collegamento fisico dei sensori di temperatura

Collegamento dei sensori di temperatura:

- Il cavo del sensore deve avere una ghiera o almeno 10 mm di rame esposto per garantire un contatto corretto all'interno del connettore rimovibile della morsetteria.
- Inserire completamente il cavo nella morsetteria.
- Per rilasciare il cavo, premere sulla linguetta arancione del connettore.

Polarità dei cavi

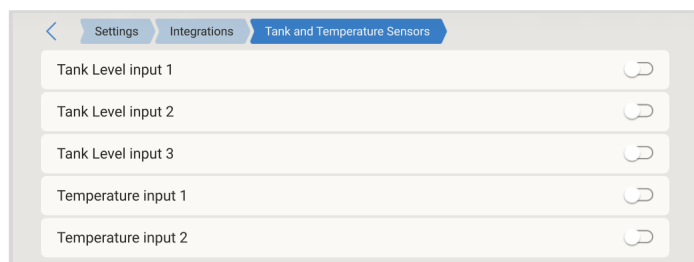
- Cavo rosso → Terminale superiore
- Cavo nero → Terminale inferiore



I sensori si attivano (e disattivano) entrando nel menu Impostazioni → Integrazioni → Sensori di serbatoio e temperatura del dispositivo GX.

Una volta attivato, i dati del sensore della temperatura sono visibili nell'elenco dispositivi e vengono anche registrati nel VRM.

Nota: L'Ekrano GX e il Venus GX hanno due ingressi per la temperatura, mentre il Cerbo GX ne ha quattro.



Selezionando il sensore di temperatura dal menu dell'elenco dispositivi, viene visualizzata una panoramica dello stato del sensore e della temperatura corrente. La panoramica comprende anche due sottomenu: uno per l'impostazione del sensore e un altro per il menu del dispositivo.

Il tipo di temperatura si può modificare nel menu Configurazione. Le opzioni disponibili sono Batteria, Frigorifero o Generico.



È possibile applicare un offset per correggere la lettura e regolare la scala utilizzando un moltiplicatore compreso tra 1 e 10. È anche possibile monitorare la tensione del sensore.

Il menu del dispositivo fornisce informazioni generali sul sensore e consente di assegnare un nome personalizzato per facilitare l'identificazione se si utilizzano più sensori.

The image shows three screenshots of the Cerbo GX configuration interface for a temperature sensor.

Top Screenshot (Type): Shows the 'Type' menu with three options: 'Battery', 'Fridge', and 'Generic'. 'Generic' is selected with a blue dot.

Middle Screenshot (Setup): Shows the 'Setup' menu for the 'Generic' type. It includes fields for 'Offset' (set to 0), 'Scale' (set to 1.0), and 'Sensor voltage' (displayed as 2.95V).

Bottom Screenshot (Device): Shows the 'Device' menu. It includes fields for 'Connection' (Temperature input 1 with a green checkmark), 'Product' (Generic Temperature Input), 'Name' (Heatsink), 'Product ID' (0xA162), 'Firmware version' (—), and 'VRM instance' (23).

5.12. Victron Energy Meter VM-3P75CT e VM-3P5A

I modelli VM-3P75CT e VM-3P5A di Victron sono contatori di energia versatili per il monitoraggio della potenza e del consumo di energia monofase e trifase. Si possono utilizzare per misurare:

- Connessione alla rete (alla scatola di distribuzione)
- Uscita dell'inverter FV
- Uscita del generatore (generatore CA)
- Uscita dell'inverter o dell'inverter/caricabatterie

Il contatore calcola i valori della potenza per ogni fase e trasmette i dati a una frequenza di aggiornamento elevata su VE.Can o Ethernet.

Caratteristiche fondamentali

- Doppia opzione di comunicazione: VE.Can ed Ethernet
- Compatibile con dispositivi GX, come il [Cerbo GX](#) e l'[Ekrano GX](#)
- I dati sono visualizzabili sul dispositivo GX, su [VictronConnect](#) e sul [Portale VRM](#).
- Il VM-3P75CT comprende dei trasformatori di corrente apribili (split-core) per rendere l'installazione semplice e non invasiva
- Il VM-3P5A supporta i trasformatori di corrente standard industriali da 5 A (non inclusi)

Installazione

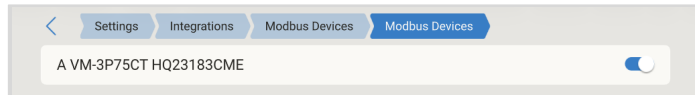
- Seguire la procedura di configurazione descritta nel manuale dei contatori di energia VM-3P75CT e VM-3P5A.
- Assicurarsi che il contatore di energia si trovi nella stessa rete locale del dispositivo GX quando si utilizza la rete Ethernet.

Connessione VE.Can: Plug-and-play. Non è necessaria l'attivazione manuale.

Connessione Ethernet: Dopo l'installazione iniziale, è necessario attivare il contatore di energia:

Nel menu del dispositivo GX, entrare in Impostazioni → Integrazioni → Dispositivi Modbus → Dispositivi rilevati e attivare il contatore di energia rilevato; quando viene installato e alimentato per la prima volta è disattivato per difetto.

Il contatore di energia diventa visibile nell'elenco dispositivi e può essere monitorato da tale elenco. Per informazioni più dettagliate, consultare il [manuale del contatore di energia](#).



5.13. EV Charging Station

La [EV Charging Station](#) e la [EV Charging Station NS](#), grazie alle loro capacità di carica trifase e monofase, si integrano perfettamente nell'ambiente Victron mediante connessione a un [dispositivo GX](#) tramite WiFi. Il loro funzionamento e monitoraggio si possono gestire facilmente tramite il Bluetooth e l'[App VictronConnect](#).

Impostare e configurare l'EVCS seguendo le istruzioni riportate nel [manuale della EV Charging Station](#). Assicurarsi che:

1. Sia attiva la comunicazione con il dispositivo GX.
2. L'EVCS e il dispositivo GX siano collegati alla stessa rete locale.

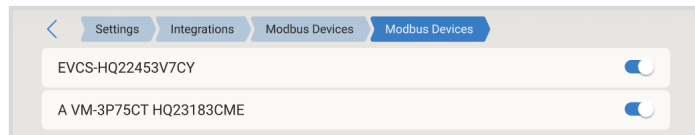
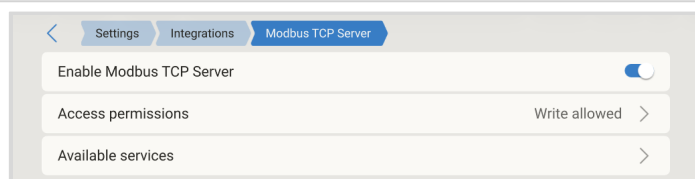
Configurazione del dispositivo GX tramite MQTT

1. Sul dispositivo GX, entrare in: Impostazioni → Integrazioni → Modbus TCP Server e attivare il Modbus TCP Server.
2. Poi entrare in: Impostazioni → Integrazioni → Dispositivi Modbus → Dispositivi rilevati e attivare le EVCS rilevate.

Nota: Le EV Charging Station collegate prima di aver aggiornato il dispositivo GX alla versione 3.12 del firmware saranno attivate automaticamente. I nuovi dispositivi devono essere attivati manualmente tramite il menu di cui sopra.

Una volta attivata, l'EVCS apparirà nell'elenco dispositivi, dove potrà essere monitorata e controllata. Per ulteriori dettagli, consultare il [Manuale della EV Charging Station](#).

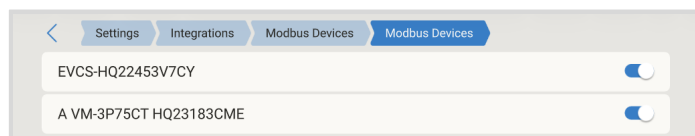
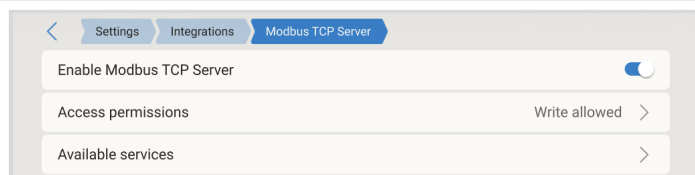
Il controllo della EVCS è disponibile anche sul pannello di controllo, dove bisogna premere il pulsante  nell'angolo in alto a sinistra dell'interfaccia utente.



Configurazione del dispositivo GX tramite Modbus TCP

1. Nel dispositivo GX, entrare in : Impostazioni → Integrazioni → Modbus TCP Server e attivare il Modbus TCP Server.
2. Poi entrare in: Impostazioni → Integrazioni → Dispositivi Modbus → Dispositivi rilevati e attivare le EVCS rilevate.

Nota: Le EV Charging Station collegate prima di aver aggiornato il dispositivo GX alla versione 3.12 del firmware saranno attivate automaticamente. I nuovi dispositivi devono essere attivati manualmente tramite il menu di cui sopra.



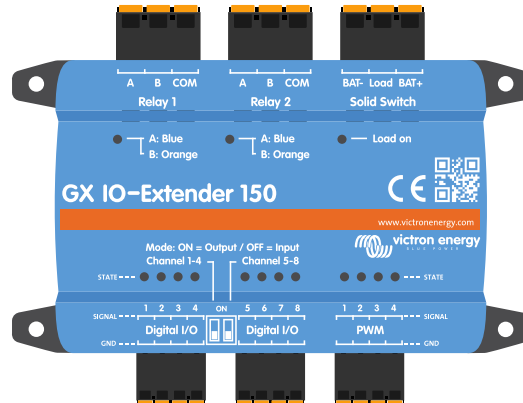
Una volta attivata, l'EVCS apparirà nell'elenco dispositivi, dove potrà essere monitorata e controllata. Per ulteriori dettagli, consultare il [Manuale della EV Charging Station](#).

Il controllo della EVCS è disponibile anche sul pannello di controllo, dove bisogna premere il pulsante  nell'angolo in alto a sinistra dell'interfaccia utente.

Settings Devices			
A VM-3P75CT HQ23183CME	-8W >		
Diesel	26°C	56 l	28% >
EVCS-HQ22453V7CY	Manual	Disconnected	>

5.14. GX IO-Extender 150

Il GX IO-Extender 150 è un modulo di espansione collegato tramite USB che amplia le porte IO disponibili dei dispositivi GX, come l'Ekrano GX, il Nucleo GX e il Cerbo GX.



Serve a colmare il divario tra il dispositivo GX e il mondo esterno, creando infinite possibilità di monitoraggio, controllo e automazione.

Caratteristiche

- 8 IO digitali, configurabili in due gruppi di quattro come ingressi o uscite (tramite DIP switch).
- 4 porte PWM da 0 a 5 V, con incrementi di 0,05 V per la regolazione del dispositivo.
- 2 relè di chiusura che mantengono il loro stato anche in caso di interruzione dell'alimentazione.
- 1 interruttore a stato solido con connessioni bat-, carico e bat+ per le esigenze di commutazione.

La connettività USB plug-and-play semplifica l'installazione. Basta collegare il GX IO-Extender 150 a una porta USB del dispositivo GX e gli ingressi/uscite, i PWM e i relè diventano immediatamente disponibili per il sistema.

Che si tratti della gestione di un complesso impianto solare off-grid, di un sistema elettrico marino o di una soluzione di alimentazione industriale di backup, il GX IO-Extender 150 amplia la capacità di soddisfare requisiti specifici:

- Monitoraggio di sensori e apparecchiature aggiuntivi
- Controllo di precisione di dispositivi esterni
- Automatizzazione delle risposte di sistemi complessi
- Implementazione di una logica di controllo sofisticata

Il GX IO-Extender non è indicato per la commutazione generale del carico, ma esclusivamente per funzioni di segnalazione. I relè e l'interruttore a stato solido hanno correnti nominali ridotte, che variano in base alla tensione utilizzata. I prodotti compatibili, come quelli di Energy Solutions (Regno Unito), Garmin (USA), Safier e altri, saranno più adatti alle applicazioni generali di commutazione.

Installazione

Per i dettagli sull'installazione e le specifiche tecniche, consultare il manuale del [GX IO-Extender 150](#).

Configurazione del dispositivo GX

Una volta collegato e alimentato, il GX IO-Extender 150 apparirà nell'Elenco dispositivi del dispositivo GX.

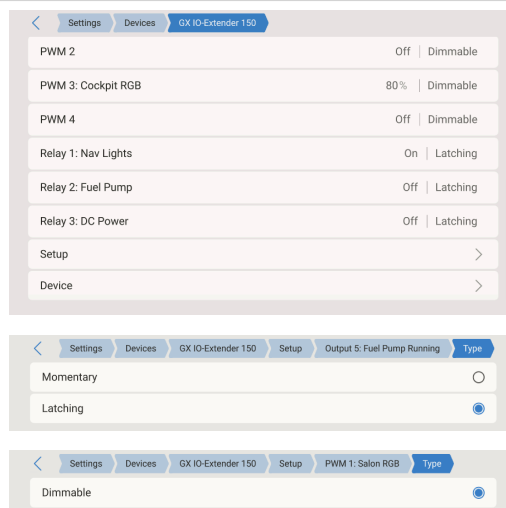
La pagina del dispositivo GX IO-Extender mostra:

- Stato del modulo
- Stato uscita
- Percentuale PWM
- Modalità uscita

Un menu di configurazione dedicato permette di configurare ogni uscita individualmente.

In ogni pagina uscita del menu Configurazione sono disponibili le seguenti opzioni:

- Nome personalizzato - Assegna un nome univoco all'uscita. (Nota: il nome del modulo può essere modificato nel menu Dispositivo).
- Gruppo: Assegnare l'uscita a un gruppo.
- Tipo: Selezionare la modalità dell'uscita: A scatto (Commutabile), Momentanea o Dimmerabile.
- Mostra controlli: Attiva o disattiva la visibilità dell'uscita nel pannello Interruttore.

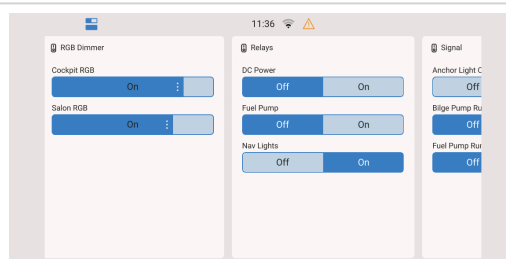


Raggruppamento delle uscite

Ogni uscita può essere raggruppata assegnando un nome al gruppo nella pagina di configurazione del canale.

Le uscite che hanno lo stesso nome del gruppo vengono visualizzate insieme in una sola scheda del pannello Interruttore. In questo modo è facile combinare uscite correlate, ad esempio, raggruppando tutte le uscite di illuminazione sotto un unico riquadro.

I canali che non hanno un nome del gruppo appariranno in una scheda etichettata con il nome del modulo.



6. Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron

6.1. Collegamento di un Inverter fotovoltaico

Collegando un inverter FV a un dispositivo GX si potranno monitorare in tempo reale produzione e distribuzione di energia. Gli utenti, pertanto, possono conoscere l'effettivo bilancio energetico e i flussi di energia all'interno del sistema.

Nota: Queste misure servono solo per il monitoraggio e non sono necessarie per il funzionamento o le prestazioni del sistema.

Limitazione dell'Inverter FV

Oltre al monitoraggio, alcuni modelli e marche di inverter FV possono essere limitati dal dispositivo GX, il che significa che la potenza in uscita può essere ridotta attivamente quando necessario.

Questa funzionalità è necessaria per i sistemi che utilizzano la funzione [Alimentazione zero o Alimentazione limitata dell'ESS](#).

Connessioni dirette

Tipo	Senza alimentazione	Dettagli
Fronius	Sì	Connessione LAN, vedere GX, GX - Manuale Fronius
SMA	No	Connessione LAN, vedere GX, GX - Manuale SMA
SolarEdge	No	Connessione LAN, vedere GX, GX - Manuale SolarEdge
ABB	Sì	Connessione LAN, vedere GX, GX - Manuale ABB

Utilizzo di un contatore

Per gli Inverter FV che non possono essere interfacciati digitalmente, si può utilizzare un contatore:

Tipo	Senza alimentazione	Dettagli
Sensore corrente CA	No	Collegato all'ingresso analogico dell'inverter/caricabatterie. Costo inferiore, meno preciso. Contatore di energia
Contatore di energia	No	Cablato al Cerbo GX o collegato senza cavi, tramite i nostri convertitori Zigbee a USB/RS485 . Vedere la pagina d'inizio dei Contatori di Energia
Sensori CA wireless	No	Vedere il manuale del Sensore Wireless CA , Prodotto fuori produzione

6.2. Collegamento di un GPS USB

È possibile utilizzare un GPS USB per consentire la localizzazione remota di veicoli o imbarcazioni tramite il portale VRM.

Ciò consente:

- Tracciamento remoto della posizione tramite il Portale VRM
- Avvisi di recinzione geografica, attivati quando il sistema esce da un'area definita
- Esportazione di tracce GPS in formato .kml per l'utilizzo in Google Earth, Navlink e strumenti simili

Sebbene Victron non fornisca moduli GPS USB, il Cerbo GX supporta la maggior parte dei ricevitori GPS di terze parti che utilizzano il set di comandi NMEA 0183 (a 4800 o 38400 baud). È sufficiente collegare l'unità GPS a una qualsiasi porta USB; il riconoscimento avverrà automaticamente dopo un breve intervallo di tempo.

Modelli di GPS USB testati

Modello	Chipset	Velocità di trasmissione (in Baud)
Globalsat BU353-W	SiRF STAR III	4800
Globalsat ND100	SiRF STAR III	38400
Globalsat BU353S4	SiRF STAR IV	4800
Combinazione Globalsat MR350 + BR305US	SiRF STAR III	4800
GlobalSat BU-353-N5	SiRF STAR IV	38400

6.3. Collegamento di un GPS NMEA 2000

Oltre ai ricevitori GPS USB, è possibile utilizzare un GPS NMEA 2000 per la localizzazione da remoto di veicoli o imbarcazioni nel Portale VRM.

Requisiti di compatibilità GPS NMEA 2000

Per poter funzionare con i dispositivi GX di Victron, il trasmettitore GPS NMEA 2000 di terze parti deve soddisfare i seguenti criteri:

Parametro	Valore richiesto
Classe di dispositivo	60 - Navigazione
Funzione del dispositivo	145 - Posizione del proprio veicolo (GNSS)
PGN obbligatorio	Deve essere trasmesso in 129025 - Posizione (Latitudine/Longitudine)
PGN opzionale	Deve essere trasmesso in 129029 - Altezza, 129026 - Rotta e Velocità

La maggior parte delle unità GPS compatibili con NMEA 2000 dovrebbe funzionare correttamente.

Modello testato e confermato:

- Garmin GPS 19X NMEA 2000

Collegamento Fisico a un dispositivo GX

Il dispositivo GX e la rete NMEA 2000 utilizzano tipi di connettore diversi. Sono disponibili due opzioni:

1. [Cavo VE.Can a NMEA 2000](#) (Victron)
 - Consente la connessione tra la porta VE.Can di un dispositivo GX e una rete NMEA 2000 standard.
 - È possibile inserire o rimuovere il fusibile integrato, per scegliere se Victron alimenta la rete NMEA 2000.
2. [Adattatore VE.Can 3802 di OSUKL](#)
 - Ideale per collegare un singolo dispositivo NMEA 2000 (ad es., un trasmettitore del serbatoio) a una rete VE.Can.
 - Può alimentare una rete NMEA 2000 con una tensione inferiore, direttamente da un sistema Victron a 48 V.



Compatibilità della tensione del sistema

Mentre i componenti Victron accettano fino a 70 V alle loro porte CAN-bus, alcuni dispositivi NMEA non li accettano.

Molti di essi richiedono un'alimentazione a 12 V, mentre altri possono tollerare fino a 30-36 V.

Prima di effettuare il collegamento, controllare sempre le schede tecniche di tutti i dispositivi NMEA 2000 del sistema.

Se è richiesta una tensione di rete inferiore:

- Utilizzare l'adattatore VE.Can 3802 di OSUKL, oppure
- utilizzare il cavo VE.Can a NMEA 2000 senza il fusibile e alimentare la rete NMEA 2000 utilizzando un cavo per adattatore di alimentazione NMEA 2000 da 12 V a parte (non fornito da Victron).

La porta VE.Can del Dispositivo GX non necessita alimentazione esterna per funzionare.

6.4. Collegamento dei sensori di livello del serbatoio agli ingressi serbatoio del GX

Gli ingressi del sensore di livello del serbatoio sono resistivi e devono essere collegati a un trasmettitore del serbatoio resistivo. Victron non fornisce trasmettitori del serbatoio. Le connessioni del sensore del serbatoio integrate non supportano i sensori mA o di tensione, i quali richiedono il [GX Tank 140](#) oppure di essere sostituiti con un sensore di tipo resistivo.

I sensori si possono attivare o disattivare nel menù I/U (Impostazioni→Integrazioni→Sensori Serbatoio e Temperatura) delle impostazioni del dispositivo GX. Una volta attivo, il serbatoio appare nell'Elenco dispositivi, dove si può personalizzare la configurazione in base all'impianto specifico.

Impostare l'unità di volume (metri cubici, litri, gallone imperiale o gallone USA) e di capacità del serbatoio. È anche possibile configurare forme personalizzate per i serbatoi non lineari, per i quali sono disponibili fino a 10 varianti: ad es., il 50 % della lettura del sensore può equivalere al 25 % del volume del serbatoio, mentre il 75 % può equivalere al 90 % del volume.

Ogni porta del livello del serbatoio può essere configurata per essere compatibile con trasmettitori del serbatoio che rispondono alle normative europee (0-180 Ohm) o statunitensi (240-30 Ohm), oppure si può configurare un intervallo di resistenze personalizzato compreso fra 0 Ohm e 300 Ohm (richiede il firmware v2.80 o superiore).

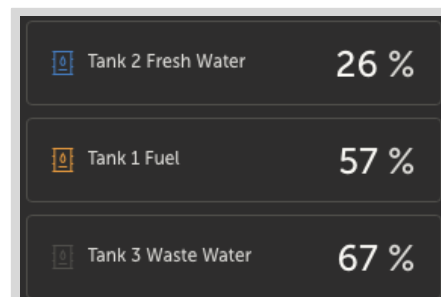
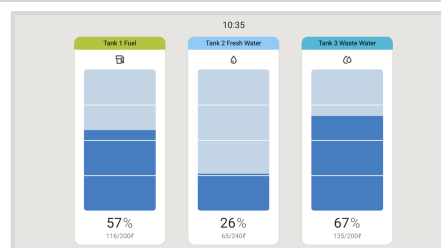
È possibile impostare il tipo di fluido del serbatoio su Carburante, Acqua dolce, Acque reflue, Vivaio, Olio, Acque nere (fognature), Benzina, Diesel GPL, GNL, Olio idraulico e Acque non depurate. Inoltre, è possibile assegnare un nome personalizzato nel menu Dispositivo, che visualizza anche informazioni relative al dispositivo, come il tipo di connessione, l'ID prodotto e l'istanza VRM.

È possibile impostare e attivare un allarme di basso o alto livello separato per ogni sensore del serbatoio.

I dati sul livello del serbatoio vengono inviati al [Portale VRM](#) e possono essere monitorati da remoto. Questi dati possono anche attivare il relè, se impostato su "Pompa serbatoio". I livelli dei serbatoi, inoltre, possono essere visualizzati da varie altre postazioni all'interno dell'ambiente GX:

- Elenco dispositivi del dispositivo GX
- Menù di panoramica del sensore del dispositivo GX
- Panoramica grafica del dispositivo GX tramite il pulsante Livelli
- Dashboard del VRM
- Widget del menù avanzato del VRM
- Widget dell'app VRM

Per fissare fisicamente le sonde del serbatoio, è necessario inserire una ghiera o un cavo di rame spellato di almeno 10 mm o più nel connettore della morsettiera rimovibile. Dopo averle fissate correttamente, utilizzare la linguetta arancione per rimuovere il cavo fissato.



6.5. Incremento del numero di ingressi del serbatoio mediante l'utilizzo di più dispositivi GX

6.5.1. Introduzione

Il numero di ingressi del serbatoio di un dispositivo GX, come il Cerbo GX e il Venus GX, può essere ampliato collegando più dispositivi GX in una rete VE.Can. A tal fine, un dispositivo GX deve essere designato come "principale" e gli altri come "secondari". A continuazione si spiega come eseguire tale operazione.

Non esiste un limite pratico al numero di dispositivi GX che si possono utilizzare, tranne per il numero di indirizzi sorgente disponibili in una rete VE.Can, che possono essere 252. Ad esempio, un Cerbo GX con 4 ingressi serbatoio utilizza fino a 5 indirizzi: uno per sé e uno per ciascun ingresso serbatoio.

6.5.2. Requisiti

Se si utilizzano più dispositivi GX in una rete VE.Can, è necessario soddisfare i seguenti requisiti per garantire il corretto funzionamento:

1. Attivare l'MQTT ([parte dell'integrazione App MFD](#)) su un solo dispositivo GX, non su vari.
2. Alla rete Ethernet si deve collegare solo il dispositivo GX principale. L'App MFD degli MFD marittimi non è progettata per supportare più dispositivi GX in una rete Ethernet.
3. Se si utilizza il ModbusTCP, attivarlo solo su un dispositivo GX.
4. Al VRM si deve collegare solo il dispositivo GX principale e trasmetterà anche i livelli dei serbatoi ricevuti dalle unità secondarie.
5. Raccomandiamo di collegare tutti i dispositivi VE.Bus e VE.Direct al dispositivo GX principale.

Il collegamento a dispositivi GX secondari funziona, ma presenta delle limitazioni, come ad esempio:

- Configurazione da remoto non disponibile
- Controllo DVCC assente
- Aggiornamenti del firmware da remoto non disponibili

L'ampliamento delle porte VE.Direct tramite USB garantisce la piena funzionalità ed è quindi il metodo consigliato. Per ulteriori informazioni a questo riguardo, consultare il capitolo [Alimentazione del Cerbo GX \[6\]](#).

6.5.3. Configurazione passo-passo

1. Innanzitutto, configurare tutti gli ingressi del serbatoio di tutti i dispositivi GX in Impostazioni → Integrazioni → Sensori Serbatoio e Temperatura, attivando solo gli ingressi in uso e disattivando gli altri.
2. In Impostazioni → Dispositivi → Ingresso serbatoio → Dispositivo → Nome, assegnare un nome univoco a ogni ingresso serbatoio, ad esempio Acqua dolce 1, Acqua grigia SB, Porta diesel e così via.

Questo è l'unico modo per assicurarsi che siano distinguibili quando si collegano.
3. Collegare ogni dispositivo GX alla sua porta VE.Can e assicurarsi di terminare entrambe le estremità.

Non è necessario alimentare la rete VE.Can esternamente: i dispositivi GX non alimentano la rete VE.Can, ma alimentano il proprio circuito CAN interno.
4. Ora, in ogni dispositivo GX, entrare in Impostazioni → Connettività → VE.Can e:
 1. Verificare che il profilo scelto sia VE.Can (250 kbit/s) o VE.Can e CAN-bus BMS (250 kbit/s)
 2. Attivare la funzione NMEA 2000-out su tutti i dispositivi GX
 3. Assegnazione di un numero univoco a ciascun dispositivo GX
 4. Utilizzare la funzione di test "Verifica dei numeri ID univoci" per verificare che tutto funzioni correttamente. Idealmente, dovrebbe visualizzare: "OK: Non ci sono altri dispositivi collegati con questo numero univoco".
5. Infine, verificare che tutti i sensori del dispositivo GX principale siano visualizzati nell'Elenco dispositivi e funzionino correttamente.

The screenshots show the configuration steps for GX devices:

- Tank and Temperature Sensors:** A list of inputs (Tank Level input 1-3, Temperature input 1-2) with toggle switches to enable or disable them.
- Device:** Configuration for a specific device (Tank Level input 1). Fields include Connection (checked), Product (Generic Tank Input), Name (Tank 1 Fuel), Product ID (0xA161), Firmware version (–), and VRM instance (20).
- VE.Can port 2:** Configuration for the CAN bus. Fields include CAN-bus profile (VE.Can & Lynx Ion BMS (250 kbit/s)), Devices (checked), NMEA2000-out (checked), Unique identity number selector (1), and a 'Press to check' button for unique ID numbers.
- Device list:** A table showing the status of connected devices.

Device	Temperature	Level
T Ruuvi Bathroom	24.0°C	51%
T Ruuvi Bedroom	24.2°C	54%
T Ruuvi Fridge	2.8°C	64%
T Ruuvi Living	24.3°C	53%
Tank 1 Fuel		66%
Tank 2 Fresh Water		26%
Tank 3 Waste Water		47%
Tank Black Water	25°C	20%

6.6. Collegamento di trasmettitori del serbatoio NMEA 2000 di terze parti

I dispositivi GX possono visualizzare i dati provenienti da trasmettitori NMEA 2000 compatibili di terze parti.

Requisiti di compatibilità

- Deve trasmettere il PGN 127505 di NMEA 2000 relativo al Livello del Fluido
- La classe/funzione del dispositivo NMEA 2000 deve essere:
 - Generale (80) con codice funzione Trasduttore (190) o Sensore (170)
 - Sensori (75) in combinazione con il codice funzione Livello del fluido (150)
- Nota: Un singolo dispositivo o una funzione supporta vari livelli di fluido, a condizione che a ogni serbatoio sia assegnata una propria istanza di fluido o di dati.

Assistenza per la configurazione

Alcuni trasmettitori consentono di configurare il tipo di fluido e la capacità direttamente dal menu del dispositivo GX.

Ad esempio, è il caso del Maretron TLA100 e potrebbe essere possibile per altre marche. Vale la pena di testarlo durante la configurazione.

Trasmettitori del serbatoio NMEA 2000 compatibili testati

Marchio	Modello	Note
Maretron	TLA100	Supporta la configurazione tramite i menu del GX
Maretron	TLM100	
Navico	Sensore Livello Fluidi Fuel-0 PK	Codice prodotto 000-11518-001 È necessario un display Navico, per configurare Capacità, tipo di Fluido e altri parametri del sensore. Vedere l'avvertenza sulla tensione riportata qui di seguito
Oceanic Systems (UK) Ltd (OSUKL)	3271	Trasmettitore per serbatoi volumetrici Se non funziona, è necessario aggiornare il firmware. Contattare OSUKL. Vedere l'avvertenza sulla tensione riportata qui di seguito.
Oceanic Systems (UK) Ltd (OSUKL)	3281	Trasmettitore del livello dell'acqua Vedere l'avvertenza sulla tensione riportata qui di seguito
Gobius	Gobius C per NMEA 2000	

Dovrebbero funzionare anche la maggior parte degli altri trasmettitori di serbatoio NMEA 2000. Se si riesce a utilizzarne uno non presente nell'elenco, si prega di notificarlo tramite [Comunità](#) → [Modifiche](#).

Collegamento a un dispositivo GX

Poiché VE.Can e NMEA 2000 utilizzano tipi di connettore diversi, sono disponibili due opzioni:

1. [Cavo VE.Can a NMEA 2000](#) (Victron)

- Consente il collegamento diretto tra NMEA 2000 e la porta VE.Can del dispositivo GX.
- È possibile inserire o rimuovere un fusibile, in base alla necessità o meno della rete NMEA 2000 di essere alimentata da apparecchiature Victron.

⚠ Vedere le avvertenze sulla tensione qui di seguito.

2. [Adattatore VE.Can 3802 di OSUKL](#)

- Particolarmente indicato per collegare un singolo dispositivo NMEA 2000 (ad es., un trasmettitore del serbatoio) a una rete VE.Can.
- Può alimentare reti NMEA 2000 a bassa tensione (ad es. 12 V) direttamente da un sistema Victron a 48 V.



Compatibilità di tensione (sistemi a 24 V e 48 V)

Mentre i dispositivi Victron GX tollerano fino a 70 V per la loro interfaccia CAN-bus, molti dispositivi NMEA 2000 non lo fanno. La maggior parte richiede 12 V e alcuni tollerano solo 30-36 V.

Se il sistema comprende dispositivi NMEA 2000 che non sono in grado di gestire la tensione del sistema:

- Utilizzare l'adattatore VE.Can 3802 (OSUKL), oppure
- Utilizzare il cavo VE.Can a NMEA 2000 senza il fusibile e alimentare la rete NMEA 2000 separatamente, utilizzando un cavo per adattatore di alimentazione NMEA 2000 da 12 V (non fornito da Victron).

La porta VE.Can del Dispositivo GX non richiede alimentazione esterna per funzionare.

6.7. Requisiti della connettività Bluetooth

Per collegare sensori Bluetooth come quelli di Mopeka, Ruuvi o Safieri, il dispositivo GX deve supportare il Bluetooth:

- Alcuni dispositivi GX sono dotati di Bluetooth integrato.
- Altri possono essere modificati installando un adattatore USB Bluetooth standard (per maggiori dettagli, vedere la [Panoramica della gamma di prodotti Victron GX](#)).
- Anche per il Bluetooth integrato, l'aggiunta di un adattatore USB può contribuire a estendere la portata e a migliorare l'affidabilità grazie al cavo di prolunga USB.



Per le unità Cerbo GX con numero di serie fino al HQ2207 incluso, il Bluetooth interno viene disattivato quando la temperatura della CPU supera i 53 °C. In questi casi, per un funzionamento affidabile è necessario un adattatore Bluetooth USB. Ciò non riguarda le unità con numero di serie HQ2208 e successivi, nonché il Cerbo-S GX.

Adattatori Bluetooth USB testati e garantiti per il funzionamento:

Adattatore Bluetooth USB				
Insignia (NS-PCY5BMA2)	Logilink BT0037	TP-Link UB400(UN)	Kinivo BTD-400	Adattatore Ideapro USB bluetooth 4.0
Ewent EW1085R4	Laird BT820	Laird BT851	TP Link UB500	-

Un elenco di altri adattatori attualmente in fase di test o che non funzionano è disponibile nella [Victron Community](#).

6.7.1. Estensione della portata del Bluetooth

Per poter essere rilevato, un sensore Bluetooth o un prodotto Victron collegato tramite Bluetooth, deve trovarsi entro la portata del dispositivo GX o del ricevitore Bluetooth che si sta utilizzando. Se tale portata non fosse sufficiente, è possibile estenderla in due modi: utilizzando un adattatore Bluetooth USB collegato a una prolunga USB di una certa lunghezza, come descritto in precedenza, oppure usando un dispositivo Shelly compatibile che funga da ricevitore Bluetooth.

Se utilizzato a tale fine, il dispositivo Shelly riceve i dati Bluetooth a livello locale e li inoltra al dispositivo GX tramite Ethernet cablata o WiFi, anziché tramite il Bluetooth. Ciò consente di superare i limiti di distanza del Bluetooth tra il sensore o il dispositivo e il dispositivo GX, poiché solamente la corta distanza tra il sensore e il dispositivo Shelly deve trovarsi entro la portata del Bluetooth.

Dispositivi supportati

L'estensione della portata del Bluetooth tramite un dispositivo Shelly si può applicare a tutti i dispositivi supportati dall'integrazione Sensori Bluetooth:

- Sensori Bluetooth Smart supportati: Ruuvi, Mopeka, Safieri, Gobius e Garnet
- Victron SolarSense 750
- smallBMS NG, VE.Bus BMS NG

Requisiti

Un dispositivo Shelly compatibile, dotato del firmware Shelly v1.15.0 o successiva:

- Plus 1, Plus 1PM, Plus 2PM, Plus Plug S, Plus i4
- Pro 1, Pro 1PM, Pro 2, Pro 2PM, Pro 3, Pro 4PM
- 1 Gen3, 1PM Gen3, 1 Mini Gen3, 1PM Mini Gen3, Plug S Gen3
- 1 Gen4, 1PM Gen4, Mini Gen4 (se non funziona in modalità Zigbee)
- BLU Gateway, BLU Gateway Gen3

6.7.2. Configurazione

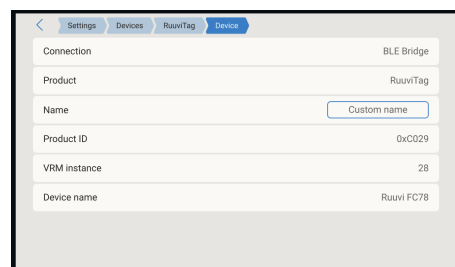
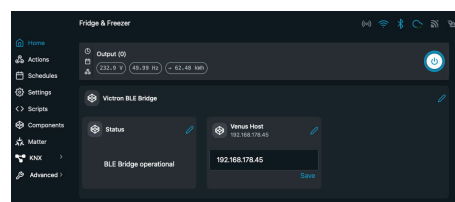
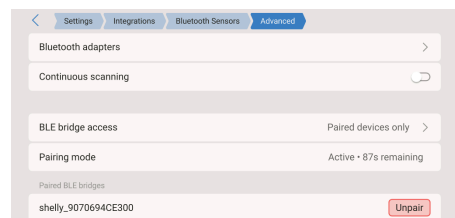
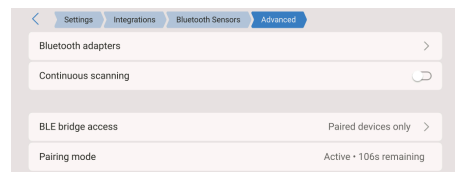
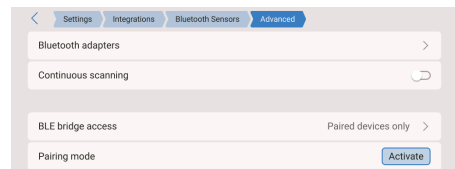
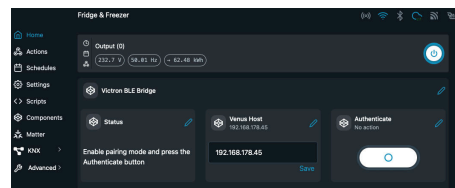
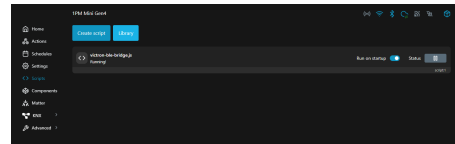
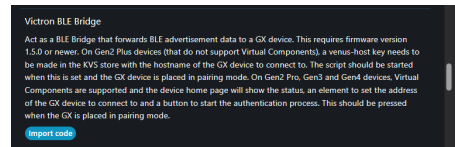
I sensori Mopeka, Safiery, Gobijs e Garnet non includono un numero di sequenza e possono ripetere la stessa lettura più volte. Per evitare commutazioni inutili e non necessarie, il dispositivo GX attende che l'adattatore Bluetooth locale non riceva alcun segnale da quel dispositivo per 2 secondi, prima di trasmettere i propri dati tramite il Bridge (ponte di rete).

Configurazione di un dispositivo Shelly Gen2 Pro, Gen3, Gen4 o BLU

1. Aprire l'interfaccia web del dispositivo Shelly.
2. Selezionare Matter, disattivarlo e riavviare il dispositivo.
3. Selezionare Scripts e poi Library.
4. Scorrere verso il basso e selezionare Importa codice in Victron BLE Bridge, poi selezionare Salva.
5. Selezionare Scripts, attivare Esegui all'avvio e avviare lo script con il pulsante di riproduzione.
6. Selezionare Home. Ora compaiono i nuovi campi relativi al bridge. Se necessario, inserire l'indirizzo corretto nella sezione Venus Host e selezionare Salva.
7. Sul dispositivo GX, attivare la modalità di accoppiamento: Impostazioni → Integrazioni → Sensori Bluetooth → Avanzate.
8. Nella pagina iniziale di Shelly, selezionare Autentica. Una volta completata l'operazione, lo stato passa a BLE Bridge operativo.

Configurazione di un dispositivo Shelly Gen2 Plus

1. Aprire l'interfaccia web del dispositivo Shelly.
2. Selezionare Scripts, poi Library, quindi Configure URL.
3. Inserire <https://raw.githubusercontent.com/victronenergy/dbus-ble-sensors/refs/heads/master/tools/shelly/manifest.json> e selezionare Salva.
4. Selezionare Importa codice in Victron BLE Bridge, quindi selezionare Salva.
5. Ampliare le impostazioni Avanzate, quindi selezionare KVS e infine Aggiungi valore chiave.
6. Inserire venus-host come chiave e venus.local, oppure l'indirizzo IP applicabile, come valore, quindi selezionare Salva voce.
7. Sul dispositivo GX, attivare la modalità di accoppiamento: Impostazioni → Integrazioni → Sensori Bluetooth → Avanzate.
8. Selezionare Scripts, attivare l'opzione Esegui all'avvio e avviare lo script con il pulsante di riproduzione. Il suo stato diventa e rimane in esecuzione.



Configurazione del dispositivo GX

Tramite VictronConnect v6.40 o versioni successive:

1. Collegamento al dispositivo GX mediante Bluetooth.
2. Entrare in Impostazioni → Sensori Bluetooth e attivare i dispositivi desiderati.

Tramite l'interfaccia utente GX:

1. Aprire l'interfaccia utente del dispositivo GX, direttamente sul suo schermo o tramite la console remota.
2. Entrare in Impostazioni → Integrazioni → Sensori Bluetooth e attivare i dispositivi desiderati.

Commutazione dall'adattatore Bluetooth locale al Bridge

Qualora fosse possibile connettersi a un dispositivo sia direttamente, tramite lo stesso adattatore Bluetooth del dispositivo GX, che tramite un Bridge Shelly, il dispositivo GX decide automaticamente da quale dei due ricevere i dati.

- I sensori RuuviTag e il SolarSense 750 includono un numero progressivo in ogni messaggio, pertanto il dispositivo GX sa sempre qual è la lettura più recente e passa immediatamente alla stessa.
- I sensori Mopeka, Safiery, Gobius e Garnet non includono un numero di sequenza e possono ripetere la stessa lettura più volte. Per evitare commutazioni inutili e non necessarie, il dispositivo GX attende che l'adattatore Bluetooth locale non riceva alcun segnale da quel dispositivo per 2 secondi, prima di trasmettere i propri dati tramite il Bridge (ponte di rete).

6.7.3. Aggiunta di chiavi di crittografia con VictronConnect

Alcuni sensori Bluetooth crittografano i dati che trasmettono. Per leggere tali dati, il dispositivo GX deve ottenere la relativa chiave di crittografia.

Anziché inserire manualmente ogni chiave, VictronConnect è in grado di trasferire automaticamente al dispositivo GX le chiavi di crittografia memorizzate, una funzionalità molto pratica se si aggiungono più sensori crittografati contemporaneamente.

Il trasferimento avviene in due fasi. Il collegamento diretto a un sensore tramite VictronConnect consente all'app di recuperare e memorizzare la relativa chiave di crittografia. Collegandosi successivamente al dispositivo GX tramite Bluetooth e attivando il sensore su di esso, la chiave memorizzata viene trasferita al dispositivo GX stesso. Una volta effettuata la sincronizzazione, ogni sensore attivo appare automaticamente nell'Elenco dispositivi del dispositivo GX.

Requisiti

- Venus OS v3.80 o successiva
- VictronConnect v6.40 o versioni successive
- Bluetooth e sensori Bluetooth attivati sul dispositivo GX
- Dispositivo GX entro la portata del Bluetooth
- PIN Bluetooth del dispositivo GX
- Ogni sensore di cui si desidera trasferire la chiave deve essere già stato collegato almeno una volta in VictronConnect

Prodotti supportati

- La funzione di lettura tramite Bluetooth è attualmente disponibile per i modelli smallBMS NG e VE.Bus BMS NG. Il supporto per altri prodotti potrebbe essere aggiunto nelle future versioni del firmware.



Se in VictronConnect viene visualizzata l'icona di un lucchetto:

L'icona di un lucchetto accanto a un sensore indica che la relativa chiave di crittografia non è stata salvata in VictronConnect.

Effettuare il collegamento diretto a quel sensore in VictronConnect, quindi ricollegarsi al dispositivo GX tramite Bluetooth e attivare il sensore.



Il trasferimento tramite chiave funziona solo se VictronConnect si collega direttamente al dispositivo GX tramite Bluetooth; le connessioni effettuate tramite la scheda del VRM o un indirizzo IP locale non sono supportate.

Il PIN Bluetooth del dispositivo GX e la chiave di crittografia del sensore hanno finalità diverse: il PIN autorizza il collegamento a VictronConnect, mentre la chiave di crittografia consente al dispositivo GX di decodificare i dati del sensore.

Se non è disponibile il trasferimento automatico, è comunque possibile inserire manualmente le chiavi di crittografia.

6.7.4. Lettura dati tramite Bluetooth per smallBMS NG e VE.Bus BMS NG

Il dispositivo GX è in grado di leggere i dati della batteria direttamente da un smallBMS NG e da un VE.Bus BMS NG tramite Bluetooth, senza bisogno di una connessione dati cablata. Il BMS viene aggiunto come sensore Bluetooth e compare quindi come voce a sé stante nell'Elenco dispositivi, nel quale il banco batterie è rappresentato come una batteria indipendente.

Se il dispositivo GX è collegato a Internet, i dati della batteria vengono inviati anche al portale VRM.

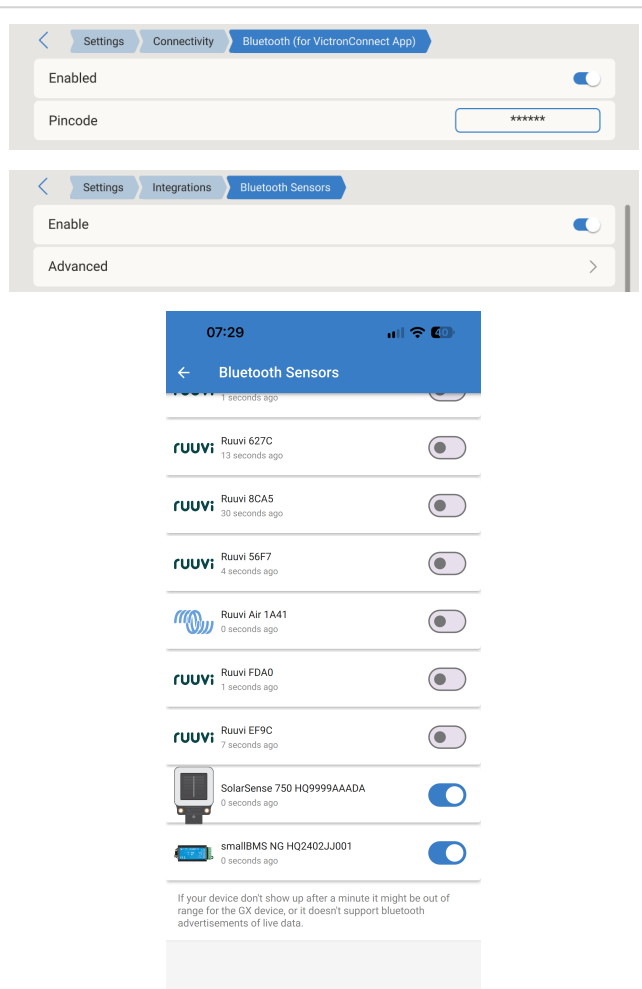
Requisiti

- Venus OS v3.80 o successiva
- VictronConnect v6.40 o versioni successive
- BMS entro la portata del Bluetooth del dispositivo GX
- PIN Bluetooth del dispositivo GX
- smallBMS NG e/o VE.Bus BMS NG già collegati almeno una volta in VictronConnect

Il collegamento diretto al BMS consente a VictronConnect di memorizzare la propria chiave di crittografia. Il dispositivo GX deve ottenere questa chiave per leggere i dati trasmessi.

Configurazione

1. Effettuare almeno una volta la connessione diretta al smallBMS NG e/o al VE.Bus BMS NG in VictronConnect.
2. Attivare la Lettura istantanea tramite Bluetooth. La lettura istantanea è disattivata per impostazione predefinita. Al primo collegamento con un dispositivo Bluetooth, VictronConnect propone di attivarlo. Si può attivare anche in un secondo momento nella pagina Informazioni sul prodotto del BMS, assieme al Bluetooth.
3. Sul dispositivo GX, accedere a **Impostazioni** → **Connettività** → **Bluetooth** (per l'app VictronConnect) e attivare il Bluetooth.
4. Entrare in **Impostazioni** → **Integrazioni** → **Sensori Bluetooth** e attivare la funzione sensori Bluetooth.
5. In VictronConnect, aprire la scheda Locale e **connettersi al dispositivo GX** tramite Bluetooth, inserendo il PIN Bluetooth quando richiesto.
Un indicatore blu del segnale Bluetooth conferma la connessione. Un collegamento che mostra un indirizzo IP o l'ID del VRM utilizza un protocollo diverso e non può trasferire le chiavi di crittografia.
6. Toccare l'icona a forma di ingranaggio nell'angolo in alto a destra e selezionare Sensori Bluetooth.
7. Attivare l'interruttore per ogni BMS da aggiungere. VictronConnect trasferisce automaticamente la chiave di crittografia memorizzata al dispositivo GX.



Una volta effettuata la sincronizzazione, il BMS appare nell'Elenco dispositivi del dispositivo GX. Lo stesso elenco di sensori è disponibile anche sul dispositivo GX, entrando in Impostazioni → Integrazioni → Sensori Bluetooth, dove ogni BMS attivato viene visualizzato con il relativo interruttore attivato.

Se il BMS non compare nell'elenco entro un minuto, significa che si trova fuori portata del dispositivo GX oppure che la sua lettura istantanea non è attiva.

SolarSense 750 HQ9999AAADA	10W	0 kWh	11 W/m²	>
smallBMS NG HQ2402JJ001	100%	26.34V	0.0A	>
GX device relays				>

Dati disponibili

Il BMS possiede una propria voce nell'Elenco dispositivi e mostra a colpo d'occhio lo stato di carica, la tensione e la corrente. Aprendo tale voce si visualizza:

- Errore
- Tensione, corrente e potenza batteria
- Stato della carica
- Temperatura batteria
- AmpOra consumati
- Tempo restante

Error	#0 No error
Battery	26.35V 0.0A 0W
State of charge	100%
Battery temperature	23°C
Consumed AmpHours	0.0Ah
Time-to-go	--
Alarms	>
IO	>

Tre sottomenu forniscono ulteriori dettagli:

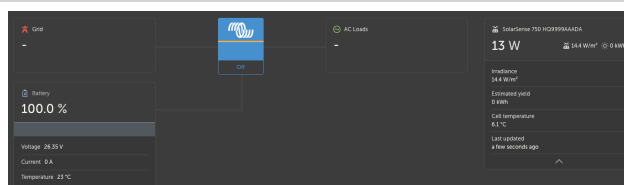
- Allarmi: SoC basso, temperatura elevata, bassa tensione delle celle, perdita di comunicazione con la batteria
- IO: Consenti carica, Consenti scarica (stato ATC/ATD)
- Dispositivo: Connessione, Prodotto, Nome, ID prodotto, Istanza VRM e Nome dispositivo

Alarms	>
IO	>
Device	>

Settings	Devices	smallBMS NG HQ2402JJ001	Alarms
Low SOC	OK		
High temperature	OK		
Low cell voltage	OK		
Battery communication lost	OK		

Settings	Devices	smallBMS NG HQ2402JJ001	IO
Allow to charge	Yes		
Allow to discharge	Yes		

I dati relativi alla batteria vengono visualizzati anche nella panoramica del dispositivo GX e sul portale VRM.



La comunicazione wireless non è sempre affidabile. La lettura dati tramite Bluetooth è destinata esclusivamente al monitoraggio e non sostituisce una connessione via cavo. Un sistema che si avvale del BMS per il controllo della carica e della scarica richiede che il BMS venga collegato seguendo la procedura standard.

6.8. Sensori Bluetooth a ultrasuoni Mopeka

I sensori Mopeka consentono la misurazione a ultrasuoni dei livelli di liquido del serbatoio, sia pressurizzati che non pressurizzati. A seconda del modello, il sensore è montato sulla parte superiore o inferiore del serbatoio. I dati quali livello del liquido, temperatura e tensione della batteria del sensore vengono trasmessi al dispositivo GX tramite Bluetooth Low Energy (BLE) (Bluetooth a basso consumo energetico).

Per collegare il sensore tramite Bluetooth, il dispositivo GX deve essere dotato di funzionalità Bluetooth. Per ulteriori informazioni sui requisiti, le limitazioni e gli adattatori USB Bluetooth compatibili, consultare la sezione [Requisiti della connettività Bluetooth \[51\]](#).

Sensori Mopeka compatibili

Sensore Mopeka	Osservazioni
Mopeka Pro Check H2O	Richiede il Venus OS v3.14 o più recente
Mopeka Pro Check GPL	
Mopeka Pro Check Universal	
Mopeka TD40 / TD 200	
Mopeka Pro Plus	
Mopeka Pro 200	

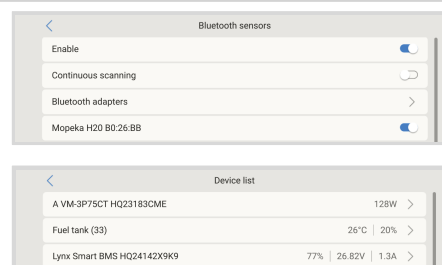


Sono supportati solo i sensori sopra elencati. Altri sensori Mopeka, anche se dotati di Bluetooth, non sono compatibili.

6.8.1. Installazione

L'installazione del sensore Mopeka è semplice. Innanzitutto, installare fisicamente il sensore seguendo le istruzioni di installazione Mopeka e configurarlo utilizzando l'app Mopeka Tank (disponibile su Google Play e Apple App Store). Quindi proseguire con la configurazione sul dispositivo GX come segue:

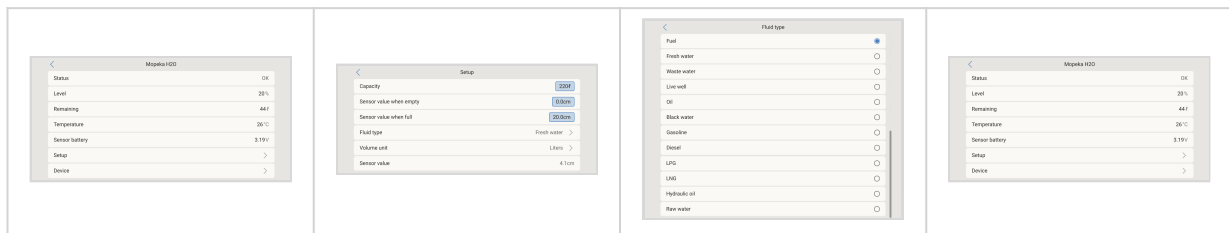
1. Assicurarsi che il Bluetooth sia attivato nel menù Sensori Bluetooth (attivo per impostazione predefinita).
2. Nel dispositivo GX, entrare in Impostazioni → Integrazioni → Sensori Bluetooth.
3. Spostare il cursore su Attiva, verso destra, per attivare i sensori Bluetooth.
4. Scorrere verso il basso per individuare il sensore Mopeka.
5. Spostare il cursore corrispondente verso destra per attivarlo. Il sensore dovrebbe ora apparire nell'Elenco dispositivi.
6. Ripetere i punti 1-5 per ogni sensore aggiuntivo.



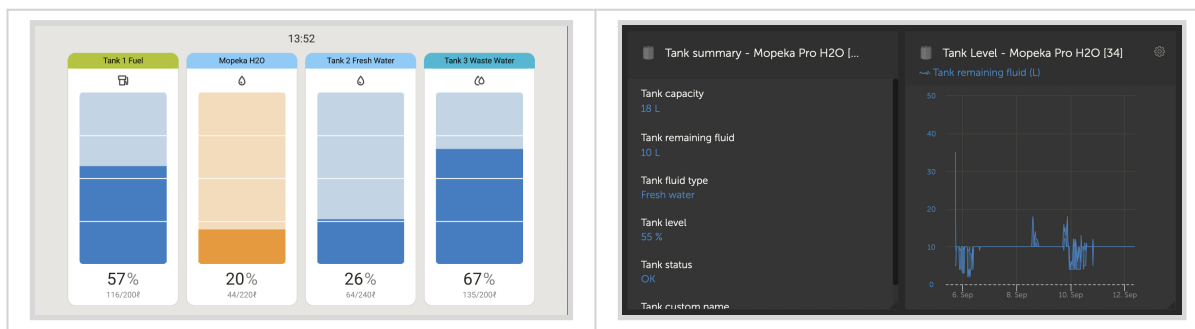
6.8.2. Configurazione

1. Entrare nel menù Elenco dispositivi.
2. Scorrere e selezionare il sensore desiderato.
3. Cliccare o toccare il sensore desiderato per aprire il menu di panoramica.
4. Toccare o cliccare sul sensore per aprirne la panoramica.
5. Nel menu Impostazione è possibile:
 - Regolare la capacità del serbatoio
 - Selezionare il tipo di liquido e l'unità di volume
 - Impostare i valori di calibrazione per i livelli vuoto e pieno del serbatoio
 - Visualizzare la lettura attuale del sensore e il livello della batteria
6. Dopo aver completato la configurazione, tornare al menu Panoramica del sensore.

7. Toccare o cliccare su Dispositivo per aprire il menu delle impostazioni del dispositivo.
 8. Nel menu Dispositivo è possibile assegnare un nome personalizzato e visualizzare i dettagli, come il tipo di connessione, l'ID del prodotto e l'istanza VRM.
- Ripetere i punti 1– 8 per ogni sensore aggiuntivo.

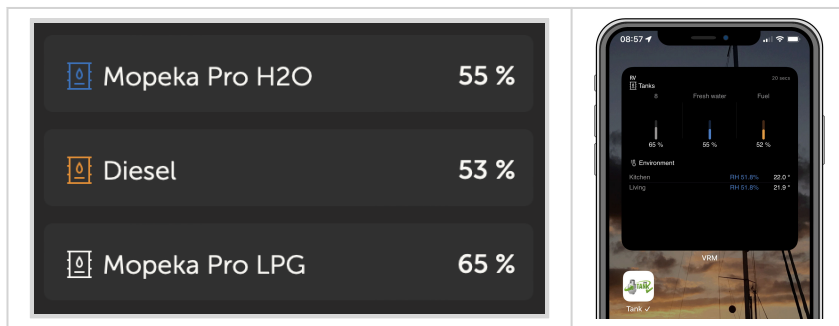


6.8.3. Monitoraggio del livello serbatoio



I livelli dei serbatoi possono essere monitorati in vari punti dell'ambiente GX:

- Elenco dispositivi del dispositivo GX
- Panoramica grafica del dispositivo GX
- Dashboard del VRM
- Widget del menù avanzato del VRM
- Widget dell'app VRM



6.9. Sensore di livello del serbatoio Safiery Star-Tank

Il Safiery Star-Tank è un sensore di livello del serbatoio basato su un radar, progettato per essere installato dall'alto. Può essere installato in serbatoi non metallici mediante un adesivo oppure montato utilizzando il modello standard SAE a 5 bulloni. Il sensore comunica direttamente con un dispositivo GX tramite Bluetooth Low Energy (BLE). È alimentato da una batteria a bottone CR2744 che possiede una durata prevista di cinque anni.

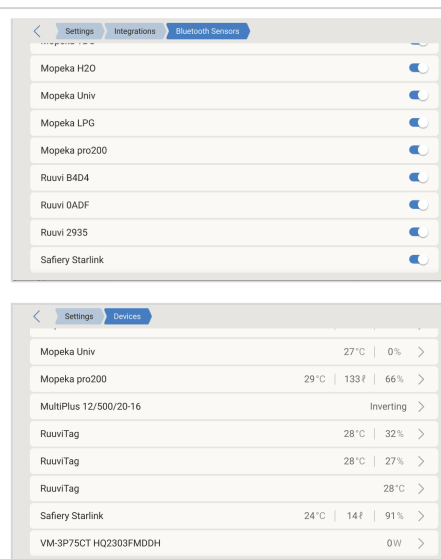
Per istruzioni dettagliate sul prodotto e sul montaggio, consultare il manuale dello Star-Tank, disponibile nella [pagina prodotto dello Star-Tank](#).

Per collegare il sensore tramite Bluetooth, il dispositivo GX deve essere dotato di funzionalità Bluetooth. Per ulteriori informazioni sui requisiti, le limitazioni e gli adattatori USB Bluetooth compatibili, consultare la sezione [Requisiti della connettività Bluetooth \[51\]](#).

6.9.1. Installazione

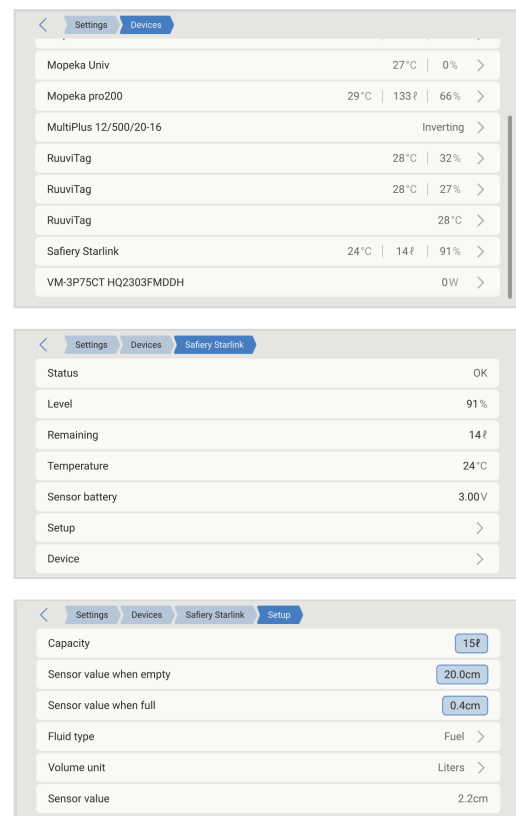
L'installazione del sensore Star-Tank è semplice. Per prima cosa, seguire le istruzioni di installazione di Star-Tank e configurare il sensore. Una volta terminata questa operazione, seguire i passaggi descritti a continuazione per completare la configurazione del dispositivo GX.

1. Assicurarsi che il Bluetooth sia attivato nel menù Sensori Bluetooth (attivo per difetto).
2. Entrare nel menu Impostazioni → Integrazioni → Sensori Bluetooth.
3. Spostare il cursore Attiva verso destra per attivare i sensori Bluetooth.
4. Per trovare il proprio sensore Star-Tank, scorrere verso il basso fino a visualizzarlo.
5. Per attivare il sensore, spostare il cursore verso destra. A questo punto dovrebbe comparire nell'Elenco dei Dispositivi.
6. Ripetere i punti 1..5 per installare altri sensori.



6.9.2. Configurazione

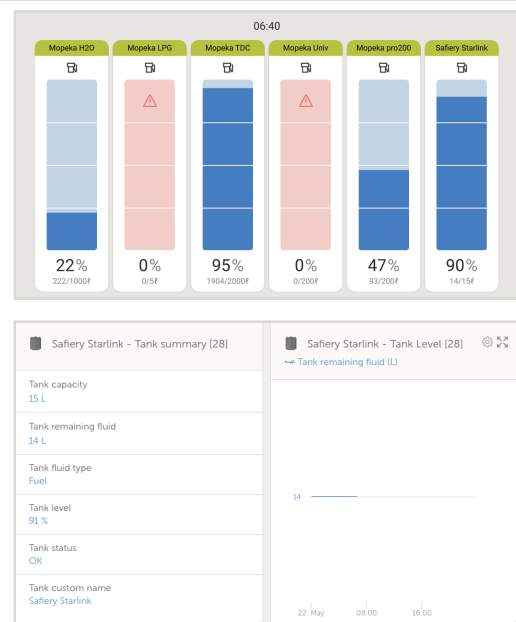
1. Entrare nel menù Elenco dispositivi.
 2. Scorrere verso l'alto o verso il basso e selezionare il sensore appropriato.
 3. Cliccare o toccare il sensore desiderato per aprire il menu di panoramica.
 4. Cliccare o toccare Configurazione per accedere al menu Configurazione del sensore.
 5. Nel menù Configurazione è possibile modificare la capacità del serbatoio, selezionare il tipo di liquido e l'unità di volume, impostare i valori di calibrazione per i livelli di serbatoio vuoto e pieno e vedere il valore effettivo del sensore, nonché il livello della batteria.
 6. Dopo aver completato la configurazione, tornare al menu Panoramica del sensore.
 7. Toccare o cliccare su Dispositivo per aprire il menu delle impostazioni del dispositivo.
 8. Nel menu Dispositivo è possibile assegnare un nome personalizzato al sensore e visualizzare ulteriori informazioni sul dispositivo, come il tipo di connessione, l'ID del prodotto e l'istanza VRM.
- Ripetere i punti 1-8 se si desiderano configurare sensori aggiuntivi.



6.9.3. Monitoraggio del livello serbatoio

I livelli del serbatoio si possono visualizzare in vari punti dell'ambiente GX:

- Elenco dispositivi del dispositivo GX
- Pagina dei livelli del dispositivo GX
- Dashboard del VRM
- Widget del menù avanzato del VRM
- Widget dell'app VRM



6.10. Supporto del sensore serbatoio Bluetooth Gobius

Gobius C e Gobius Pro sono sensori di livello per serbatoi esterni basati su vibrazioni e progettati per un'installazione non invasiva. Si fissano all'esterno del serbatoio utilizzando dei supporti adesivi, senza dover praticare fori o realizzare raccordi interni. Il sensore comunica direttamente con un dispositivo GX tramite Bluetooth a Bassa Energia (BLE).

Per istruzioni dettagliate sul prodotto e sull'installazione, consultare il relativo manuale, disponibile sul [sito web di Gobius](#).

Per collegare il sensore tramite Bluetooth, il dispositivo GX deve essere dotato di funzionalità Bluetooth. Per ulteriori informazioni sui requisiti, le limitazioni e gli adattatori USB Bluetooth compatibili, consultare la sezione [Requisiti della connettività Bluetooth \[51\]](#).

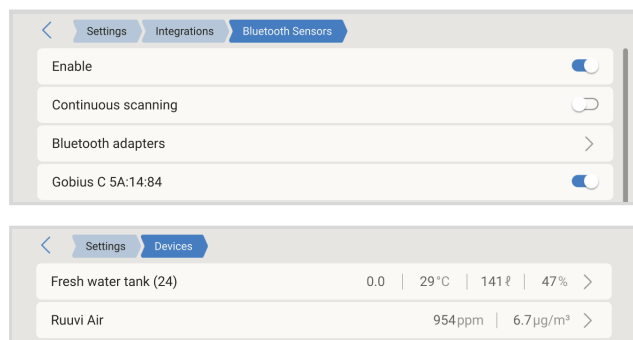
Sensori Bluetooth Gobius supportati

Sensore Gobius	Osservazioni
Gobius C	Richiede almeno la versione 4.1.0 del firmware.
Gobius Pro	

6.10.1. Installazione

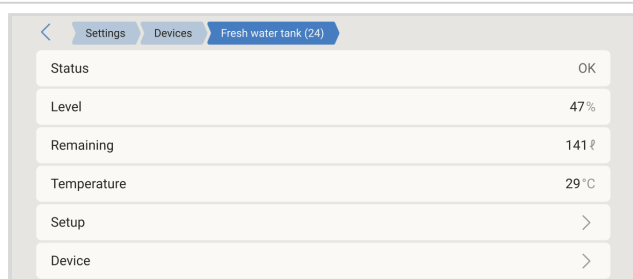
L'installazione del sensore del serbatoio Gobius è semplice. Per prima cosa, seguire le istruzioni di installazione di Gobius e configurare il sensore. Una volta terminata questa operazione, seguire i passaggi successivi per completare la configurazione sul dispositivo GX.

1. Entrare in Impostazioni → Integrazioni → Sensori Bluetooth.
2. Attivare i sensori Bluetooth (attivi per impostazione predefinita).
3. Scorrere verso il basso per trovare il sensore Gobius.
4. Attivare il sensore.
5. Confermare che sia visibile nell'elenco dispositivi.
6. Ripetere i punti 3-5 per altri sensori.

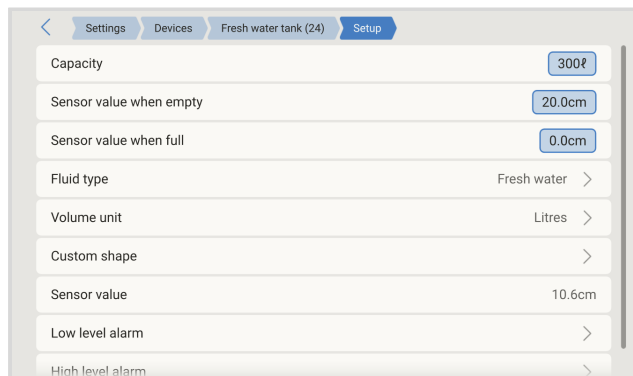


6.10.2. Configurazione

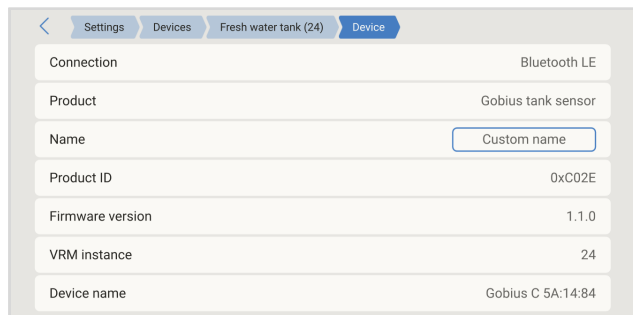
1. Entrare nell'Elenco dispositivi.
2. Selezionare il sensore Gobius per aprire la panoramica del sensore.
3. Selezionare Configurazione.
4. Configurare la capacità del serbatoio, il tipo di liquido, l'unità di volume e i valori di calibrazione vuoto/pieno. È possibile configurare anche serbatoi che possiedono una forma personalizzata, in massimo 10 passaggi. Il valore attuale del sensore viene visualizzato qui.
5. È possibile impostare e attivare gli allarmi di livello alto e basso nel relativo sottomenu.
6. Dopo aver completato la configurazione, tornare al menu di panoramica del sensore.
7. Selezionare Dispositivo per aprire le impostazioni del dispositivo.
8. Nel menu Dispositivo è possibile assegnare un nome personalizzato al sensore e visualizzare ulteriori informazioni sul dispositivo, come il tipo di connessione, l'ID del prodotto e l'istanza VRM.
9. Ripetere questi passaggi per i sensori aggiuntivi.



Fresh water tank (24)	
Status	OK
Level	47%
Remaining	141 l
Temperature	29°C
Setup	>
Device	>



Fresh water tank (24) Setup	
Capacity	300l
Sensor value when empty	20.0cm
Sensor value when full	0.0cm
Fluid type	Fresh water >
Volume unit	Litres >
Custom shape	>
Sensor value	10.6cm
Low level alarm	>
High level alarm	>

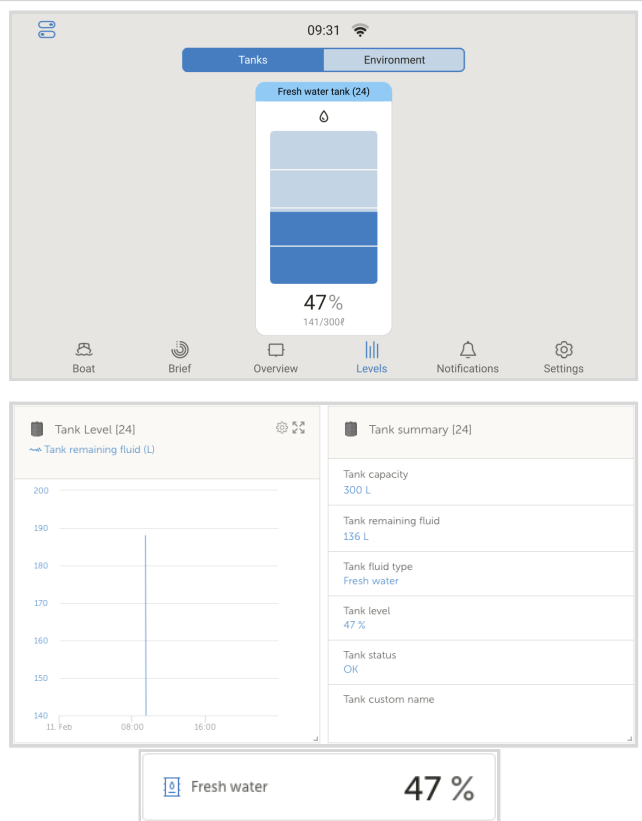


Fresh water tank (24) Device	
Connection	Bluetooth LE
Product	Gobius tank sensor
Name	Custom name
Product ID	0xC02E
Firmware version	1.1.0
VRM instance	24
Device name	Gobius C 5A:14:84

6.10.3. Monitoraggio del livello serbatoio

I livelli del serbatoio si possono visualizzare in vari punti dell'ambiente GX:

- Elenco dispositivi del dispositivo GX
- Pagina dei livelli del dispositivo GX
- Dashboard del VRM
- Widget del menù avanzato del VRM
- Widget dell'app VRM



6.11. Sensori di temperatura Ruuvi Bluetooth wireless

I sensori Ruuvi trasmettono temperatura, umidità e pressione atmosferica in modalità wireless a un dispositivo GX tramite Bluetooth.

Per collegare il sensore al dispositivo GX tramite Bluetooth, il dispositivo GX deve disporre della funzionalità Bluetooth. Per ulteriori informazioni sui requisiti, le limitazioni e gli adattatori USB Bluetooth compatibili, consultare la sezione [Requisiti della connettività Bluetooth \[51\]](#).

Procedura di installazione

Assicurarsi che il Bluetooth sia attivato nel menu Bluetooth (attivato per impostazione predefinita). Entrare in Impostazioni → Integrazioni → Sensori Bluetooth e cliccare su "Attiva" per attivare i sensori di temperatura Bluetooth.

Il sottomenu Adattatori Bluetooth visualizza un elenco degli adattatori Bluetooth disponibili. L'opzione "Scansione continua" consente una scansione costante dei nuovi sensori Bluetooth. Tuttavia, tenere presente che l'attivazione di questa opzione può avere effetti sulle prestazioni WiFi del dispositivo GX. Attivarla solo se è necessario cercare nuovi sensori Bluetooth, altrimenti è meglio tenerla disattivata.

Il sensore apparirà nel menu come "Ruuvi ####" con un ID del dispositivo a 4 cifre esadecimali. Attivare il sensore Ruuvi specifico. Tutti i sensori precedentemente installati e attivati saranno visualizzati con i loro nomi definiti dall'utente, se impostati.

Il sensore ora dovrebbe essere visibile nell'Elenco dispositivi e, per impostazione predefinita, è etichettato come "RuuviTag".

Nel menu di impostazione del sensore di temperatura è possibile regolare il tipo (scegliendo tra Batteria, Frigorifero e Generico). Il menu Dispositivo consente di impostare un nome personalizzato del sensore e fornisce informazioni aggiuntive come il tipo di connessione, l'ID del prodotto e l'istanza VRM.

Durata e stato della batteria per i sensori Ruuvi:

I sensori Ruuvi utilizzano una pila a bottone al litio CR2477 da 3 V sostituibile, che generalmente dura oltre 12 mesi, in base alla temperatura ambiente.

• Informazioni sulla batteria:

- La tensione e lo stato interni della batteria sono visualizzati nel menu del sensore.

• Indicatori di stato della batteria:

- Stato OK: Tensione batteria $\geq 2,50$ V
- Batteria del sensore scarica: Tensione batteria $\leq 2,50$ V

Avviso di batteria scarica:

Sulla Consolle Remota appare un avviso di batteria scarica. Se il dispositivo GX riferisce al VRM, l'avviso apparirà anche lì.

La soglia di avviso dipende dalla temperatura:

- Al di sotto dei 20 °C: La soglia è di 2,0 V
- Tra -20 °C e 0 °C: La soglia è di 2,3 V
- Al di sopra dei 20 °C: La soglia è di 2,5 V

Il firmware del Ruuvi si può aggiornare tramite l'app Ruuvi dedicata per telefoni cellulari, sebbene questa operazione sia necessaria solo se si riscontrano problemi.

The screenshot displays the Ruuvi sensor configuration interface in the GX application. It is organized into several sections:

- I/O:** A menu with options for Analog inputs, Digital inputs, and Bluetooth sensors.
- Bluetooth adapters:** Shows the selected adapter 'hci0' and its MAC address '5C:C5:63:0B:18:43'.
- Bluetooth sensors:** A list of sensors with 'Enable' toggles. The list includes 'T Ruuvi Fridge', 'T Ruuvi Bathroom', 'T Ruuvi Living', 'T Ruuvi Bedroom', 'T Ruuvi Freezer', and 'Ruuvi EF9C'.
- RuuviTag:** A detailed view of a specific sensor. It shows:
 - Status: OK
 - Temperature: 25°C
 - Sensor battery: 3.18V OK
 - Setup: A button to access the setup menu.
 - Device: A button to access the device details.
- Setup:** A menu to configure the sensor type, currently set to 'Generic'.
- Type:** A menu to select the sensor type: Battery, Fridge, or Generic.
- Device:** A menu to view and configure device details:
 - Connection: Bluetooth LE (checked)
 - Product: RuuviTag
 - Name: Custom name (with a text input field)
 - Product ID: 0xC029
 - Firmware version: -
 - VRM instance: 22
 - Device name: Ruuvi EF9C

6.12. Supporto Ruuvi Air

Ruuvi Air è un sensore avanzato di qualità dell'aria interna, che consente di monitorare in tempo reale diversi parametri ambientali, tra cui CO₂, particolato (PM1, PM2,5, PM4, PM10), composti organici volatili (VOC), ossidi di azoto (NOx), temperatura, umidità e pressione atmosferica.

Per istruzioni dettagliate sul prodotto e sul montaggio, consultare la [guida rapida di Ruuvi Air](#).

Un dispositivo GX può leggere i seguenti parametri del Ruuvi Air tramite Bluetooth a Bassa Energia (BLE):

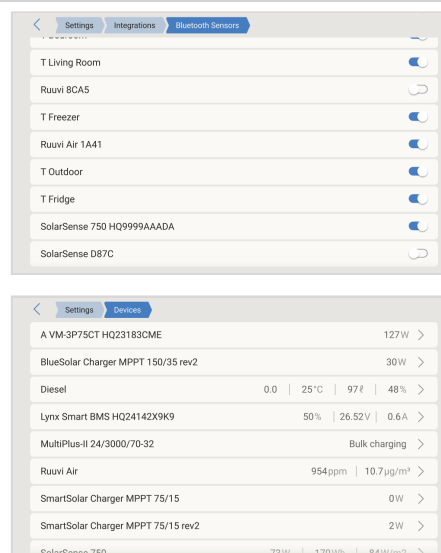
- Temperatura
- Umidità relativa
- Pressione dell'aria
- Particolato (PM2,5)
- Anidride carbonica (CO₂)
- Indice dei composti organici volatili (VOC)
- Indice degli ossidi di azoto (NOx)



6.12.1. Installazione

L'installazione del sensore Ruuvi Air è semplice. Per prima cosa, seguire la Guida rapida di Ruuvi Air e configurare il sensore. Una volta terminata questa operazione, seguire i passaggi descritti a continuazione per completare la configurazione del dispositivo GX.

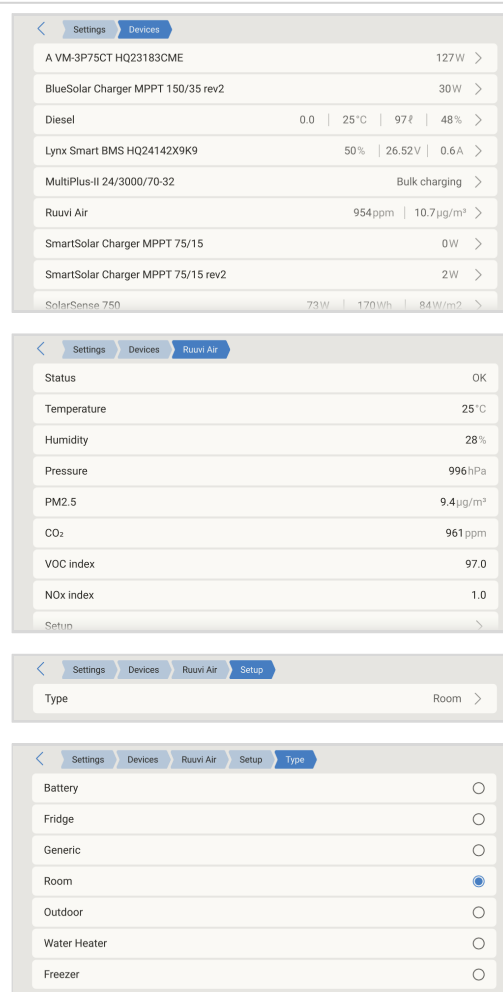
1. Assicurarsi che il Bluetooth sia attivato nel menù Sensori Bluetooth (attivo per difetto).
2. Entrare nel menu Impostazioni → Integrazioni → Sensori Bluetooth.
3. Spostare il cursore Attiva verso destra per attivare i sensori Bluetooth.
4. Per trovare il sensore Ruuvi Air, scorrere verso il basso fino a visualizzarlo.
5. Per attivare il sensore, spostare il cursore verso destra. A questo punto dovrebbe comparire nell'Elenco dei Dispositivi.



6.12.2. Configurazione

1. Entrare nel menù Elenco dispositivi.
2. Scorrere verso l'alto o verso il basso e selezionare il sensore appropriato.
3. Cliccare o toccare il sensore desiderato per aprire il menu di panoramica.
4. Cliccare o toccare Configurazione per accedere al menu Configurazione del sensore.
5. Nel menu Impostazioni è possibile modificare il tipo di sensore. Le opzioni disponibili sono: Batteria, Frigorifero, Generico, Ambiente, Esterno, Scaldabagno e Congelatore.
6. Dopo aver completato la configurazione, tornare al menu Panoramica del sensore.
7. Toccare o cliccare su Dispositivo per aprire il menu delle impostazioni del dispositivo.
8. Nel menu Dispositivo è possibile assegnare un nome personalizzato al sensore e visualizzare ulteriori informazioni sul dispositivo, come il tipo di connessione, l'ID del prodotto e l'istanza VRM.

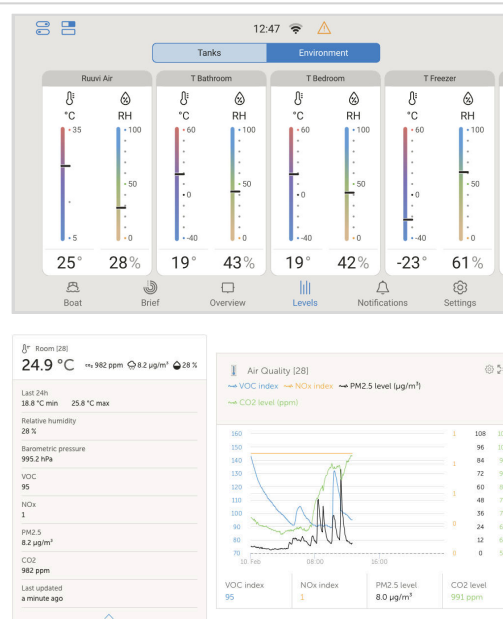
Ripetere i punti 1-8 se si desiderano configurare sensori aggiuntivi.



6.12.3. Monitoraggio

I livelli dei sensori possono essere visualizzati in diversi punti dell'ambiente GX:

- Elenco dispositivi del dispositivo GX
- Pagina dei livelli sul dispositivo GX (temperatura e umidità relativa)
- Dashboard VRM (indice VOC, indice NOx, livello PM2,5, livello CO₂, UR, temperatura, pressione atmosferica)
- Widget del menu avanzato del VRM (indice VOC, indice NOx, livello PM2,5, livello CO₂, RH, temperatura, pressione atmosferica)
- Widget dell'app VRM (temperatura e umidità relativa)



6.13. Collegamento ai sensori di Irradiazione Solare IMT, Temperatura e vento

IMT Technology GmbH offre una gamma di modelli di sensori digitali di irradianza al silicio della serie Si-RS485, tutti compatibili con un dispositivo Victron GX.

Compatibilità

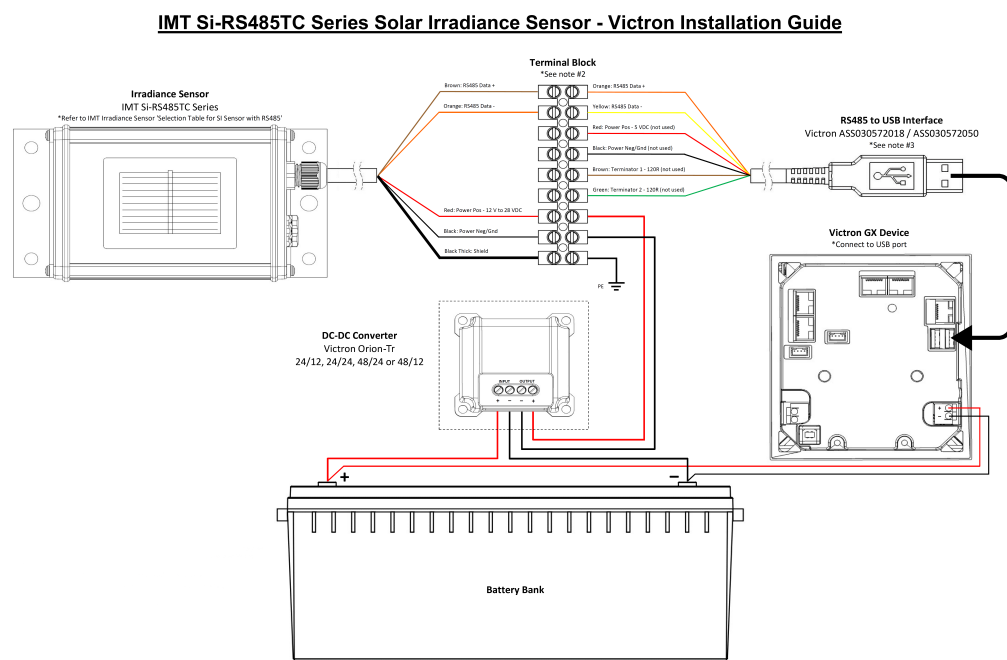
- Sono supportati anche i sensori opzionali della [temperatura del modulo esterno](#), della [temperatura ambiente](#) e della [velocità del vento](#).
- Questi sensori opzionali si possono collegare al sensore di irradianza solare tramite una presa preinstallata, oppure possono essere precablati al sensore di irradianza solare (solo per temperatura del modulo e temperatura ambiente). Se i sensori esterni sono collegati tramite un adeguato sensore di irradianza solare, tutti i dati delle misurazioni vengono trasmessi al dispositivo GX di Victron mediante un solo cavo di interfaccia.
- La compatibilità con i sensori esterni varia per ogni modello della serie Si-RS485 di sensori di irradianza solare (alcuni vengono forniti precablati con sensori esterni), quindi è importante considerare attentamente le esigenze e i requisiti futuri prima di effettuare l'acquisto.
- Al dispositivo GX di Victron è anche possibile collegare direttamente un [sensore di temperatura del modulo IMT Tm-RS485-MB](#) (visualizzato come "temperatura cella") o un [sensore di temperatura ambiente IMT Ta-ext-RS485-MB](#) (visualizzato come "temperatura esterna") indipendenti, senza sensore di irradianza solare o in aggiunta a uno preesistente.

Funzionamento

- La serie di sensori di irradianza solare Si-RS485 IMT utilizza un'interfaccia elettrica RS485 e il protocollo di comunicazione Modbus RTU.
- Per funzionare correttamente, il dispositivo Victron GX deve avere la versione 2.40 o successiva. Sono supportati anche i sensori IMT con versioni del firmware precedenti alla v1.53; per ulteriori informazioni, si prega di contattare IMT.
- La connessione fisica al dispositivo GX di Victron si esegue tramite porta USB e richiede un cavo di [interfaccia RS485 a USB di Victron](#).
- È necessaria anche un'adeguata fonte di alimentazione CC esterna (da 12 a 28 VCC), giacché il sensore NON è alimentato tramite USB.
- I modelli IMT più recenti dispongono di un secondo sensore di temperatura, anch'esso supportato.

Connessioni dei cavi

Lo schema riportato nella guida di installazione illustra la configurazione dei cavi in un impianto tipico.



Connessioni dei cavi

Si-Sensor	Interfaccia RS485 a USB di Victron	Segnale
Marrone	Arancione	RS485 Data A +
Arancione	Giallo	RS485 Data B -
Rosso	-	Alimentazione Pos: da 12 a 28 VCC
Nero	-	Alimentazione Neg/Gnd - 0 VCC
Nero (spesso)	-	Terra/Schermo Cavo/PE
-	Rosso	Alimentazione Pos: 5 VCC (non utilizzato)
-	Nero	Alimentazione Neg/Gnd - 0 VCC (non utilizzato)
-	Marrone	Terminatore 1: 120R (non utilizzato)
-	Verde	Terminatore 2: 120R (non utilizzato)

Note di Installazione

- La tensione massima di alimentazione CC consentita per la gamma di sensori di irradianza solare IMT della serie Si-RS485 è di 28,0 VCC. Per i banchi/sistemi di batterie da 24 V e 48 V è necessario integrare nell'impianto un [convertitore CC-CC Victron](#) appropriato (24/12, 24/24, 48/12 o 48/24) o un adattatore CA-CC.
- Per i banchi o i sistemi di batterie da 12 V, la gamma di sensori di irradianza solare della serie Si-RS485 IMT può essere alimentata direttamente dal banco batterie e continuerà a funzionare fino a una tensione minima di 10,5 V (come misurati dal sensore, tenere conto della caduta di tensione nel cavo).
- Per vedere le note e specifiche particolareggiate di cablaggio e installazione, consultare la "[Guida di Riferimento Rapido](#)" dei [sensori di irradianza solare della serie IMT Si-RS485](#) e le "[Schede Tecniche](#)" del [cavo di interfaccia RS485 a USB di Victron](#).

Per garantire l'integrità del segnale e un funzionamento robusto, attenersi alle seguenti linee guida:

- L'estensione dei cavi deve soddisfare le specifiche di sezione minima riportate nella relativa tabella, in base alla tensione di alimentazione CC e alla lunghezza del cavo
- L'estensione dei cavi deve avere un'adeguata schermatura e nuclei a doppino ritorto.
- Se la lunghezza totale del cavo supera i 10 m o se nell'impianto sono presenti problemi di interferenza specifici, il cavo originale collegato all'interfaccia RS485 a USB di Victron deve essere accorciato a una lunghezza massima di 20 cm. In questi casi, utilizzare un cablaggio di alta qualità per l'intera lunghezza, anziché solo per la prolunga.
- Assicurarsi che i cavi siano installati lontano dai principali cavi di alimentazione CC o CA.
- Tutti i cavi devono essere opportunamente terminati (compresi quelli che non si usano) e isolati per evitare l'ingresso di agenti atmosferici e acqua.
- Non aprire o manomettere l'alloggiamento del sensore durante l'installazione, per non compromettere l'integrità della tenuta e annullare la garanzia.

Il sensore di irradianza solare della serie Si-RS485TC IMT deve essere dotato di isolamento galvanico interno (fino a 1000 V) tra l'alimentazione e i circuiti Modbus RS485, affinché l'interfaccia non isolata RS485 a USB di Victron sia indicata per la maggior parte degli impianti.

Tuttavia, se si preferisce un'interfaccia isolata RS485 a USB, l'unico dispositivo compatibile è il [USB485-STIXL di Hjelmstedt Electronics](#) (altri tipi non saranno riconosciuti dal dispositivo GX).

Sensori Multipli

- Non è possibile collegare più sensori di irradianza solare della serie IMT Si-RS485 a un dispositivo GX; i sensori aggiuntivi verranno ignorati.

Configurazione

In genere, non è necessaria alcuna configurazione speciale o aggiuntiva: la configurazione predefinita "di fabbrica" è compatibile per la comunicazione con un dispositivo GX di Victron.

Tuttavia, nei casi in cui il sensore di irradianza solare della serie Si-RS485 IMT sia stato previamente utilizzato in un altro sistema o le impostazioni siano cambiate per qualsiasi motivo, è necessario ripristinare la configurazione predefinita prima di utilizzarlo.

Per rivedere la configurazione, scaricare il software IMT Si-MODBUS-Configurator dalla sezione [download di software](#). Seguire le istruzioni del manuale Si-Modbus-Configurator (scaricabile dallo stesso link) e controllare o aggiornare le seguenti impostazioni:

Indirizzo MODBUS: 1	Velocità di trasmissione (in Baud): 9600	Formato Dati: 8N1 (10 Bit)
----------------------------	---	-----------------------------------

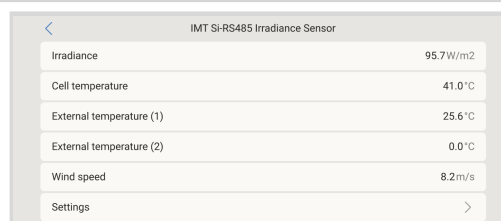
Per ottenere maggiore assistenza relativamente alla configurazione dei sensori di irradianza solare della serie Si-RS485 IMT, si prega di rivolgersi direttamente a IMT Technology.

Interfaccia utente - Dispositivo GX

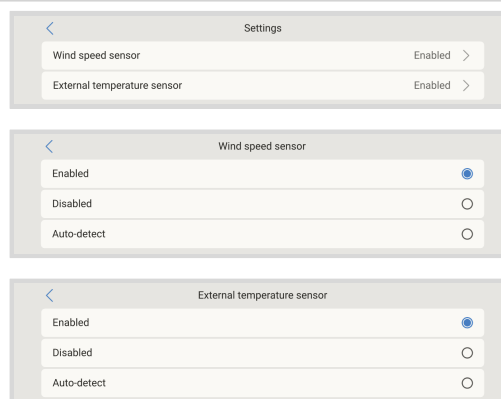
Dopo aver collegato e alimentato il dispositivo GX di Victron, il sensore di irradianza solare della serie Si-RS485 IMT sarà automaticamente rilevato in pochi minuti e apparirà nel menù "Elenco dispositivi".



Nel menù "Sensore di irradianza solare Serie Si-RS485 IMT" saranno visualizzati automaticamente tutti i parametri disponibili (in base ai sensori collegati) e gli aggiornamenti in tempo reale.

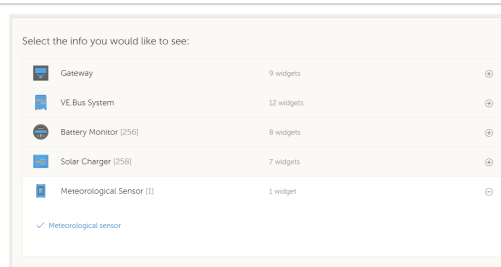


Nel sottomenù "Impostazioni" è possibile attivare e disattivare manualmente qualsiasi sensore esterno opzionale o aggiuntivo collegato al sensore di irradianza solare della serie Si-RS485 IMT.

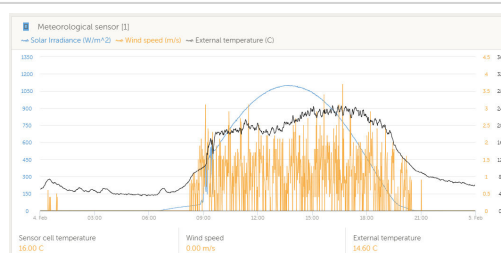


Visualizzazione dei Dati - VRM

Per controllare i dati della cronologia registrati nel portale VRM, espandere l'elenco dei widget "Sensore Meteorologico" e selezionare il widget "Sensore Meteorologico".



Nel grafico appariranno automaticamente i dati di tutti i tipi di sensori disponibili. È possibile attivare o disattivare singoli sensori o parametri cliccando sul loro nome nella legenda.



6.14. Collegamento di uno SmartSwitch DC4

Lo [SmartSwitch DC4 di Energy Solutions](#) è un regolatore di carico CC configurabile a quattro canali. È alimentato internamente e dispone di un'interfaccia CAN isolata, che garantisce un'integrazione affidabile nei sistemi marini, mobili e industriali.

Caratteristiche

- Funzionamento a 12 V o 24 VCC
- Controllato dal CAN bus
- 4 canali per il controllo del carico, l'oscuramento delle lampade e il rilevamento digitale
- Limitazione di corrente definibile dall'utente
- Protezione da sovraccarico termico
- Controllo sul modulo e indicazione dello stato delle uscite
- Per maggiori dettagli, consultare il manuale dello SmartSwitch DC4, disponibile alla pagina [prodotto](#).

Modalità uscita

Ognuno dei quattro canali può essere configurato in una delle seguenti modalità:

- Uscita Bloccata - Commutabile (on/off).
- Momentaneo - L'uscita rimane attiva solo quando il pulsante è premuto.
- Dimmerazione - Dimmerazione della lampada tramite modulazione della larghezza di impulso (PWM) a 120 Hz.

Installazione

Per le istruzioni sull'installazione fisica ed elettrica, consultare la Guida rapida, disponibile alla pagina [prodotto](#).

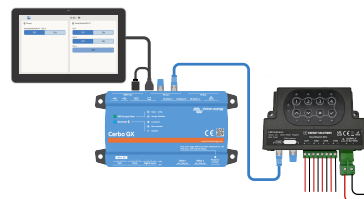
Connessione VE.Can

Lo SmartSwitch DC4 è dotato di due connettori RJ45 per la comunicazione VE.Can con il dispositivo GX. Può essere:

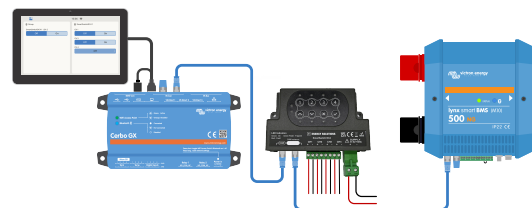
- Circolare a cascata, quando fa parte di una catena di dispositivi VE.Can, oppure 1270
- Terminato con un terminatore RJ45, se è il dispositivo finale della rete VE.Can.



Assicurarsi che lo SmartSwitch DC4 sia collegato alla porta VE.Can del dispositivo GX e non alla porta VE.Bus.



SmartSwitch DC4 collegato alla fine della rete VE.Can



SmartSwitch DC4 in passaggio a cascata

Configurazione del dispositivo GX

Una volta collegato e alimentato, lo SmartSwitch DC4 apparirà nell'Elenco dispositivi del dispositivo GX.

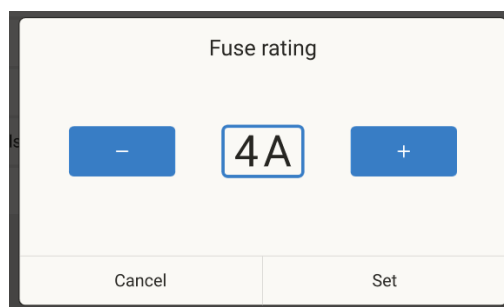
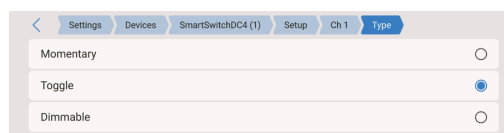
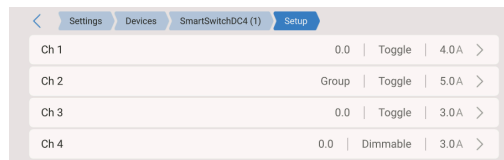
La pagina del dispositivo SmartSwitch mostra:

- Stato del modulo
- Tensione di alimentazione
- Stato del canale
- Corrente del canale
- Modalità del canale

Un menu di configurazione dedicato permette di configurare ogni canale individualmente.

In ogni pagina canale del menu Configurazione sono disponibili le seguenti opzioni:

- Nome personalizzato: Assegna un nome personalizzato al canale. (Nota: il nome del modulo può essere modificato nel menu Dispositivo).
- Gruppo: Assegnare il canale a un gruppo.
- Tipo: Selezionare la modalità dell'uscita: A scatto (Commutabile), Momentanea o Dimmerabile.
- Portata del fusibile: Impostare la portata del fusibile (2–5 A).

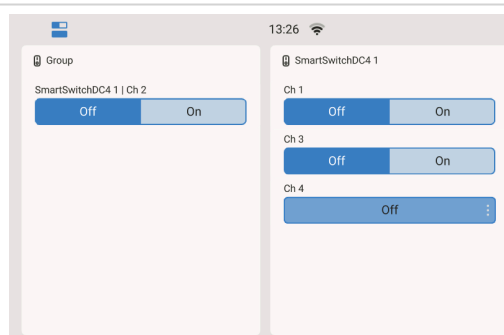


Raggruppamento delle uscite

Ogni canale può essere raggruppato assegnando un nome al gruppo nella pagina di configurazione del canale.

I canali che hanno lo stesso nome del gruppo vengono visualizzati congiuntamente in una sola scheda del pannello Interruttore. In questo modo è facile combinare uscite correlate, ad esempio, raggruppando tutti i canali di illuminazione sotto un unico riquadro.

I canali che non hanno un nome del gruppo appariranno in una scheda etichettata con il nome del modulo.



6.15. Collegamento della gamma Safiery STAR

La gamma di controllori Safiery STAR è composta da 3 prodotti configurabili:

- 12 canali: 6 da 30 A e 6 da 10 A
- 12 canali: 4 da 10 A e 8 da 10 A, dimmerabili e RGBW
- 4 canali: 4 x 15 A, dimmerabili e RGBW

Ognuno di essi è alimentato internamente e dispone di un'interfaccia CAN a VE.Can isolata, che garantisce un'integrazione affidabile nei sistemi marini, mobili e industriali.

Caratteristiche

- Funzionamento a 12 V o 24 VCC
- Fino a 128 dispositivi con rilevamento automatico
- Controllato dal CAN bus
- Controllato da Matter tramite WiFi
- Controllato tramite Bluetooth
- 4-12 canali garantiscono il controllo dei carichi, la regolazione della luminosità delle lampade e il rilevamento digitale
- Il tipo di output dipende dalle funzionalità del dispositivo (RGBW supporta RGBW e CCT supporta la ruota dei colori)
- Protezione da cortocircuito entro 80 m
- Controllo sul modulo e indicazione dello stato delle uscite
- Certificato CE, certificato UKCA, certificato eMARK per veicoli
- Per vedere tutti i dettagli, consultare il manuale della gamma STAR, disponibile nella [pagina web della gamma Safiery STAR](#)

Modalità uscita

Ognuno dei canali, da un minimo di quattro a un massimo di dodici, può essere configurato in una delle seguenti modalità:

- Bistabile - Uscita a commutazione (on/off)
- Momentaneo - L'uscita rimane attiva solo mentre viene premuto il pulsante
- Dimmerazione - Dimmerazione della lampada tramite modulazione della larghezza di impulso (PWM) a 120 Hz.
- RGBW – compatibile con la visualizzazione della ruota dei colori del Cerbo
- Regolazione della CCT (Temperatura di Colore Correlata) compatibile con il display a rotella CCT del Cerbo

Installazione

Per le istruzioni sull'installazione fisica ed elettrica, consultare la Guida rapida, disponibile nella [pagina web della gamma Safiery STAR](#).

Connessione VE.Can

La gamma STAR è dotata di un connettore impermeabile NMEA che collega il Victron VE.Can al cavo accessorio Micro C - Codice ASS030520200. Collegare il connettore RJ45 sito a un'estremità di questo cavo a una qualsiasi porta di comunicazione VE.Can del dispositivo GX.



Assicurarsi che il dispositivo della gamma STAR sia collegato alla porta VE.Can del dispositivo GX e non alla porta VE.Bus.



Configurazione del dispositivo GX

Una volta collegato e alimentato, il dispositivo STAR apparirà nell'Elenco dispositivi del dispositivo GX.

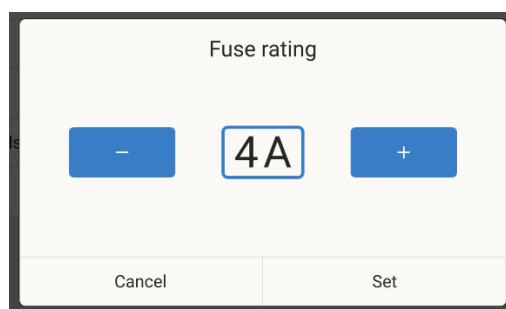
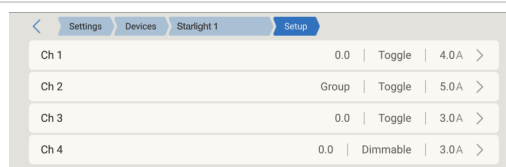
La pagina del dispositivo STAR mostra:

- Stato del modulo
- Tensione di alimentazione
- Stato del canale
- Corrente del canale
- Modalità del canale

Un menu di configurazione dedicato permette di configurare ogni canale individualmente.

In ogni pagina canale del menu Configurazione sono disponibili le seguenti opzioni:

- Nome personalizzato: Assegna un nome personalizzato al canale. (Nota: il nome del modulo può essere modificato nel menu Dispositivo).
- Gruppo: Assegnare il canale a un gruppo.
- Tipo: Selezionare la modalità dell'uscita: A scatto (Commutabile), Momentanea o Dimmerabile.
- Portata del fusibile: Impostare la portata del fusibile (2–5 A).

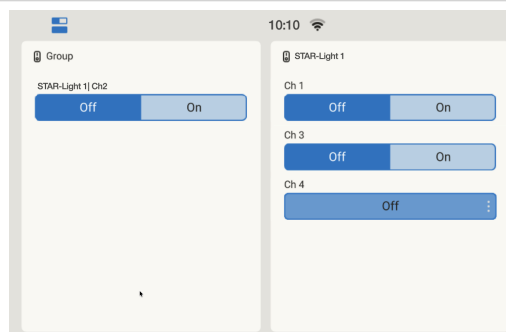


Raggruppamento delle uscite

Ogni canale può essere raggruppato assegnando un nome al gruppo nella pagina di configurazione del canale.

I canali che hanno lo stesso nome del gruppo vengono visualizzati congiuntamente in una sola scheda del pannello Interruttore. In questo modo è facile combinare uscite correlate, ad esempio, raggruppando tutti i canali di illuminazione sotto un unico riquadro.

I canali che non hanno un nome del gruppo appariranno in una scheda etichettata con il nome del modulo.



6.16. Supporto per contatori e interruttori Shelly Energy

Venus OS supporta i dispositivi Shelly Gen2 e successivi che forniscono commutazione digitale, dimmerazione, controllo RGBW, misurazione dell'energia o una combinazione di queste funzioni. Non sono supportati sensori e altri hardware Shelly.

I dispositivi Shelly rilevati sono disattivati per impostazione predefinita e devono essere attivati manualmente.

A seconda del modello, Shelly appare in Venus OS come interruttore, contatore di energia o entrambi.

Caratteristiche

- Rilevamento automatico dei dispositivi Shelly nella stessa rete del GX tramite mDNS.
I dispositivi Shelly sono integrati nella rete locale. Nella maggior parte dei casi, i dispositivi Shelly compatibili vengono individuati automaticamente tramite mDNS. Il dispositivo GX si connette quindi al dispositivo Shelly tramite il suo endpoint WebSocket.
- Aggiungere manualmente i dispositivi Shelly inviando un indirizzo IP. Se un dispositivo non viene rilevato automaticamente, può essere aggiunto manualmente inserendo il suo indirizzo IP.
- Attivazione/disattivazione di singoli canali.
- Commutazione dell'uscita tramite il pannello di commutazione della GUI. Il tipo di uscita dipende dalle capacità del dispositivo (il dispositivo di commutazione semplice supporta i comandi momentanei e a levetta, RGBW supporta la ruota dei colori RGBW e RGB).
- Denominazione del dispositivo e del canale. Il nome del dispositivo Shelly è sincronizzato con il nome personalizzato del servizio. Per la commutazione delle uscite, il nome del canale è sincronizzato con il nome personalizzato dell'uscita.
- Utilizzo di un EM dedicato (senza capacità di commutazione) con assegnato uno dei seguenti ruoli: Generatore, carico CA o inverter FV. Tenere presente che il ruolo Rete non è supportato.
- Un dispositivo di misurazione dell'energia con capacità di commutazione (come Shelly plus plug S) supporta solo il ruolo EM del carico CA.

Dispositivi Shelly supportati

I seguenti dispositivi sono stati testati e risultano funzionare correttamente:

- Shelly plus plug S (SW +EM)
- Shelly Pro 4PM (SW +EM)
- Shelly Pro 1PM (SW + EM)
- Shelly Pro 3EM (solo EM a 3 fasi)
- Shelly 1PM Gen4 (SW + EM)
- Shelly Mini 1PM Gen4 (SW + EM)
- Shelly Mini 1 Gen4 (solo SW)
- Shelly Dimmer Gen3 (interruttore di carico CA dimmerabile)
- Shelly Plus RGBW PM (regolatore RGBW dimmerabile a 4 canali).
- Lampadine Shelly Gen3 CCT e multicolori



I dispositivi Shelly che utilizzano il protocollo Z-Wave non sono supportati dai dispositivi GX. Se collegati, tali dispositivi non funzionano, indipendentemente dalla versione del firmware.

Limitazioni

- I dispositivi protetti da password non sono supportati. I dispositivi Shelly protetti da password non appaiono nell'elenco dispositivi.
- Denominazione dei dispositivi e dei canali: Non è possibile assegnare nomi individuali a ogni canale EM di un dispositivo multicanale. Il nome del canale è sincronizzato con il nome del dispositivo Shelly. Ciò riguarda solo i dispositivi EM multicanale (con o senza commutazione), come il Pro 4PM.
- Per i dispositivi EM con contatto a potenziale zero (ad esempio Pro EM50), è indicato come canale di commutazione il solo contatto a potenziale zero.
- I dispositivi EM a canale singolo non sono supportati (ad esempio Shelly 1 EM Mini Gen4).
- I componenti aggiuntivi Shelly non sono supportati.

- La connessione o la configurazione di un dispositivo Shelly tramite Bluetooth non è supportata.
- L'utilizzo dei dispositivi di commutazione Shelly per funzioni speciali (ad esempio, carichi occasionali, avvio/arresto del generatore, relè di allarme, ecc.) è compatibile con i dispositivi che integrano funzioni. Le funzioni disponibili dipendono dalle capacità del dispositivo e possono essere configurate nel menu di configurazione del canale. I dispositivi che supportano solo la funzione Manuale non mostreranno l'opzione Funzione. È inoltre possibile implementare un'automazione avanzata utilizzando Node-RED.

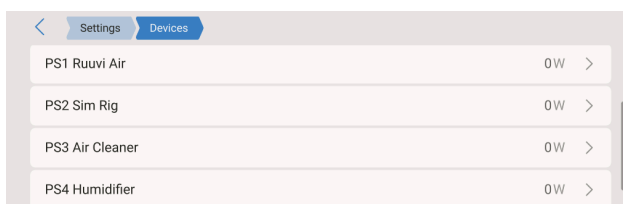
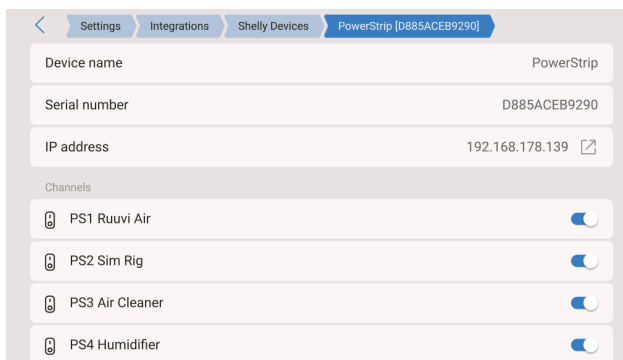
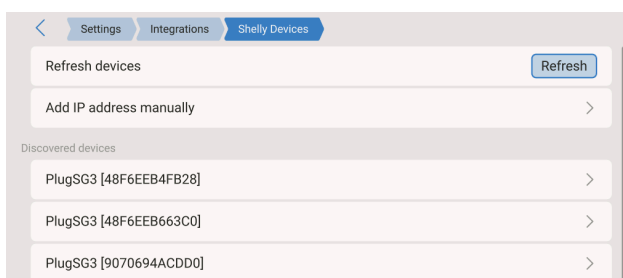
6.16.1. Installazione

L'installazione di un dispositivo Shelly è semplice. Per prima cosa, seguire le istruzioni di installazione di Shelly e collegare il dispositivo Shelly alla stessa rete del dispositivo GX. Una volta terminata questa operazione, seguire i passaggi descritti a continuazione per completare la configurazione del dispositivo GX.

1. Entrare in Impostazioni → Integrazioni → Dispositivi Shelly.
Tutti i dispositivi Shelly rilevati sono elencati qui.
2. Attivare il dispositivo Shelly rilevato.
Se il dispositivo non è presente nell'elenco, premere Aggiorna e confermare che il dispositivo Shelly sia collegato alla stessa rete del dispositivo GX.
Se il dispositivo Shelly si trova in una rete diversa, aggiungerlo manualmente inserendo il suo indirizzo IP.
3. Confermare che ora sia visibile in Dispositivi rilevati.
4. Selezionare il nome del dispositivo per aprire il relativo sottomenu.
5. Attivare i canali necessari.
Nell'Elenco dispositivi e nel pannello Switch vengono visualizzati solo i canali attivi. Se si disattiva un canale, questo viene eliminato da tali elenchi.
6. Ripetere i passaggi 1-5 per altri dispositivi aggiuntivi.

Il sottomenu del dispositivo fornisce ulteriori informazioni:

- **Nome del dispositivo:** il nome riportato dal dispositivo Shelly. Per impostazione predefinita, vengono visualizzati il modello e l'indirizzo MAC del dispositivo, purché il nome del dispositivo non sia stato modificato nell'interfaccia web del dispositivo Shelly.
Questo nome non va confuso con il nome personalizzato, che si può impostare nell'app Shelly o nel menu del dispositivo.
- **Numero di serie:** l'indirizzo MAC del dispositivo.
- **Indirizzo IP:** selezionarlo per aprire l'interfaccia web del dispositivo.



6.16.2. Configurazione

A seconda del tipo di dispositivo Shelly (interruttore, dimmer, regolatore RGBW o contatore di energia), saranno disponibili diverse opzioni di configurazione e impostazioni di visualizzazione. Di conseguenza, alcuni menu illustrati in questo capitolo potrebbero non apparire su tutti i sistemi.

Interruttori Shelly

1. Entrare nell'Elenco dispositivi.
2. Selezionare il dispositivo Shelly per aprire la panoramica del dispositivo.
3. Selezionare il canale [x].
Nel menu Canale è possibile:
 - Impostare un nome personalizzato (utilizzato nel pannello Interruttori della Consolle Remota e sul VRM).
 - Assegnare il dispositivo a un gruppo, che può contenere altri dispositivi interruttore nel pannello Interruttore.
 - Cambiare il tipo di interruttore da Cambia a Momentaneo.
 - Impostare la funzione assegnata al canale. Le opzioni disponibili dipendono dalle funzionalità del dispositivo: Manuale (impostazione predefinita), Carichi opportunistici (vedere [Carichi non prioritari GX \[227\]](#)), Avvio/arresto generatore e Relè di allarme. I dispositivi che supportano solo la modalità Manuale non mostreranno questa opzione.
 - In Mostra controlli, selezionare dove vengono visualizzati i controlli degli interruttori (pannello Interruttori locali e/o solo VRM, oppure Off).
4. Tornare alla panoramica del dispositivo.
5. Selezionare Dispositivo per aprire le impostazioni del dispositivo.
Nel menu Dispositivo è possibile impostare un nome per il dispositivo locale (utilizzato sul dispositivo GX) e visualizzare altre informazioni sullo stesso, come il tipo di connessione, l'ID prodotto e l'istanza VRM.
6. Ripetere questi passaggi per altri dispositivi.

The screenshot displays the Shelly device settings interface. At the top, there's a list of devices including 'A VM-3P75CT HQ23183CME', 'BlueSolar Charger MPPT 150/35 rev2', 'Diesel', 'Lynx Smart BMS HQ24142X9K9', 'MultiPlus-II 24/3000/70-32', 'Ruuvi Air', and 'Shelly A085E3BDD218'. Below this, the 'Channel 0: SP Air Fryer' configuration screen is shown, with fields for Name (Shelly), Group (Kitchen), Type (Toggle), Function (Manual), and Show controls (Always). The 'Function' screen shows 'Manual' selected. The 'Show controls' screen shows 'Always' selected.

Contatori di energia Shelly

Utilizzare i menu del dispositivo GX per configurare l'uso e la visualizzazione del contatore di energia Shelly.

1. Entrare nell'Elenco dispositivi.
2. Selezionare il dispositivo Shelly per aprire la panoramica del dispositivo.
3. In Configurazione, configurare quanto segue:
Ruolo: selezionare il modo in cui il contatore di energia viene utilizzato nel sistema:
 - Carico CA
 - Inverter FV
 - Generatore**Posizione:** Selezionare dove è installato il contatore di energia:
 - Ingresso CA
 - Uscita CA**Impostazione fase:** assegna la fase misurata:
 - Fase CA L1
 - Fase CA L2
 - Fase CA L3
4. Tornare alla panoramica del dispositivo.
5. Selezionare Dispositivo per aprire le impostazioni del dispositivo.
Nel menu Dispositivo è possibile impostare un nome personalizzato e visualizzare ulteriori informazioni sul dispositivo, come il tipo di connessione, l'ID prodotto e l'istanza VRM.
6. Ripetere questi passaggi per altri dispositivi.

Device	Power
A VM-3P75CT HQ23183CME	133 W
BlueSolar Charger MPPT 150/35 rev2	5 W
Diesel	0.0 25°C 44% 22%
Lynx Smart BMS HQ24142X9K9	49% 26.35 V -0.2 A
MultiPlus-II 24/3000/70-32	Bulk charging
Ruuvi Air	977 ppm 7.1 µg/m³
Shelly 1 Gen4	Running
Shelly EM	6 W
SmartSolar Charger MPPT 75/15	0 W

Setting	Value
AC Phase L1	230 V 0.1 A 6 W
AC Totals	6 W 9 Wh 0 kWh
Energy L1	9 Wh
Reversed Energy L1	0 kWh
Setup	>
Device	>

Setting	Value
Role	AC load
Position	AC Output
Phase Setting	AC Phase L1

Role	Value
AC load	☒
PV Inverter	☐
Generator	☐

Position	Value
AC Input	☐
AC Output	☒

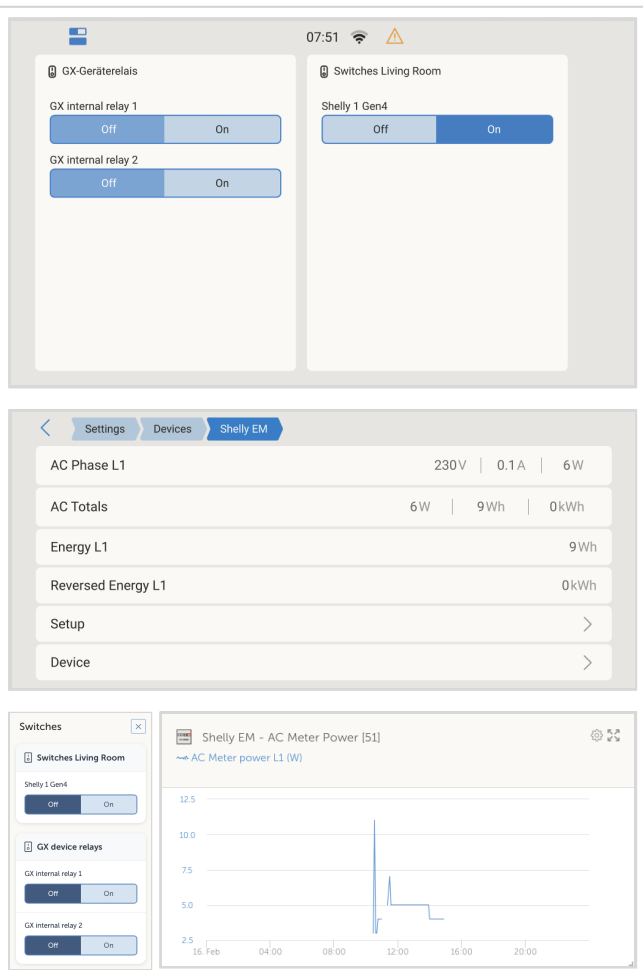
Phase Setting	Value
AC Phase L1	☒
AC Phase L2	☐
AC Phase L3	☐

Device	Value
Connection	192.168.178.154
Product	Shelly EM
Name	Shelly EM
Product ID	0xB034
VRM instance	51
Serial number	7C2C6774A134

6.16.3. Monitoraggio

In base al tipo di dispositivo e alla configurazione dei canali, i dispositivi Shelly possono essere monitorati (e, se supportato, controllati) nelle seguenti posizioni:

- Elenco dispositivi del dispositivo GX
- Pannello Interruttore sul dispositivo GX
- Dashboard del VRM
- Widget del menù avanzato del VRM
- Widget dell'app VRM



6.17. Supporto per la commutazione digitale Garmin EmpirBus

La commutazione digitale Garmin EmpirBus è supportata nel pannello Interruttore del dispositivo GX. I canali EmpirBus possono essere monitorati e controllati direttamente dall'interfaccia utente del GX.

- Gli allarmi del GX vengono trasmessi sulla rete NMEA 2000. Gli MFD Garmin compatibili visualizzano questi avvisi, garantendo un'immediata segnalazione degli avvisi del sistema al timone.

6.18. Lettura di dati generici dell'alternatore da sensori NMEA 2000 DC compatibili

Il dispositivo GX è in grado di leggere i dati di tensione, corrente e temperatura di alternatori generici se collegato a sensori NMEA 2000 DC compatibili di terze parti.

Nota: Questi dati vengono utilizzati solo per la visualizzazione. Non si usano per i calcoli del sistema o per le funzioni di controllo.

Requisiti del sensore NMEA 2000

Per garantire la compatibilità, i sensori NMEA 2000 DC devono soddisfare i seguenti requisiti:

Requisiti	Valore
Classe di dispositivo	35 – Generazione elettrica
Funzione del dispositivo	141 – Generatore CC
Tipo CC	Deve essere impostato su Alternatore nei Dettagli CC del PGN 127506
Dati PGN	127508 - Stato della batteria (deve trasmettere tensione, corrente e temperatura)

Dovrebbe funzionare la maggior parte dei sensori NMEA 2000 DC.

Dispositivi la cui compatibilità è stata confermata

- [Sensori di corrente CC di Across Ocean Systems](#)

Collegamento Fisico a un dispositivo GX

Le reti NMEA 2000 e i dispositivi GX utilizzano tipi di connettore diversi. Sono disponibili due soluzioni di adattamento:

1. [Cavo VE.Can a NMEA 2000 \(Victron\)](#)
 - Consente la connessione tra la porta VE.Can di un dispositivo GX e una rete NMEA 2000 standard.
 - È possibile inserire o rimuovere il fusibile interno, per consentire o vietare all'apparecchiatura di Victron di alimentare la rete NMEA 2000.

 Vedere l'avvertenza sulla tensione riportata qui di seguito.
2. [Adattatore VE.Can 3802 di OSUKL](#)
 - Ideale per collegare un singolo dispositivo NMEA 2000 (ad es., un sensore alternatore) a una rete VE.Can.
 - Può fornire un'alimentazione di 12 V ai dispositivi NMEA 2000 a bassa tensione da un sistema Victron a 48 V.



Compatibilità di tensione (sistemi a 24 V e 48 V)

Mentre i dispositivi GX accettano fino a 70 V per l'interfaccia CAN-bus, molti dispositivi NMEA 2000 non li accettano. La maggior parte di essi richiede 12 V e alcuni tollerano solo fino a 30-36 V.

Se il sistema comprende dispositivi NMEA 2000 che non sono in grado di gestire la tensione del sistema:

- Utilizzare l'adattatore VE.Can 3802 (OSUKL), oppure
- Utilizzare il cavo VE.Can a NMEA 2000 senza il fusibile e alimentare la rete NMEA 2000 separatamente, utilizzando un cavo per adattatore di alimentazione NMEA 2000 da 12 V (non fornito da Victron).

La porta VE.Can del dispositivo GX non richiede alimentazione esterna per funzionare.

6.18.1. Supporto del regolatore dell'alternatore Wakespeed WS500

Introduzione

Il WS500 è un regolatore intelligente esterno dell'alternatore dotato di comunicazione CAN-bus e NMEA 2000, progettato principalmente per applicazioni marine e per camper. Se collegato a un dispositivo GX, il Wakespeed WS500 consente il monitoraggio delle prestazioni dell'alternatore e il controllo basato sul DVCC.

Requisiti

Per integrare il WS500, si devono soddisfare le seguenti condizioni:

1. Il dispositivo GX deve avere il firmware Venus OS v2.90 o successivo
2. Il controllore WS500 deve avere installato il firmware Wakespeed WS500 2.5.0 o superiore
3. Il WS500 deve essere collegato alla porta VE.Can del dispositivo GX. Per il monitoraggio non è supportato il collegamento tramite la porta BMS-Can (ad es. nel Cerbo GX).

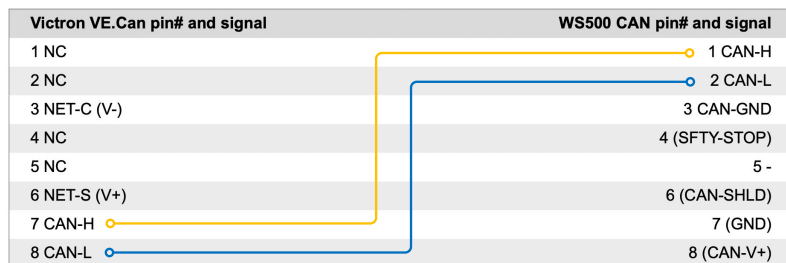
Requisiti per il controllo DVCC

1. Il dispositivo GX deve avere il firmware Venus OS v3.30 o successivo
2. Il controllore WS500 deve avere installato il firmware Wakespeed WS500 2.5.2 o superiore
3. Lo shunt di corrente fornito da Wakespeed deve essere installato in corrispondenza dell'alternatore.
4. Il WS500 deve essere configurato con "Shunt su Alternatore" attivato (applicazione Wakespeed: scheda Sistema della schermata Configurazione)
5. Definire la capacità dell'alternatore in ampere nella scheda Alternatore
6. Il supporto NMEA 2000 (Sistema > Modalità esperto) deve essere attivato.

Cablaggio del WS500 a VE.Can

Sia il WS500 che il VE.Can utilizzano connettori RJ45 per la comunicazione CAN, ma con pinout diversi. Il cavo di rete UTP standard (diritto) non funziona. È necessario un cavo incrociato personalizzato.

Consultare il seguente diagramma per sapere i dettagli dei pinout:



Mappatura dei pin CAN:

- VE.Can: pin 7 = CAN-H, pin 8 = CAN-L
- WS500: pin 1 = CAN-H, pin 2 = CAN-L

Requisiti di cablaggio:

- Pin 1 (WS500) → Pin 7 (VE.Can)
- Pin 2 (WS500) → Pin 8 (VE.Can)

Collegare l'estremità con i pin 7/8 alla porta VE.Can del dispositivo GX. L'altra estremità (pin 1/2) deve essere collegata al WS500. Entrambe le estremità devono essere terminate.

I colori dei cavi non sono rilevanti quando si realizza il cavo incrociato da soli. Wakespeed offre anche un cavo preassemblato con connettore RJ45 blu: questa estremità deve essere collegata alla porta VE.Can.



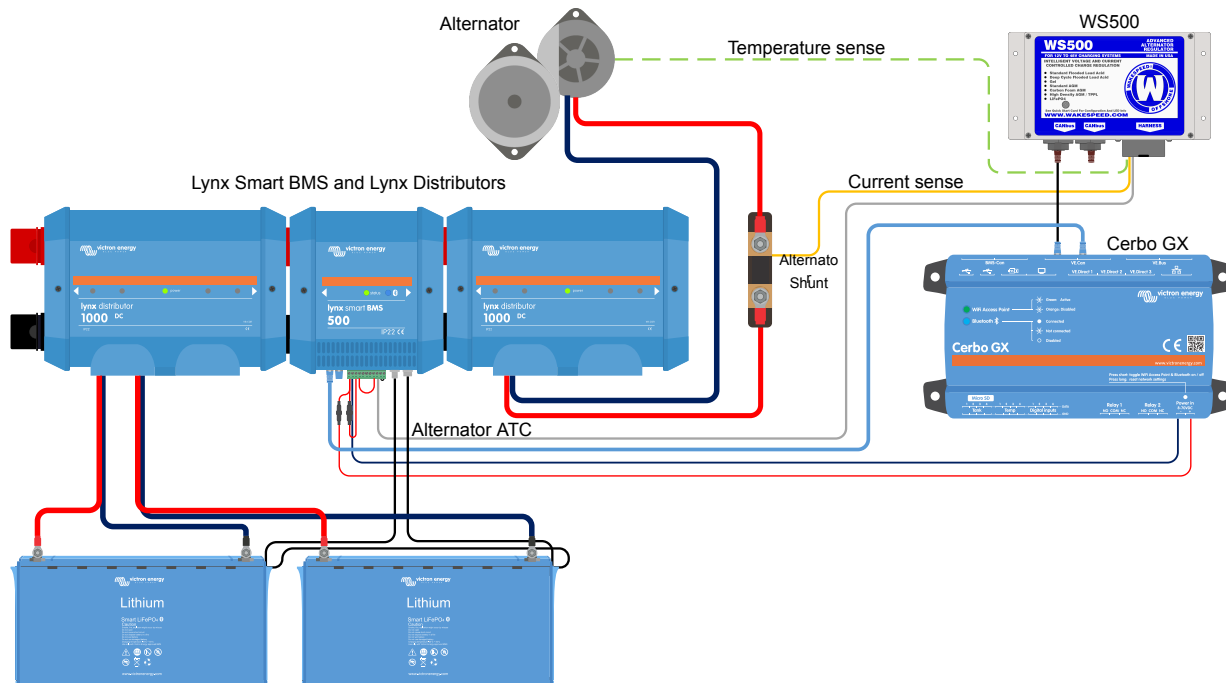
Tenere presente che i terminali neri forniti da Wakespeed e quelli blu forniti da Victron non sono intercambiabili. Pertanto: inserire il terminatore Victron sul lato Victron della rete e inserire il terminatore Wakespeed nel Wakespeed.

Esempio di cablaggio

Il seguente esempio mostra una panoramica del cablaggio consigliato prendendo in considerazione un impianto formato da un Lynx Smart BMS, distributori Lynx e un Cerbo GX. Per il Nucleo GX è necessario un cablaggio simile.

Il corretto posizionamento dello shunt dell'alternatore (da non confondere con lo shunt del BMV o lo SmartShunt) è importante per il corretto collegamento del filo di rilevamento della corrente.

Per il cablaggio completo tra WS500 e alternatore, consultare il manuale del WS500 e dell'alternatore.



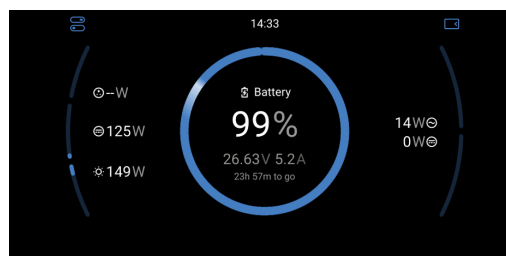
Interfaccia utente del dispositivo GX per WS500

Una volta collegato, il WS500 appare nell'Elenco dispositivi del dispositivo GX.

Il menù del WS500 fornisce quindi le informazioni e i dati seguenti:

- **Uscita:** tensione, corrente e potenza riportate dal regolatore dell'alternatore
- **Temperatura:** temperatura dell'alternatore misurata dal sensore del WS500
- **Stato:** lo stato di carica del WS500
 - Spento: non in carica
 - Massa / Assorbimento / Mantenimento: WS500 attivo con il proprio algoritmo
 - Controllo esterno: carica controllata da un BMS (ad es., Lynx Smart BMS)
- **Stato della Rete**
 - Autonomo: funzionamento indipendente
 - Master del gruppo: fornisce obiettivi di carica ad altre unità WS500
 - Slave: riceve i comandi di carica da un altro WS500 o da un BMS.
- **Errore:** Visualizza lo stato di errore corrente
 - Per i codici di errore, consultare la Guida alla configurazione e alle comunicazioni di Wakespeed.
 - Vedere l'appendice per gli errori #91 e #92
- **Comando di campo:** Percentuale dell'uscita del comando di campo verso l'alternatore
- **Velocità:** Numero di giri dell'alternatore, ricavati dal segnale dello statore. Se tale valore è erraneo, può essere regolato impostando l'opzione Poli alternatore nella riga di configurazione del Wakespeed SCT
- **Velocità del motore:** numero di giri del motore, ricavati da:
 - Calcolati in base alla velocità dell'alternatore e al rapporto Motore/Alternatore impostato nella riga di configurazione dell'SCT
 - NMEA 2000 (PGN127488)
 - J1939 (PGN61444)

Nel Menu del dispositivo è possibile assegnare un nome personalizzato al WS500, che aggiorna la linea di configurazione \$SCN del regolatore.

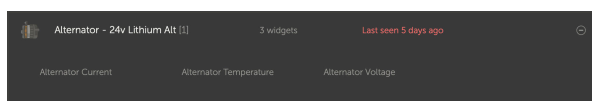


24v WS500 Pro	
Output	26.61V 3.9A 103W
Temperature	16°C
State	External control
Network status	Slave
Error	No error
Field drive	20%
Speed	1978RPM
Device	>

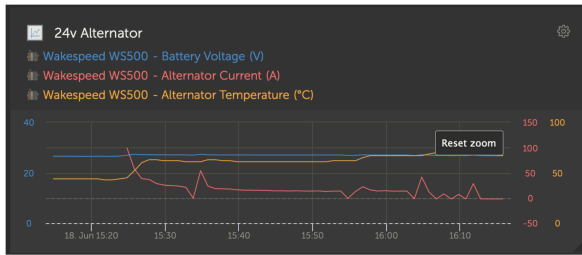
Device	
Connection	VE.Can ✓
Product	Wakespeed WS500 Alternator Regulator
Name	24v WS500 Pro
Product ID	0xB080
Firmware version	VAREG2.6.0-PRO-DEV.9.24.2024
Hardware version	3.0
VRM instance	4
Serial number	5

Dati WS500 nel portale VRM

Il [Portale VRM](#) può visualizzare i dati del WS500, comprese corrente, tensione e temperatura.



Attualmente sono disponibili 3 widget nel VRM



Widget personalizzato VRM che mostra tensione, corrente e temperatura del WS500

Risoluzione dei problemi e FAQ

Per ulteriore assistenza e risoluzione dei problemi, si prega di contattare direttamente il supporto Wakespeed.

Codice di errore #91 e #92

Il dispositivo GX segnala tutti i codici di errore del WS500, come definiti nella Guida alle comunicazioni e alla configurazione Wakespeed.

Nei sistemi con un BMS integrato, i seguenti errori sono critici finché rimangono attivi gli eventi, pertanto richiedono particolare attenzione.

- **#91: Lost connection with BMS**

Il WS500 ha perso la comunicazione con il BMS e passerà alla modalità di rientro configurata. Non appena viene ripristinata la comunicazione con il BMS, il sistema torna a seguire gli obiettivi di carica impostati dal BMS.

- **#92: ATC disabled through feature IN**

Il BMS ha segnalato un evento di disconnessione della carica tramite la funzione cavo e il WS500 è quindi passato allo stato Off.

I dati relativi alla corrente e alla potenza non vengono visualizzati nel menu del dispositivo del WS500

L'assenza di dati sulla corrente e sulla potenza nel menu del dispositivo WS500 non è un difetto. Riflette la configurazione del sistema ed è prevista in determinate condizioni:

- Non è stato installato alcuno shunt dell'alternatore: Il WS500 non può misurare la corrente e la potenza di uscita dell'alternatore senza uno shunt dell'alternatore.
- Shunt dell'alternatore installato ma non configurato correttamente: Controllare l'impostazione ShuntAtBat e l'impostazione Ignora Sensore utilizzando gli strumenti di configurazione Wakespeed.

Nota sugli shunt alternativi

Lo shunt dell'alternatore è un sensore di corrente installato in serie rispetto all'uscita dell'alternatore. Si collega direttamente al WS500 e fornisce in tempo reale la misurazione della corrente e della potenza di uscita dell'alternatore.

- Opzionale: Non necessario per il funzionamento di base
- Obbligatorio: Requisiti per la compatibilità DVCC
- Se non è installato alcuno shunt, il dispositivo GX continuerà a visualizzare parametri quali il comando di campo (%) e la tensione dell'alternatore, ma non la corrente o la potenza.

FAQ

D1: La corrente di uscita dell'alternatore (se misurata) viene utilizzata anche per altri fini, oltre alla visualizzazione?

R1: Sì. L'integrazione DVCC consente al dispositivo GX di controllare l'uscita del WS500, distribuendo la corrente di carica tra il WS500 e, ad esempio, MPPT e caricabatterie CC-CC.

D2: Un Lynx Smart BMS o altri monitor possono leggere la corrente di uscita della batteria tramite CAN-bus?

R2: Sì. Se lo shunt WS500 è configurato per misurare l'uscita dell'alternatore, la corrente può essere letta su CAN-bus (ad esempio da un Lynx Smart BMS). Il WS500 lo utilizza per evitare il sovraccarico, ad esempio: se la batteria richiede 100 A e il WS500 fornisce 200 A, i 100 A in più vengono indirizzati ai carichi CC. Ciò migliora l'accuratezza del calcolo del carico.

D3: Esistono raccomandazioni per il cablaggio se si utilizza un Lynx Smart BMS o un Lynx BMS NG?

R3: Sì. Forniamo esempi dettagliati di sistema, compresi:

- Una configurazione per catamarano con due unità WS500
- Un sistema con un secondo alternatore controllato da un WS500

Questi esempi possono essere utilizzati come modelli e sono disponibili nella [pagina prodotto del Lynx Smart BMS](#).

D4: Se non si utilizza un Lynx Smart BMS, come deve essere effettuato il cablaggio?

R4: Wakespeed offre una guida rapida per la configurazione degli interruttori DIP e per il cablaggio.

Ulteriori schemi di cablaggio sono inclusi nel [manuale del prodotto del WS500](#).

Nota: lo shunt deve essere collegato alla batteria e il WS500 deve essere configurato di conseguenza.

6.18.2. Supporto regolatore alternatore Arco Zeus

L'Arco Zeus è un regolatore intelligente esterno dell'alternatore dotato di comunicazione CAN-bus e NMEA 2000, progettato specificamente per le applicazioni nautiche e i camper. È supportato da Venus OS, compreso il controllo DVCC, e consente di monitorare e controllare le prestazioni dell'alternatore tramite un dispositivo GX.

Se configurato correttamente, lo Zeus segue i parametri di carica impostati dal dispositivo GX e/o dal Lynx BMS.

Requisiti

Per integrare lo Zeus in un sistema Victron, si devono soddisfare i seguenti requisiti:

1. Firmare versione v3.50 o successiva del Venus OS
2. Il controllore Zeus deve avere installato il firmware Arco Zeus v1.25 o successivo.
3. Collegamento tramite la porta VE.Bus del dispositivo GX. Non è possibile collegare lo Zeus alla porta BMS-Can di un Cerbo GX.
4. La modalità di sincronizzazione nell'app Zeus deve essere impostata su "Victron Follower".
5. Per il corretto funzionamento del DVCC deve essere installato uno shunt dell'alternatore. Consultare la documentazione di Arco Zeus.

Installazione

Installare il regolatore Arco Zeus conformemente alla Guida all'installazione del regolatore dell'alternatore Arco Zeus Bluetooth, disponibile sul [sito web Arcomarine](#).

- Collegare lo Zeus alla porta VE.Can del dispositivo GX utilizzando un cavo Ethernet Cat5/6 standard.
- Assicurarsi che la rete VE.Can sia correttamente terminata:
 - Utilizzare un terminatore NMEA 2000 M12 sulla porta NMEA 2000 dello Zeus.
 - Utilizzare un terminatore RJ45 VE.Can sul dispositivo GX o sul Lynx BMS, in base allo schema della rete. Nota: Alcune configurazioni non lo richiedono, ad esempio in un sistema di batterie Lynx BMS in parallelo, in cui ogni banco batterie ha il proprio regolatore dell'alternatore Zeus.
- Attivazione dello spegnimento dell'alternatore tramite BMS:
 - Collegare un cavo dall'uscita relè "NO" del Lynx BMS all'entrata del cablaggio batteria/controllo dello Zeus, etichettata come "Attiva/ATC dal BMS"
 - Ciò garantisce che lo Zeus si spenga in modo sicuro prima che il contattore si apra, proteggendo l'alternatore da eventuali danni.

Configurazione dello Zeus

- Per le istruzioni complete sulla configurazione, consultare la Guida all'installazione del regolatore dell'alternatore Arco Zeus Bluetooth, disponibile sul [sito web di Arcomarine](#).
- Nell'app Zeus, impostare la modalità di sincronizzazione su "Victron Follower".
- Impostare la "Corrente di uscita massima dell'alternatore" su un valore appropriato sia per l'alternatore che per la batteria. Il DVCC utilizza questo valore per determinare la corrente di carica massima disponibile.

Configurazione del dispositivo GX

Sul dispositivo GX (tramite Consolle remota):

- Entrare in Impostazioni → Connettività → Porta VE.Can [1 o 2]
- Impostare il profilo del CAN-bus su "VE.Can (250 kbit/s)".

Configurazione del Lynx Smart BMS o Lynx BMS NG

- Impostare la modalità relè del BMS su "Alternatore ATC". In questo modo si assicura che l'ATC si apra per primo, seguito dal contattore dopo 2 secondi, dando allo Zeus il tempo di spegnersi prima che la batteria venga scollegata.

Monitoraggio

Dopo aver collegato il controllore Zeus al dispositivo GX, sarà visibile nell'Elenco dispositivi come una voce relativa al regolatore dell'alternatore.

Informazioni e parametri disponibili:

- **Uscita:** Visualizza tensione, corrente e potenza in uscita dell'alternatore come riportate dallo Zeus.
- **Temperatura:** Mostra la temperatura dell'alternatore misurata dal sensore di temperatura dello Zeus.

- **Stato:** Indica lo stato di carica dello Zeus:
 - Off - non in carica
 - Massa, Assorbimento, o Mantenimento - Se utilizza il suo algoritmo di carica interno
 - Controllo esterno - Se è controllato esternamente da un BMS come il Lynx Smart BMS
- **Stato della Rete:** Visualizza Autonomo quando il regolatore funziona in modo indipendente.
- **Comando di campo:** Indica la percentuale di comando di campo applicata all'alternatore tramite il collegamento di campo.
- **Velocità:** Mostra la velocità dell'alternatore in giri al minuto (RPM), misurata mediante l'alimentazione dello statore.
- **Velocità motore:** Visualizza il numero di giri del motore (RPM), determinato da:
 - Calcolo basato sulla velocità dell'alternatore e sul rapporto di trasmissione motore-alternatore (come impostato nell'app Zeus)
 - NMEA 2000 (PGN127488), se il numero di giri del motore è trasmesso tramite NMEA 2000
 - J1939 (PGN61444), se il numero di giri del motore viene ricevuto tramite J1939
- **Dispositivo:** Contiene informazioni specifiche sul prodotto e sui collegamenti.

I dati di Arco Zeus che possono essere visualizzati nel nostro [Portale VRM](#) sono corrente, tensione e temperatura.

Risoluzione dei problemi

Per ulteriore assistenza e risoluzione dei problemi, si prega di contattare direttamente il supporto Arco Zeus.

6.19. Supporto CANopen E-drive

Il Venus OS supporta i controllori motore delle serie Sevcon Gen4 AC, Curtis F e Curtis E/SE. Ciò consente la comunicazione e la segnalazione dei dati del motore elettrico tramite D-Bus a [Pagina Imbarcazione \[18\]](#).



Caratteristiche

- Funziona non appena installato e non è necessario richiedere la configurazione del controllore motore.
- Supporta i controllori delle serie Sevcon Gen4 AC, Curtis F e Curtis E/SE.
- Visualizza la potenza del motore, la velocità (giri/min), la direzione, la temperatura, la coppia e la temperatura del controllore.
- Rileva automaticamente i controllori motore compatibili tramite la scansione del CAN bus.
- Supporta più controllori sullo stesso CAN bus (ogni controllore richiede un ID del nodo CANopen univoco).

Pinout VE.Can

Numero di pin e segnale del VE.Can di Victron
1 NC
2 NC
3 NET-C (V-)
4 NC
5 NC
6 NET-S (V+)
7 CAN-H
8 CAN-L

Pinout del controllore motore

Consultare il manuale del controllore motore per conoscere il relativo pinout.

6.19.1. Come collegare il controllore Sevcon a un dispositivo GX

Per una panoramica dei dispositivi GX di Victron, vedere: <https://www.victronenergy.com/live/venus-os:start>

Collegamento Can Bus

Collegare l'uscita CAN del controllore Sevcon a una porta VE.Can del dispositivo GX di Victron.

È possibile utilizzare un cavo RJ45 modificato.

Assegnazione dei pin del RJ45:

Ruolo	Numero di pin del RJ45	Pin del controllore
CAN Ground	3 (Verde/Bianco)	B-
CAN High	7 (Marrone/Bianco)	13 o 16
CAN Low	8 (Marrone)	24 o 27

Assicurarsi che tutti i nodi del CAN bus condividano una massa comune.

Se un nodo è isolato galvanicamente dal controllore Gen4, il suo CAN Ground deve essere collegato al B- del controllore Gen4.

Terminazione CAN

Per i sistemi con più nodi CAN:

- Utilizzare una topologia in cascata
- Terminare entrambe le estremità del bus con una resistenza da 120 Ω

Se si utilizza un controllore Gen4 come nodo finale:

- Collegare i pin 2 e 24 del connettore del cliente (la terminazione da 120 Ω è integrata)

Per i sistemi a nodo singolo:

- Garantire una corretta terminazione affinché il bus funzioni correttamente, soprattutto se si utilizzano gli strumenti di configurazione.

Sul lato VE.Can, utilizzare un terminatore VE.Can, se necessario.

Supporto del modello Sevcon Gen4

- Testato con i controllori Sevcon Gen4 AC Taglia 4
- Compatibile con i controllori delle taglie 2 e 6
- I controllori Gen4 DC non sono stati testati

6.19.2. Come collegare un controllore della serie Curtis F a un dispositivo GX di Victron

Collegamento CAN bus (modelli Ampseal a 35 pin)

I modelli dotati di connettori Ampseal a 35 pin (ad es. F6-A, F4-A) si devono collegare utilizzando una delle seguenti assegnazioni dei pin del CAN:

CAN1

Ruolo	Numero di pin del RJ45	Pin del controllore
CAN Ground	3 (Verde/Bianco)	7 o 18 (non isolato) 34 (isolato)
CAN High	7 (Marrone/Bianco)	23
CAN Low	8 (Verde/Bianco)	35

CAN2

Ruolo	Numero di pin del RJ45	Pin del controllore
CAN Ground	3 (Verde/Bianco)	7 o 18 (non isolato) 34 (isolato)
CAN High	7 (Marrone/Bianco)	28
CAN Low	8 (Verde/Bianco)	29

Se il modello dispone di porte CAN isolate:

- Collegare il CAN Ground al pin 34 (GND isolato)

Se il modello dispone di porte CAN non isolate:

- Collegare il CAN Ground al pin 7 o 18

Alcuni modelli a 35 pin includono pin dedicati per la resistenza di terminazione. Consultare il manuale per i dettagli.

Collegamento del CAN bus (modelli Ampseal a 23 pin)

Per i modelli con connettori Ampseal a 23 pin (ad es. F2-A):

Ruolo	Numero di pin del RJ45	Pin del controllore
CAN Ground	3 (Verde/Bianco)	12
CAN High	7 (Marrone/Bianco)	23
CAN Low	8 (Verde/Bianco)	20

Questi modelli non dispongono di interfacce CAN isolate. Assicurarsi che il dispositivo GX condivida la stessa massa del controllore.

Alcune varianti includono resistenze di terminazione interne. Consultare il manuale per confermare se ne sono dotati.

Ulteriori dettagli del modello: <https://www.curtisinstruments.com/products/motor-controllers>

Supporto per la serie Curtis F

- Testato con Curtis F6-A (versione software 4.6.0.6)
- Compatibile con altri controllori della serie F

6.19.3. Come collegare un controllore della serie Curtis E/SE a un dispositivo GX di Victron

Collegamento Can Bus

Utilizzare un cavo RJ45 modificato che abbia la seguente assegnazione dei pin:

Ruolo	Numero di pin del RJ45	Pin del controllore
CAN Ground	3 (Verde/Bianco)	7
CAN High	7 (Marrone/Bianco)	23
CAN Low	8 (Marrone)	35

Terminazione CAN

Per attivare la terminazione CAN sul controllore:

- Collegare tra loro CAN TERM H (Pin 21) e CAN TERM L (Pin 34)

Supporto della serie Curtis E/SE

- Testato con Curtis 1232 SE e 1234 E
- Compatibile con altri controllori delle serie 123X E/SE

6.19.4. Come configurare il dispositivo GX di Victron

Requisiti

- È richiesta la versione 3.70 o successiva del Venus OS.

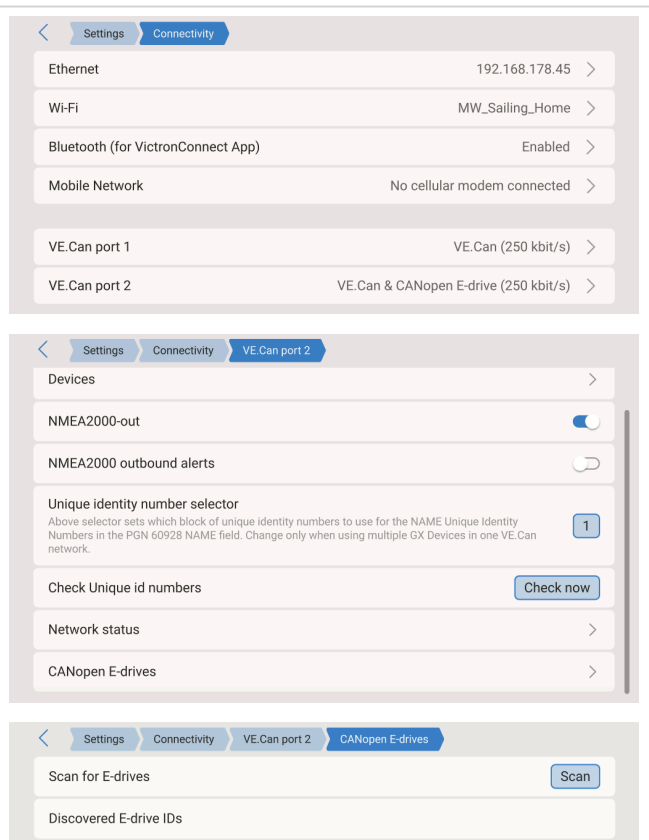
Configurazione

1. Configurazione profilo CANbus

- Entrare in: Impostazioni → Connettività → <Porta VE.Can> → Profilo CAN-bus
- Selezionare una delle seguenti opzioni:
 - E-drive VE.Can e CANopen (250 kbit/s)
Scegliere questo profilo se il controllore motore condivide la rete VE.Can con altri dispositivi VE.Can.
 - E-drive CANopen (500 kbit/s)
Utilizzare questo profilo se il controllore motore è collegato a un bus CAN dedicato.

2. Ricerca dei controllori motore

- Entrare in: Impostazioni → Connettività → <Porta VE.Can> → Motori elettrici CANopen
- Verificare quanto segue:
 - Che il controllore motore sia collegato correttamente alla porta VE.Can del dispositivo GX
 - Che il controllore motore sia alimentato
- Premere Scansione per rilevare i controllori del motore collegati.
Gli ID dei nodi CANopen dei controllori rilevati vengono visualizzati nella sezione ID motore elettrico rilevati.
I controllori rilevati rimangono in memoria dopo il riavvio o l'aggiornamento del firmware.



Risoluzione dei problemi

Se non vengono trovati controllori:

- Verificare il cablaggio e la terminazione del CAN bus
- Verificare che il profilo CAN-bus selezionato abbia la stessa velocità di trasmissione del controllore.

6.20. Collegamento di un E-Drive NMEA 2000

Requisiti di compatibilità con l'E-Drive NMEA 2000

Per poter funzionare con i dispositivi GX di Victron, l'E-Drive NMEA 2000 di terze parti deve soddisfare i seguenti criteri:

Parametro	Valore richiesto
Classe di dispositivo	50 - Propulsione
Funzione del dispositivo	155 - Motore, 160 - Gateway motore

PGN supportati
128002 - Stato propulsione elettrica Rapido
127490 - Stato propulsione elettrica Dinamico
127488 - Parametri del motore Rapido
127489 - Parametri del motore Dinamico
127493 - Parametri trasmissione Dinamico

6.21. Supporto per dispositivi EEBUS

L'EEBUS è un protocollo standardizzato che consente al dispositivo GX di comunicare con dispositivi di terze parti, quali pompe di calore, caricabatterie EV, ecc., tramite la rete locale. Ogni dispositivo EEBUS si differenzia grazie a un identificativo univoco denominato SKI. I dispositivi comunicano solo dopo l'accoppiamento: entrambi i dispositivi devono considerare attendibile lo SKI dell'altro.

Il menu Dispositivi EEBUS

Entrare in **Impostazioni** → **Integrazioni** → **Dispositivi EEBUS**:

- **Attiva:** Attiva o disattiva il servizio EEBUS.
- **SKI locale:** Lo SKI del dispositivo GX. Da usare per autorizzare il dispositivo GX come affidabile sull'altro dispositivo.
- **Codice QR per l'accoppiamento:** Contiene le stesse informazioni di accoppiamento; i dispositivi che lo supportano possono scansionare questo codice.
- **Dispositivi rilevati:** Tutti i dispositivi EEBUS della rete rilevati, ognuno contrassegnato come *Affidabile* o *Non affidabile*.

Accoppiamento di un dispositivo

1. Assicurarsi che il dispositivo sia collegato alla stessa rete del dispositivo GX.
2. Nel dispositivo GX, entrare in Impostazioni → Integrazioni → Dispositivi EEBUS e attivare il servizio EEBUS.
3. Attendere che il dispositivo compaia nella sezione "Dispositivi rilevati", quindi toccarlo.
4. Verificare che lo SKI indicato corrisponda a quello visualizzato o stampato sul dispositivo, quindi attivare "Affidabile".

5. Autorizzare il dispositivo GX come affidabile anche sull'altro dispositivo, utilizzando lo SKI locale o il codice QR per l'accoppiamento. Consultare il manuale del dispositivo per i dettagli.

La connessione viene stabilita automaticamente quando entrambe le parti si autorizzano reciprocamente come affidabili.

Pagina del dispositivo

- **Affidabile:** Attiva l'affidabilità del dispositivo e consente la comunicazione. Disattivare per revocare l'affidabilità.
- **Fabbricante:** Marca del dispositivo
- **Nome del modello:** Modello di dispositivo
- **Host:** Indirizzo di rete del dispositivo
- **SKI:** Identificatore univoco del dispositivo. Serve a verificare di aver effettuato l'accoppiamento con il dispositivo corretto.
- **Tipo:** Tipo di dispositivo EEBUS, ad esempio *HeatGenerationSystem*.
- **Accettazione automatica:** Indica se il dispositivo accetta automaticamente le richieste di accoppiamento, senza necessità di conferma sul dispositivo stesso.

Settings		Integrations	EEBUS Devices	NIBE-123456789-4712
Trusted	☒			
Manufacturer	NIBE			
Model name	HeatPump			
SKI	42d98f9b82ef2f51799f379c5e82765e87685d8a			
Type	HeatGenerationSystem			
Auto Accept	☐			

Risoluzione dei problemi

- **Il dispositivo non compare nell'elenco "Dispositivi rilevati"**

Controllare che sia acceso, connesso alla stessa rete del dispositivo GX e che sia stato attivato l'EEBUS. In alcuni dispositivi è necessario attivare prima la modalità di accoppiamento; consultare il manuale del dispositivo. Tenere presente che la funzione di rilevamento normalmente non funziona tra reti diverse.

- **La connessione non viene stabilita nonostante sia stata attivata l'opzione "Affidabile".**

L'accoppiamento deve essere confermato da entrambe le parti. Verificare che il dispositivo GX sia stato contrassegnato come attendibile anche sull'altro dispositivo.

6.22. Compatibilità delle batterie

Gli inverter/caricabatterie, gli inverter, i caricabatterie, i caricabatterie solari e gli altri prodotti Victron sono compatibili con le più comuni tecnologie di batterie al piombo, quali AGM, Gel, OPzS, OPzV, batterie da trazione e altre.

Per le batterie al litio e di altre tipologie, inoltre, Victron fornisce documentazione e linee guida relative ai casi in cui sia necessaria la comunicazione tra l'elettronica di potenza e l'hardware di gestione della batteria. Tale comunicazione avviene prevalentemente tramite il BMS-Can (CANbus) di un dispositivo GX.

Oltre alle gamme [Lithium NG](#) e [Lithium Battery Smart](#) di Victron, è disponibile anche un'ampia gamma di batterie di terze parti compatibile con i dispositivi GX. L'elenco riportato di seguito fornisce un link a informazioni dettagliate e aggiornate sulla compatibilità di ogni marca, disponibili su Victron Live.

Informazioni specifiche sulle batterie che sappiamo essere state ampiamente testate

- [AXIstorage 7S/9S](#)
- [BattleBorn](#)
- [Bluenova Energy Storage](#)
- [BMZ ESS 7.0 / ESS 9.0 / ESS X e ESS Z](#)
- [Batterie al litio BSLBATT](#)
- [BYD B Box](#)
- [Cegasa eBick](#)
- [Scoprite il AES](#)
- [Dyness](#)
- [Exide](#)
- [Freedom Won LiTE ed eTower](#)
- [Hubble Lithium](#)
- [LBSA, Batterie al litio Sudafrica](#)
- [Leoch](#)
- [MeterBoost](#)
- [MG Energy Systems](#)
- [Pylontech](#)
- [Pytes](#)
- [Rolls LFP](#)
- [SimpliPhi Power](#)
- [SolarMD](#)
- [Soluna](#)
- [Batterie SSS StorageDOCK](#)
- [Sunwoda](#)
- [Scheda](#)
- [WeCo](#)
- [ZYC Energy](#)

Informazioni generali sulle batterie che non figurano nell'elenco sopra riportato

Anche molte altre batterie di terze parti sono compatibili con i prodotti Victron e vengono consigliate dai rivenditori locali. L'uso di queste batterie è consentito ai sensi della garanzia e sarà necessario richiedere ulteriori informazioni e assistenza da parte di un fornitore locale. Victron fornisce le specifiche del protocollo delle proprie batterie a tali produttori a richiesta di un responsabile regionale.

7. Connettività internet

Collegare il Cerbo GX a Internet per accedere alle funzionalità complete del [Portale VRM](#). Il Cerbo GX raccoglie i dati di tutti i prodotti collegati e li invia al Portale VRM, dove è possibile vedere lo stato attuale di tali prodotti collegati, configurare gli [allarmi](#) [tramite e-mail](#) e scaricare dati in formato CSV ed Excel.

Per monitorare il sistema da smartphone o tablet, scaricare l'App VRM per [iOS](#) o [Android](#).

Oltre al monitoraggio da remoto, una connessione Internet attiva consente al Cerbo GX di verificare regolarmente se sono disponibili aggiornamenti del firmware. A seconda delle impostazioni configurate, gli aggiornamenti si potrebbero scaricare e installare automaticamente.

Nota: IPv6 è supportato tramite configurazione automatica. La configurazione manuale dell'IPv6 non è disponibile.

Opzioni di collegamento a Internet

Il Cerbo GX si può collegare a Internet utilizzando uno dei seguenti metodi:

- **Ethernet:** Collegare un cavo di rete tra il proprio router e la porta LAN Ethernet del Cerbo GX.
- **WiFi integrato:** Si collega in modalità wireless a un router mediante il modulo WiFi interno.
- **Rete mobile:** Utilizzare un [GX LTE 4G](#) - [un modem cellulare USB](#), oppure collegarsi tramite un router mobile.
- **Tethering USB:** Condividere la connessione Internet di un telefono cellulare tramite USB.

Guardare questo video per sapere come collegarsi tramite LAN, WiFi o GSM GX (vale anche per il GX LTE 4G):



7.1. Porta LAN Ethernet

Quando si collega un cavo Ethernet tra un router e il Cerbo GX, la pagina Impostazioni → Connettività → Ethernet del Cerbo GX confermerà la connessione.



Prima di collegare il cavo Ethernet, fare molta attenzione a non confondere la porta Ethernet del dispositivo GX con le porte VE.Bus o VE.Can/BMS-Can!

Settings Connectivity Ethernet	
State	Connected
MAC address	
IP configuration	Automatic >
Allow using ethernet for internet access	☒
IP address	192.168.178.45
Netmask	255.255.255.0
Gateway	192.168.178.1
DNS server	192.168.178.1
Enable Link-local	☒
Link-local IP address	169.254.12.95

7.2. WiFi

Il Cerbo GX è dotato di WiFi integrato, che supporta connessioni a reti protette WEP, WPA e WPA2. È inoltre possibile collegare un dongle WiFi USB esterno supportato, ad esempio, per migliorare la portata del wireless se è installato all'interno di un armadio. Nota: il WiFi integrato supporta solo reti a 2,4 GHz. Sebbene possa rilevare le reti a 5 GHz, non è in grado di connettersi ad esse.

Dongle USB Wifi supportati

Codice articolo	Modello	Osservazioni
BPP900100200	Modulo WiFi CCGX semplice (Nano USB)	Compatto, a basso costo.
BPP900200300	Asus USB-N14	Costo più elevato; ricezione migliore rispetto a Nano USB. Supportato dal software v2.23.
BPP900200400	Modulo WiFi a lungo raggio (Netgear AC1200)	Costo più elevato; ricezione superiore. Supporta le reti wireless AC, G e N (2,4 GHz e 5 GHz).

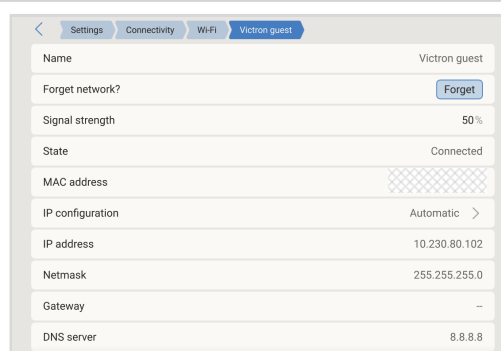
Dongle più vecchi, ancora supportati

Codice articolo	Modello	Osservazioni
BPP900200100	Startech USB300WN2X2D	
BPP900100100	Zyxel NWD2105	
BPP900200200	Gembird WNP-UA-002	Costo leggermente superiore; migliore ricezione.
BPP900200400	Netgear A6210-100PES	

Anche se altri dongle WiFi potrebbero funzionare, non sono stati testati e non offriamo supporto per gli stessi.

Selezione e comportamento della rete WiFi

- Il menu WiFi elenca tutte le reti disponibili.
- Selezionare una rete e inserire la password (se non è già memorizzata) per connettersi.
- Il WPS (WiFi Protected Setup) non è supportato.
- Se sono disponibili più reti conosciute, il Cerbo GX si collega automaticamente a quella con il segnale più forte.
- Se il segnale della rete a cui è collegato si indebolisce in modo significativo, passa automaticamente a una rete nota più forte, se disponibile.



Il WiFi è intrinsecamente meno affidabile di una connessione Ethernet cablata. Per una stabilità ottimale, utilizzare la rete Ethernet sempre che sia possibile. Se si utilizza il WiFi, assicurarsi che la potenza del segnale sia almeno del 50 % per mantenere un funzionamento affidabile.

7.3. GX LTE 4G

Il GX LTE 4G è un modem cellulare per la gamma di prodotti di monitoraggio GX di Victron e fornisce sia una connessione Internet mobile al sistema che una connessione al Portale VRM. È compatibile con le reti 2G, 3G e 4G.

Per istruzioni dettagliate sull'installazione e la configurazione, consultare il [manuale del GX LTE 4G](#).



Il GX LTE 4G fornisce la connessione a Internet esclusivamente al dispositivo GX. Non condivide la sua connessione con computer portatili, telefoni o altri dispositivi esterni.

7.4. Utilizzo di un router mobile

Quando usare un router mobile

Per installazioni in cui:

- Più dispositivi richiedono l'accesso a Internet (ad esempio, yacht, camper), oppure
- Se è necessaria una connessione di failover/backup affidabile,

consigliamo di installare un router mobile di livello professionale.

Un router mobile può:

- Condividere la connessione Internet cellulare con più dispositivi tramite Ethernet o WiFi.
- Passare automaticamente dalla connessione cellulare a quella WiFi se uno dei due collegamenti si interrompe.

Collegamento del Cerbo GX

Per collegare il Cerbo GX tramite una rete cellulare:

- Installare un router mobile
- Collegare il Cerbo GX al router utilizzando una delle due opzioni:
 - Cavo LAN (Ethernet) o
 - Rete WiFi del router.



Scegliete un router progettato per configurazioni non supervisionate. Evitare i router consumer a basso costo, destinati a un uso temporaneo o personale. I router professionali possono essere più costosi, ma offrono un'affidabilità maggiore e riducono il rischio di guasti.

Esempio di router indicati:

- [Proroute H685 4G LTE](#)
- [Serie di router industriali 4G Pepwave](#)
- [Router industriali Teltonika](#)

Note sulla compatibilità

Il Cerbo GX non supporta i dongle USB mobili a banda larga, ad eccezione degli accessori ufficiali [GX GSM](#) e [GX LTE 4G](#), forniti da Victron.

7.5. Configurazione IP manuale

Nella maggior parte dei casi, non è necessario configurare manualmente l'IP, poiché la maggior parte dei sistemi supporta l'assegnazione automatica dell'IP tramite DHCP ed è anche l'impostazione predefinita del Cerbo GX.

Se fosse necessaria una configurazione IP manuale, selezionare il modello appropriato.

Per informazioni dettagliate sui requisiti IP e sui numeri di porta utilizzati dal Dispositivo GX, consultare le [FAQ del VRM - porte e connessioni utilizzate dal Cerbo GX](#).

The screenshot shows the 'IP configuration' tab under 'Ethernet' settings. The 'Automatic' option is selected with a radio button. Below it, the 'Manual' option is also visible with a radio button. The 'State' is 'Connected'. The 'MAC address' is displayed with a refresh icon. The 'IP configuration' is set to 'Manual'. The 'Allow using ethernet for internet access' toggle is turned on. The following fields are filled with values:

Field	Value
IP address	192.168.178.45
Netmask	255.255.255.0
Gateway	192.168.178.1
DNS server	192.168.178.1

The 'Enable Link-local' toggle is turned off.

7.6. Connessioni di rete multiple (failover)

I dispositivi GX supportano connessioni simultanee a più interfacce di rete: Ethernet, WiFi e LTE (mediante l'accessorio GX LTE 4G).

Priorità dell'interfaccia per l'accesso a Internet

Se è disponibile più di un'interfaccia, il dispositivo GX assegna automaticamente la priorità seguendo quest'ordine:

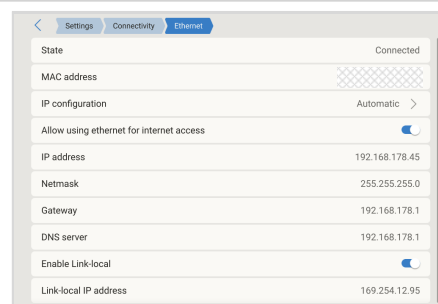
1. Ethernet; sempre preferito, indipendentemente dalla disponibilità di WiFi o LTE
2. WiFi; utilizzato se non è disponibile Ethernet, indipendentemente dalla disponibilità di LTE
3. LTE; utilizzato solo se Ethernet e WiFi non sono disponibili.

Accesso a Internet via Ethernet e WiFi

I dispositivi GX possono essere collegati contemporaneamente a Ethernet e al WiFi. Si noti che questa impostazione non si applica all'interfaccia LTE.

Ogni interfaccia possiede un'opzione per controllare se può essere utilizzata per l'accesso a Internet. indipendentemente dal fatto che la configurazione dell'IP sia impostata su Automatica (DHCP) o Manuale.

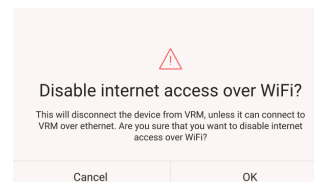
- Impostazioni → Connettività → Ethernet → Consenti l'uso di Ethernet per l'accesso a Internet
- Impostazioni → Connettività → WiFi → Consenti l'uso del WiFi per l'accesso a Internet



Attivare l'opzione sull'interfaccia che deve fornire l'accesso a Internet. Se l'opzione è disattivata, l'interfaccia rimane disponibile per la comunicazione nella rete locale, ma non viene utilizzata per il traffico Internet. In tale caso, il campo Gateway di questa connessione è nascosto nelle impostazioni dell'interfaccia.

Tecnicamente, la disattivazione dell'opzione rimuove il gateway predefinito da quell'interfaccia. Senza un percorso predefinito, l'interfaccia può comunicare solo all'interno della sua sottorete locale e non può accedere a Internet.

Se il WiFi è l'unica connessione Internet attiva, disattivandolo il dispositivo GX verrà disconnesso da Internet e dal VRM. Prima che l'impostazione diventi effettiva, viene visualizzata una finestra di avviso che richiede una conferma. Se è attiva anche la connessione Ethernet, la connettività VRM viene mantenuta. **Se la connessione viene disattivata involontariamente su un sistema remoto privo di Ethernet, potrebbe essere necessario l'accesso fisico per ripristinare la connessione a Internet.**



La priorità della connessione si basa esclusivamente sulla disponibilità dell'interfaccia di rete e non sull'effettivo accesso a Internet. Il dispositivo non verifica la connettività a Internet quando si seleziona un'interfaccia.

7.7. Ridurre al minimo il traffico Internet

In situazioni in cui il traffico Internet è costoso, come le connessioni satellitari o le reti GSM/cellulari in roaming, è possibile ridurre l'utilizzo dei dati.

- Disattivare gli [aggiornamenti automatici del firmware](#).
- Impostare la modalità VRM su sola lettura - vedere [Impostazioni di accesso per Consolle remota e Pannello di controllo nel VRM \[149\]](#)
- Disattivare il supporto remoto (Impostazioni → Generale → Accesso e Sicurezza → Supporto remoto)
- Ridurre l'intervallo di registro del VRM (Impostazioni → VRM → Intervallo di registro) alla frequenza minima accettabile. Nota: i cambiamenti di stato (ad esempio, da carica a inversione o da massa a mantenimento) e gli allarmi attivano comunque ulteriori trasmissioni di dati.

Utilizzo stimato di dati

Per stimare la quantità di dati necessaria:

- Lasciar funzionare normalmente il sistema per alcuni giorni.
- Monitorare i contatori RX (ricevuti) e TX (trasmessi) di Internet nel router mobile.

In alternativa, alcuni operatori di telefonia mobile offrono strumenti online per monitorare l'utilizzo dei dati.

Fattori che influenzano il consumo di dati

- I sistemi con più prodotti connessi generano più traffico.
- I frequenti cambi di stato (ad esempio, le transizioni da inverter a caricabatterie) aumentano il numero di messaggi trasmessi. Ciò è particolarmente comune in alcuni sistemi Hub-1 e Hub-2.

Raccomandazioni

- Scegliere un piano dati con un tetto massimo o una modalità prepagata per evitare costose spese in eccesso.
- Considerare la possibilità di impostare notifiche automatiche in caso di avvicinamento ai limiti di dati.

Opzione avanzata: Controllo del traffico VPN

Un cliente, che doveva sostenere costi elevati per i dati internazionali, ha implementato una soluzione instradando tutto il traffico dei dispositivi GX attraverso una VPN. Un firewall nel server VPN controllava quindi il traffico in base all'ora, al tipo di connessione, alla posizione e alla destinazione. Si noti che questo metodo richiede competenze in materia di Linux e di rete e va oltre lo scopo di questo manuale.

7.8. Ulteriori informazioni su come configurare una connessione internet e il VRM

Per istruzioni dettagliate e ulteriori indicazioni, consultare:

- [Configurazione di un account VRM](#)
- [Allarmi e monitoraggio del Portale VRM](#)
- [Portale VRM: Domande frequenti \(FAQ\)](#)

8. Accesso al dispositivo GX

È possibile accedere al dispositivo GX con uno smartphone, un tablet o un computer tramite la Consolle remota. Si tratta dell'interfaccia principale per la configurazione e il monitoraggio del dispositivo GX.

Metodi di accesso per tipo di dispositivo

Tipo di accesso	Venus GX	Cerbo GX / Cerbo-S GX	Ekrano GX	Nucleo GX
VictronConnect tramite Bluetooth ^[3]	- ^[1]	Sì	Sì	Sì
Punto di Accesso WiFi integrato	Sì	Sì	Sì	Sì
Rete locale LAN/WiFi	Sì	Sì	Sì	Sì
Portale VRM ^[2]	Sì	Sì	Sì	Sì
^[1] Il VGX non è dotato di Bluetooth integrato. Aggiungere il supporto Bluetooth utilizzando un dongle Bluetooth USB. ^[2] Per accedere al VRM, il dispositivo GX deve essere collegato a Internet. ^[3] L'utilizzo del Bluetooth è limitato all'impostazione iniziale e alla configurazione della rete. Non si può usare per accedere alla Consolle remota o per connettersi ad altri prodotti Victron (come i caricabatterie SmartSolar). Per il collegamento ad altri prodotti Victron, vedere Collegamento dei prodotti Victron [30].				

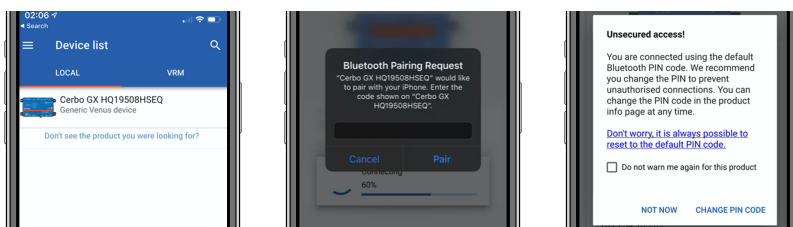
8.1. Utilizzando VictronConnect tramite Bluetooth

Ai non esperti nell'utilizzo di VictronConnect consigliamo di leggere il [manuale VictronConnect](#) per una panoramica completa.

1. Scaricare l'ultima versione dell'app VictronConnect sul proprio [dispositivo compatibile con il Bluetooth](#) (telefono cellulare, tablet o portatile - i PC Windows non sono supportati) e assicurarsi che il Bluetooth sia attivo.
2. Assicurarsi che il Cerbo GX sia acceso e che il LED Bluetooth lampeggi.
3. Aprire l'app VictronConnect a non più di 10 metri dal Cerbo GX e attendere che rilevi i dispositivi vicini.
4. Quando appaiono, cliccare o toccare Cerbo GX.
5. Alla prima connessione sarà chiesto di inserire il codice PIN del Bluetooth.

Per i dispositivi GX con numero di serie precedente al HQ2242, il codice PIN per difetto è 000000. I dispositivi GX con un numero di serie HQ2242 o successivo hanno un codice PIN casuale a 6 cifre stampato sull'etichetta (sul retro del dispositivo GX).

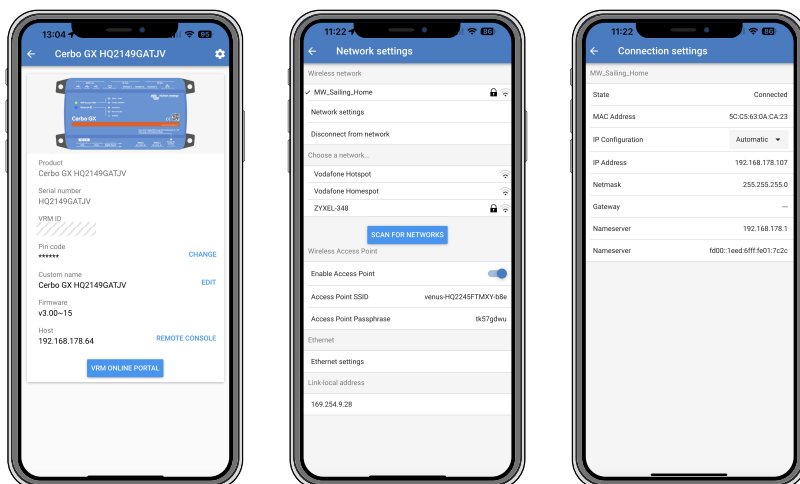
6. Se il dispositivo utilizza il PIN predefinito, verrà richiesto di modificarlo inserendo un codice univoco più sicuro. Assicurarsi di conservare il nuovo codice PIN in un luogo sicuro.



Nella schermata principale del dispositivo in VictronConnect, è possibile:

- Modificare le impostazioni di rete ed Ethernet
- Attivare o disattivare il Punto di Accesso Wi-Fi integrato
- Accedere al sistema nel VRM
- Aprire la Consolle remota (richiede la connessione a una rete WiFi locale o all'AP WiFi del dispositivo).

Per accedere alle impostazioni di rete, toccare l'icona a forma di ingranaggio.



Limitazioni

Il Bluetooth si utilizza solo per la connessione iniziale e l'impostazione di base della rete. Non è possibile utilizzarlo per connettersi ad altri prodotti Victron (come i regolatori di carica SmartSolar). Per collegarsi ad altri prodotti Victron, consultare il capitolo [Collegamento dei prodotti Victron](#).

8.2. Accesso tramite il Punto di Accesso WiFi integrato

Questo metodo richiede l'installazione della App VictronConnect nello smartphone, nel tablet o nel portatile.

Passi per la connessione automatica tramite codice QR:

1. Individuare l'adesivo con il Codice QR apposto sul lato del Cerbo GX.
2. Scansionare il codice QR mediante la funzione videocamera del telefono o una app di scansione dei codici QR.
3. Se il telefono supporta la funzione, richiederà di collegarsi al Punto di Accesso WiFi.
4. Dopo aver stabilito il collegamento, aprire VictronConnect
5. Selezionare il Dispositivo GX nell'elenco
6. Aprire la Consolle Remota

Passi per la connessione manuale:

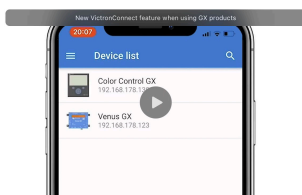
1. Avvicinarsi il più possibile al Cerbo GX: la distanza non deve essere superiore a pochi metri.
2. Aprire le impostazioni del WiFi del telefono, tablet o portatile.
3. Cercare un nome di rete simile a Venus-[numero_serie-xxx].
4. Collegarsi utilizzando la password WiFi stampata sia sul lato della scatola che su una scheda inclusa nella busta di plastica. Conservare questa password in modo sicuro.
5. Avviare VictronConnect, che inizierà a scansionare automaticamente la rete WiFi.
6. Quando la trovi, selezionare il dispositivo GX nell'elenco.
7. Aprire la Consolle Remota

Note

- Se non si potesse utilizzare VictronConnect, si può usare un browser web e navigare fino all'indirizzo IP <http://172.24.24.1> o <http://venus.local>
- Per maggiore sicurezza, è possibile disattivare il Punto di Accesso WiFi: entrare in Impostazioni → Connettività → WiFi → Crea punto di accesso della Consolle remota.

Video di istruzioni

Guardare il video di istruzioni passo passo su come collegarsi a un dispositivo GX utilizzando l'app VictronConnect:



8.3. Accesso alla Consolle la Remota tramite Rete locale LAN/WiFi

Questa sezione spiega come accedere alla Consolle remota se il dispositivo GX è collegato a una rete locale tramite Ethernet o una connessione WiFi configurata.

Non è necessaria una connessione a Internet, solo una rete locale funzionante.

Una volta connessi, collegarsi al dispositivo GX eseguendo l'app [VictronConnect](#) su un telefono, tablet o portatile. In alternativa, è possibile collegarsi al dispositivo GX anche tramite un browser web inserendo `venus.local` nella barra degli indirizzi.

Tenere presente che dovrà essere collegato alla stessa rete informatica del Cerbo GX.

Questo video spiega come fare.



8.3.1. Metodi alternativi per trovare l'Indirizzo IP della Consolle Remota

Se non fosse possibile utilizzare VictronConnect, i seguenti metodi possono aiutare a trovare l'indirizzo IP del Cerbo GX per accedere alla Consolle remota:

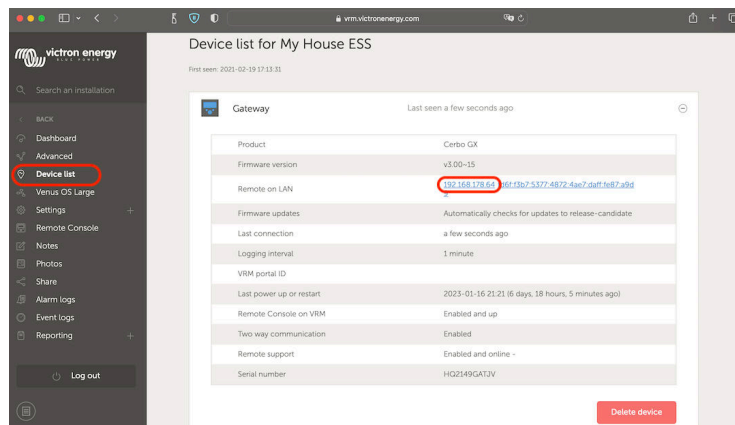
Link Indirizzo Locale - `venus.local`

È possibile accedere al dispositivo GX digitando `venus.local` o `http://venus.local` in un browser web, a condizione che il computer sia collegato alla stessa rete locale.

Indirizzo IP tramite portale VRM

Se il dispositivo GX è collegato a Internet e registrato nel portale VRM, è possibile trovare il suo indirizzo IP come segue:

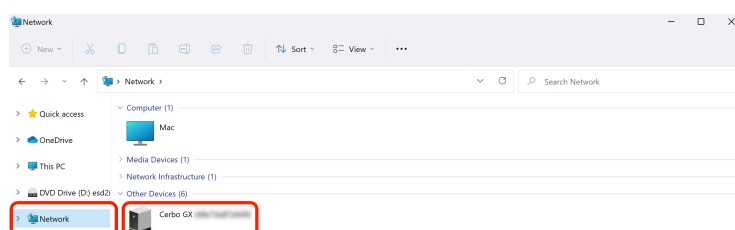
- Entrare nell'Elenco dispositivi della propria pagina di installazione,
- dove si vedrà elencato l'indirizzo IP



Rilevamento rete locale (solo Windows)

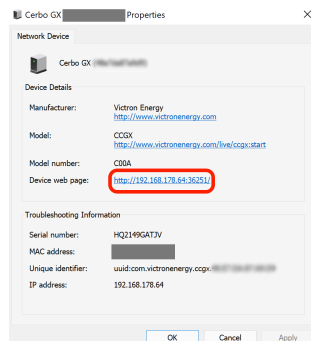
Se ci si trova nella stessa rete locale (ad esempio, a casa) e si utilizza Microsoft Windows, è possibile localizzare il dispositivo GX utilizzando il Rilevamento della rete (UPnP):

Aprire Esplora file e navigare fino alla sezione Rete.



Cliccare due volte sull'icona del dispositivo GX per aprire la Consolle Remota nella LAN.

Per visualizzare l'indirizzo IP: cliccare con il tasto destro del mouse sull'icona → Proprietà



8.3.2. Utilizzo della Consolle Remota su uno smartphone

È possibile accedere alla Consolle Remota da uno smartphone tramite un browser web, digitando l'indirizzo IP del dispositivo GX o "venus.local" nella barra degli indirizzi, oppure tramite VictronConnect. A tale fine, lo smartphone deve essere collegato alla stessa rete del dispositivo GX.

Se viene aperta su uno smartphone, la Consolle Remota si adatta automaticamente al formato verticale, ottimizzato per l'uso su uno schermo mobile. La barra di navigazione in basso consente di accedere a tutte le pagine principali: Panoramica, Riepilogo, Livelli, Notifiche e Impostazioni. Toccando una pagina nella barra di navigazione si entra in tale pagina, proprio come su un display GX Touch o quando si utilizza la Consolle Remota dal browser di un computer.



Tutti i pulsanti, le icone, i menu e i sottomenu funzionano esattamente come descritto nel presente manuale. È possibile accedere alle impostazioni e modificarle allo stesso modo, e tutte le funzioni di monitoraggio e controllo sono pienamente disponibili.



Ruotando il telefono in modalità orizzontale si passa al layout standard in orizzontale.



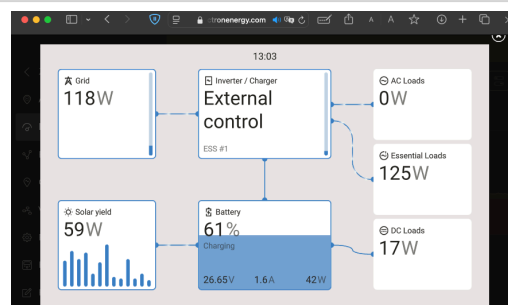
La pagina Imbarcazione è disponibile solo in modalità orizzontale. Per accedervi, ruotare il telefono in orientamento orizzontale.

8.4. Accesso tramite VRM

Questo metodo richiede una connessione Internet attiva sia per il dispositivo GX che per il telefono, tablet o computer che vi accede. Per una nuova installazione, collegare il dispositivo GX a Internet con un cavo Ethernet.

Istruzioni passo a passo:

1. Collegare il dispositivo GX sia collegato a Internet
Collegarlo a una rete in cui sia attivato il DHCP (la maggior parte dei router lo supporta) e che abbia accesso a Internet.
2. Il dispositivo si collegherà automaticamente al Portale VRM.
3. Accedere al portale VRM (<https://vrn.victronenergy.com/>) e seguire le istruzioni per aggiungere il dispositivo GX.
4. Quando il dispositivo diventa visibile nel VRM, cliccare su Console remota nel menu a sinistra.
5. Si aprirà la finestra della Console remota, che avrà un aspetto simile a quello dell'immagine a destra.



Per ulteriori dettagli tecnici e la risoluzione dei problemi, vedere: [Console Remota su VRM - Risoluzione dei problemi \[150\]](#).

9. Configurazione

9.1. Struttura del menù e parametri configurabili

Dopo aver terminato l'installazione e la configurazione della connessione internet (se necessaria), scorrere il menù dall'alto verso il basso per configurare il dispositivo GX secondo le necessità.

La struttura del menu è suddivisa in 6 categorie principali:

- Dispositivi: Tutti i dispositivi collegati
- Generale: Controllo degli accessi, Display, Firmware, Assistenza
- Connettività: Ethernet, WiFi, Bluetooth, VE.Can
- VRM: Portale di monitoraggio remoto
- Integrazioni: Relè, Sensori, Serbatoi, FV, Inverter, Modbus, MQTT, ecc.
- Configurazione sistema: Sistema CA/CC, ESS, DVCC, Batteria...

Voce	Per difetto	Descrizione
Impostazioni - È il menu principale.		
Impostazioni → Dispositivi		
Vari	Vari	Elenca tutti i dispositivi collegati al GX. La maggior parte delle voci comprende sottomenu con ulteriori dettagli e opzioni di configurazione.
Impostazioni → Generale		
Impostazioni → Generale → Firmware		
Firmware - Leggere la descrizione completa della caratteristica [124]		
Versione del firmware	x.xx	Mostra la versione del firmware installata.
Data/ora build		Mostra la data e l'ora di costruzione.
Tipo di immagine	Normale	Mostra il tipo di immagine (normale o grande).
Aggiornamenti online		Sottomenu per il controllo degli aggiornamenti online.
Aggiornamenti online: Aggiornamento automatico	Solo ricerca	Controlla le nuove versioni. Opzioni: Disattivato, Solo controllo, Controllo e aggiornamento.
Aggiornamenti online: Feed di aggiornamento	Rilascio ufficiale	Opzioni: Rilascio ufficiale, Rilascio beta.
Tipo di immagine	Normale	Immagine normale o grande. Grande aggiunge i server Node-RED e Signal K.
Aggiornamenti online: Cerca aggiornamenti	Premere per verificare	Ricerca manuale di aggiornamenti.
Aggiornamenti online: Aggiornamento disponibile	Premere per aggiornare	Appare quando sono disponibili aggiornamenti.
Installa firmware da SD/USB		Utilizzare questo menu per installare una nuova versione da una scheda microSD o da una chiavetta USB. Inserire la scheda o la chiavetta che contiene il file .swu del nuovo firmware.
Backup del firmware memorizzato		Sottomenu per passare dalla versione del firmware attuale a quella precedentemente installata.
 Per la maggior parte delle applicazioni di sistema si consiglia di tenere disattivati gli aggiornamenti automatici, come anche l'impostazione predefinita di fabbrica. Si consiglia piuttosto di aggiornare il sistema in un momento opportuno, quando sia presente in loco del personale che possa tempestivamente tornare a un sistema precedente e/o risolvere gli eventuali problemi.		

Voce	Per difetto	Descrizione
Impostazioni → Generale → Accesso e Sicurezza		
Livello di accesso	Utente e Utente e Installatore	Impostarlo su "Utente" per evitare cambi di configurazione accidentali e non voluti. L'Utente e Installatore ha privilegi aggiuntivi e, dopo aver cambiato il predefinito, è necessaria una password, che può essere fornita dal rivenditore.
Profilo di sicurezza della rete locale	Sicuro	Sicuro = Protezione con password e crittografia delle comunicazioni di rete. Deve essere impostata una password. Debole = Protezione con password, ma nessuna crittografia della comunicazione di rete. Deve essere impostata una password. Non protetto = nessuna protezione con password e nessuna crittografia delle comunicazioni di rete.
Assistenza remota	Disattivato	Attivare questa opzione per consentire agli ingegneri di Victron di accedere al sistema in caso di problemi.
Tunnel di supporto remoto	Offline	Visualizza "Online" quando è attivato il "Supporto remoto".
Porta e ID di supporto remoto	[IP;porta]	Visualizza l'indirizzo IP e la porta del supporto remoto.
Impostazioni → Generale → Display e Aspetto		
Luminosità adattiva	Attivo	Consente di disattivare la luminosità adattiva. Solo per i display GX Touch e Ekran GX.
Visualizza tempo spegnimento	10 sec.	Consente di impostare il tempo di spegnimento del display tra 10 e 30 minuti oppure mai.
Aspetto del display GX	Chiaro	Permette di passare dalla modalità chiara a quella scura.
Aspetto della Consolle Remota	Automatica	Le opzioni sono le stesse del display GX o Automatico.
Pagina d'inizio	Pagina breve	Sottomenu per impostare la pagina iniziale e definire un timeout per tornare ad essa.
Pagina breve		Sottomenu per regolare il livello di dettaglio negli indicatori, nelle informazioni sul serbatoio e nei widget centrali.
Pagina della barca	Disattivato	Attiva o disattiva la pagina Imbarcazione. Se sono collegati due controllori E-Drive, saranno disponibili ulteriori informazioni e opzioni di configurazione.
Unità di dati		Sottomenu per impostare le unità di misura di temperatura, volume, potenza elettrica e GPS.
Intervalli indicatori minimi e massimi		Sottomenu per impostare intervalli minimi/massimi fissi per gli indicatori e i grafici CA/CC, oppure per attivare la selezione automatica.
Animazioni IU	Disattivato	Interruttore per disattivare le animazioni dell'IU al fine di ridurre l'utilizzo della CPU.
Interfaccia utente	Nuova IU	Sottomenu per passare dall'interfaccia utente nuova a quella classica.
Impostazioni → Generale → Allarmi e Feedback		
Allarmi e Feedback	Attivo	Quando salta un allarme sul dispositivo GX o su un prodotto collegato, il dispositivo emette un segnale acustico, a meno che questa impostazione non sia disattivata.
Impostazioni → Generale → Lingua		
Lingua	Inglese	Sottomenu per selezionare la lingua dell'interfaccia utente.
Impostazioni → Generale → Data e ora		
Data e ora		Selezionare il fuso orario locale. L'ora viene regolata automaticamente.
Impostazioni → Generale → Riavvia		
Riavviare	Riavviare ora	Riavvia il dispositivo GX.

Voce	Per difetto	Descrizione
Impostazioni → Generale → Documentazione		
Documentazione		Sottomenu con collegamenti al supporto del prodotto, alla comunità Victron e all'opzione Dove acquistare.
Impostazioni → Generale → Stato del supporto		
Stato del supporto (controllo delle modifiche)		Sottomenu che mostra se il dispositivo GX è in stato standard o modificato, con un'opzione per ripristinare il firmware ufficiale al fine di correggere lo stato modificato.
Impostazioni → Generale → Modalità dimostrazione		
Modalità di dimostrazione	Disattivato	Attiva una modalità di simulazione per presentare le caratteristiche del prodotto e del sistema ai clienti o alle fiere. Permette agli utenti di esplorare l'interfaccia senza modificare le impostazioni reali. Nota: L'attivazione della modalità demo aggiunge dispositivi simulati all'installazione del VRM. Le dimostrazioni disponibili comprendono ESS, Barche e Camper.
Attivare i LED di stato	Attivo	Utilizzare questa opzione per disattivare i LED di stato.
Impostazioni → Connettività		
Impostazioni → Connettività → Ethernet - Leggere la descrizione completa delle caratteristiche [94]		
Stato	Scollegato	Indica lo stato attuale della connessione del dispositivo: Scollegato, In collegamento o Collegato.
Indirizzo MAC		Visualizza l'indirizzo hardware univoco dell'interfaccia di rete. Utilizzato per identificare e risolvere i problemi di rete.
Configurazione IP	Automatico	Opzioni: Assegnazione automatica (DHCP) e manuale dell'indirizzo IP
Consentire l'uso di Ethernet per l'accesso a Internet	Disattivato	Utilizzare questa funzione per consentire al GX di utilizzare la connessione per accedere a Internet.
Indirizzo IP		Mostra l'indirizzo IP corrente assegnato al dispositivo per la comunicazione di rete.
Maschera di rete		Visualizza la maschera di sottorete utilizzata per definire l'intervallo di rete locale.
Gateway		Visualizza l'indirizzo IP del gateway di rete utilizzato per accedere a reti esterne, come Internet.
Server DNS		Visualizza l'indirizzo IP del server DNS (Domain Name System) utilizzato per risolvere i nomi di dominio in indirizzi IP.
Attiva Link-local	Disattivato	Opzione per attivare l'interfaccia link-local.
Link indirizzo IP locale		Visualizza l'indirizzo IP assegnato automaticamente per la comunicazione di rete locale quando non è disponibile un server DHCP. Generalmente compreso nell'intervallo 169.254.x.x.
Impostazioni → Connettività → WiFi - Leggere la descrizione completa delle caratteristiche [95]		
Crea Punto di Accesso	Attivo	Attiva o disattiva il punto di accesso WiFi interno del dispositivo GX. Disattivandola si disattiva la capacità del dispositivo di trasmettere la propria rete.
Password del Punto di Accesso		Collegarsi utilizzando la password WiFi stampata sia sul lato della scatola che su una scheda inclusa nella busta di plastica. Se necessario, è anche possibile impostare una password personalizzata per il punto di accesso.
Consentire l'uso del WiFi per l'accesso a Internet	Disattivato	Utilizzare questa funzione per consentire al GX di utilizzare la connessione per accedere a Internet.
Reti WiFi		Visualizza un elenco delle reti WiFi disponibili e la rete a cui è attualmente collegato il dispositivo GX, se presente.
Nome	Connesso	Visualizza l'SSID (nome della rete) della rete WiFi connessa o selezionata.

Voce	Per difetto	Descrizione
Dimentica la rete	Dimentica	Premere per rimuovere la configurazione di rete WiFi salvata. Utilizzare questa funzione quando si passa a una rete diversa o si risolvono i problemi di connessione.
Potenza segnale	%	Visualizza la potenza del segnale WiFi in percentuale (%), indicando la qualità della connessione wireless.
Stato		Indica lo stato attuale della connessione WiFi del dispositivo GX. Valori possibili: Connesso, In connessione o Disconnesso.
Indirizzo Mac		Visualizza l'indirizzo hardware univoco dell'interfaccia di rete. Utilizzato per identificare e risolvere i problemi di rete.
Configurazione IP	Automatico	Scegliere tra Configurazione automatica (DHCP) e manuale dell'indirizzo IP.
Indirizzo IP		Mostra l'indirizzo IP corrente assegnato al dispositivo per la comunicazione di rete.
Maschera di rete		Visualizza la maschera di sottorete utilizzata per definire l'intervallo di rete locale.
Gateway		Visualizza l'indirizzo IP del gateway di rete utilizzato per accedere a reti esterne, come Internet.
Server DNS		Visualizza l'indirizzo IP del server DNS (Domain Name System) utilizzato per risolvere i nomi di dominio in indirizzi IP.
Impostazioni → Connettività → Bluetooth (per l'app VictronConnect)		
Bluetooth (per l'app VictronConnect)	Attivo	Interruttore per attivare o disattivare l'interfaccia Bluetooth integrata. Codice PIN: Per i dispositivi GX con numero serie precedente a HQ2242, il PIN per difetto è 000000. Per i dispositivi GX con numero di serie HQ2242 o successivo, sull'etichetta sita sul retro del dispositivo è stampato un codice PIN casuale a 6 cifre.
Impostazioni → Connettività → Rete mobile		
Rete mobile	Nessun modem cellulare collegato	Sottomenu con opzioni per configurare un modem GX GSM o GX LTE 4G collegato. Leggere la descrizione di tutte le caratteristiche.
Impostazioni → Connettività → Porta VE.Can		
VE.Can porta 1..2 (se del caso)	VE.Can (250 kbit/s)	Sottomenu per configurare il profilo del CAN-bus delle porte VE.Can. Le opzioni disponibili comprendono: Disattivato, VE.Can (250 kbit/s), VE.Can e CAN-bus BMS (250 kbit/s), VE.Can e CANopen E-drive (250 kbit/s), CAN-bus BMS LV (500 kbit/s), Oceanvolt (250 kbit/s), RV-C (250 kbit/s), CANopen E-drive (500 kbit/s). Le opzioni aggiuntive comprendono: Dispositivi, uscita NMEA 2000, selettore del numero di identificazione univoco, verifica dei numeri ID univoci e stato della rete.
Impostazioni → VRM - Leggere la descrizione completa delle caratteristiche [143]		
Portale VRM	Completo	Questa impostazione determina la connessione del sistema al portale VRM: • Off - Nessun collegamento al VRM • Sola lettura - Consente il monitoraggio, ma non la modifica delle impostazioni o l'aggiornamento del firmware da remoto. • Completo - Consente l'accesso e la gestione remota completi
ID Portale VRM		Utilizzare questa stringa ID al momento di registrare il dispositivo GX nel Portale VRM.
Registrazione Dispositivo VRM		Contiene un link e/o un codice QR per la registrazione del dispositivo sul portale VRM.

Voce	Per difetto	Descrizione
Istanze dispositivo VRM		Fornisce le istanze dei dispositivi di ogni dispositivo collegato al GX. I dispositivi sono raggruppati per tipo di servizio (ad esempio, monitor della batteria, caricabatterie solare, carico CA) e ordinati alfabeticamente all'interno di ogni gruppo. I numeri delle istanze devono essere univoci solo all'interno dello stesso tipo di servizio; lo stesso numero di istanza su tipi di dispositivi diversi non costituisce un conflitto.
Intervallo di registro	15 minuti	Impostare l'intervallo tra i registri dei dati su qualsiasi valore compreso tra 1 minuto e 1 giorno. Per i sistemi con connessioni instabili, si consiglia un intervallo più lungo.
Utilizzare connessioni sicure (HTTPS)	15 minuti	Crittografa la comunicazione tra il dispositivo GX e il server VRM utilizzando HTTPS per una trasmissione sicura dei dati.
Ultimo contatto		Visualizza il tempo trascorso dall'ultima comunicazione del dispositivo GX con il server VRM.
Stato della connessione	Nessun errore	Mostra lo stato attuale della connessione al VRM. Se si verifica un errore di comunicazione, viene visualizzato qui. Vedere qui per ulteriori dettagli riguardo la risoluzione degli errori del VRM. [145]
Riavvia dispositivo quando non c'è contatto	Disattivato	Se attivato, il dispositivo GX si riavvia automaticamente dopo un intervallo di tempo prestabilito in caso di perdita della connessione a Internet. Può aiutare a risolvere problemi di rete temporanei.
Ritardo di ripristino per assenza di contatto (oo:mm)	01:00	Definisce per quanto tempo il dispositivo GX deve essere offline prima di riavviarsi automaticamente per ripristinare la connettività.
Ubicazione memorizzazione	Memorizzazione interna	Indica se i dati sono archiviati nella memoria interna o in un dispositivo esterno, come un'unità USB o una scheda microSD, se inserita.
Spazio libero nel disco		Visualizza la quantità di spazio disponibile sul dispositivo di archiviazione corrente.
microSD / USB		Utilizzare questa opzione per espellere in modo sicuro una scheda microSD o un dispositivo di archiviazione USB collegato prima di rimuoverlo. La rimozione senza espulsione può causare la perdita di dati.
Registri memorizzati		Visualizza il numero di registri di dati memorizzati localmente mentre il dispositivo è offline. Il dispositivo GX caricherà automaticamente questi registri una volta ripristinata la connessione a Internet.
Registro più vecchio		Indica quanto tempo prima è stato memorizzato localmente il registro più vecchio, nel caso in cui il dispositivo GX non sia riuscito a connettersi a Internet o al VRM.
Impostazioni → Integrazioni → Inverter FV - Leggere la descrizione completa delle caratteristiche		
Inverter		Mostra gli inverter FV CA collegati.
Posizione	Ingresso CA 1	Ingresso CA 1, Ingresso CA 2, Uscita CA
Fase	L1	
Mostra	Sì	
Limitazione dinamica della potenza	Attivo	L'inverter FV supporta la limitazione della potenza. Disattivare questa impostazione se interferisce con il normale funzionamento.
Trova Inverter FV		Per cercare inverter FV disponibili.
Rilevati indirizzi IP		Mostra l'indirizzo IP degli inverter FV rilevati.
Aggiungi indirizzo IP manualmente		Se un inverter possiede un indirizzo IP assegnato manualmente, si può aggiungere direttamente qui.

Voce	Per difetto	Descrizione
Scansione automatica		Questa impostazione continuerà a cercare inverter FV e ciò può essere utile se si utilizza un indirizzo IP DHCP assegnato, il quale può cambiare.
Impostazioni della porta Modbus e dell'ID dell'unità		Sottomenu in cui è possibile aggiungere la porta e l'ID dell'unità.
Impostazioni → Integrazioni → Contatori di energia tramite RS485 - Leggere la descrizione completa delle funzioni		
Ruolo	Contatore di rete	Per definire il ruolo del contatore di energia. Opzioni disponibili: Rete, inverter FV, generatore, carico CA, caricabatterie EV, pompa di calore
Tipo di fase	Monofase	Per selezionare il tipo di fase del sistema da misurare: monofase o multifase.
Impostazioni → Integrazioni → Dispositivi Modbus		
Scansione automatica	Attivo	Effettua una scansione automatica per trovare i dispositivi Modbus TCP/UDP.
Ricerca dispositivi	Premere per scansione	Per attivare manualmente una scansione dei dispositivi Modbus TCP/UDP.
Dispositivi salvati		Visualizza l'elenco dei dispositivi Modbus TCP/UDP rilevati e il loro indirizzo IP.
Dispositivi rilevati		Visualizza un elenco di dispositivi Modbus TCP/UDP rilevati. Utilizzare questo menu per attivare tali dispositivi.
Impostazioni → Integrazioni → Sensori Bluetooth.		
Attiva	Disattivato	Attivare questa opzione per eseguire la scansione dei sensori Bluetooth supportati. Attivare per eseguire la scansione dei sensori Bluetooth supportati. Vengono elencati i sensori rilevati e appare un cursore per attivarli.
Scansione continua	Disattivato	Forza la scansione continua dei sensori Bluetooth supportati. Può interferire con il funzionamento del WiFi.
Adattatori Bluetooth		Elenca gli adattatori Bluetooth integrati e collegati con i relativi indirizzi MAC.
Impostazioni → Integrazioni → Sensori Serbatoio e Temperatura		
Ingresso livello serbatoio (il numero dipende dal dispositivo)	Disattivato	Attivare per visualizzare gli ingressi del livello del serbatoio nell'elenco Dispositivi.
Ingresso temperatura (il numero dipende dal dispositivo)	Disattivato	Attivare per visualizzare gli ingressi della temperatura nell'elenco Dispositivi.
Impostazioni → Integrazioni → Relè		
Funzione (Relè #)	Relè allarme	Seleziona la funzione assegnata al relè. Le opzioni disponibili comprendono: Disattivato, Relè di allarme, Avvio/arresto generatore, Relè ausiliare del generatore collegato, Pompa del serbatoio, Temperatura e Manuale. Quando il relè è impostato sulla modalità manuale, viene visualizzato un cursore che consente di attivare o disattivare il relè manualmente.
Polarità (Relè #)	Normalmente aperto	Imposta la polarità del relè sul retro del dispositivo GX. Le opzioni sono Normalmente aperto o Normalmente chiuso. Nota: Se si imposta su Normalmente chiuso, aumenta il consumo di energia del dispositivo GX.
Impostazioni → Integrazioni → I/U digitali		

Voce	Per difetto	Descrizione
GX Integrato - Ingresso digitale #	Disattivato	Controlla la funzione degli ingressi digitali. Le opzioni disponibili comprendono: Disattivato, Allarme porta, Pompa sentina, Allarme sentina, Allarme antifurto, Allarme antifumo, Allarme antincendio, Allarme CO2, e Generatore. In alcuni dispositivi GX specifici sono disponibili anche opzioni aggiuntive come Controllo ingresso tattile e il Contatore impulsivi.
Impostazioni → Integrazioni → Accesso MQTT		
Accesso MQTT	Disattivato	L'accesso MQTT deve essere attivato solo se si integra un dispositivo o un servizio di terze parti, come Home Assistant, che richiede l'accesso al broker MQTT attraverso la rete locale.
Impostazioni → Integrazioni → Server Modbus TCP		
Server Modbus TCP		Sottomenu per attivare il Modbus TCP e concedere i permessi di accesso.
Attiva Server Modbus TCP	Disattivato	Questa impostazione attiva il servizio Modbus TCP. Ulteriori informazioni riguardo il ModbusTCP in questo documento e nei documenti di comunicazione https://www.victronenergy.it/upload/documents/Whitepaper-Data-communication-with-Victron-Energy-products_EN.pdf
Autorizzazioni di accesso	Scrittura consentita	Definisce se i client Modbus hanno accesso in sola lettura o possono anche scrivere valori.
Servizi disponibili		Elenca tutti i servizi disponibili e il loro ID unità.
Impostazioni → Integrazioni → Caratteristiche Venus OS Large		
Signal K		Attivare per avviare il server Signal K integrato.
Node-RED		Attivare per avviare l'ambiente Node-RED integrato.
Documentazione Venus OS Large		Collegamento alla documentazione di Venus OS Large.
Comunità Victron		Collegamento alla Comunità Victron.
Impostazioni → Configurazione Sistema		
Impostazioni → Configurazione Sistema → Nome del sistema		
Nome del sistema	Automatico	Selezionare il nome del sistema: predefinito o definito dall'utente
Impostazioni → Configurazione Sistema → Sistema CA		
Ingresso CA 1	Generatore	Selezionare Non disponibile, Generatore, Rete o Alimentazione banchina. Nota: per l'impostazione completa di queste opzioni è necessaria una configurazione aggiuntiva.
Ingresso CA 2	Rete	Stesse scelte di prima.
Posizione dei carichi CA	Solo uscita CA	Opzioni: - Solo ingresso CA - Non si utilizza l'uscita CA dell'inverter/caricabatterie. - Solo uscita CA - Tutti i carichi CA sono collegati all'uscita dell'inverter/caricabatterie. - Ingresso e uscita CA - Se è presente un contatore di rete, il sistema visualizza automaticamente i carichi dell'ingresso dell'inverter/caricabatterie. I carichi dell'uscita vengono sempre visualizzati.
Monitoraggio dei guasti di rete	Disattivato	Monitorizza le perdite dell'ingresso CA e attiva un allarme in caso di rilevamento. L'allarme viene annullato quando l'ingresso CA viene ricollegato.
Impostazioni → Configurazione Sistema → ESS - Leggere la descrizione completa delle caratteristiche.		
Modalità	Ottimizzato con BatteryLife	Opzioni: Ottimizzata con BatteryLife, Ottimizzata senza BatteryLife, Mantieni le batterie cariche, Controllo esterno

Voce	Per difetto	Descrizione
Misurazione di rete	Inverter/caricabatterie	Lasciare questa impostazione su Inverter/caricabatterie se non si utilizza un contatore di rete esterno. Impostare su Contatore esterno se si utilizza un contatore di energia esterno supportato.
Contatore di rete necessario	Sì	Quest'opzione diventa disponibile quando l'impostazione "Misurazione rete" è impostata su "Contatore esterno". Imposta la risposta in caso di perdita del contatore di rete esterno. - Se si imposta "Sì", per il funzionamento dell'ESS è necessaria la presenza di un contatore di rete. Se viene perso il contatore, il sistema passa alla modalità "pass-through". - Se si imposta "No", il sistema utilizzerà un contatore di rete, se presente, ma ricorrerà alle misurazioni interne in caso di interruzione della connessione con il contatore di rete.
Autoconsumo da batteria	Tutti i carichi del sistema	Questa impostazione consente all'ESS di utilizzare la batteria solo per i carichi essenziali. Le opzioni sono "Tutti i carichi del sistema" o "Solo carichi critici".
Regolazione multifase	Totale di tutte le fasi	Utilizzare questa impostazione nei sistemi trifase collegati alla rete. Consente la compensazione di fase per aiutare a bilanciare il flusso di potenza su tutte le fasi.
SoC minimo (a meno che non si guasti la rete)	10 %	Limite minimo del SoC configurabile. L'ESS fornisce carichi dalla rete quando il SoC scende al di sotto dell'impostazione configurata, tranne quando la rete si guasta e il sistema si trova in modalità Inverter.
Limite SoC attivo	10 %	Utilizzare questa impostazione per vedere il livello attuale di Stato di carica del BatteryLife. Solo in modalità "Ottimizzato con BatteryLife".
Stato BatteryLife	Autoconsumo	Visualizza lo stato del BatteryLife, che può essere uno dei seguenti: Autoconsumo, Scarica disattivata, Carica lenta, Sostieni o Ricarica. Solo in modalità "Ottimizzato con BatteryLife".
Limita potenza inverter	Disattivato	Limita la potenza assorbita dal Multi: ad es., limita la potenza invertita da CC a CA.
Set point di rete	50 W	Definisce il flusso di energia obiettivo verso la rete. Un setpoint più alto fornisce una riserva per evitare l'esportazione involontaria di energia durante le variazioni improvvise del carico.
Immissione in rete		Configura e limita la quantità di energia immessa nella rete. Le opzioni includono: FV accoppiato in CA - immissione in eccesso, FV accoppiato in CC - immissione in eccesso, Limita immissione in rete. Visualizza anche se la limitazione dell'immissione in rete è attualmente attiva.
Riduzione dei picchi	Solo al di sopra del SoC minimo	Solo al di sopra del SoC minimo oppure Sempre. Include anche un sottomenu per impostare manualmente i limiti di corrente CA di importazione ed esportazione del sistema per fase.
Livelli di carica programmati	Inattivo	Consente di configurare fino a cinque periodi di tempo durante i quali il sistema carica la batteria utilizzando l'energia della rete.
Impostazioni → Configurazione Sistema → Batterie		
Monitoraggio batteria	Automatico	Selezionare la sorgente SoC. Questa funzione è utile quando è presente più di una sorgente batteria. Opzioni: Automatico, Senza monitor batteria e sorgenti monitor batteria disponibili. Per maggiori dettagli vedere Stato di carica della batteria (SoC) [118] .
Selezionato automaticamente		Visualizza automaticamente la sorgente SoC selezionata se "Monitor batteria" è impostato su "Automatico".

Voce	Per difetto	Descrizione
[Batteria]		Fornisce dati in tempo reale e un collegamento rapido alla pagina della batteria. Disponibile solo se la misurazione della batteria è impostata su visibile.
Misurazioni batteria		Utilizzare questo menu per definire quali dati della batteria visualizzare quando si clicca sull'icona Batteria nella pagina Panoramica. La stessa selezione è visibile anche sul Portale VRM.
Impostazioni → Configurazione Sistema → Controllo della carica - Leggere la descrizione completa delle caratteristiche. [133]		
DVCC	Disattivato	Attivando il DVCC, il dispositivo GX cambia da monitor passivo a controllore attivo. È disattivato per impostazione predefinita, a meno che non sia collegata una batteria gestita BMS-Can compatibile, nel qual caso è impostato e bloccato in base alle specifiche del produttore.
Limite Corrente di Carica	Disattivato	Imposta una corrente di carica massima definita dall'utente per l'intero sistema, specificata in Ampere. Ciò consente un controllo coordinato della carica su tutti i dispositivi supportati.
Limita tensione di carica della batteria gestita	Disattivato	Questa opzione è destinata solo al bilanciamento iniziale delle batterie Pylontech 15s. Non utilizzarla per altri scopi, poiché potrebbe causare effetti collaterali indesiderati.
SVS - Rilevatore tensione condivisa	Disattivato	Se attivato, il dispositivo GX seleziona automaticamente la miglior misurazione della tensione disponibile e la condivide con gli altri dispositivi collegati.
STS - Sensore di temperatura condivisa	Disattivato	Se attivato, il dispositivo GX trasmette la temperatura della batteria misurata al sistema inverter/caricabatterie, nonché a tutti i caricabatterie solari collegati.
Sensore temperatura	Automatico	Selezionare il sensore di temperatura da utilizzare per il rilevamento della temperatura condivisa. In modalità automatica, il dispositivo GX sceglie il sensore disponibile più adatto.
SCS - Rilevatore corrente condivisa	No	Se attivato, il dispositivo GX inoltra la corrente della batteria misurata da un monitor collegato a tutti i caricabatterie solari supportati per un comportamento di carica coordinato.
Stato SCS		Visualizza se il SCS è attivo o perché è disattivo.
Controllo BMS	Automatico	Seleziona il Sistema di Gestione della Batteria (BMS) utilizzato per controllare la batteria, oppure disattiva il controllo BMS. In modalità automatica, il dispositivo GX sceglie il BMS appropriato in base alla configurazione del sistema.
Selezionato automaticamente		Visualizza il BMS attualmente selezionato dal sistema quando "Controllo BMS" è impostato su "Automatico".
Impostazioni → Configurazione Sistema → Visualizza carichi CA		
Visualizza Carichi CC	Disattivato	Attivarlo per imbarcazioni, veicoli e impianti con carichi e caricabatterie CC, oltre che per i caricabatterie Multi e MPPT. Non sarà applicabile alla maggior parte degli impianti non collegati alla rete e qualsiasi discrepanza tra la corrente CC misurata dal Multi e dal BMV sarà attribuita a un "sistema CC". Può trattarsi, ad esempio, di alimentazione da un alternatore o di alimentazione da una pompa. Un valore positivo indica un consumo. Un valore negativo indica la carica, ad esempio, mediante alternatore. Tenere presente che il valore mostrato sarà sempre approssimato e che è influenzato dalla variazione nella frequenza di campionamento tra elementi del sistema. Per sostituire i valori approssimati con misure precise, è possibile utilizzare uno SmartShunt, che deve essere configurato nella modalità Monitor "DC Energy Meter" e tipo di contatore CC "Sistema CC".
Sensori CA wireless (se del caso)		

Voce	Per difetto	Descrizione
Selezionare la posizione di ogni sensore CA (Inverter FV su AC-input 1, 2 o su AC-output). Ulteriori informazioni sui sensori CA wireless.		
Impostazioni → Dispositivi → GPS - Leggere la descrizione completa delle caratteristiche [43]		
Informazioni GPS	-	Visualizza i dati GPS, tra cui: Stato, Latitudine, Longitudine, Velocità, Rotta, Altitudine e Numero di satelliti in vista.
Dispositivo	-	Visualizza le informazioni relative al dispositivo per la diagnostica.
Impostazioni → Dispositivi → Generatore - Leggere la descrizione completa delle caratteristiche [192]		
Funzionalità di avvio automatico	Disattivato	Per attivare o disattivare la funzione di avvio automatico del generatore. Ulteriori configurazioni sono disponibili in Generatore → Impostazioni → Condizioni.
Controllo manuale	-	Consente il funzionamento manuale del generatore per una durata specifica.
Stato	Non in esecuzione	Mostra lo stato del generatore. Possibili messaggi di stato: Arrestato, Riscaldamento, Avviato manualmente, Funzionamento in base alle condizioni, Raffreddamento, Arresto in corso
Errore	#0 Senza errori	Mostra se è presente un errore (ad es., il generatore dovrebbe funzionare ma non si rileva ingresso di CA)
Impostazioni		Contiene sottomenu per ulteriori configurazioni, come Condizioni, Riscaldamento e raffreddamento e Ore di silenzio. Include anche un interruttore per attivare un allarme se il generatore non è in modalità di avvio automatico.
Tempo di funzionamento e servizio		Visualizza il tempo di funzionamento totale del generatore, il tempo di funzionamento giornaliero, il tempo rimanente fino alla prossima manutenzione e l'intervallo di manutenzione configurato. Include opzioni per azzerare sia il timer di manutenzione che il contatore del tempo di funzionamento giornaliero.
Impostazioni → Dispositivi → Generatore → Impostazioni → Condizioni		
Per perdita di comunicazione	Arresto generatore	Definisce cosa deve fare il sistema se si perde la comunicazione con il dispositivo GX. Opzioni: Arresto del generatore, Avvio del generatore, Mantenere in funzionamento il generatore.
Arresto del generatore quando è disponibile l'ingresso CA	Disattivato	Utile per i sistemi di riserva nei quali un Quattro è collegato alla rete elettrica su un ingresso CA e un generatore sull'altro ingresso. Se attivato, il generatore si arresta automaticamente quando la rete elettrica torna disponibile.
Battery SoC (stato di carica batteria)	Disattivato	Per utilizzare lo stato di carica della batteria (SoC) per controllare il comportamento di avvio e arresto del generatore. Attivare per metterlo in funzione. Avvio quando il SoC è inferiore alla percentuale definita. È possibile impostare un valore di avvio separato per le ore di silenzio, in modo da sovrascriverle se necessario. Avvio quando viene raggiunta la condizione del SoC per [secondi]. Arresto quando il SoC è superiore alla percentuale definita. È possibile impostare un valore di arresto separato per le ore di silenzio, al fine di ridurre al minimo il tempo di funzionamento una volta che il sistema si è stabilizzato. È possibile impostare un valore di arresto separato per le ore di silenzio, in modo da sovrascriverle se necessario.

Voce	Per difetto	Descrizione
Battery current (Corrente della batteria) Tensione batteria Carico CA	Disattivato	Utilizzare uno qualsiasi dei parametri per controllare il comportamento di avvio e arresto del generatore. Attivarlo per attivare. Avvia quando il valore è superiore a - Ampere/Volt/Watt Valore di avvio durante le ore di riposo - Ampere / Volt / Watt (per sovrascrivere le ore di riposo programmate, se assolutamente necessario). Avvio quando è stata raggiunta la condizione per [secondi] (per consentire a brevi picchi di passare senza attivare l'avvio). Arresto quando il valore è inferiore a - Ampere / Volt / Watt. Valore di arresto durante le ore di riposo - Ampere / Volt / Watt (consente un tempo di funzionamento inferiore durante le ore di riposo, una volta che il sistema si è recuperato). Arresto quando è stata raggiunta la condizione per [secondi] (per consentire brevi depressioni, senza arrestare il generatore).
Alta temperatura dell'inverter Sovraccarico dell'inverter	Disattivato	Per utilizzare l'avviso di temperatura elevata dell'inverter o l'avviso di sovraccarico dell'inverter per controllare il comportamento di avvio e arresto del generatore. Attivare per metterlo in funzione. Avvio quando l'avviso è attivo per [secondi] (per consentire a brevi picchi di passare senza attivare l'avvio). Una volta cancellato l'avviso, arresto dopo [secondi] (per consentire brevi depressioni, senza arrestare il generatore). In caso di avviso di sovraccarico dell'inverter, consente anche di saltare la fase di riscaldamento del generatore.
Livello serbatoio	Disattivato	Utilizzare il livello serbatoio per controllare il comportamento di avvio e arresto del generatore. Attivare per metterlo in funzione. Si arresta quando il livello serbatoio è inferiore alla soglia. Impedisce l'avvio finché il Livello serbatoio non supera la soglia. Attiva un avviso quando il generatore è arrestato.
Test periodico	Disattivato	Attiva - No/Sì Intervallo di esecuzione [giorni] Salta l'esecuzione se è in funzione da: Avviare sempre, 1, 2, 4, 6, 8, 10 ore. Avvio intervallo di funzionamento [data] Ora di avvio (hh:mm) Durata di funzionamento (oo:mm) In funzione finché la batteria è completamente carica. Disattivato per impostazione predefinita.
Impostazioni → Dispositivi → Generatore → Impostazioni		
Condizioni		Sottomenu - vedere sopra.
Tempo minimo di funzionamento	0 m	Definisce un tempo di esecuzione minimo in minuti.
Rileva generatore in ingresso CA	Disattivato	Se attivo, il sistema fa saltare un allarme se non rileva energia proveniente dal generatore nell'ingresso CA dell'inverter selezionato. Assicurarsi di aver assegnato il corretto ingresso CA al "Generatore" nella configurazione del sistema.
Allarme quando il generatore non si trova in modalità di avvio automatico	Disattivato	Se attivo, scatta un allarme se la funzione di avvio automatico rimane disattivata per più di 10 minuti.

Voce	Per difetto	Descrizione
Ore di riposo	Disattivato	Le ore di riposo evitano che le normali condizioni di funzionamento del generatore lo facciano avviare. È possibile che alcune impostazioni specifichino i valori di sovrascrittura delle ore di riposo (ad esempio, si attiva una tensione della batteria estremamente bassa per evitare un arresto del sistema)
Riscaldamento e raffreddamento		
Tempo di riscaldamento	60	Imposta il tempo di ritardo per la fase di riscaldamento del generatore tramite il controllo del relè prima che venga collegato al sistema. Durante questo periodo, il relè di ingresso CA rimane aperto e l'inverter/caricabatterie non è ancora collegato.
Tempo di raffreddamento	180	Imposta il tempo di ritardo dopo che il generatore è stato scollegato dal sistema, consentendogli di raffreddarsi prima di spegnersi. Durante questo periodo, il relè di ingresso CA rimane aperto.
Tempo di arresto del generatore	0	
Impostazioni → Dispositivi → Generatore → Tempo di funzionamento e manutenzione		
Tempo totale di funzionamento del generatore (ore)	Ore	Visualizza il numero totale di ore di funzionamento del generatore.
Tempo giornaliero di funzionamento		Sottomenu che visualizza il tempo di funzionamento giornaliero degli ultimi 30 giorni.
Ripristina i contatori del tempo di funzionamento giornaliero		Fornisce un'opzione per azzerare i contatori del tempo di funzionamento del generatore. Questa opzione è utile dopo la sostituzione del generatore, le riparazioni più importanti o quando i contatori vengono utilizzati per il monitoraggio dell'assistenza.
Tempo di funzionamento fino all'assistenza	Ore	Visualizza il tempo di funzionamento rimanente prima della prossima manutenzione programmata. Immettere l'intervallo di manutenzione desiderato in ore.
Intervallo di assistenza del generatore	Ore	Imposta l'intervallo di manutenzione del generatore in ore. Definisce la frequenza della manutenzione in base al tempo di funzionamento. Se non è impostato, la voce Tempo funzionamento fino alla manutenzione rimane nascosto.
Ripristino timer di servizio		Premere per azzerare il timer della manutenzione al termine della stessa.
Impostazioni → Dispositivi → Pompa serbatoio - Configura l'avvio/arresto automatico della pompa in base alle informazioni sul livello del serbatoio (trasmettitore).		
Stato pompa	-	Indica se la pompa è in funzione o è ferma.
Modalità	Automatica	Definisce la modalità di controllo della pompa. Le opzioni sono Auto, On e Off. Funge da comando manuale quando è collegato un sensore del serbatoio e sono definiti i livelli di avvio/arresto.
Sensore Serbatoio	Sensore serbatoio assente	Selezionare il sensore del serbatoio utilizzato per attivare la pompa. Se non è collegato o rilevato alcun sensore, viene visualizzato "Sensore serbatoio assente".
Livello avvio	50 %	Definisce il livello del serbatoio per l'avvio della pompa (il relè si chiude). Quando il livello misurato scende al di sotto di questo valore, la pompa si attiva.
Livello arresto	80 %	Definisce il livello del serbatoio per l'arresto della pompa (il relè si apre). Quando il livello misurato supera questo valore, la pompa viene disattivata.
Impostazioni → Dispositivi → Shelly		
Fase CA [L1..L3]		Visualizza la tensione (V), la corrente (A) e la potenza (W) per fase

Voce	Per difetto	Descrizione
Totali CA		Visualizza la potenza (W) e l'energia (kWh) complessive su tutte le fasi
Energia [L1..L3]		Visualizza l'energia importata (consumata) in kWh di ogni fase
Energia Inversa [L1..L3]		Visualizza l'energia esportata (generata/reimmessa) in kWh di ogni fase
Configurazione		Sottomenu per configurare il ruolo del dispositivo (ad es. Contatore di rete, Inverter FV, Carico CA, Generatore), la sua posizione nel sistema e l'assegnazione delle fasi
Uscite		Sottomenu per configurare ogni canale di uscita: assegnare un nome e un gruppo, selezionare il tipo di interruttore, impostare la funzione e attivare o disattivare l'opzione "Mostra comandi"
Dispositivo		Visualizza il nome del prodotto, la versione del firmware, i dettagli di connessione e altre informazioni relative al dispositivo utilizzate a fini diagnostici

9.2. Stato di carica della batteria (SoC)

9.2.1. Che dispositivo devo utilizzare per calcolare il SoC?

Il dispositivo GX non calcola lo Stato della carica (SoC), ma si limita a visualizzare i valori SoC ricevuti da altri dispositivi.

Esistono tre tipi di prodotti in grado di calcolare il SoC:

1. Monitor della batteria, come BMV, SmartShunt, Lynx Shunt VE.Can, Lynx Smart BMS o Lynx Ion BMS
2. Inverter/caricabatterie Multi e Quattro
3. Batterie con monitor batteria integrato, in genere collegate tramite BMS-Can (ad es. BYD, Freedom Won)

Che tipo utilizzare e quando?

- **Batteria con monitor integrato (ad es. BYD, Freedom Won):** → Utilizzare il SoC della batteria. Questa è la fonte più accurata e preferita.
- **Sistemi con soli inverter/caricabatterie:** → Se il Multi o il Quattro sono l'unica fonte di carica e scarica, possono calcolare in modo affidabile il SoC, senza bisogno di un monitor della batteria esterno.
- **Sistemi con inverter/caricabatterie, MPPT dotati di comunicazione con il dispositivo GX:** → Nemmeno per questi tipi è necessario un monitor della batteria separato, poiché il dispositivo GX aggrega i dati dei componenti Victron per ottenere un SoC accurato. Tuttavia, l'accuratezza del SoC migliora se viene installato un monitor della batteria dedicato (ad esempio BMV, SmartShunt, Lynx Shunt).
- **Tutti gli altri sistemi (ad es. imbarcazioni, camper con luci CC, carichi/caricabatterie CC aggiuntivi):** È necessario un monitor della batteria dedicato (ad esempio BMV, SmartShunt o Lynx Shunt VE.Can) per garantire un rilevamento preciso del SoC.

9.2.2. Note riguardanti il SoC

Lo Stato della carica (SoC) serve principalmente per informare l'utente e non è essenziale per il funzionamento del sistema o per il comportamento della carica.

△ Il SoC non serve a controllare la carica della batteria, ma è necessario se un generatore è configurato per l'avvio/arresto automatico in base al SoC.

Ulteriori informazioni:

[FAQ Portale VRM: differenza tra SoC del BMV e SoC del VE.Bus](#)

Vedere la [Sezione Parametri Configurabili](#) riguardante la selezione del Monitor della batteria e del Sistema Has CC.

9.2.3. Selezione della fonte SoC

La sorgente dello stato di carica (SoC) può essere selezionata in: Impostazioni → Configurazione Sistema → Batterie → Monitor batteria.

La fonte selezionata determina il valore SoC visualizzato nella schermata Panoramica del dispositivo GX.

Modalità automatica

Se si seleziona Automatico, il sistema segue questa logica:

Nella stessa immagine abbiamo scelto l'impostazione Automatico e la schermata Configurazione sistema sarà quella mostrata nell'immagine seguente.

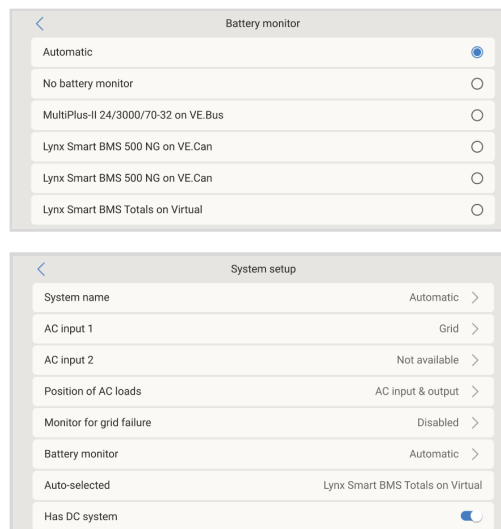
La funzione "Automatico" utilizza la seguente logica:

1. Se disponibile, utilizzerà un monitor della batteria dedicato, come BMV, SmartShunt, Lynx Smart BMS o Lynx Shunt VE.Can, oppure una batteria con monitor della batteria integrato.
2. Quando è collegato più di uno di questi prodotti, ne utilizza uno qualsiasi, sebbene se ne possa selezionare uno manualmente.
3. Quando non è presente un Monitor della batteria dedicato, utilizza il SoC del VE.Bus.

Quando usare "Senza monitor batteria"

Selezionarlo nei sistemi in cui:

- Sia installato un Multi o un Quattro
- Non sia presente alcun monitor BMV, SmartShunt o equivalente.
- I carichi o i caricabatterie CC aggiuntivi sono collegati alla batteria ma non sono integrati nel dispositivo GX.
 ⚠ In questa configurazione, il SoC del VE.Bus potrebbe essere impreciso, in quanto non tiene conto della corrente non monitorata di altre fonti o carichi CC.



9.2.4. Dettagli del SoC del VE.Bus

Mentre l'inverter/caricabatterie si trova in Massa, lo Stato della carica (SoC) non supererà il valore impostato in VEConfigure nel menu: Scheda generale → Stato della carica al termine della Massa (predefinito: 85 %).

Nei sistemi dotati di caricabatterie solari, assicurarsi che la tensione di assorbimento impostata nell'MPPT sia leggermente superiore a quella impostata nell'inverter/caricabatterie. Ciò consente all'inverter/caricabatterie di rilevare il passaggio all'assorbimento, necessario affinché il SoC aumenti oltre il limite della Massa.

⚠ Se l'inverter/caricabatterie non rileva l'Assorbimento, il SoC rimarrà fisso alla percentuale di fine carico configurata (predefinito: 85 %).

9.2.5. Il menù Stato del sistema

Il menu Stato del sistema (Impostazioni → Impostazione del sistema → Stato del sistema) fornisce segnalazioni diagnostiche che aiutano a identificare il comportamento del sistema e i potenziali problemi.

⚠ Questo menu è di sola lettura e non può essere utilizzato per configurare le impostazioni. È visibile solo per il livello di accesso Superuser e la visibilità e lo stato di ogni segnalazione dipendono dalla configurazione del sistema e dai dispositivi collegati.

System status	
Synchronize VE.Bus SOC with battery	On
Use solar charger current to improve VE.Bus SOC	On
Solar charger voltage control	On
Solar charger current control	On
BMS control	On

Spiegazione delle segnalazioni diagnostiche

1. Sincronizzare il VE.Bus SoC con la batteria:

- Se è On, indica che il monitor della batteria interno del Multi/Quattro sta sincronizzando automaticamente il suo SoC con una fonte più accurata, come un BMV, uno SmartShunt o un BMS.

2. Utilizzare la corrente del caricabatterie solare per migliorare il VE.Bus SoC:

- In un sistema VE.Bus senza un monitor della batteria dedicato, ma con caricabatterie solari Victron, il dispositivo GX tiene conto della corrente di carica solare per migliorare il calcolo del SoC da parte del Multi/Quattro.

3. Controllo della tensione del caricabatterie solare:

- I caricabatterie solari non utilizzano il loro algoritmo di carica interno, ma seguono un setpoint di tensione esterno, proveniente da una batteria gestita o, nei sistemi ESS, dal Multi/Quattro.

4. Controllo della corrente del caricabatterie solare:

- Il sistema limita la corrente di uscita del caricabatterie solare, in base a:
 - Una batteria gestita, o
 - Una corrente di carica massima definita dall'utente e impostata nel DVCC

5. Controllo del BMS:

- La tensione di carica è controllata dal BMS e sovrascrive le tensioni di assorbimento e di mantenimento configurate nell'inverter/caricabatterie o nel caricabatterie solare.

9.3. LED e Pulsante push

9.3.1. LED

Il Cerbo GX è dotato di due LED di stato sul lato del dispositivo, i quali indicano lo stato del Punto di accesso WiFi e del Bluetooth.

Sequenza di avvio

Il comportamento del LED durante l'avvio dipende dall'attivazione del Punto di accesso WiFi e del Bluetooth prima dell'avvio:

- Fase 1: Entrambi i LED spenti per circa 4 secondi
- Fase 2: Il LED del Punto di Accesso WiFi inizia a lampeggiare in rosso per circa 40 secondi.
- Fase 3: Il LED del Punto di Accesso WiFi inizia a lampeggiare in verde per circa 10 secondi (o rimane spento se il Punto di Accesso è disattivato)
- Fase 4: Il LED del Bluetooth lampeggia in blu (o rimane spento se il Bluetooth è disattivato)

Durante il funzionamento

- Il LED del Punto di Accesso WiFi lampeggia in rosso: punto di accesso WiFi integrato disattivato
- Il LED del Punto di Accesso WiFi lampeggia in verde: punto di accesso WiFi integrato attivato (per difetto)
- LED Bluetooth spento: Bluetooth disattivato
- Il LED Bluetooth lampeggia in blu: Bluetooth attivo
- LED Bluetooth blu fisso: Connessione Bluetooth all'app VictronConnect stabilita

Disattivare i LED

- I LED possono essere disattivati tramite la Consolle Remota. A tal fine, entrare in Impostazioni → Generale → Attivare LED di stato.

9.3.2. Piccolo pulsante incassato sopra la morsettiera Power in

Questo pulsante controlla le funzioni Punto di accesso WiFi, Bluetooth e ripristino della rete.

Pressione breve: Attiva o disattiva il Punto di accesso WiFi e il Bluetooth

- Attiva o disattiva sia il Punto di accesso WiFi che il Bluetooth
- Indicatori LED:
 - Il LED del Punto di accesso WiFi lampeggia in rosso + il LED del Bluetooth è spento → Entrambi disattivati
 - Il LED del Punto di accesso WiFi lampeggia in verde + il LED del Bluetooth lampeggia in blu → Entrambi attivati

Premere a lungo: Ripristina tutte le impostazioni di rete e il codice PIN del Bluetooth ai valori di fabbrica

- Tenere premuto per almeno 4 secondi
- Rilasciare quando il LED del punto di accesso WiFi lampeggia rapidamente in verde.
- Il LED rimane acceso per 2 secondi per confermare l'azione

Tenere premuto il pulsante piccolo per almeno quattro secondi. I LED rimarranno accesi per 2 secondi, a indicare che la pressione prolungata è stata riconosciuta; quindi rilasciare il pulsante non appena il LED del Punto di Accesso WiFi lampeggia rapidamente in verde.

Tale azione ripristina:

- Ethernet a DHCP
- Attivazione del Punto di Accesso WiFi
- Disattivazione della password della Consolle remota
- Attivazione della Consolle remota su LAN e VRM
- Ripristina il codice PIN del Bluetooth:
 - Per i dispositivi GX con numero di serie < HQ2242 → PIN predefinito: 000000
 - Per i dispositivi GX con numero di serie ≥ HQ2242 → PIN a 6 cifre stampato sull'etichetta del dispositivo (sul retro del dispositivo GX)



⚠ Dopo aver eseguito il ripristino, riaccendere il dispositivo GX (scollegare e ricollegare l'alimentazione) per riattivare il Bluetooth e il Punto di accesso WiFi.

9.4. Configurazione del relè temperatura

È possibile configurare i Relè 1 e Relè 2 (se presente) integrati affinché si attivino e disattivino in base alla temperatura. Vedere la [sezione Collegamento dei sensori di temperatura](#) per conoscere le compatibilità e le istruzioni di collegamento.

Configurazione del controllo del Relè temperatura

1. Verifica del collegamento del sensore

Assicurarsi che i sensori di temperatura siano correttamente collegati e che riportino i valori della temperatura nell'Elenco dispositivi.

2. Attivazione del relè temperatura controllata

Il relè temperatura si configura in Impostazioni → Integrazioni → Relè → Funzione (Relè 1/2) → Temperatura. Una volta attivato, il menu Regole di controllo della temperatura apparirà nella sezione Relè e visualizzerà tutti i sensori di temperatura rilevati.

3. Assegnare i sensori al controllo dei relè

- A ogni sensore di temperatura è possibile assegnare la funzione di controllo di un relè.
- Selezionare il sensore di temperatura desiderato per il controllo del relè. I sensori non assegnati visualizzeranno "Nessuna azione".
- Il controllo del relè di temperatura di ogni sensore può essere attivato o disattivato all'interno di questo menu.

4. Configurazione multirelè e multisensore (per i prodotti GX con due relè): Cerbo GX, Cerbo-S GX, Ekrano GX

- Un solo sensore di temperatura può controllare entrambi i relè.
- Un solo relè può essere controllato da più sensori di temperatura.
- Esempio: Un Cerbo GX gestisce due cuscini riscaldanti a batterie al litio, attivandoli contemporaneamente solo quando necessario.

Device	Temperature	Humidity
Bed Room	26°C	49%
Freezer	-21°C	66%
Fridge	4°C	78%
Living Room	28°C	

Function	Control
Function (Relay 1)	Temperature
Function (Relay 2)	Manual
Temperature control rules	

Condition	Relay	Activation value	Deactivation value
Condition 1	Relay 2	4°C	10°C
Condition 2	None (Disable)	0°C	6°C

Esempio di configurazione: Controllo del riscaldamento a doppio stadio

1. Entrare in Relè → Regole di controllo della temperatura → Sensore di temperatura

2. Configurare la condizione 1 (riscaldamento primario - Relè 1)

- Attivare Attivazione relè secondo temperatura
- Assegnare il controllo relè al Relè 1
- Impostare il valore di attivazione a 5 °C e il valore di disattivazione a 10 °C.

Il Relè 1 si attiva a 5 °C e rimane acceso finché raggiunge i 10 °C. Se non è sufficiente, è possibile collegare un secondo cuscinetto riscaldante al Relè 2.

3. Configurare la condizione 2 (riscaldamento secondario - Relè 2)

- Scorrere il menu verso il basso fino alla Condizione 2 e assegnare il controllo del relè al Relè 2.
- Impostare il valore di attivazione a 4 °C e il valore di disattivazione a 6 °C.

Se la temperatura scende a 4 °C, si attiva il Relè 2 e si disattiva a 6 °C, mentre il Relè 1 rimane attivo fino ai 10 °C.

Considerare che i contatti del cablaggio fisico del Relè 1 e del Relè 2 sono disponibili nelle configurazioni Normalmente aperto e Normalmente chiuso.



Considerare le specifiche dei limiti di potenza dei relè. Se i requisiti energetici eccedono le specifiche del limite di potenza del relè, potrebbe essere necessario collegare le apparecchiature tramite un contattore aggiuntivo.

9.4.1. Controllo del riscaldamento e del raffreddamento delle batterie

Come avviene per le batterie Victron NG, il dispositivo GX può utilizzare il suo relè per controllare il riscaldamento della batteria in condizioni di freddo e il raffreddamento quando necessario, senza aggiungere un ulteriore sensore di temperatura. Lo scopo è quello di consentire la carica della batteria alla temperatura minima consentita, attivando i riscaldatori fino al raggiungimento della soglia minima di carica.

Questa funzione:

- Richiede un Lynx Smart BMS NG (non funziona con Small BMS NG o VE.Bus BMS NG).
- Funziona anche con altre batterie gestite compatibili, purché trasmettano i dati sulla temperatura delle celle al dispositivo GX.
- Richiede l'installazione di apposite piastre di riscaldamento e/o dispositivi di raffreddamento.

Per impostare il controllo del riscaldamento e del raffreddamento delle batterie, procedere come segue:

1. Entrare in Impostazioni → Integrazioni → Relè.
2. Impostare la funzione del relè su Temperatura.
3. Aprire il sottomenu Regole di controllo della temperatura e selezionare Lynx Smart BMS NG (o un'altra batteria gestita compatibile) come fonte della temperatura.
4. Attivare Relè secondo temperatura.
5. Definire i valori di attivazione e disattivazione.

The screenshots show the following steps in the Victron GX settings:

- Relays Settings:** Shows 'Function (Relay 1)' and 'Function (Relay 2' both set to 'Manual'.
- Temperature Control Rules:** Shows 'Function (Relay 1)' set to 'Temperature' and 'Function (Relay 2)' set to 'Manual'. A 'Temperature control rules' button is visible.
- Temperature Control Rules List:** Shows a list of rules. The first four are 'Ruuvitag' with 'No actions'. The fifth is 'Lynx Smart BMS HQ24142X9K9' with 'C1: 4, 10'.
- Lynx Smart BMS HQ24142X9K9 Configuration:** Shows 'Relay activation on temperature' is enabled. 'Condition 1' is 'Inactive'. 'Relay' is 'Relay 2'. 'Activation value' is '4°C' and 'Deactivation value' is '10°C'. 'Condition 2' is 'Inactive'. 'Relay' is 'None (Disable)'. 'Activation value' is '0°C' and 'Deactivation value' is '0°C'.

10. Aggiornamenti firmware

10.1. Changelog

Il changelog è disponibile in [Victron Professional](#), nella directory Firmware → Venus OS.

Questa sezione fornisce note di rilascio dettagliate, cronologia delle versioni e file del firmware per ogni versione del Venus OS.

Per accedere a Victron Professional, è necessario registrarsi e creare un account. La registrazione è gratuita.

Se non si ha ancora accesso:

1. Visitare il sito professional.victronenergy.com.
2. Cliccare su Registrazione
3. Inserire i propri dati e confermare l'indirizzo e-mail

Dopo essersi registrati e aver eseguito il log in, entrare nella sezione Firmware, quindi aprire la directory Venus OS per visualizzare il changelog e scaricare i file pertinenti.

10.2. Metodi di aggiornamento del firmware

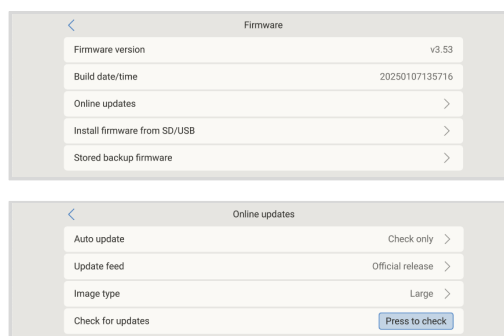
Esistono due modi per aggiornare il firmware:

1. Tramite Internet - Aggiornare manualmente o attivare i controlli automatici degli aggiornamenti giornalieri.
2. Utilizzando una scheda microSD o una chiavetta USB - Scaricare il file del firmware, copiarlo sul dispositivo di memoria e installarlo tramite il menu del dispositivo GX.

10.2.1. Download diretto da internet

Per i dispositivi GX senza display (come Venus GX, Nucleo GX o Cerbo GX senza GX Touch), utilizzare la [Console Remota](#) per entrare nei menù riportati di seguito.

1. Per aggiornare il firmware tramite Internet, entrare in: **Impostazioni → Generale → Firmware → Aggiornamenti online.**
2. Premere su "Cerca aggiornamenti".
3. Se è disponibile una nuova versione del firmware, questa apparirà sotto la voce Aggiornamento disponibile → Premere per installare l'aggiornamento.
4. Se non sono disponibili aggiornamenti, appare una notifica di conferma.
5. Dopo l'aggiornamento, verificare le impostazioni di installazione.



Per la maggior parte dei sistemi, si consiglia di lasciare gli aggiornamenti automatici disattivati (che è anche l'impostazione predefinita). Piuttosto, eseguire gli aggiornamenti durante la manutenzione programmata, possibilmente quando il personale qualificato è presente in loco per ripristinare le modifiche o risolvere i problemi, se necessario.



Non è più possibile aggiornare le versioni del Venus OS precedenti alla v2.20 (2018) tramite Internet. Per questi sistemi, utilizzare il metodo di aggiornamento tramite scheda microSD o chiavetta USB. Una volta aggiornato il firmware, gli aggiornamenti via Internet torneranno a funzionare normalmente.

10.2.2. Scheda microSD o chiavetta USB

L'aggiornamento tramite una scheda microSD o una chiavetta USB si chiama "Aggiornamento offline". Utilizzarlo quando si deve aggiornare un dispositivo non collegato a internet.

1. Passaggio 1. Download

- [Cerbo GX - venus-swu-einstein.swu](https://cerbo.gx-venus-swu-einstein.swu)

Si noti che gli stessi file e il changelog sono disponibili in [Victron Professional](#). È presente anche una connessione Dropbox per collegare il proprio Dropbox alla nostra cartella condivisa, in modo da avere sempre a disposizione i file del firmware più recenti sul proprio portatile.

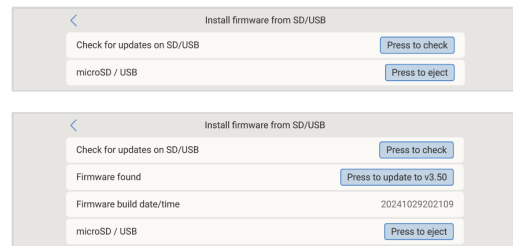
2. Installazione in una scheda microSD o in una chiavetta USB

- Memorizzare il file nella cartella principale della chiavetta USB o della scheda microSD.

3. Inserire la scheda microSD o la chiavetta USB nella porta USB del dispositivo GX.

4. Avviare l'aggiornamento

- Entrare in : **Impostazioni** → **Generale** → **Firmware** → **Installa firmware da SD/USB**.
- Cliccare su "Cercare aggiornamenti in SD/USB".
- Apparirà la voce "Firmware trovato". Assicurarsi che il firmware sulla scheda microSD o sulla chiavetta USB sia più recente della versione attualmente installata. Cliccare su di esso per avviare il processo di aggiornamento.



10.3. Tornare a una versione precedente del firmware

Esistono due modi per tornare a una versione precedente del firmware:

1. **Mediante la funzione di backup del firmware memorizzato** - Consente di ripristinare la versione precedentemente installata direttamente dal dispositivo.
2. **Installazione manuale tramite SD/USB** - Scaricare il file del firmware necessario, copiarlo su una scheda microSD o una chiavetta USB e installarlo tramite Impostazioni → Generale → Firmware → Installa da SD/USB.

10.3.1. Funzione di backup del firmware memorizzato

Questa funzione consente di alternare l'attuale versione del firmware e la precedente, senza la necessità di accedere a Internet o a una scheda SD.

Per ripristinare il backup memorizzato:

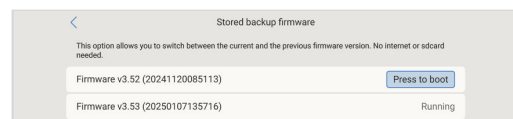
1. Entrare in : **Impostazioni** → **Generale** → **Firmware** → **Firmware di backup memorizzato**

2. Sullo schermo appare:

- La versione del firmware attualmente in uso
- La versione del firmware memorizzata disponibile per l'avvio

3. Cliccare su Premere per avviare per avviare la versione memorizzata.

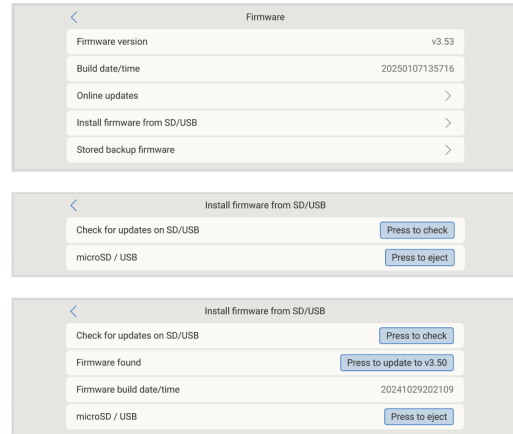
A questo punto il sistema avvierà il firmware memorizzato e la versione attuale verrà salvata come nuovo backup.



10.3.2. Installazione di una versione specifica del firmware da SD/USB

In alcuni casi, può essere necessario installare manualmente una versione specifica del firmware, ad esempio una versione più vecchia non più disponibile nella sezione Firmware di backup memorizzato del dispositivo GX. Questa sezione spiega come eseguire l'installazione manuale del firmware utilizzando una chiavetta USB o una scheda microSD.

1. Le vecchie versioni del firmware Venus OS sono disponibili per il download qui: <https://updates.victronenergy.com/feeds/venus/release/images/>
2. Per il Cerbo GX, selezionare la cartella einstein
3. Scaricare il file .swu della versione necessaria
4. Memorizzare il file .swu nella directory radice (non in una cartella) della chiavetta USB o della scheda microSD .
5. Inserire la chiavetta USB o la scheda MicroSD nel dispositivo GX.
6. Nel dispositivo GX, entrare in **Impostazioni** → **Generale** → **Firmware** → **Installa il firmware da SD/USB**.
7. Cliccare su Cercare aggiornamenti in SD/USB
8. La versione del firmware dovrebbe apparire in Firmware trovato. Cliccare su di essa per avviare l'installazione



Sebbene il ritorno a versioni precedenti del firmware sia generalmente supportato, durante il processo alcune impostazioni potrebbero essere ripristinate ai valori predefiniti. Si consiglia di ricontrollare la configurazione dopo l'installazione.

10.4. Immagine Venus OS Large

Oltre al normale firmware Venus OS, è possibile installare Venus OS Large, una versione estesa di Venus OS che aggiunge Node-RED e Signal K Server.

Node-RED

Node-RED consente una potente personalizzazione e automazione. Le caratteristiche fondamentali comprendono:

- Una dashboard completamente personalizzabile, accessibile tramite un browser web (in locale o in remoto tramite VRM)
- Flussi logici flessibili, ideali per l'automazione del sistema, le notifiche e la visualizzazione

Server Signal K

Il Server Signal K è progettato principalmente per le applicazioni marine. Funge da multiplexer di dati e supporta:

- NMEA 0183, NMEA 2000, Signal K e altre sorgenti di dati
- Tutti i dati provenienti dal dispositivo GX e dai sistemi collegati sono resi disponibili in Signal K per l'integrazione, l'elaborazione o la visualizzazione in applicazioni esterne.

Nota: Le funzioni aggiuntive fornite da Venus OS Large non sono ufficialmente supportate da Victron Energy. L'utilizzo è a propria discrezione.

Installazione

1. Nel dispositivo GX, entrare in: Impostazioni → Generale → Firmware → Aggiornamenti online → Tipo di immagine
2. Selezionare "Grande" per passare a Venus OS Large.
3. Procedere all'aggiornamento del firmware come descritto in questo manuale.

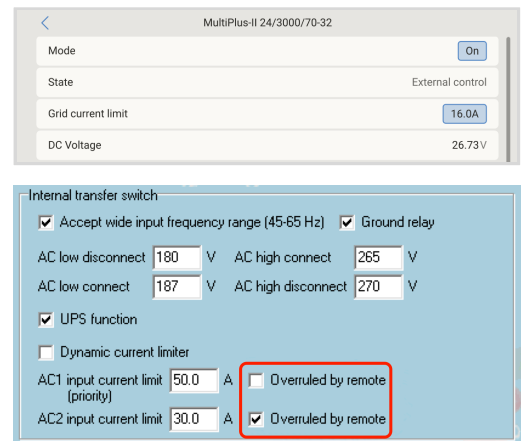
Per ulteriori dettagli e descrizioni delle funzioni, consultare la documentazione: [Immagine Venus OS Large: Signal K e Node-RED](#)

11. Monitoraggio inverter/caricabatterie VE.Bus

11.1. Impostazione del limite di corrente di rete

Questo capitolo spiega cosa implica attivare o disattivare il controllo da parte dell'utente dell'impostazione del Limite della corrente di rete, come mostrato nel menu (Elenco dispositivi → [proprio inverter/caricabatterie]).

Il limite impostato dall'utente nel Cerbo GX sarà applicato a tutti gli ingressi per i quali sia attiva l'impostazione **Annullato da remoto** del VEConfigure:



Esempio di configurazione per un'imbarcazione con due ingressi CA e un Quattro:

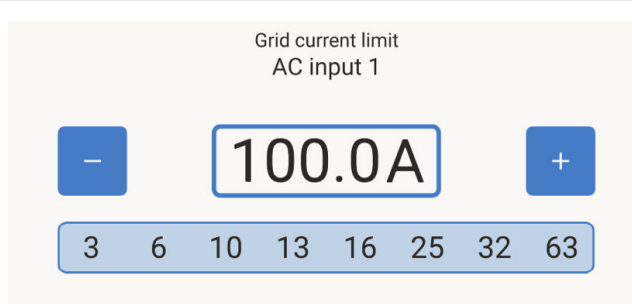
- Un generatore con una capacità di fornitura di 50 A è collegato all'ingresso 1;
- L'alimentazione di banchina è collegata all'ingresso 2 (la potenza disponibile dipende dalla portata dell'alimentazione elettrica del porto).

Configurare il sistema esattamente come mostrato nella schermata del VEConfigure qui sopra. L'ingresso 1 ha priorità sull'ingresso 2: ciò significa che il sistema si collegherà direttamente al generatore ogni volta che sia in funzione e applicherà un limite di corrente in ingresso prefissato a 50 A. Quando il generatore non è disponibile ed è disponibile un'alimentazione di rete nell'ingresso 2, il Quattro utilizzerà il limite di corrente in ingresso configurato nel Cerbo GX.

Altri due esempi: (In entrambi i casi, se si disattiva "Annullato da pannello remoto", l'impostazione di un limite di corrente nel Cerbo GX non avrà alcun effetto. E se si attiva "Annullato da pannello remoto" per entrambi gli ingressi, il limite di corrente impostato nel Cerbo GX sarà applicato ad entrambi gli ingressi).

Valori a selezione rapida del limite di corrente in ingresso

Al momento di impostare il limite di corrente in ingresso, viene visualizzata una serie di valori predefiniti per una selezione rapida. Il dispositivo GX visualizza in modo dinamico gli 8 valori preimpostati più elevati che rientrano nel limite massimo di corrente in ingresso supportato dal sistema, garantendo che i valori più rilevanti siano direttamente selezionabili indipendentemente dalle dimensioni del sistema. L'elenco predefinito contiene i valori nominali più comuni degli interruttori e va da 3 A fino a 4000 A. I valori superiori a 25 A vengono visualizzati senza decimali.



Valori minimi del Limite di corrente di rete

Se è attivo il PowerAssist in VEConfigure, è presente un limite minimo di corrente di ingresso. Il limite effettivo varia per ciascun modello. Dopo aver impostato la corrente di ingresso su un valore inferiore al limite, questa verrà automaticamente aumentata fino al limite.

Tenere presente che è ancora possibile impostare a 0 il limite di corrente di ingresso. Se impostato sullo 0, il sistema si troverà in passthrough (caricabatterie disattivato).

Sistemi in parallelo e trifase

Il limite di corrente ingresso in CA configurato è il limite totale per fase.

11.2. Avvertimento di rotazione fase

L'alimentazione CA, proveniente da un generatore o dalla rete, di un sistema inverter/caricabatterie trifase deve avere la corretta rotazione di fase, nota anche come sequenza di fase. Se la sequenza di fase non è corretta, gli inverter/caricabatterie non accettano l'alimentazione CA e rimangono in modalità inverter. In questo caso viene emesso un avviso di rotazione di fase.

Per risolvere il problema, regolare il cablaggio dell'ingresso CA scambiando una delle due fasi, cambiando di fatto la rotazione da L3 → L2 → L1 a L1 → L2 → L3. In alternativa, è possibile riprogrammare le unità Multi e modificare le assegnazioni di fase per adattarle al cablaggio.

L'avviso viene visualizzato come notifica sulla GUI del dispositivo GX. È anche visibile nel menu dell'inverter/caricabatterie.

Entrando nel portale VRM, è visibile nel widget Allarmi e avvisi VE.Bus nella pagina Avanzate e sarà elencato nel Registro allarmi. Tramite il [sistema di Monitoraggio degli allarmi del VRM](#) viene inviata anche una e-mail.

VE.Bus Warnings and Alarms



11.3. Allarme per perdita di collegamento BMS

Questo allarme si attiva quando l'inverter/caricabatterie riceve i dati CVL/CCL o DCL da una batteria gestita e poi perde la comunicazione con la stessa oppure se la batteria si scollega. L'allarme viene emesso anche quando l'inverter/caricabatterie perde la connessione a un VE.Bus BMS. In entrambi i casi, l'inverter/caricabatterie si spegne per proteggere il sistema.

È possibile che venga visualizzato anche un allarme di bassa tensione della batteria. Tuttavia, la causa di questo allarme non è una bassa tensione della batteria, ma la mancanza di informazioni provenienti dalla batteria a causa della perdita di comunicazione.

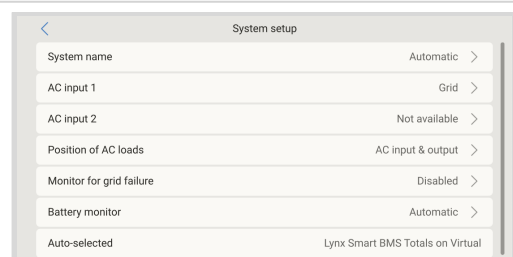
Per risolvere l'allarme, ripristinare il collegamento con il BMS o riavviare/spegnere e riaccendere l'inverter/caricabatterie. Il riavvio può essere eseguito dal [menu Avanzate](#) del dispositivo VE.Bus.



11.4. Monitoraggio delle avarie di rete

Quando è attiva questa funzione, si attiva un allarme se il sistema non si è collegato dopo più di 5 secondi all'ingresso CA configurato come Rete o Banchina.

- L'allarme appare come Notifica nel GUI e come allarme nel Portale VRM ed è disponibile nel Modbus-TCP / MQTT.
- Questa funzione è consigliata per i sistemi di riserva, nonché per gli yacht o i veicoli collegati alla rete elettrica.

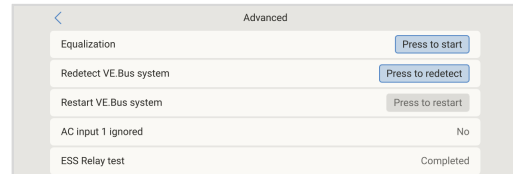


- Questa impostazione monitorizza solo la connessione del sistema a Rete/Banchina. Il monitoraggio del generatore è fornito a parte dalla funzione di avvio/arresto del generatore e non fa parte di questa impostazione.
- Non utilizzare questa caratteristica nei sistemi che utilizzano le impostazioni Ignora ingresso CA nei nostri inverter/caricabatterie: quando il sistema ignora l'ingresso CA, cioè funziona in modalità isola, come previsto, segnerà un'interruzione della rete anche se la rete è disponibile.

11.5. Menù Avanzate

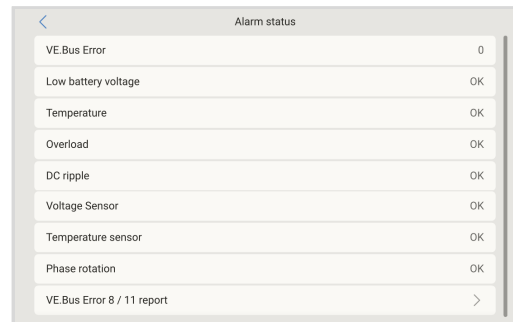
Il menu Avanzate è accessibile tramite Elenco dispositivi → [MultiPlus o Quattro] → Avanzate. Contiene opzioni per l'equalizzazione, il rilevamento e il riavvio del sistema VE.Bus e visualizza lo stato del test del relè ESS.

- **Equalizzazione:** Avvia l'equalizzazione. Per i dettagli, consultare la documentazione del Multi o Quattro.
- **Rileva nuovamente il sistema VE.Bus:** Cancella la cache del Cerbo GX in cui sono memorizzati alcuni dati del sistema VE.Bus per ridurre al minimo il tempo di avvio. Utilizzare questa funzione se, ad esempio, un VE.Bus BMS era parte di un sistema e non viene più utilizzato o è stato sostituito da un Lynx Smart BMS. Quando si utilizza Rileva nuovamente il sistema VE.Bus, l'inverter/caricabatterie non si spegne per un paio di secondi, come invece accade quando si utilizza Riavvia il sistema VE.Bus.
- **Riavvia sistema VE.Bus:** Riavvia l'inverter/caricabatterie (esattamente come se lo si spegnesse e riaccendesse dall'interruttore principale a bilanciere sul lato anteriore) se non è riuscito a riavviarsi automaticamente (dopo 3 tentativi), ad esempio dopo un sovraccarico (molto forte) o tre sovraccarichi consecutivi. Vengono eliminati eventuali errori persistenti, come un errore di sovraccarico ripetuto e irrecuperabile.
- **Ingresso CA 1 ignorato:** Stato dell'indicatore dell'ingresso CA 1
- **Test relè ESS:** Mostra lo stato del test del relè ESS. È rilevante solo se si tratta di un sistema ESS. Per maggiori dettagli, consultare la D9 delle [FAQ del Manuale dell'ESS](#).



11.6. Monitoraggio dello stato degli allarmi

La pagina Monitoraggio dello stato degli allarmi è accessibile da Elenco dispositivi → [Multi o Quattro] → Stato degli allarmi. Visualizza informazioni diagnostiche su parametri specifici per agevolare la risoluzione dei problemi e fornisce ulteriori informazioni sull'[errore 8/11 del VE.Bus](#).



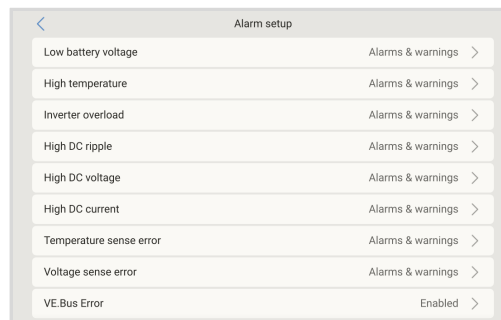
11.7. Menu di impostazione degli allarmi VE.Bus

Se si utilizza un sistema VE.Bus, è possibile configurare la gravità dei problemi che attiveranno le notifiche (e un avviso acustico) sul Cerbo GX.

Per modificare le notifiche di allarme e avviso del VE.Bus, procedere come segue:

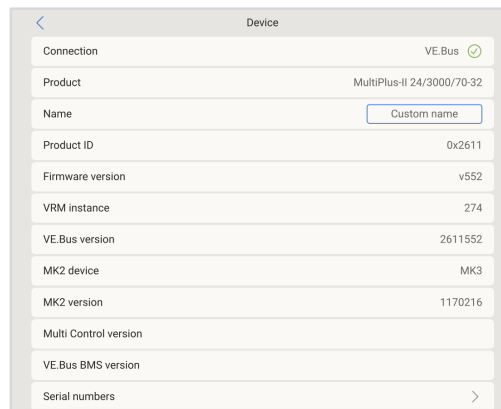
1. Nel menu Impostazioni, entrare in Dispositivi → [proprio prodotto VE.Bus] → Configurazione allarme
2. Scegliere tra le seguenti impostazioni di notifica per ogni allarme:
 - **Disattivato:** Il Cerbo GX non emetterà mai bip o mostrerà notifiche. Non raccomandato.
 - **Solo allarme** (predefinito): Il Cerbo GX emetterà un bip e mostrerà una notifica solo quando il sistema VE.Bus si spegne in una condizione di allarme. Gli avvisi vengono ignorati.
 - **Allarmi e avvisi:** Il Cerbo GX emette un bip e visualizza una notifica per tutti gli allarmi e gli avvisi selezionati.
3. Scorrere fino alla fine dell'elenco e attivare o disattivare la notifica degli errori del VE.Bus.

Quando tutto è stato impostato, non si deve dimenticare di cambiare il livello di accesso a Utente, se richiesto.



11.8. Menù dispositivo

Il menu Dispositivo (Elenco dispositivi → [Multi o Quattro] → Dispositivo) offre parametri relativi al dispositivo, come l'impostazione del nome personalizzato, la versione del firmware, i numeri di serie (nel sottomenu) e altro ancora, che possono essere utilizzati per la diagnostica.



11.9. Backup e ripristino delle impostazioni del VE.Bus

La funzione Backup e Ripristino impostazioni VE.Bus consente di salvare la configurazione completa di un Multi o di un Quattro su un dispositivo GX e di ripristinarla quando necessario.

Ciò semplifica le seguenti azioni:

- Ripristino rapido di un sistema dopo la sostituzione di un'unità difettosa, senza dover eseguire una riconfigurazione manuale completa.
- Passare da una configurazione all'altra, ad esempio da monofase a trifase durante la configurazione di un generatore ibrido (che poi deve includere i contattori necessari per cambiare anche il cablaggio fisico).

Processo di backup

Il processo di backup funziona come un download remoto del VE.Configure dal VRM; mentre il backup è in corso, il display del GX smetterà di riportare le informazioni del dispositivo VE.Bus.

1. Entrare in Impostazioni → Dispositivi → [Il_vostro_Multi_o_Quattro] → Avanzate → Backup e ripristino.
2. Assegnare un nome chiaro e descrittivo al backup. Suggerimento: includere la versione del firmware, poiché è possibile ripristinare solo i file di backup che corrispondono alla versione del firmware del Multi/Quattro.
3. Toccare Premere per eseguire il backup per avviare il processo.
4. Una volta completata, la configurazione viene memorizzata sul dispositivo GX e viene visualizzata una notifica.

Processo di ripristino

Il processo di ripristino funziona come un upload del VE.Configure nel VRM. Se la configurazione comprende assistenti o impostazioni che richiedono un riavvio, il sistema verrà riavviato durante il processo di ripristino.

1. Entrare in Impostazioni → Dispositivi → [Il_vostro_Multi_o_Quattro] → Avanzate → Backup e ripristino.
2. Toccare Ripristina e selezionare il file di backup da utilizzare.
3. Toccare Premere per eseguire il ripristino per avviare il processo.
Se il dispositivo VE.Bus dispone di impostazioni protette da password (ad es., le impostazioni relative al codice di rete), durante il processo di ripristino verrà visualizzata una richiesta di inserimento di tale password. Inserire la password per completare il ripristino.
4. Una volta completato, la configurazione è ripristinata e attiva. Il sistema riprende il normale funzionamento e viene visualizzata una notifica.

11.10. Priorità energia solare ed eolica

La funzione priorità energia solare ed eolica assicura che si utilizzi l'energia solare ed eolica per caricare la batteria. Allo stesso tempo, l'alimentazione da banchina viene utilizzata solo per evitare che la batteria si scarichi troppo.

Una volta attivata, il sistema rimane in questa modalità, detta Mantenimento, per sette giorni; se sole o vento non sono sufficienti, si effettua un ciclo di carica completo, caricando le batterie al 100 %. In questo modo si garantisce che rimangano in condizioni ottimali e siano pronte per l'uso successivo.

Trascorsi questi sette giorni, il sistema non tornerà in modalità Mantenimento. Al contrario, manterrà le batterie completamente cariche e, sempre che sia possibile durante il giorno, darà priorità all'energia solare rispetto a quella da banchina per far funzionare i carichi CC, come pompe e sistemi di allarme.

Per i dettagli e la configurazione, consultare il [manuale Priorità Solare ed Eolica](#).

12. DVCC - Tensione Distribuita e Controllo Corrente

12.1. Introduzione e caratteristiche

Se si attiva il DVCC (in Impostazioni → Configurazione Sistema → Controllo della carica), il dispositivo GX cambia da monitor passivo a controllore attivo del sistema. Le funzioni del DVCC disponibili dipendono da:

- Il tipo di batterie in uso
- I componenti Victron installati
- La loro configurazione

Esempio 1 - Batterie CAN-bus gestite:

Quando viene collegata una batteria BMS CAN-bus gestita, il dispositivo GX riceve:

- Limite Tensione di Carica (CVL)
- Limite Corrente di Carica (CCL)
- Limite Corrente di Scarica (DCL)

Questi valori vengono trasmessi agli inverter/caricabatterie collegati, ai caricabatterie solari e ai caricabatterie CC-CC Orion XS, che disattivano i propri algoritmi di carica e seguono direttamente le istruzioni della batteria.

Esempio 2 - Batterie piombo-acido

Nei sistemi al piombo-acido, il DVCC consente:

- Un limite di corrente di carica configurabile a livello di sistema, in cui il dispositivo GX limita attivamente l'inverter/caricabatterie se i caricabatterie solari stanno già funzionando a piena potenza.
- Rilevazione della Temperatura Condivisa (STS)
- Rilevazione della Corrente Condivisa (SCS)

Queste caratteristiche migliorano il comportamento di carica coordinato in tutto il sistema.

Questa tabella mostra le impostazioni raccomandate per vari tipi di batterie:

	Piombo-acido	VE.Bus BMS V1 Lithium	VE.Bus BMS V2 ¹⁾ Lithium	VE.Bus BMS NG ¹⁾ Lithium	Batterie gestite di terze parti supportate ²⁾
Autoconfigurazione	No	No	No	No	2)
Corrente di carica del sistema	Sì	Sì	Sì	Sì	2)
È necessario attivare l'SVS?	Sì	3), 4)	3), 4)	3), 4)	2)
È necessario attivare l'STS?	Sì	No	No	No	2)
È necessario attivare il SCS?	Sì	3), 4)	3), 4)	3), 4)	2)

¹⁾ Il DVCC deve essere attivo affinché il dispositivo GX controlli i caricabatterie solari, l'Inverter RS o il Multi RS in un sistema con un VE.Bus BMS V2 o un VE.Bus BMS NG.

²⁾ Utilizzare il [manuale Compatibilità delle Batterie](#) per sapere quali parametri devono essere impostati e quali sono impostati automaticamente.

³⁾ In un sistema ESS il dispositivo VE.Bus è già sincronizzato con i caricabatterie solari, quindi si consiglia di lasciare disattivati SVS e SCS.

⁴⁾ Per tutti gli altri sistemi: Se è installato un BMV o uno SmartShunt, si consiglia di attivare SVS e SCS. In tutti gli altri casi, lasciare disattivati SVS e SCS.

⁵⁾ Caricabatterie Solari, Inverter/Caricabatterie, Multi RS, Inverter RS e Orion XS non richiedono cablaggio. Tutti gli altri carichi e caricabatterie devono essere cablati e controllati tramite ATC/ATD.

	Piombo-acido	VE.Bus BMS V1 Lithium	VE.Bus BMS V2 ¹⁾ Lithium	VE.Bus BMS NG ¹⁾ Lithium	Batterie gestite di terze parti supportate ²⁾
Metodo di controllo della carica	N/A	N/A	N/A	N/A	2)
Cavo ATC e ATD	N/A	Sì	5)	5)	2)
¹⁾ Il DVCC deve essere attivo affinché il dispositivo GX controlli i caricabatterie solari, l'Inverter RS o il Multi RS in un sistema con un VE.Bus BMS V2 o un VE.Bus BMS NG. ²⁾ Utilizzare il manuale Compatibilità delle Batterie per sapere quali parametri devono essere impostati e quali sono impostati automaticamente. ³⁾ In un sistema ESS il dispositivo VE.Bus è già sincronizzato con i caricabatterie solari, quindi si consiglia di lasciare disattivati SVS e SCS. ⁴⁾ Per tutti gli altri sistemi: Se è installato un BMV o uno SmartShunt, si consiglia di attivare SVS e SCS. In tutti gli altri casi, lasciare disattivati SVS e SCS. ⁵⁾ Caricabatterie Solari, Inverter/Caricabatterie, Multi RS, Inverter RS e Orion XS non richiedono cablaggio. Tutti gli altri carichi e caricabatterie devono essere cablati e controllati tramite ATC/ATD.					

12.2. Requisiti DVCC

1. Compatibilità batteria

- Nel caso delle batterie collegate al CAN-bus, controllare la relativa pagina nel [manuale Compatibilità delle Batterie](#), per sapere se l'attivazione del DVCC è stata testata per il proprio tipo di batteria ed è supportata. → Attivare il DVCC solo se esplicitamente indicato come supportato dal proprio tipo di batteria.
- ⚠ Se il DVCC non è menzionato nelle note relative alla batteria, non attivarlo.
- Il DVCC è pienamente supportato e può essere utilizzato senza problemi per:
 - Batterie al piombo (Gel, AGM, OPzS, ecc.)
 - Victron Lithium Smart con:
 - BMS VE.Bus
 - Lynx Ion + Shunt BMS
 - Lynx Ion BMS
 - Victron Lithium NG con:
 - VE.Bus BMS NG
- Per i sistemi con Lynx Smart BMS o Lynx BMS NG, il DVCC è automaticamente attivato e non può essere disattivato.

2. Versioni del firmware

- Non utilizzare il DVCC se non sono soddisfatti i requisiti del firmware.
- Durante la messa in funzione, installare sempre l'ultimo firmware disponibile.
- Quando il sistema funziona in modo stabile e affidabile, non sono necessari aggiornamenti del firmware, salvo in casi di necessità particolari.
- Se si verificano problemi, il primo passo dovrebbe essere aggiornare il firmware.

Versioni del firmware minime richieste:

Prodotto Victron	Versione minima del firmware
Multi/Quattro	422
MultiGrid	424
Multi RS, Inverter RS, MPPT RS	v1.08
Dispositivo GX	v2.12
MPPT VE.Direct	v1.46
MPPT VE.Can con VE.Direct	v1.04
Caricabatterie solari MPPT VE.Can di vecchio tipo (con schermo)	Non si possono utilizzare
Lynx Ion + Shunt	v2.04
Lynx Ion BMS	v1.09
Lynx Smart BMS	v1.02
Lynx BMS NG	v1.10
Orion XS	v1.00

Avviso di compatibilità del firmware - Errore #48

A partire dal firmware Venus OS v2.40, il dispositivo GX visualizza l'avviso: **Errore #48 - DVCC con firmware incompatibile**. Indica che uno o più dispositivi collegati utilizzano versioni del firmware incompatibili con il DVCC.

Per ulteriori dettagli su questo errore, consultare il capitolo [Codici di errore \[237\]](#).

Requisiti del sistema ESS

Se si utilizza un sistema ESS, assicurarsi che l'Assistente ESS abbia la versione 164 o successiva (rilasciata a novembre 2017), poiché le versioni precedenti non sono compatibili con il DVCC.

12.3. Effetti del DVCC sull'algoritmo di carica

I nostri inverter/caricabatterie, caricabatterie solari MPPT e l'Orion XS utilizzano il loro algoritmo di carica interno quando si trovano in modalità autonoma. Ciò significa che determinano per quanto tempo rimangono in Assorbimento, quando passano a Mantenimento e quando tornano a Massa o Accumulo. In tutte queste fasi utilizzano i parametri configurati nel VictronConnect e nel VEConfigure.

Nei sistemi ESS e nei sistemi con batteria gestita (vedere il [manuale Compatibilità delle Batterie](#)), l'algoritmo di carica interno viene disattivato e il caricabatterie funziona con un setpoint della tensione di carica controllato dall'esterno. Questa tabella spiega le diverse possibilità:

Guida alla selezione			Algoritmo di carica risultante		
Tipo di sistema	Tipo di batteria	DVCC	Inverter/ caricabatterie	Caricabatterie solare	Orion XS
ESS Assistant ¹⁾	Batteria intelligente	Acceso	Batteria		
		Spento	Non farlo; meglio attivare il DVCC		
	Batteria normale	Acceso	Interno	Inverter/caricabatterie	
		Spento	Interno	Inverter/caricabatterie	
Standard	Batteria intelligente	Acceso	Batteria		
		Spento	Non farlo; meglio attivare il DVCC		
	Batteria normale	Acceso	Interno		
		Spento	Interno		

¹⁾ L'ESS Assistant viene installato solo in un tipo specifico di sistema di alimentazione che integra una connessione alla rete con un inverter/caricabatterie, un dispositivo GX e un sistema di batterie di Victron, da non confondere con un sistema off-grid come quello utilizzato nelle imbarcazioni o nei camper.

Dettagli

• Interno

- L'algoritmo di carica interno (prima fase → assorbimento → mantenimento → nuovamente prima fase) e le tensioni di carica configurate sono attivi.
- L'inverter/caricabatterie indica lo stato di carica: massa, assorbimento, mantenimento, e così via.
- Lo stato di carica indicato dell'MPPT è: massa, assorbimento, mantenimento, e così via.
- Lo stato di carica indicato del caricabatterie CC-CC Orion XS è: massa, assorbimento, mantenimento, e così via.

• Inverter/caricabatterie (solo per MPPT e Orion XS)

- L'algoritmo di carica interno dell'MPPT e dell'Orion XS è disattivo, ma è controllato da un setpoint della tensione di carica proveniente dall'inverter/caricabatterie.
- Lo stato di carica indicato degli MPPT e dell'Orion XS è: Controllo est.

• Batteria

- L'algoritmo di carica interno è disattivo e il dispositivo è controllato dalla batteria.
- Lo stato di carica indicato dell'Inverter/caricabatterie è: Controllo est.
- Lo stato di carica indicato dell'MPPT e dell'Orion XS è: Controllo est. (i LED continuano a mostrare massa e assorbimento, mai mantenimento).

12.3.1. Effetti del DVCC quando è collegato più di un Multi/Quattro

Quando il DVCC è attivo, il sistema Multi/Quattro collegato alla porta VE.Bus integrata (unità singola o unità multiple configurate per il funzionamento in parallelo, a fase divisa o trifase) è controllato dal DVCC.

Il Multi/Quattro secondario collegato al dispositivo GX tramite un'interfaccia MK3-USB non è controllato dal DVCC per impostazione predefinita e funziona secondo la propria configurazione interna.

Il menu Controllo carica (Impostazioni → Configurazione del sistema → Controllo carica) include l'opzione "La batteria gestita controlla tutti i Multi e i Quattro". Quest'opzione viene visualizzata solo quando un Multi/Quattro aggiuntivo è collegato al dispositivo GX tramite un'interfaccia MK3-USB.

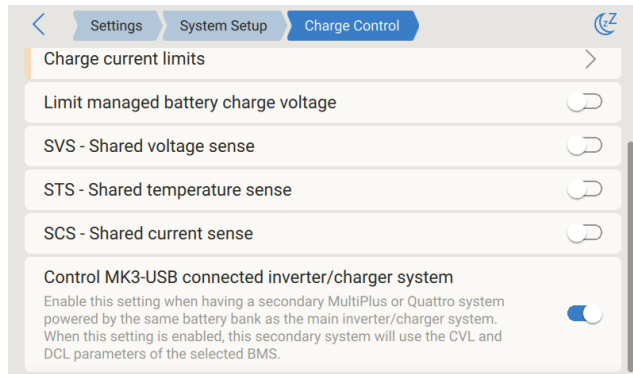
Se attivato (disattivato per impostazione predefinita), anche i dispositivi Multi/Quattro secondari collegati tramite MK3-USB sono controllati dalla batteria gestita (CAN-bus).

In questo caso, il Limite di tensione di carica (CVL), il Limite di corrente di scarica (DCL) e il Limite di corrente di carica (CCL) forniti dal BMS vengono duplicati per tutti i Multi e Quattro collegati. In questo modo, si garantisce che tutte le unità utilizzino la stessa tensione di carica e che interrompano la scarica se la batteria lo richiede.

Controllo limitato del CCL

Il CCL non viene distribuito o condiviso tra più inverter/caricabatterie. L'intero valore del CCL viene invece applicato a ogni unità controllata.

Questo comportamento è previsto per i sistemi in cui, ad esempio, un generatore è collegato al Multi/Quattro secondario. È responsabilità dell'installatore assicurarsi che il CCL non venga superato se più Multi/Quattro sono in carica contemporaneamente.



12.4. Caratteristiche del DVCC per tutti i sistemi

Le seguenti caratteristiche si applicano a tutti i tipi di sistema quando il DVCC è attivato, indipendentemente dal fatto che:

- Si utilizzi o meno l'Assistente ESS
- Il sistema utilizzi batterie al piombo o altre batterie standard
- Sia installata una batteria intelligente CAN-bus BMS

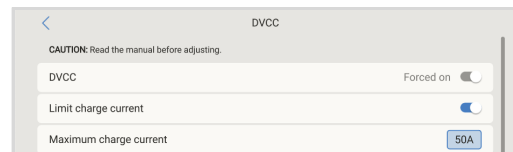
Queste funzioni sono attive in tutte le configurazioni in cui è attivo il DVCC.

12.4.1. Limite di corrente di carica

Il limite della corrente di carica è un'impostazione configurabile dall'utente che definisce la corrente di carica totale massima consentita nel sistema. È disponibile in: Impostazioni → Configurazione Sistema → Controllo della carica del dispositivo GX.

Nei sistemi in cui è attivo il DVCC le fonti di carica hanno la seguente priorità:

1. Caricabatterie solari MPPT (compreso MPPT RS)
2. Caricabatterie CC-CC Orion XS
3. Inverter/Caricabatterie (compresi Inverter RS e Multi RS)



Dettagli:

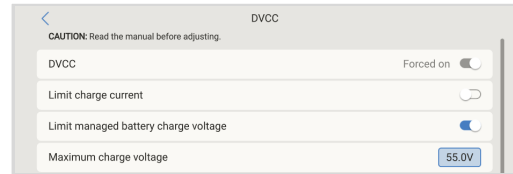
1. Se è collegato un CAN-bus BMS e il BMS richiede una corrente di carica massima diversa dall'impostazione configurabile dall'utente, verrà utilizzata la più bassa delle due.
2. Questo meccanismo funziona solo per gli inverter/caricabatterie di Victron, compresi Inverter RS, Multi RS e i Caricabatterie solari, inclusi gli MPPT RS e i caricabatterie CC-CC Orion XS. Altri caricabatterie, come gli Skylla-i, non sono controllati e la loro corrente di carica non viene presa in considerazione. Lo stesso vale per i dispositivi non collegati al dispositivo GX, come un alternatore. In altre parole, verrà controllata solamente la corrente di carica totale degli inverter/caricabatterie e di tutti i caricabatterie solari MPPT, nient'altro. Qualsiasi altra sorgente sarà considerata una corrente di carica aggiuntiva e non verrà contabilizzata, nemmeno se si installa un BMV o un altro monitor della batteria.
3. I carichi CC potrebbero non essere contabilizzati, a meno che non sia installato uno SmartShunt o un BMV-712 e non sia configurato correttamente come **Contatore CC**. Ad esempio, senza il monitor del carico CC, se si configura una corrente di carica massima di 50 A e i carichi CC assorbono 20 A, la batteria verrà caricata a 30 A e non ai 50 A consentiti. Quando lo SmartShunt è configurato come contatore CC, la corrente di carica massima è configurata su 50 A e lo shunt del sistema CC segnala un assorbimento di 25 A, i caricabatterie sono impostati per caricare a $50 + 25 = 75$ A.
Se si dispone di uno o più shunt configurati per "Sistema CC" (se sono più di uno, vengono sommati), il limite di corrente di carica DVCC compensa sia i carichi che i caricabatterie. Aggiungerà corrente di carica supplementare se è presente un carico e la sottrarrà se nel sistema CC è presente un altro caricabatterie. I "carichi" e le "sorgenti" CC non sono compensati in nessuna delle due direzioni.
4. La corrente assorbita dal sistema dall'inverter/caricabatterie viene compensata. Ad esempio, se vengono assorbiti 10 A per alimentare i carichi CA e il limite è impostato su 50 A, il sistema consentirà ai caricabatterie solari MPPT di caricare a un massimo di 60 A.
5. In qualsiasi situazione, il limite massimo di carica configurato in un dispositivo, ad esempio il Limite di corrente di carica impostato tramite VictronConnect o VEConfigure per caricabatterie CC-CC Orion XS, caricabatterie solari MPPT o inverter/caricabatterie, sarà ancora in vigore. Un esempio per illustrare tale situazione: se il sistema possiede un solo inverter/caricabatterie, nel VEConfigure o in VictronConnect la corrente di carica è configurata su 50 A e nel Dispositivo GX è configurato un limite di 100 A, pertanto, il limite operativo sarà di 50 A.
6. I limiti di corrente di carica DVCC non vengono applicati agli MPPT CC quando l'ESS è attivato come Consenti agli MPPT CC di esportare. Ciò serve a ottenere il massimo rendimento dai pannelli solari per l'esportazione.

12.4.2. Limite della tensione di carica applicata alle batterie gestite

Alcune batterie gestite, come BYD e Pylontech, possono richiedere una tensione di carica **ridotta** durante il periodo iniziale di messa in servizio. Ciò contribuisce a garantire un corretto bilanciamento delle celle nelle prime settimane di funzionamento.

La funzione Limitazione della tensione di carica della batteria gestita è progettata specificamente per questo scopo.

Quando è attiva, consente di ridurre temporaneamente la tensione massima di carica, anche se il BMS della batteria consente normalmente una tensione superiore.



- **Non usare questa funzionalità per altri scopi.**

Un uso improprio può impedire il bilanciamento delle celle, con conseguenti gravi squilibri a lungo termine.

- Se la tensione è impostata al di sopra del CVL (Charge Voltage Limit) del BMS della batteria, verrà applicato il valore inferiore.

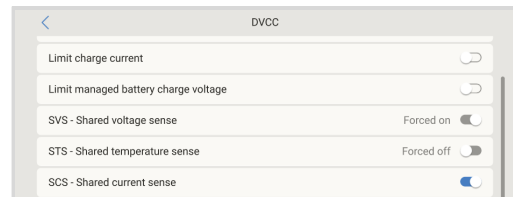
12.4.3. Rilevazione della Tensione Condivisa (SVS)

Questa funzione è compatibile con i dispositivi VE.Bus, i caricabatterie solari MPPT VE.Direct e VE.Can, i caricabatterie CC-CC Orion XS, nonché con gli Inverter RS e Multi RS.

Il sistema seleziona automaticamente la misura di tensione ottimale. Se disponibile, dà priorità alla tensione del BMS o di un monitor della batteria BMV. Se nessuno dei due è accessibile, il sistema sceglie come predefinita la tensione della batteria segnalata dal sistema VE.Bus. La tensione visualizzata sulla GUI corrisponde alla misura di tensione selezionata.

La Rilevazione della Tensione Condivisa (SVS) è attiva per impostazione predefinita se è attivo il DVCC. Può essere disattivata manualmente tramite un interruttore in Impostazioni → Configurazione Sistema → Controllo della carica. Tuttavia, la SVS (e il DVCC) è attiva forzatamente per il Lynx Smart BMS e il Lynx Smart BMS NG e non può essere modificata.

Si noti che SVS è disabilitato forzatamente per alcune batterie. Consultare la [pagina di compatibilità](#) della propria batteria.



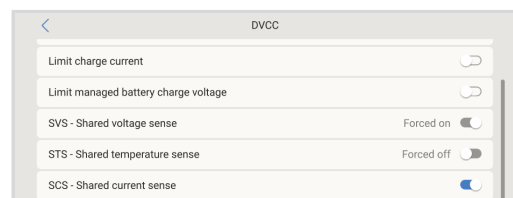
12.4.4. Rilevazione della Temperatura Condivisa (STS)

La STS consente al dispositivo GX di trasmettere la temperatura della batteria misurata a tutti gli inverter/caricabatterie collegati, ai caricabatterie solari MPPT e ai caricabatterie CC-CC Orion XS.

È possibile selezionare la sorgente di temperatura tra:

- BMV-702 / BMV-712
- SmartShunt
- Monitor della batteria Lynx Shunt VE.Can
- Ingresso temperatura del dispositivo GX (se disponibile)
- Inverter/caricabatterie Multi/Quattro
- Caricabatterie solare MPPT (con sensore installato)

Nota: La STS è disattivata forzatamente nel Lynx Smart BMS, nel Lynx Smart BMS NG e in alcune batterie. Consultare la [pagina di compatibilità della propria batteria](#).



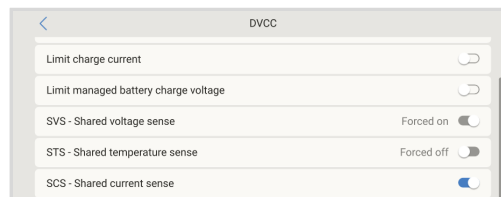
12.4.5. Rilevazione della Corrente Condivisa (SCS)

Questa caratteristica condivide la corrente della batteria, misurata da un monitor della batteria collegato al dispositivo GX, con tutti i caricabatterie solari MPPT e i caricabatterie CC-CC Orion XS.

Questi dispositivi possono utilizzare la corrente condivisa per il meccanismo della corrente di coda, che termina l'assorbimento quando la corrente della batteria scende al di sotto di una soglia stabilita. → Per sapere i dettagli di configurazione, consultare la documentazione del prodotto specifico.

Applicabile solo ai sistemi che non utilizzano ESS né una batteria gestita, poiché in questi casi il controllo della carica dei caricabatterie solari MPPT e Orion XS è esterno.

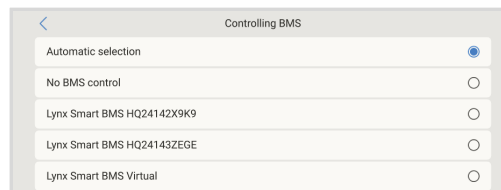
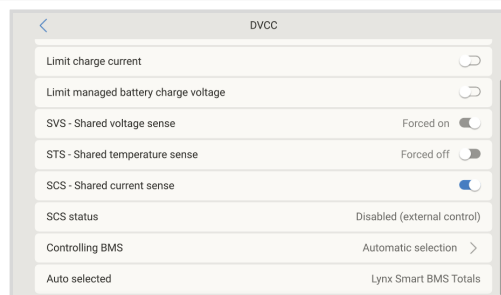
Nota: Il firmware del caricabatterie solare MPPT deve essere della versione v1.47 o successiva.



12.4.6. Controllo BMS

Per i sistemi con più BMS collegati, questa funzione consente di selezionare un BMS specifico per il DVCC. Consente inoltre di utilizzare un BMV o uno SmartShunt per il monitoraggio del SoC, configurando il BMV come monitor della batteria (Impostazioni → Configurazione Sistema → Batterie → Monitor della batteria), mentre il BMS rimane attivo per il DVCC.

Questa impostazione è disponibile nel menù Impostazioni → Configurazione Sistema → Controllo della carica del dispositivo GX.



12.5. Caratteristiche del DVCC quando si utilizza una Batteria CAN-bus BMS

Questa sezione è valida per tutti i sistemi che utilizzano un BMS della batteria intelligente collegato via CAN-bus.

□ Tranne il BMS Victron VE.Bus.

Tali BMS intelligenti inviano i seguenti parametri al dispositivo GX:

1. **Limite della tensione di carica (CVL):** la massima tensione di carica attualmente accettata dalla batteria.
2. **Limite della corrente di carica (CCL):** la corrente di carica massima richiesta dalla batteria.
3. **Limite della corrente di scarica (DCL):** la corrente di scarica massima richiesta dalla batteria.

Per questi tre parametri, alcuni tipi di batterie trasmettono valori dinamici. Ad esempio, determinano la corrente di carica massima in base alle tensioni delle celle, lo stato di carica o la temperatura. Altre marche utilizzano un valore fisso.

Per tali batterie non è necessario cablare delle connessioni Consenti la carica (ATC) e Consenti la scarica (ATD) agli ingressi AUX di un Multi o Quattro.



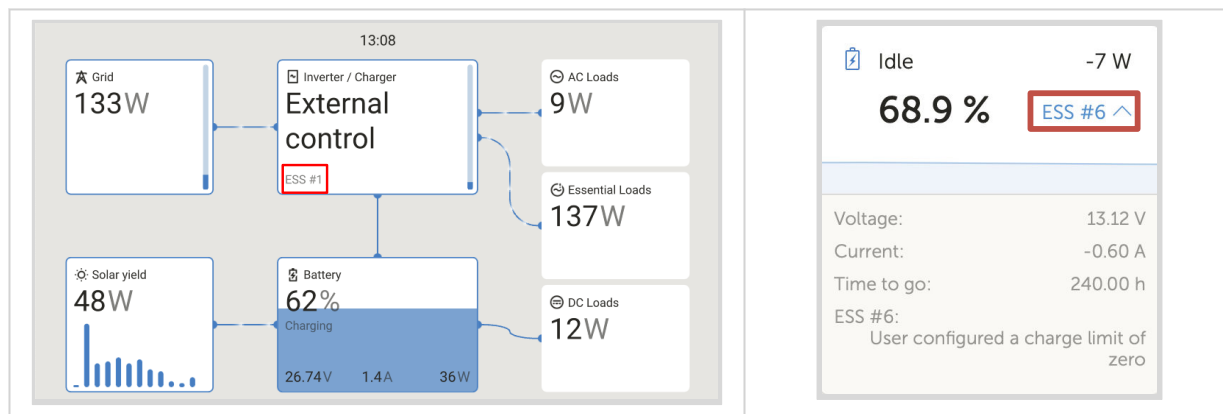
Durante il funzionamento in inversione (cioè in modalità isola), i Multi e i Quattro si spengono se la corrente di scarica massima è impostata a zero. Si riavviano automaticamente quando viene ripristinata la rete CA o quando il BMS aumenta la corrente di scarica massima.

Per ulteriori informazioni su come viene configurata la corrente di carica massima, compresa la priorità del solare, consultare la sezione precedente, [Limite di corrente di carica \[138\]](#).



È importante notare che la configurazione delle tensioni di carica o dei profili di carica in VEConfigure o VictronConnect non è necessaria e non ha alcun effetto. I Multi, i Quattro, i Multi e gli Inverter RS, i caricabatterie solari MPPT e i caricabatterie CC-CC Orion XS caricano utilizzando la tensione ricevuta dalla batteria tramite CAN-bus. Questa impostazione si applica anche ai sistemi con Lynx Smart BMS o Lynx Smart BMS NG collegati a un dispositivo GX.

12.6. DVCC per sistemi con Assistente ESS



- La modalità ESS “Conserva batterie cariche” funziona correttamente solo se il DVCC è attivo.
- Si impiega un offset solare fisso di 0,4 V (valori per sistemi a 48 V, dividere per 4 per quelli a 12 V) quando la modalità ESS è impostata su Ottimizzata, in combinazione con l'impostazione Alimenta eccesso di potenza caricabatterie solare attivata, o quando la modalità ESS è impostata su Conserva batterie cariche.
- Per sistemi con modalità ESS Ottimizzata e Ottimizzata (con BatteryLife): Il sistema ricaricherà automaticamente la batteria (dalla rete) quando il SoC cade un 5 % o più al di sotto del valore “SoC minimo” nel menù ESS. La ricarica si arresta quando raggiunge il SoC minimo.
- Visualizzazione dello stato dell'ESS nella panoramica grafica del dispositivo GX e nel VRM: Oltre allo stato di carica (Controllo Esterno o Massa/Assorbimento/Mantenimento), è possibile visualizzare i seguenti stati:

Stato ESS	Significato
#1	SoC basso: scarica disattivata
#2	Il BatteryLife è attivo
#3	Carica disattivata dal BMS
#4	Scarica disattivata dal BMS
#5	Carica lenta in corso (parte del BatteryLife, vedere più sopra)
#6	L'utente ha configurato un limite di carica pari a zero
#7	L'utente ha configurato un limite di scarica pari a zero

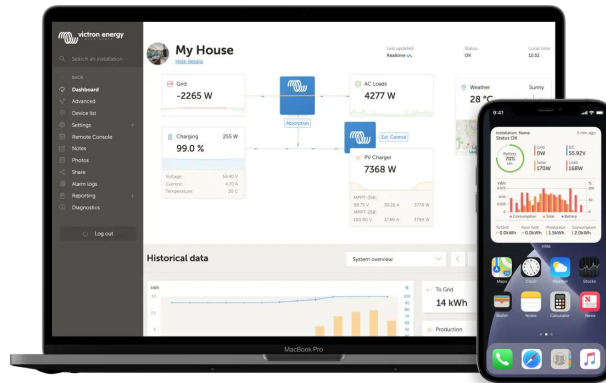
- Nota: Quando “FV abbinato a CC - immettere eccesso” è attivo con l'ESS, il sistema DVCC non applica alla batteria il limite di corrente di carica DVCC del FV. Questo comportamento è necessario per consentire l'esportazione. Si continuano ad applicare i limiti di tensione di carica.

Si continuano ad applicare anche i limiti di corrente di carica configurati nei livelli delle impostazioni dispositivo del singolo caricabatterie solare.

- Quando il BMS di un sistema ESS viene scollegato, i caricabatterie solari si arrestano e mostrano l'errore #67 - BMS assente (per ulteriori informazioni, vedere i [Codici Errore dei Caricabatterie Solari MPPT](#)).

13. Portale VRM

13.1. Introduzione al Portale VRM



Grazie al VRM (Victron Remote Monitoring) è possibile monitorare, controllare, gestire e ottimizzare a distanza i propri sistemi Victron Energy e identificare tempestivamente potenziali problemi impostando avvisi e allarmi.

Quando è connesso a Internet, il dispositivo GX sblocca un'ampia gamma di funzioni del [Portale VRM](#) e della [App VRM](#) per il monitoraggio, gli avvisi, la diagnostica, il controllo e la gestione. Le caratteristiche principali sono riassunte di seguito.

- **Accesso remoto:** Facile accesso a tutte le statistiche e allo stato del sistema online
- **Consolle Remota su VRM:** [\[149\]](#) Accesso e configurazione del sistema come se ci si trovasse di fronte ad esso
- **Aggiornamento del firmware da remoto:** Aggiornamento del firmware dei caricabatterie solari collegati e di altri prodotti Victron
- **Remote VEConfigure:** Scaricare e caricare i file Remote VEConfigure da e verso il Multi/Quattro collegato al dispositivo GX
- **Controlli remoti:** Controllo di dispositivi come la EV Charging Station, l'inverter/caricabatterie, il relè GX, il generatore e sistema ESS tramite il VRM
- Utilizzo dell'[App VRM per iOS e Android](#), compresi i [widget dell'APP VRM](#) sulla schermata iniziale del dispositivo mobile

Vedere il [capitolo Connettività Internet](#) per sapere come collegare il dispositivo a Internet.

Per una panoramica completa di tutte le caratteristiche e funzioni del portale VRM, consultare la [documentazione del portale VRM](#).

13.2. Registrazione nel VRM

Le istruzioni dettagliate sono contenute nel [documento Manuale di inizio del Portale VRM](#).

Si noti che il sistema deve prima trasmettere correttamente i dati al portale VRM. Se non è stata stabilita una connessione corretta, il sistema non può essere registrato nell'account utente VRM. In tal caso, consultare le sezioni [Risoluzione dei problemi di registrazione dei dati \[145\]](#) e [Consolle Remota su VRM - Risoluzione dei problemi \[150\]](#) qui di seguito.

Registrazione del dispositivo nel VRM dal touch screen

È possibile aggiungere un dispositivo GX al portale VRM direttamente da un touch screen fisico. L'IU fornisce un codice QR in Impostazioni → VRM, pertanto non è necessario leggere l'ID del portale sull'adesivo del dispositivo. Questa opzione è disponibile solo sui touch screen fisici come GX Touch 50, GX Touch 70 o Ekrano GX.

Registrazione del dispositivo nel VRM dal Consolle Remota

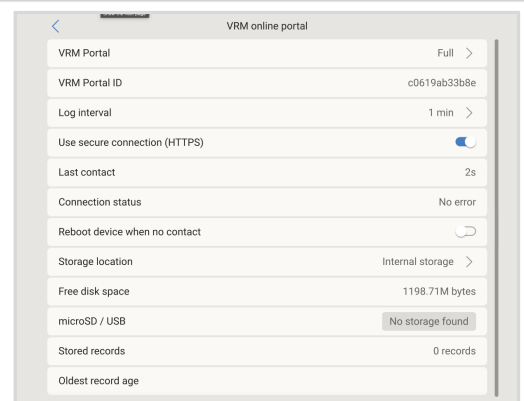
È possibile aggiungere un dispositivo GX al portale VRM tramite una Consolle remota. Nel menu Impostazioni → VRM è presente un pulsante di collegamento, pertanto non è necessario leggere l'ID del portale sull'adesivo del dispositivo.

13.3. Registrazione dei dati nel VRM

I registri dei dati vengono trasmessi al portale VRM via Internet, quando disponibili. Tutte le impostazioni rilevanti sono accessibili tramite Elenco dispositivi → Impostazioni → Portale online VRM nel menu del Portale VRM.

La trasmissione dei dati è progettata per funzionare in modo affidabile, anche con connessioni Internet scadenti. Le connessioni che subiscono una perdita di pacchetti sostenuta fino al 70 % sono comunque adeguate alla trasmissione dei dati, anche se può verificarsi un certo ritardo.

Si noti che la trasmissione del registro dati al VRM dipende dal [Impostazioni di accesso per Console remota e Pannello di controllo nel VRM \[149\]](#), che deve essere impostato su Completo (impostazione predefinita) o su Sola lettura.



Aggiunta di uno spazio di archiviazione esterno

Se il dispositivo GX non può trasmettere i registri al portale VRM, li memorizza internamente in una memoria non volatile, conservando i dati anche in caso di perdita di alimentazione o di riavvio.

Il buffer interno può ritenere i registri per diversi giorni. Per prolungare questo periodo, inserire una scheda microSD o una chiavetta USB. Controllare lo stato della memoria interna tramite il menu delle impostazioni. Quando si inserisce una memoria esterna, i registri memorizzati internamente vi vengono trasferiti automaticamente, evitando così la perdita di dati.

Indipendentemente dall'uso della memoria esterna, il dispositivo GX tenta continuamente di riconnettersi al portale VRM e di caricare i registri memorizzati. Anche con backlog importanti, i dati vengono trasmessi una volta ripristinata la connettività Internet. Tali dati vengono trasmessi in formato compresso per ridurre in modo significativo l'utilizzo della larghezza di banda rispetto alla trasmissione continua.

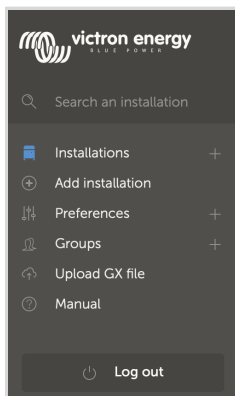
Requisiti dei dispositivi di memorizzazione

- File system supportati: FAT (12, 16, 32), exFAT, ext3 e ext4.
- Le schede MicroSD (SD e SDHC) fino a 32 GB sono in genere preformattate con FAT12, FAT16 o FAT32 e possono essere utilizzate immediatamente. Evitare di riformattarle con file system non supportati.

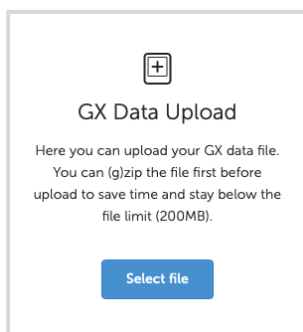
Trasferimento manuale dei registri dei dati al VRM

Nel caso dei dispositivi GX privi di connettività Internet permanente, i dati possono essere caricati manualmente utilizzando un computer:

1. Nel dispositivo GX, entrare in Impostazioni → VRM e selezionare Espelli memoria. Espellere sempre correttamente i dispositivi di archiviazione per evitare la perdita o il danneggiamento dei dati.
2. Rimuovere il dispositivo di archiviazione e inserirlo in un computer collegato a Internet.
3. Aprire un browser web ed entrare nel [Portale VRM](#).
4. Effettuare il log in ed entrare nel menu Impianti:



5. Cliccare su Carica file GX e seguire le istruzioni sullo schermo (tenere presente il limite massimo di 200 MB):



6. Dopo il caricamento, cancellare il file dal dispositivo di memoria prima di reinserirlo nel dispositivo GX. Anche se i caricamenti doppi non causano problemi, è meglio evitare le duplicazioni.

Requisiti dello spazio di memorizzazione:

- Circa 25 MB al mese (con un intervallo di registrazione di un minuto), a seconda dei dispositivi collegati.
- Una scheda microSD da 1 GB può contenere circa tre anni di dati, pertanto supera il periodo di conservazione di 6 mesi previsto dal VRM.
- Una volta piena, non vengono registrati altri dati.

Se vengono inseriti più dispositivi di archiviazione, il dispositivo GX utilizza il primo dispositivo inserito. Se viene rimosso, la registrazione continua internamente finché non viene inserita una nuova memoria esterna.

Rete watchdog: Riavvia dispositivo in assenza di contatto

Questa funzione opzionale (Impostazioni → VRM - disattivata per impostazione predefinita) riavvia il dispositivo GX se non riesce a connettersi al portale VRM. Configurare il "Ritardo di ripristino in mancanza di contatto" per impostare gli intervalli di riavvio. Ad esempio, impostando un ritardo di un'ora, il dispositivo si riavvia ogni ora fino al ripristino della connettività.

13.4. Risoluzione dei problemi di registrazione dei dati

Questa sezione fornisce istruzioni per la risoluzione dei problemi quando il dispositivo GX non riesce a trasmettere dati al Portale VRM.

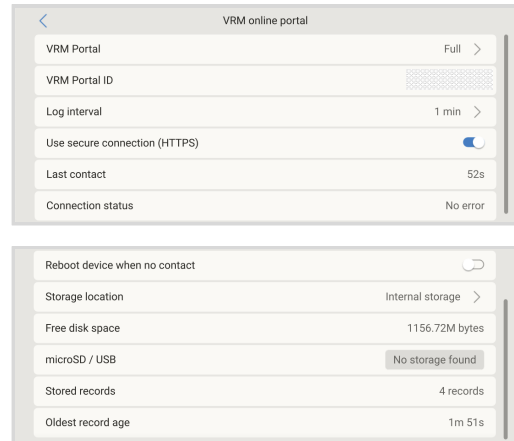
Controllo iniziale

Innanzitutto, verificare che il dispositivo GX sia collegato al portale VRM e confermare la trasmissione dei dati.



I problemi temporanei di connettività a Internet non devono preoccupare. Tutti i registri di dati non inviati saranno temporaneamente memorizzati sul dispositivo GX e caricati automaticamente una volta ripristinata la connettività.

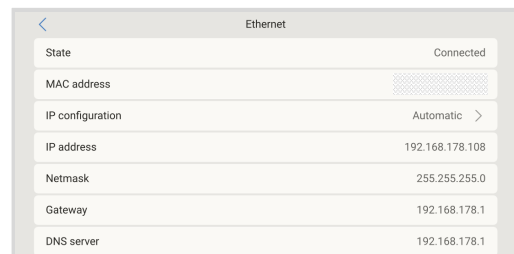
1. Verificare lo stato della connessione tra il dispositivo GX e il Portale VRM controllando il timestamp "Ultimo contatto" (Impostazioni → VRM → Ultimo contatto).
 - Se il timestamp rientra nell'intervallo di registro definito, la trasmissione dei dati funziona correttamente.
 - Se mostra dei trattini ("--"), il dispositivo GX non si è collegato con il portale VRM da quando è stato acceso.
 - Se viene visualizzato un timestamp insieme a un errore, il dispositivo GX ha trasmesso dati in precedenza, ma nel frattempo ha perso la connessione.
2. Controllare il valore "Registri memorizzati" nello stesso menu:
 - "Registri memorizzati" indica il numero di registri memorizzati e da inviare in un secondo momento.
 - Il valore 0 indica che tutti i dati sono stati trasmessi con successo al portale VRM.
 - Un valore superiore a 0 indica registri non inviati a causa di problemi di connettività, in genere accompagnati da un messaggio di errore descritto più avanti in questo capitolo.
 - Continuare a leggere se i problemi persistono.



Comunicazione necessaria per inviare registri di dati al Portale VRM:

1. **Connessione Internet affidabile:**
 - Preferire le connessioni Ethernet cablate.
 - Evitare le connessioni tethered o hotspot mobile, giacché non sono molto affidabili.
2. **Indirizzo IP corretto:**
 - In genere viene assegnato automaticamente dal router tramite DHCP.
 - In genere non è necessaria la configurazione manuale.
3. **Connessioni HTTP(S) in uscita:**
 - Deve consentire le connessioni a <http://ccgxlogging.victronenergy.com> sulle porte 80 e 443. Non dovrebbe essere un problema, a meno che non si tratti di reti aziendali molto specializzate.
 - Le configurazioni proxy non sono supportate.

Per ulteriori dettagli, consultare le FAQ [D15: Che tipo di rete si usa per il Cerbo GX \(porte TCP e UDP\)?](#) sui requisiti di rete.



Passi per la risoluzione dei problemi

1. Aggiornare il firmware:

- Assicurarsi che il firmware del dispositivo GX sia aggiornato (per maggiori dettagli, consultare il capitolo [Aggiornamenti firmware \[124\]](#)).

2. Verificare la connessione alla rete e a Internet:

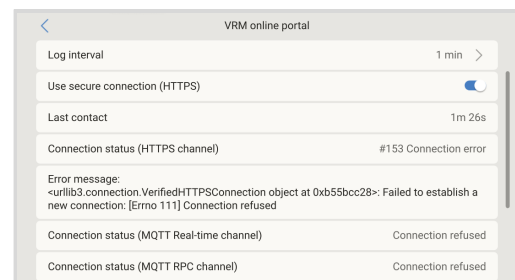
- Controllare l'assegnazione dell'indirizzo IP nelle impostazioni Ethernet o WiFi (Impostazioni → Connettività → Ethernet/WiFi → Configurazione IP → Automatico) e confermare:
 - Lo "Stato" mostra "Connesso".
 - L'indirizzo IP non inizia con "169".
 - Sono presenti Netmask, Gateway e server DNS.
- Se l'indirizzo IP inizia con 169, verificare se nella rete è presente un server DHCP funzionante. Il 99 % delle reti dispone di un server DHCP funzionante, che è attivo per impostazione predefinita su tutti i router ADSL, via cavo e sui router mobili più comuni. Se non è presente un server DHCP funzionante, configurare manualmente l'indirizzo IP come descritto nel capitolo [Configurazione IP manuale \[96\]](#).
- Per un GX GSM GX LTE 4G, vedere la [guida Risoluzione dei problemi](#) nel manuale del GX LTE 4G.
- **Problemi di Ethernet:**
 - Se lo "Stato" mostra "Scollegato", controllare gli indicatori del cavo e della connessione del dispositivo GX. Le due spie sul retro, dove si inserisce il cavo Ethernet RJ45, dovrebbero essere accese o lampeggianti. Se le due spie sono spente, indicano un problema di connessione.
- **Problemi del WiFi:**
 - "Nessun adattatore WiFi collegato": Reinserire il dongle WiFi.
 - Quando si utilizza il WiFi e lo "Stato" mostra "Non riuscito", è possibile che la password WiFi non sia corretta. Premere "Dimentica rete" e riprovare a connettersi con la password corretta.

Ethernet	
State	Connected
MAC address	
IP configuration	Automatic >
IP address	192.168.178.108
Netmask	255.255.255.0
Gateway	192.168.178.1
DNS server	192.168.178.1

WiFi	
State	Connected
Name	
Forget network?	<button>Forget</button>
Signal strength	41 %
IP configuration	Automatic >
IP address	192.168.178.107
Netmask	255.255.255.0

3. Controllare lo stato di Errore di connessione

- Entrare in Impostazioni → VRM → “Errore di connessione”:
- Se viene visualizzato un errore di connessione, il Cerbo GX non è in grado di comunicare con il database del VRM. La schermata mostrerà un codice di errore che indica il tipo di problema di connettività, nonché ulteriori dettagli per aiutare il personale IT a diagnosticare il problema.
 - **Errore #150 Testo di risposta inatteso:** La chiamata http/https è riuscita, ma la risposta non era corretta. Indica la presenza di una pagina di accesso al WiFi o alla rete, talvolta chiamata "captive portal", occasionalmente utilizzata da aeroporti, hotel, porti turistici o campeggi per camper. Non esiste una soluzione per far funzionare il dispositivo GX in una rete WiFi che richiede una pagina di login e/o l'accettazione dei termini di utilizzo.
 - **Errore #151 Risposta HTTP inattesa:** La connessione è riuscita, ma la risposta non indica un codice HTTP risultante corretto (generalmente 200). Può indicare che un proxy trasparente sta dirottando la connessione. Vedere l'errore #150 per alcuni esempi.
 - **Errore #152 Time-out della connessione:** Potrebbe indicare una connessione Internet di scarsa qualità o un firewall restrittivo.
 - **Errore #153 Errore di connessione:** Questo errore potrebbe indicare un problema di instradamento. Per ulteriori informazioni, esaminare il messaggio di errore specifico visualizzato. Nell'esempio qui di seguito, al dispositivo GX non è stato consentito l'accesso a Internet tramite il router.
 - **Errore #153 Problema di connessione:** In particolare, un problema legato a SSL. Questo errore potrebbe indicare un problema relativo a SSL. Controllare le impostazioni della data, dell'ora e del fuso orario sul dispositivo GX, poiché impostazioni errate possono causare errori SSL. Assicurarsi, inoltre, che il router non visualizzi una pagina speciale di esclusione di responsabilità, di accesso o di accettazione, che è comune nelle reti WiFi pubbliche in luoghi come aeroporti e hotel.
 - **Errore #154 Guasto DNS:** Assicurarsi di aver configurato un server DNS valido nel menù Ethernet o WiFi. Generalmente è assegnato automaticamente dal server DHCP di una rete.
 - **Errore #155 Errore di instradamento:** Il VRM non è raggiungibile. Questo errore si verifica se viene ricevuto un errore ICMP, il quale indica che non esiste un percorso verso il server VRM. Assicurarsi che il server DHCP assegni un percorso predefinito funzionante o che il gateway sia configurato correttamente per le configurazioni statiche.
 - **Errore #159 Errore sconosciuto:** è un errore generico per tutti gli errori che non possono essere classificati direttamente. In tali casi, il messaggio fornirà informazioni sul problema.



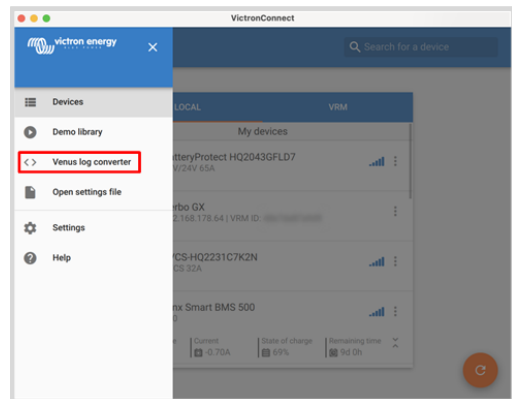
13.5. Analisi dei dati offline (senza VRM)

In situazioni in cui l'accesso a Internet non è disponibile, come nel caso di impianti remoti, i registri dei dati possono essere analizzati localmente senza caricarli sul portale VRM.

1. Installare VictronConnect in un portatile Windows o macOS.
2. Inserire la chiavetta USB o la scheda microSD contenente i file di registro dati del dispositivo GX.
3. Aprire VictronConnect e utilizzare la funzione Venus Log Converter per convertire i file di registro in fogli Excel per l'analisi.

Nota: Il Venus Log Converter è disponibile solo nelle versioni Windows e macOS di VictronConnect. Non è disponibile su iOS o Android.

Per istruzioni dettagliate, consultare la sezione [Importazione e conversione di un file di database della famiglia di prodotti GX](#) nel manuale di VictronConnect.

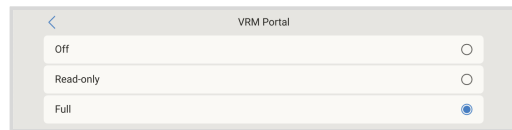


13.6. Impostazioni di accesso per Consolle remota e Pannello di controllo nel VRM

Il livello di accesso alla Consolle remota e al Pannello di controllo può essere configurato tramite il menu impostazioni del Portale VRM (Impostazioni → VRM → Portale VRM).

L'accesso completo è attivo per impostazione predefinita e consente di modificare le impostazioni direttamente tramite la Consolle remota o il Pannello di controllo della dashboard del VRM. Per una maggiore sicurezza o per ridurre l'utilizzo dei dati, l'accesso può essere impostato in sola lettura o disattivato.

La seguente tabella riassume come ogni impostazione influisca sulla trasmissione dei dati, sulla modalità in tempo reale, sul Pannello di controllo, sul VC-R e sugli aggiornamenti del firmware da remoto del VRM e aiuta nella scelta del livello appropriato per i propri requisiti operativi.



Opzione Portale VRM	Trasmissione dati normale	Modalità Tempo reale ⁽¹⁾	Pannello di controllo (sulla dashboard del VRM)	Nuova interfaccia utente del VRM	Interfaccia utente classica del VRM	VictronConnect Remote e Aggiornamenti del firmware da remoto del VRM
Pieno (predefinito)	Attivo	Attivo	Attivo	Attivo	Attivo ⁽³⁾	Attivo
Sola lettura	Attivo	Attivo	Disattivato	Attivo ⁽²⁾	Disattivato	Disattivato
Spento	Disattivato	Disattivato	Disattivato	Disattivato	Disattivato	Disattivato

⁽¹⁾ La disattivazione della modalità Tempo reale del VRM può essere eseguita nel Portale VRM. Può essere utile per ridurre l'uso della larghezza di banda in caso di connessioni costose.

⁽²⁾ Attivo, ma non è possibile modificare alcun controllo o impostazione.

⁽³⁾ Quando la funzione Consolle remota è stata attivata nelle impostazioni del GX.

13.7. Console Remota su VRM - Risoluzione dei problemi

Seguire questi passi per risolvere i problemi della Console Remota nel VRM:

1. Confermare la funzionalità di registrazione del portale VRM. Vedere [Registrazione dei dati nel VRM \[144\]](#) e [Risoluzione dei problemi di registrazione dei dati \[145\]](#). Senza questo passaggio, la Console remota del VRM non funzionerà.
2. Verificare che l'accesso al portale VRM sia impostato su "Completo" o "Sola lettura" (Impostazioni → VRM → Portale VRM). Fare riferimento a [Impostazioni di accesso per Console remota e Pannello di controllo nel VRM \[149\]](#).
3. Aggiornare il dispositivo GX all'ultima versione del firmware disponibile.
4. Dopo il riavvio, verificare che lo stato di connessione al menu del portale VRM Online mostri "Nessun errore". Se l'errore persiste, rivedere il punto 3 della sezione [Risoluzione dei problemi di registrazione dei dati \[145\]](#).
5. Verificare che il browser web possa accedere al seguente URL:
 - <https://ccgxlogging.victronenergy.com/> - Un errore 403 Forbidden o 405 Method Not Allowed conferma che la connettività HTTPS funziona correttamente.

Cliccare sul link per verificare. La visualizzazione di un messaggio di errore significa che tutto funziona correttamente. Se si verifica un timeout o un altro errore del browser, è possibile che la connessione sia bloccata da un firewall.

13.8. Istanze dispositivo VRM

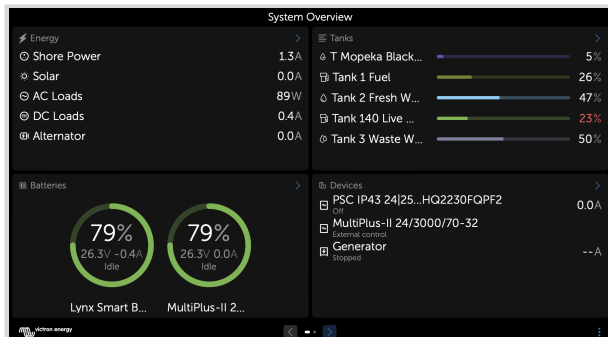
È possibile accedere alla pagina delle istanze dei dispositivi del VRM tramite Impostazioni → VRM → Istanze dei dispositivi VRM. Fornisce una panoramica di tutti i dispositivi collegati al GX e dei numeri di istanza VRM loro assegnati.

Le istanze dei dispositivi vengono utilizzate dal portale VRM per identificare in modo univoco i dispositivi dello stesso tipo presenti in un impianto. Ad esempio, se vengono collegati due caricabatterie solari, a ognuno di essi viene assegnato un numero di istanza univoco, in modo che appaiano e vengano registrati separatamente sul VRM.

- I dispositivi sono raggruppati per tipo di servizio e ordinati in ordine alfabetico all'interno di ogni gruppo, al fine di agevolare l'individuazione di un dispositivo specifico.
- Lo stesso numero di istanza utilizzato da tipi di dispositivi diversi non causa alcun conflitto; le istanze sono univoche solo all'interno di un tipo di servizio.
- Per modificare un'istanza del dispositivo, toccare il valore accanto al nome del dispositivo e inserire un nuovo numero. Se un dispositivo non supporta le istanze configurabili, il valore verrà visualizzato ma non potrà essere modificato.
- Dopo aver apportato le modifiche, apparirà un messaggio che chiederà di riavviare il dispositivo GX. Le modifiche all'istanza VRM verranno applicate dopo il riavvio del dispositivo.

14. Integrazione MFD Marine tramite App

14.1. Introduzione e requisiti



Un Glass Bridge è un MFD (Display Multifunzione) che integra un sistema per barche e uno stato di navigazione in un grande schermo o vari schermi al timone del natante, evitando così complicazioni di indicatori multipli, supporti e cablaggi.

Un sistema Victron può essere facilmente integrato in un MFD come si può vedere in questo video:



Funzionalità:

- Monitorizza lo stato della potenza banchina e del generatore.
- Monitorizza lo stato della batteria di una o più batterie. Utilizzando la tensione, ad esempio, dei caricabatterie, può anche visualizzare le batterie secondari, come le batterie di avviamento del Generatore.
- Monitorizza il dispositivo di conversione della potenza: caricabatterie, inverter, inverter/caricabatterie.
- Monitorizza la produzione fotovoltaica di un Caricatore Solare MPPT.
- Monitorizza i carichi in CA e i carichi in CC.
- Monitoraggio di livelli e temperature dei serbatoi
- Controlla il limite di corrente in ingresso della potenza banchina.
- Controlla l'inverter/caricabatterie: lo spegne, lo accende o lo imposta su solo caricabatterie.
- Opzionalmente, apre il pannello della Consolle Remota, consentendo l'accesso ad altri parametri.

Tenere presente che il monitoraggio e il controllo dei caricabatterie CA collegati tramite VE.Direct o VE.Can (ciò vale per i caricabatterie Smart IP43 e la serie Skylla) funzionano solo quando è collegata l'alimentazione da banchina.

Compatibilità con i dispositivi Victron:

- Tutti gli inverter/caricabatterie Victron: Da un dispositivo monofase a 500 VA, fino a un grande sistema trifase da 180 kVA, compresi i modelli di Multi, Quattro a 230 VCA e 120 VCA.
- Monitor della batteria: BMV-700, BMV-702, BMV-712, SmartShunt e più recenti, Lynx Shunt VE.Can, Lynx Ion BMS, Lynx Smart BMS e Lynx Smart BMS NG.
- Tutti i Regolatori di carica solare MPPT di Victron
- Sensori di temperatura e trasmettitori del serbatoio, come indicato nel presente manuale. Per conoscere i dispositivi supportati, vedere i capitoli [Collegamento dei prodotti Victron](#) e [Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron](#).

Componenti necessari:

- Sistema batteria.
- Dispositivo GX Victron (tutti i modelli sono compatibili)
- Inverter/caricabatterie Victron
- Monitor della batteria Victron
- Cavo di connessione di rete tra MFD e dispositivo GX (direttamente o tramite router di rete)
- Cavo adattatore di ethernet specifico per MFD (solo per alcune marche, vedere le informazioni particolareggiate nei link qui sotto)

Requisiti generali



Sul dispositivo GX, entrare in Impostazioni → Generali → Accesso e sicurezza e **impostare il profilo di sicurezza della rete locale su Non protetto**. Alcune marche di dispositivi multifunzione (Garmin sicuramente, altre è possibile) recuperano file quali icone o dati di configurazione dal dispositivo GX senza effettuare prima l'accesso. Se il profilo è impostato su Debole o Protetto, il dispositivo multifunzione non riesce a caricare l'app oppure visualizza ripetutamente una richiesta di accesso.

Utilizzo della App ad altri fini

L'app visibile sugli MFD è un'applicazione HTML5 ospitata sul dispositivo GX. È possibile accedervi anche da un normale PC (o dispositivo mobile) inserendo in un browser l'indirizzo: <http://venus.local/app/>, oppure sostituendo venus.local con l'indirizzo IP del GX.

14.2. Integrazione MFD Raymarine

14.2.1. Introduzione

Questo capitolo spiega come collegarsi agli MFD Raymarine utilizzando una connessione Ethernet. Inoltre, l'ultimo capitolo spiega le specifiche Raymarine per il collegamento a NMEA 2000.

La tecnologia di integrazione utilizzata si chiama [LightHouse Apps](#) di Raymarine.

Si noti che esiste un metodo alternativo di collegamento, ovvero NMEA 2000. Per i dettagli consultare il capitolo [Integrazione degli MFD Marittimi da parte di NMEA 2000](#).

14.2.2. Compatibilità

L'integrazione MFD è compatibile con gli MFD Axiom, Axiom Pro e Axiom XL in esecuzione su LightHouse 3 e Lighthouse 4. I display multifunzione delle serie eS e gS aggiornati a LightHouse 3 non sono compatibili.

Per la compatibilità degli MFD Raymarine è necessario almeno LightHouse v3.11, rilasciato a novembre 2019.

Per quel che riguarda Victron, tutti i dispositivi GX sono utilizzabili e compatibili. Per informazioni dettagliate sulla compatibilità dei prodotti con gli inverter/caricabatterie e altri componenti, consultare il capitolo principale sull'[integrazione degli MFD marittimi tramite app](#).

14.2.3. Cablaggio

L'MFD deve essere collegato al dispositivo GX tramite Ethernet. Non è possibile collegarlo tramite WiFi. Per la connessione Ethernet è necessario un adattatore RayNet.

Gli adattatori RayNet possono essere acquistati da Raymarine:

Codice articolo di Raymarine	Descrizione
A62360	RayNet (F) a RJ45 (M) - 1 m
A80151	RayNet (F) a RJ45 (M) - 3 m
A80159	RayNet (F) a RJ45 (M) - 10 m
A80247	RayNet (F) a RJ45 (F) Adattatore
A80513	Cavo adattatore RayNet maschio a RJ45

Per collegare il dispositivo GX anche a Internet, utilizzare il WiFi. Se l'MFD Axiom è collegato a Internet (tramite WiFi), condividerà automaticamente la connessione con il dispositivo GX tramite Ethernet.



Il collegamento di un MFD Axiom a un router di rete tramite Ethernet provoca conflitti di indirizzi IP, a causa del server DHCP integrato nell'MFD Axiom.



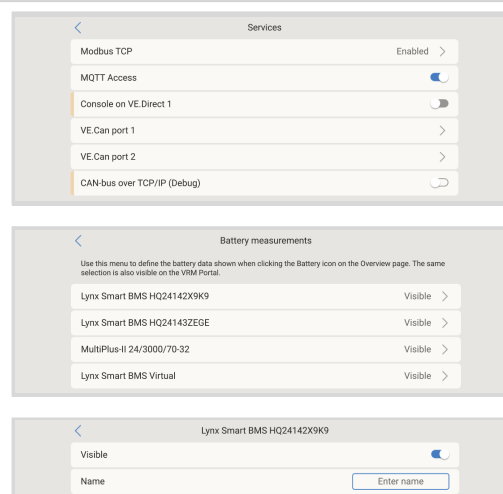
Non è possibile utilizzare un GX GSM o GX LTE 4G, a causa del server DHCP integrato nell'MFD Axiom.



A partire da Raymarine LightHouse v3.15, è disponibile un'opzione per attivare il DHCP. Disattivare questa opzione non significa che l'MFD Axiom funzionerà con router di rete di terze parti. Per ulteriori informazioni, consultare [questo post della Victron Community](#).

14.2.4. Configurazione del dispositivo GX

1. Nel dispositivo GX di Victron, entrare in Impostazioni → Integrazioni e attivare l'Accesso MQTT.
2. Quindi, entrare in Impostazioni → Configurazione Sistema → Batterie → Misurazioni della batteria e impostare quali batterie si desiderano visualizzare sull'MFD e con quale nome.
3. Per imbarcazioni, camper e altre applicazioni che utilizzano carichi CC, come l'illuminazione, e hanno installato un monito della batteria, assicurarsi di attivare l'impostazione "Possiede impostazione sistema CC". Per ulteriori informazioni, consultare il capitolo [Struttura del menù e parametri configurabili](#).



Non sono necessarie altre impostazioni, come indirizzi IP o simili, poiché gli MFD Axiom dispongono di un server DHCP integrato.



Se l'app è raggiungibile ma richiede ripetutamente di effettuare l'accesso, oppure se non viene caricata un'icona, impostare Impostazioni → Generali → Accesso e sicurezza, Profilo di sicurezza della rete locale del dispositivo GX su Non protetto.

14.2.5. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Raymarine)

I moderni MFD Raymarine Axiom sono in grado di visualizzare fino a 16 livelli del serbatoio, mentre gli MFD più piccoli, come l'i70 o l'i70s, possono visualizzare fino a 5 serbatoi.

Si applicano le seguenti restrizioni:

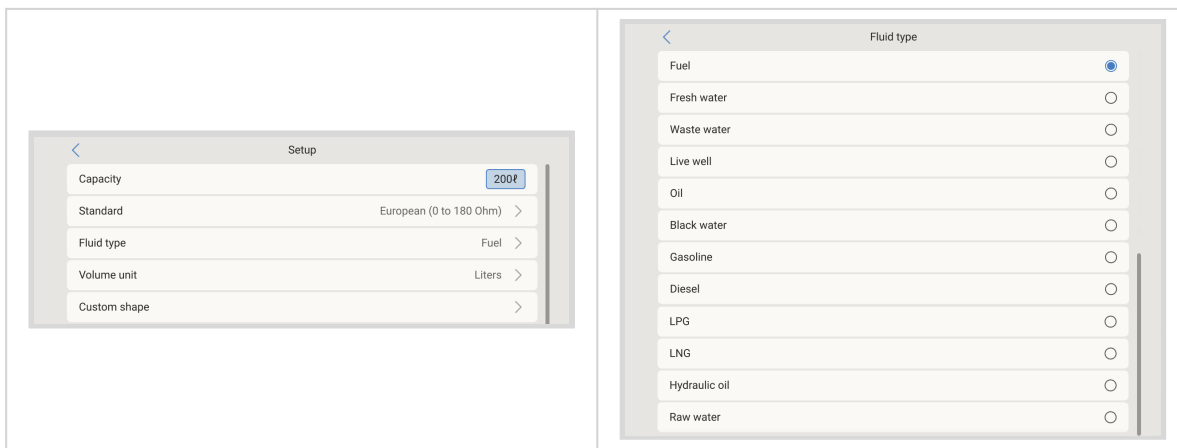
1. Attualmente, l'Axiom può visualizzare solo i tipi di fluido Carburante (per difetto), Acqua dolce, Acque reflue, alias Acque grigie, Vivaio, Acque nere e Benzina. Gli altri tipi di fluido, come GNL, GPL, Olio idraulico e Diesel, non vengono visualizzati. Si tratta di una limitazione di Raymarine, che potrebbe cambiare con un futuro aggiornamento del firmware. Tuttavia, è possibile configurare uno specifico tipo di fluido di un trasmettitore del serbatoio nel menu del dispositivo GX scegliendo uno di quelli supportati e poi rinominare il serbatoio nelle relative impostazioni Axiom (Dettagli imbarcazione > Configura serbatoi > Impostazioni serbatoio) assegnandogli un nome a piacere, ad esempio GPL, che viene quindi visualizzato come serbatoio GPL sulla dashboard.
2. L'i70 e l'i70s visualizzano fino a 5 serbatoi il cui tipo di fluido deve essere Carburante. Tutti gli altri tipi di fluido non vengono visualizzati.
3. Per i requisiti di istanziazione, vedere la sezione [Requisiti di istanziazione quando si utilizza Raymarine](#) più avanti.
4. Sono supportati tutti i trasmettitori del serbatoio menzionati nel capitolo [Collegamento dei prodotti Victron](#) e [Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron](#).

Configurazione passo-passo

Prima di procedere con i passi seguenti, è necessario collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 a cui è collegato l'MFD. Utilizzare il nostro [cavo maschio micro-C VE.Can a NMEA 2000](#) per collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 e assicurarsi che l'uscita NMEA 2000 della porta VE.Can sia attiva nel dispositivo GX.

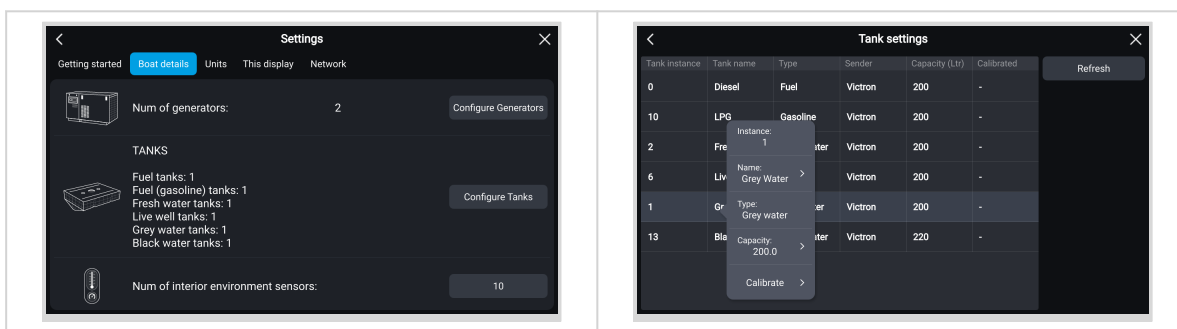
La procedura riportata di seguito non sostituisce il manuale Raymarine; assicurarsi di leggere la documentazione che accompagna il proprio MFD Raymarine. Visitare il sito web dei [Manuali e Documenti Raymarine](#) per vedere la versione più recente

1. Collegare i sensori del serbatoio al dispositivo GX.
2. Assicurarsi che i sensori del serbatoio siano impostati su un tipo di fluido supportato dall'MFD.



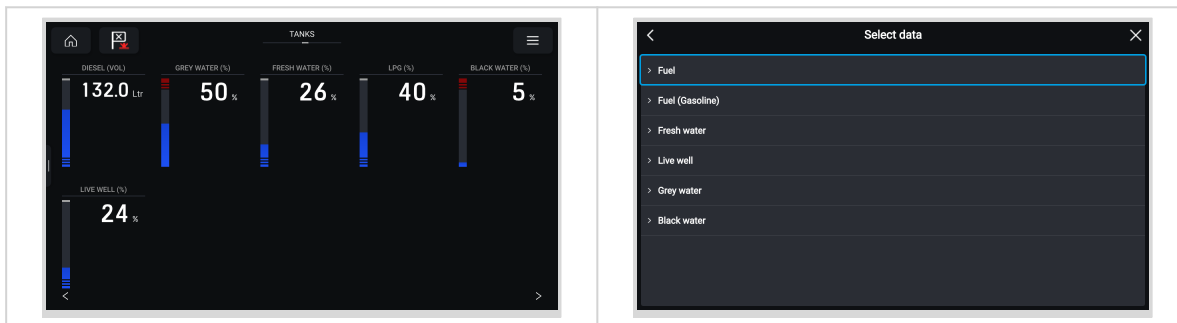
Questa operazione viene eseguita nel menu di configurazione del sensore del serbatoio nella Consolle Remota - Elenco dispositivi → [proprio_sensore_serbatoio] → Impostazione → Tipo di fluido

3. Sull'MFD Axiom, entrare in Impostazioni > Dettagli imbarcazione > Serbatoi > Configura serbatoi e verificare che siano elencati tutti i sensori dei serbatoi.



Toccando brevemente sul rispettivo serbatoio, è possibile rinominarlo assegnandogli un nome significativo, che verrà poi visualizzato sulla dashboard.

4. Aprire la dashboard SERBATOI o impostare una nuova pagina per visualizzare i serbatoi.



Toccando a lungo su uno dei serbatoi è possibile effettuare ulteriori configurazioni, ad esempio selezionare il serbatoio da visualizzare o, se disponibile, cambiare l'unità di misura da percentuale a volume.

14.2.6. Installazione passo-passo

1. Collegare il cavo adattatore RayNet all'MFD

2. Collegare l'estremità RJ45 del cavo adattatore RayNet alla porta Ethernet del dispositivo GX
3. Sull'MFD entrare in Apps e selezionare il logo Victron
4. E... ecco fatto. Tutte le informazioni possono ora essere visualizzate in un'unica schermata:

Carichi CC, Informazioni sulla batteria, Connessione all'alimentazione da banchina, Produzione solare, Carichi CA, Controllo dell'inverter e del generatore e possibilità di aprire la Consolle Remota

Questo video mostra i passaggi esatti:



Dopo aver collegato il cavo Ethernet al dispositivo GX, questo riceve un numero IP dal DHCP di Axiom. Se si avvia l'app di Victron sull'Axiom e viene visualizzato il messaggio "dispositivi hardware non trovati", basta riavviare l'Axiom e... funziona!

14.2.7. NMEA 2000

Oltre al collegamento via Ethernet, è possibile collegare un MFD Raymarine al sistema Victron utilizzando NMEA 2000. Se non si è familiarizzati con NMEA 2000 e Victron, iniziare a leggere il capitolo [Integrazione degli MFD Marittimi da parte di NMEA 2000](#).

Le sezioni seguenti illustrano le specifiche di NMEA 2000 quando si collega Victron a un MFD Raymarine.

14.2.8. PGN generici e supportati

Per configurare le sorgenti dati sul Raymarine, entrare in Impostazioni > Rete > Sorgenti > Avanzate.

Se si dispone di più di una batteria, assicurarsi di regolare le impostazioni di Axiom in base alla quantità corretta di batterie.

Raymarine supporta i seguenti PGN relativi a Victron:

PGN	Descrizione
127505	Livello del fluido (livelli del serbatoio)
127506	Stato dettagliato della CC (stato di carica, tempo rimanente)
127507	Stato del caricabatterie
127508	Stato della batteria (tensione e corrente della batteria)
127509	Stato dell'inverter

Si noti che *J1939 - Dati CA* non è supportato da Raymarine.

Quando la rete NMEA 2000/STNG dispone di dati GPS, il dispositivo GX li vede come sorgente GPS ed è in grado di utilizzare la posizione GPS nel VRM.

14.2.9. Requisiti di istanziazione quando si utilizza Raymarine

Dettagli sull'istanziamento fluido:

- Raymarine i70: il numero massimo di livelli del serbatoio è 5; istanza del fluido 0-4 e il tipo deve essere carburante
- Raymarine i70s: il numero massimo di livelli del serbatoio è 5; l'istanza del fluido va da 0 a 4 e il tipo deve essere carburante
- MFD Axiom: la versione 4.1.75 di Lighthouse consente di collegare un massimo di 16 serbatoi; istanza fluido 0-15

14.2.10. Prima di LightHouse 4.1.75

Se c'è più di una ie. In caso di SmartShunt nella rete NMEA 2000, o di un caricabatterie solare e uno SmartShunt, o qualsiasi altro dispositivo che trasmetta lo stesso tipo di PGN, è necessario modificare le istanze dei dati di questi PGN per rendere univoca ogni istanza dei dati.

In genere si tratta dell'istanza Batteria, utilizzata nei PGN Stato batteria e Stato dettagliato CC.

Per sapere come fare, vedere qui: [Modifica delle istanze NMEA 2000](#), sezione Istanze dati. Richiede un'interfaccia Actisense NGT-1 NMEA 2000 a PC (USB).



Il requisito dell'univocità globale delle istanze di dati per un PGN è specifico di Raymarine. Altri marchi non lo richiedono. E, sebbene forse non sia questo il punto, anche lo standard NMEA 2000 non lo richiede. Più precisamente, si legge: Le istanze di dati devono essere univoche negli stessi PGN trasmessi da un dispositivo. Le istanze di dati non devono essere globalmente univoche nella rete"

14.2.11. LightHouse 4.1.75 e versioni successive

A partire dalla versione 4.1.75 di LightHouse, le istanze della batteria non devono più essere univoche. Ciò significa che si può lasciare l'istanza della batteria al suo valore per difetto, che in genere è impostato su 0. Le batterie vengono rilevate automaticamente dal display di Axiom.

14.3. Integrazione MFD Navico

14.3.1. Introduzione

Navico è il marchio generale che si trova dietro gli MFD B&G, Simrad e Lowrance.

Questo capitolo spiega come collegarsi agli MFD Navico utilizzando una connessione Ethernet.

Assicurarsi di studiare anche il capitolo sull'[Integrazione degli MFD marittimi da parte delle App](#).

Si noti che esiste un metodo alternativo di collegamento, ovvero NMEA 2000. Per maggiori dettagli, consultare il capitolo [Integrazione degli MFD Marittimi da parte di NMEA 2000](#).

14.3.2. Compatibilità

Hardware compatibile con Navico:

	Prodotto	Dimensioni del display							Osservazioni
Simrad	NSO EVO3/S					16	19	24	
	NSS EVO3/S	*	9		12	16			NSS7 EVO3 è compatibile
	IDS		9		12				
	NSX	7	9		12				Utilizza un browser diverso. Attualmente non tutte le funzioni sono supportate.
	Go*	7*	9		12				Go5 non è compatibile Go7 XSR è compatibile, mentre Go7 XSE non lo è
B&G	Zeus ³ /3S Glass Helm					16	19	24	
	Zeus ³ /3S	*	9		12	16			Zeus ³ 7 è compatibile
	Zeus S	7	9		12				Utilizza un browser diverso. Attualmente non tutte le funzioni sono supportate.
	Vulcan*	7*	9		12				Vulcan 5 non è compatibile Vulcan 7R e 7FS non sono compatibili
Lowrance	HDS Pro		9	10	12	16			
	HDS Live	7	9		12	16			
	HDS Carbon	7	9		12	16			

	Prodotto	Dimensioni del display							Osservazioni
	Elite FS	7	9						

Si noti che questa caratteristica funziona anche nel Simrad NSS evo2 e B&G Zeus², ma solo in modo limitato. Inoltre, non è ufficialmente supportata da Victron o Navico e non sono previste nuove versioni del software per risolvere eventuali problemi. In altre parole, non è una configurazione supportata da Navico.

Al momento non è possibile controllare l'App Victron MFD se non tramite il touch screen. Ciò significa che non è possibile utilizzare:

- Controlli locali, ad esempio il tasto a rotella e i tasti freccia
- Simrad OP50
- B&G ZC2

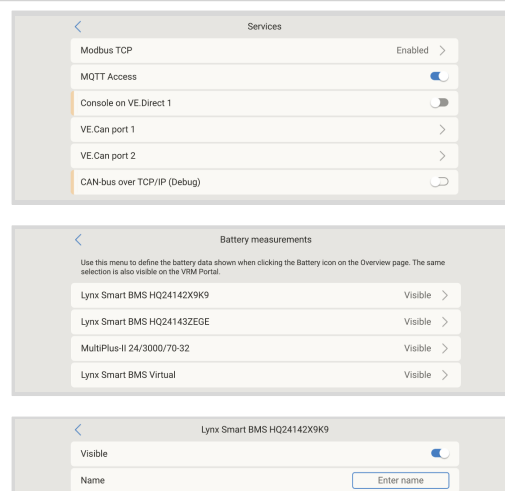
14.3.3. Cablaggio

Il dispositivo Navico deve essere collegato al dispositivo GX tramite Ethernet. Non è possibile collegarlo tramite WiFi. Per la connessione Ethernet è necessario un adattatore Navico, poiché gli MFD Navico sono dotati di un connettore rotondo impermeabile sul retro. Gli adattatori possono essere acquistati da Navico:

- ETHADAPT-2M 127-56
- CAVO RJ45M-5F ADATT ETH NON IMPERMEABILE

14.3.4. Configurazione del dispositivo GX

1. Nel dispositivo GX di Victron, entrare in Impostazioni → Integrazioni e attivare l'Accesso MQTT.
2. Quindi, entrare in Impostazioni → Configurazione Sistema → Batterie → Misurazioni della batteria e impostare quali batterie si desiderano visualizzare sull'MFD e con quale nome.
3. Per imbarcazioni, camper e altre applicazioni che utilizzano carichi CC, come l'illuminazione, e hanno installato un monitor della batteria, assicurarsi di attivare l'impostazione "Possiede impostazione sistema CC". Per ulteriori informazioni, consultare il capitolo [Struttura del menù e parametri configurabili](#).



Non sono necessarie altre impostazioni, come indirizzi IP o simili. Il [dispositivo GX](#) e i dispositivi Navico si collegano tra loro utilizzando una tecnologia chiamata indirizzamento linklocal.

È possibile collegare il router alla stessa LAN e, di conseguenza, collegare il dispositivo GX a Internet. Il dispositivo GX può anche essere collegato a Internet tramite WiFi o mediante un [GX LTE 4G](#).

Tenere presente che il GX LTE 4G può essere utilizzato solo se l'MFD e il dispositivo GX sono collegati direttamente tra loro, senza router.



Se l'app è raggiungibile ma richiede ripetutamente di effettuare l'accesso, oppure se non viene caricata un'icona, impostare Impostazioni → Generali → Accesso e sicurezza, Profilo di sicurezza della rete locale del dispositivo GX su Non protetto.

14.3.5. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Navico)

I moderni MFD Navico, come la serie Simrad NSO EVO3, sono in grado di visualizzare diversi tipi di livelli dei serbatoi.

Si applicano le seguenti restrizioni:

1. Attualmente, un MFD Simrad compatibile può visualizzare solo i tipi di fluido Carburante (per difetto), Acqua, Acque reflue, alias Acque grigie, Vivaio, Olio e Acque nere. Gli altri tipi di fluido, come GNL, GPL e Diesel, non vengono visualizzati. Si tratta di una limitazione di Simrad, che potrebbe cambiare con un futuro aggiornamento del firmware dell'MFD.

Tuttavia, è possibile configurare uno specifico tipo di fluido di un trasmettitore del serbatoio nel menu del dispositivo GX scegliendo uno di quelli supportati e poi rinominare il serbatoio nelle impostazioni del serbatoio MFD assegnandogli un nome a piacere, come GPL, che viene quindi visualizzato come serbatoio GPL sulla dashboard.

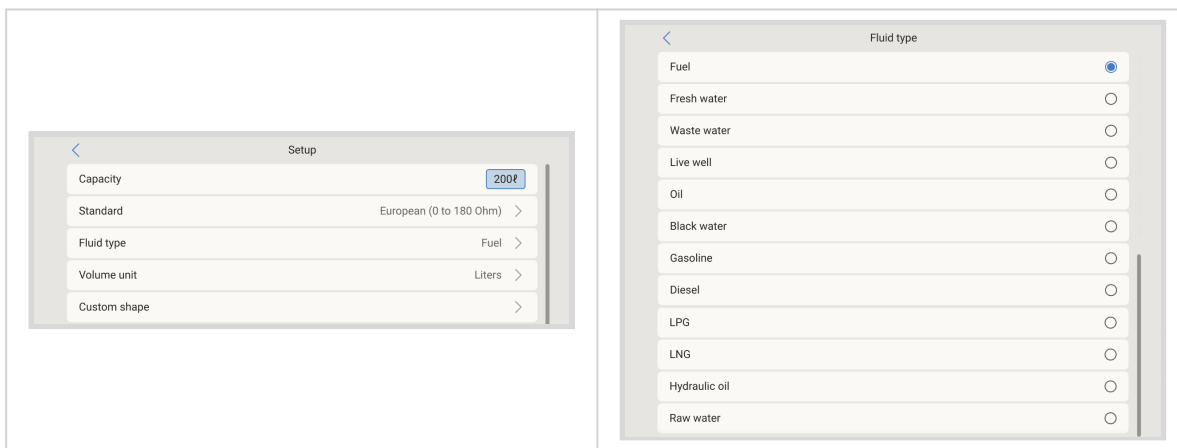
2. Sono supportati tutti i trasmettitori del serbatoio menzionati nel capitolo [Collegamento dei prodotti Victron](#) e [Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron](#).

Configurazione passo-passo

Prima di procedere con i passi seguenti, è necessario collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 a cui è collegato l'MFD. Utilizzare il nostro [cavo maschio micro-C VE.Can a NMEA 2000](#) per collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 e assicurarsi che l'uscita NMEA 2000 della porta VE.Can sia attiva nel dispositivo GX.

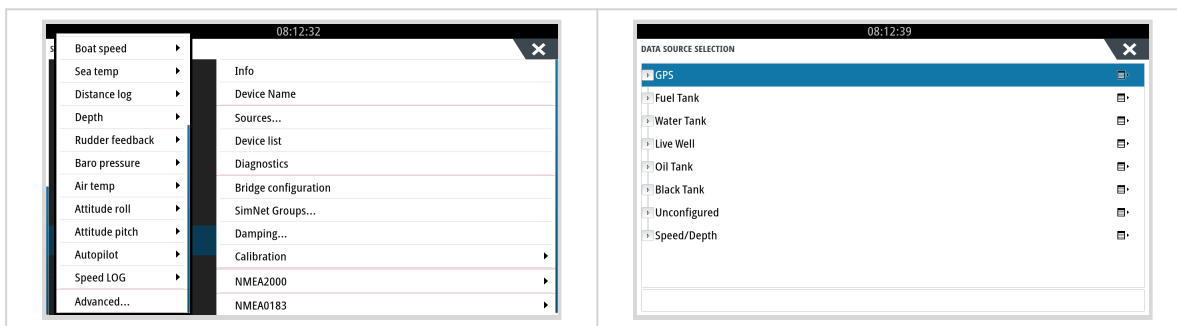
La procedura riportata di seguito non sostituisce il manuale Simrad; assicurarsi di leggere la documentazione Simrad che accompagna l'MFD; vi sono alcune differenze nella navigazione dei menu dei vari MFD.

1. Collegare i sensori del serbatoio al dispositivo GX.
2. Assicurarsi che i sensori del serbatoio siano impostati su un tipo di fluido supportato dall'MFD.

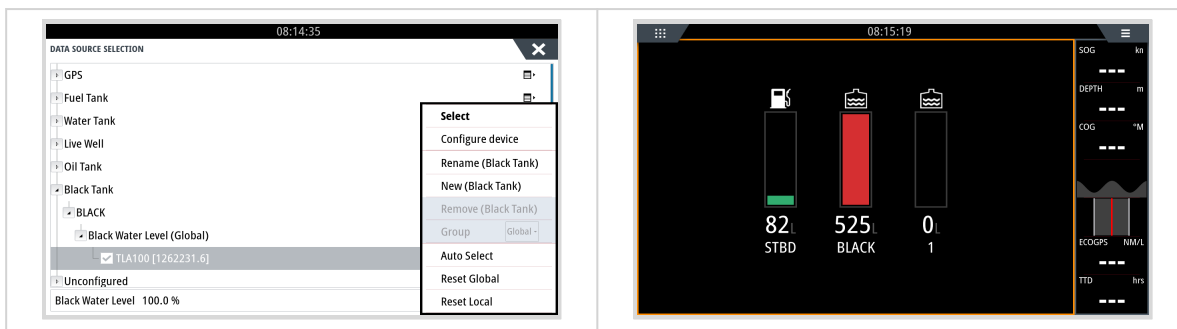


Questa operazione viene eseguita nel menu di configurazione del sensore del serbatoio nella Consolle Remota - Elenco dispositivi → [proprio_sensore_serbatoio] → Impostazione → Tipo di fluido

3. Sull'MFD Simrad, entrare in Impostazioni > Rete > Sorgenti > Avanzate > Sorgenti dati e verificare che siano elencati tutti i sensori dei serbatoi. I sensori del serbatoio dovrebbero essere identificati automaticamente dal sistema. In caso contrario, attivare la funzione dall'opzione avanzata della finestra di dialogo Impostazioni di sistema.



4. Selezionando un sensore del serbatoio dal menu di selezione della sorgente dati, vengono visualizzati ulteriori dettagli e opzioni di configurazione, come il tipo di fluido, la posizione o il nome personalizzato. Infine, aprire una dashboard o crearne una personalizzata e posizionare i sensori del serbatoio come si desidera.



14.3.6. Installazione passo-passo

1. Collegare il cavo UTP all'MFD
2. Collegare l'altra estremità del cavo UTP alla porta Ethernet del dispositivo GX
3. Entrare in Apps dell'MFD e selezionare il logo Victron Energy, che apparirà dopo alcuni secondi
4. E... ecco fatto. Tutte le informazioni possono ora essere visualizzate in un'unica schermata:

Carichi CC, Informazioni sulla batteria, Connessione all'alimentazione da banchina, Produzione solare, Carichi CA, Controllo dell'inverter e del generatore e possibilità di aprire la Consolle Remota

Questo video mostra i passaggi esatti:



14.3.7. NMEA 2000

Oltre alla connessione via Ethernet, un MFD Navico può essere collegato al sistema Victron utilizzando NMEA 2000. Se non si è familiarizzati con NMEA 2000 e Victron, iniziare a leggere il capitolo [Integrazione degli MFD Marittimi da parte di NMEA 2000](#).

L'MFD può essere facilmente configurato per visualizzare i dati del dispositivo GX. Non è necessario cambiare alcuna istanza.

Per configurare le sorgenti dati sull'MFD, entrare in Impostazioni > Rete > Sorgenti > Avanzate.

14.3.8. PGN generici e supportati

Per configurare le sorgenti dati sull'MFD Navico, entrare in Impostazioni > Rete > Sorgenti > Avanzate.

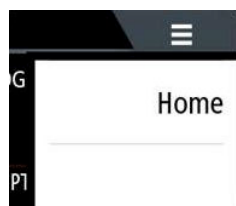
Sono supportati i seguenti PGN relativi a Victron:

PGN	Descrizione
127505	Livello del fluido (serbatoi)
127506	Stato dettagliato della CC (stato di carica, tempo di utilizzo)
127507	Stato del caricabatterie
127508	Stato della batteria (tensione e corrente della batteria)
127509	Stato dell'inverter
J1939	PGN CA

14.3.9. Risoluzione dei problemi

D1: La pagina MFD mostra informazioni obsolete o mostra la pagina dei problemi di connessione, ma il dispositivo GX è in funzione e connesso e l'icona Victron è presente nella pagina iniziale.

R1: Provare a ricaricare la pagina premendo il menu in alto a destra e selezionando HOME.



14.4. Integrazione MFD Garmin

14.4.1. Introduzione

Questo capitolo spiega come collegarsi agli MFD Garmin utilizzando una connessione Ethernet. La tecnologia di integrazione utilizzata si chiama [Garmin OneHelm](#).

Assicurarsi di studiare anche il capitolo sull'[Integrazione degli MFD marittimi da parte delle App](#).

Si noti che esiste un metodo alternativo di collegamento, ovvero NMEA 2000. Per maggiori dettagli, consultare il capitolo [Integrazione degli MFD Marittimi da parte di NMEA 2000](#).

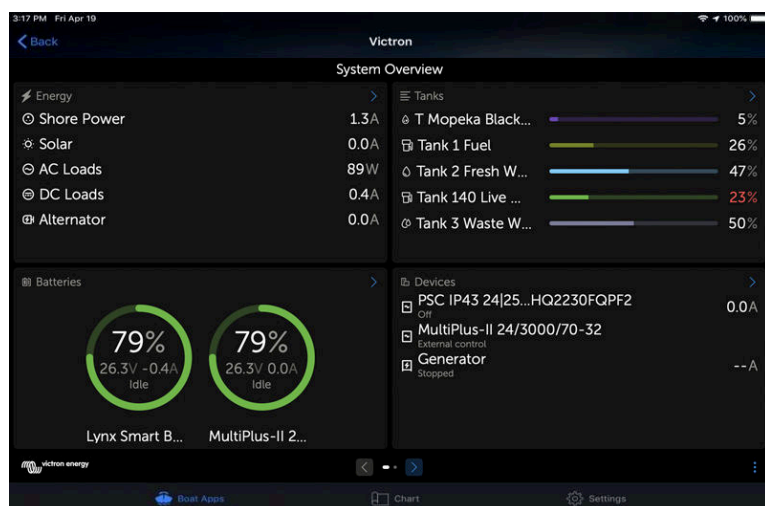
14.4.2. Compatibilità

OneHelm è attualmente disponibile per i seguenti modelli:

- Serie GPSMAP® 8400/8600 MFD
- Serie GPSMAP® 722/922/1222 Plus MFD

È supportato anche ActiveCaptain. L'immagine seguente mostra ActiveCaptain con l'App Victron.

Per quel che riguarda Victron, tutti i dispositivi GX sono utilizzabili e compatibili. Per informazioni dettagliate sulla compatibilità dei prodotti con gli inverter/caricabatterie e altri componenti, consultare il capitolo principale sull'[integrazione degli MFD marittimi tramite app](#).



14.4.3. Cablaggio

L'MFD Garmin deve essere collegato al [dispositivo GX](#) tramite Ethernet. Non è possibile collegarsi tramite WiFi. Per la connessione Ethernet è necessario un adattatore Garmin:

Nome articolo di Garmin	Lunghezza	Codice articolo di Garmin
Cavi di rete marini Garmin (Connettori Grandi)	6 piedi/1,83 m	010-10550-00
Cavi di rete marini Garmin (Connettori Grandi)	20 piedi/6,1 m	010-10551-00

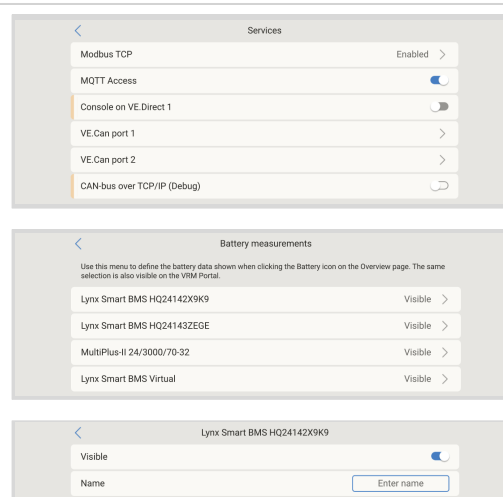
Nome articolo di Garmin	Lunghezza	Codice articolo di Garmin
Cavi di rete marini Garmin (Connettori Grandi)	40 piedi/12,19 m	010-10552-00
Cavi di rete marini Garmin (Connettori Grandi)	50 piedi/15,24 m	010-11169-00
Cavi di rete marini Garmin (Connettori Grandi)	500 piedi/152,4 m	010-10647-01
Accoppiatore per cavi di rete marini Garmin	N/A	010-10580-00
Accoppiatore di isolamento PoE per rete marina Garmin	N/A	010-10580-10

Gli MFD Garmin di nuova generazione dotati di BlueNet richiedono cavi diversi:

Nome articolo di Garmin	Lunghezza	Codice articolo di Garmin
Cavo adattatore Rete a RJ45 Garmin BlueNet™	N/A	010-12531-02
Cavo di rete Garmin BlueNet™ (Angolo Destro)	8"/20,3 cm	010-12528-13
Cavo di rete Garmin BlueNet™	1 piede/0,30 m	010-12528-11
Cavo di rete Garmin BlueNet™	6 piedi/1,83 m	010-12528-30
Cavo di rete Garmin BlueNet™	20 piedi/6,1 m	010-12528-31
Cavo di rete Garmin BlueNet™	40 piedi/12,19 m	010-12528-02
Cavo di rete Garmin BlueNet™	50 piedi/15,24 m	010-12528-03
Cavo di rete Garmin BlueNet™ (Angolo Destro)	50 piedi/15,24 m	010-12528-10

14.4.4. Configurazione del dispositivo GX

1. Nel dispositivo GX di Victron, entrare in Impostazioni → Integrazioni e attivare l'Accesso MQTT.
2. Quindi, entrare in Impostazioni → Configurazione Sistema → Batterie → Misurazioni della batteria e impostare quali batterie si desiderano visualizzare sull'MFD e con quale nome.
3. Per imbarcazioni, camper e altre applicazioni che utilizzano carichi CC, come l'illuminazione, e hanno installato un monitor della batteria, assicurarsi di attivare l'impostazione "Possiede impostazione sistema CC". Per ulteriori informazioni, consultare il capitolo [Struttura del menù e parametri configurabili](#).



Non sono necessarie impostazioni di rete particolari. Né sul Garmin e nemmeno sul dispositivo GX Victron.

Gli MFD Garmin gestiscono un server DHCP e il dispositivo GX è configurato per difetto per utilizzare DHCP. Dopo aver collegato il cavo, trascorsi 10-30 secondi appare l'icona Victron Energy.

Utilizzare il WiFi per collegare il dispositivo GX a Internet e al [portale VRM](#) se la sua porta Ethernet è già in uso per collegarsi al Garmin. Per ulteriori informazioni, consultare il capitolo [Connettività internet](#).



Il collegamento di un MFD Garmin a un router di rete tramite Ethernet provoca conflitti di indirizzi IP, a causa del server DHCP integrato.



Non è possibile utilizzare un GX GSM o a GX LTE 4G a causa del server DHCP integrato di MFD Garmin.



Se l'icona dell'app Victron non compare affatto sul display del Garmin, controllare Impostazioni → Generali → Accesso e sicurezza, Profilo di sicurezza della rete locale sul dispositivo GX e impostarlo su Non protetto. Garmin deve scaricare un file config.json dal dispositivo GX; se si utilizza un profilo diverso da Non protetto, questa richiesta rimanda a una pagina di login anziché al file, impedendo così l'inclusione dell'app nell'elenco

14.4.5. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Garmin)

I moderni MFD Garmin, come la serie GPSMAP 84xx, sono in grado di visualizzare diversi tipi di livelli dei serbatoi.

Si applicano le seguenti restrizioni:

1. Attualmente, il GPSMAP può visualizzare solo i tipi di fluido Carburante (per difetto), Acqua dolce, Acque reflue, alias Acque grigie, Vivaio, Olio, Acque nere e Generatore. Gli altri tipi di fluido, come GNL, GPL e Diesel, non vengono visualizzati. Si tratta di una limitazione di Garmin, che potrebbe cambiare con un futuro aggiornamento del firmware dell'MFD.

Tuttavia, è possibile configurare uno specifico tipo di fluido di un trasmettitore del serbatoio nel menu del dispositivo GX scegliendo uno di quelli supportati e poi rinominare il serbatoio nelle impostazioni del serbatoio GPSMAP assegnandogli un nome a piacere, come GPL, che viene quindi visualizzato come serbatoio GPL sulla dashboard.

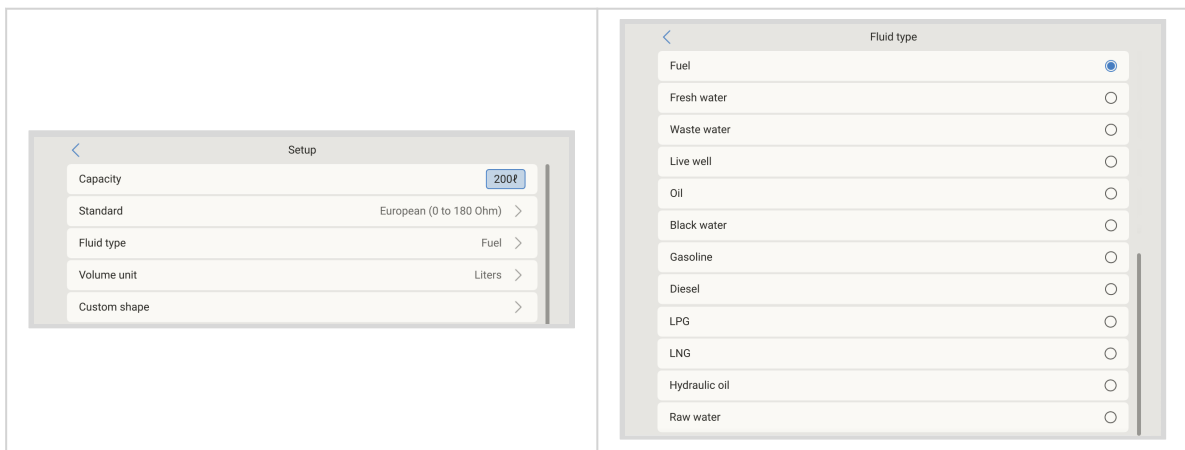
2. Sono supportati tutti i trasmettitori del serbatoio menzionati nel capitolo [Collegamento dei prodotti Victron](#) e [Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron](#).

Configurazione passo-passo

Prima di procedere con i passi seguenti, è necessario collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 a cui è collegato l'MFD. Utilizzare il nostro [cavo maschio micro-C VE.Can a NMEA 2000](#) per collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 e assicurarsi che l'uscita NMEA 2000 della porta VE.Can sia attiva nel dispositivo GX.

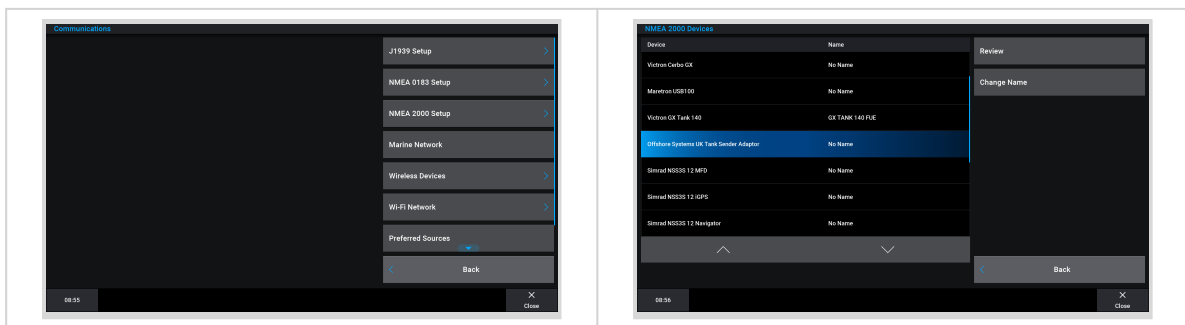
La procedura riportata di seguito non sostituisce il manuale Garmin; assicurarsi di leggere la documentazione Garmin che accompagna l'MFD; vi sono alcune differenze nella navigazione dei menu dei vari MFD.

1. Collegare i sensori del serbatoio al dispositivo GX.
2. Assicurarsi che i sensori del serbatoio siano impostati su un tipo di fluido supportato dall'MFD.

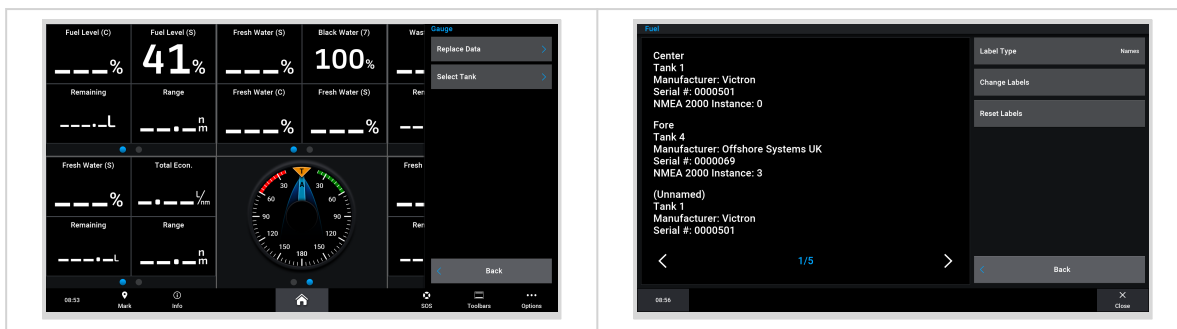


Questa operazione viene eseguita nel menu di configurazione del sensore del serbatoio nella Consolle Remota - Elenco dispositivi → [proprio_sensore_serbatoio] → Impostazione → Tipo di fluido

3. Sull'MFD Garmin, entrare in Impostazioni > Comunicazioni > Configurazione NMEA 2000 > Elenco dispositivi e verificare che siano elencati tutti i sensori dei serbatoi.



4. Per configurare i sensori di livello del serbatoio, aprire la schermata degli indicatori e selezionare Menu > Preselezione Serbatoi, dove è possibile selezionare un sensore di livello del serbatoio da configurare, nonché modificare il nome, il tipo, lo stile, la capacità e la posizione del serbatoio.



14.4.6. Installazione passo-passo

1. Collegare il cavo UTP all'MFD
2. Collegare l'altra estremità del cavo UTP alla porta Ethernet del dispositivo GX
3. Entrare in Apps dell'MFD e selezionare il logo Victron Energy, che apparirà dopo alcuni secondi
4. E... ecco fatto. Tutte le informazioni possono ora essere visualizzate in un'unica schermata:

Carichi CC, Informazioni sulla batteria, Connessione all'alimentazione da banchina, Produzione solare, Carichi CA, Controllo dell'inverter e del generatore e possibilità di aprire la Consolle Remota

Questo video mostra i passaggi esatti:



14.4.7. NMEA 2000

Oltre alla connessione via Ethernet, un MFD Garmin può essere collegato al sistema Victron utilizzando NMEA 2000. Se non si è familiarizzati con NMEA 2000 e Victron, iniziare a leggere il capitolo [Integrazione degli MFD Marittimi da parte di NMEA 2000](#).

L'MFD può essere facilmente configurato per visualizzare i dati del dispositivo GX. Non è necessario cambiare alcuna istanza.

Per configurare NMEA 2000 sull'MFD, entrare in Impostazioni > Comunicazioni > Impostazione NMEA 2000 > Elenco dispositivi. Qui è possibile visualizzare le informazioni sui prodotti collegati e modificarne i nomi. Si noti che i nomi sono memorizzati sull'MFD e non sul dispositivo NMEA 2000.

14.4.8. PGN generici e supportati

Sono supportati i seguenti PGN relativi a Victron:

PGN	Descrizione
127505	Livello del fluido (serbatoi)
127506	Stato dettagliato della CC (stato di carica, tempo di utilizzo)
127508	Stato della batteria (tensione e corrente della batteria)

I PGN supportati possono variare a seconda del modello. Per un elenco dei PGN supportati, consultare il manuale dell'MFD.

14.5. Integrazione MFD Furuno

14.5.1. Introduzione

Questo capitolo spiega come collegarsi agli MFD Furuno utilizzando una connessione Ethernet.

Assicurarsi di studiare anche il capitolo sull'[Integrazione degli MFD marittimi da parte delle App](#).

Notare che esiste un metodo alternativo di collegamento, ovvero NMEA 2000. Per maggiori dettagli, consultare il capitolo [Integrazione degli MFD Marittimi da parte di NMEA 2000](#). Attualmente, gli MFD Furuno supportano solo i PGN del livello del fluido inviati dalle apparecchiature Victron.

14.5.2. Compatibilità

L'integrazione MFD è compatibile con i seguenti MFD Furuno:

- NavNet TZtouch3 TZT12F
- NavNet TZtouch3 TZT16F
- NavNet TZtouch3 TZT19F
- Navnet TZtouch2 TZT2BB Scatola nera

Si noti che gli MFD NavNet TZtouch3 necessitano almeno della versione software v1.08. Per il Navnet TZtouch2 TZT2BB è necessaria almeno la versione software v7.01.

Si noti inoltre che i modelli Navnet TZtouch2 TZTL non sono supportati.

Per quel che riguarda Victron, tutti i dispositivi GX sono utilizzabili e compatibili. Per informazioni dettagliate sulla compatibilità dei prodotti con gli inverter/caricabatterie e altri componenti, consultare il capitolo principale sull'[integrazione degli MFD marittimi tramite app](#).

14.5.3. Cablaggio

Il dispositivo Furuno deve essere collegato al dispositivo GX tramite Ethernet. Non è possibile collegarlo tramite WiFi. Per il collegamento Ethernet è possibile utilizzare un cavo Ethernet standard. Il dispositivo GX può essere collegato direttamente all'MFD o tramite un router/switch di rete.

14.5.4. Configurazione

Configurazione Ethernet

Assicurarsi che il cavo Ethernet del dispositivo GX Victron sia collegato, quindi entrare in Impostazioni → Connettività → Ethernet e configurare le impostazioni in base alla seguente tabella:

Impostazione	Valore
Configurazione IP	Manuale
Indirizzo IP	172.31.201.12
Maschera di rete	255.255.0.0
Gateway	0.0.0.0 o l'indirizzo IP del router della propria rete
Server DNS	0.0.0.0 o l'indirizzo IP del router della propria rete

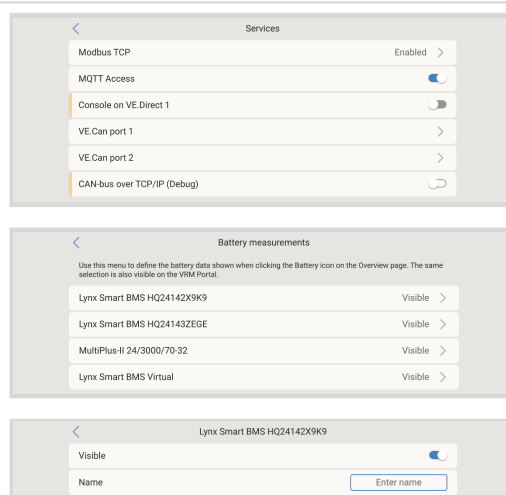
È possibile collegare un router alla stessa LAN per consentire al dispositivo GX di connettersi a Internet. Assicurarsi che le impostazioni del gateway e del server DNS del dispositivo GX siano impostate sull'indirizzo IP del router e che l'indirizzo IP della LAN del router sia configurato nella stessa sottorete.



Non è possibile utilizzare un dispositivo GX GSM o un GX LTE 4G.

Configurazione del dispositivo GX

1. Nel dispositivo GX di Victron, entrare in Impostazioni → Integrazioni e attivare l'Accesso MQTT.
2. Quindi, entrare in Impostazioni → Configurazione Sistema → Batterie → Misurazioni della batteria e impostare quali batterie si desiderano visualizzare sull'MFD e con quale nome.
3. Per imbarcazioni, camper e altre applicazioni che utilizzano carichi CC, come l'illuminazione, e hanno installato un monitor della batteria, assicurarsi di attivare l'impostazione "Possiede impostazione sistema CC". Per ulteriori informazioni, consultare il capitolo [Struttura del menù e parametri configurabili](#).



Se l'app è raggiungibile ma richiede ripetutamente di effettuare l'accesso, oppure se non viene caricata un'icona, impostare Impostazioni → Generali → Accesso e sicurezza, Profilo di sicurezza della rete locale del dispositivo GX su Non protetto.

14.5.5. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Furuno)

I moderni MFD Furuno, come la serie NavNet TZtouch3, sono in grado di visualizzare diversi tipi di livelli dei serbatoi.

Si applicano le seguenti restrizioni:

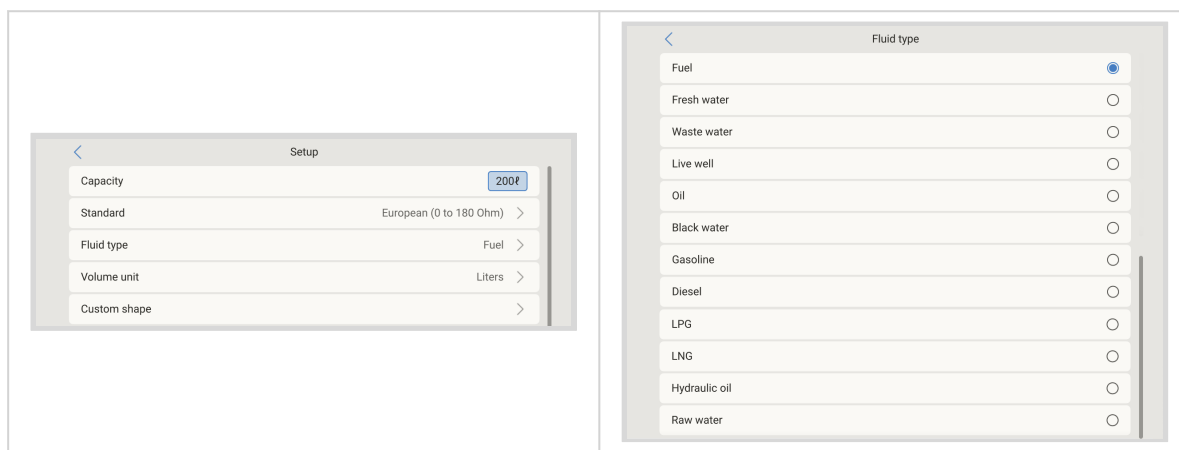
- Attualmente, la serie NavNet TZtouch3 può visualizzare solo Carburante (per difetto), Acqua dolce e Acque nere con un massimo di 6 serbatoi per ciascuno dei tre tipi di fluido.
Tuttavia, è possibile modificare il "Nickname" di ogni singolo serbatoio nel menu Configurazione Manuale di Motori e Serbatoi.
- Sono supportati tutti i trasmettitori del serbatoio menzionati nel capitolo [Collegamento dei prodotti Victron](#) e [Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron](#).

Configurazione passo-passo

Prima di procedere con i passi seguenti, è necessario collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 a cui è collegato l'MFD. Utilizzare il nostro [cavo maschio micro-C VE.Can a NMEA 2000](#) per collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 e assicurarsi che l'uscita NMEA 2000 della porta VE.Can sia attiva nel dispositivo GX.

La procedura riportata di seguito non sostituisce il manuale Furuno; assicurarsi di leggere la documentazione di Furuno che accompagna l'MFD; vi sono alcune differenze nella navigazione dei menu dei vari MFD.

- Collegare i sensori del serbatoio al dispositivo GX.
- Assicurarsi che i sensori del serbatoio siano impostati su un tipo di fluido supportato dall'MFD.



Questa operazione viene eseguita nel menu di configurazione del sensore del serbatoio nella Consolle Remota - Elenco dispositivi → [proprio_sensore_serbatoio] → Impostazione → Tipo di fluido

- L'MFD Furuno rileverà automaticamente i serbatoi collegati alla stessa rete NMEA 2000. Se ciò non fosse possibile (controllare il menu Configurazione Automatica di Motori e Serbatoi), i serbatoi possono essere impostati manualmente utilizzando il menu Configurazione Manuale di Motori e Serbatoi.
- Impostare un "Display dello strumento" a scelta e aggiungere i rispettivi serbatoi come "Indicazione" (come indicato nel Manuale per l'utente) al display dello strumento.

14.5.6. NMEA 2000

Oltre alla connessione via Ethernet, un MFD Furuno può essere collegato al sistema Victron utilizzando NMEA 2000. Se non si è familiarizzati con NMEA 2000 e Victron, iniziare a leggere il capitolo [Integrazione degli MFD Marittimi da parte di NMEA 2000](#).

Questo capitolo documenta le specifiche per la visualizzazione delle informazioni NMEA 2000 di Victron sugli MFD Furuno. Non si tratta di una guida esaustiva. È il semplice risultato della nostra verifica R&S di tutto ciò che riguarda un MFD Furuno. La funzionalità è (per lo più) dettata dal software di Furuno e può quindi cambiare e migliorare quando l'azienda modifica il proprio software.

L'MFD può essere facilmente configurato per visualizzare i dati del dispositivo GX. Non è necessario cambiare alcuna istanza per visualizzare i dati del serbatoio. Per visualizzare correttamente i dati di Batteria/CC provenienti dalle apparecchiature Victron, è necessario modificare le Istanze dei dati dei PGN inviate. Per sapere come fare, vedere qui: [Modifica delle istanze NMEA 2000](#), sezione Istanze dati.

Per visualizzare i dispositivi NMEA 2000 sull'MFD, entrare in Impostazioni > Configurazione iniziale > Acquisizione dati > Elenco sensori. Qui è possibile visualizzare le informazioni di base e modificare le Istanze del dispositivo e i nomi personalizzati.

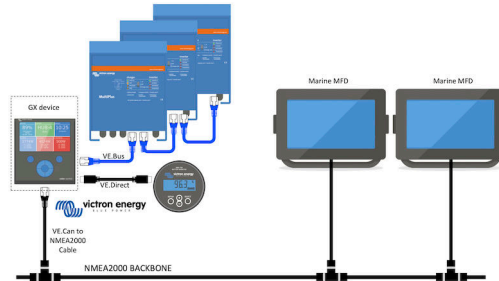
14.5.7. PGN generici e supportati

Sono supportati i seguenti PGN relativi a Victron:

PGN	Descrizione
127505	Livello del fluido (serbatoi)
127506	Stato dettagliato della CC (stato della carica, tempo rimanente) ¹⁾
127508	Stato della batteria (supporto limitato); tensione, corrente ^(1, 2)
¹⁾ Il firmware dell'MDF Furuno testato supporta un massimo di 4 batterie, non di più	
²⁾ A causa di un bug nel firmware dell'MFD, una corrente negativa della batteria (ovvero quando si scarica) viene visualizzata come --- (tre trattini)	

15. Integrazione degli MFD Marittimi da parte di NMEA 2000

15.1. Introduzione a NMEA 2000



I dispositivi GX di Victron Energy sono dotati di una funzione NMEA 2000-out: quando è attiva, il dispositivo GX funge da ponte: rende disponibili sulla rete NMEA 2000 tutti i monitor della batteria, gli inverter/caricabatterie e gli altri prodotti collegati al dispositivo GX.

Se si usa tale funzione e il dispositivo GX è collegato alla rete NMEA 2000, gli MFD Marittimi possono leggere tali dati e mostrarli all'utente. Spesso in modo altamente configurabile.

Utilizzare il nostro [cavo maschio micro-C VE.Can a NMEA 2000](#) per collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000.

Confronto dell'integrazione tramite App

Rispetto all'integrazione MFD tramite la App, come spiegato nel capitolo precedente, l'integrazione tramite N2K offre una configurazione maggiormente personalizzabile. L'aspetto negativo di tale integrazione tramite N2K è che la configurazione è più laboriosa e si deve controllare accuratamente che tutti i PGN e i campi siano supportati e compatibili tra il sistema Victron e il MFD.

Ulteriori informazioni

Oltre a questo capitolo, assicuratevi di leggere anche:

1. [Il blogpost introduttivo](#)
2. La nostra principale [Guida all'integrazione marina](#)
3. Il capitolo NMEA 2000 di questo manuale per l'MFD in uso:
 - Per Raymarine: [NMEA 2000](#)
 - Per Navico: [NMEA 2000](#)
 - Per Garmin: [NMEA 2000](#)
 - Per Furuno: [NMEA 2000](#)

Sì, si tratta di molte letture, ma sono fondamentalmente inerenti a NMEA 2000: per esempio, alcuni di questi MFD supportano la visualizzazione dei dati CA ricevuti attraverso il cablaggio NMEA 2000, altri no. Alcuni richiedono di cambiare le istanze dei dati, altri no, e così via.

15.2. Dispositivi supportati/PGN

NMEA 2000 indica vari messaggi.

- I messaggi sono identificati dal loro numero di gruppo di parametri (PGN).
- Una descrizione testuale dei messaggi è disponibile pubblicamente nel sito web di NMEA 2000 (<http://www.nmea.org/>).
- Le specifiche particolareggiate della definizione dei protocolli e dei messaggi può essere ordinata online nel sito web di NMEA 2000.
- NMEA 2000 è basato su e compatibile con SAE J1939. Tutti i messaggi di informazioni sulla CA si trovano nel formato del messaggio di stato della CA, come definito nella norma J1939-75. Le specifiche di questi messaggi possono essere acquistate sul sito web di SAE (<http://www.sae.org/>).
- Per un elenco dettagliato dei PGN, consultare il nostro [documento Comunicazione dati con i prodotti Victron Energy](#).

Inverter/caricabatterie

- Tutti gli inverter/caricabatterie che si collegano tramite porta VE.Bus sono supportati. Questi comprendono Multi, Quattro, MultiPlus-II e altri inverter/caricabatterie (simili) di Victron.
- I dati sono trasmessi ed è possibile impostare l'alimentazione da banchina, nonché accendere e spegnere l'inverter/caricabatterie e attivare le modalità solo inverter o solo caricabatterie.

L'interfaccia ha due funzioni:

- La funzione "153 Inverter" rappresenta l'uscita CA
- La funzione "154 Ingresso CA" rappresenta l'ingresso CA



I numeri delle funzioni sopra indicati non corrispondono all'elenco ufficiale dei codici di classe e di funzione NMEA 2000. In tale elenco, **il codice funzione 153 è definito come Alimentazione CA** e **il codice funzione 154 è definito come Uscita CA**, il contrario di come vengono utilizzati in questo contesto.

Questa mappatura è stata definita nelle prime fasi dell'implementazione dello standard NMEA 2000 per i prodotti Victron ed è ora in uso in un gran numero di impianti sul campo. Arrivati a questo punto, la sua modifica comprometterebbe l'identificazione dell'uscita CA e dell'ingresso CA in quei sistemi già in uso, pertanto il codice funzione 153 continua a rappresentare l'uscita CA dell'inverter/caricabatterie e il codice funzione 154 l'ingresso CA. Nell'interpretare i PGN relativi allo stato della CA di Victron, attenersi alla mappatura descritta in questa sezione anziché alle definizioni generiche dei codici funzione NMEA 2000.

I messaggi di stato del caricabatterie saranno inviati dalla funzione Inverter. Entrambe le funzioni hanno un proprio indirizzo di rete. Poiché entrambe trasmettono gli stessi PGN, ad esempio un PGN di stato della CA contenente tensione, corrente e altre informazioni, i consumatori di dati NMEA 2000, come i display generici, dovranno essere in grado di distinguerli in base all'indirizzo di rete. A seconda della funzione appartenente a quell'indirizzo di rete, è necessario interpretarla come Ingresso inverter o Uscita inverter.

- I display che non sono in grado di farlo considerano i dati come appartenenti alla rete elettrica (utenza). L'uscita dell'inverter viene quindi interpretata come utenza #0 e l'ingresso dell'inverter come utenza #1. Questi numeri di istanza predefiniti possono essere modificati da uno strumento di configurazione di rete, se necessario.
- Viene trasmessa anche la temperatura della batteria misurata dall'inverter (/caricabatterie).
- Tutte le comunicazioni VREG devono essere inviate all'indirizzo che rappresenta la funzione inverter. L'altro, l'ingresso CA, non supporta le richieste VREG: questo indirizzo trasmette solo informazioni CA relative all'ingresso CA.

Inverter

- Sono supportate sia la gamma di inverter collegati tramite VE.Bus che la nostra gamma di inverter collegati tramite cavo VE.Direct e le loro informazioni sono rese disponibili sulla rete NMEA 2000.

Monitor della batteria

- Supportati. Comprendono qualsiasi monitor della batteria supportato dal dispositivo GX.
- La batteria selezionata come batteria di sistema nel dispositivo GX (Impostazioni → Configurazione Sistema → Batterie → Monitor batteria) viene trasmessa con un'istanza Dispositivo e Batteria fissa pari a 239, per garantire che vi sia sempre la stessa istanza per la batteria principale (sistema), invece di un sistema che utilizza l'istanza 0, ad esempio per il Lynx Smart BMS (con monitor della batteria integrato) e un sistema con, ad esempio, uno SmartShunt che utilizza istanze diverse.

Caricabatterie solari

- Supportati. I valori relativi alla batteria così come la tensione e la corrente del campo FV sono disponibili sulla rete NMEA 2000.
- Sono supportati i caricabatterie dei modelli Smart IP43 da 120-240 V e 230 V. Solo il modello da 120-240 V può essere controllato da remoto (accensione/spegnimento e limite di corrente in ingresso) da un MFD compatibile.

Caricabatterie CC-CC Orion XS

- I dispositivi Orion XS sono supportati e possono essere controllati da remoto (accensione/spegnimento) da un MFD compatibile.

Dati sul livello del serbatoio

- Tutti i livelli dei serbatoi visibili sul dispositivo GX, compresi i sensori GX Tank 140 e Mopeka, vengono trasmessi sulla rete NMEA 2000. Il PGN utilizzato è il 127505 Livello del fluido, che comprende l'istanza del fluido (alias Istanza dei dati), il tipo di

fluido (carburante, acqua dolce, acque reflue, vivaio, olio, acque nere, gadolina, diesel, GPL, GNL, olio idraulico e acque non depurate) e il livello del fluido come percentuale della capacità del serbatoio e della capacità del serbatoio.

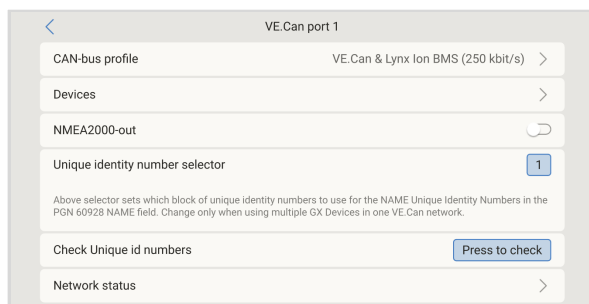
Fare attenzione quando si utilizzano i tipi di fluido GNL, GPL, gasolio e olio idraulico: si tratta di tipi relativamente nuovi nello standard NMEA 2000 e non tutti gli MFD e i chartplotter sono ancora in grado di supportarli.

- L'etichettatura dei serbatoi degli MFD deve essere effettuata su ogni MFD. Il nome personalizzato configurato nel sistema Victron viene trasmesso nel campo Descrizione Impianto #1 del PGN 126996 - Informazioni sul Prodotto, ma non viene utilizzato dagli MFD.
- Il dispositivo GX numera automaticamente ogni serbatoio con un'Istanza del dispositivo e un'Istanza del serbatoio univoche. Sono fatti allo stesso modo. Questa numerazione automatica viene assegnata specificamente e solo per i livelli dei serbatoi, al fine di rendere il più semplice possibile il processo di corretta visualizzazione su tutte le diverse marche e tipi di MFD.

Altri dati e tipi di prodotti

- Non supportati. I tipi esplicitamente menzionati sopra sono gli unici supportati al momento.

15.3. Configurazione NMEA 2000



Impostazione	Per difetto	Descrizione
Profilo CAN-bus	VE.Can	Definisce i tipi e i baudrate della rete CAN-bus. Per utilizzarla assieme alla NMEA 2000, assicurarsi di scegliere uno dei profili che comprende il VE.Can e che sia di 250 kbit/s.
NMEA 2000-out	Spento	Attiva e disattiva la funzione NMEA 2000-out
Selettore del numero identificativo univoco	1	Seleziona il blocco di numeri da usare per Numeri Identità Univoci NOME nel campo NOME del PGN 60928. Per il dispositivo GX stesso e, quando è attiva l'uscita NMEA 2000, anche per i dispositivi virtuali. Cambiarlo solo quando si installano vari dispositivi GX nella stessa rete VE.Can. Non esistono altre ragioni per cambiare questo numero. Per maggiori dettagli sul numero identificativo univoco, consultare l'ultima sezione di questo capitolo.
Verifica i numeri ID univoci		Cerca altri dispositivi che utilizzano lo stesso numero univoco. Al termine della ricerca, il sistema risponde con un OK o con il testo : <i>È presente un altro dispositivo collegato con questo numero univoco, si prega di selezionarne un altro.</i> Tenere presente che, generalmente, non ci sono motivi per usare questa funzione: il dispositivo GX verifica automaticamente e continuamente l'univocità dei numeri utilizzati e avvisa se rileva un conflitto. Questa impostazione serve per confermare rapidamente che sia tutto OK dopo un cambio di impostazione.

15.4. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Raymarine)

I moderni MFD Raymarine Axiom sono in grado di visualizzare fino a 16 livelli del serbatoio, mentre gli MFD più piccoli, come l'i70 o l'i70s, possono visualizzare fino a 5 serbatoi.

Si applicano le seguenti restrizioni:

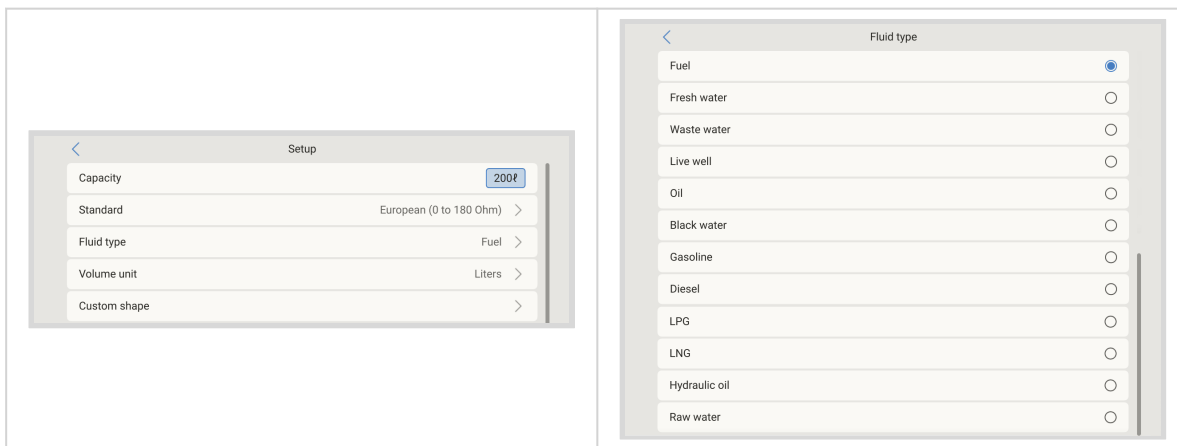
- Attualmente, l'Axiom può visualizzare solo i tipi di fluido Carburante (per difetto), Acqua dolce, Acque reflue, alias Acque grigie, Vivaio, Acque nere e Benzina. Gli altri tipi di fluido, come GNL, GPL, Olio idraulico e Diesel, non vengono visualizzati. Si tratta di una limitazione di Raymarine, che potrebbe cambiare con un futuro aggiornamento del firmware. Tuttavia, è possibile configurare uno specifico tipo di fluido di un trasmettitore del serbatoio nel menu del dispositivo GX scegliendo uno di quelli supportati e poi rinominare il serbatoio nelle relative impostazioni Axiom (Dettagli imbarcazione > Configura serbatoi > Impostazioni serbatoio) assegnandogli un nome a piacere, ad esempio GPL, che viene quindi visualizzato come serbatoio GPL sulla dashboard.
- L'i70 e l'i70s visualizzano fino a 5 serbatoi il cui tipo di fluido deve essere Carburante. Tutti gli altri tipi di fluido non vengono visualizzati.
- Per i requisiti di istanziazione, vedere la sezione [Requisiti di istanziazione quando si utilizza Raymarine](#) più avanti.
- Sono supportati tutti i trasmettitori del serbatoio menzionati nel capitolo [Collegamento dei prodotti Victron](#) e [Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron](#).

Configurazione passo-passo

Prima di procedere con i passi seguenti, è necessario collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 a cui è collegato l'MFD. Utilizzare il nostro [cavo maschio micro-C VE.Can a NMEA 2000](#) per collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 e assicurarsi che l'uscita NMEA 2000 della porta VE.Can sia attiva nel dispositivo GX.

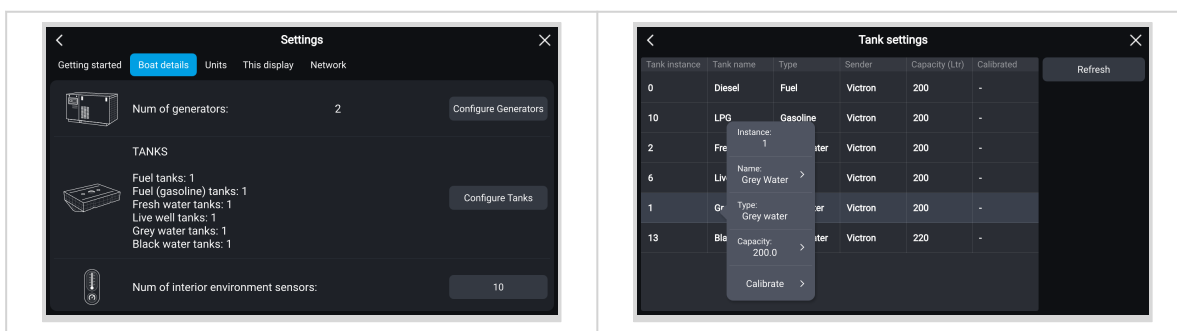
La procedura riportata di seguito non sostituisce il manuale Raymarine; assicurarsi di leggere la documentazione che accompagna il proprio MFD Raymarine. Visitare il sito web dei [Manuali e Documenti Raymarine](#) per vedere la versione più recente

1. Collegare i sensori del serbatoio al dispositivo GX.
2. Assicurarsi che i sensori del serbatoio siano impostati su un tipo di fluido supportato dall'MFD.



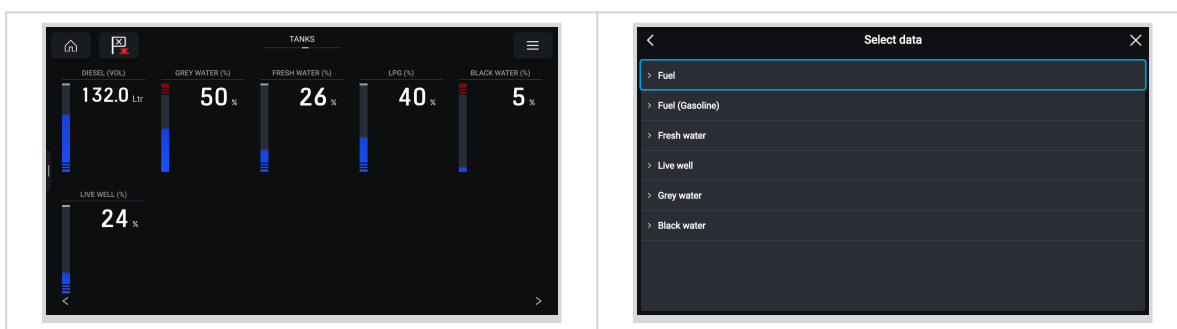
Questa operazione viene eseguita nel menu di configurazione del sensore del serbatoio nella Consolle Remota - Elenco dispositivi → [proprio_sensore_serbatoio] → Impostazione → Tipo di fluido

3. Sull'MFD Axiom, entrare in Impostazioni > Dettagli imbarcazione > Serbatoi > Configura serbatoi e verificare che siano elencati tutti i sensori dei serbatoi.



Toccando brevemente sul rispettivo serbatoio, è possibile rinominarlo assegnandogli un nome significativo, che verrà poi visualizzato sulla dashboard.

4. Aprire la dashboard SERBATOI o impostare una nuova pagina per visualizzare i serbatoi.



Toccando a lungo su uno dei serbatoi è possibile effettuare ulteriori configurazioni, ad esempio selezionare il serbatoio da visualizzare o, se disponibile, cambiare l'unità di misura da percentuale a volume.

15.5. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Garmin)

I moderni MFD Garmin, come la serie GPSMAP 84xx, sono in grado di visualizzare diversi tipi di livelli dei serbatoi.

Si applicano le seguenti restrizioni:

1. Attualmente, il GPSMAP può visualizzare solo i tipi di fluido Carburante (per difetto), Acqua dolce, Acque reflue, alias Acque grigie, Vivaio, Olio, Acque nere e Generatore. Gli altri tipi di fluido, come GNL, GPL e Diesel, non vengono visualizzati. Si tratta di una limitazione di Garmin, che potrebbe cambiare con un futuro aggiornamento del firmware dell'MFD.

Tuttavia, è possibile configurare uno specifico tipo di fluido di un trasmettitore del serbatoio nel menu del dispositivo GX scegliendo uno di quelli supportati e poi rinominare il serbatoio nelle impostazioni del serbatoio GPSMAP assegnandogli un nome a piacere, come GPL, che viene quindi visualizzato come serbatoio GPL sulla dashboard.

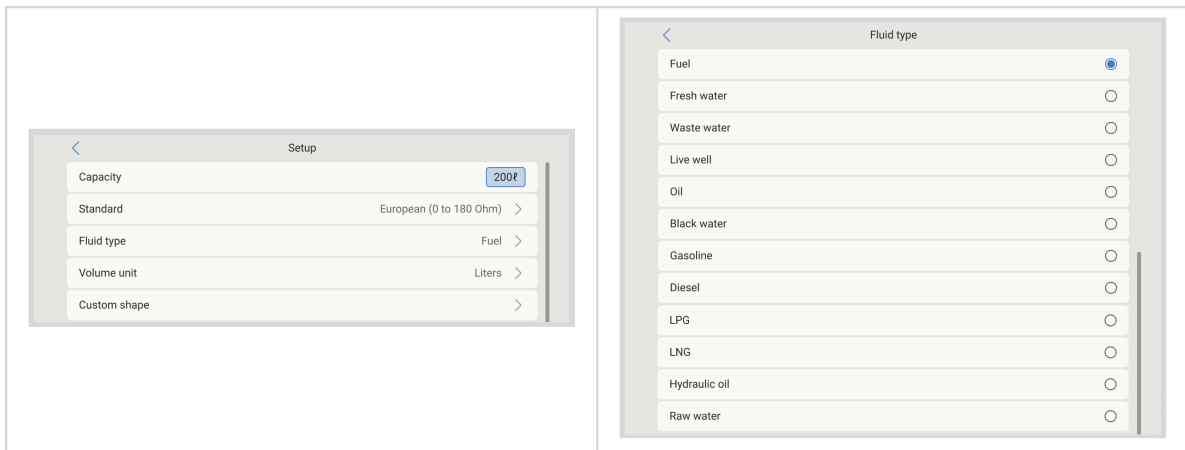
2. Sono supportati tutti i trasmettitori del serbatoio menzionati nel capitolo [Collegamento dei prodotti Victron](#) e [Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron](#).

Configurazione passo-passo

Prima di procedere con i passi seguenti, è necessario collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 a cui è collegato l'MFD. Utilizzare il nostro [cavo maschio micro-C VE.Can a NMEA 2000](#) per collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 e assicurarsi che l'uscita NMEA 2000 della porta VE.Can sia attiva nel dispositivo GX.

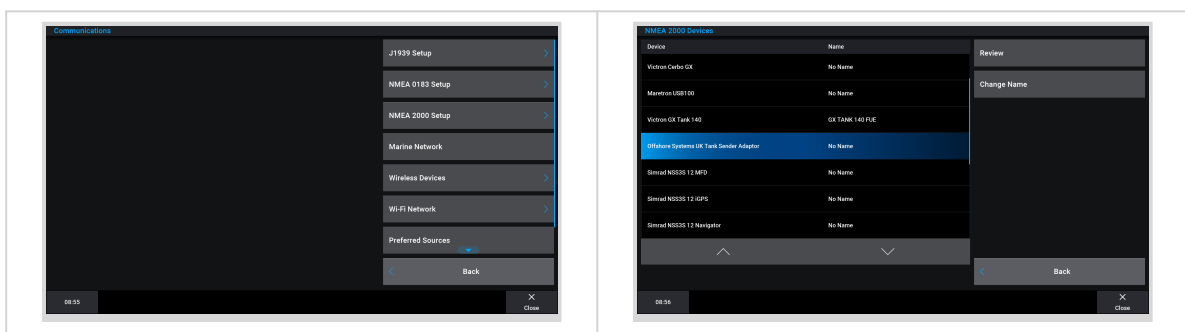
La procedura riportata di seguito non sostituisce il manuale Garmin; assicurarsi di leggere la documentazione Garmin che accompagna l'MFD; vi sono alcune differenze nella navigazione dei menu dei vari MFD.

1. Collegare i sensori del serbatoio al dispositivo GX.
2. Assicurarsi che i sensori del serbatoio siano impostati su un tipo di fluido supportato dall'MFD.

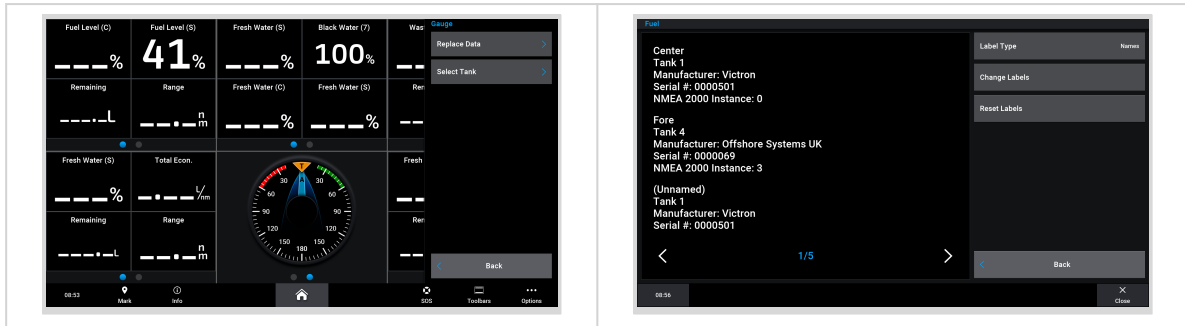


Questa operazione viene eseguita nel menu di configurazione del sensore del serbatoio nella Consolle Remota - Elenco dispositivi → [proprio_sensore_serbatoio] → Impostazione → Tipo di fluido

3. Sull'MFD Garmin, entrare in Impostazioni > Comunicazioni > Configurazione NMEA 2000 > Elenco dispositivi e verificare che siano elencati tutti i sensori dei serbatoi.



4. Per configurare i sensori di livello del serbatoio, aprire la schermata degli indicatori e selezionare Menu > Preselezione Serbatoi, dove è possibile selezionare un sensore di livello del serbatoio da configurare, nonché modificare il nome, il tipo, lo stile, la capacità e la posizione del serbatoio.



15.6. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Navico)

I moderni MFD Navico, come la serie Simrad NSO EVO3, sono in grado di visualizzare diversi tipi di livelli dei serbatoi.

Si applicano le seguenti restrizioni:

- Attualmente, un MFD Simrad compatibile può visualizzare solo i tipi di fluido Carburante (per difetto), Acqua, Acque reflue, alias Acque grigie, Vivaio, Olio e Acque nere. Gli altri tipi di fluido, come GNL, GPL e Diesel, non vengono visualizzati. Si tratta di una limitazione di Simrad, che potrebbe cambiare con un futuro aggiornamento del firmware dell'MFD.

Tuttavia, è possibile configurare uno specifico tipo di fluido di un trasmettitore del serbatoio nel menu del dispositivo GX scegliendo uno di quelli supportati e poi rinominare il serbatoio nelle impostazioni del serbatoio MFD assegnandogli un nome a piacere, come GPL, che viene quindi visualizzato come serbatoio GPL sulla dashboard.

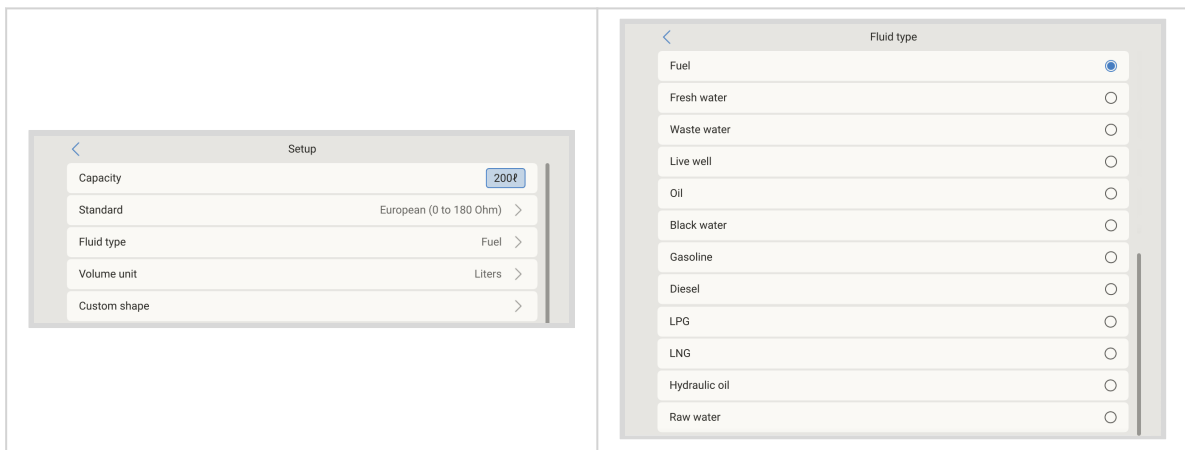
- Sono supportati tutti i trasmettitori del serbatoio menzionati nel capitolo [Collegamento dei prodotti Victron](#) e [Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron](#).

Configurazione passo-passo

Prima di procedere con i passi seguenti, è necessario collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 a cui è collegato l'MFD. Utilizzare il nostro [cavo maschio micro-C VE.Can a NMEA 2000](#) per collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 e assicurarsi che l'uscita NMEA 2000 della porta VE.Can sia attiva nel dispositivo GX.

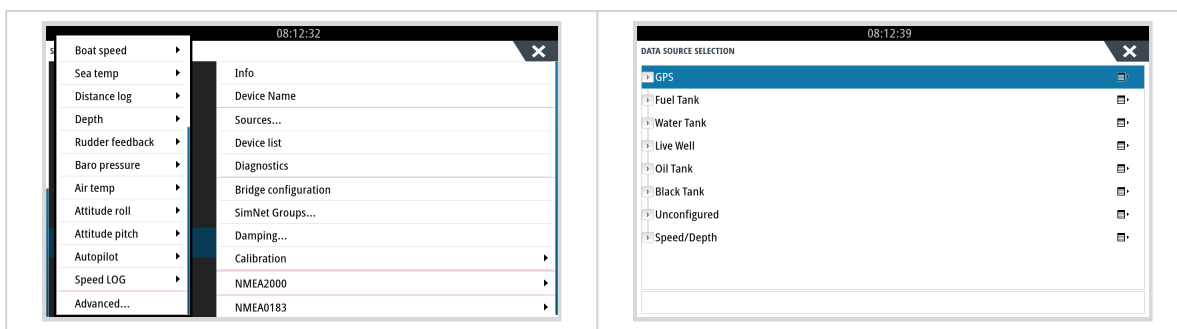
La procedura riportata di seguito non sostituisce il manuale Simrad; assicurarsi di leggere la documentazione Simrad che accompagna l'MFD; vi sono alcune differenze nella navigazione dei menu dei vari MFD.

- Collegare i sensori del serbatoio al dispositivo GX.
- Assicurarsi che i sensori del serbatoio siano impostati su un tipo di fluido supportato dall'MFD.

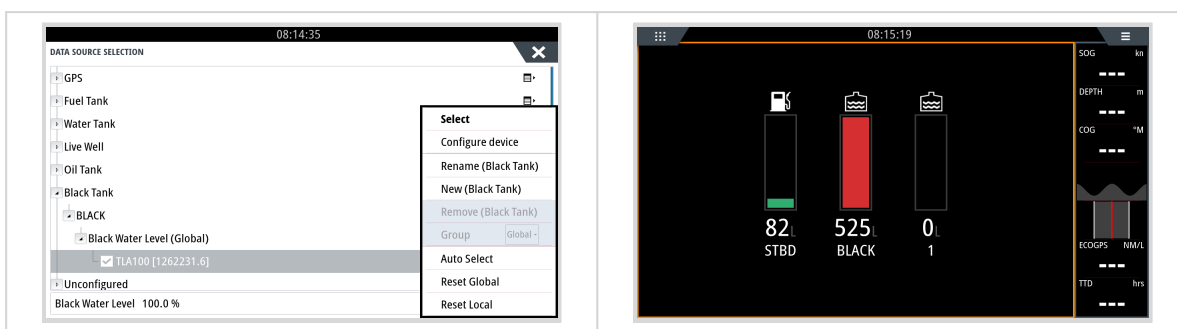


Questa operazione viene eseguita nel menu di configurazione del sensore del serbatoio nella Consolle Remota - Elenco dispositivi → [proprio_sensore_serbatoio] → Impostazione → Tipo di fluido

- Sull'MFD Simrad, entrare in Impostazioni > Rete > Sorgenti > Avanzate > Sorgenti dati e verificare che siano elencati tutti i sensori dei serbatoi. I sensori del serbatoio dovrebbero essere identificati automaticamente dal sistema. In caso contrario, attivare la funzione dall'opzione avanzata della finestra di dialogo Impostazioni di sistema.



4. Selezionando un sensore del serbatoio dal menu di selezione della sorgente dati, vengono visualizzati ulteriori dettagli e opzioni di configurazione, come il tipo di fluido, la posizione o il nome personalizzato. Infine, aprire una dashboard o crearne una personalizzata e posizionare i sensori del serbatoio come si desidera.



15.7. Configurazione di misurazioni multiple del livello del serbatoio (Furuno)

I moderni MFD Furuno, come la serie NavNet TZtouch3, sono in grado di visualizzare diversi tipi di livelli dei serbatoi.

Si applicano le seguenti restrizioni:

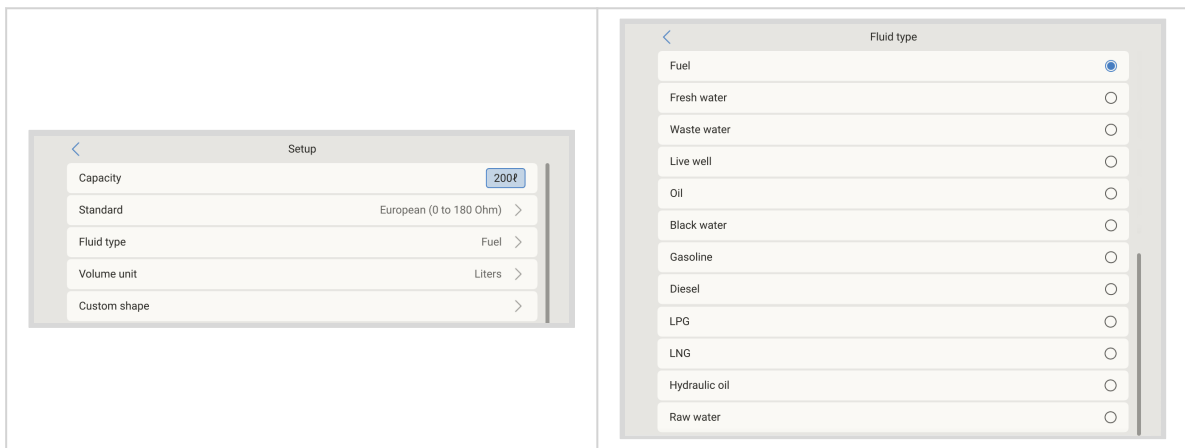
- Attualmente, la serie NavNet TZtouch3 può visualizzare solo Carburante (per difetto), Acqua dolce e Acque nere con un massimo di 6 serbatoi per ciascuno dei tre tipi di fluido.
Tuttavia, è possibile modificare il "Nickname" di ogni singolo serbatoio nel menu Configurazione Manuale di Motori e Serbatoi.
- Sono supportati tutti i trasmettitori del serbatoio menzionati nel capitolo [Collegamento dei prodotti Victron](#) e [Collegamento di prodotti supportati non appartenenti a Victron](#).

Configurazione passo-passo

Prima di procedere con i passi seguenti, è necessario collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 a cui è collegato l'MFD. Utilizzare il nostro [cavo maschio micro-C VE.Can a NMEA 2000](#) per collegare il dispositivo GX alla rete NMEA 2000 e assicurarsi che l'uscita NMEA 2000 della porta VE.Can sia attiva nel dispositivo GX.

La procedura riportata di seguito non sostituisce il manuale Furuno; assicurarsi di leggere la documentazione di Furuno che accompagna l'MFD; vi sono alcune differenze nella navigazione dei menu dei vari MFD.

- Collegare i sensori del serbatoio al dispositivo GX.
- Assicurarsi che i sensori del serbatoio siano impostati su un tipo di fluido supportato dall'MFD.



Questa operazione viene eseguita nel menu di configurazione del sensore del serbatoio nella Consolle Remota - Elenco dispositivi → [proprio_sensore_serbatoio] → Impostazione → Tipo di fluido

- L'MFD Furuno rileverà automaticamente i serbatoi collegati alla stessa rete NMEA 2000. Se ciò non fosse possibile (controllare il menu Configurazione Automatica di Motori e Serbatoi), i serbatoi possono essere impostati manualmente utilizzando il menu Configurazione Manuale di Motori e Serbatoi.
- Impostare un "Display dello strumento" a scelta e aggiungere i rispettivi serbatoi come "Indicazione" (come indicato nel Manuale per l'utente) al display dello strumento.

15.8. Dettagli tecnici di NMEA 2000-out

15.8.1. Glossario NMEA 2000

Presentiamo un glossario di supporto per l'interpretazione di questo testo:

- Dispositivo virtuale:** un Monitor della Batteria, un Inverter o un altro dispositivo Victron che non possiede una porta CAN-bus ed è reso disponibile "virtualmente" nel CAN-bus dalla funzione NMEA 2000-out del dispositivo GX.
- CAN-bus:** la porta VE.Can del dispositivo GX che, nel contesto di questo capitolo, è probabilmente collegata a una rete NMEA 2000.
- NMEA 2000-out:** la funzione software del dispositivo GX, descritta in questo capitolo.
- NMEA 2000:** Protocollo CAN-bus Marittimo, basato su J1939.
- Istanza:** esistono diversi tipi di istanze e sono spiegati in dettaglio più avanti.

- **J1939:** Una serie di normative che definiscono il protocollo CAN-bus, come specificato dall'organizzazione SAE.
- **Procedura di Reclamo dell'Indirizzo (ACL):** un meccanismo, specificato da J1939 e utilizzato in NMEA 2000 dai dispositivi della rete per negoziare e assegnare ad ognuno di essi un indirizzo di rete univoco. È un numero compreso fra 0 e 252. Sono definiti tre indirizzi di rete speciali:
 1. 0xFD (253) - Riservato
 2. 0xFE (254) - Non è possibile reclamare l'indirizzo: ad esempio quando tutti gli altri sono in uso
 3. 0xFF (255) - L'indirizzo di trasmissione

15.8.2. Dispositivi virtuali NMEA 2000

Quando è attiva la funzione NMEA 2000-out, il dispositivo GX funge da ponte: renderà disponibile individualmente sul CAN-bus ogni Monitor della batteria, Inverter/caricabatterie o altro dispositivo collegato. Individualmente, cioè ognuno con il proprio indirizzo di rete, la propria istanza di dispositivo, i propri codici funzione e così via.

Ad esempio, un dispositivo GX con due BMV collegati a una porta VE.Direct e un inverter/caricabatterie collegato tramite VE.Bus, renderà disponibili i seguenti dati nel CAN-bus:

Indirizzo	Classe	Funzione	Descrizione
0xE1	130 (Display)	120 (Display)	Il dispositivo GX stesso
0x03	35 (Generazione elettrica)	170 (Batteria)	Il primo BMV
0xE4	35 (Generazione elettrica)	170 (Batteria)	Il secondo BMV
0xD3	35 (Generazione elettrica)	153	L'inverter/caricabatterie (uscita CA)
0xD6	35 (Generazione elettrica)	154	L'inverter/caricabatterie (ingresso CA)

15.8.3. Classi e funzioni NMEA 2000

Come riportato nelle specifiche di NMEA 2000, queste definiscono tre tipi di trasmettitori e dispositivi collegati al CAN-bus. Le classi sono le categorie principali e le funzioni le specificano ulteriormente.

15.8.4. Istanze NMEA 2000

In una rete NMEA 2000 le istanze sono utilizzate per identificare più prodotti simili collegati alla stessa rete.

A titolo di esempio, prendiamo un sistema con due monitor della batteria (uno per il banco principale e un altro per il banco dell'elica idraulica) e un inverter/caricabatterie Quattro. Tutti e tre i dispositivi invieranno le misurazioni della tensione della batteria tramite la rete N2K. Per poter mostrare questi valori al posto giusto i display devono sapere quale tensione appartiene a quale batteria. Le istanze servono proprio a tale fine.

Esistono vari tipi di istanze e per i sistemi marittimi le più importanti sono due: l'istanza del dispositivo e l'istanza di dati. L'istanza di dati ha diversi nomi, come istanza del fluido, istanza della batteria e istanza CC. NMEA 2000 definisce tre istanze diverse:

1. **Istanza di dati**
2. **Istanza del dispositivo**
3. **Istanza di sistema**

Per tutti i monitor della batteria e gli altri dispositivi resi disponibili dal dispositivo GX sul CAN-bus, sono disponibili tutti i tipi di istanze di cui sopra, che possono essere configurati individualmente.

Esiste una Istanza del dispositivo e una Istanza di sistema per ogni dispositivo virtuale. E, in base al tipo di dispositivo virtuale, esistono una o più Istanze di dati.

Ad esempio, per un BMV-712 esistono due istanze di dati, un'Istanza CC per la tensione della batteria principale e un'altra per quella della batteria di avviamento.

La configurazione delle istanze dipende dall'apparecchiatura e dal software utilizzati per leggere i dati dal CAN-bus. Esempi di apparecchiature e software sono gli MFD di Garmin, Raymarine, Furuno o Navico, nonché soluzioni più orientate al software, come quelle di Actisense e Maretron.

La maggior parte di queste soluzioni identifica i parametri e i prodotti richiedendo istanze univoche del dispositivo o utilizzando i numeri di identità univoci PGN 60928 NOME e non si basa sul fatto che le istanze di dati siano univoche a livello globale.

Tuttavia, esiste un'eccezione:

- In base alla versione del firmware Lighthouse, gli MFD Raymarine potrebbero dover modificare l'Istanza di dati per visualizzare correttamente i dati. Per ulteriori informazioni, consultare il capitolo [NMEA 2000](#) riguardante Raymarine.

Le specifiche di NMEA 2000 chiariscono quanto segue: "Le istanze di dati devono essere univoche negli stessi PGN trasmessi da un dispositivo. Le istanze di dati non devono essere globalmente univoche nella rete. La programmabilità dei campi deve essere implementata mediante l'uso di PGN 126208, Funzione Gruppo Campi di Scrittura".

In altre parole, le Istanze di dati devono essere univoche solo all'interno di un singolo dispositivo. Non è necessario che siano globalmente univoche: l'unica eccezione è l'"Istanza Motore", che, almeno per ora, al fine di far fronte ai dispositivi meno recenti, deve essere globalmente univoca (ad es., Porta = 0, Tribordo = 1). Ad esempio, alcuni dei nostri monitor della batteria BMV possono misurare due tensioni, una per la batteria principale e una per la batteria di avviamento, ed è in questa occasione che si utilizzano le istanze di dati. Lo stesso vale per i caricabatterie con varie uscite. Tenere presente che l'installatore non deve necessariamente cambiare tali istanze di dati, poiché quei prodotti sono preconfigurati per trasmettere i PGN importanti con istanze di dati univoche (in questo caso, Istanza batteria e Istanza dettagliata CC).



Sebbene sia possibile modificare le istanze di dati, la loro modifica in un dispositivo Victron come il caricabatterie Skylla-i renderà impossibile la corretta lettura da parte di altri dispositivi Victron.

Ciò è dovuto al fatto che il dispositivo GX si aspetta che l'uscita uno del caricabatterie si trovi sull'istanza 0 di batteria e CC, l'uscita due sull'istanza 1 di batteria e CC e l'uscita tre sull'istanza 2 di batteria e CC. La modifica dell'istanza del fluido, così come di altre istanze di dati per i PGN trasmessi da un dispositivo GX su una rete NMEA 2000 utilizzando la funzione NMEA 2000-out, non rappresenta un problema.

Nota sulle Istanze del dispositivo: non è necessario assegnare un'Istanza del dispositivo univoca a ogni dispositivo del CAN-bus. Non è un problema se un monitor della batteria e un caricabatterie solare sono entrambi configurati con Istanza del dispositivo 0 (quella che hanno per difetto). Quando sono presenti vari monitor della batteria o vari caricabatterie solari, inoltre, non è sempre necessario assegnare ad ognuno di essi una Istanza del dispositivo univoca. Se fosse assolutamente necessario, devono essere univoche solamente tra i dispositivi che usano la stessa Funzione.

E tenere presente che il cambio dell'Istanza dispositivo in un dispositivo Victron può modificarne il funzionamento; si veda l'avvertenza precedente.

Istanze sistema

Conformemente alle specifiche di NMEA 2000, questa istanza è un campo a 4 bit con un intervallo valido compreso tra 0 e 15, che indica la presenza di dispositivi in segmenti di rete aggiuntivi, reti ridondanti o parallele oppure sottoreti.

Il Campo Istanza di Sistema può essere utilizzato per agevolare reti NMEA 2000 multiple in queste grandi piattaforme marittime. I Dispositivi NMEA 2000 dietro un ponte, un router, un gateway o che formano parte di qualche segmento di rete, possono indicare ciò tramite l'uso e l'applicazione del Campo Istanza di Sistema.

L'Istanza ECU e l'Istanza Funzione

In alcuni documenti e alcuni strumenti software, tuttavia, si usa un'altra terminologia:

- Istanza ECU
- Istanza Funzione
- Istanza Dispositivo inferiore
- Istanza Dispositivo superiore

Ecco come sono collegati: la terminologia *Istanza ECU* e *Istanza funzione* proviene dalle specifiche SAE J1939 e ISO 11783-5. Non esistono nella definizione NMEA 2000. Tuttavia, definiscono tutti gli stessi campi negli stessi messaggi CAN-bus che NMEA 2000 definisce come *Istanza di dispositivo*.

Più in dettaglio: il campo definito da J1939 come Istanza ECU, nelle specifiche NMEA 2000 è stato rinominato *Istanza di Dispositivo inferiore*. L'Istanza Funzione è stata rinominata *Istanza di Dispositivo superiore*. E assieme formano l'*Istanza di Dispositivo*, una definizione di NMEA 2000.

Sebbene si usino termini diversi, i campi coincidono in entrambe le normative. L'Istanza di Dispositivo inferiore ha una lunghezza di 3 bit e l'Istanza di Dispositivo superiore di 5: assieme formano una lunghezza di 8 bit, che è il byte corrispondente all'Istanza di Dispositivo di NMEA 2000.

L'Istanza Univoca

Istanza Univoca è un'altra parola usata per descrivere quasi le stesse informazioni. È utilizzata da Maretron e può essere resa visibile nel loro software attivando la colonna. Il software Maretron stesso sceglie tra Istanza di Dispositivo e Istanza di Dati.

15.8.5. Modifica delle Istanze NMEA 2000

Poiché il protocollo NMEA 2000 prescrive di cambiare un'istanza inviando comandi a un dispositivo, esistono vari modi per cambiare le istanze. I metodi più comunemente utilizzati sono descritti di seguito. Oltre ai metodi qui descritti, ve ne sono altri; ad esempio anche alcuni MFD consentono di modificare le istanze.

Metodi comunemente utilizzati per modificare le istanze:

1. Consolle Remota su un dispositivo GX: Solo istanze del dispositivo
2. Software Actisense NMEA-Reader + NGT-1 USB: Istanze dispositivo e dati
3. Software Maretron + adattatore USB: Sconosciuto (vedere la documentazione Maretron)
4. Linea di comando di un dispositivo GX: Istanze dispositivo e dati. Tenere presente che tale azione richiede competenze avanzate in ambito Linux ed è elencata solo a beneficio degli sviluppatori di software esperti

Note sulla modifica delle istanze di dati e dispositivo

• Istanza dati:

Sebbene si consigli di non modificare le istanze di dati (vedere la spiegazione e l'AVVERTENZA più sopra), è possibile modificarle.

Il dispositivo GX non offre alcuna opzione per modificarli: è necessario uno strumento di terze parti e l'unico che conosciamo in grado di svolgere tale funzione è Actisense NMEA 2000 Reader.

- Nei prodotti di Victron, l'istanza batteria e l'istanza CC hanno lo stesso valore. Cambiandone uno, cambierà anche l'altro.
- Poiché il BMV invia due tensioni, quella principale e quella ausiliare o di avviamento, viene fornito preconfigurato con due istanze batteria: 0 e 1. Se si vuole cambiare tale preconfigurazione a 1 e 2, si deve cambiare prima l'1 in 2 e poi lo 0 in 1, poiché non possono essere uguali.
- Poiché i caricabatterie solari inviano due serie di dati di tensione e corrente (una per l'uscita di carica della batteria e una per l'ingresso solare), sono configurati per impostazione predefinita come Istanza dati 0 per l'uscita di carica della batteria e Istanza dati 1 per l'ingresso solare. Il tipo di dispositivo è impostato su Batteria per l'uscita di carica e su Cella solare per l'ingresso solare.
- Poiché i caricabatterie Orion XS CC-CC inviano due serie di dati di tensione e corrente (una per l'uscita e una per l'ingresso), sono configurati per impostazione predefinita come Istanza dati 0 per l'uscita e Istanza dati 1 per l'ingresso. Il tipo di dispositivo è impostato su Batteria per l'uscita e Convertitore per l'ingresso.
- I caricabatterie CA possono inviare fino a tre istanze di dati di tensione e corrente, una per ogni uscita di carica della batteria. Per impostazione predefinita, sono configurati come Istanza 0 per l'uscita 1, Istanza 1 per l'uscita 2 e Istanza 2 per l'uscita 3.
- La modifica dell'istanza del livello del fluido tramite Actisense presenta un bug. Probabilmente è dovuto al fatto che Actisense lo vede come un numero a 8 bit, mentre nella definizione è un numero a 4 bit. Soluzione: utilizzando il GX, impostare il tipo di fluido su Carburante (0), quindi utilizzare Actisense per modificare l'istanza del fluido al valore desiderato e poi il GX per impostare nuovamente il tipo desiderato.

• Istanza dispositivo:

AVVERTENZA: queste caratteristiche (di Victron) dipendono dall'Istanza dispositivo:

1. In un sistema ESS con caricabatterie solari collegati a una rete VE.Can, tali caricabatterie solari devono rimanere configurati sulla loro istanza dispositivo predefinita (0) per funzionare correttamente. Ciò non riguarda i caricabatterie solari collegati direttamente a VE.Direct e resi disponibili sul CAN-Bus come dispositivo virtuale, utilizzando la funzione NMEA 2000-out. A patto che l'istanza del dispositivo GX non venga riconfigurata in un'altra istanza dispositivo, che è tecnicamente possibile, ma sconsigliato e mai richiesto. In questo caso, però, i caricabatterie devono essere configurati sulla stessa istanza del dispositivo GX.
2. Lo stesso vale per i sistemi con batterie gestite.
3. Sia i caricabatterie solari che i caricabatterie collegati in CA, se connessi in una rete VE.Can, sincronizzano il loro funzionamento, lo stato di carica e così via. Per funzionare questa funzione richiede che tutti i caricabatterie siano configurati con la stessa Istanza dispositivo.

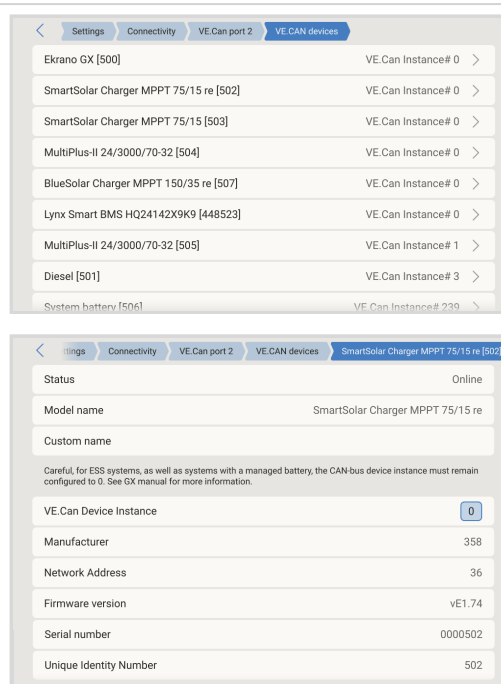
In sintesi, per la maggior parte dei sistemi, si consiglia di lasciare l'Istanza dispositivo per difetto, ovvero 0.

Consolle Remota di un dispositivo GX: Modifica dell'istanza dispositivo:

Il sottomenu Dispositivi VE.Can consente di accedere a un elenco di tutti i dispositivi rilevati sulla rete VE.Can / NMEA 2000.

- Ogni voce mostra innanzitutto il nome, il nome del prodotto presente nel nostro database o, se configurato, il nome personalizzato impostato durante l'installazione.
- Tra le parentesi quadre è indicato il Numero Univoco di Identità.
- Sulla destra viene mostrata l'istanza del dispositivo VE.Can, che è la stessa dell'istanza del dispositivo NMEA 2000.

Cliccare o toccare per selezionare il dispositivo del quale si desidera modificare l'istanza del dispositivo. Si aprirà il menu di configurazione, nel quale si può cliccare o toccare "Istanza dispositivo VE.Can" per effettuare la modifica.

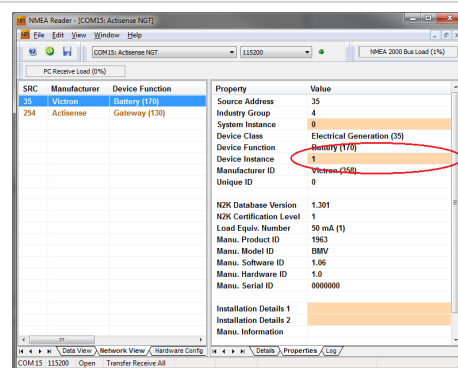


Actisense: Modifica delle Istanze dispositivo:

Richiede l'**Actisense NGT-1**.

Per modificare un'istanza dispositivo:

1. Aprire il NMEA Reader di Actisense
2. Selezionare la vista di rete (la selezione della scheda si trova in basso a sinistra)
3. Selezionare il prodotto di cui si desidera modificare l'istanza dispositivo
4. Selezionare la scheda Proprietà in basso a destra e modificare l'Istanza dispositivo

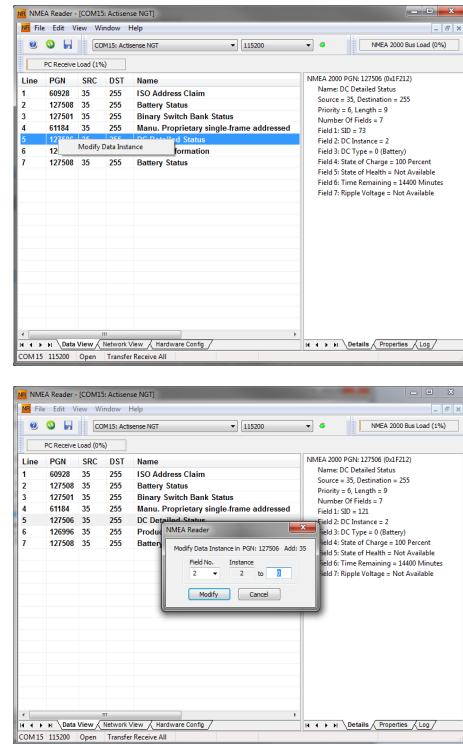


Actisense: Modifica delle Istanze dati:

Richiede l'**Actisense NGT-1**.

Per modificare un'istanza dati:

1. Aprire il NMEA Reader di Actisense
2. Selezionare la vista dei dati (la selezione della scheda si trova in basso a sinistra)
3. Cliccare con il tasto destro del mouse sul numero PGN
Tenere presente che funziona solo con i PGN che permettono di cambiare l'istanza di dati (prima schermata qui sotto)
4. E modificare il valore (seconda schermata qui sotto)



Maretron N2KAnalyzer:

Maretron utilizza un termine chiamato "Istanza univoca", in base alla quale lo strumento software N2KAnalyzer determina automaticamente se un particolare dispositivo utilizza Istanze dispositivo o dati.



AVVERTENZA: Noi di Victron non capiamo cosa faccia e come funzioni il software Maretron a questo proposito. Consigliamo di utilizzare un altro strumento, non Maretron, in modo da sapere cosa si sta facendo, ovvero, quale istanza si sta modificando. Finora non siamo riusciti a utilizzare il software Maretron per modificare un'Istanza di dati. Anche la modifica dell'altra istanza, quella del dispositivo, può essere effettuata direttamente dal dispositivo Victron GX mediante la sua interfaccia utente. Per modificare un'Istanza di dati, ad esempio per risolvere i conflitti di istanza segnalati dal software Maretron, si consiglia di utilizzare Actisense. Non Maretron.

Modifica delle istanze dalla riga di comando del GX:

Al posto di utilizzare il software Actisense o Maretron, è possibile modificare l'istanza del dispositivo VE.Can, alias N2K, dalla shell del Dispositivo GX. Per ottenere l'accesso root, seguire queste istruzioni: [Venus OS: Accesso Root](#).

Una volta effettuato l'accesso alla shell, seguire le istruzioni riportate di seguito. Ulteriori informazioni di base sui comandi utilizzati, come dbus e dbus-spy, sono disponibili leggendo il documento sull'accesso root.



AVVERTENZA: Meglio usare un Actisense!

Generalmente la procedura descritta nei seguenti paragrafi non è raccomandata. Utilizzare piuttosto un Actisense; vedere il metodo Actisense spiegato in precedenza.

Nuovo metodo - modifica di un'Istanza dispositivo:

Tutti i dispositivi disponibili sul canbus sono elencati nel servizio `com.victronenergy.vecan`. Ed è possibile cambiare l'Istanza dispositivo di tutti i dispositivi che supportano i comandi can-bus necessari. Tutti i prodotti Victron supportano la modifica dell'istanza dispositivo e anche la maggior parte o tutti i prodotti non Victron.

```
# dbus -y com.victronenergy.vecan.can0 / GetValue
value = {
  'Devices/00002CC001F4/DeviceInstance': 0,
  'Devices/00002CC001F4/FirmwareVersion': 'v2.73',
  'Devices/00002CC001F4/Manufacturer': 358,
  'Devices/00002CC001F4/ModelName': 'Cerbo GX',
  'Devices/00002CC001F4/N2kUniqueNumber': 500,
  'Devices/00002CC001F4/Nad': 149,
  'Devices/00002CC001F4/Serial': '0000500',
  'Devices/00002CC005EA/CustomName': 'Hub-1',
```

```
'Devices/00002CC005EA/DeviceInstance': 0,
'Devices/00002CC005EA/FirmwareVersion': 'v2.60-beta-29',
'Devices/00002CC005EA/Manufacturer': 358,
'Devices/00002CC005EA/ModelName': 'Color Control GX',
'Devices/00002CC005EA/N2kUniqueNumber': 1514,
'Devices/00002CC005EA/Nad': 11,
'Devices/00002CC005EA/Serial': '0001514',
'Devices/00002CC005EB/CustomName': 'SmartBMV',
[and so forth]
```

Per modificarli, occorre effettuare una chiamata SetValue sul percorso DeviceInstance, come indicato di seguito. O, metodo forse più semplice, utilizzare lo strumento dbus-spy.

Queste righe lo leggono, poi lo cambiano a 1, quindi lo leggono di nuovo:

```
root@ccgx:~# dbus -y com.victronenergy.vecan.can0 /Devices/00002CC005EB/DeviceInstance GetValue
value = 0
root@ccgx:~# dbus -y com.victronenergy.vecan.can0 /Devices/00002CC005EB/DeviceInstance SetValue %1
retval = 0
root@ccgx:~# dbus -y com.victronenergy.vecan.can0 /Devices/00002CC005EB/DeviceInstance GetValue
value = 1
```

[note that numbers, like can0, and 00002CC005EB can ofcourse be different on your system].

Nuovo metodo - modifica di un'Istanza di dati:

Applicabile solamente alla funzione NMEA 2000-out.

Le istanze di dati utilizzate per la funzione NMEA 2000-out sono memorizzate nelle impostazioni locali. Ecco un frammento delle righe, ricavato utilizzando lo strumento dbus-spy che consente anche di cambiare le voci (le Istanze di dati sono le istanze "Batteria-", "CC Dettagliata-" e così via):

```
Settings/Vecan/can0/Forward/battery/256/BatteryInstance0      0  <- Data instance for main voltage measurement
Settings/Vecan/can0/Forward/battery/256/BatteryInstance1      1  <- Data instance for starter or mid-voltage
Settings/Vecan/can0/Forward/battery/256/Description2
Settings/Vecan/can0/Forward/battery/256/IdentityNumber        15
Settings/Vecan/can0/Forward/battery/256/Instance              1
Settings/Vecan/can0/Forward/battery/256/Nad                   233  <- Source address - no need, also not good,
Settings/Vecan/can0/Forward/battery/256/SwitchInstance1       0  <- Data instance for switchbank
Settings/Vecan/can0/Forward/battery/256/SystemInstance        0
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/0/DcDataInstance0    0
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/0/DcDataInstance1    1
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/0/Description2
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/0/IdentityNumber     25
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/0/Instance           0
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/0/Nad                36
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/0/SystemInsta        0
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/1/DcDataInstance0    0  <- Battery voltage & current
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/1/DcDataInstance1    1  <- PV voltage & current
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/1/Description2
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/1/IdentityNumber     24
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/1/Instance           0
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/1/Nad                36
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/1/SystemInstance     0
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/258/DcDataInstance0  0
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/258/DcDataInstance1  1
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/258/Description2
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/258/IdentityNumber   23
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/258/Instance         0
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/258/Nad              36
Settings/Vecan/can0/Forward/solarcharger/258/SystemInstance   0
```

Vecchio metodo:

1. Elencare i dispositivi:

```
root@ccgx:~# dbus -y
com.victronenergy.bms.socketcan_can0_di0_uc10
com.victronenergy.charger.socketcan_can0_di1_uc12983
```

2. Cambiarlo, ad esempio, a 4:

```
root@ccgx:~# dbus -y com.victronenergy.charger.socketcan_can0_di0_uc12983 /DeviceInstance SetValue %4
retval = 0
```

3. Attendere qualche secondo e ricontrollare:

```
root@ccgx:~# dbus -y
com.victronenergy.bms.socketcan_can0_di0_uc10
com.victronenergy.charger.socketcan_can0_di4_uc12983
```

La modifica dell'istanza del dispositivo è avvenuta correttamente!

15.8.6. Numeri Identità Univoci PGN 60928 NAME

Il dispositivo GX assegna un Numero di Identità Univoco ad ogni dispositivo virtuale. Il numero assegnato è una funzione del blocco *Numero di Identità Univoco PGN 60928 NOME*, ovvero sia il *Numero di dispositivo univoco per VE.Can*, come configurato nelle impostazioni del dispositivo GX.

Questa tabella mostra come il cambio di tale impostazione si traduca nei dispositivi virtuali resi disponibili nel CAN-bus:

Blocco Identità Univoca configurato:	1	2	3	4
Dispositivo GX	500	1000	1500	2000
1° dispositivo virtuale (ad esempio, un BMV)	501	1001	1501	2001
2° dispositivo virtuale (ad esempio, un altro BMV)	502	1002	1502	2002
3° dispositivo virtuale (ad esempio, un terzo BMV)	503	1003	1503	2003

16. Supporto RV-C

16.1. Introduzione RV-C

A partire dal Venus OS v2.90, Victron supporta il protocollo RV-C.

Che cos'è il protocollo RV-C?

L'RV-C (Recreational Vehicle-CAN) è un protocollo di comunicazione basato sul bus CAN, simile a NMEA 2000 per le imbarcazioni. È ampiamente utilizzato negli Stati Uniti per consentire ai componenti e alle apparecchiature dei camper di comunicare tra loro.

L'RV-C ha due funzioni principali:

- Uscita RV-C: Permette di monitorare e controllare i dispositivi Victron tramite un pannello di controllo RV-C.
- Ingresso RV-C: Consente ai dispositivi Victron GX di ricevere e visualizzare dati da dispositivi RV-C di terze parti compatibili.

In sintesi, quando questa funzione è attivata e il dispositivo GX è collegato a una rete RV-C, un pannello di controllo RV-C può leggere i dati Victron, ad esempio da un BMV o da un inverter/caricabatterie, e mostrarli all'utente o addirittura controllarne alcuni. I dispositivi RV-C compatibili vengono visualizzati contemporaneamente sull'unità GX.

Il RV-C si basa sulla norma [SAE J1939](#).

16.2. Limitazioni

Dispositivi VE.Can

I protocolli RV-C e VE.Can non sono compatibili. È possibile configurare una porta VE.Can di un dispositivo GX per il profilo VE.Can o per il profilo RV-C, ma non per entrambi allo stesso tempo.

Alcuni dispositivi GX dispongono di una sola porta VE.Can completamente funzionale e questo limita la possibilità di utilizzare altri dispositivi nel sistema quando è richiesta la connettività RV-C.

Prodotti tipici relativi a RV, che quindi non possono essere utilizzati nella situazione descritta sopra:

- Non è possibile utilizzare Lynx Smart BMS e Lynx BMS NG, poiché richiedono una connessione VE.Can. Utilizzare piuttosto un BMS VE.Bus (si collega tramite VE.Bus).
- Il Lynx Smart Shunt non è compatibile: al suo posto, utilizzare uno SmartShunt (si collega tramite VE.Direct).
- I regolatori di carica MPPT ad alta potenza devono essere collegati tramite VE.Direct, non tramite VE.Can.

Compatibilità con i dispositivi GX

A seconda della progettazione del sistema, questa limitazione influisce sulla scelta del dispositivo GX:

- Color Control GX (CCGX), MultiPlus-II GX e EasySolar-II GX: ognuno di essi dispone di una sola porta VE.Can, che può essere configurata per VE.Can o RV-C, non per entrambe. Ad esempio, non è possibile utilizzare un Lynx Smart BMS e collegarsi contemporaneamente a una rete RV-C.
- Cerbo GX e Cerbo-S GX: Come nel caso precedente, questi modelli dispongono di una sola porta VE.Can funzionale, pertanto si possono configurare per VE.Can o RV-C, ma non per entrambe.



Nota: La porta BMS-Can del Cerbo GX è limitata e non può essere utilizzata per l'RV-C.

- Cerbo GX MK2: Quasi identico al Cerbo GX, ma con due porte VE.Can, che consentono la connessione simultanea a entrambe le reti VE.Can e RV-C.
- Venus GX: Dotato di due porte VE.Can, che consentono la connessione alle due reti VE.Can e RV-C contemporaneamente.
- Ekrano GX: Dotato di due porte VE.Can, quindi può essere collegato contemporaneamente a entrambe le reti VE.Can e RV-C.
- Nucleo GX: Dotato di due porte VE.Can, quindi può essere collegato contemporaneamente a entrambe le reti VE.Can e RV-C.

16.3. Dispositivi supportati

A partire dal Venus OS v2.90, è stato aggiunto il supporto dell'uscita RV-C a una serie di prodotti Victron. Sono supportati i seguenti dispositivi:

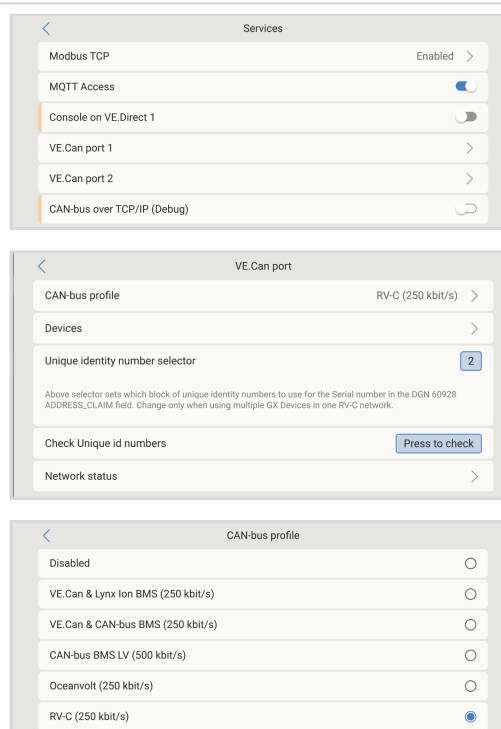
Prodotto Victron	Ingresso RV-C	Uscita RV-C	Osservazioni
Inverter/caricabatterie VE.Bus		Sì	Le funzioni dell'inverter e del caricabatterie si possono controllare separatamente (on/off) tramite RV-C. È inoltre possibile impostare il limite di corrente di ingresso da banchina.
Caricabatterie Smart IP43 120-240 V		Sì	Può essere attivato/disattivato tramite RV-C. È possibile impostare il limite di corrente di ingresso banchina.
Caricabatterie Smart IP43 230 V		Sì	Sola lettura tramite RV-C. Non può essere controllato.
Skylla-i e Skylla-IP44/-IP65		Sì	Richiede due interfacce CAN-bus completamente funzionali. Attualmente supportato solo da Venus GX, Cerbo GX MK2, Ekrano GX e Nucleo GX.
Inverter VE.Direct		Sì	
Inverter Smart e Inverter RS		Sì	
Caricabatterie solari con MPPT RS		Sì	
Orion XS		Sì	Solo quando si carica mediante l'alternatore
Batterie: • BMV, SmartShunt, Lynx Shunt, Lynx Ion BMS, Lynx Smart BMS, Lynx BMS NG		Sì	
Serbatoi: I dati del livello del serbatoio sono supportati dalle seguenti fonti di ingresso: • Ingresso livello del serbatoio del dispositivo GX • GX Tank 140 • Porta VE.Can e/o NMEA 2000 del dispositivo GX		Sì	
Sensori serbatoio RV-C • Nota: Il sensore Garnet SeeLevel II 709 riporta solo il livello relativo del serbatoio, pertanto non fornisce il livello assoluto o la capacità del serbatoio. I serbatoi collegati tramite un altro dispositivo GX possono mostrare livello e capacità assoluti, ma non possono essere configurati tramite RV-C. Per i parametri avanzati e i dettagli della programmazione RV-C, consultare la sezione RV-C in appendice.	Sì		
Avvio/arresto automatico del generatore		Sì	Attivare solo l'opzione di avvio automatico
Batterie di terza parte • Battleborn • Lithionics	Sì		

16.4. Configurazione RV-C

L'RV-C viene configurato tramite il dispositivo GX:

1. Aprire la Consolle Remota.
2. Entrare in: Impostazioni → Connettività → Porta VE.Can [numero_porta] (se sono presenti più porte VE.Can).
3. Selezionare il profilo CAN-bus, quindi scegliere RV-C (250 kbit/s).

Una volta selezionato, il profilo RV-C diventa attivo e il profilo precedentemente selezionato si disattiva (le apparecchiature associate, come i dispositivi VE.Can, diventano non disponibili nella GUI).



16.4.1. Configurazione dei dispositivi di uscita RV-C

I dispositivi di uscita RV-C possono essere configurati dal sottomenu Dispositivi nel menu della porta VE.Can.

Il sottomenu Dispositivi contiene tutti i dispositivi della rete RV-C, compresi i dispositivi di uscita RV-C. Questi ultimi sono identificati dalla loro [istanza VRM#], che può essere usata per identificare i dispositivi "reali" nel menu principale del dispositivo GX. L'esadecimale sul lato destro rappresenta l'indirizzo di origine.

Quando si accede al sottomenu di un dispositivo RV-C, si visualizzano le informazioni generali del dispositivo stesso e, soprattutto, il menu di configurazione se si scorre la pagina fino in fondo. La visualizzazione del menu di configurazione richiede almeno il livello di accesso utente e installatore, vedere il capitolo [Struttura del menu e parametri configurabili](#).

L'istanza per i DGN corrispondenti può essere modificata nel sottomenu Configurazione.

16.5. Supporto del Garnet SeeLevel II 709-RVC e del dispositivo GX Victron

Grazie al supporto dell'RV-C in Venus OS, è possibile utilizzare il Garnet SeeLevel 709-RVC e il SeeLevel Soul per visualizzare i dati del livello del serbatoio sia sul dispositivo GX che sul VRM. Tutti i modelli 709-RVC e il SeeLevel Soul sono compatibili con il GX.

Limitazioni

- Se una porta CAN-bus di un dispositivo GX è configurata per RV-C, non può essere utilizzata contemporaneamente per le funzioni VE.Can o NMEA 2000. È possibile utilizzare VE.Can/NMEA 2000 o RV-C, non entrambi sulla stessa porta.
- Dispositivi come Venus GX, Cerbo GX MK2, Nucleo GX ed Ekrano GX, che dispongono di due porte VE.Can completamente funzionali, supportano l'esecuzione di VE.Can e RV-C in parallelo.
- Se l'uso dell'RV-C blocca la connettività essenziale di VE.Can sul dispositivo GX, si consiglia di utilizzare piuttosto il Garnet SeeLevel 709-N2K, che comunica tramite NMEA 2000 ed evita queste limitazioni.
- I livelli dei serbatoi visualizzati sul dispositivo GX (e sul VRM) appariranno solo in percentuale. Il sistema non visualizza il volume in litri, galloni o altre unità.

16.5.1. Cablaggio del sensore di livello del serbatoio Garnet SeeLevel II 709-RVC a un dispositivo GX

Prima di collegarsi a un dispositivo GX, assicurarsi che il Garnet SeeLevel 709-RVC sia stato installato e configurato correttamente secondo le istruzioni di installazione di Garnet.

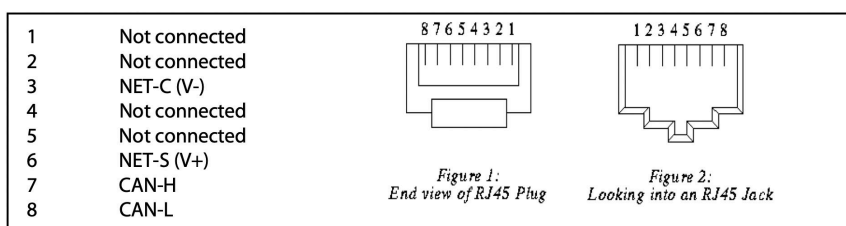
Il dispositivo GX richiede che la sua porta VE.Can sia dotata di un connettore RJ45, mentre il pannello Garnet SeeLevel in genere fornisce:

- O un connettore RV-C a più pin, oppure
- Un collegamento cablato con un cavo nero, uno blu e uno bianco.

Per collegare i due dispositivi, è necessario realizzare un cavo adattatore in base alle assegnazioni dei pin riportate di seguito.

Il cavo Ethernet CAT5 standard è adatto a questo scopo. Un'estremità del cavo viene tagliata e collegata ai cavi del pannello Garnet, mentre la spina RJ45 rimane all'estremità del dispositivo GX.

Codice colore dei fili del pannello Garnet	Connettore RV-C	Victron VE.Can RJ45	Codice colore dei fili Ethernet CAT5	Segnale
Nero	4	3	Verde/bianco	Terra
Blu	3	8	Marrone	CAN-L
Bianco	2	7	Marrone/bianco	CAN-H



Pinout Victron VE.Can

16.5.2. Installazione e configurazione

1. Far passare il cavo dal pannello Garnet al dispositivo GX.
2. Assicurarsi che sia il dispositivo Garnet che il dispositivo GX siano spenti.
3. Collegare il connettore RJ45 alla porta VE.Can del dispositivo GX e l'altra estremità del cavo adattatore al pannello Garnet.
4. Controllare la terminazione del bus:
 - Per il dispositivo GX, utilizzare il terminatore RJ45 VE.Can blu in dotazione.
 - La corretta terminazione è obbligatoria, soprattutto se il Garnet SeeLevel è l'unico dispositivo RV-C sul bus.
5. Una volta installato tutto correttamente, alimentare entrambi i dispositivi.

6. Completare la configurazione come spiegato nella sezione riguardante il [capitolo Configurazione dell'RV-C](#), per configurare la porta VE.Can per il profilo RV-C.

17. Ingressi digitali

Gli ingressi digitali del Cerbo GX appaiono nella [Panoramica delle connessioni](#).

Caratteristiche elettriche

- Le entrate non sono isolate
- Funziona a livello logico di 3,3 V
- Ogni entrata possiede un resistore di carico da 10 kΩ a 3V3
- Può sopportare in modo sicuro tensioni di ingresso fino a 5 V

Per un funzionamento affidabile, si consiglia di collegare gli ingressi a un interruttore a potenziale zero o a un contatto di relè, a un collettore aperto o a un'uscita ad accoppiatore ottico.

17.1. Configurazione

Ogni ingresso digitale può essere configurato come uno dei diversi tipi di sensori predefiniti, con la possibilità di impostarli come allarmi.

Nota: il contatore di impulsi non è supportato dai modelli Cerbo GX di prima generazione (PN BPP900450100). È invece supportato dai modelli Cerbo GX di seconda e terza generazione: PN BPP900450110, BPP900451100 e BPP900451130.

Le possibili funzioni programmabili sono:

Funzione	Stati
Contatore impulsi	N/A
Allarme porta	Aperta/Chiusa
Pompa sentina	On/Off
Allarme sentina	Ok/Allarme
Allarme antifurto	Ok/Allarme
Allarme antifumo	Ok/Allarme
Allarme antincendio	Ok/Allarme
Allarme CO2	Ok/Allarme
Generatore	Avviato/Arrestato

La funzione di ogni ingresso può essere configurata nella Consolle Remota, entrando in Impostazioni → Integrazioni → I/U Digitali.

Dopo aver configurato l'ingresso come desiderato, apparirà nell'Elenco dispositivi.

The screenshot displays the configuration interface for digital inputs. At the top, the 'Digital inputs' section shows two inputs, both currently set to 'Disabled'. Below this, the 'Digital input 1' configuration screen is shown, listing various functions: Disabled (selected), Pulse meter, Door alarm, Bilge pump, Bilge alarm, Burglar alarm, Smoke alarm, Fire alarm, CO2 alarm, Generator, and Touch input control. At the bottom, the 'Device list' section shows two devices: 'A VM-3P75CT HQ23183CME' with a status of '110W' and 'Bilge pump' with a status of 'On'.

Entrando nel menù del dispositivo e selezionando Configurazione è possibile configurare altri parametri relativi a tale funzione.

Nei sensori e negli allarmi, si può decidere se l'ingresso debba essere trattato come una condizione di allarme, se le etichette debbano essere invertite e se i livelli logici debbano essere invertiti.

- Per scambiare le etichette attaccate all'allarme, impostare Invertito su on.
- Se un ingresso logico basso (0 V) deve essere considerato come condizione positiva, impostare "Allarme logico invertito" su on.

Per i dispositivi GX i cui ingressi digitali possono essere utilizzati come contatori di impulsi (Cerbo GX MKII, Ekrano GX e Venus GX), è possibile configurare l'unità e il moltiplicatore (che rappresenta il volume per impulso), nonché azzerare il contatore secondo necessità.

The screenshot displays three sequential configuration screens from the Cerbo GX interface:

- Bilge pump screen:** Shows 'State' set to 'On', and 'Setup' and 'Device' options with right-pointing arrows.
- Setup screen:** Shows 'Enable alarm' and 'Inverted' options, each with a right-pointing arrow.
- Setup screen:** Shows 'Volume unit' set to 'Liters', 'Inverted' with a toggle switch, 'Multiplier' set to '0', and 'Reset counter' with a blue button.

17.2. Lettura degli ingressi digitali tramite Modbus TCP

I valori/stati delle entrate digitali si possono leggere tramite il Modbus-TCP.

Per maggiori dettagli, consultare le seguenti risorse disponibili sul nostro sito web:

- [Elenco dei registri Modbus-TCP](#) (documento scaricabile)
- [Modbus-TCP FAQ](#) nel [Manuale Modbus-TCP del GX](#).

18. GX - Avvio/arresto automatico del generatore

18.1. Introduzione

Integrando un generatore CA o CC con un dispositivo GX sono disponibili le seguenti funzioni:

Caratteristiche generali:

1. **Controllo automatico del generatore:** Avvio e arresto automatico del generatore mediante la funzionalità "Avvio/arresto automatico del generatore" in base alle varie condizioni del sistema.
2. **Controllo e programmazione manuale:** Avvio e arresto manuale del generatore, con la possibilità di programmare un funzionamento temporizzato.
3. **Tracciabilità del servizio:** Monitoraggio delle ore di funzionamento e degli intervalli di manutenzione.
4. **Maggiore durata della vita utile del generatore:** Le funzioni integrate di riscaldamento e raffreddamento assicurano una lubrificazione adeguata prima dell'applicazione del carico ed evitano arresti improvvisi.

Per i generatori collegati:

1. **Monitoraggio delle prestazioni:** Visualizzazione dei dati di produzione CA o CC.
2. **Tracciamento dei parametri del motore:** Monitoraggio di pressione, temperatura, numero di giri, tensione della batteria di avviamento e livelli del serbatoio del carburante.
3. **Avvisi di errore:** Ricezione di notifiche sugli errori di sistema.
4. **Supporto DVCC:** Alcuni generatori CC supportano il Controllo Distribuito della Tensione e della Corrente (DVCC) (vedere il capitolo [DVCC - Tensione Distribuita e Controllo Corrente](#)).

Il monitoraggio e il controllo sono disponibili non solo sul dispositivo GX, ma anche tramite il portale VRM e l'app Marine MFD HTML5. Per ulteriori dettagli, consultare i capitoli [Portale VRM](#) e [Integrazione MFD Marine tramite App](#).

Ulteriori informazioni generali sulla progettazione di un sistema Victron che comprende un generatore sono disponibili anche nelle [FAQ del Generatore MultiPlus](#).

18.2. Come integrare

Esistono due opzioni di integrazione:

1. **Integrazione controllata da relè:** Un segnale di avvio/arresto cablato a potenziale zero è supportato dal Relè 1 del dispositivo GX (vedere la sezione 17.2.7 per il segnale di avvio/arresto controllato da relè).
2. **Integrazione con generatore collegato:** Se il generatore o il suo controllore sono elencati nella seguente tabella, significa che è supportata la comunicazione digitale per la lettura e il controllo tramite VE.Can, Ethernet o RS485 (utilizzando un convertitore RS485-USB come l'[interfaccia RS485 a USB di Victron](#)).

Controllori di generatori CA supportati per l'integrazione con generatori collegati

Produttore	Modello	Tipo di connessione	Osservazioni
ComAp	IntelliLite 4 AMF 25 IntelliLite 4 AMF 20 IntelliLite 4 AMF 9 IntelliLite 4 AMF 8 IntelliLite 4 MRS 16	Ethernet	
CRE Technology	Compact AMF Gensys Compact Prime Gensys Compact Mains	Ethernet	
Deep Sea Electronics	DSE4620 DSE6120 DSE4510 MKII	Ethernet o RS485	Per Ethernet: Vedere ¹⁾ Per RS485: Vedere ²⁾ e ³⁾

Produttore	Modello	Tipo di connessione	Osservazioni
	DSE4520 MKII		
	DSE6110 MKII		
	DSE6120 MKII		
	DSE7310 MKII		Per Ethernet: Vedere ¹⁾ Per RS485: Vedere ³⁾
	DSE 7410 MKII		Per RS485: Vedere ⁴⁾
	DSE 7420 MKII		
	DSE8610 MKII		
	DSE8620 MKII		
	DSE8660 MKII		
DEIF	Generatore AGC 150	Ethernet o RS485	Per RS485: Vedere ⁴⁾
	AGC 150 Hybrid		
	AGC 150 PMS Lite		
Fischer Panda	xControl	VE.Can	
	iGenerator		
	fpControl		

¹⁾ Questo modello non include la connettività Ethernet. Pertanto, è necessario il dispositivo di comunicazione DSE855 USB a Ethernet di Deep Sea Electronics o un altro gateway DSE dotato di Ethernet.

²⁾ Questo modello non include la connettività RS485. Pertanto, è necessario il dispositivo di comunicazione DSE857 USB a RS485 di Deep Sea Electronics o un altro gateway DSE dotato di RS485.

³⁾ È necessario il convertitore USB485-STIXL isolato USB a RS485 di Hjelmsted Electronics(<https://hjelmsted.eu/>)

⁴⁾ Questo modello include una porta RS485 isolata integrata; tuttavia, è necessaria l'[interfaccia RS485 a USB di Victron](#).

Controllori di generatori CC supportati per l'integrazione con generatori collegati

Produttore	Modello	Tipo di connessione	Note
Fischer Panda	fpControl	VE.Can	
Hatz	fiPMG	VE.Can	Supporta il controllo della tensione DVCC



Il dispositivo GX supporta un solo controllore del generatore collegato. In caso di integrazione via Ethernet, assicurarsi che al dispositivo GX sia accessibile un solo controllore del generatore.

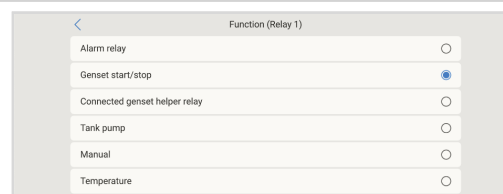
18.2.1. Segnale di avvio/arresto controllato da relè

La maggior parte dei generatori supporta un segnale esterno di avvio/arresto, in genere tramite un contatto a potenziale zero. La chiusura del contatto avvia il generatore, mentre l'apertura lo arresta.

Alcuni generatori richiedono segnali pulsati invece di un collegamento continuo. In questi casi potrebbero essere necessari relè di temporizzazione aggiuntivi (vedere più avanti). Fare sempre riferimento al manuale del generatore o consultare il fornitore per i dettagli sulla configurazione del cavo del segnale di avvio remoto.

Si deve utilizzare il Relè 1 del dispositivo GX per controllare il generatore. Dopo aver collegato l'ingresso del generatore al Relè 1, entrare in Impostazioni → Integrazioni → Relè → Funzione (Relè #) → Avvio/arresto del generatore.

Una volta configurato il Relè 1 come "Avvio/arresto del generatore", è possibile accedere alle relative impostazioni tramite Impostazioni → Dispositivi → Generatore.

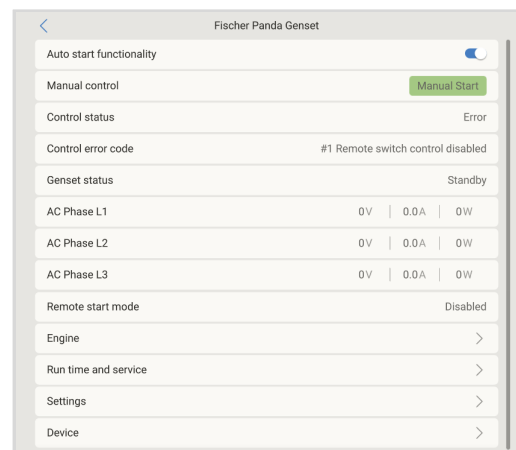
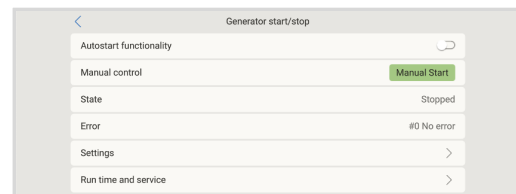


18.3. Menu avvio/arresto generatore

La pagina di panoramica generale della funzione avvio/arresto del generatore è accessibile da Impostazioni → Dispositivi → Generatore e si può utilizzare per monitorare lo stato del generatore, visualizzare lo stato degli errori, accedere al tempo di esecuzione e all'assistenza, nonché effettuare le impostazioni necessarie.

Le singole voci del menu hanno le seguenti funzioni:

- **Funzionalità di avvio automatico:** Attiva la funzione di avvio/arresto automatico del generatore in base alle condizioni definite nel menu Condizioni.
- **Controllo manuale:** Per maggiori dettagli, consultare la sezione Funzione di avvio manuale.
- **Tempo di funzionamento attuale:** Tempo di funzionamento del generatore dall'ultimo avvio.
- **Stato di controllo / Stato:** Visualizza lo stato attuale del generatore. Possibili messaggi di stato:
 - Arrestato, Riscaldamento, Avviato manualmente, Funzionamento in base alle condizioni, Raffreddamento, Arresto in corso
- **Codice errore del controllo / Errore:** Descrizione errore.
- **Stato del generatore:** Stato segnalato dal controllore del generatore (*)
- **Codice errore del generatore:** Codice di errore segnalato dal controllore del generatore (*)
- **Fasi CA:** Letture di tensione, corrente e potenza (*)
- **Modalità avvio remoto:** Indica se il controllore del generatore collegato è impostato sulla modalità corretta per essere avviato in remoto dal dispositivo GX. Stati possibili: "Attivato" o "Disattivato". Per i controllori dei generatori supportati, se è disattivata la modalità di avvio remoto, nella pagina della panoramica del generatore viene visualizzato un pulsante "Attiva modalità di avvio remoto", che consente di riattivare tale modalità direttamente dal dispositivo GX senza richiedere l'accesso fisico al pannello del generatore. Premendolo, viene inviato il comando di attivazione al controllore del generatore. Se il controllore non supporta la riattivazione da remoto, la voce mostrerà solo "Disattivato" e non apparirà alcun pulsante. (*)
- **Motore:** Visualizza varie letture del controllore (se supportato dal controllore): (*)
 - Velocità
 - Carico
 - Pressione dell'olio
 - Temperatura dell'olio
 - Temperatura del refrigerante
 - Temperatura di scarico
 - Temperatura di avvolgimento
 - Tensione batteria di avviamento
 - Numero di avvii
- **Tempo di funzionamento e servizio:** Visualizza vari valori relativi al tempo: (*)
 - Tempo totale di funzionamento
 - Tempo di funzionamento giornaliero (ultimi 30 giorni)
 - Tempo rimanente al servizio
 - Intervallo di servizio del generatore
- **Impostazioni del generatore CC:** Contiene le impostazioni per la tensione e la corrente di carica e il controllo del BMS (*2)



- **Impostazioni:** È la porta di accesso a tutte le altre caratteristiche.

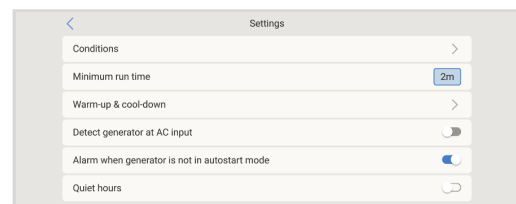
(*) Valido solo per i generatori collegati.

(*2) Valido solo per i generatori CC collegati.

18.4. Menù impostazioni

Nel menu Avvio/arresto generatore, scorrere verso il basso e toccare su Impostazioni per visualizzare il menu Impostazioni.

- **Condizioni:** Il menu Condizioni definisce quando il generatore deve avviarsi e arrestarsi automaticamente. Per maggiori dettagli, consultare il capitolo [Condizioni: Parametri definibili dall'utente che attivano un avvio/arresto automatico del generatore](#).
- **Tempo minimo di funzionamento:** Qui è possibile impostare il tempo minimo di funzionamento del generatore. È buona norma che un generatore, una volta avviato, possa raggiungere la temperatura di esercizio. In caso di avvio manuale, questa impostazione viene ignorata.
- **Riscaldamento e raffreddamento:** Consente di impostare un tempo configurabile per il riscaldamento o il raffreddamento del generatore tramite il controllo del relè, mentre il relè dell'ingresso CA è aperto e l'inverter/caricabatterie non è collegato ad esso. Consultare la sezione [Menu riscaldamento e raffreddamento](#) per i dettagli. Questa funzione richiede un aggiornamento dell'inverter/caricabatterie VE.Bus al firmware 502 o successivo.
- **Rileva il generatore all'ingresso CA:** L'attivazione di questa funzione fa scattare un allarme sul dispositivo GX e il portale VRM invia un'e-mail di allarme
 - ogni volta che non viene rilevata l'alimentazione nel morsetto di ingresso CA dell'inverter/caricabatterie. Questa funzione segnala un'ampia varietà di problemi, come la mancanza di carburante o un guasto meccanico o elettrico del generatore. Questa funzionalità non è disponibile per i Multi/Quattro collegati al VE.Can.
 - Richiede che il monitoraggio automatico degli allarmi sul VRM sia attivo, come da impostazione predefinita.
- **Allarme quando il generatore non si trova in modalità di avvio automatico:** Per ulteriori informazioni, consultare la sezione [Allarme quando il generatore non si trova in modalità di avvio automatico](#).
- **Orari di riposo:** Vedere la [sezione Orari di riposo](#) nel capitolo [Condizioni](#).

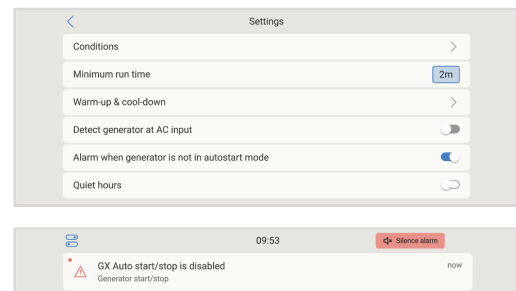


18.4.1. Allarme se la funzione di avvio automatico è disattivata

Se questa opzione è attiva, quando la funzione di avvio automatico rimane disattivata per più di 10 minuti, scatta un allarme. Ciò è particolarmente utile dopo la manutenzione del generatore, se il tecnico si dimentica di riattivare la modalità di avvio automatico.

Questa funzione garantisce che la funzione di avvio automatico non venga lasciata involontariamente disattivata. Per i generatori collegati digitalmente, come DSE, ComAp e Fischer Panda, controlla anche che sul pannello del generatore siano attivati gli avvisi da remoto. Possono scattare due allarmi:

1. "Avvio/arresto automatico del GX disattivato" - Scatta quando l'avvio automatico è stato disattivato manualmente sul dispositivo GX.
2. "Avvio da remoto disattivato sul generatore" - Scatta quando il pannello del generatore non consente l'avvio da remoto, ad esempio nei sistemi DSE, ComAp o Fischer Panda. Di solito ciò avviene durante la manutenzione del generatore.



18.4.2. Menu del tempo di funzionamento e dell'intervallo di manutenzione

Ogni generatore richiede una manutenzione dopo un certo periodo. L'intervallo di manutenzione consigliato dipende principalmente dall'utilizzo e dal tempo di funzionamento. Questo menu consente di impostare un intervallo di manutenzione, il quale avvia un contatore che attiva un avviso quando è necessario effettuare la manutenzione.

Dettaglio delle voci del menu:

- **Ripristina i contatori del tempo di funzionamento quotidiano:** Azzerare la cronologia dei 7 giorni di funzionamento.
- **Tempo di funzionamento totale del generatore (ore):** Ripristina o modifica le ore totali di funzionamento, affinché corrispondano a quelle attuali del generatore. Ciò aggiorna anche la visualizzazione del "Tempo totale di funzionamento" nella panoramica di avvio/arresto del generatore.
- **Intervallo di manutenzione del generatore (ore):** Imposta l'intervallo di manutenzione, in ore, del generatore. Per istruzioni specifiche, consultare il manuale del generatore.
- **Ripristino del timer di servizio:** Ripristina il timer di servizio. Utilizzare questa opzione dopo aver effettuato una manutenzione del generatore per far ripartire il contatore "Tempo per la manutenzione".

18.4.3. Menu riscaldamento e raffreddamento

Il menu di riscaldamento e raffreddamento consente di configurare il tempo necessario al generatore per riscaldarsi o raffreddarsi prima o dopo il funzionamento. Il controllo avviene tramite relè quando il relè di ingresso CA è aperto e l'inverter/caricabatterie non è collegato.

Questo menu viene utilizzato anche per i generatori collegati digitalmente (ad esempio, tramite Modbus), per i quali non viene utilizzato il relè GX.

Nota: questa funzione richiede il firmware 502 o successivo dell'inverter/caricabatterie VE.Bus. È supportata anche sugli inverter/caricabatterie Multi RS con firmware v1.17 o successivo.

Tempo di riscaldamento:

- Il tempo necessario al generatore per riscaldarsi prima che il Multi/Quattro accetti l'ingresso CA. Il dispositivo GX segnala l'avvio del generatore, ma il Multi/Quattro chiude l'interruttore di trasferimento solo dopo che è trascorso questo periodo.

Tempo di raffreddamento:

- Il tempo necessario al generatore per raffreddarsi prima di spegnersi. Durante questo periodo, il Multi/Quattro scollega l'ingresso CA e fa funzionare il carico tramite le batterie. Una volta trascorso il tempo, il GX segnala l'arresto del generatore.

Alcuni generatori non si fermano immediatamente quando viene dato un segnale; vedere l'impostazione successiva per la regolazione.

Tempo di arresto del generatore:

- Al termine del periodo di raffreddamento, il GX indica al generatore di arrestarsi, ma il Multi/Quattro attende che sia trascorso questo tempo prima di accettare nuovamente l'ingresso di CA.

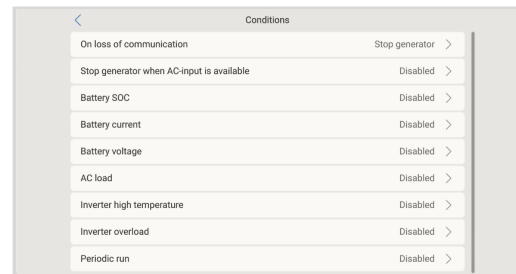
Questa impostazione è necessaria solo se il generatore tarda a spegnersi senza scollegare automaticamente la CA. In questi casi, impostare un ritardo leggermente più lungo per evitare che il Multi/Quattro si ricollegli prima che il generatore sia completamente spento. Se impostato a zero, il Multi/Quattro accetterà l'ingresso di CA immediatamente dopo la fase di raffreddamento.

18.5. Condizioni di avvio/arresto automatico

In caso di perdita di comunicazione: Se si perde la comunicazione tra il Cerbo GX e l'inverter/caricabatterie VE.Bus, e i parametri di avvio/arresto del generatore dipendono da questi dati, scegliere una delle seguenti azioni:

- **Arresta generatore (impostazione predefinita):** Arresta il generatore, se è in funzione.
- **Avvia generatore:** Avvia il generatore, se non è in funzione.
- **Mantieni funzionamento:** Mantiene il funzionamento del generatore, se era attivo quando si è persa la comunicazione.

Arresta generatore se è disponibile l'ingresso CA: Utile per i sistemi di riserva in cui un Quattro è collegato alla rete elettrica su AC-in 1 o AC-in 2 ed è presente un generatore sull'altro ingresso CA. Se attivato, il generatore si arresta solo quando viene ripristinata l'alimentazione di rete dopo un guasto.



L'utente può impostare i seguenti parametri per far attivare un avvio/arresto automatico del generatore:

- [Manuale](#)
- [Arresto del generatore quando è disponibile l'ingresso CA](#)
- [SoC batteria](#)
- [Corrente batteria](#)
- [Tensione batteria](#)
- [Carichi CA*](#)
- [Alta temperatura dell'inverter](#)
- [Sovraccarico dell'inverter](#)
- [Funzionamento periodico](#)

(* Il valore misurato qui sarà il consumo totale di CA del sistema).

I parametri delle condizioni possiedono la priorità data dall'ordine elencato qui sopra. Se vengono raggiunte più condizioni contemporaneamente, solo la condizione con priorità più alta viene visualizzata come attiva. Vengono valutate tutte le condizioni attivate, anche se il generatore è già in funzione. Quando viene soddisfatta la condizione attiva, un parametro non soddisfatto in una condizione a priorità inferiore può mantenere il generatore in funzione.

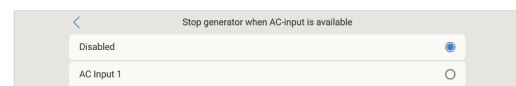
18.5.1. Arresto del generatore quando è disponibile l'ingresso CA

Quest'opzione è ideale per i sistemi di riserva in cui un ingresso CA del Quattro è collegato alla rete elettrica e l'altro è collegato a un generatore.

Quando è attivata e l'ingresso CA collegato alla rete è definito, il generatore si arresta automaticamente una volta ripristinata l'alimentazione di rete dopo un guasto di rete. Il processo si svolge in base alle seguenti fasi:

1. Prima di tutto, viene scollegato il generatore.
2. Viene applicato un periodo di raffreddamento in base all'impostazione configurata.
3. Vengono concessi altri 15 secondi affinché il generatore completi l'arresto.

- **Disattivato:** Quando è disponibile l'ingresso CA, l'arresto del generatore rimane disattivato
- **Ingresso CA 1:** L'alimentazione di rete è collegata all'ingresso CA 1
- **Ingresso CA 2:** L'alimentazione di rete è collegata all'ingresso CA 2



18.5.2. Avvio/arresto in base al SoC batteria

Questa funzione consente di controllare il generatore in base allo Stato di carica della batteria (SoC).

- **Utilizza il valore del SoC batteria per avviare/arrestare:**
Attivare o disattivare questa funzione.
- **Avvio quando il SoC della batteria è inferiore a:** Imposta la soglia del SoC per l'avvio automatico quando si esaurisce la batteria.
- **Valore di avvio durante le ore di riposo:** Se è attiva l'opzione Ore di riposo, l'avvio automatico può essere ritardato finché non è assolutamente necessario impostando una soglia più bassa e più critica.
- **Avvia quando si raggiunge la condizione per:** Imposta un ritardo prima dell'attivazione, per garantire che venga mantenuta la condizione prima di attivare il generatore.
- **Arresta quando il SoC della batteria è superiore a:** Definisce il livello di SoC al quale si arresta il generatore.
- **Valore di arresto durante le ore di riposo:** Se è attiva l'opzione Ore di riposo, impostare una soglia di arresto più bassa per ridurre al minimo il tempo di funzionamento del generatore.
- **Arresta quando si raggiunge la condizione per:** Imposta un ritardo prima della disattivazione, per garantire che venga mantenuta la condizione prima di attivare il generatore.

Battery SOC	
Use Battery SOC value to start/stop	☐
Start when Battery SOC is lower than	80%
Start value during quiet hours	89%
Start after the condition is reached for	0s
Stop when Battery SOC is higher than	90%
Stop value during quiet hours	90%
Stop after the condition is reached for	0s

18.5.3. Avvio/arresto in base alla tensione della batteria

Questa funzione consente di controllare il generatore in base ai livelli di tensione della batteria.

- **Utilizza il valore della tensione batteria per avvio/arresto:** Cambiare la caratteristica da on a off.
- **Avvia quando la tensione batteria è inferiore a:** Il generatore si avvia automaticamente quando la tensione della batteria scende al di sotto del valore impostato.
- **Avvia valore durante ore di riposo:** Se sono attive le Ore di riposo, impostare una soglia più bassa (più critica) per garantire che il generatore si avvii solo quando è assolutamente necessario.
- **Avvia quando si raggiunge la condizione per:** Aggiunge un ritardo prima di avviare il generatore quando la tensione raggiunge la soglia di avvio.
- **Arresta quando la tensione batteria è superiore a:** Definisce la soglia di tensione per l'arresto automatico.
- **Arresta valore durante ore di riposo:** Se sono attive le Ore di riposo, impostare un livello di tensione più basso per ottenere tempi di funzionamento del generatore più brevi.
- **Arresta dopo il raggiungimento della condizione per:** Aggiunge un ritardo per garantire che il livello di tensione sia stabile prima di arrestare il generatore.

Battery voltage

Use Battery voltage value to start/stop

Start when Battery voltage is lower than 11.5V

Start value during quiet hours 11.9V

Start after the condition is reached for 20s

Stop when Battery voltage is higher than 12.4V

Stop value during quiet hours 12.4V

Stop after the condition is reached for 20s

18.5.4. Avvio/arresto in base al carico CA

Gli attivatori di carico CA funzionano in modo simile agli altri attivatori, ma la funzione è perfezionata da un'impostazione di Misurazione. Tale impostazione è disponibile per il firmware v2.0 e successivi e ha tre valori possibili:

1. Consumo totale (opzione predefinita)
2. CA totale in uscita dell'inverter
3. Fase più alta in uscita CA dell'inverter

AC load

Use AC Load to start/stop

Measurement Total consumption

Start when power is higher than 1600W

Start value during quiet hours 1900W

Start after the condition is reached for 20s

Stop when power is lower than 800W

Stop value during quiet hours 1200W

Stop after the condition is reached for 20s

Measurement

Total consumption ☒

Inverter total AC out ☐

Inverter AC out highest phase ☐

18.5.5. Avvio/arresto in base ad Alta temperatura Inverter

Questa funzione consente di attivare il generatore in base agli avvisi di temperatura dell'inverter.

- **Avvia quando scatta avviso per alta temperatura:** Cambiare questa caratteristica tra on o off.
- **Avvia quando l'avviso è attivo per:** Imposta un ritardo prima di avviare il generatore per prevenire l'attivazione dovuta a brevi picchi di temperatura causati da un'elevata domanda di CA a breve termine.
- **Quando l'avviso viene cancellato, arresta dopo:** Aggiunge un ritardo prima di arrestare il generatore per garantire che la riduzione della temperatura dell'inverter, dovuta in genere a una minore richiesta di potenza, sia stabile.

Inverter high temperature

Start on high temperature warning

Start when warning is active for 20s

When warning is cleared stop after 20s

18.5.6. Avvio/arresto in base a sovraccarico Inverter

Questa funzione consente l'attivazione del generatore in risposta a un avviso di sovraccarico dell'inverter.

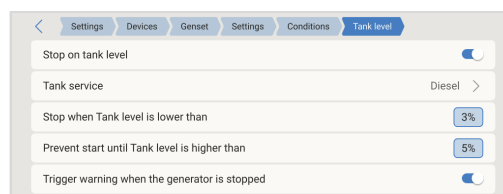
- **Avvia quando scatta avviso per sovraccarico:** Cambiare questa caratteristica tra on o off.
- **Avvia quando l'avviso è attivo per:** Imposta un ritardo prima di avviare il generatore per prevenire l'attivazione dovuta un'elevata domanda di potenza CA per brevi periodi.
- **Quando l'avviso viene cancellato, arresta dopo:** Aggiunge un ritardo prima di arrestare il generatore per garantire che la riduzione della richiesta di potenza CA sia stabile.



18.5.7. Avvio/arresto in base al livello del serbatoio

Questa funzione consente di disattivare il generatore in base al livello del serbatoio, evitando bolle d'aria quando il serbatoio è vuoto.

- **Arresto secondo livello del serbatoio:** attiva o disattiva questa funzione.
- **Servizio serbatoio:** selezionare il sensore del serbatoio che fornisce i dati sul livello del serbatoio per il generatore.
- **Arresto quando il livello del serbatoio è inferiore a:** arresta il generatore quando il livello del serbatoio scende al di sotto della soglia definita.
- **Impedisci avvio finché il livello del serbatoio non è superiore a:** blocca l'avvio del generatore finché il livello del serbatoio non supera la soglia definita.
- **Avviso di attivazione quando il generatore è fermo:** genera un avviso quando il generatore si arresta a causa del basso livello del serbatoio.



18.5.8. Test periodico

Questa funzione consente avvii automatici periodici del generatore.

- **Intervallo di funzionamento:** Impostare l'intervallo tra i funzionamenti.
- **Salta esecuzione se il generatore è stato in funzione per:** Salta l'esecuzione se il generatore è già stato in funzione per almeno la durata del test all'interno dell'intervallo.
- **Data di inizio dell'intervallo di esecuzione:** Definisce quando deve avviarsi il contatore degli intervalli. Prima di tale data non si verificherà alcuna esecuzione.
- **Ora di avvio:** Specifica l'ora di avvio dell'esecuzione.
- **Durata esecuzione:** Durata dell'esecuzione.
- **Esegui finché la batteria è completamente carica:** Se è attiva, il generatore funziona finché la batteria non è completamente carica, invece che per una durata prefissata.



18.5.9. Funzione di avvio manuale

La funzione di avvio manuale consente di avviare il generatore da remoto. Se il generatore è già in funzione, premendo Avvio si impedisce che si arresti automaticamente quando si soddisfa la condizione che lo ha attivato. In altre parole, l'Avvio manuale esclude i parametri di arresto automatico.

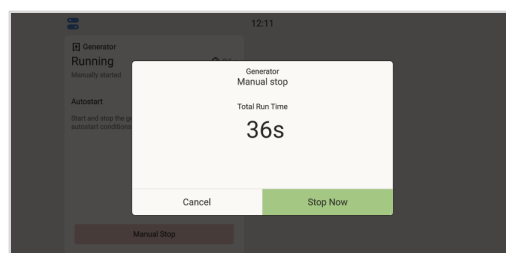
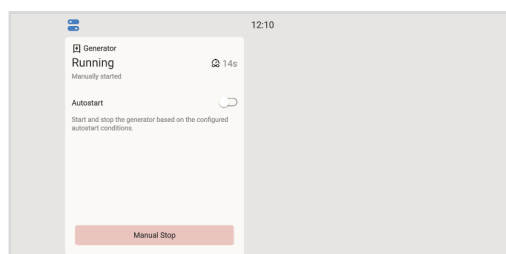
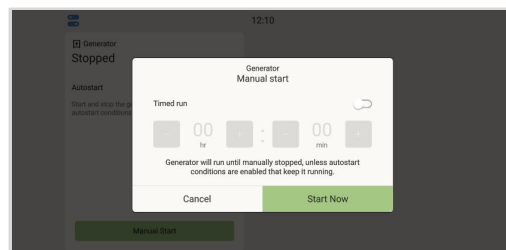
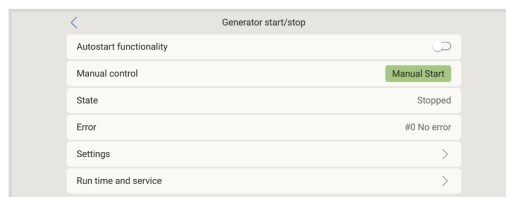
Modi per avviare manualmente il generatore:

1. **Mediante il menu di avvio manuale:** Entrare in Impostazioni → Dispositivi → Generatore → Avvio manuale; quindi attivare il grafico per avviare il generatore.
2. **Mediante il pulsante in alto a sinistra della Consolle Remota:** Premere il pulsante in alto a sinistra  sul Cerbo GX, o sulla Consolle Remota Cerbo GX e accedere alla pagina Generatore. Poi premere il pulsante Avvia.
3. **Mediante l'opzione Controlli del Portale VRM:** [Consultare il manuale del Portale VRM.](#)



Se avviato manualmente (da remoto) senza un timer di arresto (funzione Funzionamento temporizzato), il generatore funzionerà a tempo indeterminato fino allo spegnimento manuale.

- Il timer di arresto è disponibile per entrambi i metodi di avvio manuale e impedisce che il generatore venga lasciato in funzione involontariamente.
- Il generatore può essere arrestato manualmente solo se non si soddisfa alcuna condizione di esecuzione attiva.
- Per forzare un arresto, disattivare prima la funzione che lo tiene in esecuzione o spegnere la funzione di avvio/arresto del generatore.



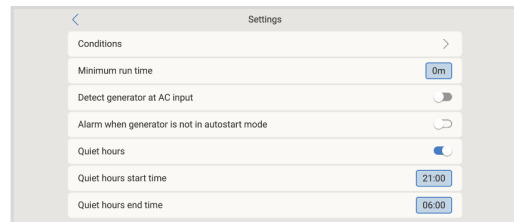
18.5.10. Ore di riposo

La funzione Ore di riposo consente di impostare un periodo di tempo durante il quale il rumore del generatore sarebbe molesto. Durante questo periodo, il generatore si avvierà solo se strettamente necessario, utilizzando le condizioni di avvio automatico impostate.

Come attivare le Ore di riposo

1. Entrare in Impostazioni → Dispositivi → Generatore → Impostazioni.
2. Attivare le Ore di riposo.
3. Impostare gli orari di inizio e termine nei campi visualizzati.

Si noti che se i tempi di avvio e di arresto sono impostati sullo stesso valore, le Ore di riposo rimarranno attive indefinitamente, se sono attivate.



Utilizzo delle Ore di riposo come strumento per definire due serie di preferenze utente

La funzione Ore di riposo può essere utilizzata anche per definire come si vuole che risponda il sistema in varie circostanze. Ad esempio:

- **Mattina presto/SoC basso:** Il SoC della batteria è spesso più basso al mattino. In caso di tempo nuvoloso o di pannelli solari orientati a ovest (con prestazioni migliori nel pomeriggio), il generatore può avviarsi automaticamente al mattino a causa del basso SoC. Tuttavia, nel corso della giornata, con l'aumento della produzione solare, il funzionamento del generatore potrebbe diventare inutile. Impostando le Ore di riposo durante questo periodo con soglie di avvio automatico più basse, è possibile evitare l'avvio prematuro del generatore e sfruttare meglio l'energia solare disponibile.
- **Casa vacanza:** In una casa di villeggiatura la domanda di energia è significativamente più alta quando la casa è occupata rispetto a quando è vuota. La funzione Ore di riposo può venire in soccorso applicando soglie di avvio automatico più basse quando la casa è in uso e più alte quando è vuota.

Per implementarlo:

- Impostare le Ore di riposo come condizione permanente (vedi sopra) quando la casa è occupata.
- Disattivare le Ore di riposo quando la casa è vuota per consentire il comportamento standard del generatore.

18.6. Controllore ComAp

18.6.1. Introduzione

Come funziona?

Il dispositivo GX comunica (lettura/invio) con il pannello IntelliLite 4 tramite Modbus TCP su Ethernet, utilizzando il modulo ComAp CM3-Ethernet (necessario) come interfaccia di comunicazione. È necessario rimappare i registri Modbus utilizzando il software IntelliConfig.

In appendice è riportata una panoramica di tutti i registri Modbus utilizzati e delle relative mappature richieste: [Registri di mantenimento Modbus per il controllore ComAp IntelliLite 4](#)

Dopo aver applicato la mappatura, il dispositivo GX rileva automaticamente la presenza di un controllore ComAp IntelliLite 4 utilizzando la stringa di identificazione situata nel registro Modbus 1307. Riconoscerà tutti i moduli il cui nome inizia con "IntelliLite4-". Questa stringa di identificazione appare anche nella barra del titolo della finestra IntelliConfig.

 IntelliConfig [2.36.1.2] | **Controller Type (SW): IL4** | Software Version: 1.3.1.1 | Application Version: 1.3.2.2

18.6.2. Requisiti

- Dispositivo GX con VenusOS v3.42 o successivo
- Controllore ComAp supportato
- Modulo CM3-Ethernet (codice ordine di ComAp: CM3ETHERXBX)
Può funzionare anche con il modulo CM-Ethernet standard (codice ordine di ComAp: CM2ETHERXBX), ma non è stato testato.
- Apparecchiatura di rete Ethernet

18.6.3. Installazione e configurazione

L'installazione e la configurazione avvengono in pochi passaggi. È sufficiente attivare il server Modbus nel modulo CM-Ethernet. Quest'operazione può essere eseguita dal pannello di controllo o utilizzando il software per il controllore IntelliConfig, scaricabile dal [sito web di ComAp](#).

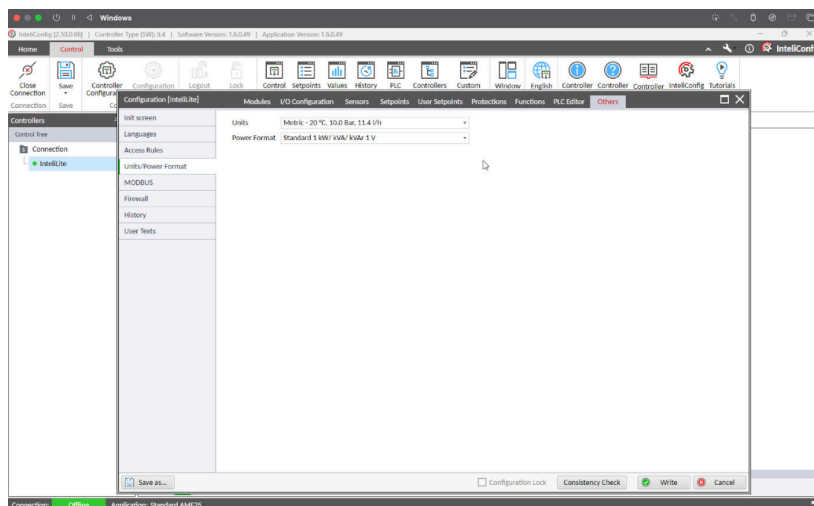
Non è necessaria un'ulteriore configurazione del modulo CM3-Ethernet di ComAp.

I registri Modbus devono essere regolati con il software IntelliConfig in base all'elenco dei registri descritto in [Registri di mantenimento Modbus per il controllore ComAp IntelliLite 4](#).

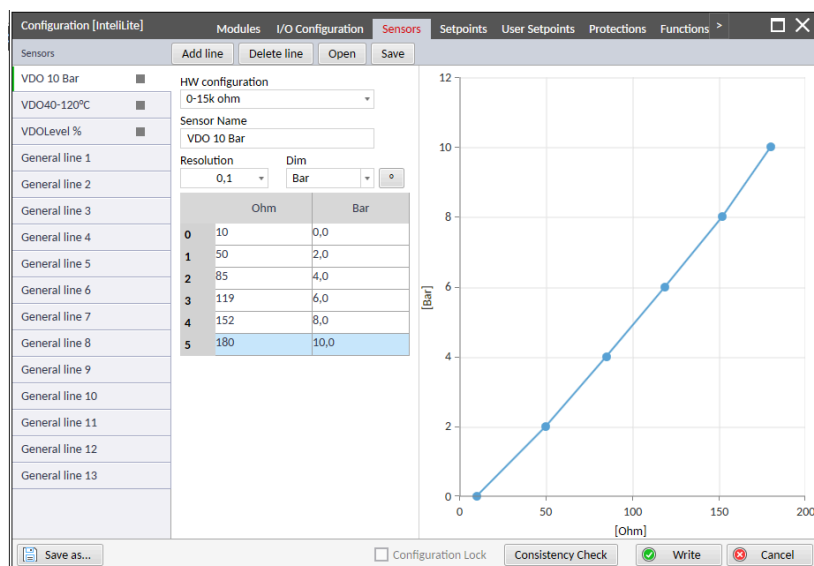
Configurazione del controllore ComAp

La seguente procedura illustra i passaggi per l'utilizzo del software di configurazione IntelliConfig. Assicurarsi di disporre della versione più recente e di essere collegati al controllore:

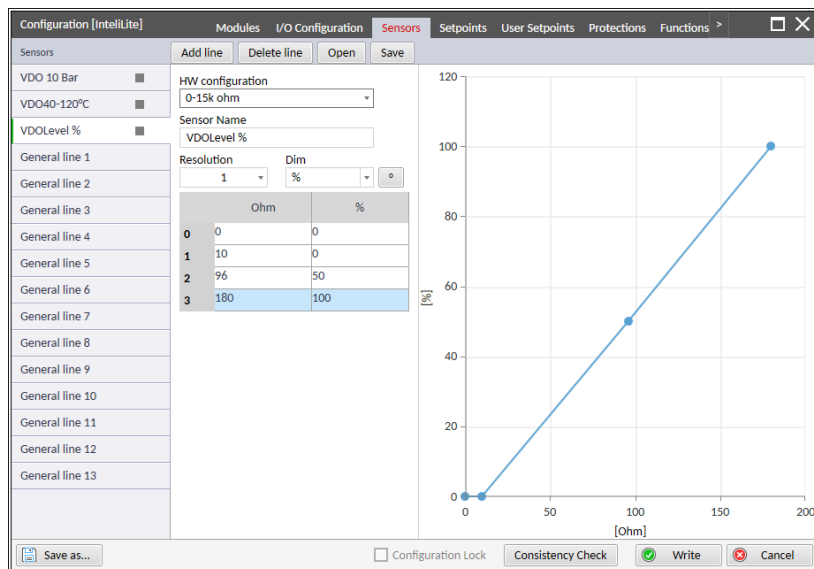
1. Assicurarsi di inserire il formato corretto di unità/potenza:
 - Selezionare la scheda Configurazione del controllore
 - Scegliere Altri
 - Selezionare unità/formato di potenza
 - Assicurarsi che Unità sia impostata su "Metrico - 20 °C, 10,0 Bar, 11,4 l/h" e che Formato potenza sia impostato su "Standard 1 kW/kVA/kVA_r 1 V"



- Scelta dei sensori
- Selezionare "VDO 10 Bar" e assicurarsi che la risoluzione sia impostata su "0,1" e la Dim su "Bar".



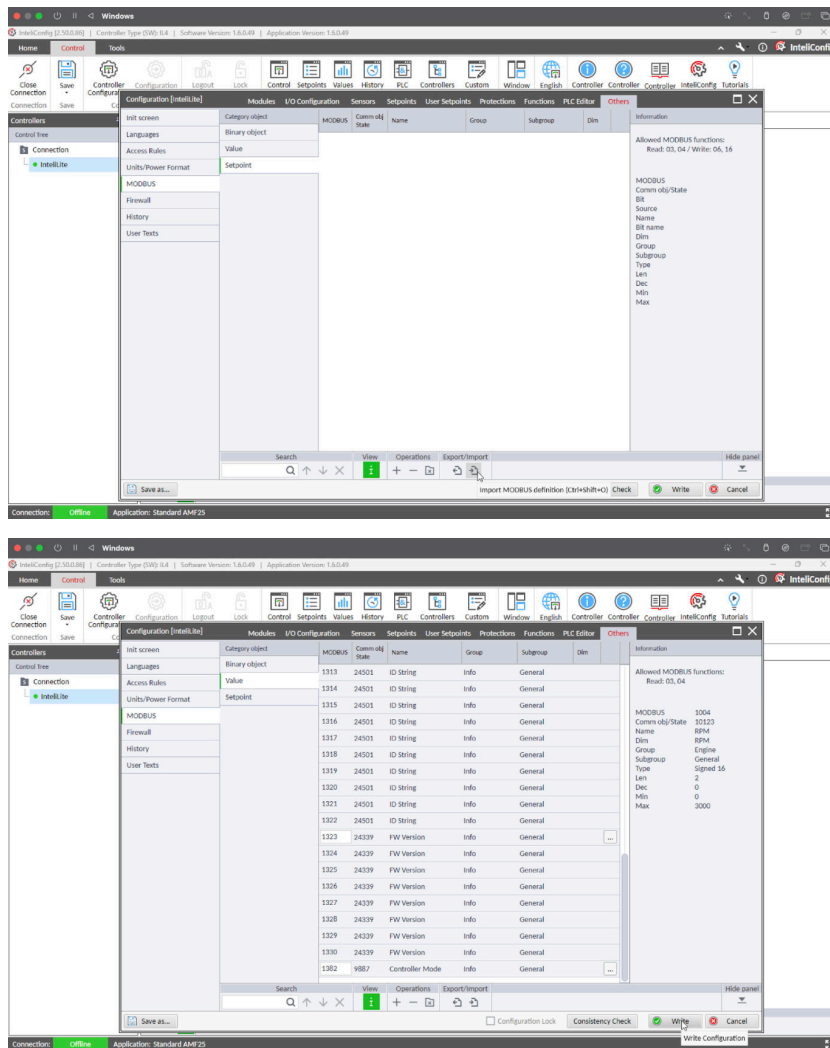
- Ora selezionare "VDOLevel %" e assicurarsi che la Risoluzione sia impostata su "1" e la Dim su "%".



2. Rimappatura dei registri Modbus:

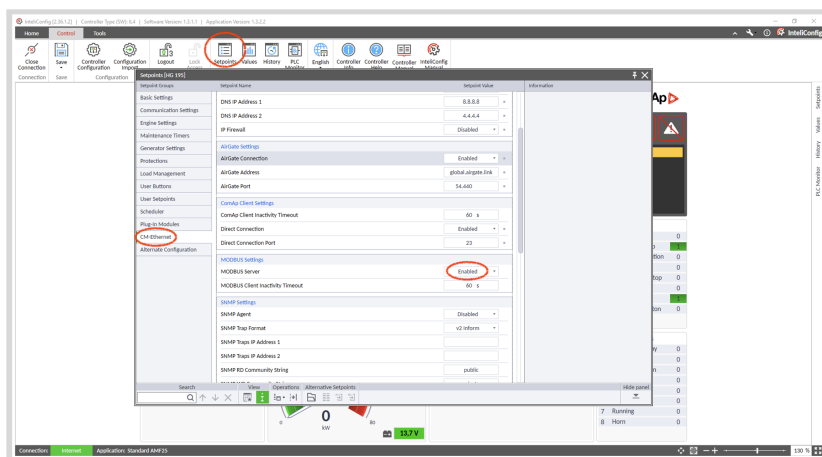
- Nella stessa finestra, selezionare MODBUS
- Scaricare il file di mappatura Modbus per Victron Energy: [Mappatura ComAp InteliLite GX](#)
- In basso, sotto Importa/Esporta, cliccare sull'icona Importa, sita sulla destra
- Selezionare il file di mappatura scaricato e cliccare su OK
- Nell'angolo in basso a destra, cliccare sul pulsante Scrivi per salvare la configurazione nel controllore

Il file UMOD di mappatura Modbus ComAp contiene le necessarie mappature dei registri Modbus richieste dal dispositivo GX. In appendice si trova anche un formato della mappatura leggibile dagli umani: [Registri di mantenimento Modbus per il controllore ComAp InteliLite 4](#).



3. Attivazione del server Modbus del controllore

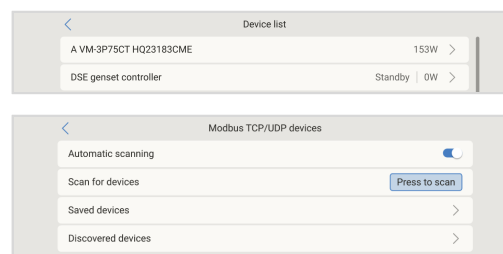
- Selezionare la scheda Setpoint
- Nel menu successivo, selezionare il modulo CM-Ethernet
- Attivare il server Modbus



Configurazione del dispositivo GX

Dopo aver collegato il dispositivo GX e il controllore del generatore alla stessa rete, quest'ultimo apparirà automaticamente nell'Elenco dispositivi. L'immagine presenta un esempio di un controllore del generatore DSE.

Se non appare, controllare le impostazioni Modbus del dispositivo GX entrando in Impostazioni → Integrazioni → Dispositivi Modbus. Assicurarsi che sia attivata la Scansione automatica (è l'impostazione predefinita) o eseguire una scansione manuale del dispositivo; dovrebbe essere rilevato ed elencato nel sottomenu Dispositivi rilevati. Per ottenere un funzionamento affidabile, lasciare attivata la scansione automatica, che scansiona la rete ogni dieci minuti. Se cambia l'indirizzo IP, il dispositivo viene rilevato nuovamente. Tuttavia, è consigliabile assegnare un indirizzo IP statico al controllore per evitare perdite di comunicazione impreviste.



18.7. Controllore CRE Technology

18.7.1. Introduzione

Come funziona?

Il dispositivo GX comunica con il controllore CRE leggendo e inviando dati in base alle specifiche TCP Modbus del controllore, utilizzando la connettività Ethernet del controllore CRE.

Utilizzando i valori di identificazione recuperati tramite Modbus, il dispositivo GX rileva automaticamente la presenza del controllore.

18.7.2. Requisiti

- Dispositivo GX con VenusOS v3.50 o successivo
- Controllore CRE supportato con versione del firmware v2.0 o successiva
- Apparecchiatura di rete Ethernet

18.7.3. Installazione e configurazione

Prerequisiti

Il controllore CRE consente di modificare le unità di misura delle pressioni e delle temperature; tuttavia, il dispositivo GX prevede che la pressione dell'olio sia configurata in bar e la temperatura in °C. Assicurarsi che le unità di misura siano impostate correttamente.

Configurazione del dispositivo GX

Dopo aver collegato il dispositivo GX e il controllore del generatore alla stessa rete, quest'ultimo apparirà automaticamente nell'Elenco dispositivi. L'immagine presenta un esempio di un controllore del generatore DSE.

Se non appare, controllare le impostazioni Modbus del dispositivo GX entrando in Impostazioni → Integrazioni → Dispositivi Modbus. Assicurarsi che sia attivata la Scansione automatica (è l'impostazione predefinita) o eseguire una scansione manuale del dispositivo; dovrebbe essere rilevato ed elencato nel sottomenu Dispositivi rilevati. Per ottenere un funzionamento affidabile, lasciare attivata la scansione automatica, che scansiona la rete ogni dieci minuti. Se cambia l'indirizzo IP, il dispositivo viene rilevato nuovamente. Tuttavia, è consigliabile assegnare un indirizzo IP statico al controllore per evitare perdite di comunicazione impreviste.



18.8. DSE - Assistenza per il controllore del generatore di Deep Sea

18.8.1. Introduzione

Integrando un controllore di generatori di Deep Sea Electronics (DSE) con un dispositivo GX, è possibile leggere i dati relativi alla CA, alla pressione dell'olio, alla temperatura del refrigerante, al livello del serbatoio, al numero di avvii del motore e altre letture di stato. Inoltre, supporta la segnalazione digitale di avvio/arresto dal dispositivo GX.

Come funziona?

Il dispositivo GX comunica con il controllore di Deep Sea Electronics (DSE) leggendo e inviando dati tramite la specifica DSE Modbus "GenComm". Questa comunicazione avviene attraverso la connessione Ethernet del controllore DSE stesso oppure, per i controllori privi di interfaccia Ethernet, attraverso il dispositivo di comunicazione USB a Ethernet DSE855 di Deep Sea Electronics o un altro gateway DSE compatibile e dotato di Ethernet che supporta il TCP Modbus.

Utilizzando i valori di identificazione ottenuti tramite Modbus, il dispositivo GX rileva automaticamente la presenza del controllore.

18.8.2. Requisiti

- Dispositivo GX con VenusOS v3.12 o successivo
- Controllore DSE supportato
- Per i modelli che offrono solo la connettività USB (vedere la tabella in [Come integrare \[192\]](#)), è necessario un DSE855 di Deep Sea Electronics (o un dispositivo simile).
- Apparecchiatura di rete Ethernet

Caso speciale: DSE 4520 MKII (Venus OS v3.50 o successivo)

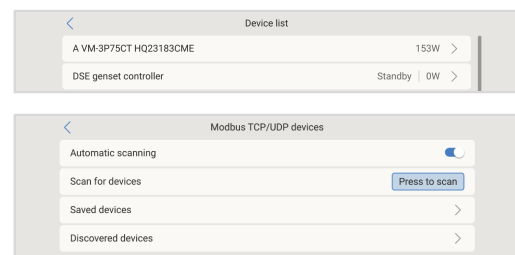
A differenza di tutti gli altri controllori DSE supportati, il DSE 4520 MKII non accetta comandi di controllo tramite comunicazione digitale. Pertanto, è necessario utilizzare un segnale di controllo cablato tramite la funzione "Relè ausiliario del generatore collegato". È possibile trovare ulteriori informazioni nella prossima sezione.

18.8.3. Installazione e configurazione

Configurazione del dispositivo GX

Dopo aver collegato il dispositivo GX e il controllore del generatore alla stessa rete, quest'ultimo apparirà automaticamente nell'Elenco dispositivi.

Se non appare, controllare le impostazioni Modbus del dispositivo GX entrando in Impostazioni → Integrazioni → Dispositivi Modbus. Assicurarsi che sia attivata la Scansione automatica (è l'impostazione predefinita) o eseguire una scansione manuale del dispositivo; dovrebbe essere rilevato ed elencato nel sottomenu Dispositivi rilevati. Per ottenere un funzionamento affidabile, lasciare attivata la scansione automatica, che scansiona la rete ogni dieci minuti. Se cambia l'indirizzo IP, il dispositivo viene rilevato nuovamente. Tuttavia, è consigliabile assegnare un indirizzo IP statico al controllore per evitare perdite di comunicazione impreviste.



Relè ausiliario del generatore collegato

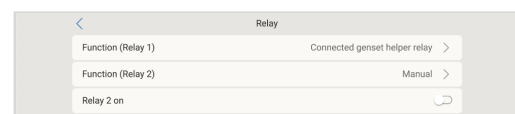
Il Relè 1 del dispositivo GX può essere configurato come *Relè ausiliario del generatore collegato*.

Quest'impostazione consente al Relè 1 di funzionare in parallelo con i comandi di controllo digitale di un DSE 4520 MKII collegato. Il Relè 1 rimane aperto quando il generatore è arrestato e si chiude non appena viene dato il comando di avvio.

Questa funzione è utile per:

- Fornire un fallback cablato in caso di interruzione della comunicazione dei dati.
- Applicazioni personalizzate, come il controllo di una pompa del carburante esterna o l'attivazione di un altro segnale di controllo.

Per le istruzioni di cablaggio, fare riferimento a [Segnale di avvio/arresto controllato da relè \[193\]](#)



18.9. Regolatore DEIF

18.9.1. Introduzione

Come funziona?

Il dispositivo GX legge e invia dati al controllore DEIF tramite la specifica Modbus del controllore, utilizzando la connessione Ethernet o la Porta1 dell'RS485 del controllore DEIF. Utilizzando i valori di identificazione trovati tramite Modbus, il dispositivo GX rileva automaticamente la presenza del controllore.

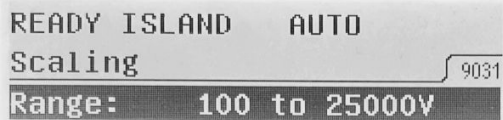
18.9.2. Requisiti

- Dispositivo GX con Venus OS v3.50 o successivo
- Controllore DEIF AGC 150 supportato con versione firmware 1.19.0 (da maggio 2024) o successiva
- Per l'integrazione tramite Ethernet: Apparecchiatura di rete Ethernet
- Per l'integrazione tramite RS485: [Interfaccia RS485 a USB Victron Energy](#) (codice articolo ASS030572050 o ASS030572018)

18.9.3. Installazione e configurazione

Impostazione del parametro di scala corretto

Attualmente è supportato solo il valore predefinito del parametro "Scala" del controllore (Canale 9030, valore da 100 a 25000 V). Prima di effettuare il collegamento, accertarsi che questa impostazione sia corretta. L'impostazione è disponibile sul display del controllore in Parametri → Impostazioni di base → Impostazione della misura → Scala → Scala. Per apportare modifiche, inserire la password principale (predefinita: 2002) e impostarlo sull'intervallo predefinito da 100 a 25000 V.



Per la connessione Ethernet

Utilizzare la porta Ethernet del controllore DEIF per collegarlo alla stessa rete Ethernet del dispositivo GX.

Per il collegamento RS485

La serie di controllori DEIF AGC 150 dispone di due porte RS485, di cui la porta 1 è isolata galvanicamente. L'isolamento galvanico impedisce i cosiddetti loop di massa, che altrimenti potrebbero danneggiare i dispositivi a causa di correnti indesiderate. Pertanto, è necessario utilizzare la Porta 1, come spiegato nella tabella.

Dopo aver collegato il controllore al dispositivo GX, utilizzare il display del controllore ed entrare in Parametri → Comunicazione → RS485 → RS485 1 → Parametri, inserire la password master (la predefinita è '2002') e impostare i parametri come segue:

- Indirizzo: **1**
- Velocità: **115200 Baud**
- Tipo: **Slave Modbus**

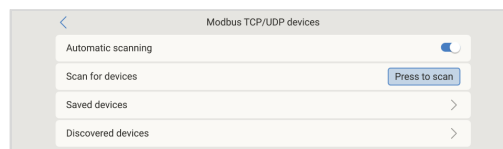
DEIF AGC 150	Interfaccia RS485 a USB di Victron	Segnale
33: Dati + (A)	Arancione	RS485 Dati A+
34: Dati (GND)	Nero	GND
35: Dati - (B)	Giallo	RS485 Dati B-
	Rosso	5 VCC (non utilizzato)
	Marrone	Terminatore 1 – 120 Ω (non utilizzato)
	Verde	Terminatore 2 – 120 Ω (non utilizzato)



Configurazione del dispositivo GX

Dopo aver collegato il dispositivo GX e il controllore del generatore, quest'ultimo apparirà automaticamente nell'Elenco dispositivi.

Se si utilizza il metodo Ethernet e non viene visualizzato, controllare le impostazioni Modbus del dispositivo GX: Impostazioni → Integrazioni → Dispositivi Modbus, e assicurarsi che sia attivata (impostazione predefinita) la scansione automatica o eseguire una scansione per individuare il dispositivo; dovrebbe essere rilevato automaticamente e apparire nel sottomenu Dispositivi rilevati. Affinché il funzionamento sia affidabile, la scansione automatica deve rimanere attivata. La rete viene scansionata ogni dieci minuti. Se cambia l'indirizzo IP, il dispositivo viene rilevato nuovamente. Tuttavia, è consigliabile assegnare un indirizzo IP statico al controllore per evitare perdite di comunicazione impreviste.



18.10. Assistenza per il Generatore Fischer Panda

18.10.1. Introduzione

Il dispositivo GX legge e invia dati al generatore Fischer Panda tramite una connessione VE.Can, utilizzando il modulo SAE J1939 di Fischer Panda (necessario). Sono supportati sia i generatori CA che quelli CC.

18.10.2. Requisiti

- Dispositivo GX con firmware v2.07 o successivo
- Generatore Fischer Panda, xControl, iGenerator o fpControl GC
- Modulo CAN Fischer Panda SAE J1939 (codice articolo 0006107)
- Adattatore Fischer Panda FP-Bus a VE.Can (codice articolo 0023441)
- Opzionale: FP-CAN a NMEA 2000 (FP Art. n. 0031409)

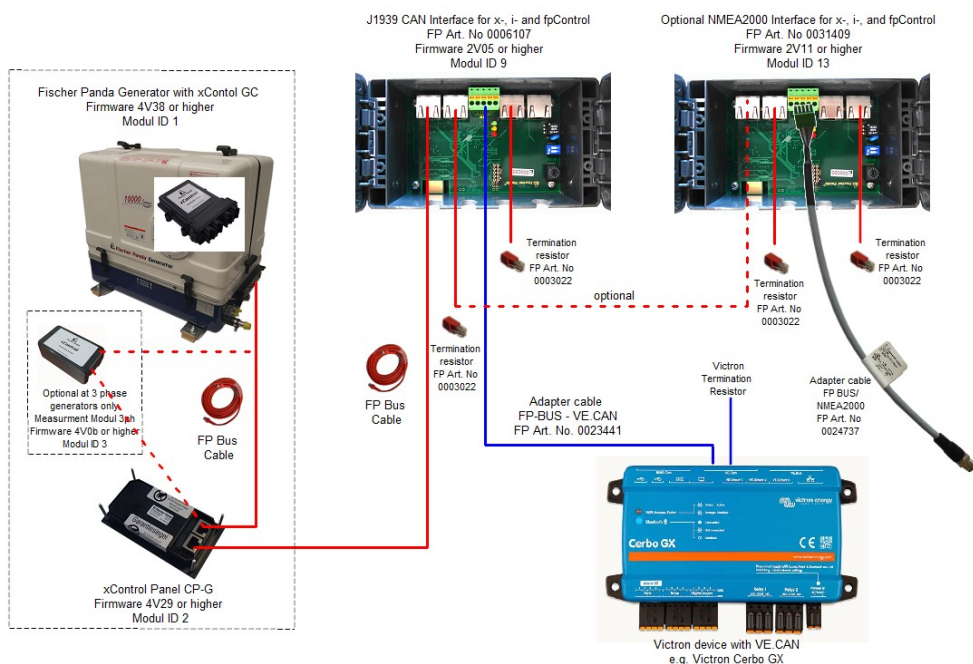
Requisiti del firmware Fischer Panda:

- iControl (per iGenerator): v2.17 o superiore
- Pannello iControl: nessun requisito minimo
- xControl (per i generatori a velocità costante): 4V38 o superiore
- Pannello xControl: 4V29
- fpControl (per generatori CA e CC): qualsiasi versione
- Pannello fpControl: 4V29 o superiore
- Modulo SAE J1939 CAN di Fischer Panda: 2V05 o superiore
- Modulo trifase di Fischer Panda: 4V0b o superiore
- Interfaccia NMEA 2000 di Fischer Panda: 2V11 o superiore

18.10.3. Installazione e configurazione

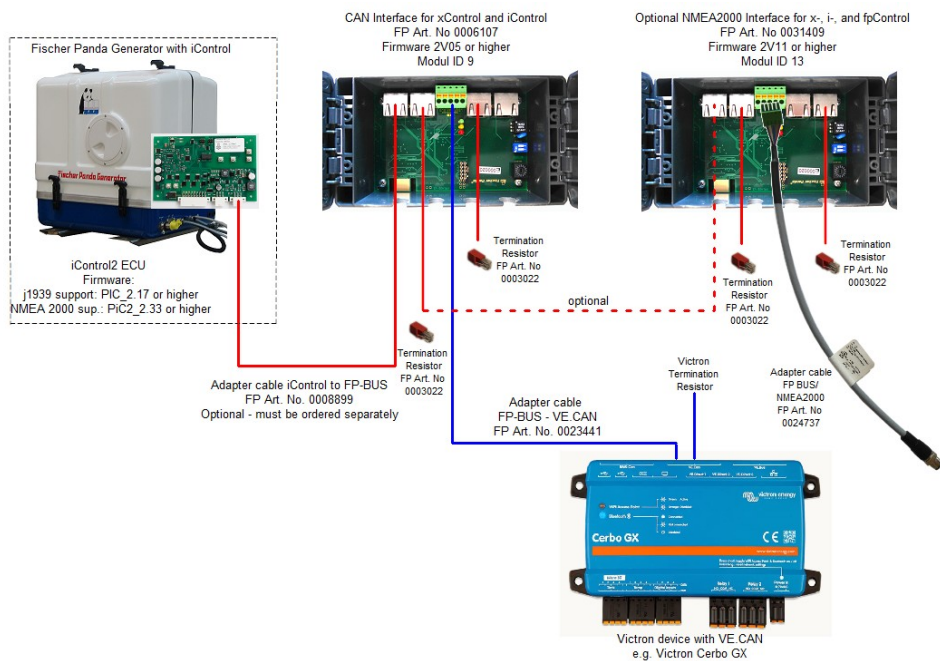
Collegamento di un generatore Fischer Panda xControl

Il seguente schema mostra come collegare un generatore Fischer Panda xControl.



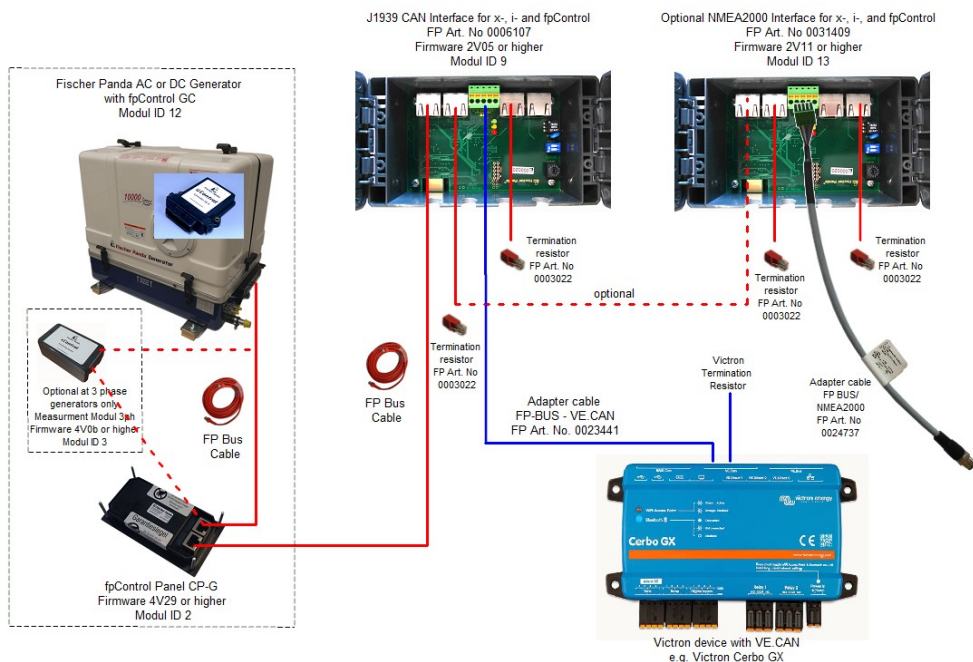
Collegamento di un generatore Fischer Panda iControl

Il seguente schema mostra come collegare un generatore Fischer Panda iControl.



Collegamento di un fpControl del generatore di Fischer Panda

Il seguente schema mostra come collegare un fpControl del generatore di Fischer Panda

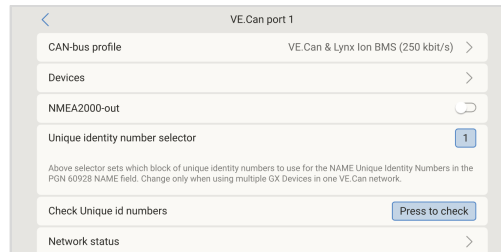


18.10.4. Configurazione e monitoraggio del dispositivo GX

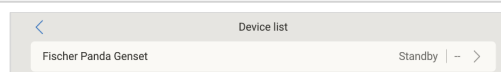


Importante: Il funzionamento del generatore è possibile e consentito solo quando è acceso il pannello xControl, fpControl o iControl.

Assicurarsi che in Impostazioni → Connettività, il profilo CAN-bus selezionato sia "VE.Can (250kbit/s)", che è il profilo predefinito e supporta NMEA 2000.

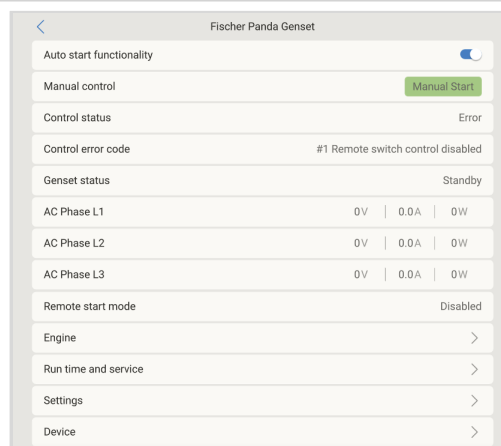


Se tutti i cablaggi sono stati completati e la configurazione è stata eseguita correttamente, il Fischer Panda appare nell'elenco dei dispositivi:



Inserendo il dispositivo Fischer Panda nel menu si ottiene una pagina come questa:

Da risaltare che è dotato di un interruttore di accensione e spegnimento e visualizza le informazioni di stato e i principali parametri CA: tensione, corrente e potenza.



La temperatura del motore, il numero di giri e altre informazioni sono disponibili accedendo alla voce del sottomenu Motore.

Engine	
Speed	0RPM
Load	0%
Coolant temperature	66°C
Exhaust temperature	77°C
Winding temperature	78°C
Starter battery voltage	12.90V

18.10.5. Manutenzione

Prima di eseguire qualsiasi intervento di manutenzione sul generatore, arrestarlo sempre tramite il pannello di controllo di Fischer Panda. In questo modo si disattiva la funzione di avvio automatico, impedendo che il generatore venga avviato a distanza, ad esempio da un Cerbo GX.

Al termine della manutenzione, riattivare la funzione di avvio automatico tramite il pannello di controllo di Fischer Panda nel menu Generatore → Avvio automatico → Attiva/Disattiva.

18.11. Generatore Hatz fiPMG DC

18.11.1. Introduzione

Come funziona?

Il generatore Hatz fiPMG DC è un Generatore a Magneti Permanenti (PMG) integrato nel volano che si adatta ai vari livelli di carico con velocità variabile. È alimentato da un motore diesel Hatz E1 con iniezione a controllo elettronico.

L'unità di alimentazione fornisce tensioni di uscita regolabili per sistemi a 28 o 56 Volt e comunicazione tra PSU - ECU - dispositivo GX Victron, ai sensi della SAE J1939.

L'inverter Double CAN dispone di due porte CAN separate:

- Porta CAN 1: Gestisce la comunicazione tra il PSU (inverter) e l'ECU del motore.
- Porta CAN 2: Gestisce la comunicazione tra il PSU e il dispositivo GX.

Per ulteriori dettagli, visitare il sito www.hatz.com nel quale è possibile accedere a tutti gli schemi elettrici e ad altre informazioni specifiche sull'unità.

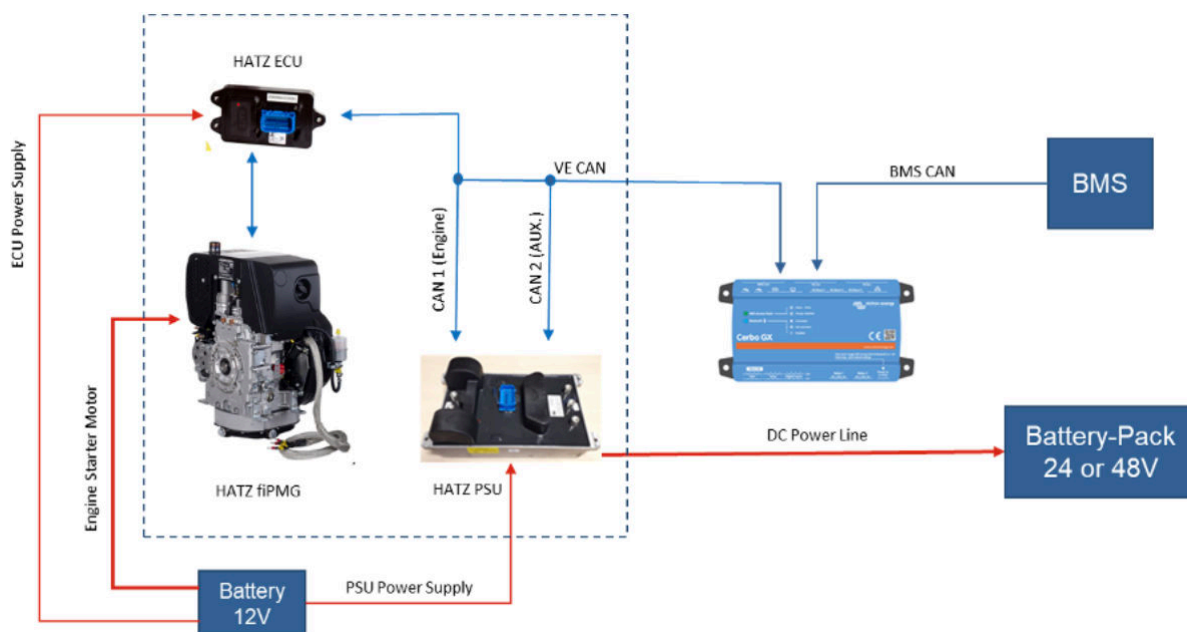
18.11.2. Requisiti

- Dispositivo GX con firmware Venus OS v3.50 o successivo
- Generatore Hatz fiPMG con PSU Double CAN (inverter) per uscita CC da 28 V o 56 V
- Cavo VE-CAN a HATZ-CAN (acquistabile presso HATZ)

18.11.3. Installazione e configurazione

Collegamento di un generatore Hatz fiPMG

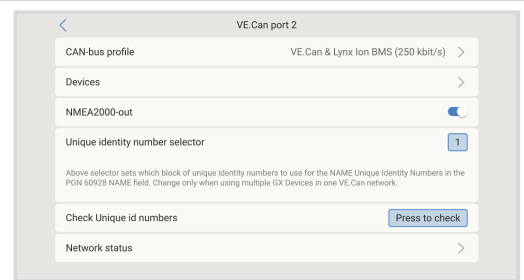
Il seguente schema mostra come collegare il generatore Hatz fiPMG DC con il dispositivo GX.



Configurazione del dispositivo GX

Assicurarsi che in Impostazioni → Servizi, il profilo CAN-bus selezionato sia "VE.Can (250kbit/s)", che è il profilo predefinito e supporta NMEA 2000.

Dopo aver collegato il dispositivo GX e il controllore del generatore, quest'ultimo apparirà automaticamente nell'Elenco dispositivi.



18.11.4. Manutenzione

Per le istruzioni sulla manutenzione, consultare il manuale del fIPMG.

18.11.5. Risoluzione dei problemi

- Elenco dei codici di errore del PSU: Vedere www.hatz.com (protocollo CAN serie E)
- Elenco dei codici di errore dell'ECU: Vedere www.hatz.com (Codici diagnostici di guasto serie E)

18.12. Assistenza per generatori Cummins

18.12.1. Introduzione

Integrando un generatore Cummins compatibile con un dispositivo GX tramite VE.Can, è possibile monitorare il generatore stesso e controllarlo automaticamente in base alle condizioni di avvio/arresto configurate. Il dispositivo GX, inoltre, visualizza lo stato del generatore, eventuali codici di errore attivi e consente di azzerare gli errori da remoto.

Come funziona

Il dispositivo GX comunica con il generatore Cummins tramite la porta VE.Can utilizzando il protocollo J1939 su un cavo a doppino intrecciato schermato a una velocità di 250 kbit/s. Non è necessario alcun gateway o adattatore aggiuntivo.

18.12.2. Requisiti e modelli supportati

Requisiti

- Dispositivo GX con Venus OS v3.80 o successivo
- Generatore Cummins compatibile (vedere di seguito i modelli compatibili)
- Cavo personalizzato per collegare l'interfaccia CAN del generatore alla porta VE.Can (RJ45) del dispositivo GX

Modelli supportati

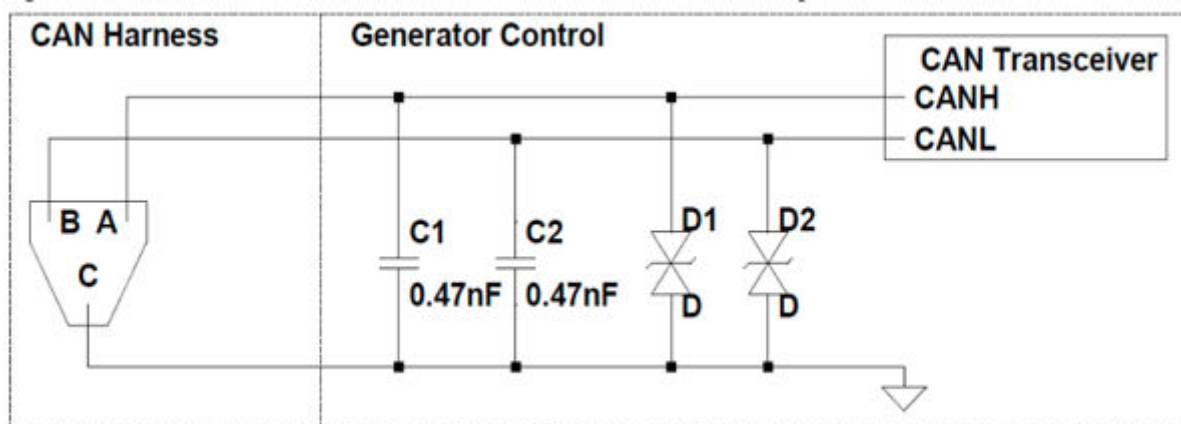
- Il supporto è stato sviluppato e testato per l'uso con il generatore a inverter HGLAA da 2,5/2,8 kW. È da ritenersi compatibile anche per l'uso con il modello da 7 kW, che utilizza lo stesso protocollo di comunicazione, così come con l'unità da 4 kW.

18.12.3. Installazione e configurazione

Cablaggio

L'interfaccia fisica tra il controllore Cummins CAN e l'interfaccia GX VE.Can è quella descritta nella documentazione di Cummins:

Il livello fisico è a 250k bit/s su doppino intrecciato schermato (J1939-11). La schermatura del connettore CAN del generatore è collegata alla massa del generatore tramite l'inverter/il controllo. All'interno del generatore non è presente un resistore di terminazione per il CAN bus, ma solo condensatori di disaccoppiamento da 0,47 uF verso terra su ogni linea di comunicazione, oltre ai diodi di protezione ESD. Ai sensi della norma SAE J1939, sezione 5.2.4, la schermatura di una rete CAN deve essere terminata con un conduttore e messa a terra direttamente in un unico punto. Si noti che all'interno del generatore, la schermatura (C) del cablaggio CAN è collegata a terra. Se si desidera collegare a terra la schermatura della rete in un altro punto, è possibile tagliare questo cavo (C). I componenti consigliati per il connettore di accoppiamento CAN sono riportati nella tabella 1.



Consultare la documentazione Cummins per sapere quali siano i corretti componenti del connettore di accoppiamento.

Collegare l'interfaccia CAN del generatore alla porta VE.Can del dispositivo GX utilizzando un cavo personalizzato, cablatto come segue:

- CAN H → RJ45 pin 8
- CAN L → RJ45, pin 7

Il generatore Cummins non è dotato di una resistenza di terminazione interna del CAN bus. Come di consueto, assicurarsi che la rete VE.Can sia correttamente terminata ad entrambe le estremità.



La schermatura CAN all'interno del generatore è collegata alla massa del generatore. Se la schermatura della rete è collegata a terra in un altro punto, tagliare il filo di schermatura (C) all'interno del cablaggio del generatore, al fine di evitare un circuito di terra.

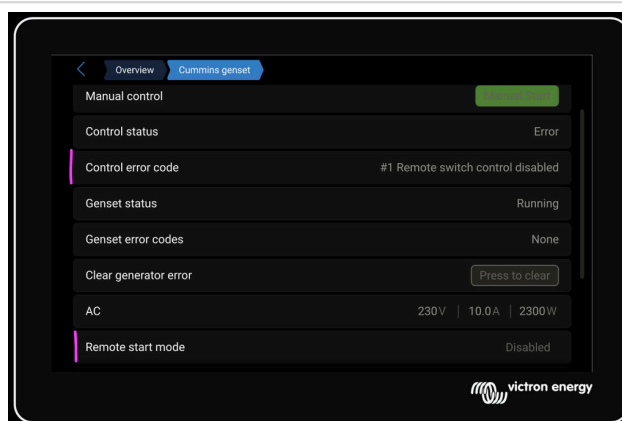
Avvio/arresto da remoto e interazione con il controllo locale

Quando il generatore viene avviato o arrestato tramite il pannello di controllo locale, si disattiva automaticamente la funzione di avvio da remoto. Sul dispositivo GX ciò è indicato da:

- Modalità di avvio da remoto visualizzata come **Disattivata**
- Codice errore del controllo **#1 Controllo dell'interruttore remoto disattivato**

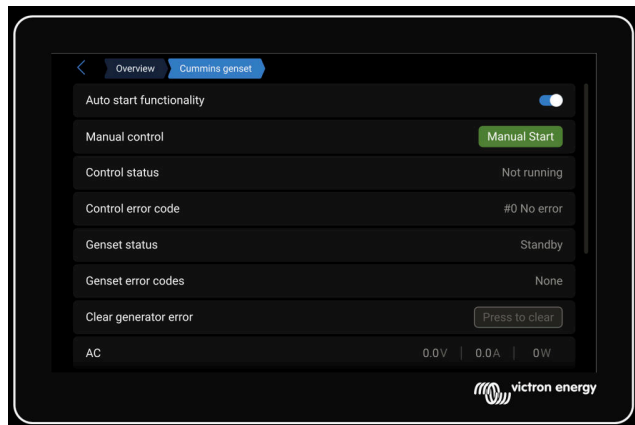
Per riattivare l'avvio da remoto:

1. Assicurarsi che il generatore si trovi in stato di inattività (fermo). Se è ancora in funzione, premere il pulsante di arresto sul pannello di controllo locale.
2. Sul dispositivo GX, selezionare l'opzione "Modalità avvio da remoto", per riattivare la funzione di avvio da remoto.



Gestione degli errori

Quando il generatore segnala un errore, il dispositivo GX visualizza un avviso che riporta i dettagli di tale errore. Nella pagina del generatore compare un pulsante **Premi per azzerare**. Premendolo si invia un comando di arresto al generatore (come quando si preme il pulsante "Stop" sul pannello locale) che cancella l'errore. Una volta risolto l'errore, il display torna alla normalità.



18.12.4. Risoluzione dei problemi

Il generatore non risponde / Interfaccia CAN in riposo

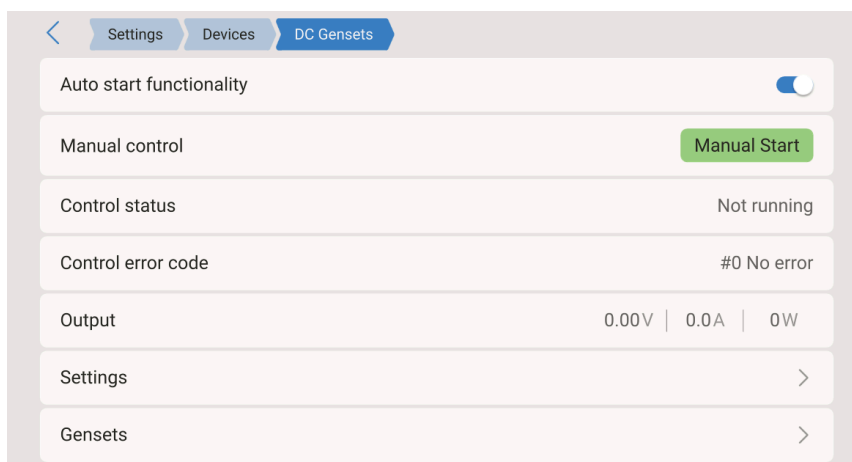
Il dispositivo GX invia periodicamente messaggi di keep-alive per mantenere attiva l'interfaccia CAN del generatore. Se l'interfaccia CAN dovesse comunque entrare in modalità riposo, dovrà essere riattivata manualmente utilizzando il cablaggio del comando a distanza del generatore: collegare brevemente a massa la linea discreta di avvio o di arresto per 0,5–1 secondi.



Tenendo premuto il pulsante di arresto per più di 2 secondi si avvierà l'adescamento del generatore. L'attivazione della linea di avvio darà inizio alla procedura di accensione.

18.13. Generatori CC multipli

Il dispositivo GX consente di controllare più generatori CC tramite un'unica istanza di avvio/arresto del generatore. Ciò consente di gestire, avviare, arrestare e monitorare contemporaneamente diversi generatori CC, in base alle stesse condizioni e soglie configurate nelle impostazioni del GX - [Avvio/arresto automatico del generatore \[192\]](#).



Requisiti

- Questa funzione richiede il Venus OS 3.80 o versioni successive

18.13.1. Come funziona

Quando il dispositivo GX rileva più di un generatore CC, passa automaticamente alla modalità "generatori multipli". In questa modalità, tutti i generatori collegati vengono gestiti come un unico gruppo. La tensione, la corrente e la potenza complessive di tutti i generatori in funzione appaiono nella pagina dedicata ai generatori.

I valori di uscita indicati sono valori aggregati: la corrente corrisponde alla somma di tutti i generatori in funzione, la tensione corrisponde al valore medio e la potenza al prodotto dei due. Se un generatore del gruppo si arresta o si disconnette, viene automaticamente escluso da questi totali.

Una sottopagina elenca i singoli generatori appartenenti al gruppo. Ogni generatore può essere identificato tramite il proprio nome personalizzato.

18.13.2. Impostazioni

Il menu Impostazioni consente di accedere alle sezioni Condizioni, Tempo minimo di funzionamento, Allarmi e Orario di silenzio. Funzionano come descritto nel capitolo [GX - Avvio/arresto automatico del generatore \[192\]](#). Nella modalità generatori multipli è disponibile un'ulteriore impostazione: **Generatori CC attivi**.

Generatori CC attivi

Quest'impostazione determina quali generatori vengono avviati e arrestati quando si verifica una determinata condizione. Sono disponibili tre opzioni:

- **Controllare sempre tutti i generatori disponibili:** Tutti i generatori rilevati vengono avviati e arrestati contemporaneamente ogni volta che si verifica una condizione di avvio o di arresto.
- **Rotazione tra i generatori disponibili:** Può funzionare un solo generatore alla volta. Il sistema passa in sequenza da un generatore disponibile all'altro; ogni volta che si verifica una condizione di avvio, viene avviato il generatore successivo nella rotazione. Ad esempio, se il generatore 1 funziona per 2 ore e il generatore 2 funziona solo per 10 minuti, l'avvio successivo verrà comunque assegnato al generatore 3. Se si cambia modalità e poi si torna a "Rotazione", la funzione riprende dal punto in cui era stata interrotta.
- **Selezione personalizzata:** È possibile selezionare un sottoinsieme specifico di generatori da controllare. Selezionando quest'opzione si apre un menu che elenca tutti i generatori rilevati in ordine alfabetico, ognuno con un pulsante di attivazione/disattivazione. Verranno avviati e arrestati solo i generatori attivati.



- La modalità "Generatori multipli" si attiva automaticamente quando viene rilevata la presenza di più di un generatore CC. Non è necessaria alcuna configurazione aggiuntiva.
- Nell'elenco dispositivi non vengono visualizzati separatamente i singoli generatori. Sono accessibili tramite il menu "Generatori" nella pagina dispositivo "Generatore CC".
- Se un generatore del gruppo si arresta inaspettatamente o si disconnette, viene automaticamente escluso dal gruppo. Gli altri generatori continuano a funzionare normalmente.

18.13.3. Sottomenu "Generatori"

Il sottomenu "Generatori" nella pagina dispositivo "Generatore CC" elenca tutti i generatori rilevati e ne visualizza lo stato attuale, ad esempio "In funzione" o "In standby". Selezionando un generatore si apre la pagina dedicata al singolo dispositivo, che mostra il suo stato, la modalità di avvio da remoto, la potenza erogata, i dati del motore e le informazioni specifiche del dispositivo.

18.13.4. Allarme se il generatore CC non fornisce energia

La modalità generatori multipli supporta l'"Allarme se il generatore CC non fornisce alimentazione". Ogni generatore controllato viene valutato singolarmente. Se un generatore è stato avviato ma non ha erogato una corrente superiore a 5 A nei primi 5 minuti di funzionamento, si attiva l'allarme. L'allarme indica quale generatore lo ha attivato.

18.14. Stato del generatore e ore di funzionamento migliorate tramite un ingresso digitale

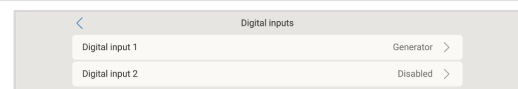
Per ottenere uno stato preciso del motore e un miglior monitoraggio delle ore di funzionamento accumulate sul dispositivo GX, è possibile utilizzare un cavo di segnale aggiuntivo a contatto secco.

Esistono due opzioni di cablaggio comuni:

- Utilizzo di un'uscita a potenziale zero sul controllore del generatore (se supportato) per segnalare lo stato del motore.
- Utilizzando un relè ausiliare CA sulla linea CA del generatore, che chiude un contatto a potenziale zero non appena il generatore inizia a fornire energia.

Per attivare questa funzione, entrare in Impostazioni → I/U Digitali e configurare il rispettivo ingresso come "Generatore".

Una volta configurato, lo stato del generatore sarà visibile nell'Elenco dispositivi e il tempo di funzionamento totale sarà determinato in base allo stato di questo ingresso digitale.

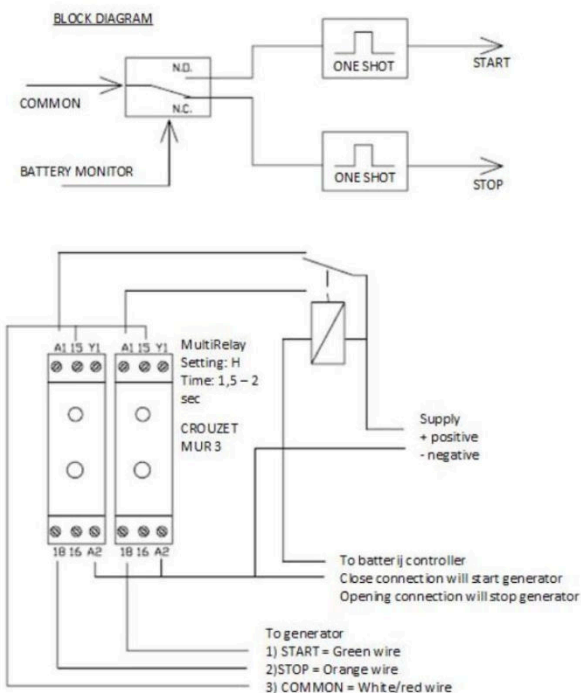


18.15. Come cablare il generatore con un'interfaccia a tre cavi

Per avviare un generatore con un'interfaccia a tre cavi, il contatto di apertura/chiusura deve essere convertito in impulsi di avvio e arresto separati. La soluzione illustrata a continuazione, che utilizza relè di temporizzazione standard, consente di raggiungere questo obiettivo grazie a:

- Generazione di un impulso di avvio alla chiusura del contatto di apertura/chiusura.
- Generazione di un impulso di arresto all'apertura del contatto di apertura/chiusura.

Importante: Questo metodo deve essere utilizzato solo per generatori dotati di un proprio pannello di controllo per il monitoraggio e l'arresto automatico in caso di problemi come la bassa pressione dell'olio. **Non cablare direttamente al solenoide del motore di avvio o del carburante.**



19. Ripristino delle impostazioni di fabbrica e reinstallazione del Venus OS

19.1. Procedura di ripristino ai valori di fabbrica

Il ripristino ai valori di fabbrica di un dispositivo GX si esegue inserendo una chiavetta USB o una scheda SD contenente un file di ripristino specifico. Non sono necessari pulsanti o display.

Il ripristino ai valori di fabbrica richiede la versione 2.12 o successiva del firmware Venus.

Come ripristinare ai valori di fabbrica

1. Scaricare il file [venus-data-90-reset-all.tgz](#).
2. Copiare il file (così com'è, senza decomprimerlo o rinominarlo) su una chiavetta USB o una scheda SD vuota e formattata in FAT32.
 - Per i dispositivi con v2.12-v3.10, è possibile eseguire un solo file. Oppure:
 - Aggiornare a una versione più recente del firmware, o
 - Rinominare il file in venus-data.tgz prima di copiarlo.
3. Eseguire l'avvio con l'unità USB/scheda SD inserita e attendere che il dispositivo GX si avvii completamente.
4. Rimuovere l'unità USB/scheda SD dal dispositivo GX.
5. Spegner e riaccendere il dispositivo o, in alternativa e se disponibile, utilizzare la funzione Riavvia, entrando in Impostazioni → Menù generale

Una volta riavviato, tutte le impostazioni saranno reimpostate ai valori di fabbrica.

Quando eseguire un ripristino ai valori di fabbrica

In genere i motivi sono:

- Il dispositivo è bloccato a causa di una password della Consolle remota dimenticata su un modello senza schermo.
- L'utente desidera eseguire un ripristino totale, anche in assenza di problemi specifici.
- Il dispositivo è stato utilizzato in un ambiente di prova e i dati residui (ad esempio, gli inverter FV CA scoperti) devono essere cancellati.
- Il dispositivo GX si comporta in modo inaspettato; un ripristino ai valori di fabbrica può escludere che la causa di tale comportamento siano delle impostazioni errate.
- La partizione dati è piena (di solito a causa di modifiche manuali).
- Un raro bug, spesso riscontrato nelle versioni beta, potrebbe richiedere un ripristino.

Dopo il ripristino

- Le credenziali di accesso al WiFi salvate anteriormente saranno ripristinate: per i dispositivi senza un'interfaccia fisica e che si collegano tramite WiFi, pensare prima come ottenere nuovamente accesso per riconfigurarli.
- Un ripristino ai valori di fabbrica può richiedere la reimpostazione del token di autorizzazione VRM. Dopo il ripristino, aprire il sito nel VRM. Se necessario, apparirà una notifica con le istruzioni.
- Un ripristino ai valori di fabbrica non influisce sull'ID del sito VRM o sui dati memorizzati. Per cancellare la cronologia prima di vendere o reinstallare il dispositivo in un altro sistema, entrare in Impostazioni sito → Generale → Elimina questo impianto nel portale VRM.

19.2. Reinstallazione del Venus OS

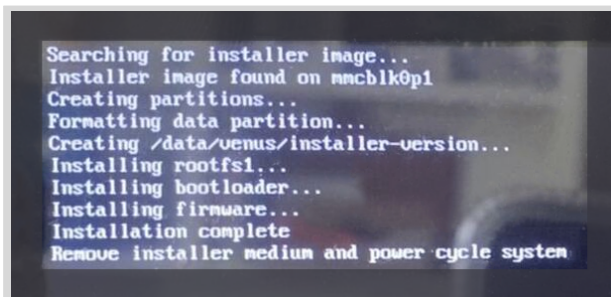
Utilizzare questa opzione quando la procedura descritta in [Procedura di ripristino ai valori di fabbrica](#) non funziona.

AVVISI:

- Prima di eseguire questa procedura, provare a eseguire la procedura standard di ripristino alle impostazioni di fabbrica descritta nella sezione precedente.
- Eseguire questa procedura solo come ultima risorsa, per riparare un dispositivo bloccato. Un dispositivo che si avvia correttamente ma che presenta uno strano comportamento all'eseguire alcune funzioni non trarrà beneficio dall'esecuzione di questa procedura.
- Questa procedura cancellerà tutti i dati presenti nella partizione dati, ovvero tutte le impostazioni e così via.
- A differenza delle comuni istruzioni di ripristino alle impostazioni di fabbrica, questa procedura non si basa su un dispositivo correttamente avviato.
- Se eseguita in un Cerbo GX con un numero di serie anteriore a HQ2026, il punto di accesso WiFi e alcune altre funzioni (non cruciali) non si eseguiranno più, giacché mancano alcuni dati installati in fabbrica. Dal numero di serie HQ2026, i dati vengono memorizzati in un luogo più sicuro (EEPROM anziché partizione dati).
- È necessario reimpostare il token del dispositivo nel Portale VRM. Il portale non accetterà nuovi dati finché non si reimposta il token.
- Assicurarsi di disporre del manuale appropriato per il proprio dispositivo GX, poiché le procedure possono variare leggermente a seconda del modello GX.

PROCEDURA:

1. Scaricare l'immagine del programma di installazione da qui: <https://updates.victronenergy.com/feeds/venus/release/images/einstein/> (venus-install-sdcard-einstein-*.img.zip)
2. Eseguire il flash dell'immagine su una scheda microSD utilizzando l'applicazione Balena Etcher (<https://etcher.balena.io/>). L'applicazione Etcher decomprime automaticamente il file.
3. Inserire la scheda microSD nel dispositivo Cerbo GX.
4. Accendere il dispositivo.
5. Attendere il completamento del processo di installazione. Se collegato al GX Touch, viene chiesto di rimuovere il supporto di installazione (scheda Micro SD) e di spegnere e riaccendere il sistema. Se non collegato al GX Touch, attendere 2 minuti per il completamento del processo di installazione.



6. Rimuovere la scheda microSD, quindi spegnere e riaccendere il dispositivo.

20. Carichi non prioritari GX

20.1. Introduzione

I Carichi non prioritari aumentano l'autoconsumo indirizzando automaticamente l'energia solare in eccesso verso carichi CA flessibili. Quando la batteria è sufficientemente carica e la produzione FV supera il consumo domestico, il dispositivo GX funge da coordinatore energetico a livello di sistema e attiva, regola o disattiva i carichi controllabili in base all'eccedenza attualmente disponibile, anziché limitare la produzione o esportare energia in rete, cosa che fornirebbe scarsi benefici economici.

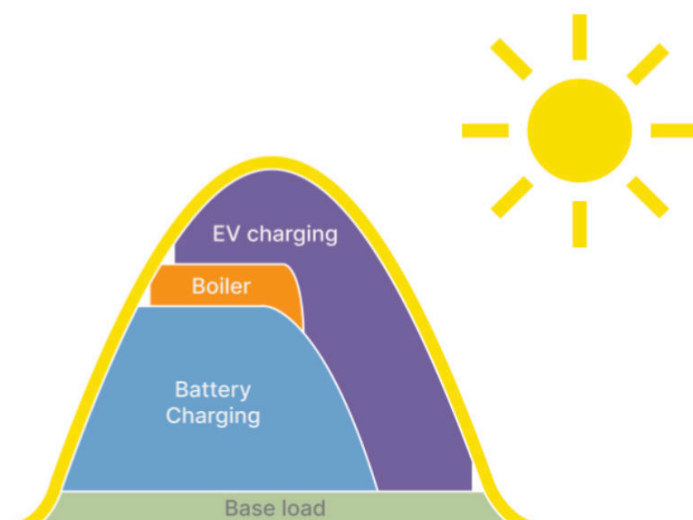
Attualmente la funzione supporta due tipi di dispositivi controllabili: **EV Charging Station (EVCS) di Victron e relè intelligenti Shelly**. Tali dispositivi possono essere utilizzati singolarmente o in combinazione tra loro e vengono gestiti in modo coordinato per evitare che entrino in competizione per la stessa eccedenza di energia disponibile.

A differenza delle automazioni basate su timer o programmi prestabiliti, i Carichi non prioritari rispondono continuamente alle condizioni in tempo reale: produzione FV, stato della batteria, consumo domestico e capacità disponibile dell'inverter.

Un approccio centralizzato consente di distribuire in modo intelligente l'energia in eccesso tra più dispositivi (ad es., diverse stazioni di carica EV e carichi controllati da Shelly), evitando l'instabilità derivante dal fatto che i controllori indipendenti dell'eccedenza di energia entrano in competizione per la stessa energia disponibile.

Tra i normali casi d'uso figurano la carica dei veicoli elettrici, il riscaldamento dell'acqua, l'accumulo termico, le pompe per piscine e altri carichi CA non critici che possono funzionare in modo flessibile senza compromettere il comfort.

Questa funzionalità è particolarmente indicata per gli impianti ESS, i sistemi marini e i camper, gli impianti remoti fuori rete e qualsiasi impianto soggetto a limitazioni di esportazione o che possieda una bassa tariffa di immissione in rete.



20.2. Requisiti del sistema

Dispositivo GX

È necessario uno dei seguenti dispositivi GX, dotato di **Venus OS v3.80 o successiva**:

- Ekran GX
- Cerbo GX
- Nucleo GX
- MultiPlus-II GX
- EasySolar-II GX



La funzione "Carichi non prioritari" è disponibile solo nella nuova IU. L'IU classica non è supportata.

Sistemi inverter/caricabatterie

È necessaria una delle seguenti piattaforme di inverter/caricabatterie:

- MultiPlus / MultiPlus-II
- Quattro / Quattro-II
- Multi RS / Multi RS Solar
- Multi RS19 / Multi HS19

Sistema batteria

È necessario un sistema di batterie dotato di una delle seguenti opzioni di monitoraggio:

- Victron Lynx Smart BMS
- Victron VE.Bus BMS
- Victron SmartShunt o BMV Smart (tramite VE.Direct)
- BMS di terze parti supportati (tramite CAN bus)

Sistema fotovoltaico (FV)

Sono supportati sia i sistemi FV accoppiati in CA che quelli accoppiati in CC. Le fonti FV supportate includono:

- Caricabatterie solari MPPT Victron (collegati tramite VE.Direct o VE.Can)
- Multi RS Solar (in modalità inverter FV)
- Inverter FV CA di terze parti monitorati tramite SunSpec (Ethernet) o un contatore di energia Victron (ad es. VM-3P75CT)



Per garantire il corretto funzionamento è necessario monitorare l'intera produzione FV.

Tipi di carichi supportati

La funzionalità Carichi non prioritari controlla esclusivamente i carichi CA. I carichi CC non sono supportati.

- **Dispositivi Victron Energy:**
 - EV Charging Station, EV Charging Station NS
 - EV Charging Station V2, EV Charging Station NS V2
- **Dispositivi Shelly:**
Dispositivi Shelly (Gen2+ con controllo a relè e misurazione dell'energia):
 - Shelly Plus Plug S
 - Shelly Plug S MTR Gen3
 - Shelly Mini 1PM Gen4
 - Shelly 1PM Gen3/Gen4

- Shelly Pro 1PM
- Shelly Pro 4PM



Questo elenco non è esaustivo; sono supportati anche altri dispositivi. Tuttavia, quelli elencati sono di comprovata compatibilità.

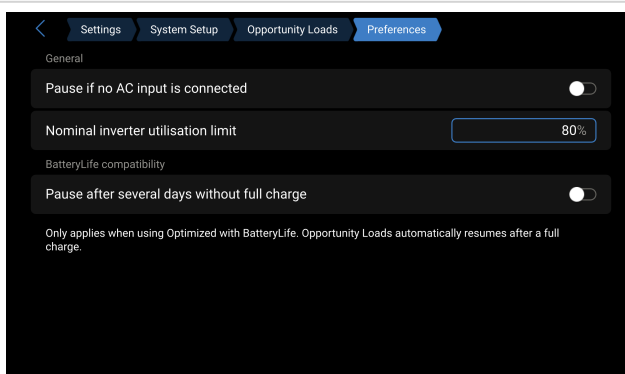
Le future versioni del Venus OS potrebbero supportare ulteriori dispositivi.

20.3. Configurazione

Questo capitolo illustra come attivare e configurare i Carichi non prioritari e i dispositivi controllabili su un dispositivo GX.

20.3.1. Configurazione delle preferenze dei Carichi non prioritari

Entrare in: **Impostazioni** → **Configurazione sistema** → **Carichi non prioritari** → **Preferenze**



Mettere in pausa se non è collegato alcun ingresso CA

Se è attivata, la funzione "Carichi non prioritari" si interrompe ogni volta che non è collegata alcuna sorgente di alimentazione CA. Ciò risulta utile nei sistemi di continuità, nei quali è richiesto che solo i carichi prioritari rimangano attivi in caso di interruzioni della rete elettrica. Se questa funzione è disattivata (impostazione predefinita), in caso di interruzione dell'alimentazione CA i carichi controllati vengono scollegati il più possibile per garantire la stabilità del sistema; dopo circa un minuto, i Carichi non prioritari possono riprendere a funzionare se è disponibile un'eccedenza sufficiente.

Limite nominale di utilizzo dell'inverter

Definisce il livello massimo di potenza continua che deve prevedere l'inverter/caricabatterie quando alimenta sia i carichi di base che quelli controllati. Da questo valore viene sottratto il carico di base; la funzione "Carichi non prioritari" consente poi di aggiungere ulteriori carichi fino al raggiungimento del margine residuo. La CA-FV viene sempre utilizzata al 100 %, indipendentemente da questa impostazione.

Ciò contribuisce a evitare il sovraccarico dell'inverter, garantisce un margine di sicurezza in caso di picchi improvvisi di consumo e migliora la stabilità in presenza di fluttuazioni della produzione FV. Negli impianti collegati alla rete, non limita la capacità dell'inverter di immettere energia in rete.

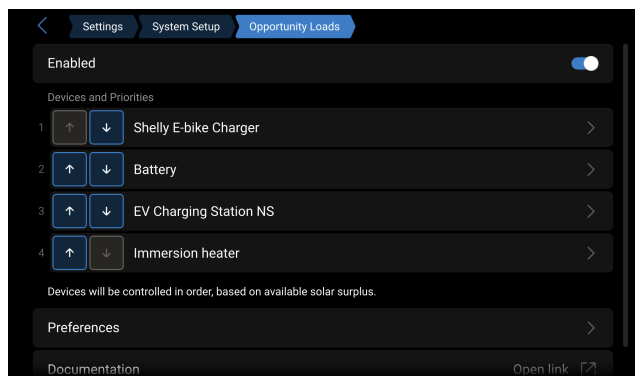
Esempio: Se in un sistema da 6.500 W il limite è dell'80 %, l'algoritmo prevede un massimo di 5,2 kW. Se il carico di base è di 2 kW, sono disponibili fino a 3,2 kW per i carichi controllati. Se sono disponibili ulteriori 4 kW di CA-FV, si arriva a disporre di un massimo di 7,2 kW per i Carichi non prioritari.

Pausa dopo diversi giorni senza carica completa

Di particolare interesse per i sistemi ESS se si utilizza **Ottimizzato con BatteryLife**. Quando viene raggiunto il limite di SoC attivo del BatteryLife, la funzione Carichi non prioritari si mette in pausa per dare priorità alla carica della batteria e aumentare le probabilità che questa torni a un livello di SoC ottimale. Il funzionamento riprende automaticamente dopo una carica completa.

20.3.2. Impostazione delle priorità dei dispositivi

Entrare in: **Impostazioni** → **Configurazione sistema** → **Carichi non prioritari**



Se sono configurati più carichi controllabili, le priorità determinano le modalità di distribuzione dell'eccedenza di energia. I dispositivi vengono ordinati in base alla priorità (in alto = massima) in un elenco modificabile tramite i pulsanti su/giù nella panoramica dei Carichi non prioritari.

Priorità rispetto alla batteria

Nell'elenco delle priorità, ogni carico viene posizionato sopra o sotto la batteria:

- **Sopra la batteria:** il carico può attivarsi non appena è disponibile un'eccedenza di FV sufficiente, anche mentre la batteria si sta ancora caricando. Adatto a carichi che devono utilizzare in via prioritaria l'energia solare disponibile.
- **Sotto la batteria:** il carico si attiva solo una volta soddisfatte le esigenze di carica della batteria e se rimane disponibile un'ulteriore eccedenza.

Algoritmo Best Fit basato sulle priorità

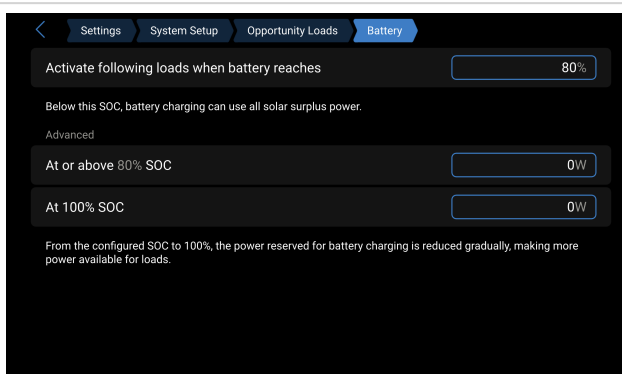
Se l'eccedenza disponibile non è sufficiente per il carico che possiede la massima priorità, il sistema potrebbe attivare temporaneamente un carico più piccolo e con priorità inferiore. Non appena si rende disponibile un'eccedenza sufficiente per il carico che possiede la priorità più alta, il sistema ripristina l'ordine di priorità, disattivando potenzialmente il carico con priorità più bassa. Ciò garantisce che l'energia in eccesso non venga mai sprecata, pur dando la precedenza ai carichi con priorità più elevata ogni volta che le condizioni lo consentono.

Esempio: Un carico da 3.000 W ha priorità maggiore, ma è disponibile un'eccedenza di soli 1.200 W. Viene attivato temporaneamente un carico da 1.000 W a priorità inferiore. Quando l'eccedenza raggiunge i 3.000 W, il sistema passa al carico con priorità più alta.

È inoltre possibile attivare più carichi contemporaneamente, purché sia disponibile un'eccedenza sufficiente. Il dispositivo GX riequilibra continuamente i carichi attivi in base al mutamento delle condizioni.

20.3.3. Configurazione delle impostazioni relative alla batteria

Entrare in: **Impostazioni** → **Configurazione sistema** → **Carichi non prioritari** → **Batteria**



Attivare i seguenti carichi quando la batteria raggiunge

Definisce la soglia del SoC a partire dalla quale i carichi a priorità inferiore (collegati a valle della batteria) possono iniziare a utilizzare l'eccedenza di energia solare. Al di sotto di questa soglia, funzioneranno solo i carichi collegati a monte della batteria; tutta l'energia solare disponibile verrà utilizzata per caricare la batteria.



Se la produzione FV supera la capacità di carica della batteria, la funzione Carichi non prioritari potrebbe attivare i carichi che possiedono priorità inferiore anche al di sotto della soglia di SoC configurata. Ciò richiede un monitor della batteria compatibile che segnali in tempo reale il limite della corrente di carica.

Riserva per la carica della batteria

È possibile configurare due valori di potenza di riserva: uno **pari o superiore alla soglia di SoC** impostata in **Attivare i seguenti carichi quando la batteria raggiunge** e uno **al 100 % del SoC**. Tra questi due punti, la potenza di carica riservata viene regolata gradualmente, assegnando alla batteria una priorità maggiore ai livelli di SoC più bassi e rendendo progressivamente disponibile una maggiore quantità di energia in eccesso per i Carichi non prioritari all'aumentare del SoC.

Esempio: Riserva di 2.000 W all'80 % del SoC e di 100 W al 100 % del SoC. Ciò garantisce un comportamento di carica corretto, assicura che la batteria raggiunga regolarmente il livello di carica completo e ottimizza lo sfruttamento dell'energia solare a livelli elevati di SoC.

20.4. EV Charging Station

Le EV Charging Station (EVCS) di Victron possono essere configurate come Carichi non prioritari, affinché regolino dinamicamente la propria potenza di carica in base all'energia solare in eccesso disponibile.

20.4.1. Requisiti

Se l'EVCS era precedentemente collegata tramite il metodo Modbus TCP tradizionale, è necessario effettuare la migrazione alla nuova integrazione MQTT prima di poterla utilizzare con i Carichi non prioritari. Consultare la [Guida alla migrazione MQTT dell'EVCS](#) al fine di ottenere indicazioni sul firmware richiesto e le istruzioni per la migrazione.

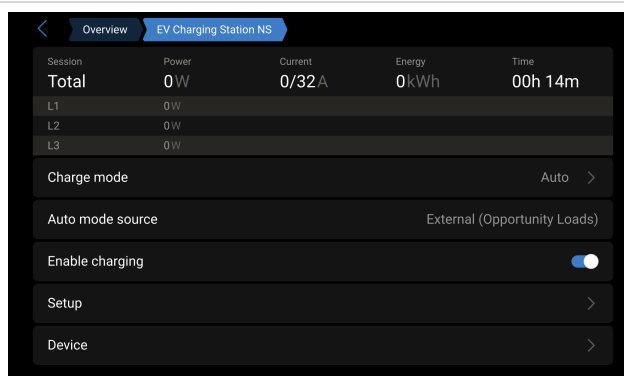
Affinché i Carichi non prioritari possano assumere il controllo di una sessione di carica, devono essere soddisfatte tutte le seguenti condizioni:

- L'EVCS è collegata al dispositivo GX tramite l'accoppiamento MQTT.
- L'opzione Carichi non prioritari è attivata
- L'EVCS è impostata sulla modalità Auto
- Un EV è collegato e pronto per la carica
- È attiva l'opzione **Avvio automatico** sull'EVCS, oppure l'utente ha attivato l'opzione **Attiva carica** sul dispositivo GX o ha premuto "Avvia" tramite l'interfaccia web dell'EVCS o VictronConnect

20.4.2. Carica da eccedenza integrata nell'EVCS rispetto a Carichi non prioritari

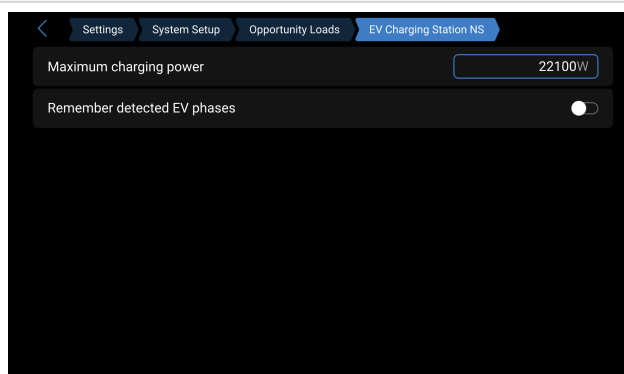
L'EVCS dispone di un proprio algoritmo di carica da eccedenza integrato, che funziona in modo indipendente utilizzando i dati provenienti dal dispositivo GX. I Carichi non prioritari, per contro, gestiscono il coordinamento centralizzato tra tutti i dispositivi configurati (più unità EVCS, carichi Shelly e altri) impedendo che i controllori indipendenti entrino in competizione per la stessa energia disponibile.

La fonte in modalità automatica indica quale delle due opzioni, Interna (EV Charging Station) o Esterna (Carichi non prioritari), stia attualmente controllando la sessione di carica.



20.4.3. Configurazione EVCS

Entrare in: **Impostazioni** → **Configurazione sistema** → **Carichi non prioritari** → **EV Charging Station**



Massima potenza di carica

Limita la potenza massima che può utilizzare l'EVCS come carico controllato, anche se è disponibile una quantità maggiore di energia in eccesso. Ciò consente di riservare l'eccedenza ai carichi che possiedono una priorità inferiore, migliorare il funzionamento in parallelo con altri Carichi non prioritari e ridurre le fluttuazioni di carico negli impianti di dimensioni più ridotte.

Memorizza le fasi dell'EV rilevate

Memorizza la configurazione delle fasi dell'EV precedentemente rilevata (monofase, bifase o trifase) e la riutilizza per le sessioni successive, riducendo così i ritardi nel rilevamento della fase e migliorando il comportamento all'avvio della carica. Consigliata solo quando viene collegato regolarmente un solo EV oppure quando tutti i veicoli elettrici che utilizzano la stazione condividono la stessa configurazione di fase. L'attivazione di questa impostazione su veicoli con configurazioni di fase diverse potrebbe impedire la corretta carica di alcuni di essi.

20.5. Dispositivi Shelly

I dispositivi Shelly compatibili possono essere configurati come Carichi non prioritari per controllare utenze CA fisse, quali scaldacqua, pompe o altri carichi flessibili.



Installazione: I dispositivi collegati direttamente alla tensione di rete o all'impianto elettrico fisso (ad es., i modelli Shelly Pro) devono essere installati esclusivamente da un elettricista qualificato, in conformità con le norme elettriche e le disposizioni di sicurezza vigenti.



Funzionamento: Tutti i dispositivi collegati potrebbero accendersi o spegnersi in modo imprevisto a causa dell'algoritmo dei Carichi non prioritari. Un'installazione o un utilizzo non corretti possono causare scosse elettriche, incendi, lesioni o danni.

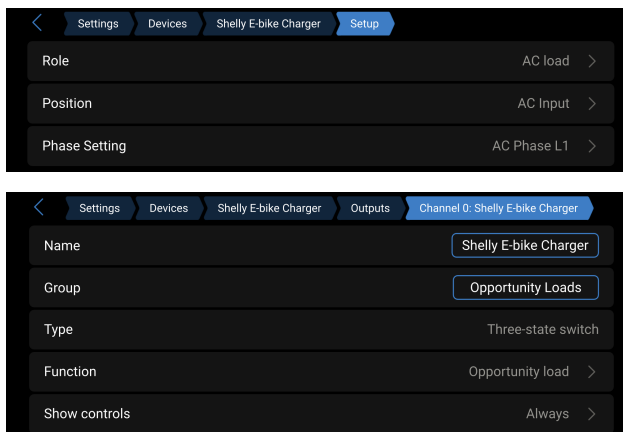


Per garantire un funzionamento affidabile, si raccomanda di mantenere disattivata la modalità ECO sul dispositivo Shelly.

20.5.1. Passi per la configurazione

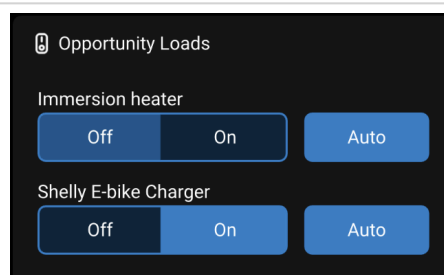
Procedura per configurare un dispositivo Shelly come Carico non prioritario:

1. Entrare in **Impostazioni** → **Integrazioni** → **Dispositivi Shelly** e attivare i dispositivi.
2. Nell'elenco dispositivi, accedere alla sezione **Configurazione** e configurare le impostazioni Posizione e Fase.
3. Accedere alla configurazione degli **Interruttori** e impostare la funzione su **Carico non prioritario**.
4. Il dispositivo apparirà ora come carico controllabile nella sezione **Impostazioni** → **Configurazione sistema** → **Carichi non prioritari**, dove è possibile configurare i parametri del carico.



20.5.2. Modalità automatica e sovrascrittura manuale

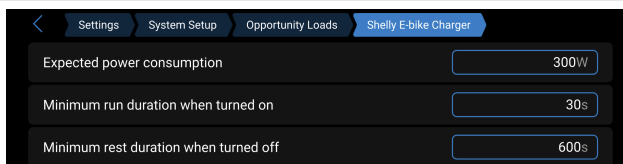
Se un dispositivo Shelly è impostato su **Carico non prioritario**, il pannello degli interruttori sul dispositivo GX mostra un interruttore a tre posizioni (Off / On / Auto). Attivando la posizione **Auto**, il dispositivo viene controllato automaticamente in base all'eccedenza disponibile e i pulsanti On/Off indicano lo stato attuale. Per sovrascrivere manualmente l'impostazione, disattivare **Auto** e impostare lo stato desiderato con On o Off.



Se nel dispositivo Shelly è disattivata la funzione **Auto**, nell'elenco delle priorità dei dispositivi dei Carichi non prioritari apparirà come **Non controllato**.

20.5.3. Parametri di configurazione Shelly

Entrare in: **Impostazioni** → **Configurazione sistema** → **Carichi non prioritari** → **Dispositivi Shelly**



Consumo energetico previsto

Normale consumo energetico del carico collegato quando è attivo. Il dispositivo GX utilizza questo valore per stimare la capacità eccedente disponibile, decidere quando attivare il carico e coordinare il funzionamento in parallelo. Per ottenere risultati ottimali, il carico dovrebbe consumare una potenza vicina al valore configurato, se è acceso, e vicina a 0 W se è spento.

Se il consumo del carico varia entro un intervallo noto, impostare il più alto valore previsto. Ciò garantisce che il carico non venga disattivato prematuramente al termine del suo tempo minimo di funzionamento. La funzione Carichi non prioritari affinerà la propria stima durante l'esecuzione. Evitare carichi che hanno un consumo altamente imprevedibile, poiché ciò riduce la precisione del controllo.

Durata minima di funzionamento all'accensione

Tempo minimo di attività del carico dopo l'accensione. Evita un numero eccessivo di commutazioni in caso di fluttuazioni nella produzione FV, riduce i cicli di funzionamento brevi e protegge le apparecchiature collegate. Particolarmente importante per i carichi che includono compressori, pompe, elementi riscaldanti o componenti di commutazione meccanici.

Durata minima del riposo dopo lo spegnimento

Tempo minimo di non attività del carico dopo lo spegnimento. Riduce le commutazioni rapide, protegge le apparecchiature e stabilizza il funzionamento dell'impianto in presenza di condizioni solari variabili.

Raccomandazione per carichi multipli: Configurare periodi di riposo più lunghi per i carichi a priorità inferiore. Quando la produzione di energia solare diminuisce, i carichi vengono disattivati a partire da quelli con priorità più bassa. Se i carichi con priorità inferiore utilizzano lo stesso periodo di riposo di quelli con priorità superiore, potrebbero tornare disponibili troppo

rapidamente, per poi essere disattivati nuovamente poco dopo. Le durate di riposo scaglionate aiutano a evitare commutazioni inutili.

20.5.4. Consigli in caso di presenza di più dispositivi controllabili

Nel caso dei sistemi che comprendono più Carichi non prioritari si raccomanda di impostare tempi di riposo più lunghi per i carichi con priorità inferiore.

Quando diminuisce l'energia solare disponibile, i carichi vengono disattivati iniziando da quelli con priorità inferiore. Se più carichi dovessero utilizzare la stessa durata di riposo, un carico con priorità inferiore potrebbe tornare disponibile troppo rapidamente, per poi essere nuovamente disattivato poco dopo, quando torna disponibile un carico che possiede una priorità superiore.

Le durate di riposo scaglionate aiutano a evitare commutazioni non necessarie.

20.6. Funzionamento e monitoraggio

20.6.1. Come funziona l'algoritmo

Una volta configurato, il funzionamento è completamente automatico. Il dispositivo GX monitora costantemente la produzione FV, il SoC delle batterie, il consumo di CA e i Carichi non prioritari configurati. Il sistema attiva, regola o disattiva dinamicamente i carichi controllati in base all'eccedenza disponibile e alle priorità configurate.

L'algoritmo tiene conto del FV accoppiato in CA e in CC, dell'efficienza di conversione da CC a CA, del bilanciamento di fase, delle autorizzazioni all'immissione in rete e del fatto che l'impianto sia collegato alla rete o autonomo. Elabora i carichi in ordine di priorità, applica l'algoritmo **Best Fit basato sulle priorità** per evitare sprechi di eccedenza e ribilancia automaticamente i carichi attivi al variare delle condizioni, ad esempio, quando le nuvole riducono la produzione FV, quando viene attivato un carico domestico di grandi dimensioni o quando aumentano le esigenze di carica delle batterie.

20.6.2. Comportamento in caso di perdita dell'ingresso CA

In caso di perdita della connessione di rete o del generatore CA, i carichi controllati vengono scollegati il più possibile per garantire la stabilità del sistema. Trascorso circa un minuto, i Carichi non prioritari potrebbero riprendere il funzionamento qualora fosse disponibile un'eccedenza sufficiente e le condizioni del sistema fossero stabili. Se è attiva la funzione **Sospendi Carichi non prioritari in assenza di ingresso CA**, i carichi rimangono in pausa fino al ripristino dell'ingresso CA.

20.6.3. Interazione con BatteryLife

Nelle configurazioni dell'ESS che utilizzano il BatteryLife, i Carichi non prioritari vengono sospesi automaticamente quando il limite del SoC attivo raggiunge l'85 % (se è attiva tale opzione) e riprendono a funzionare quando la batteria raggiunge una carica sufficiente e il BatteryLife abbassa nuovamente il limite di SoC attivo. Viene così privilegiata la carica completa della batteria nei periodi di scarsa produzione solare.

20.6.4. Controllo diurno e rilascio notturno

Finché è disponibile produzione FV, i Carichi non prioritari applicano attivamente lo stato previsto dei dispositivi controllati. Se un dispositivo viene acceso manualmente dall'esterno (ad es., tramite l'app Shelly o un pulsante fisico) ma i Carichi non prioritari prevedono che rimanga spento, il sistema lo spegnerà nuovamente. Per passare temporaneamente al controllo manuale, disattivare **Auto**: i Carichi non prioritari cederanno immediatamente il controllo e non lo riprenderanno finché non verrà riattivato **Auto**.

Nei periodi in cui la produzione FV è irrilevante, i Carichi non prioritari entrano in uno stato di inattività e cedono il controllo di tutti i dispositivi. Ciò consente ai dispositivi di seguire i propri programmi o le proprie configurazioni locali durante la notte; ad esempio, una caldaia controllata da Shelly può eseguire un programma locale per raggiungere la temperatura prestabilita durante la notte, se non è stata raggiunta durante il giorno a causa di una resa solare insufficiente.

20.6.5. Utilizzo della batteria e rilevamento del SoC

La funzione Carichi non prioritari è progettata per utilizzare l'energia solare in eccesso, ma occasionalmente può utilizzare brevemente la batteria, ad esempio quando un carico non può essere spento immediatamente a causa del suo tempo minimo di funzionamento, oppure quando la produzione FV cala improvvisamente. In situazioni critiche (ad es., un'improvvisa perdita di FV accoppiato in CA in combinazione con un carico elevato sull'inverter), i meccanismi di protezione dell'inverter/caricabatterie potrebbero comunque imporre uno scollegamento immediato del carico.

Il monitoraggio del SoC viene utilizzato negli impianti off-grid e a immissione zero, nei quali l'eccesso di FV non può essere esportato. Quando il SoC della batteria si avvicina al 100 %, il sistema deve limitare la produzione FV, nascondendo la vera potenza erogata dal modulo solare. Per determinare l'eccedenza effettivamente disponibile, la funzione Carichi non prioritari consente occasionalmente alla batteria di scaricarsi fino a circa il 97 % del SoC attivando dei carichi controllati. Ciò rimuove la limitazione del FV, rivelando tutta la potenza disponibile. Il sistema torna al normale funzionamento a sola energia solare non appena diminuisce il SoC.



Il rilevamento del SoC non si utilizza nei sistemi collegati alla rete senza limitazioni di immissione, giacché l'eccesso di FV viene immesso in rete e l'eccedenza disponibile è direttamente misurabile tramite il contatore di rete.

20.6.6. Esclusione manuale

I Carichi non prioritari possono essere esclusi manualmente in qualsiasi momento tramite la nuova interfaccia utente del dispositivo GX o il VRM:

- **EV Charging Station:** passare alla carica manuale tramite il Pannello di controllo
- **Dispositivi Shelly:** disattivare la modalità Auto e controllare il relè tramite il Pannello interruttori

Se è attiva l'esclusione manuale, il dispositivo smette di seguire l'algoritmo dei Carichi non prioritari finché non viene riattivato il controllo automatico. Ciò consente di azionare immediatamente un carico anche se l'eccedenza di energia solare disponibile è insufficiente.

20.6.7. Monitoraggio sul Dispositivo GX

I carichi controllabili configurati sono visibili nei dettagli della pagina Panoramica insieme agli altri carichi del sistema. Toccare il riquadro **Carichi CA** o **Carichi prioritari** (quest'ultimo compare in alcune configurazioni che utilizzano un contatore di rete) per visualizzare il nome di ogni dispositivo, il suo stato attuale e il suo consumo energetico.

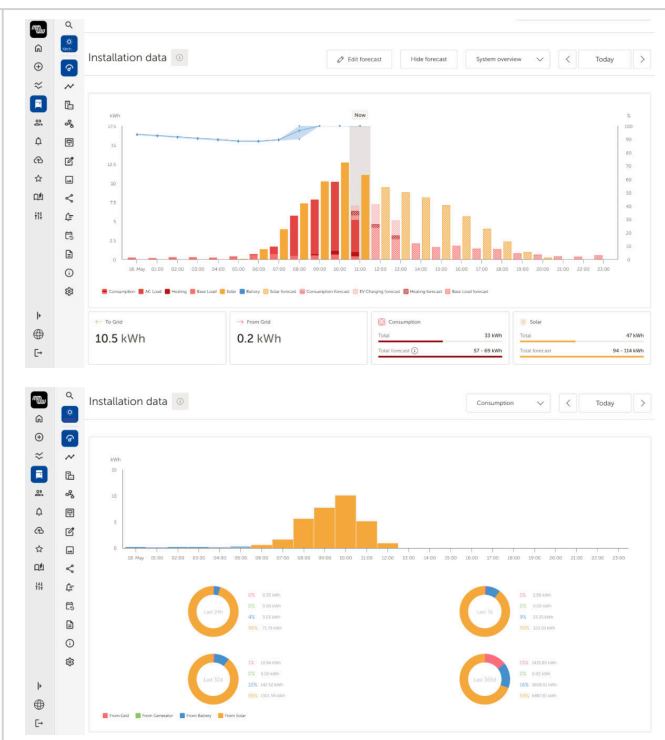
Overview AC Loads	
Total	Power 14.32kW
EV Charging Station NS Status: Charging	Total power 10.94kW >
Immersion heater Status: Auto (Off)	Total power 0W >
Shelly E-bike Charger Status: Auto (On)	Total power 996W >

20.6.8. Monitoraggio sul VRM

È possibile monitorare i Carichi non prioritari da remoto tramite il VRM, compreso il controllo in tempo reale dei dispositivi supportati (EVCS tramite il Pannello di controllo, dispositivi Shelly tramite il Pannello interruttori). La configurazione delle priorità, delle impostazioni della batteria, delle preferenze e dei parametri del dispositivo è disponibile solo sul dispositivo GX o tramite la Consolle Remota.

Il VRM offre anche:

- **Grafico panoramica del sistema:** mostra i consumi energetici effettivi e previsti, oltre alla produzione FV, suddivisi per categoria (carico di base, carica dei veicoli elettrici, carichi CA, riscaldamento), pertanto aiuta a visualizzare come viene distribuita l'energia solare nell'arco della giornata.
- **Dashboard dei consumi:** mostra l'andamento nel tempo dei consumi energetici in base alla fonte (solare, batteria, rete, generatore), consentendo agli utenti di quantificare il miglioramento dell'autoconsumo e la riduzione della dipendenza dalla rete.



20.6.9. Risoluzione dei problemi

Questo capitolo descrive gli avvisi e i messaggi di errore che potrebbero comparire nel sistema, spiegandone il significato.

Sistema incompatibile con i Carichi non prioritari

Questo avviso compare se una o più delle seguenti condizioni rimane attiva per oltre 60 secondi:

- **Stato di carica della batteria non disponibile:** Il sistema non fornisce il valore dello stato di carica (SoC). La funzione Carichi non prioritari richiede una batteria dotata di un BMS che riporti il SoC.
- **Impossibile determinare il tipo di sistema:** La funzione Carichi non prioritari non è in grado di determinare le caratteristiche del sistema obbligatorie, quali la configurazione delle fasi, il tipo di connessione alla rete o la politica di immissione in rete. Ciò può verificarsi quando non è disponibile alcun inverter/caricabatterie.
- **Inverter impostato su Solo inverter in presenza di carichi in ingresso CA:**

L'inverter è configurato in modalità Solo inverter, ma il sistema segnala la presenza di carichi sull'ingresso CA. Questa configurazione non è supportata.



Finché l'avviso è attivo, la funzione Carichi non prioritari rimane in pausa. Il funzionamento riprende automaticamente una volta risolte tutte le condizioni di incompatibilità.

20.6.10. Glossario

Acronimo	Significato
ESS	Sistema di Accumulo dell'Energia
FV	Fotovoltaico
SoC	Stato della Carica
VRM	Gestione Remota Victron
EVCS	EV Charging Station
Dispositivo GX	Centro di comunicazione Victron Energy con sistema operativo Venus OS (ad es. Cerbo GX, Ekrano GX, MultiPlus-II GX, EasySolar-II GX)
Venus OS	Sistema operativo di Victron Energy per dispositivi GX

21. Risoluzione dei problemi

21.1. Codici Errore

Varie origini degli errori

Il dispositivo GX può visualizzare i propri codici di errore e quelli dei dispositivi collegati. Per i codici specifici dei dispositivi, fare riferimento a:

- Inverter/caricabatterie Multi e Quattro: [Codici errore di VE.Bus](#)
- Caricatori Solari MPPT: [Codici Errore Caricatori Solari MPPT](#)

Errore GX #42 - Memorizzazione corrotta

La memoria flash interna è corrotta. Questa partizione memorizza le impostazioni, i numeri di serie e le credenziali WiFi.

- Soluzione: Il dispositivo deve essere restituito per la riparazione o la sostituzione. Questo problema non può essere risolto tramite firmware o sul campo.

GX Errore #46 - Partizione dati piena

L'allarme scatta quando lo spazio libero sulla partizione dei dati scende al di sotto del 10 %. Una partizione dati piena può causare il malfunzionamento del Venus OS e impedire l'avvio dei servizi.

La causa più comune è rappresentata dai dati scritti da app di terze parti, come Node-RED o Signal K. Per vedere quali app sono installate, entrare in Impostazioni → Generali → Stato dell'assistenza.

- Per sapere quali soluzioni adottare, consultare [Venus OS Large - Problemi di spazio su disco / partizione dati piena](#)

GX Errore #47 - Problema di partizione dei dati

È probabile che la memoria interna sia danneggiata e che ciò causi la perdita della configurazione del dispositivo.

- Soluzione: Contattare il rivenditore o l'installatore. Consultare la nostra pagina di [supporto di Victron Energy](#).

GX Errore #48: DVCC con firmware incompatibile

Il DVCC è attivo, ma non tutti i componenti del sistema hanno un firmware compatibile.

- Soluzione: Per i requisiti del firmware, consultare il capitolo [DVCC](#) di questo manuale.

• Nota per i sistemi con batterie Pylontech e BMZ:

A partire dal Venus OS v2.80, il DVCC è stato implementato per le batterie Pylontech e BMZ. I sistemi più vecchi potrebbero mostrare questo errore.

Soluzione:

- Disattivare gli aggiornamenti automatici: Impostazioni → Firmware → Aggiornamento automatico.
- Tornare a una versione v2.73 (vedere [Installazione di una versione specifica del firmware da SD/USB](#)).
- Successivamente, si consiglia aggiornare tutti i firmware del dispositivo tramite un programma di installazione.

• Nota per i sistemi con batterie BYD, MG Energy Systems e Victron Lynx Ion BMS:

A partire dal Venus OS v2.40, il DVCC si attiva automaticamente per i BMS supportati. I sistemi più vecchi potrebbero essere sprovvisti di componenti che supportino questa funzione.

Soluzione:

- Disattivare gli aggiornamenti automatici: Impostazioni → Firmware → Aggiornamento automatico.
- Tornare alla v2.33 del firmware (vedere [Installazione di una versione specifica del firmware da SD/USB](#)).
- Assicurarsi che il DVCC sia disattivato.

Consultare l'installatore per verificare se il sistema utilizza il controllo a due cavi (alternativa precedente al DVCC).

Se non è presente un cablaggio di carica e scarica tra BMS, inverter/caricabatterie e regolatori di carica, per le marche di batterie sopra citate è necessario il DVCC. È anche necessario che i dispositivi collegati abbiano delle versioni del firmware con dei requisiti minimi.

Errore GX #49 - Il contatore di rete non è stato trovato

Non è stato rilevato alcun contatore nelle configurazioni ESS con il contatore di rete esterno selezionato.

Soluzione: Controllare il cablaggio e la configurazione del sistema.

Errore GX #51 - firmware mk3 da aggiornare

Aggiornare il controllore MK3 all'interno del dispositivo GX per attivare funzioni recenti, come il riscaldamento/raffreddamento del generatore.

Per aggiornare:

- Entrare in Impostazioni → Dispositivi → MultiPlus/Quattro/EasySolar.
- Una notifica indica che è disponibile una nuova versione MK3. Toccare la notifica e avviare l'aggiornamento

Esiste una piccola possibilità, di circa il 5 % in base ai nostri dati, che questo aggiornamento possa riavviare brevemente il sistema, causando lo spegnimento e l'accensione dell'inverter/caricabatterie.

Se non appare alcuna richiesta di aggiornamento, il sistema è già aggiornato. Questo aggiornamento manuale è necessario solo una volta ed è stato progettato per essere avviato dall'utente a causa del piccolo rischio di riavvio. Gli aggiornamenti futuri si installeranno automaticamente senza causare un riavvio.

Errore GX #60 - Impossibile connettersi al dispositivo GX

Questo errore si verifica quando l'applicazione MFD Marino non riesce a stabilire una connessione con il dispositivo GX.

- Per risolvere il problema, provare a riavviare il dispositivo GX e/o l'MFD.

21.2. FAQ

21.2.1. D1: Non posso accendere o spegnere il mio sistema Multi/Quattro

Per risolvere il problema, per prima cosa verificare come è collegato il sistema e poi seguire passo a passo le istruzioni corrette qui sotto. Esistono due modi per collegare un sistema Multi/quattro a un Cerbo GX. Nella maggior parte dei sistemi, saranno collegati direttamente alla porta VE.Bus sul retro del Cerbo GX. E, seconda opzione, in alcuni sistemi sono collegati al Cerbo GX tramite un'interfaccia VE.Bus a VE.Can.

Istruzioni passo passo quando è collegato alla porta VE.Bus Cerbo GX

1. Aggiornare il Cerbo GX all'ultima versione disponibile.
Consultare i nostri post in <https://www.victronenergy.it/blog/category/firmware-software/>.
2. Nel sistema è presente un Digital Multi Control o un VE.Bus BMS? In tal caso è normale che l'accensione e lo spegnimento siano disattivati.
Vedere anche le note relative a VE.Bus nel [manuale del Cerbo GX](#)
3. Se in precedenza è stato collegato al sistema un Digital Multi Control o un VE.Bus BMS, il Cerbo GX li ricorda e l'Interruttore on/off rimane disattivato anche dopo aver rimosso tali accessori. Per cancellare la memoria, eseguire un Rileva nuovamente sistema nel menu della Consolle Remota del Multi o del Quattro.
Per i dettagli consultare la sezione [Menù Avanzate](#).
4. Per i sistemi paralleli/trifase composti da più di 5 unità: in base alla temperatura e ad altre circostanze, potrebbe non essere possibile riaccendere un sistema dopo averlo spento con Cerbo GX. Per aggirare il problema è necessario scollegare il cavo VE.Bus dal retro del Cerbo GX e ricollegarlo dopo aver avviato il sistema VE.Bus. La vera soluzione è quella di installare il "dongle Cerbo GX per grandi sistemi VE.Bus", codice articolo BPP900300100. Per i dettagli, leggere le relative [istruzioni di collegamento](#).

Istruzioni passo a passo, quando collegato al Cerbo GX tramite VE.Can.

1. Aggiornare il Cerbo GX all'ultima versione disponibile. Vedere i post del nostro blog, nella categoria firmware.
2. Aggiornare l'interfaccia VE.Bus a VE.Can all'ultima versione. Il modo più semplice per farlo è tramite Aggiornamento del firmware da remoto: se si possiede un hardware speciale, il CANUSB, non è necessario.
3. È presente un Digital Multi Control o un BMS VE.Bus nel sistema? In tale caso, è normale che l'accensione/spegnimento sia disattivata. Vedere anche le note relative al VE.Bus nel manuale del Cerbo GX
4. Se in precedenza è stato collegato al sistema un Digital Multi Control o un BMS VE.Bus ed ora non è più collegato, l'interfaccia Canbus lo ricorda. Pertanto, anche dopo aver rimosso tali accessori, l'interruttore on/off sarà sempre disattivo. Sfortunatamente non è possibile cancellare questa memoria da soli, ma dovete contattarci affinché vi aiutiamo.

21.2.2. D2: È necessario un BMV per vedere correttamente lo stato di carica della batteria?

Dipende. Per i dettagli consultare il capitolo [Stato di carica della batteria \(SoC\)](#).

21.2.3. D3: Non ho Internet, dove posso inserire la scheda SIM?

I dispositivi GX non dispongono di un modem 3G o 4G integrato e pertanto non includono uno slot per schede SIM.

Per collegarsi a Internet tramite i dati mobili, acquistate un router mobile con porte Ethernet. Questi dispositivi gestiscono la scheda SIM e forniscono una connessione Internet al dispositivo GX tramite Ethernet.

21.2.4. D4: Posso collegare sia un Dispositivo GX che un VGR2/VER al Multi/Inverter/Quattro?

No, non è possibile.

Al posto di questa combinazione, si consiglia di utilizzare un dispositivo GX unitamente a un router GX LTE 4G o mobile. Per ulteriori informazioni, vedere [Connettività internet](#).

21.2.5. D5: Posso collegare vari Cerbo GX a un Multi/Inverter/Quattro?

No.

21.2.6. D6: Le letture della corrente (ampere) o della potenza del mio dispositivo sono erranee. Cerbo GX

Alcuni esempi sono:

- So che un carico assorbe 40 W dal Multi, ma il Cerbo GX mostra 10 W o anche 0 W.
- La lettura dice che il Multi alimenta un carico di 2000 W quando si trova in modalità inverter, ma la batteria sta ricevendo solo 1850 W. Da dove escono questi 150 W?

La risposta generale è: i Multi e i Quattro sono strumenti di misurazione, ma inverter/caricabatterie, e le misurazioni mostrate sono solo indicative.

Più in dettaglio, esistono varie cause che portano a letture inesatte:

1. Parte della potenza sottratta alla batteria dall'inverter si perde nell'inverter stesso, convertita in calore: perdite di efficienza.
2. Il Multi non misura veramente la potenza assorbita dalla batteria. Misura la corrente all'uscita dell'inverter e poi suppone la potenza che può assorbire la batteria.
3. Watt contro VA: in base alla versione del firmware del Multi/Quattro e a quella del Cerbo GX, state vedendo la misurazione in VA (il risultato del calcolo tensione CA * corrente CA) o in Watt. Per vedere i WATT nel Cerbo GX, aggiornare il Cerbo GX all'ultima versione (v1.21 o successiva). Assicurarsi altresì che la versione del firmware del Multi supporti la lettura in Watt: le versioni minime necessarie sono xxxx154, xxxx205 e xxxx300.
4. I Multi/Quattro collegati al Cerbo GX tramite interfaccia VE.Bus a VE.Can mostreranno sempre VA, non (ancora) Watt.
5. Se nel Multi/Quattro è caricato un assistente del sensore di corrente e non sono collegati sensori, la lettura mostrerà valori di potenza/kWh non validi.
6. Se nel Multi/Quattro è caricato un assistente del sensore di corrente, assicurarsi di aver impostato correttamente la posizione e che la scala corrisponda ai DIP switch nel sensore stesso.
7. Un assistente del sensore di corrente misura e mostra VA, non Watt.

Consigli per evitare problemi di misurazione

1. Mentre VEConfigure o VictronConnect sono collegati tramite un'interfaccia MK3, entrambi i programmi inviano periodicamente un comando che blocca la comunicazione con il dispositivo GX. Durante questo periodo, il dispositivo non può leggere alcun dato, comprese le misure, dal Multi o dal Quattro. Una volta chiuso VEConfigure o VictronConnect, la comunicazione tra il dispositivo GX e il Multi/Quattro viene ripristinata.
2. Il VE.Bus non è un sistema 100 % plug and play: se si scollega il Cerbo GX da un Multi e lo si collega molto velocemente a un altro, potrebbe dare valori erranei. Per assicurarsi che ciò non accada, utilizzare l'opzione "rileva nuovamente sistema", che si trova nel menù Multi/Quattro del Cerbo GX.

21.2.7. D7: Nel menù appare una voce "Multi" invece del nome del prodotto VE.Bus

Un sistema VE.Bus può essere spento completamente, comprese le sue comunicazioni. Se si spegne un sistema VE.Bus e poi si ripristina il Cerbo GX, il Cerbo GX non potrà ottenere i nomi dei prodotti dettagliati e, al loro posto, mostra "Multi".

Per ottenere nuovamente il nome corretto, entrare nel menù Multi del Cerbo GX e impostare Scambia menù su On o, se è presente un Digital Multi Control, impostare l'interruttore fisico su On. Tenere presente che, quando è presente un BMS, la procedura summenzionata funziona solo se si trova entro le tensioni operative della batteria.

21.2.8. D8: Nel menù appare una voce “Multi”, ma non è collegato alcun Inverter, Multi o Quattro

Se un Cerbo GX ha visto in qualche occasione un VE.Bus BMS o un Digital Multi Control (DMC), li ricorderà finché non verrà avviato “Rileva nuovamente sistema” dal menu del Cerbo GX. Trascorso un minuto, riavviare il Cerbo GX: Impostazioni → Generale → Riavvia.

21.2.9. D9: Perché quando inserisco l'indirizzo IP del Cerbo GX nel mio browser vedo una pagina web che dice Hiawatha?

Il nostro intento è quello di mettere a disposizione un sito web nel quale possiate cambiare le impostazioni e vedere lo stato della corrente. Se tutto funziona come vorremmo, dovrebbe esserci una versione completamente funzionale del Portale VRM online, ma che funziona localmente nel Cerbo GX. Ciò consente a chi non possiede una connessione internet o possiede una connessione intermittente di usufruire delle stesse caratteristiche e funzionalità.

21.2.10. D10: Ho vari Caricatori solari MPPT 150/70 che funzionano in parallelo. Di quale di questi vedrò lo stato del relè nel menù del Cerbo GX?

Di uno qualsiasi.

21.2.11. D11: Quando dovrebbe impiegare un aggiornamento automatico?

Le dimensioni del download generalmente sono di circa 90MB. Dopo il download, si dovranno installare i file e ciò può tardare fino a 5 minuti.

21.2.12. D12: Ho un VGR con IO Extender, come posso sostituirlo con un Cerbo GX?

Non è ancora possibile sostituire la funzionalità IO Extender.

21.2.13. D13: Possono utilizzare il VEConfigure remoto, come per il VGR2?

Sì, vedere il [manuale VE Power Setup](#)

21.2.14. D14: Il Pannello Blue Power può essere alimentato tramite la rete VE.Net, posso fare lo stesso con il Cerbo GX?

No, un Cerbo GX deve essere sempre alimentato a parte.

21.2.15. D15: Che tipo di rete si usa per il Cerbo GX (porte TCP e UDP)?

Fondamenti:

- Il Cerbo GX deve avere un indirizzo IP valido, nonché un server e un gateway DNS funzionanti, ottenuti per difetto da un server DHCP. È anche possibile eseguire la configurazione manuale.
- Porta 53 DNS UDP e TCP
- NTP (sincronizzazione ora) UDP porta 123. NTP utilizza un pool di server fornito da ntp.org, quindi questo si conatterà a un'ampia varietà di server.

Portale VRM:

- Sia in modalità “Solo lettura VRM” che in modalità “VRM completo”, i dati vengono trasmessi al portale VRM tramite cgcxlogging.victronenergy.com. Tale indirizzo è associato a più indirizzi IP e l'invio dei dati avviene tramite richieste HTTPS POST e GET sulla porta 443. Nel menu è presente un'opzione che consente di utilizzare piuttosto l'HTTP, porta 80. Si noti che in questo caso i dati riservati, come quelli relativi alle chiavi di accesso (necessarie per la modalità “VRM completo”), verranno comunque inviati tramite HTTPS/443.

Aggiornamenti del firmware:

- Il Cerbo GX si collega a <https://updates.victronenergy.com/> sulla porta 443.

Assistenza remota e Consolle Remota nel VRM:

- Se una o entrambe queste funzioni sono attive, viene stabilita una connessione SSH inversa in uscita a relaynearme46.victronenergy.com. Il registro supporthosts.victronenergy.com è associato a più indirizzi IP e il DNS utilizza la geo-localizzazione per associarlo al server più vicino. Questa connessione SSH in uscita prova più porte: porta 22, porta 80 o porta 443. Utilizza la prima che funziona e, se perde la connessione, le riprova tutte.
- Per utilizzare queste caratteristiche non sono necessari inoltri porta o altre configurazioni del router Internet.
- Nella sezione FAQ si trovano ulteriori informazioni sulla caratteristica Assistenza Remota.

- Ulteriori informazioni sulla risoluzione dei problemi della Consolle Remota nel VRM sono disponibili qui: [Consolle Remota su VRM - Risoluzione dei problemi](#).

Firewall / Filtraggio degli indirizzi IP

- Se il sistema è installato in un ambiente di rete in cui è in vigore un rigoroso filtraggio degli indirizzi IP in uscita, gli indirizzi da autorizzare possono essere ottenuti risolvendo i record A e AAAA dei nomi DNS sopra menzionati. In base al tipo di software del firewall utilizzato, l'uso dei nomi DNS nel set di regole si risolverà in uno o più indirizzi oppure eseguirà continuamente una nuova risoluzione per rilevare eventuali modifiche. È probabile che nessuna delle due affermazioni sia vera, quindi sono necessari un monitoraggio personalizzato o strumenti specifici.

Si noti inoltre che i nomi DNS utilizzati potrebbero subire modifiche nelle future versioni di Venus.

Comunicazione bidirezionale (Remote VEConfigure e aggiornamenti da remoto del Firmware):

- Si collega a mqtt-rpc.victronenergy.com sulla porta 443 e si collega anche alla fattoria di server mqtt{1 to 128}.victronenergy.com.

MQTT su LAN:

- Quando è attivo, si avvia un intermediario locale MQTT, che accetta le connessioni TCP nella porta 8883 (SSL) e 1883 (Testo semplice).
- Il Cerbo GX cercherà anche di collegarsi ai server cloud MQTT di Victron. Tale connessione utilizza sempre SSL e la porta 8883.

Consolle Remota su LAN:

- La Consolle Remota su LAN richiede la porta 80 (piccolo sito web ospitato nel dispositivo GX). Richiede anche la porta 81, che è la porta di ricezione per il tunnel del websocket a VNC.

Modbus-TCP:

- Quando è attivo, il server Modbus TCP ascolta tramite la porta normalmente assegnata al Modbus TCP, che è la 502.

Accesso Root SSH:

- Porta 22 - vedere la [documentazione sull'accesso root di Venus OS](#).
- Questa è una caratteristica degli sviluppatori del software.

21.2.16. D16: Qual è la funzionalità della voce del menù Assistenza remota nel menu Generale?

L'attivazione dell'assistenza remota consente ai tecnici Victron di accedere al dispositivo per la diagnostica e la risoluzione dei problemi attraverso il tunnel SSH inverso che viene mantenuto quando la modalità VRM del GX è impostata su completa. Se la modalità VRM non è impostata su completa, il tunnel verrà impostato specificamente per l'assistenza remota.

La connessione utilizza le porte 80, 22 o 443 verso supporthosts.victronenergy.com e funziona dietro la maggior parte dei firewall. L'assistenza remota è disattivata per impostazione predefinita.

21.2.17. D17: Nell'elenco non vedo l'assistenza per i prodotti VE.Net, si attiverà in futuro?

No.

21.2.18. D18: Quanti dati utilizza il Cerbo GX?

L'utilizzo dei dati varia notevolmente a seconda del numero di prodotti collegati, del comportamento del sistema, dell'intervallo di registrazione, della modalità di accesso VRM e di funzioni quali l'assistenza remota o i controlli degli aggiornamenti.

Se il piano dati è limitato, monitorare l'utilizzo durante il normale funzionamento. La maggior parte dei router offre contatori di traffico integrati; strumenti avanzati come Wireshark forniscono un monitoraggio dettagliato.

21.2.19. D19: Quanti Sensori di Corrente CA posso collegare a un sistema VE.Bus?

Il limite massimo attuale è di 9 sensori (dalla versione v1.31 del Cerbo GX). Tenere presente che ognuno di esse deve essere configurato separatamente tramite un assistente nel Multi o Quattro al quale è cablato.

21.2.20. D20: Problemi inerenti al mancato avvio del Multi quando è collegato il Cerbo GX/ Precauzioni quando si alimenta il Cerbo GX da un morsetto AC-out di un Inverter, Multi o Quattro VE.Bus.

Assicurarsi che sia il dispositivo GX che il MultiPlus possiedano l'ultima versione del firmware.

Se il dispositivo GX è alimentato tramite un adattatore CA collegato all'uscita CA di un inverter VE.Bus, Multi o Quattro, può verificarsi un blocco dopo lo spegnimento del dispositivo VE.Bus, ad esempio durante un avvio senza alimentazione o un guasto.

In questo stato, il prodotto VE.Bus non si avvia finché il dispositivo GX non viene alimentato, ma il dispositivo GX non può nemmeno avviarsi senza alimentazione.

Come risolvere lo stallo

Scollegare brevemente il cavo VE.Bus dal dispositivo GX. Il dispositivo VE.Bus inizierà immediatamente ad avviarsi.

Come evitare lo stallo

Esistono due opzioni:

- Alimentare il dispositivo GX direttamente dalla batteria
- Eliminare il pin 7 del cavo VE.Bus collegato al dispositivo GX. La rimozione del pin 7 consente al dispositivo VE.Bus di avviarsi indipendentemente dal dispositivo GX.

Il modo più semplice e veloce per rimuovere questo pin è utilizzare un cacciavite a testa piatta molto sottile, che può essere inserito nella scanalatura del pin e utilizzato per fare leva sulla piastra di contatto dorata. Tenere presente che questa piccola piastra altamente conduttiva cadrà, quindi non si deve eseguire questa operazione sull'unità aperta.



Quando si utilizza una batteria Redflow ZBM2/ZCell, il pin 7 deve essere rimosso anche se il dispositivo GX è alimentato in CC, al fine di evitare stalli nel momento in cui il cluster della batteria Redflow raggiunge lo 0 % SoC.



Considerazioni sulla rimozione del pin 7

La rimozione del pin 7 disattiva la capacità del dispositivo GX di spegnere completamente il dispositivo VE.Bus. L'unità smetterà di caricare e invertire, ma rimarrà in standby, assorbendo più energia rispetto a quando il pin 7 è intatto. Ciò è importante soprattutto nei sistemi marini e automobilistici, dove i dispositivi vengono spenti di routine. In questi casi, **non rimuovere il pin 7** e alimentare il dispositivo GX direttamente dalla batteria.

21.2.21. D21: Adoro Linux, la programmazione, Victron e il Cerbo GX. Posso fare altro?

Certo che potete! Il nostro intento è quello di distribuire praticamente tutti i codici come open source, ma non ci siamo ancora arrivati. Ciò che possiamo offrire attualmente è che molte parti del software siano in script o in altre lingue non precompilate, come Python e QML, e, di conseguenza, disponibili per il vostro Cerbo GX e facili da cambiare. La password root e ulteriori informazioni sono disponibili [qui](#).

21.2.22. D22: È possibile prolungare il cavo tra il Cerbo GX e il GX Touch 50 o 70?

No. Le prolunghie HDMI, i ripetitori HDMI e gli estensori HDMI su cavo CAT non sono supportati per essere installati tra i display Cerbo GX e GX Touch. Queste configurazioni non sono state testate e potrebbero causare assenza di segnale video, perdita di segnale intermittente o funzionamento instabile.

In alternativa, il display Android GX WiFi offre una semplice soluzione di visualizzazione wireless. In modalità a schermo completo, un tablet o un telefono Android può fungere da display dedicato collegandosi al dispositivo GX tramite WiFi. Per ulteriori dettagli, vedere il [manuale del Display WiFi GX Android](#).

21.2.23. D23: Il Multi si riavvia continuamente (ogni 10 sec)

Verificare il collegamento dell'interruttore remoto sul PCB di controllo del Multi. Dovrebbe esserci un ponte di fili tra il morsetto sinistro e quello centrale. Il Cerbo GX commuta una linea che attiva l'alimentazione del quadro di comando del Multi. Trascorsi 10 secondi questa linea viene rilasciata e il Multi dovrebbe prendere il controllo. Quando il collegamento dell'interruttore remoto non

è cablato, il Multi non è in grado di assumere la propria alimentazione. Il Cerbo GX riprova, il Multi si avvia e dopo 10 secondi si arresta, e così via.

21.2.24. D24: Cos'è l'Errore #42?

Errore #42 - L'errore hardware indica una memoria flash danneggiata del dispositivo GX. Tale errore impedisce il salvataggio delle impostazioni. Dopo un riavvio, tutte le impostazioni tornano ai valori predefiniti e possono causare ulteriori problemi.

△ Questo guasto non è riparabile sul campo e non può essere risolto dai servizi di assistenza. Contattare il proprio rivenditore per organizzare la sostituzione.

Nota: le versioni del firmware precedenti alla v2.30 non riportavano questo errore. Dalla versione 2.30, l'errore #42 è visibile sia sulla GUI del dispositivo che nel portale VRM.

21.2.25. Q25: Il mio dispositivo GX si riavvia da solo. Cosa causa questo comportamento?

Esistono diversi motivi per cui un dispositivo GX può riavviarsi da solo.

Una delle cause più comuni è la perdita di comunicazione con il portale online VRM.

Tuttavia, questo è vero solo se l'opzione "Riavvia il dispositivo in assenza di contatto" (disattivata per impostazione predefinita) è stata attivata nelle impostazioni del portale online VRM. Se non si verifica alcun contatto con il portale VRM nel periodo di tempo impostato in "Ritardo di ripristino in assenza di contatto", il dispositivo GX si riavvia automaticamente. Questo processo viene ripetuto finché non viene ripristinata la comunicazione con il portale VRM. Vedere anche il [capitolo Registrazione dati nel VRM - Watchdog di rete: riavvio automatico](#).

1. Verificare la connessione di rete tra il dispositivo GX e il router. Vedere [Risoluzione dei problemi di registrazione dei dati](#).
2. Utilizzare preferibilmente una connessione Ethernet tra il dispositivo GX e il router.
3. Le connessioni tethered o hotspot, ad esempio con un telefono cellulare, non sono affidabili e spesso si interrompono o non ripristinano automaticamente la connessione una volta persa. Pertanto, non è consigliabile.

Altri motivi comuni che causano il riavvio automatico del dispositivo GX sono:

- Sovraccarico del sistema (CPU, memoria o entrambi).

Per rilevare in modo affidabile un sovraccarico del sistema, nel VRM è disponibile il parametro Tempo del ciclo completo D-Bus (RTT). Vedere l'immagine qui sotto per sapere come configurare il VRM.

Un valore RTT compreso tra 1 e 100 ms va bene, sebbene 100 ms sia già abbastanza alto.

I picchi di RTT che si verificano di tanto in tanto non sono un problema. Il superamento permanente dei 100 ms è un problema e richiede ulteriori indagini.

Se la causa è un sovraccarico del sistema, esistono due soluzioni:

1. Scollegare i dispositivi per ridurre il carico, con i relativi svantaggi.
2. Oppure sostituire il dispositivo GX con uno più potente. Tra i prodotti offerti attualmente (vedere la nostra [gamma di prodotti GX Victron](#)), il Cerbo GX e il Cerbo-S GX, il Nucleo GX e l'Ekrano GX sono (molto) più potenti del Venus GX.

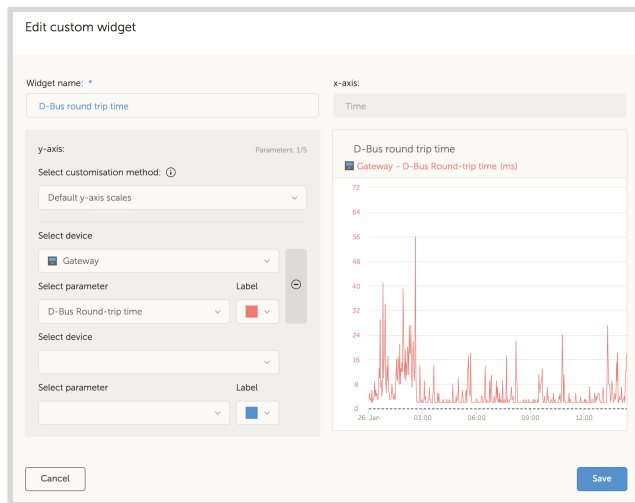


Un riavvio occasionale non causa alcun danno alla longevità o alle prestazioni del sistema. L'effetto principale è il disturbo (temporaneo) del monitoraggio.

Come creare un widget personalizzato nel portale VRM per leggere il tempo del ciclo completo del D-Bus:

1. Collegarsi al portale VRM mediante un browser.
2. Cliccare sulla scheda Avanzate nel menù sulla sinistra.
3. Cliccare sull'icona widget nell'angolo in alto a destra.
4. Scorrere fino a Widget personalizzato e cliccare su di esso per creare un nuovo widget personalizzato.
5. Assegnargli un nome appropriato, scegliere "Gateway" dall'elenco in Seleziona dispositivo e poi "Tempo del ciclo completo D-Bus" in Seleziona parametro.
6. Dopo aver cliccato sul pulsante Salva, il nuovo widget apparirà nella scheda Avanzate.

Suggerimento: Mantenere il periodo di tempo da esaminare il più piccolo possibile per ottenere un'alta risoluzione del tempo del ciclo completo.



21.2.26. Nota riguardo GPL

Il software di questo prodotto contiene dei software protetti da diritti di autore, registrati da GPL. Possiamo fornirvi il relativo codice sorgente per un periodo di tre anni, a decorrere dall'ultimo invio di questo prodotto da parte nostra.

22. Specifiche tecniche

22.1. Specifiche tecniche

	Cerbo GX MK2 ⁽¹⁾ (BPP900450110 e BPP900451100)	Cerbo GX MK3 ⁽¹⁾ (BPP900451130)
Tensione di alimentazione	8 - 70 VCC	
Montaggio	A muro o su guida DIN (35mm) ⁽²⁾	
Porte di comunicazione		
Porte VE.Direct (sempre isolate)	3 (num. max. disp. VE.Direct consentito: 15) ⁽³⁾	3 (num. max. disp. VE.Direct consentito: 25) ⁽³⁾
VE.Bus (sempre isolato)	2 connettori RJ45 paralleli	
VE.Can 1	Sì - isolato	
VE.Can 2	Sì - non isolato	
Bluetooth	Sì ⁽⁴⁾	
Frequenze e potenza del Bluetooth	2,402 - 2,48 GHz 5,2 mW	
Ethernet	Presa RJ45 10/100 - isolata ma non schermata	
WiFi	Sì	
Frequenze e potenza del WiFi	2,4 GHz WiFi Intervallo: 2,412 - 2,462 GHz 88,1 mW	
IO		
Ingressi livello del serbatoio resistivi	4	
Ingressi rilevamento temperatura	4	
Ingressi digitali	4	
Relè ⁽⁵⁾	2 x NO/NC CC fino a 30 VCC: 6 A CC fino a 70 VCC: 1 A CA: 6 A, 125 VCA	
Altro		
Dimensioni (a x l x p)	78 x 154 x 48 mm	
Intervallo temperatura di esercizio	da -20 a +50 °C	
Classe IP	IP20	
Normative		
Sicurezza	IEC 62368-1	
Compatibilità elettromagnetica	EN 301489-1, EN 301489-17	
Settore automobilistico	ECE R10-6	
GX Touch 50 / GX Touch 70		
Montaggio	Accessori di montaggio in dotazione	
Risoluzione display	GX Touch 50 800 x 480 GX Touch 70 1024 x 600	
Dimensioni (a x l x p)	GX Touch 50 87 x 128 x 12,4 mm GX Touch 70 113 x 176 x 13,5 mm	

	Cerbo GX MK2 ⁽¹⁾ (BPP900450110 e BPP900451100)	Cerbo GX MK3 ⁽¹⁾ (BPP900451130)
Classe IP	IP54 (senza connettori)	
Lunghezza del cavo	2 metri	
GX Touch 50 Flush / GX Touch 70 Flush		
Montaggio	Accessori di montaggio in dotazione	
Risoluzione display	GX Touch 50 Flush: 800 x 480 GX Touch 70 Flush: 1024 x 600	
Dimensioni (a x l x p)	GX Touch 50 Flush: 94 x 136 x 12 mm GX Touch 70 Flush: 120 x 184 x 13 mm	
Classe IP	IP65	
Lunghezza del cavo	2 metri	

⁽¹⁾ Per informazioni più dettagliate sul Cerbo GX e sul GX Touch, visitare la [pagina della gamma di prodotti Victron GX](#).

⁽²⁾ Il montaggio su guida DIN richiede un accessorio aggiuntivo: l'[adattatore DIN35](#).

⁽³⁾ Il valore massimo indicato nella tabella precedente corrisponde al numero totale di dispositivi VE.Direct collegati, come i regolatori di carica solare MPPT. Per "totale" si intendono tutti i dispositivi collegati direttamente più quelli collegati tramite USB. Il limite dipende principalmente dalla potenza di elaborazione della CPU. Tenere presente che esiste un limite anche per l'altro tipo di dispositivi solitamente collegati in unità multiple: gli inverter FV.

⁽⁴⁾ La funzionalità Bluetooth deve essere utilizzata per agevolare la connessione iniziale e la configurazione della rete. Non è possibile utilizzare il Bluetooth per connettersi ad altri prodotti Victron (ad esempio i regolatori di carica SmartSolar).

⁽⁵⁾ Nell'hardware Cerbo GX sono presenti due relè. Attualmente, il Relè 1 può essere programmato come relè di allarme, avvio/arresto del generatore, pompa del serbatoio, relè termocondizionato o funzionamento manuale. Il Relè 2 può essere programmato come relè termocondizionato o per il funzionamento manuale nel menu Relè del GX (richiede il firmware 2.80 o successivo).

22.2. Interfacce di rete e servizi di comunicazione (RED 3.3d / EN 18031-1)

Interfacce di rete

Interfaccia	Fine
Ethernet	Connettività internet • Registrazione dei dati sul sito web VRM • Interfaccia utente remota (Consolle Remota) • Aggiornamenti software
Client WiFi	Connettività internet • Registrazione dei dati sul sito web VRM • Interfaccia utente remota (Consolle Remota) • Aggiornamenti software
Punto di Accesso WiFi (AP)	Interfaccia utente remota (Consolle Remota)
Periferica Bluetooth a Bassa Energia	Configurazione della connettività di rete (Ethernet, client Wifi, AP Wifi)

Servizi di comunicazione

Servizio	Fine
Server web HTTP	Pagina di arrivo per inoltrare un utente alla pagina login HTTPS / Consolle remota
Server web HTTPS	Pagina di login e Consolle remota
MQTT tramite websocket	Scambio di dati tra il dispositivo GX e la Consolle remota
DHCP (su AP WiFi)	Fornire indirizzi IP ai client connessi
DNS (su AP WiFi)	Fornire funzionalità DNS ai client connessi

Servizio	Fine
SSDP / DNS-SD	Rendere il dispositivo GX automaticamente rilevabile in rete
mDNS	Rendere il dispositivo GX raggiungibile con il nome venus.local

22.3. Conformità

DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ UE SEMPLIFICATA: Con la presente, Victron Energy B.V. dichiara che il Cerbo GX è conforme alla Direttiva 2014/53/UE. Il testo completo della dichiarazione di conformità UE è disponibile al seguente indirizzo internet: <https://ve3.nl/6p>.

DICHIARAZIONE DI CONFORMITÀ PSTI DEL REGNO UNITO: Victron Energy B.V. conferma che il suo prodotto Cerbo GX soddisfa i requisiti di sicurezza indicati nell'Allegato 1 del "The Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023" (sicurezza dei prodotti e sulle infrastrutture di telecomunicazioni (requisiti di sicurezza per i prodotti collegabili rilevanti) regolamento 2023). La Dichiarazione di Conformità ufficiale può essere scaricata da <https://ve3.nl/6p>.

23. Appendice

23.1. RV-C

23.1.1. Introduzione dell'RV-C

Il dispositivo GX offre l'integrazione con una rete RV-C. L'integrazione si divide in due tipi diversi:

1. **Uscita RV-C:** Il dispositivo GX trasmette i dati alla rete RV-C, dove possono essere letti dai display e dai centri di controllo collegati. Sono compresi i dati di inverter/caricabatterie, caricabatterie, caricabatterie solari, batterie e altro ancora.
2. **Ingresso RV-C:** Il dispositivo GX legge i dati dalla rete RV-C affinché l'utente possa visualizzarli (livelli dei serbatoi) e controllarli (batterie Lithionics).

Ulteriori dettagli riguardanti i messaggi supportati (DGN) sia per l'uscita RV-C che per l'ingresso RV-C sono forniti nelle sezioni successive.

Per attivare l'RV-C, selezionare il profilo RV-C di una delle porte VE.Can nel menu Impostazioni → Connettività.

Una specifica dettagliata del protocollo e della definizione dei messaggi è accessibile al pubblico su [RV-C.com](https://www.victronenergy.com/rv-c).

23.1.2. Uscita RV-C

Generico

L'interfaccia RV-C principale del GX e tutti i dispositivi virtuali riportano i DGN minimi richiesti:

DGN	DGN#	Descrizione
Product_ID	0xFEED	Produttore, nome del prodotto, numero di serie
SOFTWARE_ID	0xFEDA	Versione software
DM_RV	0x1FECA	Diagnosi
DM01*	0x0FECA	Diagnosi

* Oltre al DGN DM_RV 0x1FECA, è stato annunciato anche il DGN J1939 DM01 0x0FECA per tutti i dispositivi di uscita RV-C, al fine di supportare i vecchi pannelli di controllo RV-C che non supportano il DGN DM_RV.

Interfaccia principale

L'interfaccia principale del GX si identifica come "Pannello di controllo" (DSA=68) su RV-C ed è responsabile della richiesta e dell'elaborazione dei dati da tutti i nodi RV-C.

Messaggi della sorgente CC

Tutti i dispositivi collegati in CC sono in grado di segnalare DC_SOURCE_STATUS_1. Ciò comprende i servizi di inverter/caricabatterie, inverter, caricabatterie, batterie e caricabatterie solari. Gli Inverter/caricabatterie e le Batterie/BMS VE.Bus riportano corrente e tensione CC, mentre tutti gli altri dispositivi riportano solo la tensione.

Secondo le specifiche dell'RV-C, solo un nodo può trasmettere messaggi di sorgente CC dalla stessa istanza. Ogni tipo di dispositivo ha una propria priorità che viene utilizzata per determinare quale nodo deve inviare i messaggi di sorgente CC. Prendiamo in considerazione il seguente sistema:

- Inverter/caricabatterie (sorgente CC istanza 1, prio 100)
- Caricabatterie solare (sorgente CC istanza 1, prio 90)
- Caricabatterie CA con 3 uscite (sorgente CC istanza 1, 2 e 3, prio 80)
- Monitor della batteria (sorgente CC istanza 1, prio 119)

In questo caso, il monitor della batteria trasmette i dati della sorgente CC con l'istanza 1, che ha la massima priorità. Inoltre, il caricabatterie CA trasmette i dati della sorgente CC con le istanze 2 e 3 (uscita 2 e 3), poiché non vi sono altri dispositivi con tali istanze. Per ulteriori informazioni sui messaggi della sorgente CC, consultare il [manuale delle specifiche dell'RV-C](#). Il capitolo 6.5.1 spiega il meccanismo di priorità.

Inverter/caricabatterie VE.Bus

Dispositivi

Solo MultiPlus/Quattro VE.Bus. Anche l'inverter VE.Bus viene esportato da questo servizio, ma solo se il numero di ingressi CA è impostato a 0. Il DSA è impostato su 66 (Inverter #1).

Istanze

Funzione	Istanza predefinita	Gamma configurabile
Inverter	1	1..13
Charger	1	1..13
Linea #1 (L1)	0	0..1
Linea #2 (L2)	1	0..1
Sorgente CC	1	1..250

Stato

DGN	DGN#	Valore
INVERTER_AC_STATUS_1	0x1FFD7	L1 Tensione, corrente e frequenza di uscita CA L2 Tensione, corrente e frequenza di uscita CA I dati della L2 non vengono inviati se non sono configurati
INVERTER_AC_STATUS_3	0x1FFD5	Potenza uscita CA L1 Potenza uscita CA L2 I dati della L2 non vengono inviati se non sono configurati
INVERTER_STATUS	0x1FFD4	Stato dell'inverter
CHARGER_AC_STATUS_1	0x1FFCA	L1 Tensione, corrente e frequenza di ingresso CA L2 Tensione, corrente e frequenza di ingresso CA I dati della L2 non vengono inviati se non sono configurati
CHARGER_AC_STATUS_2	0x1FFC9	Limite corrente in ingresso
CHARGER_AC_STATUS_3C	0x1FFC8	Potenza ingresso CA L1 Potenza ingresso CA L2 I dati della L2 non vengono inviati se non sono configurati La potenza è sempre positiva, anche in caso di immissione in rete
CHARGER_STATUS	0x1FFC7	Stato caricabatterie
CHARGER_STATUS_2	0x1FEA3	corrente e tensione CC La priorità del caricabatterie si allinea alla priorità della sorgente CC
CHARGER_CONFIGURATION_STATUS	0x1FFC6	Corrente di carica massima
CHARGER_CONFIGURATION_STATUS_2	0x1FF96	Limite corrente di ingresso, Corrente di carica massima (%)
DC_SOURCE_STATUS_1	0x1FFFD	corrente e tensione CC Priorità fissa di 100 (inverter/caricabatterie)
DC_SOURCE_STATUS_2	0x1FFFC	Temperatura della batteria Priorità fissa di 100 (inverter/caricabatterie)

Comandi

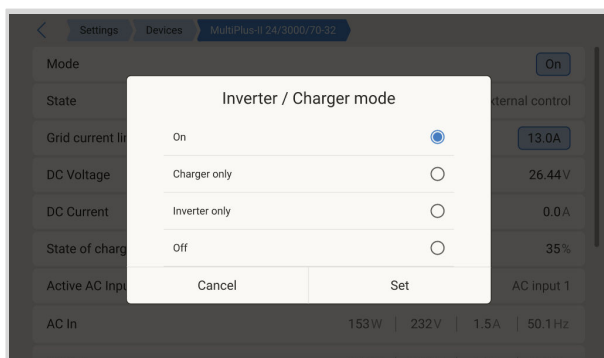
DGN	DGN#	Valore
INVERTER_COMMAND ¹⁾	0x1FFD3	Attiva/disattiva inverter
CHARGER_COMMAND ¹⁾	0x1FFC5	Attiva/disattiva caricabatterie
CHARGER_CONFIGURATION_COMMAND	0x1FFC4	Corrente di carica massima Nota: questa è un'impostazione volatile e si ripristina al valore con cui l'unità è stata configurata dopo un riavvio dell'inverter/caricabatterie.
CHARGER_CONFIGURATION_COMMAND_2	0x1FF95	Limite di corrente in entrata del caricabatterie

¹⁾ Dall'RV-C è possibile controllare separatamente il caricabatterie e l'inverter. Questi due valori on/off vengono poi combinati in un unico valore di commutazione (come si vede nella pagina VE.Bus dell'interfaccia utente del GX, vedi voce in alto nella schermata sottostante). Se l'inverter/caricabatterie è acceso, spegnendo il caricabatterie funziona solo l'inverter. Spegnendo l'inverter funziona solo il caricabatterie (se è collegata la potenza da banchina).

Victron definisce le seguenti opzioni per il controllo di un inverter/caricabatterie combinato:

Stato	Osservazioni
Spento	Sia l'inverter che il caricabatterie sono spenti
Solo inverter	È acceso solo l'inverter
Solo caricabatterie	È acceso solo il caricabatterie
Acceso	Sia l'inverter che il caricabatterie sono accesi

Ciò si riflette nell'opzione di menu Interruttore:



Inverter

Dispositivi

Inverter VE.Direct e Inverter RS. Il DSA è impostato su 66 (Inverter #1).

Istanze

Funzione	Istanza predefinita	Gamma configurabile
Inverter	2	1..13
Linea (L1)	0	0..1
Sorgente CC	1	1..250

Stato

DGN	DGN#	Valore
INVERTER_AC_STATUS_1	0x1FFD7	L1 Tensione, corrente e frequenza di uscita CA
INVERTER_AC_STATUS_3	0x1FFD5	Potenza uscita CA L1
INVERTER_STATUS	0x1FFD4	Stato dell'inverter
DC_SOURCE_STATUS_1	0x1FFFD	Tensione CC Priorità fissa di 60 (inverter)

Comandi

DGN	DGN#	Valore
INVERTER_COMMAND	0x1FFD3	Attivazione/disattivazione/rilevamento del carico dell'inverter

Caricabatterie CA

Dispositivi

Skylla-I, Skylla-IP44/IP65, caricabatterie Smart IP43. Il DSA è impostato su 74 (Convertitore #1).

Istanze

Funzione	Istanza predefinita	Gamma configurabile
Charger	2	1..13
Linea (L1)	0	0..1
Sorgente CC #1	1	1..250
Sorgente CC #2	2	1..250
Sorgente CC #3	3	1..250

Stato

DGN	DGN#	Valore
CHARGER_AC_STATUS_1	0x1FFCA	Corrente CA
CHARGER_AC_STATUS_2	0x1FFC9	Limite corrente in ingresso
CHARGER_STATUS	0x1FFC7	Stato caricabatterie
CHARGER_STATUS_2	0x1FEA3	Sorgente CC #1: tensione, uscita corrente 1 Sorgente CC #2: tensione, uscita corrente 2 Sorgente CC #3: tensione, uscita corrente 3 Le istanze 2 e 3 non vengono inviate se non sono presenti La priorità del caricabatterie si allinea alla priorità della sorgente CC
CHARGER_CONFIGURATION_STATUS_2	0x1FF96	Limite corrente in ingresso
DC_SOURCE_STATUS_1	0x1FFFD	Sorgente CC #1: tensione Sorgente CC #2: tensione Sorgente CC #3: tensione Le istanze 2 e 3 non vengono inviate se non sono presenti. Priorità fissa di 80 (caricabatterie)

Comandi

DGN	DGN#	Valore
CHARGER_COMMAND	0x1FFC5	Attiva/disattiva caricabatterie
CHARGER_CONFIGURATION_COMMAND_2	0x1FF95	Limite corrente in ingresso

Caricabatterie solare

Dispositivi

BlueSolar, SmartSolar, MPPT RS. Il DSA è impostato su 141 (Regolatore di Carica Solare).

Istanze

Funzione	Istanza predefinita	Gamma configurabile
Charger	1	1..250
Sorgente CC	1	1..250

Stato

DGN	DGN#	Valore
SOLAR_CONTROLLER_STATUS	0x1FEB3	Stato operativo
SOLAR_CONTROLLER_STATUS_5	0x1FE82	Rendimento totale
SOLAR_CONTROLLER_BATTERY_STATUS	0x1FE80	Tensione, corrente batteria
SOLAR_CONTROLLER_ARRAY_STATUS	0x1FDFF	Tensione, corrente FV
DC_SOURCE_STATUS_1	0x1FFFD	Tensione CC Priorità fissa di 90 (caricabatterie + 10)

Batteria/BMS

Dispositivi

BMV, SmartShunt, Lynx Shunt, Lynx Ion, Lynx Smart BMS, batterie BMS-Can. Il DSA è impostato su 69 (Monitor dello Stato di Carica della Batteria).

Istanze

Funzione	Istanza predefinita	Gamma configurabile
Principale	1	0..120
Dispositivo di avviamento	2	0..120

Stato

DGN	DGN#	Valore
DC_SOURCE_STATUS_1	0x1FFFD	Tensione, corrente L'istanza Avviamento non viene inviata se la batteria di avviamento non è presente
DC_SOURCE_STATUS_2	0x1FFFC	Temperatura, SoC, tempo rimanente
DC_SOURCE_STATUS_4	0x1FEC9	Tensione, corrente, stato della carica massimi desiderati Inviato solo al Lynx Smart BMS (NG)
DC_SOURCE_STATUS_6	0x1FEC7	Stato limite/disconnessione HV, stato limite/disconnessione LV Inviato solo al Lynx Smart BMS (NG) e senza rispettare il preavviso di 2s in caso di disconnessione del BMS.
DC_SOURCE_STATUS_11	0x1FEA5	Stato scarica/carica on/off, capacità, potenza Inviato solo al Lynx Smart BMS (NG) e senza rispettare il preavviso di 2s in caso di disconnessione del BMS.
DC_SOURCE_LOAD_CONTROL	0x1FDA8	Stato del carico desiderato, tensione minima, corrente massima Inviato solo al Lynx Smart BMS (NG)

Serbatoi

Dispositivi

Serbatoi integrati, serbatoio GX, serbatoi N2K. Il DSA è impostato su 73 (GPL) per i serbatoi GPL e 72 (Sistema serbatoio acqua/reflue) per tutti gli altri tipi di serbatoio.

Istanze

Funzione	Istanza predefinita	Gamma configurabile
Serbatoio	0	0..15

Stato

DGN	DGN#	Valore
TANK_STATUS	0x1FFB7	Tipo di fluido, livello relativo, livello assoluto, dimensioni del serbatoio Risoluzione fissata a 100

Comandi:

DGN	DGN#	Valore
COMANDO DI CALIBRAZIONE DEL SERBATOIO	0x1FFB6	Dimensioni del serbatoio

RV-C supporta solo 4 tipi di serbatoio (0..3), mentre Victron supporta fino a 11 tipi di serbatoio. La tabella con i tipi di serbatoio aggiuntivi è specifica per Victron ed è compatibile con i tipi di serbatoio da noi utilizzati.

Tipi di serbatoio supportati:

Venus / NMEA 2000		RV-C
Tipo di fluido	Codice del fluido	Tipo
Carburante	0	4 (definito dal fornitore)
Acqua dolce	1	0
Acqua di scarico (grigia)	2	2
Portavivi	3	5 (definito dal fornitore)
Olio	4	6 (definito dal fornitore)
Acque nere	5	1
Benzina	6	7 (definito dal fornitore)
Diesel	7	8 (definito dal fornitore)
LPG	8	3
LNG	9	9 (definito dal fornitore)
Olio idraulico	10	10 (definito dal fornitore)
Acqua grezza	11	11 (definito dal fornitore)

Si noti che Definito dal Fornitore significa che questi tipi non sono definiti in RV-C, ma sono utilizzati solo per i dispositivi RV-C di Victron.

Alternatore

Dispositivi

Orion XS e controllori di alternatori di terze parti compatibili, come il Wakespeed WS500. Il DSA è impostato su 76 (Regolatore di Carica).

Istanze

Funzione	Istanza predefinita	Gamma configurabile
Charger	3	1..13

Funzione	Istanza predefinita	Gamma configurabile
Sorgente CC	1	1..250

Stato

DGN	DGN#	Valore
CHARGER_STATUS	0x1FFC7	Stato del caricabatterie, tensione obiettivo (se disponibile), corrente obiettivo (se disponibile), percentuale (se disponibile)
CHARGER_STATUS_2	0x1FEA3	Tensione, corrente La priorità del caricabatterie si allinea alla priorità della sorgente CC
CHARGER_CONFIGURATION_STATUS	0x1FFC6	Sensore batteria, corrente di carica massima
DC_SOURCE_STATUS_1	0x1FFFD	Tensione CC Priorità fissa di 70

Comandi

DGN	DGN#	Valore
CHARGER_COMMAND	0x1FFC5	Attiva/disattiva caricabatterie

Avvio/arresto automatico del generatore**Dispositivi**

È possibile prevedere fino a due istanze di avvio/arresto automatico del generatore GX, ognuna dotata del proprio SA. Uno per l'istanza controllata dal relè GX e uno per un generatore collegato, ad esempio un Hatz. Il DSA è impostato su 65 (Controllore di avvio del generatore).

Istanze

N/A

Stato

DGN	DGN#	Valore
AGS_DEMAND_CONFIGURATION_STATUS	0x1FED5	Disattivato per interruttore OEM

Comandi

DGN	DGN#	Valore
AGS_DEMAND_CONFIGURATION_COMMAND	0x1FED4	Disattivato per interruttore OEM
GENERATOR_DEMAND_CONFIGURATION_COMMAND	0x1FEE6	Disattivato per interruttore OEM

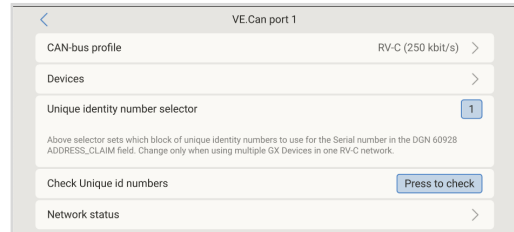
Poiché questi comandi DGN sono privi di istanziazione, tutte le istanze di avvio/arresto automatico del generatore GX sono interessate.

23.1.3. Numeri Identità Univoci DGN 60928

Il Numero di Identità Univoco viene utilizzato affinché il "database" interno dei dispositivi CAN-bus del GX possa confrontare i dispositivi durante la determinazione dell'indirizzo.

Per evitare conflitti sul CAN-bus, è necessario impostare il secondo dispositivo GX sull'intervallo di identità univoca 1000-1499. A tale fine, impostare il selettore dell'identità univoca su 2 ($2 * 500$). Funziona esattamente come per il VE.Can, vedere la sezione [Numeri di Identità Univoca del PGN 60928 NOME](#).

Il dispositivo GX assegna un Numero Identità Univoco ad ogni dispositivo virtuale. Cambiarlo solo quando si utilizzano vari dispositivi GX nella stessa rete RV-C.



23.1.4. Ingresso RV-C

Serbatoi

Testato con Garnet SeeLevel II 709 e serbatoi dalla funzione uscita RV-C di un altro dispositivo GX.

Batterie

Lithionics e BattleBorn sono le uniche batterie RV-C supportate (compreso il supporto DVCC).

Alternatori

Dalla versione v3.xx è stato aggiunto il supporto per Wakespeed WS500(-PRO) e ARCO Zeus. Per l'integrazione con il Lynx Smart BMS (NG) su RV-C, è obbligatorio cablare fisicamente il contatto Consenti carica del BMS al controllore dell'alternatore.

23.1.5. Classi di dispositivi

Questa sezione fornisce una panoramica di base su come ciascuna classe di dispositivi parteciperà alla specifica RV-C. In ogni caso, l'integrazione di "livello 1" è ampiamente supportata (funzionamento di base), con miglioramenti caso per caso.

Caricabatterie autonomi CA

- La classe di caricabatterie basati sulla CA segnala il proprio stato operativo e lo stato di configurazione utilizzando il gruppo di messaggi CHARGER_xx del RV-C. Il controllo da parte dell'utente deve comprendere l'accensione e lo spegnimento di base tramite RV-C e la regolazione dei limiti di alimentazione da banchina (CA).

Inverter autonomi CA

- Questa classe di inverter CA segnala il proprio stato di funzionamento utilizzando il gruppo INVERTER_xx dei rapporti del RV-C. Il comando in arrivo è limitato a on/off (attiva/disattiva) tramite RV-C.

Caricabatterie / Inverter CA

- Inverter/caricabatterie combinato: segnala entrambi i messaggi CHARGER_xx e INVERTER_xx.

Regolatori Solari

- I caricabatterie solari segneranno il loro stato operativo in tempo reale.

Contatori SOC

- I contatori SOC possono essere utilizzati per segnalare lo stato attuale della batteria tramite RV-C: tensione, corrente, temperatura, SoC, ecc. RV-C richiede che solo UN dispositivo alla volta parli per una determinata batteria, quindi se è installato un BMS adeguato, quello sarà la fonte dei dati.

BMS (Victron, o Victron di terze parti supportato)

- In molti casi, le batterie del sistema saranno collegate direttamente al Cerbo GX, al Cerbo-S GX, al Nucleo GX o all'Ekrano GX di Victron, sia tramite apparecchiature Victron che tramite BMS compatibili di terze parti. Tali batterie devono essere rappresentate nell'ambiente RV-C tramite i messaggi DC_SOURCE_STATUSxx.

Contatori di livello del serbatoio

- I contatori dei serbatoi saranno tradotti in messaggi RV-C, riportando i numeri di ID /Istanza VRM del serbatoio esistenti.

23.1.6. Traduzione dell'istanza

RV-C utilizza le istanze in diversi modi:

- Istanza sorgente CC
- Linea CA
- Istanza Dispositivo (dipendente dal contesto)

Ogni utilizzo dell'istanza ha un significato specifico e un dato dispositivo può talvolta utilizzare una o più di queste istanze.

Istanza sorgente CC

In RV-C, una sorgente CC è qualcosa che può generare e (facoltativamente) immagazzinare energia. In genere una batteria, ma può anche essere una cella a combustibile o il lato di uscita di un contattore/sezionatore CC.

Una sorgente CC può essere considerata come un sistema di batterie e il relativo bus fisico, ad esempio, la batteria di servizio, il sistema di sbarre CC e il cablaggio CC. Le istanze di sorgente CC sono utilizzate per associare dispositivi successivi (ad esempio, un caricabatterie o un inverter) al "bus CC" a cui sono collegati.

In questo modo è possibile tracciare il collegamento di tutti i dispositivi al loro bus CC tramite il valore della loro istanza di sorgente CC (batteria di avviamento e alternatore, batteria di servizio e caricabatterie, ecc.)

Tenere presente che in alcuni casi (ad esempio un convertitore CC-CC o un contattore), è possibile associare un dispositivo a due diverse Istanze sorgente CC. Ad esempio, un convertitore CC-CC potrebbe essere associato alle due diverse batterie alle quali è collegato, mentre un contattore potrebbe essere associato alla batteria alla quale è collegato; il bus CC sul lato del carico del contattore, pertanto, possiede una propria Istanza sorgente CC

Sebbene Victron sia in grado di supportare più di una batteria (una batteria di servizio e una di avviamento), l'attenzione principale è rivolta a una sola batteria. Il modulo dbus-rvc presenterà la batteria "primaria" a RV-C come informazione "DC Source Instance = 1" (batteria domestica).

Se presenti, i dispositivi di rilevamento aggiuntivi di Victron saranno presentati utilizzando istanze di sorgente CC pari a 2. Un esempio è il rilevamento opzionale della tensione della batteria di avviamento negli SmartShunt.

Linea CA

La linea CA è molto più semplice, in quanto RV-C presuppone un sistema CA limitato, tipicamente definito come Linea 1 o Linea 2. Victron supporta i sistemi trifase, che non sono inclusi nella specifica RV-C. Nessun impianto contenenti sistemi trifase è supportato dal modulo dbus-RVC e i messaggi RV-C relativi alla CA vengono eliminati.

Istanza dispositivo

L'Istanza Dispositivo è un modo per separare diversi dispositivi fisici dello stesso tipo. Esempio: se un impianto contiene due caricabatterie CA collegati alla stessa batteria, a ciascuno di essi verrà assegnata un'istanza dispositivo separata, mentre entrambi condivideranno la stessa istanza sorgente CC. Ogni caricabatterie sarà inoltre associato a una linea CA, che può essere o meno la stessa. In questo modo, il caricabatterie CA è descritto in modo completo per quanto riguarda il cablaggio sul lato CA e CC e può essere identificato in modo univoco mediante la sua Istanza Dispositivo.

Le Istanze Dispositivi sono rilevanti all'interno di una determinata classe di dispositivi. Un caricabatterie CA può definire le Istanze Dispositivo 1 e 2, che non sono correlate alle Istanze Dispositivo 1 e 2 di un controllore CC del motore.



Ad eccezione del monitoraggio dei serbatoi, le istanze dei dispositivi sono codificate come 1 per ogni classe specifica di dispositivi.

23.1.7. Gestione dei guasti e degli errori RV-C

Segnalazione dei guasti RV-C:

- Le condizioni di guasto sono segnalate tramite i DGN DM_RV (0x1FECA) e J1939 DM01 (0x1FECA).
- La versione 1 supporta i bit di stato operativo e i campi luminosi giallo e rosso, perché sono archiviati in DSA.
- SPN è impostato su 0xFFFFF in condizioni normali e su 0x0 ogni volta che si verifica una condizione di avviso o di guasto nelle apparecchiature Victron supportate.
- FMI è sempre impostato su 0x1F (modalità di guasto non disponibile).

Questa semplice mappatura consente ai display utente esterni di indicare una condizione di allarme o di guasto in un determinato dispositivo Victron; a questo punto l'utente deve utilizzare gli ausili diagnostici di Victron per ulteriori approfondimenti.

23.1.8. Priorità del dispositivo RV-C

Un concetto critico del RV-C è l'applicazione delle *priorità dei dispositivi*.

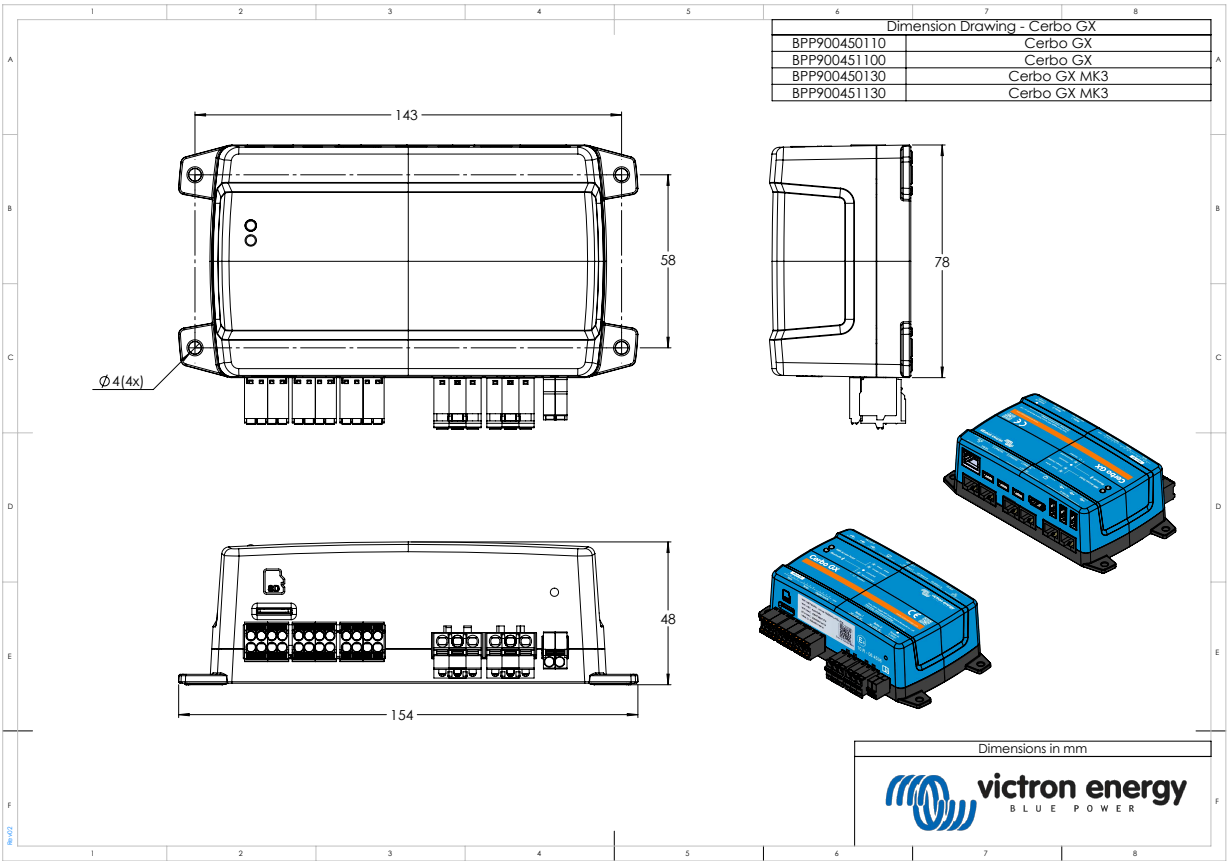
Quando viene utilizzata, la priorità di un determinato dispositivo influisce sulla possibilità di trasmettere DGN (ad esempio, un BMS con una priorità più alta dovrebbe trasmettere dettagli sullo stato della batteria, mentre un controllore MPPT con una priorità più bassa dovrebbe rinunciare).

La *Priorità dei Dispositivi* viene utilizzata anche per consentire di privilegiare un nodo rispetto a un altro, ad esempio, potrebbe essere più auspicabile utilizzare la corrente alternata della rete elettrica rispetto all'inverter.

Nell'implementazione di dbus-rvc, le seguenti priorità saranno codificate nei messaggi trasmessi:

- Messaggi DC_SOURCE_STATUS_xx: Priorità = 120 (SOC/BMS)
- Messaggi SOLAR_xx: Priorità Caricabatterie = 110
- Messaggi CHARGER_xx (inverter/caricabatterie):: Priorità Caricabatterie = 100
- Messaggi CHARGER_xx (caricabatterie CA):: Priorità Caricabatterie = 80

23.2. Cerbo GX Dimensioni



23.3. Registri di mantenimento Modbus per il controllore ComAp IntelliLite 4

La seguente tabella elenca la configurazione Modbus ComAp necessaria. Oltre ai registri holding elencati, per arrestare il generatore si utilizza la Bobina 4700

Tabella 1. Registri holding

Registro(i)	Com. Obj.	Nome	DIM	Tipo	Dec	Gruppo
01004	10123	RPM	rpm	int16	0	Motore
01006	9152	T-Refrigerante	°C	int16	0	Controllore I/O
01008	9151	P-Olio	bar	int16	1	Controllore I/O
01013 - 01014	8206	Ore di funzionamento	h	int32	1	Statistiche
01020	8202	P di carico	kW	int16	0	Carico
01021	8524	P di carico L1	kW	int16	0	Carico
01022	8525	P di carico L2	kW	int16	0	Carico
01023	8526	P di carico L3	kW	int16	0	Carico
01036	8210	Frequenza del generatore	Hz	uint16	1	Generatore
01037	8192	Tensione del generatore L1-N	V	uint16	0	Generatore
01038	8193	Tensione del generatore L2-N	V	uint16	0	Generatore
01039	8194	Tensione del generatore L3-N	V	uint16	0	Generatore
01043	8198	Corrente di carico L1	A	uint16	0	Carico
01044	8199	Corrente di carico L2	A	uint16	0	Carico
01045	8200	Corrente di carico L3	A	uint16	0	Carico
01053	8213	Volt della batteria	V	int16	1	Controllore I/O
01055	9153	Livello del carburante	%	int16	0	Controllore I/O
01263 - 01264	8205	kWh del generatore	kWh	int32	0	Statistiche
01298	9244	Stato del motore		Elenco stringhe		Informazioni
01301	12944	Tipo di connessione		Elenco stringhe		Informazioni
01307 - 01322	24501	Stringa ID		Stringa lunga		Informazioni
01323 - 01330	24339	Versione FW		Stringa corta		Informazioni
01382	9887	Modalità controllore		elenco stringhe		Informazioni
03000 - 03007	8637	Nome del generatore		Stringa corta		Impostazioni di base / Nome

23.4. Registri di mantenimento Modbus per i controllori di gruppi elettrogeni DSE supportati

Nella seguente tabella sono riportati i registri di mantenimento di Modbus letti dal dispositivo GX. Si noti che questa tabella Modbus riflette l'elenco dei registri DSE, non quello del dispositivo GX. Queste definizioni seguono lo standard Deep Sea Electronics GenComm (versione 2.236 MF) L'elenco dei registri Modbus per leggere i dati del dispositivo GX si trova nella sezione di [download](#) del sito web di Victron.

I registri contrassegnati come *necessari* nella colonna Osservazioni sono fondamentali per identificare i controllori del gruppo elettrogeno DSE nel dispositivo GX e per il corretto funzionamento dell'ecosistema Victron con il generatore. Non cambiateli. Tutti gli altri registri sono opzionali.

Nota: Gli *offset di pagina* e di registro sono una terminologia dello standard DSE GenComm.

Tabella 2. Registri di mantenimento

Registro(i)	Pagina	Offset	Nome	Unità	Osservazioni
768	3	0	Codice produttore		Richiesto per l'identificazione del controllore DSE
769	3	1	Numero di modello		
770	3	2	Numero di serie		
772	3	4	Modo di controllo		
1024	4	0	Pressione dell'olio	kPa	Necessario per il corretto funzionamento dell'ecosistema Victron
1025	4	1	Temperatura del refrigerante	°C	
1026	4	2	Temperatura dell'olio	°C	
1027	4	3	Livello del carburante	%	
1029	4	5	Tensione batteria motore	V	
1030	4	6	Velocità motore	RPM	
1031	4	7	Frequenza del generatore	Hz	
1032	4	8	Tensione L1-N del generatore	V	
1034	4	10	Tensione L2-N del generatore	V	
1036	4	12	Tensione L3-N del generatore	V	
1044	4	20	Corrente L1 del generatore	A	
1046	4	22	Corrente L2 del generatore	A	
1048	4	24	Corrente L3 del generatore	A	
1052	4	28	Watt L1 del generatore	W	
1054	4	30	Watt L2 del generatore	W	
1056	4	32	Watt L3 del generatore	W	
1536	6	0	Watt totale del generatore	W	
1558	6	22	% di piena potenza del generatore	%	
1798	7	6	Tempo di funzionamento del motore	Secondi	
1800	7	8	Pos. kW ore del generatore	kWh	
1808	7	16	Numero di avvii		
Dal 2048	8		Condizioni di allarme		
da 4096 a 4103	16		Registri di controllo		
Dal 39424	154		Condizioni di allarme		

23.5. Glossario

In questa sezione sono raccolti i termini e le abbreviazioni utilizzati nel Manuale GX per una rapida consultazione. Se un termine ha un significato specifico nell'ecosistema Victron, viene riportato tale significato anziché una definizione generica.

ffffff

CA (Corrente Alternata)

Corrente elettrica che cambia periodicamente direzione, come quella fornita dalla rete, da un generatore o da un allacciamento alla rete elettrica di banchina.

Assistente

Un piccolo programma caricato su un Multi o un Quattro tramite VEConfigure per aggiungere funzionalità specifiche, come l'Assistente ESS che attiva la modalità ESS, oppure un assistente per il sensore di corrente che legge un trasformatore di corrente esterno. Da non confondere con Home Assistant, una piattaforma di domotica di terze parti non correlata, menzionata una sola volta nel manuale.

BatteryLife

Un algoritmo di carica e scarica dell'ESS, selezionato nella modalità "Ottimizzato con BatteryLife", che gestisce un limite minimo dinamico del SoC per proteggere la batteria, dando priorità alla ricarica completa durante i periodi di scarsa produzione solare. Il suo stato è visualizzato secondo una di queste tre condizioni: Autoconsumo, Conservazione o Ricarica.

BLE (Bluetooth Low Energy) (Bluetooth a basso consumo energetico)

Il Bluetooth standard utilizzato dal dispositivo GX e dai sensori compatibili (Mopeka, Ruuvi, Gobiis e altri) per connessioni wireless a corto raggio e a basso consumo energetico.

BMS (Battery Management System) (Sistema di gestione della batteria)

I componenti elettronici presenti all'interno o collegati a una batteria che ne monitorano lo stato e, nei sistemi gestiti, comunicano i limiti di carica e scarica (vedi CVL, CCL, DCL) al dispositivo GX tramite CAN bus.

BMV

La gamma di monitor della batteria di Victron. Un BMV collegato tramite VE.Direct o VE.Can può fungere da fonte SoC (Stato di carica) del sistema.

CAN-bus

Un robusto bus di comunicazione a due cavi, utilizzato per VE.Can, NMEA 2000 e RV-C. Vari dispositivi condividono la stessa coppia di cavi e si scambiano brevi messaggi di dati.

CCGX (Color Control GX)

Il modello di dispositivo GX del quale l'Ekrano GX è il successore diretto.

CCL (Charge Current Limit) (Limite corrente di carica)

La corrente di carica massima che è in grado di sopportare una batteria, segnalata da un sistema di gestione della batteria (BMS) affinché i caricabatterie collegati non la superino.

CVL (Charge Voltage Limit) (Limite tensione di carica)

La tensione di carica massima che è in grado di sopportare una batteria, segnalata da un sistema di gestione della batteria (BMS) e rispettata dagli inverter/caricabatterie nonché dai caricabatterie solari collegati se è attiva la funzione DVCC.

DCL (Discharge Current Limit) (Limite corrente di Scarica)

La corrente massima che consente di prelevare una batteria dotata di BMS gestito e utilizzata dai sistemi compatibili con DVCC per proteggere la batteria stessa.

DGN (Data Group Number) (Numero del gruppo dati)

L'equivalente RV-C di un PGN, ovvero, un identificatore numerico che indica ai dispositivi presenti su una rete RV-C che tipo di dati contiene un messaggio.

DHCP (Dynamic Host Configuration Protocol) (Protocollo Dinamico di Configurazione dell'Host)

Il meccanismo utilizzato dalla maggior parte dei router per assegnare automaticamente un indirizzo IP al dispositivo GX di una rete, anziché inserirlo manualmente.

Ingresso digitale

Un ingresso fisico sul dispositivo GX che rileva un semplice segnale di accensione o spegnimento, utilizzato, ad esempio, per rilevare il funzionamento di una pompa di sentina, un interruttore porta o un segnale di stato del generatore.

DVCC (Distributed Voltage and Current Control) (Controllo distribuito di tensione e corrente)

Un'impostazione del dispositivo GX (Impostazioni, Configurazione sistema, Controllo carica) che trasforma il dispositivo GX da monitor passivo a regolatore attivo, coordinando la tensione e la corrente di carica tra tutti i caricabatterie collegati e la batteria.

EEBUS

Uno standard europeo di comunicazione per le reti intelligenti, supportato dal dispositivo GX al fine di interagire con dispositivi energetici compatibili, come le pompe di calore.

EGX

Abbreviazione dell'Ekrano GX.

ESS (Energy Storage System) (Sistema di accumulo di energia)

Una progettazione del sistema Victron per impianti connessi alla rete elettrica che richiede un inverter/caricabatterie Multi o Quattro, un dispositivo GX e una batteria, solitamente abbinati a un impianto fotovoltaico. Accumula l'energia solare per utilizzarla in un secondo momento, fornisce ininterrottamente energia in caso di interruzione della rete elettrica e può importare o esportare automaticamente energia dalla rete in base alla configurazione e alle norme locali in materia.

EVCS (EV Charging Station) (Stazione di carica per veicoli elettrici)

Una stazione di carica per veicoli elettrici Victron che può essere monitorata e, a seconda della configurazione, controllata dal dispositivo GX.

GPS

Utilizzato dal dispositivo GX (tramite GPS USB o GPS NMEA 2000) per fornire dati relativi alla posizione e all'ora, essenziali soprattutto per le applicazioni nautiche e mobili.

Dispositivo GX

Termine generico che indica qualsiasi centro di comunicazione Victron dotato del sistema operativo Venus OS, compresi i modelli Ekrano GX, Cerbo GX, Cerbo S GX e Venus GX.

IO Extender

Abbreviazione di GX IO-Extender 150, un accessorio collegato tramite USB che aggiunge ulteriori relè, ingressi digitali e uscite PWM a un dispositivo GX.

Classe di protezione IP (Ingress Protection rating) (Classe di Protezione degli ingressi)

Un codice a due cifre (ad esempio IP43, IP54, IP65) che indica il grado di protezione di un dispositivo contro la polvere e l'acqua. Valori più alti indicano una protezione maggiore; il manuale riporta valori diversi per la parte anteriore e quella posteriore dell'alloggiamento GX.

J1939

Il CAN bus standard sul quale si basa il sistema, definito dalla SAE, utilizzato come architettura di base sia dallo standard NMEA 2000 che dallo standard RV-C.

LAN (Local Area Network) (rete locale)

Una rete cablata o WiFi limitata a un unico sito, utilizzata per accedere alla Consolle Remota del dispositivo GX senza doversi collegare a Internet.

LTE (Long-Term Evolution) (Comunicazione a lungo raggio)

Nome tecnico dello standard per la trasmissione dei dati mobili in 4G. L'accessorio opzionale GX LTE 4G, che passa automaticamente alla rete 3G o 2G laddove la copertura 4G non fosse disponibile, fornisce al dispositivo GX una propria connessione Internet mobile. Si collega esclusivamente al dispositivo GX e non condivide tale connessione con computer portatili, telefoni o altri dispositivi.

MFD (Multi-Function Display) (Display multifunzione)

Un chartplotter marino o un display multifunzione, di marche quali Raymarine, Navico, Garmin o Furuno, in grado di visualizzare i dati del sistema Victron tramite l'integrazione con un'app specifica della marca oppure direttamente tramite NMEA 2000.

MK3-USB

Interfaccia Victron utilizzata per collegare un sistema VE.Bus secondario a un dispositivo GX. Per impostazione predefinita, i sistemi collegati in questo modo non sono controllati dal DVCC.

Modbus TCP

Protocollo di comunicazione industriale che può rendere disponibile in rete il dispositivo GX; utilizzato da sistemi di monitoraggio o automazione di terze parti e, in particolare, dagli ingressi digitali e dalle integrazioni con i controllori dei generatori descritte nel manuale.

MPPT (Maximum Power Point Tracking) (Inseguimento del punto di massima potenza)

La gamma di regolatori di carica solari di Victron, che ottimizzano la potenza prelevata da un modulo fotovoltaico. Si collega al dispositivo GX tramite VE.Direct o VE.Can.

MQTT

Protocollo di messaggistica leggero che consente al dispositivo GX di pubblicare dati; utilizzato per integrazioni personalizzate quali la domotica o il Node-RED.

Multi / Quattro

Abbreviazione che indica gli inverter/caricabatterie MultiPlus e Quattro di Victron, i più comuni dispositivi collegati a un dispositivo GX tramite VE.Bus.

NMEA 2000

Standard CAN bus marino (basato sullo standard J1939) che consente ai dispositivi elettronici di navigazione, ai sensori e al dispositivo GX di condividere dati quali i livelli dei serbatoi, lo stato delle batterie e la posizione GPS con un chartplotter o un display multifunzione.

NO / NC (Normally Open / Normally Closed) (normalmente aperto / normalmente chiuso)

Stati dei contatti dei relè, utilizzati per i relè integrati nel dispositivo GX e per altri circuiti controllati da relè, quali i segnali di avvio e arresto del generatore. "Normalmente aperto" significa che il contatto rimane aperto finché non viene attivato; "Normalmente chiuso" indica il contrario.

Node-RED

Strumento di programmazione visiva che può essere eseguito sul dispositivo GX per creare automazioni personalizzate e interruttori virtuali, da aggiungere a quanto offerto dal menu standard.

Carichi non prioritari

Una funzionalità dei dispositivi GX che indirizza automaticamente l'energia solare in eccesso verso carichi CA flessibili (ad esempio, un caricabatterie EV o uno scaldacqua) quando la batteria raggiunge una carica sufficiente.

PGN (Parameter Group Number) (Numero del gruppo di parametri)

L'identificatore NMEA 2000 che indica ai dispositivi quale tipo di dati contiene un messaggio, simile a un codice identificativo del tipo di messaggio.

Console Remota

L'interfaccia utente di un dispositivo GX, accessibile tramite la rete locale, il Punto di accesso WiFi integrato o il VRM.

RGBW / CCT

Tipi di emissione luminosa che è in grado di controllare il dispositivo GX: La tecnologia RGBW combina i canali rosso, verde, blu e bianco per creare un'illuminazione a colori, mentre la CCT (temperatura di colore correlata) regola la luce tra il bianco caldo e quello freddo.

RS485

Uno standard di comunicazione seriale via cavo utilizzato da alcuni controllori per generatori (DSE, ComAp, ClearView) e da altre apparecchiature di terze parti per connettersi a un dispositivo GX.

RV-C (Recreational Vehicle Controller Area Network) (Rete per veicoli ricreativi basata su CAN)

Un protocollo basato sul CAN bus, simile per finalità allo standard NMEA 2000, utilizzato principalmente in Nord America per consentire la comunicazione tra gli elettrodomestici e i pannelli di controllo dei camper.

SCS (Shared Current Sense) (Rilevamento condiviso corrente)

Una funzionalità DVCC grazie alla quale il dispositivo GX inoltra il valore misurato della corrente della batteria ai caricabatterie collegati, affinché questi ultimi non debbano avere un sensore di corrente proprio.

SoC (State of Charge) (Stato della carica)

La carica residua di una batteria, espressa in percentuale.

STS (Shared Temperature Sense) (Rilevamento condiviso temperatura)

Una funzionalità del DVCC grazie alla quale il dispositivo GX trasmette la temperatura della batteria misurata sui caricabatterie collegati, affinché questi possano regolare la carica di conseguenza.

SVS (Shared Voltage Sense) (Rilevamento condiviso tensione)

Una funzionalità DVCC, attiva per impostazione predefinita, grazie alla quale il dispositivo GX seleziona la lettura della tensione batteria più accurata disponibile e la condivide con i caricabatterie collegati.

TCP / UDP

I due modi fondamentali con cui i dispositivi scambiano dati su una rete.

USB

Utilizzato sul dispositivo GX per gli aggiornamenti del firmware da una chiavetta USB, per il collegamento dell'IO Extender e di altri dispositivi USB Victron, nonché per alcuni accessori di terze parti.

VE.Bus

Bus di comunicazione proprietario di Victron, utilizzato principalmente per collegare uno o più inverter/caricabatterie MultiPlus o Quattro a un dispositivo GX.

VE.Can

Implementazione di Victron di una porta CAN bus, utilizzata per collegare dispositivi Victron compatibili con il CAN bus oppure, in alternativa, per gestire i protocolli NMEA 2000 o RV-C della stessa porta fisica.

VE.Direct

Porta di comunicazione punto-punto di Victron (via cavo o Bluetooth) utilizzata da singoli dispositivi quali un BMV, un MPPT, un Orion XS o un caricabatterie Smart IP43.

Venus OS

Sistema operativo in esecuzione su tutti i dispositivi GX.

VRM (Victron Remote Management) (Gestione remota di Victron)

Portale cloud gratuito di Victron per il monitoraggio, la configurazione da remoto, gli allarmi e gli aggiornamenti del firmware da remoto. Il dispositivo GX deve avere una connessione a Internet.

Punto di Accesso WiFi

Modalità in cui il dispositivo GX crea una propria rete WiFi per consentire a uno smartphone o a un laptop di connettersi direttamente ad essa senza dover disporre di un router, utile per la configurazione iniziale.