

# BUS1 / BUS2

## Funktion

Hier können Sie Wechselrichter und Hybridwechselrichter per RS485 im SmartDog einbinden

### Wechselrichter BUS-Einstellungen

Wählen Sie die Bussysteme die verwendet werden sollen:

		Abschlusswiderstand	aktuell:
BUS 1	<div>BUS 1 Aktivieren</div>	<input checked="" type="checkbox"/>	?
BUS 2	<div>BUS 2 Aktivieren</div>	<input checked="" type="checkbox"/>	?
BUS RS232	<div>BUS RS232 Aktivieren</div>		?
TCP/IP	<div>BUS TCP/IP Deaktivieren</div>		?

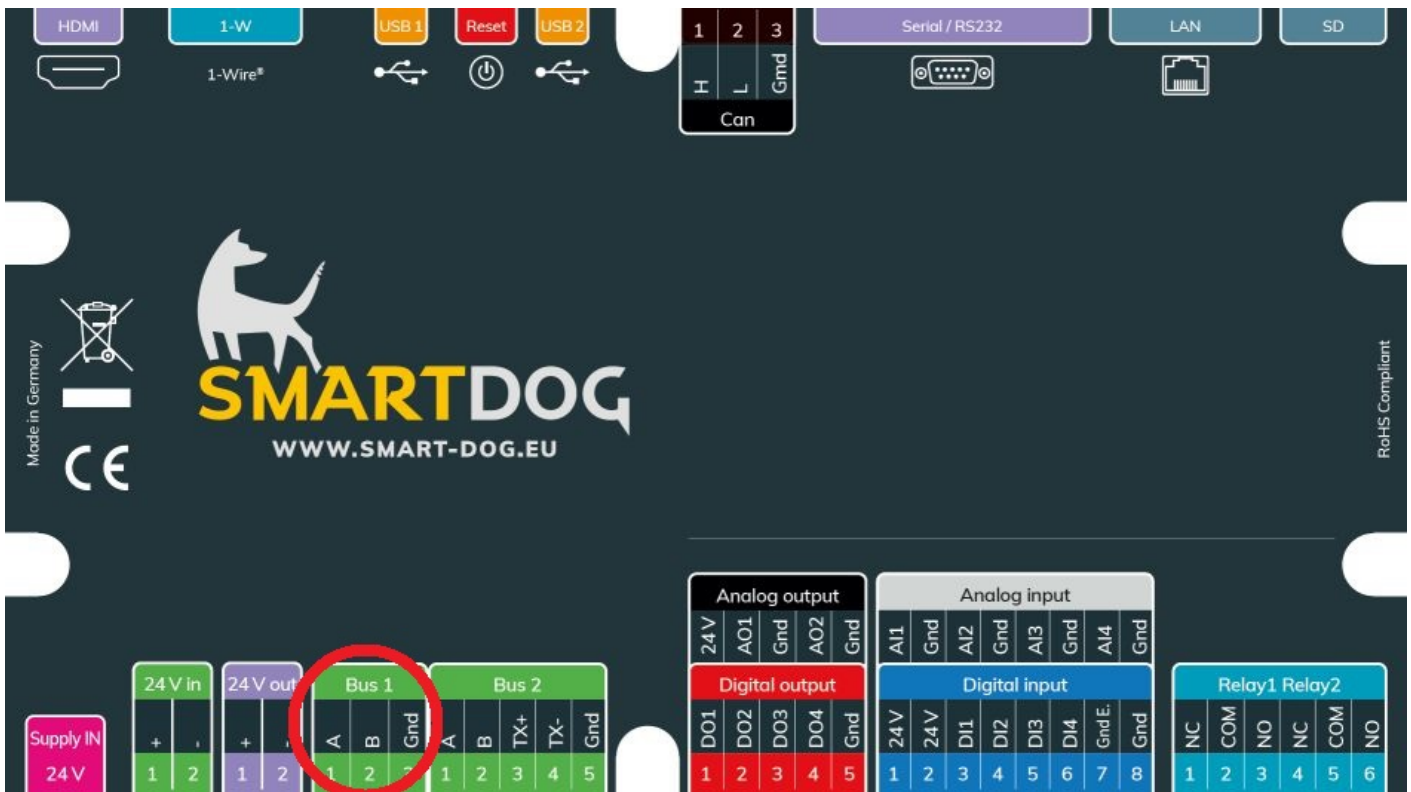
Zurück

Überspringen

Weiter

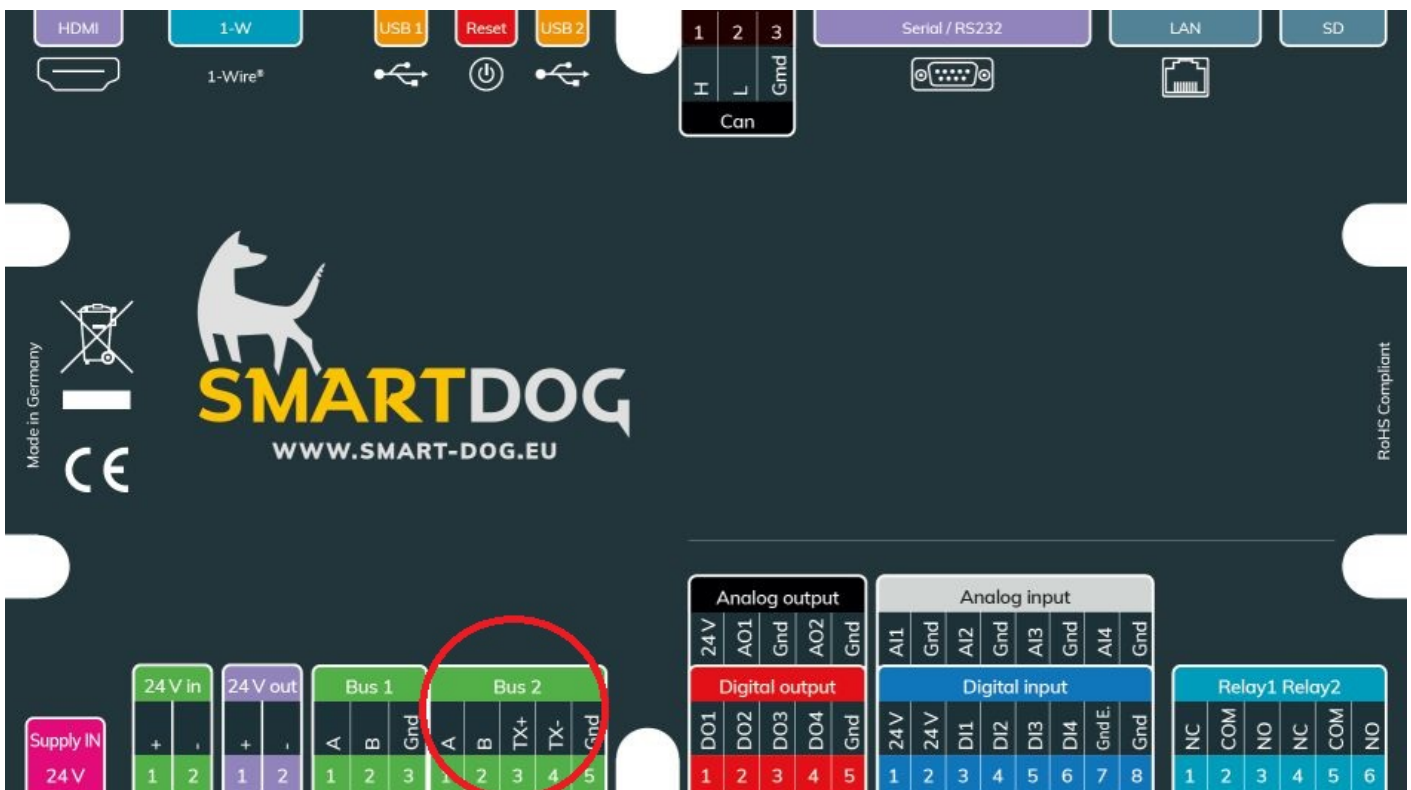
Aktivieren Sie den Abschlusswiderstand, wenn der SmartDog das letzte Gerät am Bus ist

## Bus 1



Dies ist der erste RS485 Bus, dieser kann nur dreiadrig verkabelt werden **Buskommunikation**

## Bus 2



Dies ist der zweite RS485 Bus, dieser kann 4 Adrig auch als RS422 Bus verwendet werden

**Buskommunikation**

Wechselrichter einlesen per BUS RS485

Hybridwechselrichter einlesen per BUS RS485

Revision #2

Created 16 February 2024 09:59:28 by Philipp Kreutzer

Updated 19 February 2024 14:57:34 by Philipp Kreutzer