

Solarmax Wechselrichter

Solarmax Cx und E Serie

Auswählbar unter Bus 1,2,10
„SolarMax“



Besonderheiten

- RS485-Schnittstelle nicht integriert
- Anschlussort: RJ45-Themasen am Wechselrichter unten
- Busadresse muss vergeben werden
- 6-polige Verkabelung



Hinweis!

Wichtig beim Einspeisemanagement:

Um die Blindleistungsregelung durchführen zu können muss am Wechselrichter "Remote Mode" mit Hilfe von MaxTalk 2 (SolarMax-eigene Software) auf dem Wechselrichter selbst konfiguriert sein. Folgen Sie dazu der Anleitung zum Wechselrichter.

Vorgehen

- Wechselrichter und SmartDog® stromlos schalten
- RS485 Schnittstelle in Wechselrichter einbauen
- Wechselrichter 1 mit SmartDog® verkabeln (Anschluss auf Themase RJ45 IN)
- Wechselrichter 2 und weitere Wechselrichter verkabeln (Verbindung über Ethernet Patchkabel – jeweils RJ45 IN mit RJ45 OUT verbinden)
- Am letzten Wechselrichter Terminierung vornehmen
- Busadresse vergeben

Bitte beachten Sie Anschlusshinweise des Herstellers genau!

Klemmenbelegung



ACHTUNG!

SmartDog® hat ebenfalls eine RJ45-Buchse für den Netzwerk-Anschluss. Wechselrichter nur über Bus 1 oder Bus 2 anschließen! Das Gerät kann bei Anstecken der Wechselrichter an die Ethernet-Schnittstelle zerstört werden!

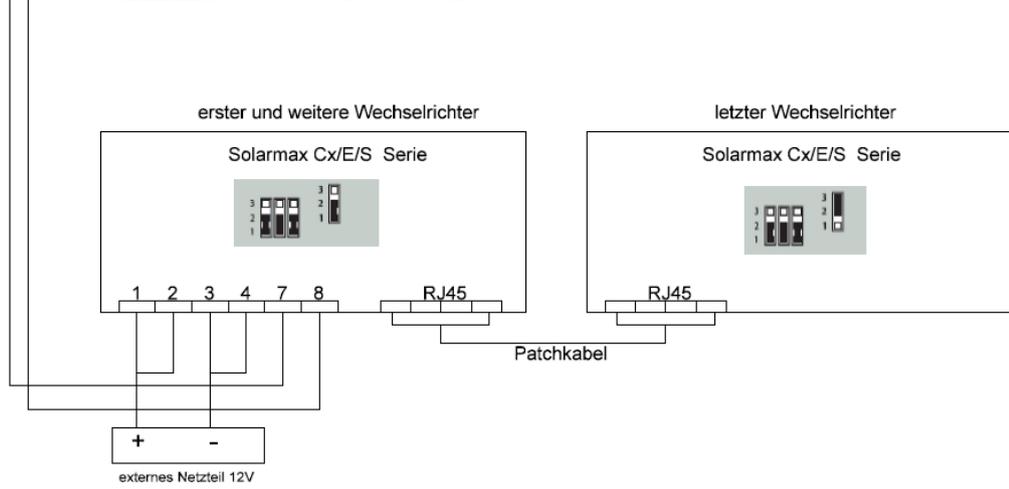


Belegung

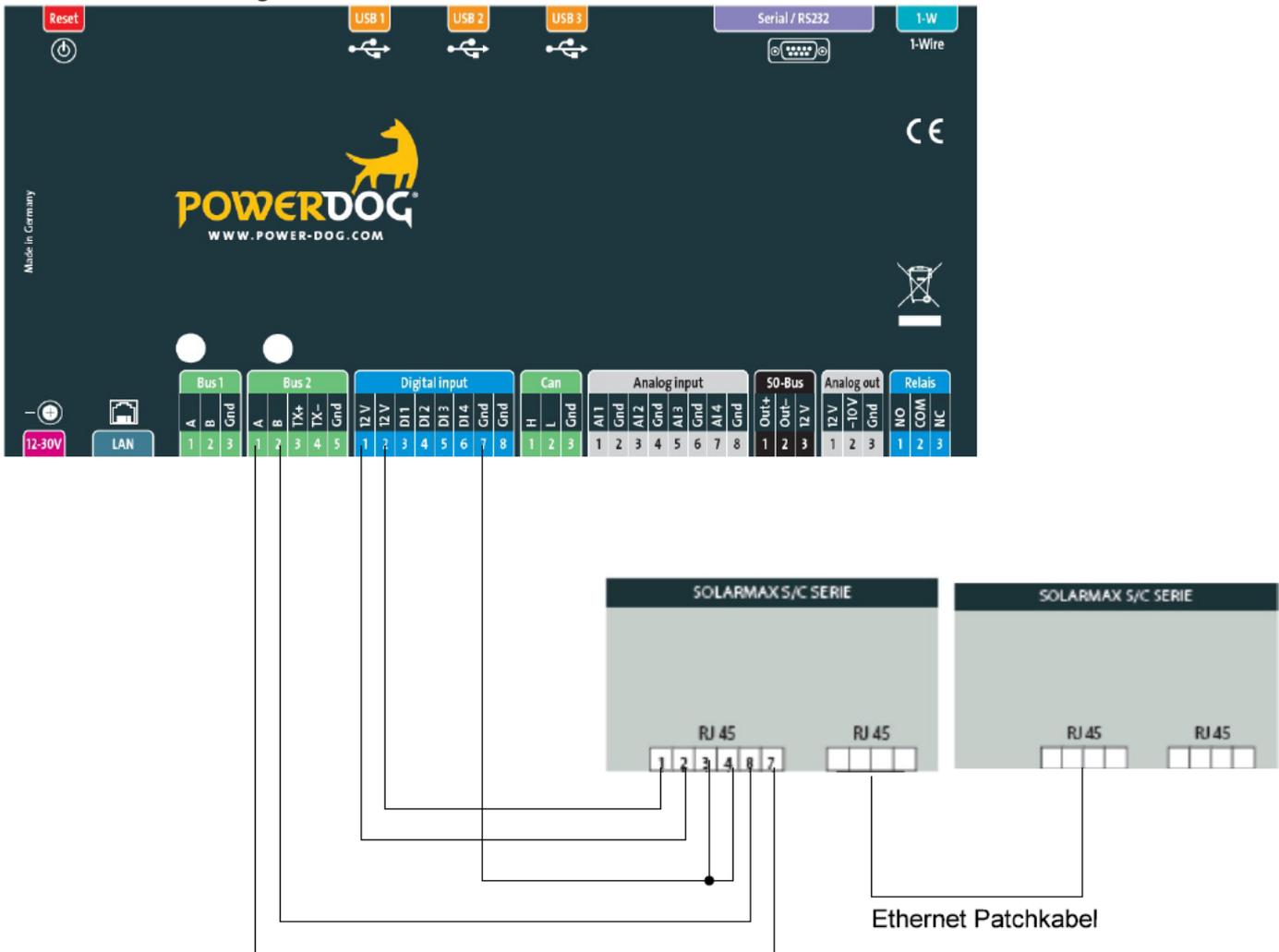
RJ45

Ethernet-Patchkabel

Anschluss SmartDog



Anschluss PowerDog



- Die Verkabelung erfolgt über ein selbst konfektioniertes Datenkabel
- Für die weiteren Wechselrichter können Sie Ethernet-Patchkabel verwenden
- Schnittstelle benötigt externe Spannungsversorgung (siehe Anschlussplan)
- Bei jedem Wechselrichter die drei linken Jumper auf 1-2 (RS485) stecken
- Alle Wechselrichter mit Ethernet-Patchkabel verbinden
- Am letzten Wechselrichter rechten Jumper auf 2-3 stecken

Einstellung der Busadressen

- Wir empfehlen eine fortlaufende Nummerierung mit 1 beginnend
- Einstellung der Busadressen erfolgt über das Bediendisplay des Wechselrichters
- Einstellung der Busadressen laut Handthema des Herstellers

Einbindung

Wechselrichter einlesen per BUS RS485

Revision #10

Created 7 December 2023 14:43:31 by Philipp Kreutzer

Updated 25 October 2024 11:42:40 by Philipp Kreutzer