

Cerbo GX Manuel

Rev 37- 07/2025

Ce manuel est également disponible au format [HTML5](#).

Table des matières

| | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------|
| 1. Consignes de sécurité | 1 |
| 2. Introduction | 2 |
| 2.1. Qu'est-ce que le Cerbo GX ? | 2 |
| 2.2. Que contient l'emballage ? | 2 |
| 3. Installation | 4 |
| 3.1. Aperçu des connexions Cerbo GX (PN BPP900450100) | 4 |
| 3.2. Cerbo GX MK2 (réf. BPP900450110 et BPP900451100) – Vue d'ensemble des connexions | 5 |
| 3.3. Options de montage et accessoires | 6 |
| 3.4. Mise en marche du Cerbo GX | 7 |
| 3.5. GX Touch série 50 et GX Touch série 70 | 8 |
| 3.6. Désactivation du contrôle par saisie tactile | 10 |
| 3.7. Connexions du relais | 11 |
| 4. L'interface utilisateur | 12 |
| 4.1. Présentation de l'interface utilisateur | 12 |
| 4.2. La page Résumé | 12 |
| 4.3. La page Vue d'ensemble | 13 |
| 4.4. Profil de sécurité du réseau | 13 |
| 5. Connexion des produits Victron | 15 |
| 5.1. Multi/Quattro/Convertisseurs VE.Bus | 15 |
| 5.2. Contrôle de consommateurs CA | 17 |
| 5.3. Contrôleurs de batterie, MPPT, Orion XS et chargeurs Smart IP43 avec port VE.Direct | 17 |
| 5.3.1. Mode de contrôle de la charge CC | 18 |
| 5.4. Appareils VE.Can | 19 |
| 5.5. Interfaces VE.Can et BMS-Can | 19 |
| 5.6. Inverter RS, Multi RS et MPPT RS | 20 |
| 5.7. Série BMV-600 | 20 |
| 5.8. Boîte de liaison CC | 21 |
| 5.9. Adaptateur pour émetteur de jauge résistif VE.Can | 21 |
| 5.10. Connexion d'un GX Tank 140 | 21 |
| 5.11. Raccordement des capteurs de température Victron câblés | 22 |
| 5.12. Victron Energy Meter VM-3P75CT | 23 |
| 5.13. EV Charging Station | 24 |
| 6. Connexion de produits non Victron pris en charge | 25 |
| 6.1. Raccordement d'un convertisseur PV | 25 |
| 6.2. Connexion d'un GPS USB | 25 |
| 6.3. Raccordement d'un GPS NMEA 2000 | 27 |
| 6.4. Connexion des capteurs de niveau de réservoir aux entrées du GX Tank | 28 |
| 6.5. Extension du nombre d'entrées de réservoir en utilisant plusieurs dispositifs GX | 30 |
| 6.5.1. Introduction | 30 |
| 6.5.2. Configuration requise | 30 |
| 6.5.3. Configuration pas-à-pas | 31 |
| 6.6. Connexion d'émetteurs de jauge NMEA 2000 tiers | 31 |
| 6.7. Exigences en matière de connectivité Bluetooth | 33 |
| 6.8. Capteurs Bluetooth Mopeka Ultrasonic | 34 |
| 6.8.1. Installation | 34 |
| 6.8.2. Configuration | 34 |
| 6.8.3. Surveillance du niveau du réservoir | 36 |
| 6.9. Capteur de niveau de réservoir Safier Star-Tank | 36 |
| 6.9.1. Installation | 37 |
| 6.9.2. Configuration | 37 |
| 6.9.3. Surveillance du niveau du réservoir | 38 |
| 6.10. Capteurs de température sans fil Bluetooth Ruuvi | 39 |
| 6.11. Connexion des capteurs d'irradiance solaire, de température et de vitesse du vent de IMT | 40 |
| 6.12. Lecture des données d'un alternateur générique à partir de capteurs CC NMEA 2000 compatibles | 43 |
| 6.12.1. Prise en charge du régulateur d'alternateur Wakespeed WS500 | 44 |
| 6.12.2. Prise en charge du régulateur d'alternateur Arco Zeus | 49 |
| 6.12.3. Prise en charge du régulateur d'alternateur Revatek Altion | 50 |

| | |
|------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------|
| 7. Connectivité Internet | 51 |
| 7.1. Port LAN Ethernet | 51 |
| 7.2. WiFi | 52 |
| 7.3. GX LTE 4G | 52 |
| 7.4. Utilisation d'un routeur mobile | 52 |
| 7.5. Configuration IP manuelle | 53 |
| 7.6. Connexions multiples (de secours) | 54 |
| 7.7. Réduction du trafic Internet | 55 |
| 7.8. Plus d'informations sur la configuration d'une connexion Internet et du portail VRM | 55 |
| 8. Accéder au dispositif GX | 56 |
| 8.1. Avec VictronConnect par Bluetooth | 57 |
| 8.2. Accès via le point d'accès WiFi intégré | 58 |
| 8.3. Accès à la console à distance via le réseau local/WiFi | 59 |
| 8.3.1. Autres méthodes pour trouver l'adresse IP de la console à distance | 59 |
| 8.4. Accéder à la console à distance par VRM | 60 |
| 9. Configuration | 61 |
| 9.1. Structure des menus et paramètres configurables | 61 |
| 9.2. État de charge de la batterie (SoC) | 72 |
| 9.2.1. Quel appareil dois-je utiliser pour calculer le SoC ? | 72 |
| 9.2.2. Remarques concernant l'état de charge (SoC) | 72 |
| 9.2.3. Sélection de la source SoC | 73 |
| 9.2.4. Détails sur le SoC de VE.Bus | 73 |
| 9.2.5. Menu État du système | 73 |
| 9.3. Configuration du relais de température | 74 |
| 10. Mises à jour du micrologiciel | 76 |
| 10.1. Historique des modifications | 76 |
| 10.2. Méthodes de mise à jour du micrologiciel | 76 |
| 10.2.1. Téléchargement direct depuis Internet | 76 |
| 10.2.2. Carte MicroSD ou clé USB | 77 |
| 10.3. Revenir à une version antérieure du micrologiciel | 77 |
| 10.3.1. Fonction de micrologiciel de sauvegarde | 77 |
| 10.3.2. Installation d'une version spécifique du micrologiciel à partir d'une carte SD/clé USB | 78 |
| 10.4. Image de Venus OS Large | 78 |
| 11. Surveillance du convertisseur/chargeur VE.Bus | 79 |
| 11.1. Réglage de limite de courant du réseau | 79 |
| 11.2. Avertissement de rotation de phase | 80 |
| 11.3. Alarme de connexion du BMS perdue | 80 |
| 11.4. Surveillance des pannes de réseau | 80 |
| 11.5. Menu avancé | 81 |
| 11.6. Surveillance de l'état des alarmes | 81 |
| 11.7. Menu de configuration des alarmes VE.Bus | 81 |
| 11.8. Menu Appareil | 82 |
| 11.9. Priorité à l'énergie solaire et éolienne | 83 |
| 12. DVCC - Contrôle de la tension et du courant distribués | 84 |
| 12.1. Introduction et fonctionnalités | 84 |
| 12.2. Critères DVCC | 86 |
| 12.3. Effets du DVCC sur l'algorithme de charge | 87 |
| 12.3.1. Effets du DVCC lorsqu'il y a plus d'un Multi/Quattro connecté | 87 |
| 12.4. Fonctionnalités DVCC pour tous les systèmes | 89 |
| 12.4.1. Limite de courant de charge | 89 |
| 12.4.2. Limite de la tension de charge des batteries gérées | 90 |
| 12.4.3. Détection de tension partagée (SVS) | 90 |
| 12.4.4. Détection de température partagée (STS) | 90 |
| 12.4.5. Détection de courant partagé (SCS) | 91 |
| 12.4.6. BMS de contrôle | 91 |
| 12.5. Fonctionnalités du DVCC lors de l'utilisation d'une batterie à BMS CAN-bus | 91 |
| 12.6. DVCC pour les systèmes avec l'assistant ESS | 93 |
| 13. Portail VRM | 94 |

| | |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------|------------|
| 13.1. Introduction au portail VRM | 94 |
| 13.2. Enregistrement sur VRM | 94 |
| 13.3. Enregistrement de données sur VRM | 95 |
| 13.4. Dépannage de l'enregistrement des données | 96 |
| 13.5. Analyse des données hors ligne (sans VRM) | 100 |
| 13.6. Accéder aux paramètres Console à distance et panneau de commandes dans le portail VRM | 100 |
| 13.7. Console à distance sur VRM : dépannage | 100 |
| 14. Intégration du Marine MFD par l'application | 102 |
| 14.1. Introduction et conditions préalables | 102 |
| 14.2. Intégration MFD Raymarine | 103 |
| 14.2.1. Introduction | 103 |
| 14.2.2. Compatibilité | 103 |
| 14.2.3. Connexion | 103 |
| 14.2.4. Configuration du dispositif GX | 104 |
| 14.2.5. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Raymarine) | 104 |
| 14.2.6. Étapes d'installation | 105 |
| 14.2.7. NMEA 2000 | 106 |
| 14.2.8. PGN génériques et pris en charge | 106 |
| 14.2.9. Exigences d'instanciation lors de l'utilisation de Raymarine | 106 |
| 14.2.10. Avant LightHouse 4.1.75 | 106 |
| 14.2.11. LightHouse 4.1.75 et versions ultérieures | 107 |
| 14.3. Intégration MFD Navico | 107 |
| 14.3.1. Introduction | 107 |
| 14.3.2. Compatibilité | 107 |
| 14.3.3. Connexion | 108 |
| 14.3.4. Configuration du dispositif GX | 108 |
| 14.3.5. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Navico) | 108 |
| 14.3.6. Étapes d'installation | 110 |
| 14.3.7. NMEA 2000 | 110 |
| 14.3.8. PGN génériques et pris en charge | 110 |
| 14.3.9. Dépannage | 110 |
| 14.4. Intégration MFD Garmin | 111 |
| 14.4.1. Introduction | 111 |
| 14.4.2. Compatibilité | 111 |
| 14.4.3. Connexion | 111 |
| 14.4.4. Configuration du dispositif GX | 112 |
| 14.4.5. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Garmin) | 112 |
| 14.4.6. Étapes d'installation | 113 |
| 14.4.7. NMEA 2000 | 114 |
| 14.4.8. PGN génériques et pris en charge | 114 |
| 14.5. Intégration MFD Furuno | 114 |
| 14.5.1. Introduction | 114 |
| 14.5.2. Compatibilité | 114 |
| 14.5.3. Connexion | 115 |
| 14.5.4. Configuration | 115 |
| 14.5.5. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Furuno) | 117 |
| 14.5.6. NMEA 2000 | 117 |
| 14.5.7. PGN génériques et pris en charge | 118 |
| 15. Intégration du Marine MFD par NMEA 2000 | 119 |
| 15.1. Introduction à NMEA 2000 | 119 |
| 15.2. Appareils / PGN compatibles | 119 |
| 15.3. Configuration NMEA 2000 | 122 |
| 15.4. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Raymarine) | 122 |
| 15.5. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Garmin) | 123 |
| 15.6. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Navico) | 125 |
| 15.7. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Furuno) | 127 |
| 15.8. Détails techniques NMEA 2000-out | 127 |
| 15.8.1. Glossaire NMEA 2000 | 127 |
| 15.8.2. Périphériques virtuels NMEA 2000 | 128 |
| 15.8.3. Classes et fonctions NMEA 2000 | 128 |
| 15.8.4. Instances NMEA 2000 | 128 |
| 15.8.5. Modification des instances NMEA 2000 | 130 |
| 15.8.6. PGN 60928 NAME Numéros d'identification uniques | 133 |
| 16. Prise en charge RV-C | 134 |

| | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------|
| 16.1. Introduction au RV-C | 134 |
| 16.2. Limitations | 134 |
| 16.3. Appareils compatibles | 134 |
| 16.4. Configuration RV-C | 136 |
| 16.4.1. Configuration des appareils RV-C out | 137 |
| 16.5. Prise en charge du Garnet SeeLevel II 709-RVC et du dispositif GX Victron | 138 |
| 16.5.1. Câblage du capteur de niveau de réservoir Garnet SeeLevel II 709-RVC à un dispositif GX | 138 |
| 16.5.2. Installation et configuration | 138 |
| 17. Entrées numériques | 140 |
| 17.1. Configuration | 140 |
| 17.2. Lecture des entrées numériques via Modbus TCP | 141 |
| 18. Démarrage/arrêt automatique du générateur GX | 142 |
| 18.1. Introduction | 142 |
| 18.2. Méthodes d'intégration | 142 |
| 18.2.1. Signal de démarrage/arrêt commandé par relais | 143 |
| 18.3. Menu démarrage/arrêt du générateur | 144 |
| 18.4. Menu de configuration | 146 |
| 18.4.1. Alarme lorsque la fonction de démarrage automatique est désactivée | 146 |
| 18.4.2. Menu Temps de fonctionnement et intervalle d'entretien | 147 |
| 18.4.3. Menu de réchauffement et de refroidissement | 147 |
| 18.5. Conditions de démarrage/arrêt automatique | 149 |
| 18.5.1. Arrêter le générateur lorsque l'entrée CA est disponible | 149 |
| 18.5.2. Démarrage/arrêt basé sur l'état de charge de la batterie | 150 |
| 18.5.3. Démarrage/arrêt basé sur la tension de la batterie | 151 |
| 18.5.4. Démarrage/arrêt basé sur la charge CA | 151 |
| 18.5.5. Démarrage/arrêt basé sur la température élevée du convertisseur | 151 |
| 18.5.6. Démarrage/arrêt basé sur la surcharge du convertisseur | 152 |
| 18.5.7. Exécution périodique | 152 |
| 18.5.8. Fonction de démarrage manuel | 153 |
| 18.5.9. Heures calmes | 154 |
| 18.6. Contrôleur ComAp | 155 |
| 18.6.1. Introduction | 155 |
| 18.6.2. Configuration requise | 155 |
| 18.6.3. Installation et configuration | 155 |
| 18.7. Contrôleur CRE Technology | 159 |
| 18.7.1. Introduction | 159 |
| 18.7.2. Configuration requise | 159 |
| 18.7.3. Installation et configuration | 159 |
| 18.8. Prise en charge des contrôleurs de groupe électrogène DSE - Deep Sea | 160 |
| 18.8.1. Introduction | 160 |
| 18.8.2. Configuration requise | 160 |
| 18.8.3. Installation et configuration | 160 |
| 18.9. Contrôleur DEIF | 162 |
| 18.9.1. Introduction | 162 |
| 18.9.2. Configuration requise | 162 |
| 18.9.3. Installation et configuration | 162 |
| 18.10. Assistance pour générateur Fischer Panda | 164 |
| 18.10.1. Introduction | 164 |
| 18.10.2. Configuration requise | 164 |
| 18.10.3. Installation et configuration | 165 |
| 18.10.4. Configuration et surveillance du dispositif GX | 166 |
| 18.10.5. Maintenance | 167 |
| 18.11. Générateur CC Hatz fiPMG | 168 |
| 18.11.1. Introduction | 168 |
| 18.11.2. Configuration requise | 168 |
| 18.11.3. Installation et configuration | 168 |
| 18.11.4. Maintenance | 169 |
| 18.11.5. Dépannage | 169 |
| 18.12. État du générateur et amélioration du suivi des heures de fonctionnement via une entrée numérique | 170 |
| 18.13. Câblage d'un générateur avec une interface à trois fils | 170 |
| 19. Rétablissement des paramètres d'usine par défaut et réinstallation de Venus OS. | 171 |
| 19.1. Procédure de réinitialisation des paramètres d'usine | 171 |
| 19.2. Réinstallation de Venus OS | 172 |

| | |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------|
| 20. Dépannage | 173 |
| 20.1. Codes d'erreur | 173 |
| 20.2. Questions fréquentes | 174 |
| 20.2.1. Q1 : Je ne parviens pas à allumer ou éteindre mon système Multi/Quattro | 174 |
| 20.2.2. Q2 : Ai-je besoin d'un BMV pour voir l'état de charge de la batterie ? | 174 |
| 20.2.3. Q3 : Je n'ai pas de connexion à Internet. où puis-je insérer une carte SIM ? | 174 |
| 20.2.4. Q4 : Puis-je connecter à la fois un dispositif GX et un VGR2/VER à un Multi/Convertisseur/Quattro ? | 175 |
| 20.2.5. Q5 : Puis-je connecter plusieurs Cerbo GX à un Multi/Convertisseur/Quattro ? | 175 |
| 20.2.6. Q6 : Les mesures de l'intensité (ampères) ou de la puissance indiquées sur mon appareil sont incorrectes. Cerbo GX | 175 |
| 20.2.7. Q7 : Une entrée de menu nommée « Multi » est affichée à la place du nom du produit VE.Bus. ... | 175 |
| 20.2.8. Q8 : Une entrée « Multi » est affichée dans le menu alors qu'aucun convertisseur, Multi ou Quattro n'est connecté. | 176 |
| 20.2.9. Q9 : Lorsque je saisis l'adresse IP du Cerbo GX dans mon navigateur, je vois une page web mentionnant Hiawatha ? | 176 |
| 20.2.10. Q10 : J'ai plusieurs chargeurs solaires MPPT 150/70 fonctionnant en parallèle. Auquel de mes chargeurs l'état du relais affiché dans le Cerbo GX menu correspondra-t-il ? | 176 |
| 20.2.11. Q11 : Combien de temps faut-il normalement pour effectuer la mise à jour automatique ? | 176 |
| 20.2.12. Q12 : J'ai un VGR avec rallonge IO, comment faire pour le remplacer par un Cerbo GX ? | 176 |
| 20.2.13. Q13 : Puis-je utiliser Remote VEConfigure, comme je le faisais avec le VGR2 ? | 176 |
| 20.2.14. Q14 : Le Blue Power Panel peut être alimenté par le réseau VE.Net. Puis-je faire de même avec un Cerbo GX ? | 176 |
| 20.2.15. Q15 : Quel protocole de communication le Cerbo GX utilise-t-il (ports TCP et UDP) ? | 176 |
| 20.2.16. Q16 : À quelle fonctionnalité correspond l'assistance à distance dans le menu Général ? | 177 |
| 20.2.17. Q17 : Dans la liste, je ne vois pas d'assistance pour les produits VE.Net. Sera-t-elle disponible à l'avenir. | 177 |
| 20.2.18. Q18 : Quel volume de données le Cerbo GX utilise-t-il ? | 177 |
| 20.2.19. Q19 : Combien de capteurs de courant alternatif puis-je connecter dans un même système VE.Bus ? | 177 |
| 20.2.20. Q20 : Problèmes avec le Multi qui ne démarre pas lorsque le Cerbo GX est connecté / Attention lors de l'alimentation du Cerbo GX avec la borne de sortie CA d'un convertisseur, Multi ou Quattro VE.Bus. | 177 |
| 20.2.21. Q21 : J'adore Linux, la programmation, Victron et le Cerbo GX. Puis-je aller plus loin ? | 178 |
| 20.2.22. Q22 : Puis-je rallonger le câble entre le Cerbo GX et le GX Touch 50 ou 70 ? | 178 |
| 20.2.23. Q23 : Le Multi redémarre sans cesse (après toutes les 10 secondes) | 178 |
| 20.2.24. Q24 : À quoi correspond l'erreur #42 ? | 179 |
| 20.2.25. Q25 : Mon dispositif GX redémarre de lui-même. Quelle est la cause de ce comportement ? | 179 |
| 20.2.26. Remarque concernant la licence publique générale | 180 |
| 21. Spécifications techniques | 181 |
| 21.1. Spécifications techniques | 181 |
| 21.2. Spécifications techniques | 182 |
| 21.3. Conformité | 183 |
| 22. Annexe | 184 |
| 22.1. RV-C | 184 |
| 22.1.1. DGN pris en charge | 184 |
| 22.1.2. RV-C out | 184 |
| 22.1.3. DGN 60928 Numéros d'identification uniques | 191 |
| 22.1.4. RV-C in | 191 |
| 22.1.5. Classes d'appareils | 191 |
| 22.1.6. Traduction d'instance | 192 |
| 22.1.7. Gestion des défauts et des erreurs RV-C | 192 |
| 22.1.8. Priorité des périphériques RV-C | 193 |
| 22.2. Cerbo GX Dimensions | 194 |
| 22.3. Registres de maintien Modbus pour le contrôleur ComAp InteliLite 4 | 194 |
| 22.4. Registres de maintien Modbus pour les contrôleurs de groupes électrogènes DSE pris en charge | 196 |

1. Consignes de sécurité



CONSERVEZ CES INSTRUCTIONS – Ce manuel contient des consignes importantes de sécurité et d'utilisation à respecter lors de l'installation, la configuration, l'utilisation et la maintenance.

- Lisez attentivement ce manuel avant d'installer ou d'utiliser le produit.
- Assurez-vous d'utiliser la dernière version du manuel. La version la plus récente est disponible sur la [page produit](#).
- Installez le produit dans un environnement résistant à la chaleur. Tenez-le à l'écart des produits chimiques, des pièces en plastique, des rideaux, des textiles ou de tout autre matériau inflammable.
- Utilisez cet équipement uniquement dans les conditions d'exploitation spécifiées. Ne l'utilisez pas dans un environnement humide ou mouillé.
- N'utilisez jamais le produit dans des zones présentant un risque d'explosion de gaz ou de poussières.
- Cet appareil ne doit pas être utilisé par des personnes (y compris des enfants) ayant des capacités physiques, sensorielles ou mentales réduites, ou un manque d'expérience ou de connaissances, sauf si elles sont encadrées ou correctement instruites.

2. Introduction

2.1. Qu'est-ce que le Cerbo GX ?

Le Cerbo GX est un puissant membre de la [gamme de produits GX](#), un centre de communication avancé pour la surveillance et le contrôle des systèmes énergétiques. Il dispose d'interfaces de communication étendues et peut être couplé à un écran tactile en option ([GX Touch 50](#) ou [GX Touch 70](#)) pour une expérience utilisateur optimisée.

Les dispositifs GX sont au cœur de toute installation Victron. Ils fonctionnent sous Venus OS et assurent une communication fluide entre tous les composants connectés : convertisseurs/chargeurs, chargeurs solaires, convertisseurs CC-CC et batteries.

Vous pouvez surveiller et contrôler votre système :

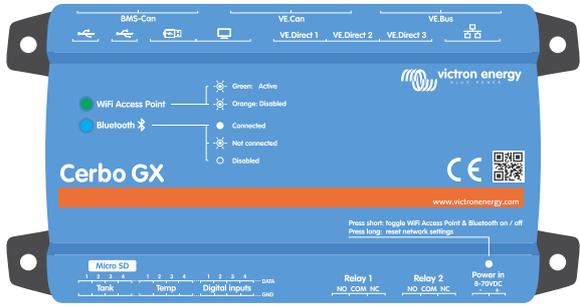
- À distance, via le [portail VRM \(Victron Remote Management\)](#) à l'aide d'une connexion Internet (voir [Accéder à la console à distance par VRM \[60\]](#)).
- Localement, via :
 - A [GX Touch série 50 et GX Touch série 70 \[8\]](#)
 - Un navigateur web (voir [Accès à la console à distance via le réseau local/WiFi \[59\]](#))
 - Une tablette ou un smartphone Android com me écran dédié (voir [Affichage WiFi GX sur Android](#))
 - Un écran multifonction (MFD) (voir [Intégration du Marine MFD par l'application \[102\]](#))
 - L'[application VictronConnect](#) via réseau local, WiFi ou Bluetooth (si pris en charge)
 - Le [point d'accès WiFi \[58\]](#) intégré

La [console à distance \[12\]](#) offre une interface centrale pour la surveillance et la configuration, accessible localement ou à distance.

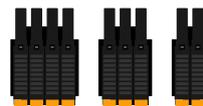
Le Cerbo GX prend également en charge la fonction [VRM : mise à jour à distance du micrologiciel](#) et permet de modifier la configuration à distance.

Remarque : ce manuel fait référence à la dernière version du micrologiciel. Vous pouvez vérifier la version installée dans le menu Appareil sous Paramètres → Micrologiciel (voir le chapitre [Mises à jour du micrologiciel \[76\]](#)). Si le dispositif GX n'est pas connecté à Internet, vous pouvez télécharger la version la plus récente du micrologiciel via [Victron Professional](#).

2.2. Que contient l'emballage ?

| | |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------|
| <p>Cerbo GX</p> |  |
| <p>Câble d'alimentation avec fusible en ligne et œillets de connexion M8 pour fixer à la batterie ou au jeu de barres CC.</p> |  |
| <p>Termineurs VE.Can (2 pièces)</p> |  |

Borniers pour tous les connecteurs de chaque côté :
3 x 4 broches, 2 x 3 broches, 1 x 2 broches

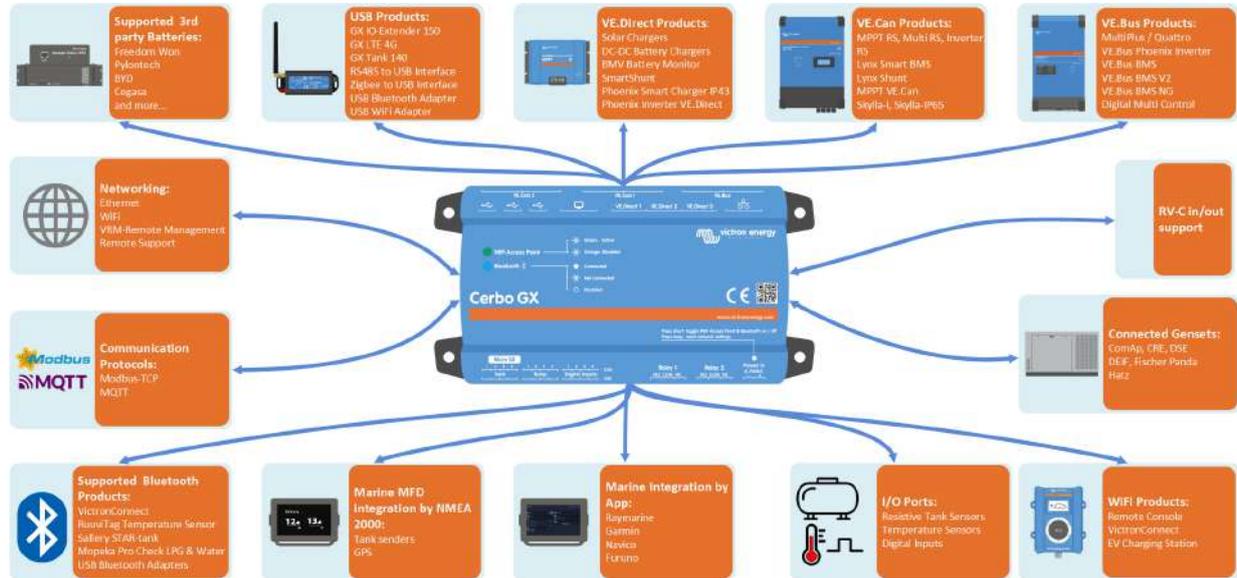


Cette vidéo explique comment procéder au déballage et donne un aperçu des interfaces :



3. Installation

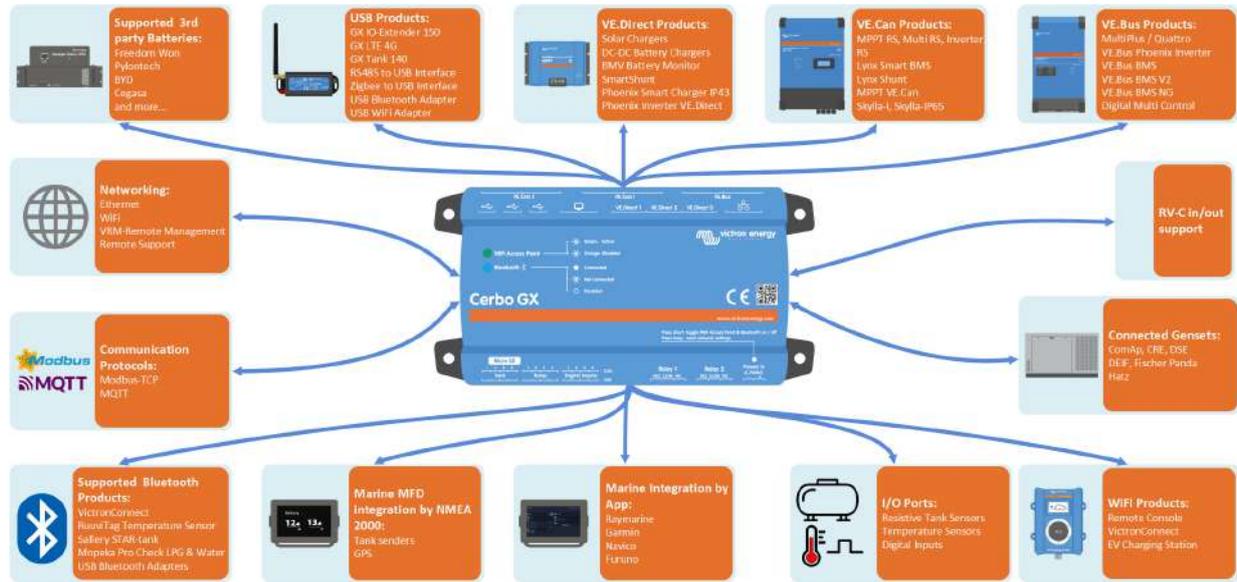
3.1. Aperçu des connexions Cerbo GX (PN BPP900450100)



| Ports de communication | IO | Autre |
|------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------|
| 3 x VE.Direct | 4 x entrées numériques | Fente pour carte microSD (32 Go max.) |
| 1 x VE.Can (non isolé) et 1 x BMS-Can | 4 x entrées de niveau de réservoir résistives | Port d'alimentation (8 - 70 VCC) |
| 1 x VE.Bus | 4 x entrées de détection de température | Port HDMI |
| Ethernet | 2 x relais programmables (NO, COM, NC - limite de courant : CC jusqu'à 30 VCC : 6 A/CC jusqu'à 70 VCC : 1 A/CA : 6 A, 125 VCA | |
| WiFi 2,4 GHz (802.11 b/g/n) avec point d'accès WiFi | | |
| Bluetooth Smart | | |
| 2 x ports hôtes USB + 1 x port USB alimentation uniquement | | |

Le Cerbo GX prend en charge un maximum de 15 appareils VE.Direct, qu'ils soient connectés via des ports VE.Direct ou USB. Cependant, cette limite peut être inférieure dans les systèmes complexes, par exemple ceux comportant plusieurs convertisseurs PV ou des convertisseurs synchronisés. Prévoyez toujours une marge de sécurité dans la conception de votre système pour garantir un fonctionnement fiable.

3.2. Cerbo GX MK2 (réf. BPP900450110 et BPP900451100) – Vue d'ensemble des connexions



| Ports de communication | IO | Autre |
|--------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------|
| 3 x VE.Direct | 4 x entrées numériques (avec comptage d'impulsions) | Fente pour carte microSD (32 Go max.) |
| 2 x ports VE.Can (VE.Can 1 isolé) | 4 x entrées de niveau de réservoir résistives | Port d'alimentation (8 - 70 VCC) |
| 1 x VE.Bus | 4 x entrées de détection de température | Port HDMI |
| Les prises RJ45 ont été tournées de 180 degrés pour faciliter le retrait des câbles. | 2 x relais programmables (NO, COM, NC - limite de courant : CC jusqu'à 30 VCC : 6 A/CC jusqu'à 70 VCC : 1 A/CA : 6 A, 125 VCA | |
| WiFi 2,4 GHz (802.11 b/g/n) avec point d'accès WiFi | | |
| Bluetooth Smart | | |
| 3 x ports hôtes USB (entièrement fonctionnels) | | |

3.3. Options de montage et accessoires

Les options de montage et les accessoires suivants sont disponibles à l'achat :

- Écrans GX Touch 50 et GX Touch 70
- Support mural pour GX Touch disponible en 5" et 7"
- Adaptateur GX Touch 50 pour découpe CCGX
- Écrans GX Touch 50 Flush et GX Touch 70 Flush
- Adaptateur pour montage sur rail DIN35
- Capteur de température Quattro, MultiPlus et dispositif GX

Veillez regarder cette vidéo pour découvrir toutes les options de montage :



3.4. Mise en marche du Cerbo GX

L'appareil est alimenté via le connecteur *Power in V+* et accepte une tension de 8 à 70 VCC. Il ne peut pas être alimenté par une autre connexion (par exemple Ethernet ou USB). Le câble d'alimentation fourni est équipé d'un fusible temporisé de 3,15 A.

Si la tension CC dépasse 60 V, le Cerbo GX est classé comme un « produit intégré ». L'installation doit empêcher l'utilisateur d'accéder aux bornes afin de respecter les normes de sécurité.

Alimentation avec un BMS VE.Bus

Si vous utilisez le Cerbo GX dans une installation équipée d'un BMS VE.Bus, connectez la borne *Power in V+* du Cerbo GX à la borne « *Load disconnect* » du BMS VE.Bus. Connectez les deux fils négatifs à la barre omnibus négative ou au négatif commun de la batterie. Cette étape n'est pas nécessaire avec les modèles BMS VE.Bus V2 et BMS VE.Bus NG, qui intègrent une sortie GX Power dédiée.

Important : alimentation via la borne AC-out d'un convertisseur VE.Bus, Multi ou Quattro

Alimenter un dispositif GX via un adaptateur secteur branché à la borne AC-out d'un appareil VE.Bus (convertisseur, Multi ou Quattro) peut provoquer un blocage du système :

- En cas de panne ou de redémarrage à froid, les appareils VE.Bus ne redémarrent pas, car le Cerbo GX n'est pas alimenté.
- Le Cerbo GX ne peut pas démarrer, car le convertisseur/chargeur est éteint, provoquant un cycle de blocage.

Solution temporaire :

débranchez brièvement le câble VE.Bus du dispositif GX pour permettre le redémarrage des produits VE.Bus.

Solution permanente :

modifiez le câblage RJ45. Voir la [FAQ Q20 \[177\]](#) pour plus de détails à ce sujet.

Recommandation :

Évitez d'alimenter le dispositif GX depuis la sortie AC-out d'un convertisseur/chargeur. En cas d'arrêt dû à une surcharge, une température élevée ou une basse tension batterie, le dispositif GX s'éteindra également, perdant toutes les fonctions de surveillance et l'accès distant. Il est fortement recommandé d'alimenter le dispositif GX directement depuis la batterie.

Considérations relatives à l'isolation

Le dispositif GX se connecte à divers composants du système. Pour éviter les boucles de masse, il est essentiel d'appliquer des pratiques d'isolation appropriées. Dans la majorité des cas, cela ne pose pas de problème, mais une conception correcte du système reste indispensable.

| Type de port | Cerbo GX | Cerbo GX MK2 | Ekrano GX | Venus GX |
|------------------------|-----------|--------------|-----------|-----------|
| VE.Bus | Isolé | Isolé | Isolé | Isolé |
| VE.Direct | Isolé | Isolé | Isolé | Isolé |
| VE.Can | Non isolé | 1) | 1) | Isolé |
| USB ³⁾ | Non isolé | Non isolé | Non isolé | Non isolé |
| Ethernet ²⁾ | Isolé | Isolé | Isolé | Isolé |

¹⁾ Le port VE.Can 1 est isolé galvaniquement, le port VE.Can 2 n'est pas isolé

²⁾ Le port Ethernet est isolé, à l'exception du blindage : utilisez des câbles UTP non blindés pour le réseau Ethernet.

³⁾ Les ports USB ne sont pas isolés. La connexion d'un dongle WiFi ou GPS ne pose pas de problème, car ces dispositifs ne sont pas alimentés par une source externe. Même en utilisant un concentrateur USB alimenté séparément, une boucle de masse peut survenir. Cependant, des tests approfondis ont démontré que cela n'affecte pas le bon fonctionnement du système.

Extension des ports USB

Le nombre de ports USB peut être augmenté à l'aide d'un concentrateur USB. Cependant, les ports USB intégrés disposent d'une puissance limitée.

Recommandation

Utilisez toujours des concentrateurs USB alimentés et sélectionnez des produits de haute qualité afin de minimiser les problèmes.

Pour augmenter le nombre d'appareils VE.Direct, vous pouvez utiliser un adaptateur VE.Direct vers USB. Veuillez [consulter ce document](#) pour connaître le nombre maximal d'appareils pouvant être connectés à différents dispositifs GX.

3.5. GX Touch série 50 et GX Touch série 70

Les séries [GX Touch 50](#) et [GX Touch 70](#) sont des accessoires d'affichage pour le Cerbo GX.

Disponibles en versions 5 pouces et 7 pouces, ils offrent deux options d'installation :

- montage sur le dessus ou montage mural.
- Montage par encastrement

Ces écrans ultra-fins et étanches offrent une vue d'ensemble instantanée du système et permettent un réglage rapide des paramètres. Leur installation simple offre une grande flexibilité pour concevoir un tableau de bord épuré et professionnel.

Aucune configuration n'est nécessaire. Une fois connecté, le dispositif GX affiche automatiquement la vue d'ensemble du système et les commandes du menu.

Options d'affichage

Les paramètres d'affichage sont disponibles via : Paramètres → Affichage et langue

Vous pouvez :

- Définir un délai d'extinction automatique de l'écran
- Activer la luminosité adaptative pour une meilleure visibilité

Fonctionnement de l'écran tactile

- Fonctionne par gestes du bout des doigts.
- Balayez pour faire défiler les menus.
- Appuyez pour sélectionner.
- La saisie de texte et de chiffres s'effectue à l'aide du clavier à l'écran.

Option de montage :

Selon le modèle, il est possible de monter le GX Touch de différentes manières :

GX Touch 50 et GX Touch 70

- **Montage en façade** : à l'aide des cadres de support fournis
- **Montage mural** : à l'aide du [support mural pour GX Touch](#) en option
- **Adaptation pour découpe CCGX (GX Touch 50 uniquement)** : à l'aide de l'[adaptateur GX Touch 50 en option pour découpe CCGX](#).

Capot de protection

Un cache de protection est disponible (inclus à partir du numéro de série HQ2242, et également disponible séparément, voir la [fiche technique](#) pour plus de détails). Il protège le GX Touch des rayons UV lors d'une exposition prolongée au soleil.

Remarque : Le cache de protection ne convient pas aux versions GX Touch 50 Flush et GX Touch 70 Flush.



GX Touch 50 Flush et GX Touch 70 Flush

Les modèles GX Touch Flush offrent plusieurs méthodes d'installation encadrée :

- Montage encadré avec joint en caoutchouc et supports

Utilisez le joint en caoutchouc, les supports, les extrémités filetées et les écrous à oreilles fournis. Cette méthode offre la meilleure résistance à la poussière et à l'eau.





Serrez les extrémités filetées et les écrous à ailettes uniquement à la main.

• Montage encastré avec adhésif

Montez directement sur la surface sous-jacente à l'aide de l'adhésif pré-appliqué. Les supports, les extrémités filetées et les écrous à ailettes ne sont pas nécessaires. L'indice de protection dépend de la qualité et de la planéité de la surface sous-jacente.

• Montage en relief (entièrement affleurant)

• Pour une finition entièrement affleurante, installez selon les dimensions du gabarit de perçage. Utilisez soit le joint en caoutchouc, soit l'adhésif pré-appliqué. L'indice de protection dépend des caractéristiques de la surface sous-jacente.



GX Touch 50 / 70 Flush



Accessoires inclus avec le GX Touch 50 / 70 Flush

Connexion du GX Touch 50 ou du GX Touch 70



Important : connectez le GX Touch au Cerbo GX avant de le mettre sous tension. La procédure recommandée consiste à débrancher le connecteur d'alimentation du Cerbo GX avant l'installation.

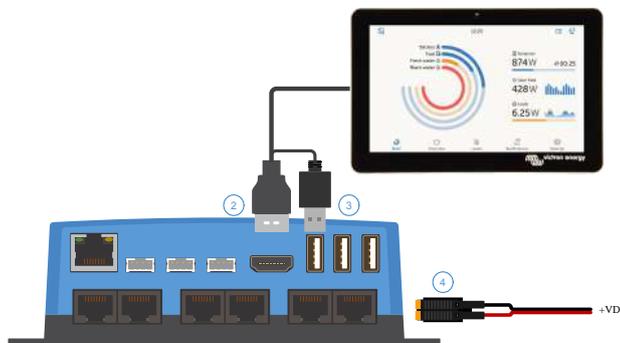
Aperçu de la connexion

Le GX Touch se connecte à l'aide d'un seul câble combiné comportant :

- Un connecteur HDMI (pour la vidéo)
- Un connecteur USB (pour l'alimentation)

Étapes d'installation

1. Installez l'écran tactile dans un endroit pratique.
2. Branchez le connecteur HDMI dans le port HDMI du Cerbo GX.
3. Connectez la fiche USB :
 - Si vous avez un Cerbo GX de première génération (réf. BPP900450100), connectez le connecteur USB au port USB situé juste à côté du port HDMI (ce port USB sert uniquement à alimenter l'écran tactile et n'a pas d'autre fonction). Si vous avez un Cerbo GX de deuxième génération (réf. BPP900450110 et BPP900451100), vous pouvez connecter le GX Touch à n'importe lequel des trois ports USB.
4. Rebranchez l'alimentation du Cerbo GX via le bloc de connexion d'alimentation à 2 broches.
5. Après le démarrage, la console à distance s'affiche sur le GX Touch.
6. Familiarisez-vous avec l'écran tactile et configurez les options d'affichage via : Paramètres → Affichage et langue



3.6. Désactivation du contrôle par saisie tactile

Pour restreindre l'accès au système GX, il est possible de désactiver le contrôle par saisie tactile de l'écran tactile GX Touch 50 ou 70 connecté. Cela permet de monter le GX Touch à la vue de l'opérateur tout en empêchant toute utilisation non autorisée visant à élever les niveaux d'accès.

Notez que cette fonction désactive uniquement le contrôle tactile/par souris. Sur la console à distance, vous pouvez toujours contrôler l'appareil à l'aide du clavier.

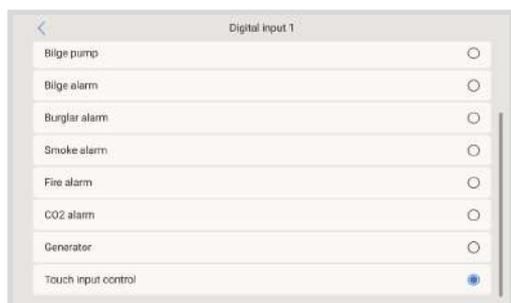
Il y a deux façons de désactiver la fonction tactile de l'écran :

1. En utilisant un bouton-poussoir momentané raccordé à l'une des entrées numériques
2. En utilisant un clavier USB externe raccordé au Cerbo GX. La fonction tactile peut alors être activée ou désactivée en appuyant sur la touche [Pause/Break](#).

Si vous souhaitez utiliser cette fonction, assurez-vous que les ports USB et tout clavier USB connecté ne soient pas physiquement accessibles, afin d'empêcher toute activation non autorisée du contrôle tactile.

Désactivation du contrôle par saisie tactile à l'aide d'un bouton-poussoir momentané

Sur les dispositifs GX avec entrées numériques, vous pouvez configurer l'une des entrées pour contrôler la fonctionnalité tactile à l'aide d'un bouton-poussoir externe momentané.



Étapes de configuration

1. Accédez à Paramètres → E/S → Entrées numériques → Entrée numérique [numéro de l'entrée numérique].
2. Activez le contrôle par saisie tactile

Fonctionnement

- Première pression : La saisie tactile est désactivée.
 - Aucune interaction tactile n'est possible.
 - L'écran s'éteint après le délai configuré dans Paramètres → Affichage et langue → Durée d'extinction de l'écran.
 - Toucher l'écran le réactive, mais la saisie tactile reste désactivée.
- Deuxième pression : La saisie tactile est réactivée.

Important : appuyer sur le bouton met la broche GPIO à la masse. N'appliquez pas de tension aux broches GPIO.

Désactivation du contrôle par saisie tactile à l'aide d'un clavier USB externe

Pour contrôler la saisie tactile à l'aide d'un clavier externe :

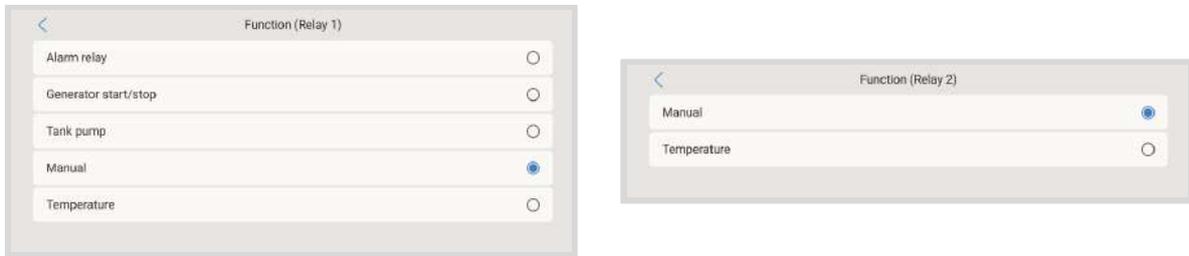
1. Connectez un clavier USB à l'un des ports USB du dispositif GX.
2. Appuyez sur la touche Pause/Break pour activer ou désactiver la saisie tactile.

Pour les claviers sans touche Pause/Break, utilisez l'une des combinaisons de touches de remplacement mentionnées dans [cet article Wikipedia](#).

3.7. Connexions du relais

Le Cerbo GX dispose d'une fonctionnalité de relais sans potentiel normalement ouvert (NO) et normalement fermé (NC). Cette fonctionnalité peut être programmée dans le menu du dispositif GX via : Paramètres → Relais → Fonction.

Le relais 1 est particulièrement important, car il peut être utilisé non seulement pour le déclenchement manuel ou basé sur la température [74] (comme le relais 2), mais aussi comme [alarme](#) [61], commande de [démarrage/arrêt du générateur](#) [142] ou [relais de pompe de réservoir](#) [61].



Si la fonction du relais est configurée comme relais d'alarme, il est possible d'inverser la polarité du relais via un menu supplémentaire. Par défaut, le relais est défini comme étant normalement ouvert (NO). Remarque : passer à une polarité normalement fermée (NC) entraînera une consommation électrique légèrement supérieure du dispositif GX.



! Veillez à respecter les limites de tension et de courant des relais telles que spécifiées dans le [Spécifications techniques](#) [181].

4. L'interface utilisateur

4.1. Présentation de l'interface utilisateur

Pour suivre ce manuel, assurez-vous que l'interface utilisateur « Nouvelle interface utilisateur » est activée sur votre dispositif GX : Paramètres → Affichage et langue → Interface utilisateur.

L'interface utilisateur propose une présentation claire et intuitive, facilitant la navigation et améliorant la visibilité des données.

Fonctions

- **Console à distance** : Console à distance : Fonctionne localement dans votre navigateur (via le LAN ou le portail VRM) et communique directement avec le dispositif GX.
- **Modes clair et sombre** : Optimisés pour différentes conditions d'éclairage. Le mode sombre est activé par défaut.



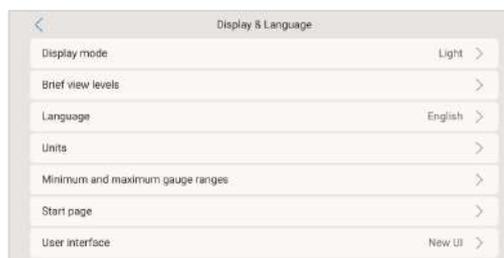
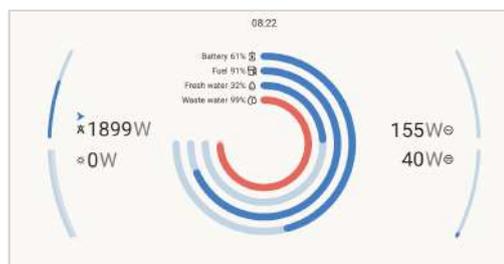
4.2. La page Résumé

La page Résumé fournit un aperçu clair des données clés du système via un widget personnalisable en forme d'anneau.

Les barres circulaires configurables à gauche de la page Résumé indiquent la puissance importée/exportée du réseau, la production solaire, et, si disponible, la puissance de sortie de l'alternateur depuis des dispositifs compatibles tels que le Wakespeed WS500 ou l'Orion XS. Le widget central affiche l'état du stockage d'énergie et, si configuré, le niveau du réservoir. Les widgets circulaires à droite donnent un aperçu de la consommation électrique.

Les paramètres de la page Résumé peuvent être configurés dans le menu Affichage et langue.

- Pour configurer les anneaux : Accédez à Paramètres → Affichage et langue → Niveaux de la vue Résumé et définissez chaque anneau pour afficher l'état de charge de la batterie ou tout type de fluide disponible.
- Pour régler les unités des anneaux : Accédez à Paramètres → Affichage et langue → Unités de la vue Résumé et choisissez entre volume ou pourcentage.
- Pour modifier l'affichage des unités de puissance, température et volume : Accédez à Paramètres → Affichage et langue → Unités.



4.3. La page Vue d'ensemble

La mise en page fournit une vue complète du système en un seul endroit, facilitant la surveillance, le contrôle et la gestion.

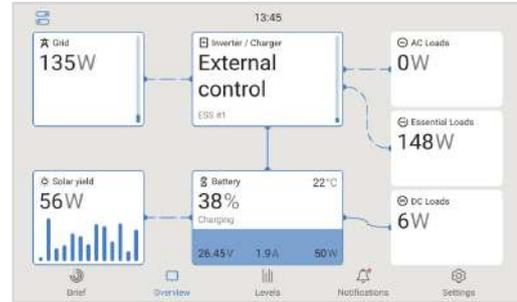
La page Vue d'ensemble est divisée en trois sections :

- À gauche : Widgets pour les sources d'énergie : réseau électrique, chargeurs solaires, générateurs CC, alternateurs, éoliennes
- Centre : Stockage et conversion d'énergie
- À droite : Vue d'ensemble des consommateurs : consommateurs CA, EVCS, consommateurs essentiels et consommateurs CC.

Un bouton situé en haut à gauche (accessible depuis n'importe quelle page) ouvre le panneau de contrôle pour un accès rapide à :

- Commandes ESS
- Commandes de démarrage/arrêt du générateur
- Commandes du convertisseur/chargeur
- Commandes du chargeur
- Commandes du convertisseur

Tous les éléments entourés d'un cadre bleu sont interactifs et ouvrent une vue détaillée.



4.4. Profil de sécurité du réseau

Le paramètre de profil de sécurité du réseau permet de contrôler la manière dont les données sont échangées localement (Ethernet ou WiFi) et à distance (via le portail VRM).

Trois profils sont disponibles :

| 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</u> and <u>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 | | |

- * Lors d'une mise à jour depuis une version antérieure à la v3.50, le profil est défini automatiquement en fonction des anciens paramètres réseau et de console à distance. Les nouveaux appareils livrés avec la version v3.50 ou ultérieure sont réglés par défaut sur Sécurisé.
- ** Tout accès via http est redirigé vers son équivalent https.
- *** Sur les nouveaux appareils livrés avec la version v3.50 ou ultérieure, le mot de passe par défaut correspond au code PIN Bluetooth aléatoire à six chiffres imprimé sur le boîtier du dispositif GX. Lors de la mise à niveau d'un dispositif GX existant, le profil de sécurité est automatiquement configuré pour correspondre aux paramètres définis par l'utilisateur, comme l'activation de la console à distance via LAN et la protection par mot de passe.

Les modifications du profil de sécurité peuvent être effectuées dans le menu Paramètres → Général → Profil de sécurité du réseau.



Détails du profil de sécurité du réseau

- Le paramètre Profil de sécurité du réseau s'applique exclusivement à l'accès réseau local. Il n'affecte pas l'accès physique au dispositif ni le paramètre de niveau d'accès à l'écran (Utilisateur/Utilisateur et installateur), qui sont configurés séparément.
- Lors de l'accès à la console à distance via le réseau local en HTTPS, le navigateur affiche un avertissement de certificat. Celui-ci doit être accepté pour continuer.
- Une fois connecté à la console à distance via le réseau local ou WiFi, la session du navigateur reste active pendant 365 jours avant qu'une nouvelle connexion ne soit requise.
- Pour vous déconnecter manuellement, accédez à Paramètres → Général → Déconnexion dans la console à distance.

Récupération d'un mot de passe d'accès au réseau perdu

Si le mot de passe d'accès au réseau est perdu, celui-ci peut être réinitialisé à l'aide de l'une des méthodes suivantes, selon le modèle du dispositif GX :

- Maintenez le bouton-poussoir physique enfoncé pour réinitialiser tous les mots de passe, y compris le mot de passe d'accès au réseau. Après le redémarrage, le mot de passe sera réinitialisé à la valeur par défaut (si le dispositif a été livré avec un mot de passe). Pour les dispositifs sans mot de passe préinstallé, cette action désactivera le mot de passe d'accès au réseau.
- Insérez une clé USB configurée comme clé « Réinitialisation des paramètres d'usine par défaut » et redémarrez le dispositif. Reportez-vous à [Procédure de réinitialisation des paramètres d'usine \[171\]](#) pour obtenir des instructions sur la création de la clé USB.

Remarques :

- Vous pouvez modifier le mot de passe du dispositif ; il doit comporter au moins 8 caractères.
- Le code PIN Bluetooth reste fixe à six chiffres, conformément aux normes Bluetooth.

5. Connexion des produits Victron

5.1. Multi/Quattro/Convertisseurs VE.Bus

À des fins de concision, nous désignerons tous les Multi, Quattro et convertisseurs par le terme générique de produits *VE.Bus*.

Compatibilité avec les dispositifs GX

Le micrologiciel VE.Bus le plus ancien pris en charge par le Cerbo GX est la version 111.

Le tableau ci-dessous indique la compatibilité en fonction de la version du microprocesseur du dispositif VE.Bus :

| Microprocesseur de l'appareil VE.Bus | Prise en charge du dispositif GX |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------|
| 18xxxxxx | Non |
| 19xx111 | Oui |
| 20xx111 | Oui |
| 26xxxxxx | Oui |
| 27xxxxxx | Oui |
| Remarques : | |
| <ul style="list-style-type: none"> • Les deux premiers chiffres indiquent la version du microprocesseur. • Les trois chiffres suivants indiquent la version du micrologiciel VE.Bus. | |

Utilisation de la borne d'allumage/arrêt à distance

Pour les Multi, Quattro et EasySolar :

- Il n'est pas possible d'utiliser la borne d'allumage/arrêt à distance avec un dispositif GX.
- Conservez la connexion d'usine : fil entre la borne gauche et la borne centrale.
- Si vous devez désactiver le système, utilisez l'[assistant commutateur de sécurité](#).

Remarque : Cette limitation ne s'applique pas aux modèles suivants : MultiPlus-II, Quattro-II et EasySolar-II. Ces appareils prennent en charge la fonction d'allumage/arrêt à distance avec les dispositifs GX.

Connexions système



Ne confondez pas les ports VE.Bus d'un dispositif GX avec les ports Ethernet ou VE.Can/BMS-Can.

Produits VE.Bus unique

- Connectez-vous à l'un des ports VE.Bus du dispositif GX.
- Utilisez un câble RJ45 UTP standard (voir la [liste de prix](#)).



Laissez tous les ports VE.Bus inutilisés ouverts. N'insérez pas les terminaisons VE.Can RJ45 bleues dans ces ports.

Systèmes VE.Bus parallèles, en phase divisée et triphasés

- Pour connecter plusieurs produits VE.Bus configurés en parallèle, en biphasé ou en triphasé, connectez le premier ou le dernier produit de la chaîne VE.Bus à un port VE.Bus du dispositif GX.
- Utilisez un câble RJ45 UTP standard (voir la [liste de prix](#)).



Laissez tous les ports VE.Bus inutilisés ouverts. N'insérez pas les terminaisons VE.Can RJ45 bleues dans ces ports.

Systèmes VE.Bus avec batteries au lithium et BMS VE.Bus (v1 uniquement)

Ce qui suit s'applique uniquement au BMS VE.Bus V1, à ne pas confondre avec ses successeurs, le BMS VE.Bus V2 ou le BMS VE.Bus NG.

Branchement du dispositif GX

- Connectez le dispositif GX à la prise VE.Bus du MultiPlus/Quattro, et non à la prise du panneau à distance.
- Vous pouvez également le connecter à l'un des autres Multi/Quattro du système.
- Il est possible de combiner un MultiPlus/Quattro avec un BMS VE.Bus et un tableau de commande Digital Multi Control (DMC). Connectez simplement le DMC à la prise RJ45 du BMS VE.Bus étiquetée « *Remote panel* ».

Limitations

- La commande marche/arrêt/chargeur uniquement est automatiquement désactivée dans le menu du dispositif GX lorsqu'un BMS VE.Bus est détecté.
- Il est possible de combiner un MultiPlus/Quattro avec un BMS VE.Bus et un tableau de commande Digital Multi Control. Connectez simplement le Tableau de commande numérique Multi Control à la prise RJ45 « *Remote panel* » du contrôleur de batterie VE.Bus.
- Les paramètres de limite de courant d'entrée restent disponibles via le dispositif GX, même en présence d'un BMS VE.Bus.

Arrêt automatique en cas de batterie faible

- Pour activer l'arrêt automatique du dispositif GX en cas de batterie faible :
 - Connectez la borne Power in V+ du dispositif GX à la sortie de déconnexion de consommateur du BMS VE.Bus.
 - Assurez-vous que le dispositif GX et le BMS VE.Bus partagent la même masse batterie (GND).

Combiner le Cerbo GX à un Tableau de commande numérique Multi Control

Un dispositif GX et un tableau de commande Digital Multi Control (DMC) peuvent être connectés au même système VE.Bus. Cependant, veuillez noter :

- Les commandes marche/arrêt et chargeur uniquement du dispositif GX sont désactivées lorsqu'un DMC est présent.
- La limite de courant d'entrée est réglée via le tableau de commande Digital Multi Control. Ce réglage a priorité sur celui du dispositif GX. Il ne peut pas être ajusté depuis le dispositif GX dans cette configuration.

Connecter plusieurs systèmes VE.Bus à un seul CCGX Cerbo GX

Un seul système VE.Bus peut être connecté directement aux ports VE.Bus intégrés du dispositif GX. Pour connecter des systèmes supplémentaires, envisagez les options suivantes :

Option 1 : Utilisez une interface MK3-USB

Cette méthode permet de rendre plusieurs systèmes visibles, mais avec des fonctionnalités limitées :

- Seul le système connecté aux ports VE.Bus intégrés du dispositif GX contribue aux données affichées sur les pages Vue d'ensemble.
- Tous les systèmes connectés apparaissent dans la liste des appareils et sont inclus dans les statistiques énergétiques VRM.
- Le contrôle DVCC et ESS ne s'applique qu'au système connecté directement aux ports VE.Bus intégrés.
- Les systèmes supplémentaires connectés via MK3-USB ne prennent pas en charge le contrôle DVCC et suivent leur propre configuration interne pour la charge et la décharge.
- La logique de démarrage/arrêt du générateur s'applique uniquement au système directement connecté.
- Pour les systèmes ESS, seul le système connecté aux ports VE.Bus intégrés participe aux mécanismes ESS. Les autres systèmes sont uniquement visibles dans la liste des appareils.

Option 2 : Utilisez l'interface VE.Bus vers VE.Can (ASS030520105)

- **Non recommandé** – ce produit est obsolète.
- Nécessite une interface par système VE.Bus.
- Le réseau VE.Can doit être correctement terminé et alimenté. Pour plus de détails, consultez le [livre blanc sur la communication de données](#), Q17.

Fonctions supplémentaires fournies par un dispositif GX aux produits VE.Bus

Lorsque le dispositif GX est connecté à Internet, les fonctions suivantes sont disponibles :

- Configuration à distance via VRM – Consultez le [manuel Remote VE.Configure](#) pour plus d'informations, la configuration système requise et les étapes spécifiques pour accéder à cette fonctionnalité.
- Mises à jour à distance du micrologiciel VE.Bus – Consultez le manuel [Mise à jour à distance du micrologiciel VE.Bus](#).

5.2. Contrôle de consommateurs CA



Tous les [types de compteurs d'énergie](#) pris en charge peuvent se voir attribuer le rôle de compteur CA.

Pour ce faire, accédez à : Paramètres → Compteurs d'énergie → [your_energy_meter] → Rôle, puis sélectionnez Compteur CA comme rôle (alternatives : Réseau, Convertisseur PV, Générateur).



Veillez noter que ces consommateurs mesurés ne sont pas utilisés dans les calculs, mais uniquement pour le contrôle.

5.3. Contrôleurs de batterie, MPPT, Orion XS et chargeurs Smart IP43 avec port VE.Direct

Les appareils dotés d'un port VE.Direct — tels que les contrôleurs de batterie BMV, les chargeurs solaires MPPT, l'Orion XS et les chargeurs Smart IP43 — peuvent être connectés directement à un dispositif GX via VE.Direct.

Deux types de câbles VE.Direct sont disponibles :

1. Câbles VE.Direct droits – Référence ASS030530xxx
2. Câbles VE.Direct coudés – Référence ASS030531xxx, conçus pour minimiser l'espace derrière les panneaux de montage



Les câbles VE.Direct ont une longueur maximale de 10 m et ne peuvent pas être rallongés. Pour des distances plus longues, utilisez une [interface VE.Direct vers USB](#) avec une rallonge USB active.

Interface VE.Direct vers VE.Can (utilisation limitée)

L'interface VE.Direct vers VE.Can ne peut être utilisée qu'avec certains appareils :

- BMV -700
- BMV-702

⚠ Non compatible avec :

- BMV-712
- Chargeurs solaires MPPT
- Convertisseurs VE.Direct

Cette interface ne convertit pas les données de ces dispositifs en messages CAN-bus.

Si vous utilisez l'interface VE.Direct vers VE.Can :

- Assurez-vous que le réseau VE.Can est terminé et alimenté.
- Consultez la question Q17 du [livre blanc Victron sur la communication de données](#) pour les instructions d'alimentation.



Cette interface est obsolète et non recommandée pour les nouvelles installations.

Connecter à votre Cerbo GX plus d'appareils VE.Direct qu'il y a de ports VE.Direct physiques disponibles

Si vous devez connecter plus d'appareils VE.Direct qu'il y a de ports VE.Direct physiques disponibles, les options suivantes sont disponibles :

- Utilisez l'interface [VE.Direct vers USB](#).
- Utilisez un concentrateur USB si vous avez besoin de ports supplémentaires.

Reportez-vous à la section [Aperçu des connexions \[4\]](#) pour plus de détails sur le nombre maximum d'appareils VE.Direct pouvant être connectés.

Remarques concernant les anciens modèles MPPT VE.Direct

Certains anciens modèles, comme le MPPT 70/15, ne sont pas compatibles avec les dispositifs GX à moins de respecter une révision matérielle minimale :

- L'appareil doit dater de l'année/semaine 1308 ou être plus récent.
- La mise à jour du micrologiciel ne corrige pas l'incompatibilité des anciens modèles.

Pour identifier votre modèle :

- Vérifiez le numéro de série imprimé à l'arrière de l'appareil.
- Exemple : HQ1309DER4F signifie 2013, semaine 09 : le modèle est compatible.

5.3.1. Mode de contrôle de la charge CC

Vous pouvez utiliser un SmartShunt ou un BMV-712 pour surveiller des circuits CC individuels au lieu de l'ensemble du système de batteries. Pour ce faire, modifiez le réglage du mode de surveillance de Surveillance de batterie vers Compteur d'énergie CC via VictronConnect.

Types de compteurs CC disponibles

Une fois le mode Compteur d'énergie CC activé, vous pouvez attribuer les types suivants dans VictronConnect :

- Sources : Chargeur solaire, Chargeur éolien, Générateur à arbre, Alternateur, Pile à combustible, Générateur hydraulique, Convertisseur CC-CC, Chargeur CA, Source générique
- Consommateurs : Consommateur générique, Propulsion électrique, Réfrigérateur, Pompe à eau, Pompe de cale, Système CC, Convertisseur, Chauffe-eau

Intégration avec les dispositifs GX

Une fois connecté au Cerbo GX, le type de compteur sélectionné, ainsi que le courant (A) et la puissance (W), s'affichent dans l'interface utilisateur et sont transmis au portail VRM pour la surveillance à distance.

Cas particulier : Type « Système CC »

Lorsqu'il est configuré comme type « Système CC », le Cerbo GX fournit des fonctionnalités avancées au-delà de la simple journalisation des données :

1. L'affichage de puissance du système CC agrège les mesures de tous les SmartShunts configurés avec le type Système CC. Cela permet la gestion de systèmes répartis, comme des systèmes CC dans les deux coques d'un catamaran.
2. La limitation du courant de charge DVCC est ajustée dynamiquement : Le dispositif GX compense les consommateurs CC lors du réglage des limites de courant de charge pour les Multi, les Quattro et les chargeurs solaires. Par exemple :
 - Si un consommateur CC de 50 A est mesuré
 - Et que la batterie signale une CCL (limite de courant de charge) de 25 A
 - Alors le système définit une limite de 75 A pour les sources de charge → Cela permet un comportement de charge optimisé pour les yachts, les camping-cars, les autocars et d'autres systèmes avec des consommateurs CC importants.

Remarques et limitations :

- Cette fonctionnalité est uniquement prise en charge par les SmartShunt et BMV-712. Elle n'est pas disponible sur les BMV-700 ou BMV-702.
- Le mode de surveillance doit être configuré à l'aide de VictronConnect, directement sur le SmartShunt ou le BMV-712. Pour les instructions de configuration, consultez le manuel du BMV-712 ou du SmartShunt disponible sur la [page produit du contrôleur de batterie](#).
- La fonctionnalité NMEA 2000-out ne prend pas en charge les types de compteurs CC. Par exemple, si un SmartShunt est configuré pour surveiller un alternateur, ces données ne seront pas disponibles via NMEA 2000.

5.4. Appareils VE.Can

Pour connecter un produit avec un port VE.Can, utilisez un [câble RJ45 UTP standard](#) (disponible avec des connecteurs droits et coudés).

Important :

terminez le réseau VE.Can à ses deux extrémités à l'aide de [terminaisons VE.Can](#). Un sachet contenant deux terminaisons est fourni avec chaque produit VE.Can. Des terminaisons supplémentaires sont [disponibles séparément](#).

Remarques sur la compatibilité

- Le MPPT 150/70 doit utiliser le micrologiciel v2.00 ou une version ultérieure pour être compatible avec les dispositifs GX.
- Un panneau de commande Skylla-i et un panneau Ion Control peuvent être utilisés avec les dispositifs GX.
- Tous les appareils VE.Can alimentent le réseau VE.Can, aucune alimentation VE.Can séparée n'est donc nécessaire.
- Les convertisseurs de protocole (par exemple, interface VE.Bus vers VE.Can, interface BMV vers VE.Can) n'alimentent pas le réseau VE.Can.

Prise en charge de VictronConnect-Remote (VC-R)

Les produits VE.Can suivants prennent en charge VictronConnect-Remote (VC-R), ce qui permet la configuration et la surveillance via le po VRM. Pour plus de détails, consultez le [manuel VictronConnect](#).

| Produit VE.Can | VC-R | Remarques |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------|------------------------------------------------------------------------------------|
| Lynx Shunt VE.Can | Oui | - |
| Lynx Smart BMS, Lynx BMS NG | Oui | - |
| Inverter RS, Multi RS et MPPT RS | Oui | Ils possèdent également VE.Direct mais doivent être connectés via VE.Can pour VC-R |
| MPPT VE.Can Blue/Smart Solar ^[1] | Oui | Modèles Tr et MC4 |
| Skylla-i et Skylla-IP44/IP65 | Oui | Nécessite le micrologiciel v1.11 |
| ^[1] Tous les chargeurs solaires VE.Can sauf le très ancien (gros boîtier rectangulaire avec écran) BlueSolar MPPT VE.Can 150/70 et 150/85 | | |

5.5. Interfaces VE.Can et BMS-Can

Le Cerbo GX dispose de deux interfaces CAN-bus, chacune avec deux ports RJ45. Ils sont **indépendants** du point de vue des données et des appareils connectés. Selon le modèle (Cerbo GX ou Cerbo GX MK2), ces ports ont des capacités différentes.

Pour les différences spécifiques selon le modèle, consultez la section [Aperçu des connexions \[4\]](#).

Identification

- Cerbo GX (BPP900450100) :
 - Ports étiquetés VE.Can et BMS-Can
 - Étiquettes imprimées sur le dessus de l'appareil
 - Affichés dans le menu de service de la console à distance GX comme « VE.Can » et « BMS-Can »
- Cerbo GX MK2 (BPP900450110 / BPP900451100) :
 - Ports étiquetés VE.Can 1 et VE.Can 2
 - Unités identiques, différant uniquement par le pays d'origine
 - Affichés dans le menu de service de la console à distance GX comme « VE.Can 1 » et « VE.Can 2 »

Différences principales

Cerbo GX (modèle original) :

- 1 × port VE.Can (non isolé)
- 1 × port BMS-Can (non configurable, fixé à 500 kbit/s)

Cerbo GX MK2 :

- 2 × ports VE.Can entièrement configurables (VE.Can 1 est isolé)
- Les deux ports peuvent être réglés sur :

- VE.Can (250 kbit/s, par défaut)
- BMS-Can (500 kbit/s)
- BMS CAN-bus (250 kbit/s).
- Autres profils CAN pris en charge (par ex. RV-C)

Directives d'utilisation

- VE.Can (250 kbit/s, par défaut)
 - Pour les appareils Victron tels que :
 - MPPT VE.can
 - Skylla-IP65
 - Lynx Shunt VE.Can
 - Lynx Smart BMS et Lynx Smart BMS NG
 - Terminez les deux extrémités à l'aide des terminaisons VE.Can fournies.
- BMS-Can (500 kbit/s)
 - À utiliser avec les batteries lithium gérées (telles que BYD, Pylontech, Freedomwon)
 - Terminez le côté Cerbo GX avec la terminaison fournie.
 - Suivez les instructions du fabricant de la batterie pour la terminaison côté batterie.

Important

- VE.Can et BMS-Can ne doivent pas partager le même bus.
- Si les deux sont nécessaires, utilisez un dispositif GX disposant de deux bus CAN séparés (par exemple, Cerbo GX MK2 ou Ekran GX).

Configuration des ports

- Accès via la console à distance :
 - Paramètres → Services → Port VE.Can 1 / 2 → Profil CAN-bus
- Paramètres par défaut :
 - VE.Can : 250 kbit/s
 - BMS-Can (si présent) : 500 kbit/s - → Il n'est pas possible de définir une autre vitesse ou de désactiver le port BMS-Can.

Remarques

- Certaines unités BMS utilisent un profil CAN-bus BMS à 250 kbit/s. Connectez-les à un port VE.Can et sélectionnez le profil approprié : VE.Can & CAN-bus BMS (250 kbit/s).
- N'utilisez que des batteries figurant dans la [liste de compatibilité](#) Victron pour garantir une communication correcte. Les autres ne sont pas prises en charge.
- Les prises RJ45 du Cerbo GX MK2 sont pivotées pour faciliter le retrait des câbles.

5.6. Inverter RS, Multi RS et MPPT RS

Les Inverter RS, Inverter RS Solar et Multi RS sont équipés des interfaces VE.Direct et VE.Can. Cependant, pour ces produits :

- Un dispositif GX doit être connecté via VE.Can.
- VE.Direct ne peut pas être utilisé pour connecter ces appareils à un système GX.

L'interface VE.Direct sur ces modèles est destinée uniquement à la programmation, à l'aide d'un adaptateur VE.Direct vers USB.

Exception : MPPT RS

le MPPT RS peut être connecté à un dispositif GX via VE.Direct ou VE.Can, en fonction des exigences du système et des ports disponibles.

5.7. Série BMV-600

- Connectez le BMV-600 à l'aide du câble VE.Direct vers BMV-60xS. (ASS0305322xx).

5.8. Boîte de liaison CC

- Connectez le boîtier DC Link à l'aide du câble RJ12 fourni. Connectez ensuite le BMV-700 au Cerbo GX.

5.9. Adaptateur pour émetteur de jauge résistif VE.Can

Pour plus d'informations sur l'adaptateur de capteur de réservoir résistif VE.Can, voir la [page produit correspondante](#).

Directives de connexion

- Utilisez un [câble RJ45 UTP standard](#) pour connecter l'adaptateur au réseau VE.Can.
- terminez le réseau VE.Can à ses deux extrémités à l'aide de terminaisons VE.Can.
Un sachet contenant deux terminaisons est fourni avec chaque produit VE.Can.
Des terminaisons supplémentaires sont disponibles [séparément](#) (réf. ASS030700000).
- Assurez-vous que CAN-bus est alimenté.
Consultez le [chapitre Alimentation du manuel de l'adaptateur de capteur de niveau de réservoir](#) pour plus de détails.

5.10. Connexion d'un GX Tank 140

Le GX Tank 140 est un accessoire destiné à la gamme de produits de surveillance système Victron GX. Il prend en charge jusqu'à quatre capteurs de niveau de réservoir, dont les mesures sont visibles localement sur le dispositif GX et à distance via le portail VRM.

Compatibilité des entrées

Le GX Tank 140 prend en charge :

- Capteurs de courant (4–20 mA)
- Capteurs de tension (0–10 V)

Connexion et alimentation

- L'appareil se connecte au système GX via USB, ce qui permet également de l'alimenter. Aucune alimentation externe n'est requise pour le GX Tank lui-même.
- Pour simplifier l'installation, deux des quatre entrées fournissent une alimentation intégrée de 24 V pour alimenter des capteurs compatibles.
- Les deux autres entrées nécessitent une alimentation externe, à fournir via la borne d'entrée d'alimentation, avec les sorties protégées par fusibles fournies.

Options de configuration

- Les limites supérieure et inférieure sont configurables, ce qui permet la compatibilité avec des capteurs à échelle partielle (par exemple : 0–5 V).
- Pour les applications maritimes, les données de niveau de réservoir peuvent être transmises via NMEA 2000, permettant leur affichage sur des équipements tiers tels que des écrans multifonctions (MFD).

Pour les détails techniques complets, consultez la documentation disponible sur la [page produit du GX Tank 140](#).



5.11. Raccordement des capteurs de température Victron câblés

Les capteurs de température Victron peuvent être utilisés pour mesurer et surveiller diverses sources de température, pas uniquement les batteries. La plage de mesure prise en charge est de -40 °C à $+70\text{ °C}$.

Pour connaître l'emplacement et le nombre d'entrées de capteurs de température, consultez le [Schéma de raccordement \[4\]](#).

Capteur compatible

Le capteur correct à utiliser est le : [ASS000001000 – Capteur de température pour Quattro, MultiPlus et dispositifs GX](#)

Remarque : Ce n'est pas le capteur de température BMW, qui n'est pas compatible avec ces entrées.

Remarques supplémentaires

- Bien que le capteur ressemble à une cosse de batterie, il n'a pas besoin d'être installé sur une batterie.
- Les capteurs ne sont pas inclus avec le dispositif GX et doivent être commandés séparément.

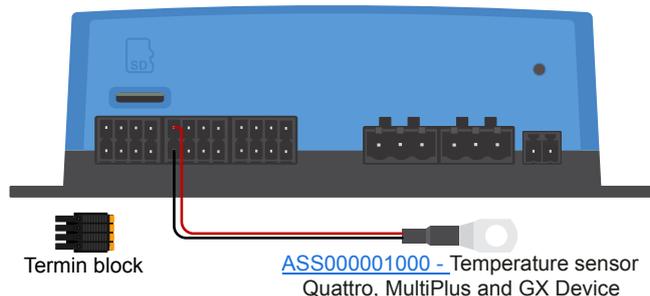
Connexion physique des capteurs de température

Pour connecter les capteurs de température :

- Le fil du capteur doit être muni d'une cosse ou d'au moins 10 mm de cuivre dénudé pour assurer un bon contact dans le connecteur à bornier amovible.
- Insérez le fil complètement dans le bornier.
- Pour libérer le fil, appuyez sur la languette orange du connecteur.

Polarité des fils

- Fil rouge → borne supérieure
- Fil noir → borne inférieure



Les capteurs sont activés (et désactivés) dans le menu Paramètres -> E/S -> Entrées analogiques de la configuration du dispositif GX.

Une fois activées, la valeur du capteur de température est visible dans la liste des appareils, et elle est également enregistrée dans le VRM.

Remarque : Les modèles Ekrano GX et Venus GX disposent de deux entrées de température, tandis que le Cerbo GX en a quatre.

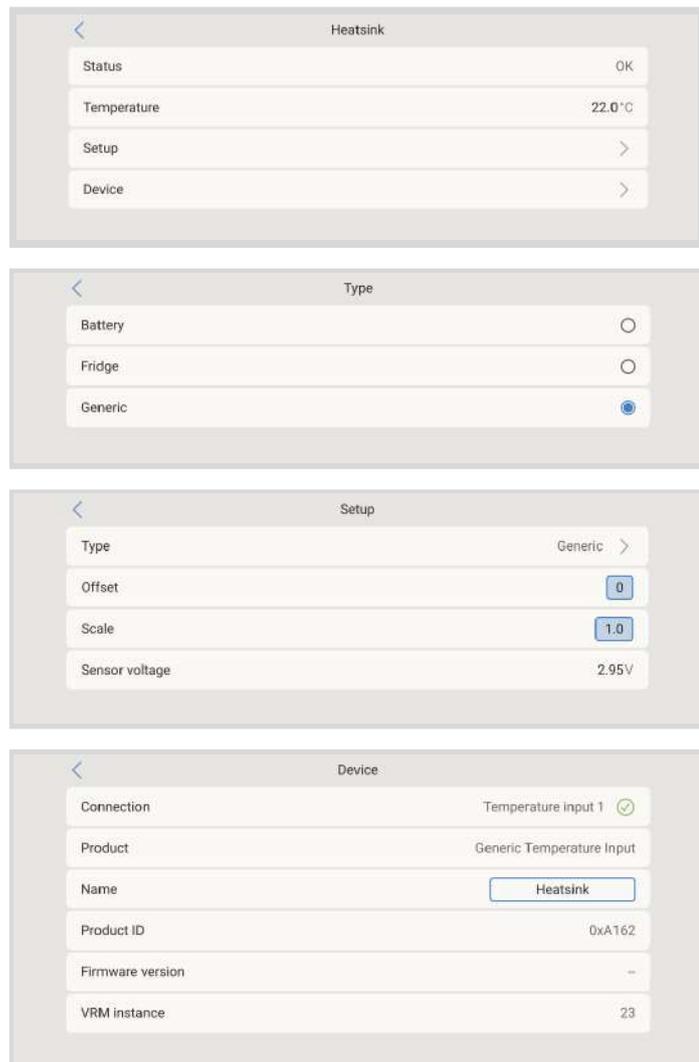


En sélectionnant un capteur de température dans le menu Liste des appareils, un aperçu s'affiche indiquant l'état du capteur et la température actuelle. L'aperçu comprend également deux sous-menus : un pour la configuration du capteur et un autre pour le menu de l'appareil.

Le type de température peut être modifié dans le menu de configuration. Les options disponibles sont Batterie, Réfrigérateur ou Générique.

Une compensation peut être appliquée pour corriger la mesure, et l'échelle peut être ajustée à l'aide d'un multiplicateur compris entre 1 et 10. De plus, la tension du capteur peut être surveillée.

Le menu de l'appareil fournit des informations générales sur le capteur et permet d'attribuer un nom personnalisé pour faciliter l'identification lorsqu'il y a plusieurs capteurs en service.



5.12. Victron Energy Meter VM-3P75CT

Le Victron VM-3P75CT est un compteur d'énergie polyvalent pour la surveillance de la consommation d'énergie et de puissance monophasée et triphasée. Il peut être utilisé pour mesurer :

- La connexion au réseau (au niveau du boîtier de distribution)
- La sortie du convertisseur PV
- La sortie du générateur (groupe électrogène CA)
- La sortie du convertisseur ou du convertisseur/chargeur

Le compteur calcule les valeurs de puissance pour chaque phase et transmet les données à une fréquence de rafraîchissement élevée via VE.Can ou Ethernet.

Fonctions clé

- Deux options de communication : VE.Can et Ethernet
- Compatible avec les dispositifs GX tels que le [Cerbo GX](#) et l'[Ekrano GX](#).
- Les données sont visibles sur le dispositif GX, dans [VictronConnect](#) et sur le [portail VRM](#).
- Les transformateurs de courant à noyau divisé permettent une installation simple et non intrusive.

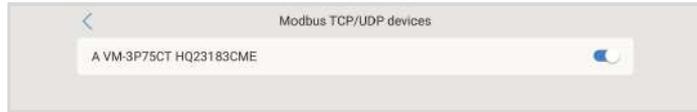
Installation

- Suivez la procédure de configuration décrite dans le manuel du compteur d'énergie VM-3P75CT.
- Assurez-vous que le compteur d'énergie est sur le même réseau local que le dispositif GX lorsque vous utilisez Ethernet.

Connexion VE.Can Plug-and-Play. Aucune activation manuelle n'est requise.

Connexion Ethernet : Après l'installation initiale, le compteur d'énergie doit être activé.

Dans le menu du dispositif GX, accédez à Paramètres → Appareils Modbus TCP/UDP → Appareils découverts et activez le compteur d'énergie découvert ; il est désactivé par défaut lorsqu'il est installé et mis sous tension pour la première fois.



Le VM-3P75CT devient alors visible dans la liste des appareils et peut être surveillé à partir de là. Pour plus de détails, consultez le [manuel du compteur d'énergie](#).



5.13. EV Charging Station

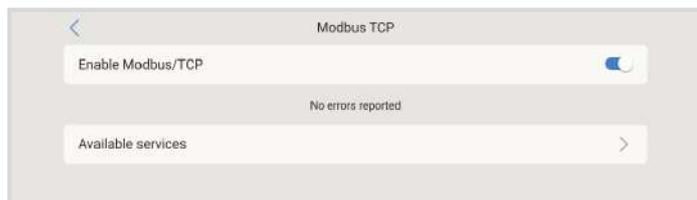
Avec leurs capacités de charge triphasée et monophasée, [la station de charge pour véhicule électrique et la station de charge pour véhicule électrique NS](#) s'intègrent parfaitement à l'environnement Victron grâce à leur connexion au dispositif GX. Le fonctionnement et la surveillance se font facilement via Bluetooth à l'aide de l'[application VictronConnect](#).

Installez et configurez l'EVCS conformément aux instructions figurant dans le [manuel de la station de charge pour véhicules électriques](#). Assurez-vous que :

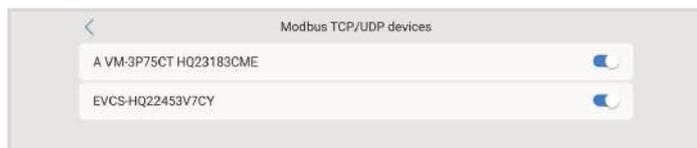
1. La communication avec le dispositif GX est activée.
2. L'EVCS et le dispositif GX sont connectés au même réseau local.

Configuration du dispositif GX

1. Sur le dispositif GX, accédez à : Paramètres → Services → Modbus TCP, puis activez Modbus TCP.
2. Ensuite, accédez à : Paramètres → Appareils Modbus TCP/UDP → Appareils découverts, puis activez l'EVCS découverte.



Remarque : Les stations de charge pour véhicule électrique connectées avant la mise à jour du micrologiciel du dispositif GX vers la version 3.12 seront activées automatiquement. Les nouveaux appareils doivent être activés manuellement via le menu ci-dessus.



Dans le menu du dispositif GX, accédez à Paramètres → Services → Modbus TCP et activez Modbus TCP.



Une fois activée, l'EVCS apparaîtra dans la liste des appareils, où elle pourra être surveillée et contrôlée. Pour plus de détails, consultez le [manuel de la station de charge pour véhicule électrique](#).

6. Connexion de produits non Victron pris en charge

6.1. Raccordement d'un convertisseur PV

La connexion d'un convertisseur photovoltaïque à un dispositif GX permet la surveillance en temps réel de la production d'énergie et de la distribution énergétique. Cela offre à l'utilisateur une visibilité sur l'équilibre énergétique réel et les flux d'énergie dans le système.

Remarque : Ces mesures sont uniquement destinées à la surveillance et ne sont pas nécessaires au fonctionnement ou à la performance du système.

Réduction de la puissance des convertisseurs PV

En plus de la surveillance, certains modèles et marques de convertisseurs PV peuvent être limités par le dispositif GX, ce qui signifie que la puissance de sortie peut être réduite activement si nécessaire.

Cette fonctionnalité est requise pour les systèmes utilisant la [fonction d'alimentation zéro ou limitée de l'ESS](#).

Connexions directes :

| Type | Zero feed-in (aucune injection d'électricité dans le réseau) | Détails |
|-----------|--------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------|
| Fronius | Oui | Connexion LAN, voir le manuel GX - Fronius |
| SMA | Non | Connexion LAN, voir le manuel GX - SMA |
| SolarEdge | Non | Connexion LAN, voir le manuel GX et SolarEdge |
| ABB | Oui | Connexion LAN, voir le manuel GX - ABB |

Utilisation d'un compteur

Pour les convertisseurs PV qui ne peuvent pas être interfacés numériquement, un compteur peut être utilisé :

| Type | Zero feed-in (aucune injection d'électricité dans le réseau) | Détails |
|-----------------------------------------------|--------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Capteur de courant alternatif | Non | Branché à l'entrée analogique du convertisseur/chargeur. Le moins cher mais moins précis. Compteur électrique |
| Compteur électrique | Non | Relié par câble au Cerbo GX ou connecté sans fil à l'aide de nos convertisseurs Zigbee vers USB/RS485 . Voir la page de démarrage des compteurs d'énergie |
| Capteurs CA sans fil | Non | Voir le manuel du capteur CA sans fil - N'est plus produit |

6.2. Connexion d'un GPS USB

Un GPS USB peut être utilisé pour permettre le suivi à distance de véhicules ou de bateaux via le portail VRM.

Cela permet

- Le suivi de la position à distance via le portail VRM
- Des alertes de géorepérage, déclenchées lorsque le système quitte une zone définie
- L'exportation des traces GPS au format .kml pour une utilisation dans Google Earth, Navlink ou des outils similaires

Bien que Victron ne fournisse pas de modules GPS USB, le Cerbo GX prend en charge la plupart des récepteurs GPS tiers utilisant le protocole NMEA 0183 (à 4 800 ou 38 400 bauds). Branchez simplement le module GPS sur n'importe quel port USB ; il sera automatiquement reconnu après un court délai.

Modèles de GPS USB testés

| Modèle | Chipset | Débit en bauds |
|---------------------------------|---------------|----------------|
| Globalsat BU353-W | SiRF STAR III | 4800 |
| Globalsat ND100 | SiRF STAR III | 38400 |
| Globalsat BU353S4 | SiRF STAR IV | 4800 |
| Combo Globalsat MR350 + BR305US | SiRF STAR III | 4800 |
| GlobalSat BU-353-N5 | SiRF STAR IV | 38400 |

6.3. Raccordement d'un GPS NMEA 2000

En plus des récepteurs GPS USB, un GPS NMEA 2000 peut également être utilisé pour le suivi à distance de véhicules ou de bateaux via le portail VRM.

GPS NMEA 2000 – Exigences de compatibilité

Le transmetteur GPS NMEA 2000 tiers doit respecter les critères suivants pour fonctionner avec un dispositif GX Victron :

| Paramètre | Valeur requise |
|------------------------|-----------------------------------------------------------------|
| Classe d'appareil | 60 - Navigation |
| Fonction de l'appareil | 145 - Position du navire (GNSS) |
| PGN requis | Doit être transmis en 129025 - Position (latitude/longitude) |
| PGN facultatif | Doit être transmis en 129029 - Hauteur, 129026 - Cap et vitesse |

La plupart des GPS compatibles NMEA 2000 devraient fonctionner correctement.

Modèle testé et confirmé :

- GPS Garmin 19X NMEA 2000

Connexion physique à un dispositif GX

Le dispositif GX et le réseau NMEA 2000 utilisent des connecteurs différents. Deux options sont disponibles :

1. Câble VE.Can vers NMEA 2000 (Victron)

- Permet de relier un port VE.Can du dispositif GX à un réseau NMEA 2000 standard.
- Le fusible intégré peut être inséré ou retiré pour choisir si c'est le système Victron qui alimente le réseau NMEA 2000.

 Voir l'avertissement sur la compatibilité de tension du système ci-dessous.

2. Adaptateur VE.Can 3802 de OSUKL

- Idéal pour connecter un seul appareil NMEA 2000 (par exemple, un capteur de niveau de réservoir) à un réseau VE.Can.
- Peut alimenter directement des réseaux NMEA 2000 à basse tension à partir d'un système Victron 48 V.



Compatibilité de tension du système

Les composants Victron tolèrent jusqu'à 70 V sur leurs ports CAN-bus, mais certains appareils NMEA 2000 ne le permettent pas.

Beaucoup nécessitent une alimentation de 12 V, certains peuvent tolérer jusqu'à 30–36 V.

Avant d'établir la connexion, vérifiez toujours les fiches techniques de tous les appareils NMEA 2000 du système.

Si une tension plus basse est requise :

- Utilisez l'adaptateur VE.Can 3802 de OSUKL, ou
- Utilisez le câble VE.Can vers NMEA 2000 sans le fusible, et alimentez le réseau NMEA 2000 séparément avec un adaptateur d'alimentation 12 V NMEA 2000 (non fourni par Victron).

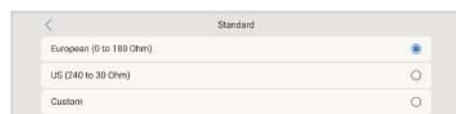
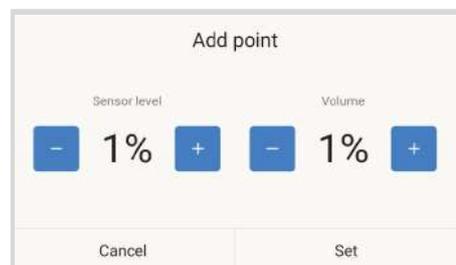
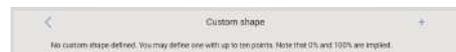
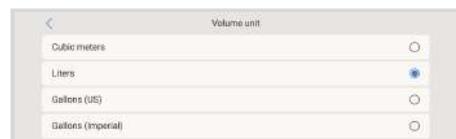
Le port VE.Can du dispositif GX ne nécessite pas d'alimentation externe pour fonctionner.

6.4. Connexion des capteurs de niveau de réservoir aux entrées du GX Tank

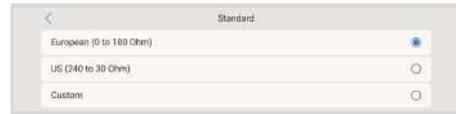
Les entrées de niveau de réservoir sont résistives et doivent être connectées à un capteur de réservoir résistif. Victron ne fournit pas de capteurs de réservoir. Les connexions de capteur de réservoir intégrées ne prennent pas en charge les capteurs en mA ou en tension. Ces types de capteurs nécessitent soit un **GX Tank 140**, soit un remplacement par un capteur résistif.

Les capteurs peuvent être activés ou désactivés dans le menu E/S du dispositif GX (Paramètres → E/S → Entrées analogiques). Une fois activé, le réservoir apparaît dans la liste des appareils, où la configuration peut être personnalisée selon l'installation.

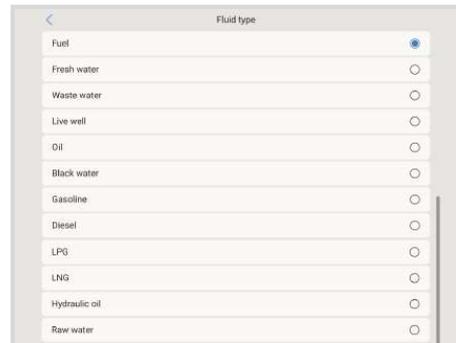
Définissez l'unité de volume du réservoir (mètre cube, litre, gallon impérial ou US gallon) ainsi que sa capacité. Il est également possible de configurer une forme personnalisée pour les réservoirs non linéaires, avec jusqu'à 10 points de variation. Par exemple, 50 % de la mesure du capteur peut correspondre à 25 % du volume réel, tandis que 75 % peut représenter 90 % du volume.



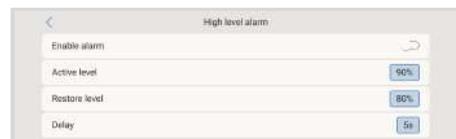
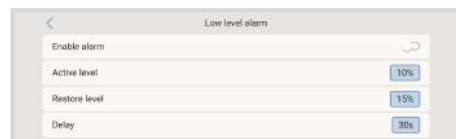
Chaque port de niveau de réservoir peut être configuré selon la norme européenne (0–180 ohms), la norme américaine (240–30 ohms), ou une plage personnalisée de 0 à 300 ohms (nécessite le micrologiciel v2.80 ou version ultérieure).



Le type de liquide peut être défini comme : Carburant, Eau douce, Eaux usées, Vivier, Huile, Eaux noires, Essence, Diesel, GPL, GNL, Huile hydraulique ou Eau brute. Un nom personnalisé peut également être attribué dans le menu de l'appareil, qui affiche également des informations comme le type de connexion, l'identifiant du produit et l'instance VRM.



Une alarme de niveau bas ou haut distincte peut être configurée et activée individuellement pour chaque capteur de réservoir.

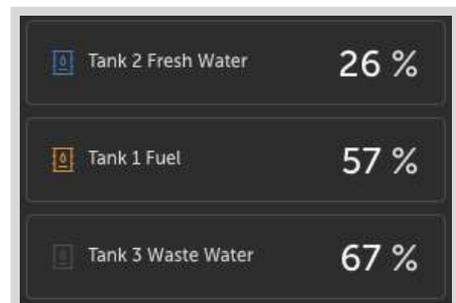


Les données de niveau de réservoir sont envoyées au [portail VRM](#) et peuvent être surveillées à distance. Elles peuvent aussi déclencher un relais s'il est configuré sur « Pompe du réservoir ». Les niveaux peuvent aussi être affichés ailleurs dans l'environnement GX :

- Liste des appareils du dispositif GX
- Menu d'aperçu des capteurs du dispositif GX
- Aperçu graphique du dispositif GX via le bouton « Niveaux ».
- Tableau de bord VRM
- Widgets du menu avancé VRM
- Widgets de l'application VRM



Pour fixer physiquement les sondes du réservoir, il faut une fêrulle ou un embout en cuivre non protégé d'au moins 10 mm+ devant être inséré dans le connecteur du bornier amovible. Une fois qu'elles sont correctement fixées, vous devez utiliser la languette orange si vous souhaitez retirer le fil sécurisé.



6.5. Extension du nombre d'entrées de réservoir en utilisant plusieurs dispositifs GX

6.5.1. Introduction

Le nombre d'entrées de réservoir sur un dispositif GX, tel que le Cerbo GX ou le Venus GX, peut être augmenté en connectant plusieurs dispositifs GX ensemble dans un réseau VE.Can. Pour ce faire, un dispositif GX doit être désigné comme « principal » et les autres comme « secondaires ». La façon de procéder en pratique est expliquée ci-dessous.

Il n'y a pas de limite pratique au nombre de dispositifs GX pouvant être utilisés - à l'exception du nombre d'adresses source disponibles dans un réseau VE.Can, qui est de 252 adresses. Par exemple, un Cerbo GX avec 4 entrées de réservoir utilise jusqu'à 5 adresses : une pour lui-même et une pour chaque entrée de réservoir.

6.5.2. Configuration requise

Lorsque plusieurs dispositifs GX sont utilisés sur un réseau VE.Can, les conditions suivantes doivent être respectées pour garantir un fonctionnement correct :

1. Activez MQTT (intégré à l'[application MFD \[102\]](#)) sur un seul dispositif GX uniquement — jamais sur plusieurs à la fois.
2. Un seul dispositif GX principal doit être connecté au réseau Ethernet. L'application MFD sur les écrans multifonctions maritimes (MFD) n'est pas conçue pour fonctionner avec plusieurs dispositifs GX sur le même réseau Ethernet.
3. Si vous utilisez ModbusTCP, activez-le sur un seul dispositif GX.
4. Seul le dispositif GX principal doit être connecté au portail VRM ; il transmettra également les données de niveau de réservoir reçues des unités secondaires.
5. Il est fortement recommandé de connecter tous les dispositifs VE.Bus et VE.Direct au dispositif GX principal.

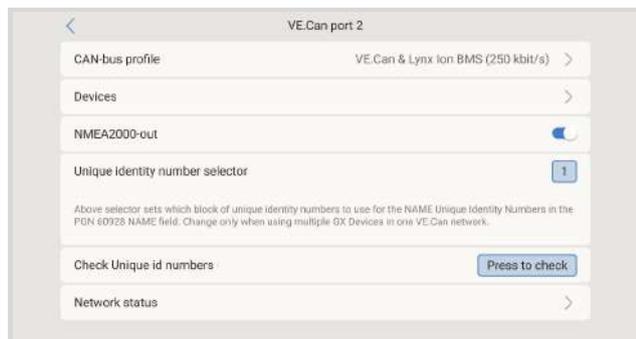
La connexion à des dispositifs GX secondaires est possible, mais présente certaines limitations :

- Pas de configuration à distance
- Pas de contrôle DVCC
- Pas de mises à jour du micrologiciel à distance

L'extension des ports VE.Direct via USB offre une fonctionnalité complète, et c'est donc la méthode recommandée. Vous trouverez plus d'informations à ce sujet au chapitre [Mise en marche du Cerbo GX \[7\]](#).

6.5.3. Configuration pas-à-pas

1. Tout d'abord, sur tous les dispositifs GX, configurez toutes les entrées de réservoir dans Paramètres → E/S → Entrées analogiques, activez uniquement les entrées utilisées et désactivez les autres.
2. Dans Liste des appareils → Entrée de réservoir → Appareil → Nom, donnez à chaque entrée de réservoir un nom propre et unique, par exemple Eau douce 1, Eau grise SB, Port diesel, etc.
C'est le seul moyen de garantir que les réservoirs restent clairement identifiables une fois connectés.
3. Connectez chaque dispositif GX sur son port VE.Can et assurez-vous de terminer les deux extrémités.
Il n'est pas nécessaire d'alimenter le réseau VE.Can de manière externe : bien que les dispositifs GX n'alimentent pas le réseau VE.Can, ils alimentent leur propre circuit CAN interne.
4. Maintenant, sur chaque dispositif GX, accédez à Paramètres → Services → VE.Can, puis :
 1. Vérifiez que le profil choisi est VE.Can & Lynx Ion BMS (250 kbit/s) ou VE.Can & CAN-bus BMS (250 kbit/s).
 2. Activez la fonction NMEA 2000-out sur tous les dispositifs GX.
 3. Attribuez à chaque dispositif GX un numéro unique.
 4. Utilisez la fonction Vérifier les numéros d'identification uniques pour confirmer le bon fonctionnement du système. Idéalement, elle devrait afficher: « OK : aucun autre appareil n'est connecté avec ce numéro unique. »
5. Enfin, sur le dispositif GX principal, vérifiez que tous les capteurs apparaissent dans la liste des appareils et qu'ils fonctionnent correctement.



6.6. Connexion d'émetteurs de jauge NMEA 2000 tiers

Les dispositifs GX peuvent afficher les données provenant de capteurs de niveau de réservoir NMEA 2000 tiers compatibles.

Exigences de compatibilité

- Le capteur NMEA 2000 doit transmettre le PGN 127505 – Niveau de fluide
- La classe/fonction de l'appareil NMEA 2000 doit être :
 - Général (80) avec le code de fonction Transducteur (190) ou Capteur (170)
 - Capteurs (75) avec le code de fonction Niveau de fluide (150)
- Remarque : Plusieurs niveaux de fluide peuvent être transmis par un seul appareil ou une seule fonction, à condition que chaque réservoir utilise une instance de fluide ou de données distincte.

Prise en charge de la configuration

Certains capteurs permettent la configuration du type de fluide et de la capacité directement via le menu du dispositif GX.

Par exemple, cela fonctionne avec le Maretron TLA100, et peut aussi être possible avec d'autres marques. Il est conseillé de tester cette possibilité lors de l'installation.

Capteurs de niveau NMEA 2000 testés et compatibles

| Marque | Modèle | Remarques |
|----------------------------------|-----------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Maretron | TLA100 | Prend en charge la configuration via les menus GX |
| Maretron | TLM100 | |
| Navico | – Capteur de niveau de fluide Fuel-0 PK | Réf. 000-11518-001 Nécessite un écran Navico pour configurer la capacité, le type de fluide et les autres paramètres du capteur. Voir l'avertissement relatif à la tension ci-dessous. |
| Oceanic Systems (UK) Ltd (OSUKL) | 3271 | Capteur de niveau volumétrique Si le capteur ne fonctionne pas, une mise à jour du micrologiciel peut être nécessaire Contactez OSUKL à ce sujet. Voir l'avertissement relatif à la tension ci-dessous. |
| Oceanic Systems (UK) Ltd (OSUKL) | 3281 | Capteur de niveau d'eau Voir l'avertissement relatif à la tension ci-dessous. |

La plupart des autres capteurs de niveau NMEA 2000 devraient également fonctionner correctement. Si vous utilisez avec succès un capteur qui ne figure pas dans cette liste, merci de le signaler dans la section [Communauté](#) → [Modifications](#).

Connexion à un dispositif GX

Étant donné que VE.Can et NMEA 2000 utilisent des types de connecteurs différents, deux options sont disponibles :

1. Câble VE.Can vers NMEA 2000 (Victron)

- Permet une connexion directe entre le réseau NMEA 2000 et le port VE.Can du dispositif GX.
- Un fusible peut être inséré ou retiré selon que l'on souhaite que le réseau NMEA 2000 soit alimenté par les équipements Victron.

⚠ Voir l'avertissement relatif à la tension ci-dessous.

2. Adaptateur VE.Can 3802 de OSUKL

- Particulièrement adapté pour connecter un seul appareil NMEA 2000 (par exemple, un capteur de niveau de réservoir) au réseau VE.Can.
- Peut alimenter directement des réseaux NMEA 2000 à basse tension (par exemple 12 V) à partir d'un système Victron 48 V.



Compatibilité de tension (systèmes 24 V et 48 V)

Alors que les dispositifs GX de Victron tolèrent jusqu'à 70 V sur leur interface CAN-bus, de nombreux appareils NMEA 2000 ne le peuvent pas. La plupart nécessitent 12 V, et certains ne tolèrent que des tensions allant jusqu'à 30 à 36 V.

Si votre système comprend des dispositifs NMEA 2000 qui ne peuvent pas supporter la tension du système :

- Utilisez l'adaptateur VE.Can 3802 (OSUKL), ou
- Utilisez le câble VE.Can vers NMEA 2000 sans son fusible, et alimentez le réseau NMEA 2000 séparément à l'aide d'un câble d'alimentation NMEA 2000 12 V (non fourni par Victron).

Le port VE.Can du dispositif GX ne nécessite pas d'alimentation externe pour fonctionner.

6.7. Exigences en matière de connectivité Bluetooth

Pour connecter des capteurs Bluetooth tels que ceux de Mopeka, Ruuvi ou Safieri, le dispositif GX doit être compatible Bluetooth :

- Certains dispositifs GX intègrent le Bluetooth.
- D'autres peuvent être équipés ultérieurement à l'aide d'un adaptateur Bluetooth USB standard (voir l'[aperçu de la gamme de produits Victron GX](#) pour plus de détails).
- Même avec le Bluetooth intégré, l'ajout d'un adaptateur USB peut permettre d'étendre la portée et d'améliorer la fiabilité en positionnant l'adaptateur via une rallonge USB.



Pour les unités Cerbo GX dont le numéro de série est inférieur ou égal à HQ2207, le Bluetooth interne est désactivé lorsque la température du processeur dépasse 53 °C. Dans ce cas, un adaptateur Bluetooth USB est nécessaire pour assurer un fonctionnement fiable. Les unités dont le numéro de série est HQ2208 ou supérieur, ainsi que le Cerbo-S GX, ne sont pas concernées.

Adaptateurs Bluetooth USB testés et fonctionnels :

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

Une liste d'adaptateurs supplémentaires en cours de test ou identifiés comme incompatibles est disponible sur la [communauté Victron](#).

6.8. Capteurs Bluetooth Mopeka Ultrasonic

Les capteurs Mopeka permettent la mesure ultrasonique du niveau de liquide dans des réservoirs sous pression ou non. Selon le modèle, le capteur se fixe soit sur le dessus, soit sur le dessous du réservoir. Les données telles que le niveau de liquide, la température et la tension de la batterie du capteur sont transmises au dispositif GX via Bluetooth Low Energy (BLE).

Pour connecter le capteur au dispositif GX via Bluetooth, ce dernier doit disposer de la fonctionnalité Bluetooth. Pour plus d'informations sur les exigences, les limitations et les adaptateurs Bluetooth USB compatibles, consultez la section [Exigences en matière de connectivité Bluetooth \[33\]](#).

Capteurs Mopeka pris en charge

| Capteur Mopeka | Remarques |
|----------------------------|------------------------------------------------|
| Mopeka Pro Check H2O | Nécessite Venus OS v3.14 ou version ultérieure |
| Mopeka Pro Check LPG | |
| Mopeka Pro Check Universal | |
| Mopeka TD40 / TD 200 | |
| Mopeka Pro Plus | |
| Mopeka Pro 200 | |



Seuls les capteurs figurant ci-dessus sont compatibles. Les autres modèles Mopeka, même dotés de Bluetooth, ne sont pas pris en charge.

6.8.1. Installation

L'installation du capteur Mopeka est simple. Installez physiquement le capteur selon les instructions d'installation de Mopeka, puis configurez-le via l'application Mopeka Tank (disponible sur Google Play et l'App Store d'Apple). Ensuite, procédez à la configuration sur le dispositif GX comme suit :

1. Assurez-vous que le Bluetooth est activé dans le menu des capteurs Bluetooth (activé par défaut).
2. Sur le dispositif GX, accédez à Paramètres → E/S → Capteurs Bluetooth.
3. Déplacez le curseur Activer vers la droite pour activer les capteurs Bluetooth.
4. Faites défiler la liste pour trouver votre capteur Mopeka.
5. Pour activer le capteur, déplacez le curseur correspondant vers la droite. Il devrait maintenant apparaître dans la liste des appareils.
6. Répétez les étapes 1 à 5 pour chaque capteur supplémentaire.



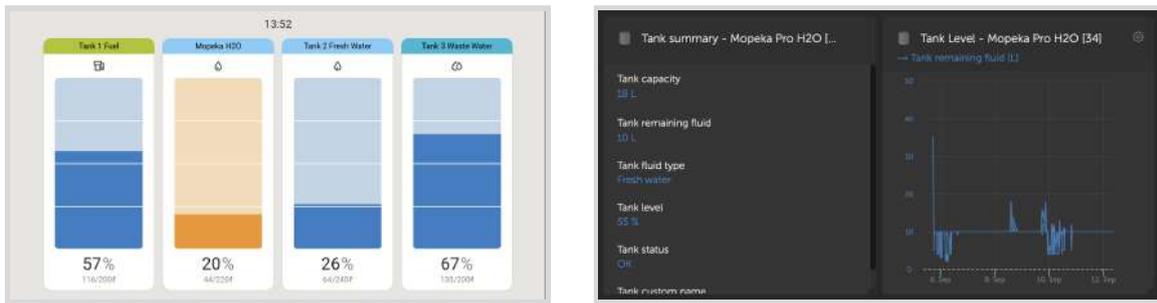
6.8.2. Configuration

1. Accédez au menu Liste des appareils.
2. Faites défiler le menu et sélectionnez le capteur souhaité.
3. Cliquez ou appuyez sur le capteur sélectionné pour ouvrir son menu d'aperçu.
4. Appuyez ou cliquez sur le capteur pour ouvrir son aperçu.
5. Dans le menu Configuration, vous pouvez :
 - Ajuster la capacité du réservoir
 - Sélectionner le type de liquide et l'unité de volume
 - Définir les valeurs d'étalonnage pour les niveaux vide et plein
 - Afficher les mesures actuelles et le niveau de batterie
6. Une fois la configuration terminée, revenez au menu Aperçu du capteur.
7. Appuyez ou cliquez sur Appareil pour accéder au menu des paramètres de l'appareil.

8. Dans le menu Appareil, vous pouvez attribuer un nom personnalisé et afficher des détails tels que le type de connexion, l'identifiant du produit et l'instance VRM.
- Répétez les étapes 1 à 8 pour chaque capteur supplémentaire.

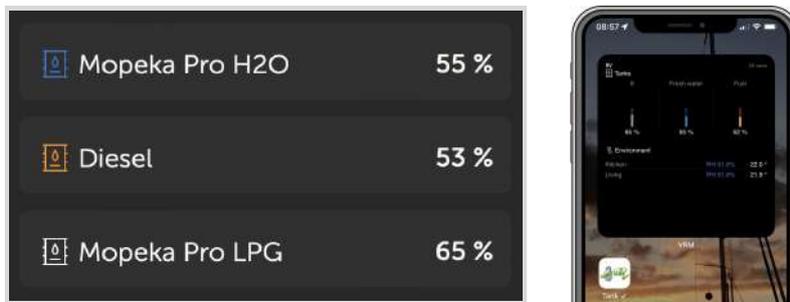


6.8.3. Surveillance du niveau du réservoir



Les niveaux des réservoirs peuvent être surveillés à différents emplacements dans l'environnement GX :

- Liste des appareils sur le dispositif GX
- Aperçu graphique sur le dispositif GX
- Tableau de bord VRM
- Widgets du menu avancé VRM
- Widgets de l'application VRM



6.9. Capteur de niveau de réservoir Safiery Star-Tank

Le Safiery Star-Tank est un capteur de niveau de réservoir à radar conçu pour une installation sur le dessus du réservoir. Il peut être fixé à des réservoirs non métalliques à l'aide d'un adhésif ou monté à l'aide du modèle standard SAE à 5 boulons. Le capteur communique directement avec un dispositif GX via Bluetooth Low Energy (BLE). Il est alimenté par une pile bouton CR2744, avec une durée de vie estimée allant jusqu'à cinq ans.

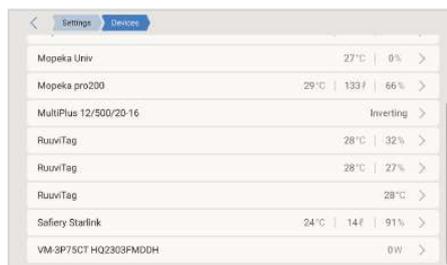
Pour des instructions détaillées sur le produit et son montage, consultez le manuel Star-Tank disponible sur la [page produit Star-Tank](#).

Pour connecter le capteur au dispositif GX via Bluetooth, ce dernier doit disposer de la fonctionnalité Bluetooth. Pour plus d'informations sur les exigences, les limitations et les adaptateurs Bluetooth USB compatibles, consultez la section [Exigences en matière de connectivité Bluetooth \[33\]](#).

6.9.1. Installation

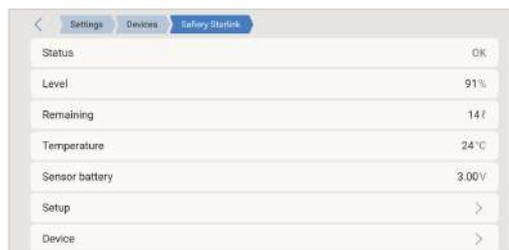
L'installation du capteur Star-Tank est simple. Commencez par suivre les instructions d'installation du Star-Tank et configurez le capteur. Une fois la configuration effectuée, poursuivez avec les étapes ci-dessous pour terminer la configuration sur le dispositif GX.

1. Assurez-vous que le Bluetooth est activé dans le menu des capteurs Bluetooth (activé par défaut).
2. Accédez au menu Paramètres → E/S → Capteurs Bluetooth.
3. Déplacez le curseur Activer vers la droite pour activer les capteurs Bluetooth.
4. Pour trouver votre capteur Star-Tank, faites défiler vers le bas jusqu'à ce qu'il apparaisse.
5. Pour activer la sonde, déplacez le curseur vers la droite. Elle doit maintenant apparaître dans la liste des Appareils.
6. Répétez les étapes 1 à 5 pour activer d'autres capteurs.



6.9.2. Configuration

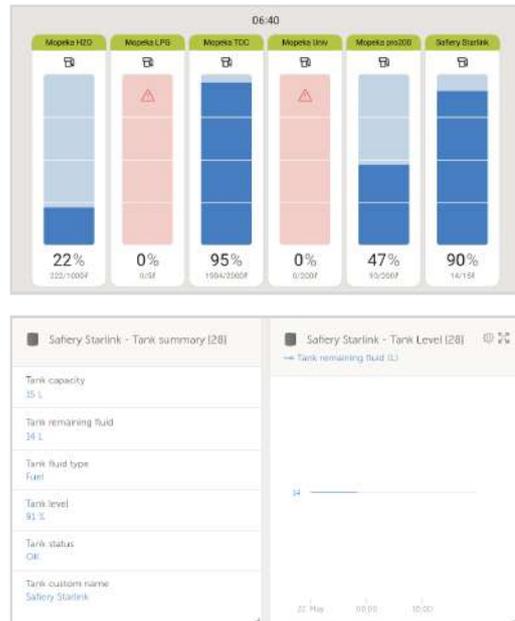
1. Accédez au menu Liste des appareils.
 2. Faites défiler vers le haut ou le bas et sélectionnez le capteur approprié.
 3. Cliquez ou appuyez sur le capteur sélectionné pour ouvrir son menu d'aperçu.
 4. Cliquez ou appuyez sur Configuration pour accéder au menu Configuration du capteur.
 5. Dans le menu Configuration, vous pouvez modifier la capacité du réservoir, sélectionner le type de liquide et l'unité de volume, définir les valeurs d'étalonnage pour les niveaux de réservoir vide et plein, et afficher la valeur actuelle du capteur ainsi que le niveau de la batterie.
 6. Une fois la configuration terminée, revenez au menu Aperçu du capteur.
 7. Cliquez ou appuyez sur Appareil pour ouvrir le menu des paramètres de l'appareil.
 8. Dans le menu Appareil, vous pouvez attribuer un nom personnalisé au capteur et afficher des informations supplémentaires telles que le type de connexion, l'identifiant du produit et l'instance VRM.
- Répétez les étapes 1 à 8 si vous souhaitez configurer des capteurs supplémentaires.



6.9.3. Surveillance du niveau du réservoir

Les niveaux des réservoirs peuvent être consultés à plusieurs endroits dans l'environnement GX :

- Liste des appareils sur le dispositif GX
- Page Niveaux sur le dispositif GX
- Tableau de bord VRM
- Widgets du menu avancé VRM
- Widgets de l'application VRM



6.10. Capteurs de température sans fil Bluetooth Ruuvi

Les capteurs Ruuvi transmettent sans fil la température, l'humidité et la pression atmosphérique à un dispositif GX via Bluetooth.

Pour connecter le capteur au dispositif GX via Bluetooth, ce dernier doit disposer de la fonctionnalité Bluetooth. Pour plus d'informations sur les exigences, les limitations et les adaptateurs Bluetooth USB compatibles, consultez la section [Exigences en matière de connectivité Bluetooth \[33\]](#).

Procédure d'installation

Assurez-vous que le Bluetooth est activé dans le menu Bluetooth (activé par défaut). Pour ce faire, accédez à Paramètres → E/S → Capteurs Bluetooth, puis cliquez sur « Activer » pour activer les capteurs de température Bluetooth.

Le sous-menu Adaptateurs Bluetooth affiche une liste des adaptateurs Bluetooth disponibles. L'option « Recherche continue » permet de rechercher en permanence de nouveaux capteurs Bluetooth. Toutefois, notez que l'activation de cette option peut affecter les performances WiFi du dispositif GX. Activez-la uniquement si vous devez rechercher de nouveaux capteurs Bluetooth ; sinon, il est préférable de la laisser désactivée.

Le capteur apparaîtra dans le menu sous le nom « Ruuvi ##### » avec un identifiant hexadécimal à 4 chiffres. Activez le capteur Ruuvi spécifique. Tous les capteurs précédemment installés et activés s'afficheront avec leur nom défini par l'utilisateur, s'il a été défini.

Le capteur devrait maintenant être visible dans la liste des appareils. Par défaut, il est intitulé « RuuviTag ».

Dans le menu de configuration du capteur de température, vous pouvez régler le type (choisissez entre Batterie, Réfrigérateur et Générique). Le menu Appareil vous permet de définir un nom personnalisé pour le capteur et fournit des informations supplémentaires telles que le type de connexion, l'identifiant du produit et l'instance VRM.

Autonomie et état de la batterie des capteurs Ruuvi :

Les capteurs Ruuvi utilisent une pile bouton lithium CR2477 3 V remplaçable, qui dure généralement plus de 12 mois, selon la température ambiante.

- **Informations sur la batterie :**
 - La tension et l'état de la batterie interne sont affichés dans le menu du capteur.
- **Voyants d'état de la batterie :**
 - État OK : Tension de la batterie $\geq 2,50$ V
 - État de la batterie du capteur faible : Tension de la batterie $\leq 2,50$ V

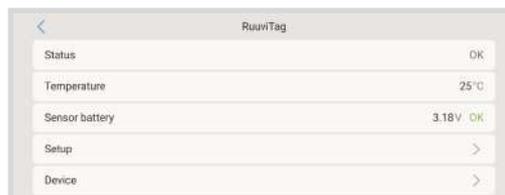
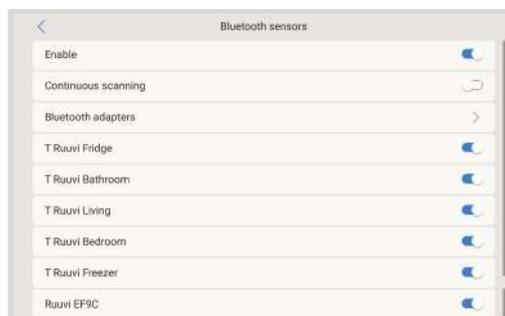
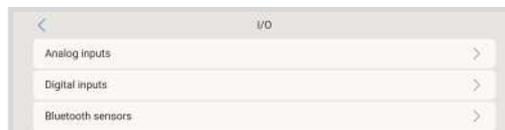
Avertissement de batterie faible :

Un avertissement de batterie faible apparaîtra sur la console à distance. Si le dispositif GX envoie un rapport au VRM, l'avertissement y apparaîtra également.

Le seuil d'avertissement dépend de la température :

- En dessous de 20 °C : le seuil est de 2,0 V
- Entre -20 °C et 0 °C : le seuil est de 2,3 V
- Au-dessus de 20 °C : le seuil est de 2,5 V

Vous pouvez mettre à jour le micrologiciel du Ruuvi à l'aide de l'application mobile dédiée de Ruuvi, bien que cela ne soit nécessaire qu'en cas de problème.



6.11. Connexion des capteurs d'irradiance solaire, de température et de vitesse du vent de IMT

IMT Technology GmbH propose différents modèles de capteurs numériques d'irradiance au silicium dans la [série Si-RS485](#), tous compatibles avec les dispositifs GX.

Compatibilité

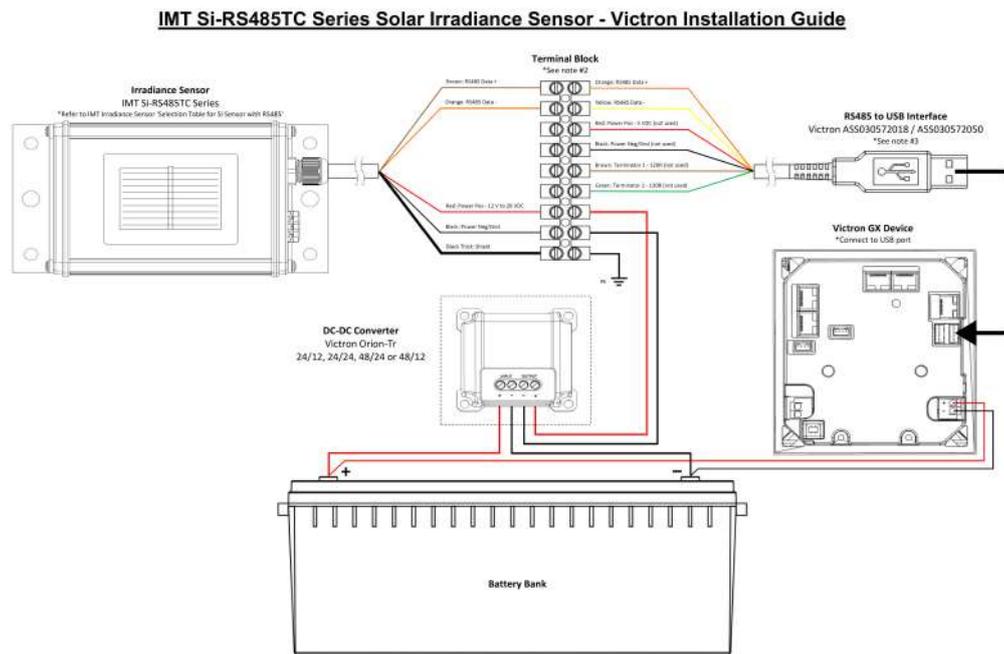
- Les capteurs optionnels de [température du module externe](#), de [température ambiante](#) et de [vitesse du vent](#) sont également pris en charge.
- Ces capteurs optionnels peuvent être connectés au capteur d'irradiance solaire via des fiches préinstallées ou des connexions précâblées (pour la température du module et la température ambiante uniquement). Lorsque des capteurs externes sont connectés via un capteur d'irradiance solaire approprié, toutes les données de mesure sont transmises au dispositif GX de Victron à l'aide d'un seul câble d'interface.
- Chaque modèle de la série Si-RS485 de capteurs d'irradiance solaire varie dans sa compatibilité avec les capteurs externes (certains sont précâblés avec des capteurs externes), il est donc important de bien réfléchir aux besoins et exigences futurs avant l'achat.
- Il est également possible de connecter un [capteur de température de module IMT Tm-RS485-MB](#) (affiché comme « température de la cellule ») ou un [capteur de température ambiante IMT Ta-ext-RS485-MB](#) (affiché comme « température externe ») directement au dispositif GX de Victron, soit sans capteur d'irradiance solaire, soit en complément de celui-ci.

Fonctionnement

- Les capteurs d'irradiance solaire IMT de la série Si-RS485 utilisent une interface électrique RS485 et le protocole de communication Modbus RTU.
- Pour fonctionner correctement, le dispositif GX de Victron doit être équipé de la version 2.40 ou ultérieure. Les capteurs IMT avec une version de micrologiciel antérieure à v1.53 sont également pris en charge ; pour plus d'informations, veuillez contacter IMT.
- La connexion physique au dispositif GX de Victron s'effectue via un port USB et nécessite un [câble d'interface Victron RS485 vers USB](#).
- Une source d'alimentation CC externe appropriée (12 à 28 VCC) est également nécessaire, car le capteur n'est PAS alimenté via USB.
- Les modèles récents de IMT intègrent un second capteur de température, également pris en charge.

Câblage

Le schéma dans le guide d'installation ci-dessous illustre la configuration du câblage pour une installation type.



Connexions par câble

| Capteur Si | Interface Victron RS485 vers USB | Signal |
|--------------|----------------------------------|-------------------------------------------------|
| Marron | Orange | RS485 Data A + |
| Orange | Jaune | RS485 Data B - |
| Rouge | - | Puissance positive - 12 à 28 VCC |
| Noir | - | Puissance négative/terre - 0 VCC |
| Noir (épais) | - | Mise à la terre / blindage de câble / PE |
| - | Rouge | Puissance positive - 5 VCC (non utilisée) |
| - | Noir | Puissance négative/terre - 0 VCC (non utilisée) |
| - | Marron | Terminateur 1 - 120 R (non utilisé) |
| - | Vert | Terminateur 2 - 120 R (non utilisé) |

Remarques concernant l'installation

- La tension d'alimentation CC maximale autorisée pour la gamme de capteurs d'irradiance solaire IMT de la série Si-RS485 est de 28,0 VCC. Pour les systèmes/parcs de batteries 24 V et 48 V, un [convertisseur CC-CC Victron](#) approprié (24/12, 24/24, 48/12 ou 48/24) ou un adaptateur CA-CC doit être utilisé dans l'installation.
- Pour les parcs ou systèmes de batteries 12 V, la gamme de capteurs d'irradiance solaire IMT de la série Si-RS485 peut être alimentée directement par le parc de batterie et continuera de fonctionner jusqu'à une tension minimale de 10,5 V (mesurée au niveau du capteur, en tenant compte de la chute de tension dans le câble).
- Pour des instructions détaillées sur le câblage et l'installation, reportez-vous au « [Guide de référence rapide](#) » du capteur d'irradiance solaire IMT de la série Si-RS485 et à la « [Fiche technique](#) » du câble d'interface Victron RS485 vers USB.

Pour garantir l'intégrité du signal et un fonctionnement fiable, veuillez respecter les consignes suivantes :

- Les rallonges de câble doivent respecter les sections minimales indiquées dans le tableau correspondant, en fonction de la tension d'alimentation CC et de la longueur du câble.
- Les rallonges doivent disposer d'un blindage adéquat et de conducteurs à paires torsadées.
- Si la longueur totale du câble dépasse 10 m ou si des interférences spécifiques à l'installation sont présentes, le câble d'origine relié à l'interface RS485 vers USB de Victron doit être réduit à une longueur maximale de 20 cm. Dans ce cas, utilisez un câble de qualité sur toute la longueur et non uniquement sur la partie rallongée.
- Veillez à ce que le câblage soit installé séparément du câblage d'alimentation principal CC ou CA.
- Tous les fils doivent être correctement raccordés (y compris les fils inutilisés) et protégés contre les intempéries et l'humidité.
- Le boîtier du capteur ne doit pas être ouvert ou altéré pendant l'installation, au risque d'altérer son étanchéité (ce qui annulerait la garantie).

Le capteur d'irradiance solaire IMT de la série Si-RS485TC intègre une isolation galvanique interne (jusqu'à 1 000 V) entre l'alimentation et les circuits Modbus RS485, ce qui rend l'interface Victron RS485 vers USB (non isolée) adaptée à la majorité des installations.

Cependant, si vous préférez une interface RS485 vers USB isolée, le seul périphérique compatible est l'[USB485-STIXL de Hjelmshund Electronics](#) (tout autre type de périphérique ne sera pas reconnu par le dispositif GX).

Capteurs multiples

- Il n'est pas possible de connecter plusieurs capteurs d'irradiance solaire IMT de la série Si-RS485 à un même dispositif GX ; les capteurs supplémentaires seront ignorés.

Configuration

En règle générale, aucune configuration spéciale ou supplémentaire n'est requise : la configuration par défaut telle que réglée en usine permet la communication avec un dispositif GX de Victron.

Toutefois, si le capteur d'irradiance solaire IMT de la série Si-RS485 a déjà été utilisé dans un autre système ou si les paramètres ont été modifiés pour quelque raison que ce soit, il est nécessaire de rétablir la configuration par défaut avant de continuer à l'utiliser.

Pour modifier la configuration, téléchargez l'utilitaire IMT « Si-MODBUS-Configurator » depuis la [section de téléchargement des logiciels](#). Suivez les instructions du manuel Si-Modbus-Configurator (également disponible sur le même lien) et vérifiez ou ajustez les paramètres suivants :

| | | |
|---------------------------|------------------------------|-----------------------------------------|
| Adresse MODBUS : 1 | Débit en bauds : 9600 | Format des données 8N1 (10 bits) |
|---------------------------|------------------------------|-----------------------------------------|

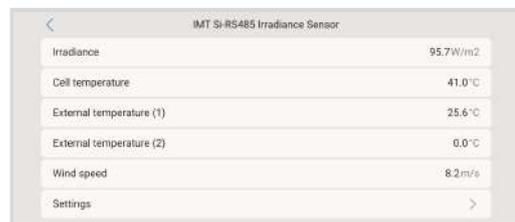
Pour obtenir de l'aide concernant la configuration des capteurs d'irradiance IMT de la série Si-RS485, contactez directement la société IMT Technology.

Interface utilisateur - Dispositif GX

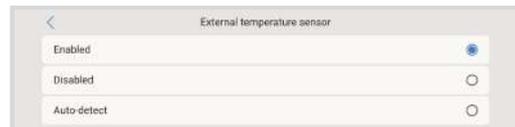
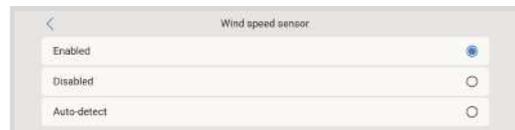
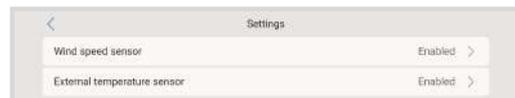
Une fois le dispositif GX de Victron connecté et sous tension, le capteur d'irradiance solaire IMT de la série Si-RS485 sera détecté automatiquement en quelques minutes et apparaîtra dans le menu « Liste des appareils ».



Dans le menu « Capteur d'irradiance solaire IMT de la série Si-RS485 », tous les paramètres disponibles s'affichent automatiquement (selon les capteurs connectés) et sont mis à jour en temps réel.



Dans le sous-menu « Paramètres », vous pouvez activer ou désactiver manuellement tout capteur externe optionnel ou additionnel connecté au capteur d'irradiance solaire IMT de la série Si-RS485.

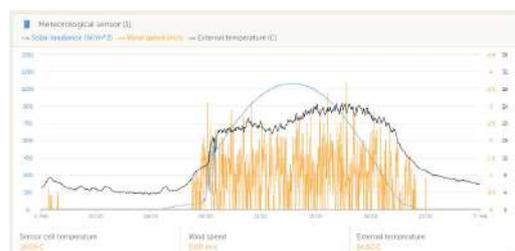


Visualisation des données - VRM

Pour consulter les données historiques enregistrées sur le portail VRM, développez la liste des widgets « Capteur météorologique » et sélectionnez le widget « Capteur météorologique ».



Les données de tous les types de capteurs disponibles s'affichent automatiquement dans le graphique. Vous pouvez activer ou désactiver des capteurs ou paramètres individuels en cliquant sur leur nom dans la légende.



6.12. Lecture des données d'un alternateur générique à partir de capteurs CC NMEA 2000 compatibles

Le dispositif GX peut lire les données de tension, de courant et de température provenant d'alternateurs génériques lorsqu'il est connecté à des capteurs CC NMEA 2000 tiers compatibles.

Remarque : Ces données sont utilisées uniquement à des fins d'affichage. Elles ne sont pas utilisées pour les calculs du système ni pour les fonctions de contrôle.

Exigences relatives aux capteurs NMEA 2000

Pour garantir la compatibilité, le capteur CC NMEA 2000 doit répondre aux critères suivants :

| Configuration requise | Valeur |
|------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| Classe d'appareil | 35 – Génération électrique |
| Fonction de l'appareil | 141 – Générateur CC |
| Type DC | Doit être réglé sur Alternateur dans PGN 127506 « Détails CC » |
| PGN de données | 127508 – État de la batterie (doit transmettre la tension, le courant et la température) |

La plupart des capteurs CC NMEA 2000 devraient fonctionner.

Appareils confirmés comme compatibles

- [Capteurs de courant CC d'Across Ocean Systems](#)

Connexion physique à un dispositif GX

Les réseaux NMEA 2000 et les dispositifs GX utilisent des types de connecteurs différents. Deux solutions d'adaptateur sont disponibles :

1. [Câble VE.Can vers NMEA 2000](#) (Victron)
 - Permet la connexion entre le port VE.Can d'un dispositif GX et un réseau NMEA 2000 standard
 - Le fusible interne peut être conservé ou retiré pour permettre ou empêcher les dispositifs Victron d'alimenter le réseau NMEA 2000
-  Voir l'avertissement relatif à la tension ci-dessous.
2. [Adaptateur VE.Can 3802 de OSUKL](#)
 - Idéal pour connecter un seul appareil NMEA 2000 (par exemple un capteur d'alternateur) au réseau VE.Can
 - Peut fournir une alimentation 12 V aux dispositifs NMEA 2000 basse tension à partir d'un système Victron 48 V



Compatibilité de tension (systèmes 24 V et 48 V)

Alors que les dispositifs GX de Victron tolèrent jusqu'à 70 V sur leur interface CAN-bus, de nombreux appareils NMEA 2000 ne le peuvent pas. La plupart nécessitent 12 V, et certains ne tolèrent que des tensions allant jusqu'à 30 à 36 V.

Si votre système comprend des dispositifs NMEA 2000 qui ne peuvent pas supporter la tension du système :

- Utilisez l'adaptateur VE.Can 3802 (OSUKL), ou
- Utilisez le câble VE.Can vers NMEA 2000 sans son fusible, et alimentez le réseau NMEA 2000 séparément à l'aide d'un câble d'alimentation NMEA 2000 12 V (non fourni par Victron).

Le port VE.Can du dispositif GX ne nécessite pas d'alimentation externe pour fonctionner.

6.12.1. Prise en charge du régulateur d'alternateur Wakespeed WS500

Introduction

Le WS500 est un régulateur d'alternateur externe intelligent avec communication CAN-bus et NMEA 2000, conçu principalement pour les applications maritimes et les véhicules de loisirs. Lorsqu'il est connecté à un dispositif GX, le Wakespeed WS500 permet de surveiller les performances de l'alternateur et de les contrôler via DVCC.

Exigences requises

Pour intégrer le WS500, les conditions suivantes doivent être remplies :

1. Micrologiciel Venus OS v2.90 ou ultérieur sur le dispositif GX
2. Micrologiciel Wakespeed WS500 2.5.0 ou ultérieur sur le contrôleur WS500
3. Le WS500 doit être connecté au port VE.Can du dispositif GX. La connexion via le port BMS-Can (par exemple sur le Cerbo GX) n'est pas prise en charge pour la surveillance.

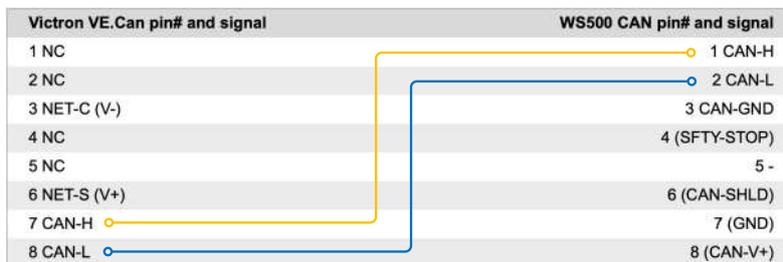
Configuration requise pour le contrôle DVCC

1. Micrologiciel Venus OS v3.30 ou ultérieur sur le dispositif GX
2. Micrologiciel Wakespeed WS500 2.5.2 ou ultérieur sur le contrôleur WS500
3. Le shunt de courant fourni par Wakespeed doit être installé au niveau de l'alternateur
4. Le WS500 doit être configuré avec l'option « Shunt à l'alternateur » activée (application Wakespeed : onglet « System » dans l'écran de configuration)
5. Définissez la capacité de l'alternateur en ampères dans l'onglet « Alternateur »
6. La prise en charge NMEA 2000 (Système > Mode expert) doit être activée

Câblage du WS500 au VE.Can

Le WS500 et le VE.Can utilisent tous deux des connecteurs RJ45 pour la communication CAN, mais avec des brochages différents. Un câble réseau UTP standard (droit) ne fonctionnera pas. Un câble croisé personnalisé est nécessaire.

Reportez-vous au schéma ci-dessous pour les détails du brochage :



Correspondance des broches CAN :

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

Exigences de câblage :

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

Connectez l'extrémité avec les broches 7/8 au port VE.Can du dispositif GX. L'autre extrémité (broches 1/2) se connecte au WS500. Les deux extrémités doivent être terminées.

La couleur des câbles n'a pas d'importance lorsque vous fabriquez le câble croisé vous-même. Wakespeed propose également un câble préfabriqué avec une fiche RJ45 bleue — cette extrémité se connecte au port VE.Can.



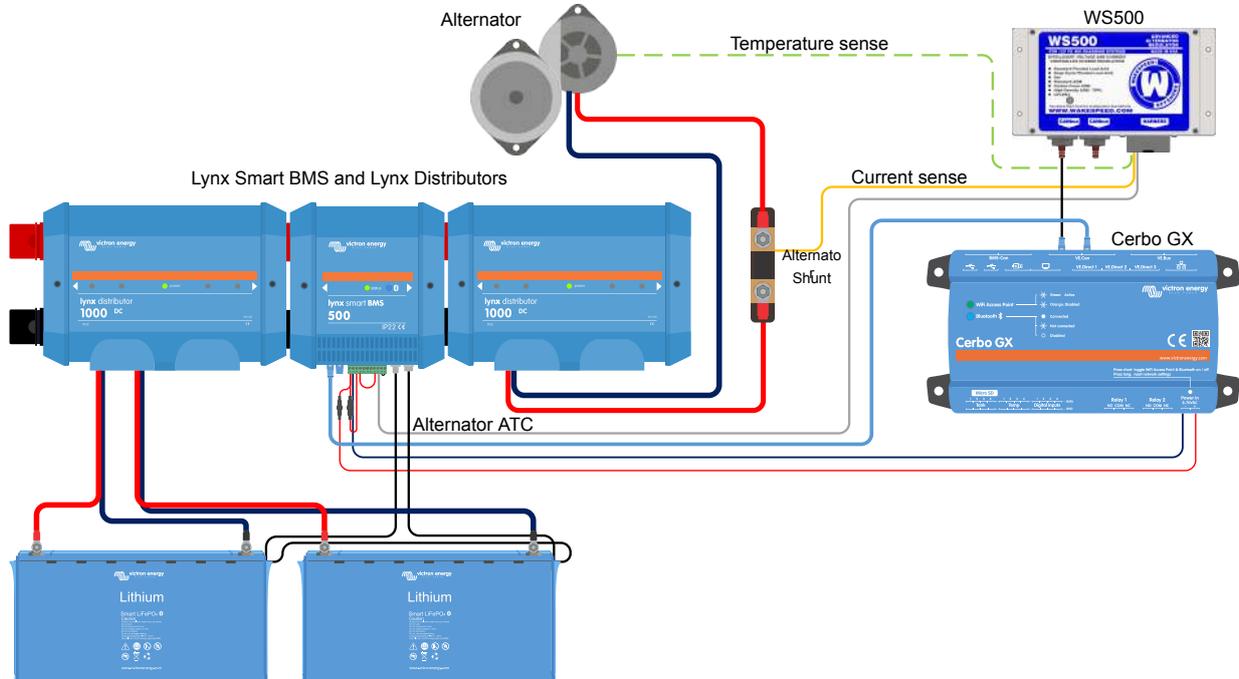
Veuillez noter que les terminaisons noires fournies par Wakespeed et les terminaisons bleues fournies par Victron ne sont pas interchangeables. Par conséquent, insérez la terminaison Victron du côté Victron du réseau, et la terminaison Wakespeed dans le Wakespeed.

Exemple de câblage

L'exemple ci-dessous présente un aperçu du câblage recommandé basé sur une installation avec un Lynx Smart BMS, des distributeurs Lynx et un Cerbo GX.

Un placement adéquat du shunt de l'alternateur (à ne pas confondre avec le shunt du BMV ou le SmartShunt) est important ici pour le bon raccordement du fil de détection de courant.

Pour le câblage complet entre le WS500 et l'alternateur, voir le manuel du WS500 et de l'alternateur.



Interface utilisateur du dispositif GX pour le WS500

Une fois connecté, le WS500 apparaît dans la liste des appareils du dispositif GX.

Le menu du WS500 fournit alors les informations et données suivantes :

- **Sortie** : tension, courant et puissance rapportés par le régulateur d'alternateur
- **Température** : température de l'alternateur mesurée par le capteur WS500
- **État** : état de charge du WS500
 - Éteint : pas de charge
 - Bulk / Absorption / Float : WS500 actif utilisant son propre algorithme
 - Contrôle externe : charge contrôlée par un BMS (par exemple Lynx Smart BMS)
- **État du réseau** :
 - Autonome : fonctionnement indépendant
 - Maître de groupe : envoie les objectifs de charge à d'autres unités WS500
 - Esclave : reçoit les commandes de charge d'un autre WS500 ou BMS
- **Erreur** : affiche l'état d'erreur actuel
 - Reportez-vous au guide de configuration et de communication Wakespeed pour les codes d'erreur
 - Voir l'annexe pour les erreurs n° 91 et n° 92
- **Champ d'excitation** : pourcentage du signal d'excitation envoyé à l'alternateur
- **Vitesse** : régime de l'alternateur, dérivé du signal du stator. Si cette valeur est incorrecte, elle peut être ajustée via l'option Pôles alt dans la ligne de configuration SCT de Wakespeed
- **Régime moteur** : régime moteur, provenant de :
 - Calculé à partir de la vitesse de l'alternateur et du rapport Moteur/Alternateur défini dans la ligne de configuration SCT
 - NMEA 2000 (PGN127488)
 - J1939 (PGN61444)



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

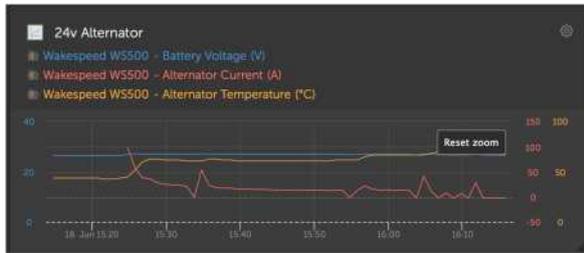
Vous pouvez attribuer un nom personnalisé au WS500 via le menu Appareil. Cela met à jour la ligne de configuration \$SCN du régulateur.

Données WS500 sur le portail VRM

Le [portail VRM](#) peut afficher les données du WS500, notamment le courant, la tension et la température.



Actuellement, 3 widgets sont disponibles sur le VRM



Widget personnalisé du VRM affichant la tension, le courant et la température du WS500

Dépannage et questions fréquentes

Pour toute assistance et dépannage supplémentaires, veuillez contacter directement l'assistance Wakespeed.

Codes d'erreur #91 et #92

Tous les codes d'erreur du WS500, tels que définis dans le guide de communication et de configuration Wakespeed, sont rapportés par le dispositif GX.

Dans les systèmes avec BMS intégré, les erreurs suivantes sont critiques tant que les événements sont actifs et nécessitent une attention immédiate.

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

Le WS500 a perdu la communication avec le BMS et passe en mode de retour à domicile configuré. Dès que la communication avec le BMS est rétablie, il reprend les objectifs de charge définis par le BMS.

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

Le BMS a signalé un événement de déconnexion de charge via le fil de la fonction IN et le WS500 est donc revenu à l'état arrêté.

Les données de courant et de puissance ne sont pas affichées dans le menu de l'appareil WS500

L'absence de données de courant et de puissance dans le menu de l'appareil WS500 n'est pas une panne. Elle reflète la configuration du système et est attendue dans certaines conditions :

- Aucun shunt d'alternateur n'est installé : le WS500 ne peut pas mesurer le courant et la puissance de sortie de l'alternateur sans shunt d'alternateur.
- Shunt d'alternateur installé mais mal configuré : vérifiez les paramètres « ShuntAtBat » et « Ignore Sensor » à l'aide des outils de configuration Wakespeed.

Remarque sur le shunt d'alternateur

Un shunt d'alternateur est un capteur de courant installé en série avec la sortie de l'alternateur. Il se connecte directement au WS500 et fournit une mesure en temps réel du courant et de la puissance de sortie de l'alternateur.

- En option : Non requis pour le fonctionnement de base
- Obligatoire : Requis pour la compatibilité DVCC
- Si aucun shunt n'est installé, le dispositif GX affichera toujours des paramètres tels que le champ d'excitation (%) et la tension de l'alternateur, mais pas le courant ni la puissance.

Questions fréquentes

Q1 : Le courant de sortie de l'alternateur (s'il est mesuré) est-il utilisé à d'autres fins que l'affichage ?

R1 : Oui. L'intégration DVCC permet au dispositif GX de contrôler la sortie du WS500, en répartissant le courant de charge entre le WS500 et, par exemple, les MPPT et les chargeurs de batterie CC-CC.

Q2 : Le courant de sortie de la batterie peut-il être lu via le bus CAN par un Lynx Smart BMS ou d'autres contrôleurs ?

R2 : Oui. Lorsque le shunt WS500 est configuré pour mesurer la sortie de l'alternateur, le courant peut être lu via le bus CAN (par exemple par un Lynx Smart BMS). Le WS500 utilise ces données pour éviter une surcharge, par exemple si la batterie demande 100 A et que le WS500 fournit 200 A, les 100 A supplémentaires sont dirigés vers les consommateurs CC. Cela améliore la précision du calcul de la charge.

Q3 : Existe-t-il des recommandations de câblage pour l'utilisation d'un Lynx Smart BMS ou d'un Lynx BMS NG ?

R3 : Oui. Nous fournissons des exemples de systèmes détaillés, notamment :

- Une configuration catamaran avec deux unités WS500
- Un système avec un deuxième alternateur contrôlé par un WS500

Ces exemples peuvent servir de modèles et sont disponibles sur la [page produit du Lynx Smart BMS](#).

Q4 : Que faire si aucun Lynx Smart BMS n'est utilisé ? Comment le câblage doit-il être effectué ?

R4 : Wakespeed propose un guide de démarrage rapide couvrant la configuration des commutateurs DIP et le câblage du faisceau.

Des schémas de câblage supplémentaires sont inclus dans le [manuel du WS500](#).

Remarque : le shunt doit être connecté à la batterie et le WS500 configuré en conséquence.

6.12.2. Prise en charge du régulateur d'alternateur Arco Zeus

L'Arco Zeus est un régulateur d'alternateur externe intelligent avec communication CAN-bus et NMEA 2000, conçu spécifiquement pour les applications maritimes et les véhicules de loisirs. Il est pris en charge par Venus OS, y compris le contrôle DVCC, et permet la surveillance et le contrôle des performances de l'alternateur via un dispositif GX.

Lorsqu'il est correctement configuré, le Zeus suit les paramètres de charge définis par le dispositif GX et/ou le Lynx BMS.

Configuration requise

Pour intégrer l'Arco Zeus à un système Victron, les conditions suivantes doivent être remplies :

1. Micrologiciel Venus OS v3.50 ou version ultérieure
2. Micrologiciel Arco Zeus v1.25 ou version ultérieure installé sur le contrôleur
3. Connexion via le port VE.Can du dispositif GX Il n'est pas possible de connecter le Zeus au port BMS-Can d'un Cerbo GX
4. Le mode de synchronisation dans l'application Zeus doit être réglé sur « Victron Follower »
5. Un shunt d'alternateur doit être installé pour que le DVCC fonctionne correctement Reportez-vous à la documentation Arco Zeus pour plus de détails

Installation

Installez le régulateur Arco Zeus selon le guide d'installation du régulateur d'alternateur Bluetooth Arco Zeus, disponible sur le [site web d'Arcomarine](#).

- Connectez le Zeus au port VE.Can du dispositif GX à l'aide d'un câble Ethernet Cat5/6 standard.
- Assurez-vous que le réseau VE.Can est correctement terminé :
 - Utilisez une terminaison M12 NMEA 2000 sur le port NMEA 2000 du Zeus.
 - Utilisez une terminaison VE.Can RJ45 sur le dispositif GX ou le Lynx BMS, selon la configuration du réseau. Remarque : Certaines configurations ne nécessitent pas de terminaison, comme dans un système avec plusieurs batteries Lynx BMS en parallèle, où chaque parc de batteries dispose de son propre régulateur Zeus.
- Activer l'arrêt de l'alternateur via le BMS :
 - Connectez un fil entre la sortie relais « NO » du Lynx BMS et l'entrée du faisceau de contrôle Zeus marquée « Enable/ATC from BMS ».
 - Cela garantit que le Zeus s'arrête proprement avant l'ouverture du contacteur, protégeant l'alternateur contre d'éventuels dommages.

Configuration du Zeus

- Reportez-vous au guide d'installation du régulateur d'alternateur Bluetooth Arco Zeus pour des instructions détaillées, disponible sur le [site web d'Arcomarine](#).
- Dans l'application Zeus, réglez le mode de synchronisation sur « Victron Follower ».
- Définissez le courant de sortie maximal de l'alternateur sur une valeur appropriée pour l'alternateur et la batterie. DVCC utilise cette valeur pour déterminer le courant de charge maximal disponible.

Configuration du dispositif GX

Sur le dispositif GX (via la console à distance) :

- Accédez à Paramètres → Services → Port VE.Can [1 ou 2]
- Réglez le profil CAN-bus sur « VE.Can & Lynx Ion BMS (250 kbit/s) »

Configuration du Lynx Smart BMS ou Lynx BMS NG

- Réglez le mode de relais BMS sur « ATC alternateur ». Cela garantit que l'ATC s'ouvre en premier, suivi du contacteur après un délai de 2 secondes, ce qui donne au Zeus le temps de s'arrêter avant que la batterie ne soit déconnectée.

Surveillance

Une fois le contrôleur Arco Zeus connecté au dispositif GX, il apparaîtra dans la liste des appareils avec une entrée dédiée au régulateur d'alternateur.

Les informations et paramètres disponibles incluent :

- **Sortie** : tension, courant et puissance de sortie de l'alternateur, tels que rapportés par le Zeus.
- **Température** : température de l'alternateur, mesurée via le capteur de température du Zeus.

- **État** : indique l'état de charge du Zeus :
 - Éteint - pas de charge
 - Bulk, Absorption ou Float - Lorsqu'il utilise son algorithme de charge interne
 - Contrôle externe - Lorsqu'il est contrôlé par un BMS tel que le Lynx Smart BMS
- **État du réseau** : affiche « Autonome » lorsque le régulateur fonctionne de manière autonome.
- **Champ d'excitation** : indique le pourcentage du signal d'excitation appliqué à l'alternateur via la connexion de champ.
- **Vitesse** : affiche la vitesse de l'alternateur en tr/min, mesurée via la sortie stator.
- **Régime moteur** affiche le régime du moteur, déterminé par :
 - Calcul basé sur la vitesse de l'alternateur et le rapport de transmission moteur/alternateur (tel que défini dans l'application Zeus)
 - NMEA 2000 (PGN127488), si le régime moteur est diffusé via NMEA 2000
 - J1939 (PGN61444), si le régime moteur est reçu via J1939
- **Appareil** : contient des informations spécifiques au produit et relatives à la connexion.

Les données Arco Zeus qui peuvent être affichées sur le [portail VRM](#) sont le courant, la tension et la température.

Dépannage

Pour toute assistance supplémentaire et pour le dépannage, veuillez contacter directement l'assistance Arco Zeus.

6.12.3. Prise en charge du régulateur d'alternateur Revatek Altion

Le Revatek Altion est un régulateur d'alternateur externe intelligent avec prise en charge du bus CAN pour les protocoles VE.Can, NMEA 2000 et RV-C. Conçu pour les applications maritimes et les véhicules de loisirs, il s'intègre aux dispositifs GX de Victron pour permettre une surveillance et un contrôle complets de l'alternateur.

Appareils Altion pris en charge

- Altion
- Altion Max

Configuration requise

- Micrologiciel Altion v20250316 ou version ultérieure
- Venus OS v3.50 ou version ultérieure

Installation, configuration et dépannage

Reportez-vous au [guide utilisateur officiel Revatek Altion](#) pour des instructions détaillées sur l'installation, la configuration et le dépannage. Le guide est disponible auprès de Revatek.

7. Connectivité Internet

Connectez le Cerbo GX à Internet pour accéder à toutes les fonctionnalités du [portail VRM](#). Le Cerbo GX recueille les données de tous les produits connectés et les envoie au portail VRM, où vous pouvez consulter l'état actuel des produits connectés, configurer des [alarmes par e-mail](#) et télécharger les données aux formats CSV et Excel

Pour surveiller votre système à partir d'un smartphone ou d'une tablette, téléchargez l'application VRM pour [iOS](#) ou [Android](#).

En plus de la surveillance à distance, une connexion Internet active permet au Cerbo GX de vérifier régulièrement les mises à jour du micrologiciel. Selon vos paramètres, les mises à jour peuvent être téléchargées et installées automatiquement.

Remarque : IPv6 est pris en charge via la configuration automatique. La configuration manuelle de l'IPv6 n'est pas disponible.

Options de connexion à Internet

Vous pouvez connecter le Cerbo GX à Internet en utilisant l'une des méthodes suivantes :

- **Ethernet** : connectez un câble réseau entre votre routeur et le port LAN Ethernet du Cerbo GX.
- **WiFi intégré** : connectez-vous sans fil à un routeur à l'aide du module WiFi interne.
- **Réseau mobile** : utilisez un [GX LTE 4G \(modem USB cellulaire\)](#), ou connectez-vous via un routeur mobile.
- **Partage de connexion USB** : partagez la connexion Internet d'un téléphone portable via USB.

Regardez cette vidéo pour obtenir des conseils sur la connexion via LAN, WiFi ou GX GSM (également applicable au GX LTE 4G) :



7.1. Port LAN Ethernet

Lorsque vous connectez un câble Ethernet entre un routeur et le Cerbo GX, la page Paramètres → Ethernet de votre Cerbo GX confirmera la connexion.



Avant de connecter le câble Ethernet, veuillez à ne pas confondre le port Ethernet du dispositif GX avec les ports VE.Bus ou VE.Can/BMS-Can !

| Ethernet | |
|-----------------------|-------------------|
| State | Connected |
| MAC address | 08:00:27:00:00:00 |
| 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 |
| Link-local IP address | |

7.2. WiFi

Le Cerbo GX est doté d'un module WiFi intégré, compatible avec les réseaux sécurisés WEP, WPA et WPA2. Il est également possible de connecter un dongle WiFi USB pris en charge, par exemple pour améliorer la portée du signal lorsque l'appareil est installé à l'intérieur d'une armoire. Remarque : le WiFi intégré ne prend en charge que les réseaux 2,4 GHz. Bien qu'il puisse détecter les réseaux 5 GHz, il ne peut pas s'y connecter.

Dongles WiFi USB pris en charge

| Référence | Modèle | Remarques |
|--------------|------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| BPP900100200 | Module WiFi CCGX Simple (Nano USB) | Compact, peu coûteux. |
| BPP900200300 | Asus USB-N14 | Coût plus élevé ; meilleure réception que le Nano USB. Pris en charge à partir du logiciel version 2.23. |
| BPP900200400 | Module WiFi longue portée (Netgear AC1200) | Coût le plus élevé ; réception supérieure. Compatible avec les normes Wireless AC, G et N (2,4 GHz et 5 GHz). |

Dongles plus anciens, toujours pris en charge

| Référence | Modèle | Remarques |
|--------------|---------------------------------------|--------------------------------------------------|
| BPP900200100 | Startech USB300WN2X2D | |
| BPP900100100 | Zyxel NWD2105 | |
| BPP900200200 | Gembird WNP-UA-002 | Coût légèrement supérieur ; meilleure réception. |
| BPP900200400 | Netgear A6210-100PES | |

Bien que d'autres dongles WiFi puissent fonctionner, ils n'ont pas été testés et nous ne fournissons aucune assistance pour ces autres dongles.

Sélection du réseau WiFi et comportement

- Le menu WiFi répertorie tous les réseaux disponibles.
- Sélectionnez un réseau et saisissez le mot de passe (s'il n'est pas déjà enregistré) pour établir la connexion.
- WPS (WiFi Protected Setup) n'est pas pris en charge.
- Lorsque plusieurs réseaux connus sont disponibles, le Cerbo GX se connecte automatiquement à celui avec le signal le plus fort.
- Si le signal du réseau connecté devient trop faible, il basculera automatiquement vers un autre réseau connu avec un signal plus fort, si disponible.



Le WiFi est, par nature, moins fiable qu'une connexion Ethernet filaire. Utilisez une connexion Ethernet autant que possible pour une stabilité optimale. Si vous utilisez le WiFi, assurez-vous que la puissance du signal est d'au moins 50 % pour garantir un fonctionnement fiable.

7.3. GX LTE 4G

Le GX LTE 4G est un modem cellulaire destiné à la gamme de produits de surveillance GX de Victron. Il fournit à la fois une connexion Internet mobile pour le système et une connectivité au portail VRM. Le modem est compatible avec les réseaux 2G, 3G et 4G.

Pour des instructions détaillées sur l'installation et la configuration, consultez le [manuel du GX LTE 4G](#).



Le GX LTE 4G fournit une connexion Internet uniquement pour le dispositif GX. Il ne partage pas cette connexion avec des ordinateurs portables, téléphones ou autres appareils externes.

7.4. Utilisation d'un routeur mobile

Quand utiliser un routeur mobile

Utilisez un routeur mobile dans les cas suivants :

- Plusieurs appareils ont besoin d'un accès Internet (par exemple, yachts, camping-cars).
- Une connexion de secours fiable est requise.

Nous recommandons l'installation d'un routeur mobile de qualité professionnelle.

Un routeur mobile peut :

- Partager la connexion Internet cellulaire avec plusieurs appareils via Ethernet ou WiFi.
- Basculer automatiquement entre les connexions cellulaire et WiFi en cas de défaillance de l'une d'entre elles.

Connexion du Cerbo GX

Pour connecter le Cerbo GX à un réseau cellulaire :

- Installez un routeur mobile.
- Connectez le Cerbo GX au routeur à l'aide de :
 - Un câble LAN (Ethernet), ou
 - Le réseau WiFi du routeur.



Choisissez un routeur conçu pour les installations sans surveillance. Évitez les routeurs grand public bon marché conçus pour une utilisation temporaire ou personnelle. Les routeurs professionnels sont plus coûteux, mais offrent une fiabilité supérieure et réduisent les risques de coupures de service.

Exemples de routeurs adaptés :

- [Proroute H685 4G LTE](#)
- [Série de routeurs Pepwave Industrial 4G](#)
- [Routeurs industriels Teltonika](#)

Remarques sur la compatibilité

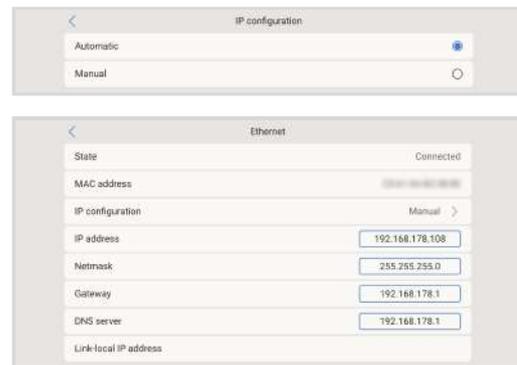
Le Cerbo GX ne prend pas en charge les dongles USB haut débit pour l'Internet mobile, à l'exception des accessoires officiels [GX GSM](#) et [GX LTE 4G](#) disponibles auprès de Victron.

7.5. Configuration IP manuelle

Dans la plupart des cas, la configuration manuelle de l'adresse IP n'est pas nécessaire, car la plupart des systèmes prennent en charge l'attribution IP automatique via DHCP, ce qui est également le paramètre par défaut du Cerbo GX.

Si une configuration manuelle est requise, sélectionnez le modèle approprié.

Pour plus de détails concernant les exigences IP et les numéros de port utilisés par le Cerbo GX, reportez-vous à la [FAQ VRM – ports et connexions utilisés par le \[176\] Cerbo GX](#).



7.6. Connexions multiples (de secours)

Les dispositifs GX prennent en charge les connexions simultanées à plusieurs réseaux : Ethernet, WiFi et LTE (via le GX LTE 4G).

Lorsque plusieurs interfaces sont disponibles et que DHCP est activé, l'appareil les priorise automatiquement dans l'ordre suivant :

1. Ethernet – toujours préféré, quelle que soit la disponibilité du WiFi ou du LTE
2. WiFi – utilisé si Ethernet est indisponible, indépendamment de la disponibilité du LTE
3. LTE – utilisé uniquement si Ethernet et WiFi sont indisponibles

Remarque : il est également possible d'avoir un réseau Ethernet local tout en utilisant le WiFi pour la connexion Internet. Pour obtenir cela sur le [Configuration IP manuelle \[53\]](#), vous devez :

- Régler la passerelle Ethernet sur 0.0.0.0
- Régler la passerelle WiFi sur une adresse valide (demandez à votre administrateur réseau)

Important

La priorité de connexion est basée uniquement sur la disponibilité des interfaces réseau, et non sur l'accès réel à Internet. L'appareil ne vérifie pas la connectivité Internet lors de la sélection de l'interface.

7.7. Réduction du trafic Internet

Dans les situations où le trafic Internet est coûteux, comme les connexions satellite ou les réseaux cellulaires en itinérance, il peut être utile de réduire la consommation de données.

- Désactivez les [mises à jour automatiques du micrologiciel \[76\]](#).
- Réglez le mode VRM sur lecture seule - voir [Accéder aux paramètres Console à distance et panneau de commandes dans le portail VRM \[100\]](#)
- Désactivez l'assistance à distance (Paramètres → Général → Assistance à distance).
- Réduisez l'intervalle de journalisation VRM (Paramètres → Portail en ligne VRM → Intervalle de journalisation) à la fréquence minimale acceptable. Remarque : les changements d'état (par exemple, de charge à conversion, ou de mode bulk à float) et les alarmes déclenchent toujours des transmissions de données supplémentaires.

Estimation de la consommation de données

Pour estimer la quantité de données requise :

- Laissez le système fonctionner normalement pendant plusieurs jours.
- Surveillez les compteurs Internet RX (réception) et TX (transmission) sur votre routeur mobile.

Certaines offres de téléphonie mobile incluent également des outils en ligne pour suivre la consommation de données.

Facteurs influençant la consommation de données

- Les systèmes comportant un plus grand nombre de produits connectés génèrent davantage de trafic.
- Les changements d'état fréquents, comme les transitions entre convertisseur et chargeur, augmentent le nombre de messages transmis. Cela est particulièrement courant dans certains systèmes Hub-1 et Hub-2.

Recommandations

- Choisissez un forfait de données avec une limite ou un modèle prépayé afin d'éviter des frais supplémentaires élevés.
- Envisagez de configurer des notifications automatiques pour vous avertir lorsque vous approchez de la limite de données.

Option avancée : contrôle du trafic via VPN

Un client confronté à des coûts élevés de données à l'international a mis en place une solution consistant à acheminer tout le trafic du dispositif GX via un VPN. Un pare-feu sur le serveur VPN contrôlait ensuite le trafic en fonction de l'heure, du type de connexion, de l'emplacement et de la destination. Notez que cette méthode nécessite une expertise en Linux et en réseaux, et qu'elle dépasse le cadre de ce manuel.

7.8. Plus d'informations sur la configuration d'une connexion Internet et du portail VRM

Pour des instructions détaillées et des conseils supplémentaires, veuillez consulter :

- [Configurer un compte VRM](#)
- [Alarmes et surveillance avec le portail VRM](#)
- [Portail VRM : questions fréquentes](#)

8. Accéder au dispositif GX

Il est possible d'accéder au dispositif GX via un smartphone, une tablette ou un ordinateur via la console à distance. Il s'agit de l'interface principale pour la configuration et la surveillance du dispositif GX.

Méthodes d'accès selon le type d'appareil

| Type d'accès | Venus GX | Cerbo GX / Cerbo-S GX | Ekrano GX |
|-------------------------------------------------------------|----------|-----------------------|-----------|
| VictronConnect via Bluetooth ^[3] | - [1] | Oui | Oui |
| Point d'accès WiFi intégré | Oui | Oui | Oui |
| Réseau local/WiFi | Oui | Oui | Oui |
| Portail VRM ^[2] | Oui | Oui | Oui |

[1] Le VGX ne dispose pas de Bluetooth intégré. Pour activer la connectivité Bluetooth, utilisez un dongle USB Bluetooth.

[2] L'accès au portail VRM nécessite que le dispositif GX soit connecté à Internet.

[3] Le Bluetooth est limité à la configuration initiale et à la configuration réseau. Il ne permet pas d'accéder à la console à distance ni de se connecter à d'autres produits Victron (par exemple, les chargeurs SmartSolar). Pour se connecter à d'autres produits Victron, consultez la section [Connexion des produits Victron](#) [15].

8.1. Avec VictronConnect par Bluetooth

Si vous débutez avec VictronConnect, nous vous recommandons de lire le [manuel VictronConnect](#) pour obtenir une vue d'ensemble complète.

1. Téléchargez la [dernière version de l'application VictronConnect](#) sur votre [appareil compatible Bluetooth](#) (téléphone portable, tablette ou ordinateur portable – les PC Windows ne sont pas pris en charge), et assurez-vous que le Bluetooth est activé.
2. Assurez-vous que le Cerbo GX est sous tension et que le voyant Bluetooth clignote.
3. Ouvrez l'application VictronConnect dans un rayon de 10 mètres autour du Cerbo GX et attendez que les appareils proches soient détectés.
4. Une fois l'appareil détecté, cliquez ou appuyez sur Cerbo GX.
5. Lors de la première connexion, il vous sera demandé de saisir un code PIN Bluetooth.

Pour les dispositifs GX dont le numéro de série est antérieur à HQ2242, le code PIN par défaut est 000000. Pour les appareils dont le numéro de série est HQ2242 ou supérieur, un code PIN aléatoire à 6 chiffres est imprimé sur l'étiquette située à l'arrière du dispositif GX.

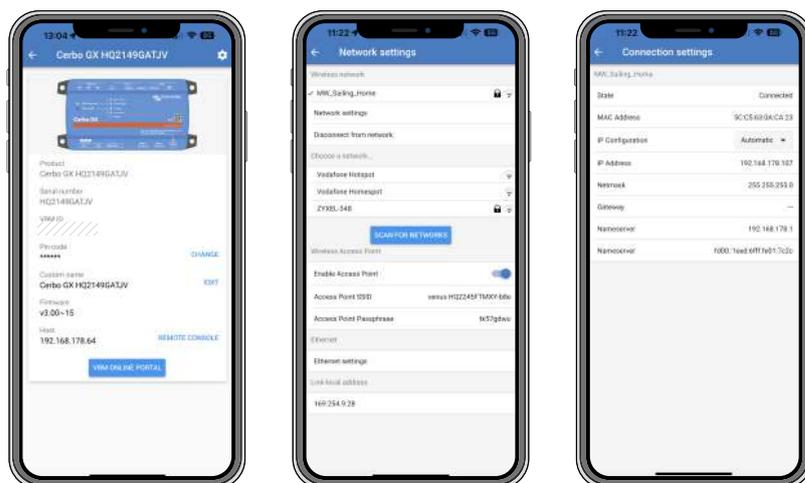
6. Si votre appareil utilise le code PIN par défaut, vous serez invité à le remplacer par un code unique plus sécurisé. Veuillez à conserver ce nouveau code PIN dans un endroit sûr.



Depuis l'écran principal de l'appareil dans VictronConnect, vous pouvez :

- Modifier les paramètres réseau et Ethernet
- Activer ou désactiver le point d'accès WiFi intégré
- Accéder à votre système sur le portail VRM
- Ouvrir la console à distance (nécessite une connexion à un réseau WiFi local ou au point d'accès WiFi de l'appareil)

Pour accéder aux paramètres réseau, touchez l'icône en forme d'engrenage.



Limitations

Le Bluetooth est uniquement utilisé pour la connexion initiale et la configuration réseau de base. Il ne peut pas être utilisé pour se connecter à d'autres produits Victron (par exemple, les contrôleurs de charge SmartSolar). Pour se connecter à d'autres produits Victron, reportez-vous au chapitre [Connexion des produits Victron \[15\]](#).

8.2. Accès via le point d'accès WiFi intégré

Cette méthode nécessite que l'application VictronConnect soit installée sur votre smartphone, tablette ou ordinateur portable.

Marche à suivre pour se connecter automatiquement avec le code QR :

1. Repérez l'autocollant du code QR sur le côté du Cerbo GX
2. Scannez le code QR à l'aide de l'appareil photo de votre smartphone ou d'une application de lecture de code QR.
3. Si votre smartphone possède cette fonction, vous serez invité à vous connecter au point d'accès WiFi.
4. Une fois la connexion établie, ouvrez VictronConnect
5. Sélectionnez le dispositif GX dans la liste
6. Ouvrez la console à distance

Marche à suivre pour se connecter manuellement :

1. Tenez-vous à proximité du Cerbo GX, à quelques mètres maximum.
2. Ouvrez les paramètres WiFi de votre téléphone, tablette ou ordinateur portable.
3. Recherchez un réseau nommé Venus-[numéro_de_série-xxx].
4. Connectez-vous en utilisant la clé WiFi, imprimée sur le côté du boîtier ainsi que sur une carte fournie dans le sachet plastique. Conservez cette clé en lieu sûr.
5. Lancez VictronConnect, qui commencera automatiquement à rechercher le réseau WiFi.
6. Une fois le dispositif GX trouvé, sélectionnez-le dans la liste.
7. Ouvrez la console à distance

Remarques

- Si vous ne pouvez pas utiliser VictronConnect, vous pouvez utiliser un navigateur web et accéder à l'adresse IP suivante : <http://172.24.24.1> ou <http://venus.local>
- Pour plus de sécurité, le point d'accès WiFi peut être désactivé : accédez à Paramètres → WiFi → Créer un point d'accès dans la console à distance.

Instructions en vidéo

Regardez la vidéo d'instructions pas-à-pas pour vous connecter à un dispositif GX à l'aide de l'application VictronConnect.



8.3. Accès à la console à distance via le réseau local/WiFi

Cette section explique comment accéder à la console à distance lorsque le dispositif GX est connecté à un réseau local via Ethernet ou une connexion WiFi configurée.

□ Une connexion Internet n'est pas nécessaire, uniquement un réseau local fonctionnel.

Une fois connecté, ouvrez l'[application VictronConnect](#) sur un téléphone, une tablette ou un ordinateur portable pour accéder au dispositif GX. Vous pouvez également vous connecter via un navigateur web en saisissant `venus.local` dans la barre d'adresse.

Notez que l'appareil doit être connecté au même réseau que le Cerbo GX.

Cette vidéo montre comment procéder.



8.3.1. Autres méthodes pour trouver l'adresse IP de la console à distance

Si VictronConnect ne peut pas être utilisé, les méthodes suivantes peuvent vous aider à trouver l'adresse IP du Cerbo GX pour accéder à la console à distance :

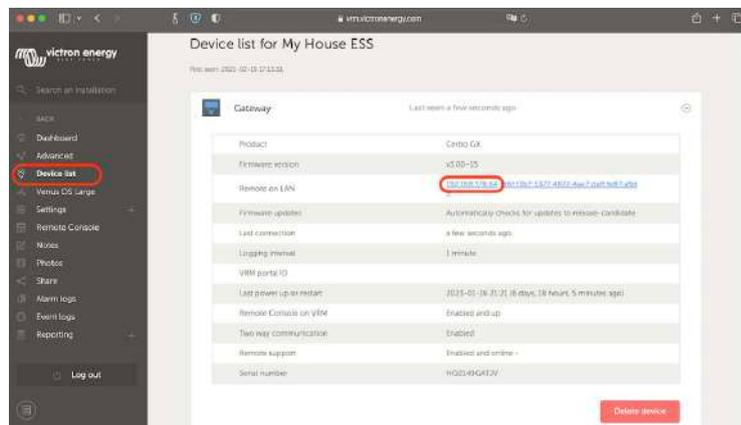
Adresse locale - `venus.local`

Vous pouvez accéder au dispositif GX en saisissant `venus.local` ou `http://venus.local` dans un navigateur web, à condition que votre ordinateur soit connecté au même réseau local.

Adresse IP via le portail VRM

Si le dispositif GX est connecté à Internet et enregistré sur le portail VRM, vous pouvez trouver son adresse IP :

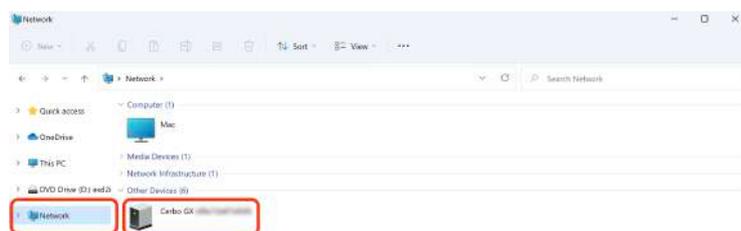
- Accédez à la liste des appareils sur votre page d'installation.
- L'adresse IP y sera indiquée.



Découverte du réseau local (Windows uniquement)

Si vous êtes sur le même réseau local (par exemple à domicile) et utilisez Microsoft Windows, vous pouvez localiser le dispositif GX à l'aide de la découverte réseau (UPnP).

Ouvrez l'explorateur de fichiers et accédez à la section Réseau.



Double-cliquez sur l'icône du dispositif GX pour ouvrir la console à distance sur le réseau local.

Pour afficher l'adresse IP : clic droit sur l'icône → Propriétés.



8.4. Accéder à la console à distance par VRM

Cette méthode nécessite une connexion Internet active à la fois pour le dispositif GX et pour le téléphone, la tablette ou l'ordinateur utilisé. Pour une nouvelle installation, connectez le dispositif GX à Internet à l'aide d'un câble Ethernet.

Instructions pas-à-pas :

1. Connexion du dispositif GX à Internet
Branchez-le à un réseau avec DHCP activé (ce que la plupart des routeurs prennent en charge) et avec un accès Internet.
2. L'appareil se connectera automatiquement au portail VRM.
3. Connectez-vous au portail VRM (<https://vrm.victronenergy.com/>) et suivez les instructions pour ajouter le dispositif GX.
4. Une fois l'appareil visible dans le portail, cliquez sur Console à distance dans le menu de gauche.
5. La fenêtre de la console à distance s'ouvrira et ressemblera à l'image de droite.



Pour plus de détails techniques et pour le dépannage, consultez la section [Console à distance sur VRM : dépannage \[100\]](#).

9. Configuration

9.1. Structure des menus et paramètres configurables

Une fois l'installation terminée et la connexion Internet configurée (si nécessaire), parcourez le menu de haut en bas pour configurer le dispositif GX selon vos besoins.

| Menu | Par défaut | Description |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Liste des appareils | | |
| Divers | Divers | Contient une liste de tous les appareils connectés au dispositif GX. La plupart des entrées disposent de sous-menus avec des informations supplémentaires et des options de configuration propres à chaque appareil. |
| Généralités | | |
| Niveau d'accès | Utilisateur et installateur | Définissez ce paramètre sur « Utilisateur » pour éviter toute modification accidentelle ou non désirée de la configuration. Le niveau « Utilisateur et installateur » offre des privilèges supplémentaires. Une fois ce mode activé (différent du réglage par défaut), un mot de passe est requis. Ce mot de passe est disponible auprès de votre revendeur. |
| Profil de sécurité du réseau | Sécurisé | Sécurisé = Protection par mot de passe et chiffrement des communications réseau Faible = Protection par mot de passe, mais sans chiffrement Non sécurisé = Aucune protection par mot de passe ni chiffrement |
| Assistance à distance | Désactivé | Activez cette fonction pour permettre aux techniciens de Victron d'accéder à votre système en cas de problème. |
| Tunnel d'assistance à distance | Hors ligne | Affiche « En ligne » lorsque l'option « Assistance à distance » est activée. |
| IP et port d'assistance à distance | [IP;port] | Affiche l'adresse IP et le port utilisés pour l'assistance à distance. |
| Redémarrer | Redémarrer maintenant | Redémarre le dispositif GX |
| Alarme sonore | Activé | Lorsqu'une alarme se produit sur le dispositif GX ou sur un produit connecté, l'appareil émettra un bip, sauf si ce paramètre est défini sur « désactivé ». |
| Mode de démonstration | Désactivé | Active un mode de démonstration permettant de présenter les fonctionnalités du produit et du système à des clients ou lors d'expositions. Il permet aux utilisateurs d'explorer l'interface sans modifier les paramètres réels. Remarque : L'activation du mode démo ajoute des appareils simulés à l'installation VRM. Les démos disponibles incluent ESS, Bateau et Camping-car. |
| Activer les voyants d'état | Activé | Utilisez cette option pour désactiver les voyants d'état. |
| Micrologiciel - Lire la description complète des fonctionnalités [76] | | |
| Version du micrologiciel | x.xx | Affiche la version du micrologiciel actuellement installée. |
| Date/heure de construction | xxx | Affiche le numéro de construction. |
| <div style="border: 1px solid #0070C0; padding: 10px; margin: 10px 0;">  <p>Notez que pour la plupart des applications système, nous vous conseillons de désactiver les mises à jour automatiques, ce qui est également le réglage d'usine par défaut. Mettez plutôt le système à jour à un moment opportun, lorsque des personnes sont sur place et prêtes à rétablir le système antérieur et/ou à résoudre les problèmes en cas de difficultés.</p> </div> | | |
| Mises à jour en ligne : Mise à jour automatique | Vérifier uniquement | Si cette option est activée, le dispositif GX consultera le serveur pour déterminer si une nouvelle version est disponible. Vous pouvez choisir d'activer ou de désactiver les mises à jour automatiques. |

| Menu | Par défaut | Description |
|------------------------------------------------------------------|-----------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Mises à jour en ligne : flux de mise à jour | Version officielle | Utilisez le paramètre par défaut, sauf si vous souhaitez participer à des versions de test. Les systèmes des utilisateurs finaux doivent impérativement être réglés sur « Version officielle ». |
| Mises à jour en ligne : Type d'image | Normale | Choix entre image normale et grande image. La grande image ajoute la fonctionnalité Node-RED et Signal K-Server à l'image. |
| Mises à jour en ligne : Vérifier les mises à jour | Appuyez pour vérifier | Appuyez pour vérifier si une nouvelle mise à jour du micrologiciel est disponible. |
| Installer le firmware depuis SD/USB | | Utilisez ce menu pour installer une nouvelle version à partir d'une carte microSD ou d'une clé USB. Insérez la carte ou la clé contenant le nouveau fichier .swu du micrologiciel. |
| Sauvegarde de la version du micrologiciel précédemment installée | | Cette fonctionnalité vous permet de revenir à la version du micrologiciel précédemment installée. |
| Date & heure | | |
| Date et heure UTC | Automatique depuis Internet | - |
| Fuseau horaire | - | Sélectionnez votre fuseau horaire local dans la liste. |
| Installation du système | | |
| Nom du système | Automatique | Sélectionner le nom du système, prédéfini ou choisi par l'utilisateur. |
| Entrée CA 1 | Générateur | Sélectionnez Non disponible, Générateur, Réseau ou Alimentation à quai. Notez qu'une configuration supplémentaire est nécessaire pour installer complètement ces options. |
| Entrée CA 2 | Réseau | Même choix que ci-dessus. |
| Position des consommateurs CA | Sortie CA uniquement | Options : <ul style="list-style-type: none"> • Entrée CA uniquement – La sortie CA du convertisseur/chargeur n'est pas utilisée. • Sortie CA uniquement – Tous les consommateurs CA sont connectés à la sortie du convertisseur/chargeur. • Entrée et sortie CA – Le système affiche automatiquement les consommateurs connectés à l'entrée du convertisseur/chargeur si un compteur de réseau est présent. Les consommateurs connectés à la sortie sont toujours affichés. |
| Surveiller les défaillances du réseau | Désactivé | Surveille la perte de l'entrée CA et déclenche une alarme si la perte est détectée. L'alarme s'arrête lorsque l'entrée CA est reconnectée. |
| Contrôleur de batterie | Automatique | Sélectionnez la source de l'état de charge. Cette fonction est utile lorsqu'il existe plusieurs sources de batterie. Options : Automatique, Pas de contrôleur de batterie, et sources de contrôleur de batterie disponibles. Pour plus de détails, voir État de charge de la batterie (SoC) [72] . |
| Sélection automatique | | Affiche la source SoC sélectionnée automatiquement lorsque l'option « contrôleur de batterie » est réglée sur « Automatique ». |

| Menu | Par défaut | Description |
|-------------------------------------------------------------------------------------|----------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Possède un système CC | Désactivé | <p>Activez cette option pour les bateaux, les véhicules et les installations avec charges et chargeurs CC - en plus des chargeurs Multi et MPPT. Sur la plupart des installations hors réseau, ce réglage ne sera pas applicable, et toute différence entre le courant continu mesuré par le Multi et par le BMV sera attribuée à un « système CC ». Il peut s'agir de l'entrée d'un alternateur ou de la sortie d'une pompe, par exemple.</p> <p>Une valeur positive indique une consommation. Une valeur négative indique une charge, par exemple par un alternateur.</p> <p>Notez que la valeur affichée sera toujours approximative, car elle dépend des variations du taux d'échantillonnage entre les éléments du système. Pour remplacer ces valeurs approximatives par des mesures précises, vous pouvez utiliser un SmartShunt, qui doit être configuré en mode de surveillance « Compteur d'énergie CC » et type de compteur « Système CC ».</p> |
| Configuration de l'application Marine MFD | Non paramétrée | Utilisez ce menu pour définir les données de batterie affichées lorsque vous cliquez sur l'icône de batterie sur la page Vue d'ensemble. La même sélection est également visible sur le portail VRM. |
| DVCC - Lire la description complète des fonctionnalités [84] | | |
| DVCC | Désactivé | L'activation du DVCC transforme le dispositif GX d'un contrôleur passif en un contrôleur actif. Par défaut, il est désactivé sauf si une batterie compatible BMS-Can est connectée, auquel cas il est configuré et verrouillé conformément aux spécifications du fabricant. |
| Limite du courant de charge | Désactivé | Définit un courant de charge maximal utilisateur pour l'ensemble du système, spécifié en ampères. Cela permet un contrôle coordonné de la charge entre tous les dispositifs pris en charge. |
| Limite de la tension de charge des batteries gérées | Désactivé | Cette option est destinée uniquement à l'équilibrage initial des batteries Pylontech 15s. Ne l'utilisez pas pour d'autres applications, car cela pourrait entraîner des effets indésirables. |
| SVS : détection de tension partagée | Désactivé | Lorsque cette option est activée, le dispositif GX sélectionne automatiquement la meilleure mesure de tension disponible et la partage avec les autres dispositifs connectés. |
| STS, détection de température partagée | Désactivé | Lorsque cette option est activée, le dispositif GX transmet la température mesurée de la batterie au système convertisseur/chargeur et à tous les chargeurs solaires connectés. |
| Capteur de température | Automatique | Sélectionnez le capteur de température utilisé pour la mesure de température partagée. En mode automatique, le dispositif GX choisit le capteur disponible le plus approprié. |
| SCS : détection de courant partagé | Non | Lorsque cette option est activée, le dispositif GX transmet le courant de batterie mesuré par un contrôleur de batterie connecté à tous les chargeurs solaires pris en charge afin de coordonner la charge. |
| État SCS | | Affiche si l'option SCS est activée, ou pourquoi elle est désactivée. |
| BMS de contrôle | Automatique | Sélectionne le système de gestion de batteries (BMS) utilisé pour contrôler la batterie, ou désactive le contrôle BMS. En mode automatique, le dispositif GX choisit le BMS approprié selon la configuration du système. |
| Sélection automatique | | Affiche le BMS actuellement sélectionné par le système lorsque l'option « BMS de contrôle » est réglée sur « Automatique ». |
| Affichage et langue | | |

| Menu | Par défaut | Description |
|-------------------------------------------------------------------------------------|-------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Luminosité adaptative | Oui | Ajuste automatiquement la luminosité de l'écran à l'aide du capteur de lumière ambiante (disponible uniquement lorsqu'un GX Touch est connecté ou sur l'écran Ekran GX). |
| Luminosité | | Configurez manuellement la luminosité entre 0 et 100 % lorsque l'option « Luminosité adaptative » est désactivée. |
| Durée avant extinction de l'affichage | 10 min | Définit le délai avant l'extinction automatique de l'écran. Options disponibles : 10 secondes, 30 secondes, 1 minute, 10 minutes, 30 minutes ou jamais. |
| Mode d'affichage | | Sélectionnez le mode clair ou sombre pour l'apparence de l'interface. |
| Niveaux de la vue Résumé | | Permet de configurer les paramètres et leurs unités pour l'affichage de la vue Résumé. |
| Langue | Anglais | Sélectionnez la langue souhaitée pour l'interface. |
| Unités | | Choisissez les unités préférées pour l'affichage de la puissance électrique, de la température et du volume. |
| Plages minimale et maximale des jauges | Plage automatique | Permet d'ajuster manuellement les plages minimale et maximale des jauges, ou de laisser le réglage « Sélection automatique » les gérer automatiquement. |
| Page d'accueil | Résumé | Ce menu permet de définir l'écran d'accueil et le délai après lequel le système revient automatiquement à cet écran en cas d'inactivité. |
| Interface d'utilisateur | Nouvelle IU | Sélectionnez votre interface utilisateur préférée : nouvelle interface utilisateur ou Interface utilisateur classique. |
| Portail en ligne VRM - Lire la description complète des fonctionnalités [94] | | |
| Portail VRM | Complet | Ce paramètre détermine la connexion du système au portail VRM : <ul style="list-style-type: none"> • Désactivé – Aucune connexion au VRM • Lecture seule – Permet la surveillance, sans modification à distance ni mises à jour du micrologiciel • Complet – Autorise un accès et une gestion à distance complets |
| ID du portail VRM | - | Utilisez cette chaîne d'identifiant lors de l'enregistrement du dispositif GX sur le portail VRM. |
| Intervalle de journalisation | 15 minutes | Définissez les intervalles de journalisation de données sur une valeur comprise entre 1 minute et 1 jour. Pour les systèmes dont la connexion est instable, un intervalle plus long est recommandé. |
| Utiliser une connexion sécurisée (HTTPS) | Activé | Chiffre les communications entre le dispositif GX et le serveur VRM à l'aide du protocole HTTPS pour une transmission sécurisée des données. |
| Dernier contact | - | Affiche le temps écoulé depuis la dernière communication entre le dispositif GX et le serveur VRM. |
| État de la connexion | Aucune erreur | Affiche l'état actuel de la connexion au portail VRM. En cas d'erreur de communication, elle s'affiche ici. Voir ici pour plus d'informations sur le dépannage des erreurs VRM. [96] |
| Redémarre l'appareil en l'absence de contact | Désactivé | Lorsqu'elle est activée, cette fonction permet au dispositif GX de redémarrer automatiquement après un délai défini si la connexion Internet est perdue. Cela peut contribuer à résoudre des problèmes de réseau temporaires. |
| Pas de délai de réinitialisation du contact (hh:mm) | 01:00 | Définit la durée pendant laquelle le dispositif GX doit rester hors ligne avant de redémarrer automatiquement pour rétablir la connexion. |

| Menu | Par défaut | Description |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Emplacement de stockage | Mémoire interne | Indique si les données sont stockées dans la mémoire interne ou sur un support externe, tel qu'une clé USB ou une carte microSD, si elle est insérée. |
| Espace libre sur le disque microSD/USB | - | Affiche l'espace de stockage disponible sur le support actuellement utilisé. |
| Enregistrements stockés | - | Utilisez cette option pour éjecter en toute sécurité un périphérique de stockage USB ou une carte microSD avant de le retirer. Un retrait sans éjection préalable peut entraîner une perte de données. |
| Date de l'enregistrement le plus ancien | - | Affiche le nombre d'enregistrements de données stockés localement pendant l'absence de connexion. Le dispositif GX transférera automatiquement ces enregistrements dès que la connexion Internet sera rétablie. |
| <p>ESS - Un système de stockage d'énergie (ESS) est un type spécifique de système d'alimentation qui intègre une connexion au réseau électrique avec un convertisseur/chargeur Victron, un dispositif GX et un système de batterie. Lire la description complète des fonctionnalités.</p> | | |
| Mode | Optimisé avec BatteryLife | Options : Optimisé avec BatteryLife, Optimisé sans BatteryLife, Maintenir les batteries chargées, Contrôle externe |
| Compteur réseau | Convertisseur/chargeur | Laissez ce paramètre sur Convertisseur/chargeur si aucun compteur de réseau externe n'est utilisé. Réglez-le sur Compteur externe lorsque vous utilisez un compteur d'énergie externe compatible. |
| Autoconsommation de la batterie | Tous les consommateurs du système | Ce paramètre permet à l'ESS d'utiliser uniquement l'énergie de la batterie pour les consommateurs essentiels. Les options sont : « Tous les consommateurs du système » ou « Seuls les consommateurs critiques ». |
| Régulation polyphasée | - | Utilisez cette option dans les systèmes triphasés connectés au réseau. Elle active la compensation de phase pour équilibrer le flux d'énergie sur toutes les phases. |
| État de charge minimum (sauf en cas de panne du réseau) | 10 % | État de charge minimum configurable. L'ESS alimentera les consommateurs à partir du réseau une fois que l'état de charge sera tombé à la valeur configurée, sauf en cas de panne du réseau électrique alors que le système est en mode convertisseur. |
| Limite d'état de charge active | 10 % | Utilisez ce paramètre pour afficher le niveau actuel de l'état de charge BatteryLife (SoC). Disponible uniquement en mode « Optimisé avec BatteryLife ». |
| État BatteryLife | Autoconsommation | Affiche l'état BatteryLife, qui peut être : Autoconsommation, Décharge désactivée, Charge lente, Maintien, Recharge |
| Limiter la puissance du convertisseur | Désactivé | Ce paramètre limite la puissance tirée par le Multi, c'est-à-dire la puissance qui est convertie de CC à CA. |
| Consigne réseau | 50 W | Définit la puissance cible à injecter dans le réseau. Une valeur de consigne plus élevée crée une marge pour éviter les exportations involontaires en cas de fluctuations de charge. |
| Alimentation du réseau | - | Configurez et limitez la quantité d'énergie injectée dans le réseau. Options : PV à couplage CA – injection de l'excédent, PV à couplage CC – injection de l'excédent, Limiter l'alimentation du système. Affiche également si la limitation de l'injection est actuellement active. |
| Écrêtement des pointes | Au-dessus du SoC minimum uniquement | Au-dessus du SoC minimum uniquement, ou Toujours. Inclut également un sous-menu pour définir manuellement les limites de courant d'importation et d'exportation CA par phase. |

| Menu | Par défaut | Description |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Niveaux de charge planifiée | Inactif | Permet de configurer jusqu'à cinq plages horaires pendant lesquelles le système chargera la batterie à l'aide de l'énergie du réseau. |
| Compteurs d'énergie - Lire la description complète des fonctionnalités | | |
| Rôle | Compteur réseau | Définir le rôle du compteur d'énergie Options disponibles : Réseau, Convertisseur PV, Générateur, Consommateur CA, Chargeur de VE, Pompe à chaleur |
| Type de phase | Monophasé | Sélectionnez le type de phase du système à mesurer : monophasé ou triphasé. |
| Convertisseurs photovoltaïques - Lire la description complète des fonctionnalités | | |
| Convertisseurs : | - | Affiche les convertisseurs PV CA connectés. |
| Convertisseur : Position | Entrée CA 1 | Entrée CA 1, entrée CA 2, sortie CA |
| Convertisseur : Phase | L1 | |
| Convertisseur : Afficher | Oui | |
| Trouver des convertisseurs photovoltaïques | - | Recherche de convertisseurs photovoltaïques disponibles |
| Adresses IP détectées | - | Affiche l'adresse IP des convertisseurs photovoltaïques détectés. |
| Ajoutez une adresse IP manuellement | - | Si un convertisseur s'est vu attribuer une adresse IP manuellement, vous pouvez l'ajouter directement ici. |
| Recherche automatique | Activé | Ce paramètre continuera à rechercher des convertisseurs PV, ce qui peut être utile si vous utilisez une adresse IP affectée DHCP qui est susceptible de changer. |
| Capteurs CA sans fil (si disponibles) | | |
| Sélectionnez la position de chaque capteur CA (convertisseur photovoltaïque sur l'entrée CA 1 ou 2 ou sur la sortie CA). Plus d'informations sur les capteurs CA sans fil. | | |
| Appareils Modbus TCP/UDP | | |
| Recherche automatique | Activé | Recherche automatiquement les appareils Modbus TCP/UDP. |
| Rechercher les appareils | Appuyez pour rechercher | Déclenche manuellement une recherche des appareils Modbus TCP/UDP. |
| Appareils sauvegardés | - | Affiche la liste des appareils Modbus TCP/UDP trouvés et leur adresse IP. |
| Appareils découverts | - | Affiche une liste des appareils Modbus TCP/UDP découverts. Utilisez ce menu pour activer ces appareils. |
| Ethernet - Lire la description complète des fonctionnalités [51] | | |
| État | Débranché | Affiche l'état actuel de la connexion de l'appareil : Déconnecté, Connexion en cours ou Connecté. |
| Adresse MAC | - | Affiche l'adresse matérielle unique de l'interface réseau. Utilisée pour l'identification réseau et le dépannage. |
| Configuration IP | Automatique | Options : Attribution automatique (DHCP) et manuelle de l'adresse IP |
| Adresse IP | - | Affiche l'adresse IP actuellement attribuée à l'appareil pour la communication réseau. |
| Masque réseau | - | Affiche le masque de sous-réseau utilisé pour définir la plage du réseau local. |
| Passerelle | - | Affiche l'adresse IP de la passerelle réseau utilisée pour accéder à des réseaux externes, comme Internet. |
| Serveur DNS | - | Affiche l'adresse IP du serveur DNS utilisé pour la résolution des noms de domaine en adresses IP. |
| Lier l'adresse IP locale | - | Affiche l'adresse IP attribuée automatiquement utilisée pour la communication réseau locale en l'absence de serveur DHCP (généralement dans la plage 169.254.x.x). |

| Menu | Par défaut | Description |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| WiFi - Lire la description complète des fonctionnalités [52] | | |
| Créer un point d'accès | Activé | Active ou désactive le point d'accès WiFi interne du dispositif GX. La désactivation empêche le dispositif de diffuser son propre réseau. |
| Réseaux WiFi | - | Affiche la liste des réseaux WiFi disponibles et le réseau actuellement connecté au dispositif GX, le cas échéant. |
| État | Connecté | Indique l'état de la connexion WiFi du dispositif GX. Valeurs possibles : Connecté, Connexion en cours ou Déconnecté. |
| Nom | - | Affiche le SSID (nom du réseau) du réseau WiFi connecté ou sélectionné. |
| Oublier le réseau | Oublier | Appuyez pour supprimer la configuration du réseau WiFi enregistré. Utilisez cette option lors du passage à un autre réseau ou pour résoudre des problèmes de connexion. |
| Intensité du signal | % | Affiche la puissance du signal WiFi en pourcentage (%), indiquant la qualité de la connexion sans fil. |
| Configuration IP | Automatique | Choisissez entre une configuration IP automatique (DHCP) ou manuelle. |
| Adresse IP | - | Affiche l'adresse IP actuellement attribuée à l'appareil pour la communication réseau. |
| Masque réseau | - | Affiche le masque de sous-réseau utilisé pour définir la plage du réseau local. |
| Passerelle | - | Affiche l'adresse IP de la passerelle réseau utilisée pour accéder à des réseaux externes, comme Internet. |
| Serveur DNS | - | Affiche l'adresse IP du serveur DNS utilisé pour la résolution des noms de domaine en adresses IP. |
| Modem GSM - Lire la description complète des fonctionnalités | | |
| Bluetooth | | |
| Activé | Oui | Permet d'activer ou de désactiver la fonctionnalité Bluetooth du dispositif GX. |
| Code PIN | 000000 (ou un code PIN unique fourni avec l'appareil ou défini manuellement) | |
| GPS - Lire la description complète des fonctionnalités [25] | | |
| Informations GPS | - | Affiche les données GPS suivantes : Statut, Latitude, Longitude, Vitesse, Cap, Altitude et Nombre de satellites visibles. |
| Appareil | - | Affiche les informations relatives à l'appareil à des fins de diagnostic. |
| Format | DDD.DDDDD° | Sélectionnez entre degrés décimaux, degrés et minutes décimales ou degrés, minutes et secondes. |
| Unité de vitesse | km/h | Sélectionnez entre km/h, mètres par seconde, miles par heure ou nœuds. |
| Démarrage/arrêt du générateur - Voir la description complète des fonctionnalités [142] | | |
| Fonction de démarrage automatique | Désactivé | Activez ou désactivez la fonction de démarrage automatique du générateur. Une configuration supplémentaire est disponible sous Générateur → Paramètres → Conditions. |
| Contrôle manuel | - | Permet le fonctionnement manuel du générateur pendant une durée spécifiée. |
| État | Arrêté | Affiche l'état du générateur. Messages d'état possibles : Arrêté, Préchauffage, Démarrage manuel, Fonctionnement selon condition, Refroidissement, Arrêt |
| Erreur | Aucune erreur | S'affiche en cas d'erreur (par exemple, le générateur est censé fonctionner mais aucune entrée CA n'est détectée). |

| Menu | Par défaut | Description |
|----------------------------------------------------------------|-----------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Paramètres | | Contient des sous-menus pour Conditions, Préchauffage et refroidissement, et Heures calmes. Comprend également un interrupteur pour activer une alarme si le générateur n'est pas en mode de démarrage automatique. |
| Temps de fonctionnement et entretien | | Affiche le temps de fonctionnement total du générateur, le temps de fonctionnement quotidien, le temps restant jusqu'à la prochaine maintenance, et l'intervalle de maintenance configuré. Inclut des options pour réinitialiser le minuteur de maintenance et le compteur de temps quotidien. |
| Démarrage/arrêt du générateur → Paramètres → Conditions | | |
| En cas de perte de communication | Arrêter le générateur | Définit le comportement du système en cas de perte de communication avec le dispositif GX. Options : Arrêter le générateur, Démarrer le générateur, Maintenir le générateur en marche. |
| Arrêter le générateur lorsque l'entrée CA est disponible | Désactivé | Utile pour les systèmes de secours où un Quattro est connecté au secteur sur une entrée CA et à un générateur sur l'autre. Lorsque cette option est activée, le générateur s'arrête automatiquement dès que le secteur est de nouveau disponible. |
| État de charge de la batterie | Désactivé | Permet d'utiliser l'état de charge de la batterie pour contrôler le démarrage et l'arrêt du générateur. Activez l'option si nécessaire. Démarrer lorsque l'état de charge est inférieur au pourcentage défini. Une valeur de démarrage distincte peut également être définie pour ignorer les heures calmes si nécessaire. Démarrer après que la condition d'état de charge est remplie pendant [secondes]. Arrêter lorsque l'état de charge est supérieur au pourcentage défini. Une valeur d'arrêt distincte pour les heures calmes peut être définie pour minimiser le temps de fonctionnement une fois le système stabilisé. Une valeur d'arrêt distincte peut également être définie pour ignorer les heures calmes si nécessaire. |
| Intensité de batterie Tension de la batterie Sortie CA | Désactivé | Permet d'utiliser le courant de la batterie, la tension de la batterie ou la puissance CA pour contrôler le démarrage et l'arrêt du générateur. Activez l'option si nécessaire. Démarrer lorsque la valeur est supérieure à : ampères / volts / watts. Valeur de départ pendant les heures calmes - ampères / voltage / watts (pour remplacer les heures calmes programmées lorsque c'est absolument nécessaire). Démarrer après que la condition est remplie pendant [secondes] (pour éviter que des pics momentanés déclenchent le démarrage). Arrêter lorsque la valeur est inférieure à : ampères / volts / watts. Valeur d'arrêt pendant les heures calmes : ampères / volts / watts (pour réduire la durée de fonctionnement pendant les heures calmes une fois le système stabilisé). Arrêter après que la condition est remplie pendant [secondes] (pour éviter que des baisses momentanées arrêtent le générateur). |

| Menu | Par défaut | Description |
|---------------------------------------------------------------------------------------|------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Température élevée du convertisseur Surcharge du convertisseur | Désactivé | <p>Permet d'utiliser l'avertissement de température élevée ou l'avertissement de surcharge du convertisseur pour contrôler le démarrage et l'arrêt du générateur. Activez l'option si nécessaire.</p> <p>Démarrer lorsque l'avertissement est actif pendant [secondes] (pour éviter les déclenchements dus à des pics momentanés).</p> <p>Arrêter lorsque l'avertissement est effacé après [secondes] (pour éviter que des baisses momentanées arrêtent le générateur).</p> <p>En cas d'avertissement de surcharge du convertisseur, cette option permet également de sauter le préchauffage du générateur.</p> |
| Démarrage/arrêt du générateur → Paramètres → Conditions → Exécution périodique | | |
| Exécution périodique | Désactivé | <p>Activer - Non / Oui</p> <p>Intervalle de fonctionnement [jours]</p> <p>Ignorer le fonctionnement si le générateur a déjà fonctionné pendant : Démarrer toujours, 1, 2, 4, 6, 8, 10 heures.</p> <p>Début de l'intervalle de fonctionnement [date]</p> <p>Heure de démarrage [hh:mm]</p> <p>Durée de fonctionnement (hh:mm).</p> <p>Fonctionner jusqu'à ce que la batterie soit entièrement chargée. Par défaut : désactivé.</p> |
| Démarrage/arrêt du générateur → Paramètres | | |
| Détecter le générateur à l'entrée CA | Désactivé | <p>Lorsque cette option est activée, le système déclenche une alarme si aucune alimentation du générateur n'est détectée sur l'entrée CA sélectionnée du convertisseur. Assurez-vous que la bonne entrée CA est attribuée à « Générateur » dans la configuration du système.</p> |
| Alarme lorsque le générateur n'est pas en mode de démarrage automatique | Désactivé | <p>Lorsque cette option est activée, une alarme est déclenchée si la fonction de démarrage automatique reste désactivée pendant plus de 10 minutes.</p> |
| Heures calmes | Désactivé | <p>Les heures calmes empêchent le démarrage normal du générateur. Certains paramètres permettent de définir des seuils de dérogation aux heures calmes (par exemple, en cas de tension batterie extrêmement basse pour éviter l'arrêt du système).</p> |
| Démarrage/arrêt du générateur → Préchauffage et refroidissement | | |
| Temps de préchauffage | 60 | <p>Définit le délai de préchauffage du générateur, par commande relais, avant sa connexion au système. Pendant ce délai, le relais d'entrée CA reste ouvert et le convertisseur/chargeur n'est pas encore connecté.</p> |
| Temps de refroidissement | 180 | <p>Définit le délai après la déconnexion du générateur, permettant son refroidissement avant l'arrêt. Le relais d'entrée CA reste ouvert pendant cette période.</p> |
| Heure d'arrêt du générateur | 0 | |
| Démarrage/arrêt du générateur → Durée de fonctionnement et entretien | | |
| Durée totale de fonctionnement du générateur (heures) | Heures | <p>Affiche le nombre total d'heures pendant lesquelles le générateur a fonctionné.</p> |
| Durée de fonctionnement par jour | | <p>Sous-menu indiquant la durée de fonctionnement quotidienne au cours des 30 derniers jours.</p> |
| Réinitialiser les compteurs quotidiens de durée de fonctionnement | | <p>Fournit une option permettant de réinitialiser les compteurs de durée de fonctionnement du générateur. Utile après le remplacement du générateur, une réparation importante, ou lorsque les compteurs sont utilisés pour le suivi de maintenance.</p> |

| Menu | Par défaut | Description |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Durée de fonctionnement avant entretien | Heures | Affiche le temps restant avant la le prochain entretien programmé. Saisissez l'intervalle d'entretien souhaité en heures. |
| Intervalle d'entretien du générateur | Heures | Définit l'intervalle d'entretien du générateur en heures. Cela détermine la fréquence d'entretien requise en fonction de la durée de fonctionnement. |
| Réinitialiser la minuterie d'entretien | | Appuyez sur ce bouton pour réinitialiser la minuterie d'entretien une fois l'entretien terminé. |
| Pompe du réservoir - Configurez le démarrage et l'arrêt automatiques de la pompe en fonction des informations reçues concernant le niveau du réservoir (émetteur). Démarrage/arrêt automatique de la pompe avec Color Control GX | | |
| Statut de la pompe | - | Indique si la pompe est actuellement en marche ou arrêtée. |
| Mode | Auto | Définit le mode de commande de la pompe. Options : Automatique, Marche, Arrêt. Ce réglage agit comme une commande manuelle lorsqu'un capteur de réservoir est connecté et que des niveaux de démarrage/arrêt sont définis. |
| Capteur de réservoir | Pas de capteur de réservoir | Sélectionnez le capteur de réservoir utilisé pour déclencher la pompe. Si aucun capteur n'est connecté ou détecté, « Pas de capteur de réservoir » s'affiche. |
| Niveau de début | 50 % | Définit le niveau du réservoir auquel la pompe démarre (le relais se ferme). Lorsque le niveau mesuré est inférieur à cette valeur, la pompe est activée. |
| Niveau d'arrêt | 80 % | Définit le niveau du réservoir auquel la pompe s'arrête (le relais s'ouvre). Lorsque le niveau mesuré dépasse cette valeur, la pompe est désactivée. |
| Relais | | |
| Fonction | Relais d'alarme | Sélectionne la fonction attribuée au relais. Options disponibles : Relais d'alarme, Démarrage/arrêt du groupe électrogène, Relais auxiliaire du groupe électrogène, Pompe de réservoir, Température, Manuel. Lorsque le relais est réglé en mode manuel, un curseur permet d'activer ou de désactiver manuellement le relais. |
| Polarité | Normalement ouvert | Définit la polarité du relais à l'arrière du dispositif GX. Options : Normalement ouvert ou Normalement fermé. Remarque : l'utilisation du mode Normalement fermé augmente la consommation du dispositif GX. Ce paramètre est disponible uniquement lorsque le relais est configuré comme relais d'alarme. |
| Services | | |
| Modbus-TCP | Désactivé | Ce paramètre active le service ModbusTCP. Vous trouverez plus d'informations sur ModbusTCP dans ce document et dans le livre blanc sur les communications https://www.victronenergy.fr/upload/documents/Whitepaper-Data-communication-with-Victron-Energy-products_EN.pdf . |
| Accès à l'MQTT | Désactivé | L'accès MQTT ne doit être activé que pour l'intégration avec un dispositif ou service tiers, comme Home Assistant, qui nécessite un accès au courtier MQTT sur le réseau local. |
| Port VE.Can | - | Configure le profil CAN-bus pour le ou les ports VE.Can. Options disponibles : Désactivé, VE.Can & Lynx Ion BMS (250 kbit/s), VE.Can & CAN-bus BMS (250 kbit/s), CAN-bus BMS LV (500 kbit/s), Oceanvolt (250 kbit/s) et RV-C (250 kbit/s) Options disponibles : Appareils, sortie NMEA 2000, Sélecteur d'identifiant unique, Vérification des identifiants uniques, État du réseau. |
| Port BMS-Can | - | Configure le port BMS-Can. Options disponibles : BMS CAN-bus (500 kbit/s) ou Désactivé. Inclut également l'accès aux informations sur l'état du réseau. |

| Menu | Par défaut | Description |
|------------------------------------------|------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| E/S | | |
| Entrées analogiques | Activée | Contrôle la disponibilité des entrées analogiques. Utilisez ce paramètre pour activer ou désactiver les capteurs de niveau de réservoir ou de température filaires. |
| Entrées numériques | Désactivé | Contrôle le fonctionnement des entrées numériques. Options disponibles : Désactivé, Alarme de porte, Pompe de cale, Alarme de cale, Alarme anti-intrusion, Alarme de fumée, Alarme incendie, Alarme CO ₂ , Générateur. Sur certains dispositifs GX, d'autres options sont disponibles, comme Contrôle tactile ou Compteur d'impulsions. |
| Capteurs Bluetooth | Désactivé | Activez cette option pour rechercher les capteurs Bluetooth pris en charge. Vous pouvez également activer ou désactiver les capteurs détectés, et afficher les adaptateurs Bluetooth actuellement connectés. Notez qu'il existe également une option pour effectuer une recherche continue des capteurs Bluetooth. Lorsqu'elle est activée, elle peut interférer avec le fonctionnement du WiFi. Pour cette raison, elle est désactivée par défaut. |
| Fonctionnalités de Venus OS Large | | |
| Signal K | Désactivé | Activez cette option pour démarrer le serveur Signal K intégré. |
| Node-RED | Désactivé | Activez cette option pour démarrer l'environnement Node-RED intégré. |
| Instances de périphériques VRM | | |
| Instances de périphériques VRM | | Fournit un aperçu des affectations d'instances de périphériques utilisées sur VRM pour tous les équipements connectés au dispositif GX. |

9.2. État de charge de la batterie (SoC)

9.2.1. Quel appareil dois-je utiliser pour calculer le SoC ?

Le dispositif GX ne calcule pas l'état de charge (SoC) ; il affiche uniquement les valeurs d'état de charge reçues d'autres appareils.

Trois types de produits peuvent calculer l'état de charge :

1. Les contrôleurs de batterie, comme les BMV, le SmartShunt, le Lynx Shunt VE.Can, le Lynx Smart BMS ou le Lynx Ion BMS
2. Convertisseurs/chargeurs Multi et Quattro
3. Batteries avec contrôleur de batterie intégré, généralement connectées via BMS-Can (par ex. BYD, Freedom Won)

Quel système utiliser selon les cas ?

- **Batterie avec contrôleur intégré (par ex. BYD, Freedom Won) :** → Utilisez l'état de charge de la batterie. C'est la source la plus précise et la plus recommandée.
- **Systèmes avec uniquement un convertisseur/chargeur :** → Si le Multi ou Quattro est la seule source de charge/décharge, il peut calculer l'état de charge de manière fiable, sans nécessiter de contrôleur de batterie externe.
- **Systèmes avec convertisseur/chargeur et régulateurs MPPT communiquant avec le dispositif GX :** → Aucun contrôleur de batterie séparé n'est nécessaire, car le dispositif GX agrège les données des composants Victron pour obtenir un état de charge précis. Toutefois, l'exactitude de l'état de charge est améliorée si un contrôleur de batterie dédié est installé (par ex. BMV, SmartShunt ou Lynx Shunt).
- **Autres systèmes (par ex. bateaux, camping-cars avec éclairage CC, ou consommateurs/chargeurs CC supplémentaires) :** Un contrôleur de batterie dédié est requis (par ex. BMV, SmartShunt ou Lynx Shunt VE.Can) pour garantir un suivi précis de l'état de charge.

9.2.2. Remarques concernant l'état de charge (SoC)

L'état de charge est principalement informatif. Il n'est pas essentiel pour le fonctionnement du système ou la régulation de la charge.

△ L'état de charge n'est pas utilisé pour contrôler la charge de la batterie, mais il est nécessaire si un générateur est configuré pour démarrer/s'arrêter automatiquement en fonction de l'état de charge.

Plus d'informations :

[FAQ du portail VRM : différences entre l'état de charge du BMV et l'état de charge VE.Bus](#)

Voir la [section Paramètres configurables](#) pour plus d'informations sur Sélection du contrôleur de batterie et Possède un système DC.

9.2.3. Sélection de la source SoC

La source d'état de charge (SoC) peut être sélectionnée sous : Paramètres → Configuration du système → Contrôleur de batterie

La source sélectionnée détermine quelle valeur d'état de charge est affichée sur l'écran Vue d'ensemble du dispositif GX.

Mode automatique

Lorsque le mode Automatique est sélectionné, le système suit la logique suivante :

Dans l'exemple affiché, le réglage sélectionné est Automatique. L'écran Configuration du système s'affiche alors comme indiqué dans l'image suivante.

La fonction « Automatique » suit la logique suivante :

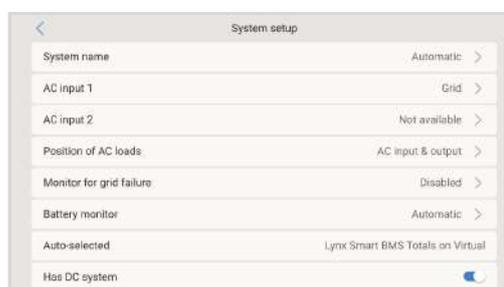
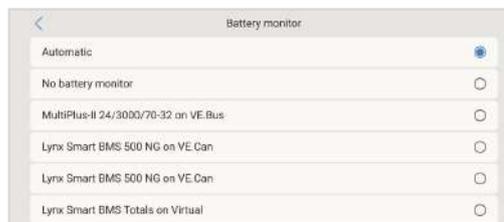
1. Si un contrôleur de batterie dédié, comme le BMV, le SmartShunt, le Lynx Smart BMS ou un Lynx Shunt VE.Can, ou une batterie avec contrôleur de batterie intégré est disponible, l'appareil utilisera ce contrôleur.
2. Si plusieurs contrôleurs de batterie sont connectés, l'appareil utilisera un contrôleur au hasard. Mais vous pouvez aussi en choisir un manuellement.
3. Si aucun contrôleur de batterie dédié n'est disponible, l'appareil utilisera le SoC de VE.Bus.

Quand dois-je utiliser l'option « Pas de contrôleur de batterie » ?

Sélectionnez Pas de contrôleur de batterie dans les systèmes où :

- Un Multi ou un Quattro est installé
- Aucun BMV, SmartShunt ou contrôleur équivalent n'est présent
- Des consommateurs CC ou des chargeurs supplémentaires sont connectés à la batterie mais ne sont pas intégrés au dispositif GX

⚠ Dans cette configuration, l'état de charge VE.Bus peut être inexact, car il ne tient pas compte des courants non mesurés provenant d'autres sources ou consommateurs CC.



9.2.4. Détails sur le SoC de VE.Bus

Lorsque le convertisseur/chargeur est en phase Bulk, l'état de charge ne dépassera pas la valeur définie dans VEConfigure sous : Onglet Général → État de charge à la fin de la phase Bulk (par défaut : 85 %).

Dans les systèmes avec chargeurs solaires, assurez-vous que la tension d'absorption définie dans le MPPT est légèrement supérieure à celle du convertisseur/chargeur. Cela permet au convertisseur/chargeur de détecter la transition vers la phase Absorption, ce qui est requis pour que l'état de charge augmente au-delà de la limite Bulk.

⚠ Si le convertisseur/chargeur ne détecte pas la phase Absorption, l'état de charge restera bloqué au pourcentage configuré pour la fin de la phase Bulk (défaut : 85 %).

9.2.5. Menu État du système

Le menu État du système (Paramètres → Configuration du système → État du système) fournit des indicateurs de diagnostic pour identifier le comportement du système et d'éventuels problèmes.

⚠ Ce menu est en lecture seule et ne permet pas de modifier les paramètres. La visibilité et l'état de chaque indicateur dépendent de la configuration du système et des appareils connectés.



Explication des indicateurs de diagnostic

1. Synchroniser le SoC VE.Bus avec la batterie :

- Lorsque cet indicateur est activé, cela signifie que le contrôleur de batterie interne du Multi/Quattro synchronise automatiquement son état de charge avec une source plus précise (par ex. BMV, SmartShunt ou BMS).

2. Utiliser le courant du chargeur solaire pour améliorer le SoC VE.Bus :

- Dans un système VE.Bus sans contrôleur de batterie dédié mais avec des chargeurs solaires Victron, le dispositif GX prend en compte le courant de charge solaire pour améliorer le calcul de l'état de charge effectué par le Multi/Quattro.

3. Contrôle de la tension du chargeur solaire :

- Les chargeurs solaires ne suivent pas leur propre algorithme de charge, mais obéissent à une consigne de tension externe, fournie par une batterie gérée ou, dans les systèmes ESS, par le Multi/Quattro.

4. Contrôle du courant du chargeur solaire :

- Le système limite le courant de sortie des régulateurs solaires en fonction :
 - D'une batterie gérée, ou
 - D'un courant de charge maximal défini par l'utilisateur dans DVCC

5. Contrôle BMS :

- La tension de charge est contrôlée par le BMS, ce qui remplace les tensions d'absorption et float définies dans le convertisseur/chargeur ou dans le chargeur solaire.

9.3. Configuration du relais de température

Il est possible de configurer le relais 1 et le relais 2 intégrés (le cas échéant) pour qu'ils s'activent et se désactivent en fonction de la température. Voir la [section Raccordement des capteurs de température \[22\]](#) pour les informations sur la compatibilité et les instructions de raccordement.

Configuration du relais commandé par température

1. Vérifiez le raccordement des capteurs

Assurez-vous que les capteurs de température sont correctement connectés et qu'ils indiquent la température dans la liste des appareils.

2. Activation du relais commandé par température

Le relais de température se configure dans le menu Paramètres → Relais → Fonction (Relais 1/2) → Température. Une fois activée, le menu Règles de contrôle de température apparaît sous la section Relais, affichant tous les capteurs de température détectés.

3. Affectation des capteurs au contrôle du relais

- Chaque capteur de température peut être affecté à un relais.
- Sélectionnez le capteur souhaité pour le contrôle du relais. Les capteurs non affectés affichent « Aucune action ».
- Le contrôle par température peut être activé ou désactivé individuellement pour chaque capteur dans ce menu.

4. Configuration multi-relais et multi-capteurs (applicable aux dispositifs GX avec deux relais : Cerbo GX, Cerbo-S GX, Ekran GX)

- Un seul capteur peut contrôler les deux relais.
- Un seul relais peut être contrôlé par plusieurs capteurs.
- Exemple : Un Cerbo GX commande deux coussins chauffants pour batterie au lithium, en les activant simultanément uniquement si nécessaire.

| Device list | |
|--------------------|--------------|
| Bath Temperature | 19°C 52% > |
| Fridge Temperature | 2°C 58% > |
| Living Temperature | 23°C 40% > |
| Water Temperature | 32°C 26% > |

| Relay | |
|---------------------------|---------------|
| Function (Relay 1) | Temperature > |
| Function (Relay 2) | Temperature > |
| Temperature control rules | > |

| Water Temperature | |
|---------------------------------------------------------------------|-----------|
| Relay activation on temperature <input checked="" type="checkbox"/> | |
| Condition 1 | Inactive |
| Relay | Relay 1 > |
| Activation value | 5°C |
| Deactivation value | 10°C |
| Condition 2 | Inactive |
| Relay | Relay 2 > |
| Activation value | 4°C |
| Deactivation value | 6°C |

Exemple de configuration : Contrôle du chauffage en deux phases

1. Accédez à Relais → Règles de contrôle de la température → Capteur de température

2. Configurez Condition 1 (Chauffage principal – Relais 1)

- Activez Activation du relais en fonction de la température
- Affectez la commande de relais au relais 1
- Réglez la valeur d'activation à 5 °C et la valeur de désactivation à 10 °C

Le relais 1 s'active à 5 °C et reste actif jusqu'à 10 °C. Si cela ne suffit pas, un second coussinet chauffant peut être connecté au relais 2.

3. Configurez Condition 2 (Chauffage principal – Relais 2)

- Descendez dans le menu jusqu'à Condition 2 et affectez la commande de relais au relais 2
- Réglez la valeur d'activation à 4 °C et la valeur de désactivation à 6 °C

Si la température chute à 4 °C, le relais 2 s'active, et il se désactive à 6 °C, tandis que le relais 1 reste actif jusqu'à 10 °C.

Notez que les contacts de câblage physique sont disponibles pour le relais 1 et le relais 2 dans les configurations « normalement ouvert » et « normalement fermé ».



Notez les spécifications concernant les limites de puissance des relais. Il peut être nécessaire de connecter les appareils via un contacteur supplémentaire si les besoins en puissance dépassent la spécification de limite de puissance du relais.

10. Mises à jour du micrologiciel

10.1. Historique des modifications

Le journal des modifications est disponible sur [Victron Professional](#), dans le répertoire Micrologiciel → Venus OS

Cette section contient les notes de version détaillées, l'historique des versions et les fichiers de micrologiciel pour chaque version de Venus OS.

Pour accéder à Victron Professional, vous devez créer un compte. L'inscription est gratuite.

Si vous n'avez pas encore d'accès :

1. Rendez-vous sur professional.victronenergy.com
2. Cliquez sur S'inscrire
3. Renseignez vos informations et confirmez votre adresse e-mail

Une fois inscrit et connecté, accédez à la section Micrologiciel, puis ouvrez le dossier Venus OS pour consulter le journal des modifications et télécharger les fichiers pertinents.

10.2. Méthodes de mise à jour du micrologiciel

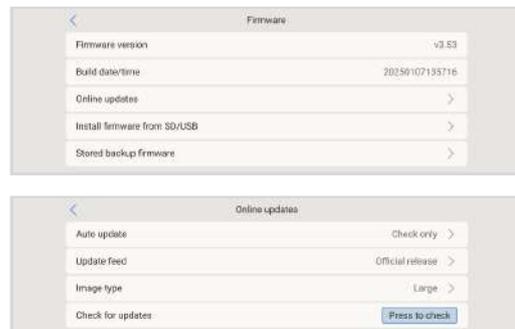
Il existe deux méthodes pour mettre le micrologiciel à jour :

1. Via Internet - Effectuez une mise à jour manuellement ou activez la vérification automatique quotidienne.
2. Avec une carte microSD ou une clé USB - Téléchargez le fichier du micrologiciel, copiez-le sur le support de stockage, puis installez-le via le menu du dispositif GX.

10.2.1. Téléchargement direct depuis Internet

Sur dispositifs GX sans écran (ex. Venus GX ou Cerbo GX sans GX Touch) utilisez la [console à distance pour accéder aux menus décrits ci-dessous](#) .

1. Pour effectuer une mise à jour du micrologiciel via Internet, accédez à : **Paramètres** → **Micrologiciel** → **Mises à jour en ligne**
2. Appuyez sur « Vérifier les mises à jour ».
3. Si une nouvelle version du micrologiciel est disponible, elle apparaîtra sous Mise à jour disponible → Appuyer pour installer la mise à jour
4. Si aucune mise à jour n'est disponible, une notification le confirmera.
5. Après la mise à jour, vérifiez les paramètres d'installation.



Pour la plupart des systèmes, il est recommandé de laisser les mises à jour automatiques désactivées (réglage d'usine). Effectuez les mises à jour pendant l'entretien planifié, de préférence lorsque du personnel qualifié est présent pour rétablir les modifications ou intervenir en cas de problème

10.2.2. Carte MicroSD ou clé USB

La mise à jour avec une carte microSD ou une clé USB est appelée « mise à jour hors ligne ». Cette méthode permet de mettre à jour un appareil qui n'est pas connecté à Internet.

1. Étape 1 . Téléchargement

- [Cerbo GX - venus-swu-einstein.swu](#)

Notez que les mêmes fichiers et le journal des modifications sont disponibles sur [Victron Professional](#). Il y a également une connexion Dropbox pour connecter votre Dropbox à notre dossier partagé, de sorte que vous ayez toujours les derniers fichiers du micrologiciel à disposition sur votre ordinateur portable.

2. Installation sur une carte microSD ou une clé USB

- Enregistrez le fichier dans la racine des dossiers d'une clé USB ou d'une carte microSD.

3. Insérez la carte microSD ou la clé USB dans le port USB du dispositif GX

4. Lancement de la mise à jour

- Accédez à **Paramètres** → **Micrologiciel** → **Installer le micrologiciel depuis SD/USB**
- Cliquez sur « Rechercher des mises à jour sur SD/USB »
- L'entrée « Micrologiciel trouvé » apparaîtra. Assurez-vous que le fichier trouvé sur la carte SD ou la clé USB est plus récent que la version actuellement installée. Cliquez dessus pour lancer le processus de mise à jour.



10.3. Revenir à une version antérieure du micrologiciel

Il existe deux méthodes pour revenir à une version antérieure du micrologiciel :

1. **Utiliser la sauvegarde de micrologiciel stockée** - Permet de restaurer la version précédente directement depuis le dispositif.
2. **Installation manuelle via SD/USB** - Téléchargez la version souhaitée du micrologiciel, copiez le fichier sur une carte microSD ou une clé USB, puis installez-le via Paramètres → Micrologiciel → Installer depuis SD/USB.

10.3.1. Fonction de micrologiciel de sauvegarde

Cette fonction permet de basculer entre la version actuelle et la version précédente sans avoir besoin d'une connexion Internet ni d'une carte SD.

Pour revenir à une version antérieure à partir d'une sauvegarde :

1. Accédez à **Paramètres** → **Micrologiciel** → **Micrologiciel de sauvegarde**
2. L'écran affichera :
 - La version actuelle du micrologiciel en cours d'exécution
 - La version de sauvegarde disponible
3. Cliquez sur « Appuyer pour démarrer » pour démarrer sur la version de sauvegarde.

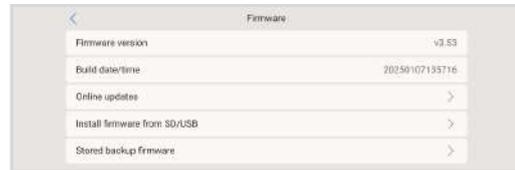
Le système démarrera avec le micrologiciel de sauvegarde, et la version actuelle deviendra la nouvelle sauvegarde.



10.3.2. Installation d'une version spécifique du micrologiciel à partir d'une carte SD/clé USB

Dans certains cas, il peut être nécessaire d'installer manuellement une version spécifique du micrologiciel, par exemple une version plus ancienne qui n'est plus disponible via la fonction de sauvegarde du dispositif GX. Cette section explique comment effectuer une installation manuelle à l'aide d'une clé USB ou d'une carte microSD.

1. Les anciennes versions du micrologiciel Venus OS peuvent être téléchargées ici : <https://updates.victronenergy.com/feeds/venus/release/images/>
2. Pour le Cerbo GX, sélectionnez le dossier einstein
3. Téléchargez le fichier .swu de la version requise.
4. Placez le fichier .swu dans le répertoire racine (pas dans un dossier) d'une clé USB ou d'une carte microSD.
5. Insérez la clé USB ou la carte microSD dans le dispositif GX.
6. Sur le dispositif GX, accédez à **Paramètres** → **Micrologiciel** → **Installer le micrologiciel depuis SD/USB**.
7. Cliquez sur « Rechercher des mises à jour sur SD/USB ».
8. La version du micrologiciel apparaîtra sous « Micrologiciel trouvé ». Cliquez dessus pour lancer l'installation.



Bien que la rétrocompatibilité avec d'anciennes versions de micrologiciel soit généralement assurée, certains paramètres peuvent être réinitialisés à leurs valeurs par défaut lors du processus. Veuillez vérifier la configuration après l'installation.

10.4. Image de Venus OS Large

En plus du micrologiciel normal de Venus OS, il est également possible d'installer Venus OS Large, une version étendue de Venus OS qui ajoute Node-RED et Signal K Server.

Node-RED

Node-RED permet une personnalisation et une automatisation avancées. Fonctionnalités principales :

- Tableau de bord entièrement personnalisable, accessible via un navigateur web (en local ou à distance via le portail VRM)
- Logique flexible pour l'automatisation du système, les notifications et la visualisation

Serveur Signal K

Le serveur Signal K est principalement destiné aux applications maritimes. Il agit comme un multiplexeur de données prenant en charge :

- NMEA 0183, NMEA 2000, Signal K et d'autres sources de données
- Toutes les données provenant du dispositif GX et des systèmes connectés sont rendues disponibles dans Signal K pour intégration, traitement ou affichage dans des applications externes.

Remarque : les fonctionnalités supplémentaires fournies par Venus OS Large ne sont pas officiellement prises en charge par Victron Energy. L'utilisation se fait à vos propres risques.

Installation

1. Sur le dispositif GX, accédez à : Paramètres → Micrologiciel → Mises à jour en ligne → Type d'image
2. Sélectionnez Large pour passer à Venus OS Large.
3. Procédez ensuite à la mise à jour du micrologiciel comme décrit dans ce manuel.

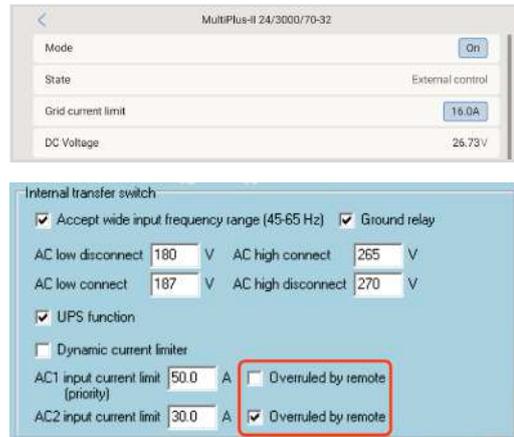
Pour plus de détails et une description complète des fonctionnalités, consultez la documentation : [Image de Venus OS Large : Signal K et Node-RED](#)

11. Surveillance du convertisseur/chargeur VE.Bus

11.1. Réglage de limite de courant du réseau

Cette section explique les implications de l'activation ou de la désactivation du contrôle par l'utilisateur du réglage de limite de courant du réseau, comme visible dans le menu (Liste des appareils → [votre convertisseur/chargeur]).

La limite définie par l'utilisateur dans le Cerbo GX sera appliquée à toutes les entrées pour lesquelles le paramètre « **Annulé par le panneau de contrôle à distance** » est activé dans VEConfigure.



Exemple de configuration pour un bateau avec deux entrées CA et un Quattro :

- Un groupe électrogène capable de fournir 50 A est connecté à l'entrée 1.
- L'alimentation à quai est connectée à l'entrée 2 (la puissance disponible dépend de la puissance nominale de l'alimentation du port).

Configurez le système exactement comme illustré dans la capture d'écran de VEConfigure ci-dessus. L'entrée 1 a priorité sur l'entrée 2, ce qui signifie que le système se connectera automatiquement au groupe électrogène lorsqu'il est en fonctionnement, en appliquant une limite de courant fixe de 50 A. Lorsque le groupe électrogène est arrêté et que l'alimentation secteur est présente sur l'entrée 2, le Quattro utilisera la limite de courant définie dans le Cerbo GX.

Deux autres exemples : (Dans les deux cas, si vous désactivez « Annulé par le panneau de contrôle à distance », le réglage d'une limite de courant dans le Cerbo GX n'aura aucun effet. Et si vous activez « Annuler par le panneau de contrôle à distance » pour les deux entrées, la limite de courant définie dans le Cerbo GX sera appliquée aux deux entrées.)

Valeurs minimales de la limite de courant du réseau

Lorsque PowerAssist est activé dans VEConfigure, il y a une limite minimale de courant d'entrée. La limite réelle diffère pour chaque modèle. Après avoir réglé le courant d'entrée à une valeur inférieure à la limite, il sera automatiquement augmenté à nouveau jusqu'à la limite.

Notez qu'il est toujours possible de définir la limite de courant d'entrée sur 0. Si elle est définie sur 0, le système sera en mode passthrough (chargeur désactivé).

Systèmes parallèles et triphasés

La limite de courant d'entrée CA configurée est la limite totale par phase.

11.2. Avertissement de rotation de phase

L'alimentation CA — qu'elle provienne d'un générateur ou du réseau — destinée à un système de convertisseurs/chargeurs triphasé doit respecter la rotation de phase correcte, également appelée séquence de phase. Si la séquence de phase est incorrecte, les convertisseurs/chargeurs refuseront l'alimentation CA et resteront en mode convertisseur. Dans ce cas, un avertissement de rotation de phase sera affiché.

Pour résoudre le problème, ajustez le câblage de l'entrée CA en permutant l'une des phases, ce qui modifie la rotation de L3 → L2 → L1 en L1 → L2 → L3. Vous pouvez également reprogrammer les unités Multi et modifier les affectations de phase pour qu'elles correspondent au câblage.

Sur le dispositif GX, l'avertissement s'affichera sous forme de notification sur l'interface graphique. Il est également visible dans le menu du convertisseur/chargeur.

Sur le portail VRM, l'avertissement apparaît dans le widget Alarmes et avertissements VE.Bus de la page Avancé, et sera répertorié dans le journal des alarmes. En outre, un e-mail sera envoyé via le [système de surveillance des alarmes du portail VRM](#).



11.3. Alarme de connexion du BMS perdue

Cette alarme est déclenchée lorsque le convertisseur/chargeur reçoit des données CVL, CCL ou DCL d'une batterie gérée, puis perd la communication avec celle-ci, ou si la batterie se déconnecte. Elle peut également être déclenchée si le convertisseur/chargeur perd la connexion avec le BMS VE.Bus. Dans les deux cas, le convertisseur/chargeur s'éteint afin de protéger le système.

Veillez noter qu'une alarme de tension de batterie faible peut également apparaître. Cependant, cette alarme n'est pas due à une tension effectivement faible, mais plutôt à un manque d'information en provenance de la batterie à cause d'une perte de communication.

Pour résoudre l'alarme, rétablissez la connexion avec le BMS ou redémarrez le convertisseur/chargeur. Un redémarrage peut être effectué à partir du [menu Avancé \[81\]](#) de l'appareil VE.Bus.



11.4. Surveillance des pannes de réseau

Une alarme est déclenchée lorsque cette fonction est activée si le système n'est pas connecté à l'entrée CA configurée comme Réseau ou Quai pendant plus de 5 secondes.

- L'alarme s'affiche sous forme de notification dans l'interface graphique et sous forme d'alarme sur le portail VRM. Elle est aussi disponible sur Modbus TCP/MQTT.
- Cette fonction est recommandée pour les systèmes de secours, ainsi que pour les yachts ou véhicules connectés à l'alimentation à quai.

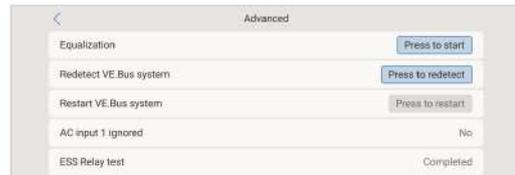


- Ce paramètre surveille uniquement la connexion du système au Réseau/Quai. La surveillance du générateur est assurée séparément par la fonction de démarrage/arrêt du générateur, et ne fait pas partie de ce paramètre.
- N'utilisez pas cette fonction dans les systèmes qui utilisent les paramètres Ignorer l'entrée CA de nos convertisseurs/chargeurs : lorsque le système ignore l'entrée CA, c'est-à-dire . lorsqu'il fonctionne en mode îlot, comme prévu, il signalera une défaillance du réseau même si celui-ci est disponible.

11.5. Menu avancé

Le menu Avancé est accessible via Liste des appareils → [MultiPlus ou Quattro] → Avancé Il contient des options pour l'égalisation, la redétection et le redémarrage du système VE.Bus, ainsi que l'état du test du relais ESS.

- **Égalisation** : démarre l'égalisation. Pour plus de détails, voir le manuel du Multi ou du Quattro.
- **Redétecter le système VE.Bus** : efface le cache sur le Cerbo GX qui contient certaines données du système VE.Bus stockées pour maintenir le temps de démarrage aussi court que possible. Utilisez cette fonction si, par exemple, un BMS VE.Bus qui faisait partie du système n'est plus utilisé ou a été remplacé par un Lynx Smart BMS. Lors de l'utilisation de la fonction Redétecter le système VE.Bus, le convertisseur/chargeur ne s'éteint pas pendant quelques secondes comme il le ferait lors de l'utilisation de la fonction Redémarrer le système VE.Bus.
- **Redémarrer le système VE.Bus** : redémarre le convertisseur/chargeur (comme si vous l'éteigniez et le rallumiez avec l'interrupteur principal situé à l'avant), si le redémarrage automatique échoue (après 3 tentatives), par exemple à la suite d'une surcharge très importante ou de trois surcharges consécutives. Toutes les erreurs persistantes, comme une surcharge irréversible répétée, sont alors supprimées.
- **Entrée CA 1 ignorée** : état de l'indicateur Entrée CA 1
- **Test du relais ESS** : affiche l'état du test du relais ESS. Uniquement pertinent pour un système ESS. Voir la question 9 de la [FAQ du manuel ESS](#) pour plus de détails.



11.6. Surveillance de l'état des alarmes

La page de surveillance de l'état des alarmes est accessible à partir de Liste des appareils → [Multi ou Quattro] → État des alarmes. Elle affiche des informations de diagnostic sur des paramètres spécifiques pour faciliter le dépannage et fournit des informations supplémentaires sur l'[erreur VE.Bus 8/11](#).



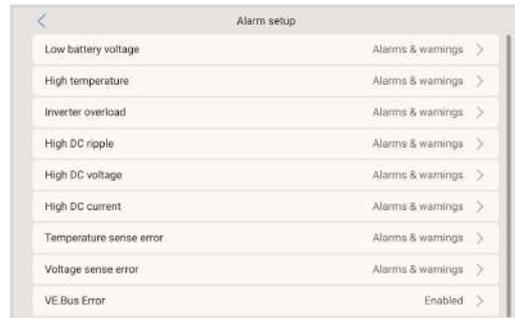
11.7. Menu de configuration des alarmes VE.Bus

Lorsque vous utilisez un système VE.Bus, vous pouvez configurer le niveau de gravité des problèmes qui déclencheront des notifications (et une alerte sonore) sur le Cerbo GX.

Pour modifier les notifications d'alarme et d'avertissement de VE.Bus, procédez comme suit :

1. Depuis le menu Paramètres, accédez à Liste des appareils → [votre produit VE.Bus] → Configuration des alarmes
2. Choisissez parmi les paramètres de notification suivants pour chaque alarme :
 - **Désactivé** : le Cerbo GX n'émettra de signal sonore et n'affichera de notification dans aucun cas. Non recommandé.
 - **Alarme uniquement** (par défaut) : le Cerbo GX émettra un signal sonore et affichera une notification uniquement si le système VE.Bus s'est éteint en état d'alarme. Les avertissements seront ignorés.
 - **Alarmes et avertissements** : le Cerbo GX émettra un bip sonore et affichera une notification pour tous les avertissements et alarmes sélectionnés.
3. Faites défiler la liste jusqu'en bas et activez ou désactivez la notification d'erreur de VE.Bus.

Une fois la configuration terminée, n'oubliez pas de modifier le niveau d'accès sur Utilisateur si nécessaire.



11.8. Menu Appareil

Le menu Appareil (Liste des appareils → [Multi ou Quattro] → Appareil) offre des paramètres liés à l'appareil tels que le réglage du nom personnalisé, la version du micrologiciel, les numéros de série (dans le sous-menu) et d'autres paramètres qui peuvent être utilisés pour le diagnostic.



11.9. Priorité à l'énergie solaire et éolienne

La fonction de priorité à l'énergie solaire et éolienne permet d'utiliser l'énergie solaire et éolienne pour charger la batterie. Dans le même temps, l'alimentation à quai est uniquement utilisée pour empêcher la batterie de se décharger trop profondément.

Lorsqu'il est activé, le système reste dans ce mode, appelé « Sustain » (soutien), pendant sept jours ; s'il n'y a pas assez de soleil ou de vent, un cycle de charge complet est exécuté, chargeant les batteries à 100 %. Cela garantit qu'elles restent dans un état optimal et qu'elles sont prêtes pour une utilisation ultérieure.

Après ces sept jours, le système ne repasse pas en mode « Sustain ». Au lieu de cela, il gardera les batteries complètement chargées et donnera la priorité à l'énergie solaire par rapport à l'alimentation à quai dans la mesure du possible pendant la journée pour faire fonctionner les consommateurs CC tels que les pompes et les systèmes d'alarme.

Pour plus de détails et pour la configuration, veuillez consulter le [manuel Priorité à l'énergie solaire et éolienne](#).

12. DVCC - Contrôle de la tension et du courant distribués

12.1. Introduction et fonctionnalités

L'activation du DVCC (sous Paramètres → DVCC) transforme le dispositif GX d'un simple contrôleur passif en un contrôleur actif du système. Les fonctionnalités DVCC disponibles dépendent de :

- La technologie de batterie utilisée
- Les composants Victron installés
- Leur configuration

Exemple 1 – Batteries CAN-bus gérées :

Lorsqu'une batterie BMS CAN-bus gérée est connectée, le dispositif GX reçoit :

- Limite de tension de charge (CVL)
- Limite de courant de charge (CCL)
- Limite de courant de décharge (DCL)

Ces valeurs sont transmises aux convertisseurs/chargeurs, chargeurs solaires et chargeurs CC-CC Orion XS connectés, qui désactivent alors leurs propres algorithmes de charge et suivent directement les instructions de la batterie.

Exemple 2 - Batteries au plomb :

Pour les systèmes au plomb, le DVCC permet :

- Une limite de courant de charge configurable à l'échelle du système, où le dispositif GX limite activement le convertisseur/chargeur si les régulateurs solaires fonctionnent déjà à pleine puissance.
- Détection de température partagée (STS)
- Détection de courant partagée (SCS)

Ces fonctionnalités améliorent la coordination de la charge dans l'ensemble du système.

Le tableau ci-dessous présente les paramètres recommandés pour différents types de batterie :

| | Au plomb | BMS VE.Bus V1 Lithium | BMS VE.Bus V2 ¹⁾ Lithium | VE.Bus BMS NG ¹⁾ Lithium | Batteries gérées tiers prises en charge ²⁾ |
|----------------------------------|----------|--------------------------|----------------------------------------|----------------------------------------|-------------------------------------------------------------|
| Configuration automatique | Non | Non | Non | Non | 2) |
| Courant de charge du système | Oui | Oui | Oui | Oui | 2) |
| Faut-il activer la SVS ? | Oui | 3) , 4) | 3) , 4) | 3) , 4) | 2) |
| Faut-il activer la STS ? | Oui | Non | Non | Non | 2) |
| Faut-il activer la SCS ? | Oui | 3) , 4) | 3) , 4) | 3) , 4) | 2) |
| Méthode de contrôle de la charge | N/A | N/A | N/A | N/A | 2) |

¹⁾ Le DVCC doit être activé pour que le dispositif GX puisse contrôler les chargeurs solaires, l'Inverter RS ou le Multi RS dans un système avec un BMS VE.Bus V2 ou BMS VE.Bus NG.

²⁾ Utilisez le [Manuel de compatibilité des batteries](#) pour voir quels paramètres doivent être réglés et lesquels sont réglés automatiquement.

³⁾ Dans un système ESS, le dispositif VE.Bus est déjà synchronisé avec les chargeurs solaires ; nous recommandons donc de laisser la SVS et la SCS désactivées.

⁴⁾ Pour tous les autres systèmes : Si un BMV ou un SmartShunt est installé, nous recommandons d'activer la SVS et la SCS. Dans tous les autres cas, laissez la SVS et la SCS désactivées.

⁵⁾ Les chargeurs solaires, les convertisseurs/chargeurs, le Multi RS, l'Inverter RS et l'Orion XS ne nécessitent pas de câblage. Tous les autres consommateurs et chargeurs doivent être câblés et contrôlés via ATC/ATD.

| | Au plomb | BMS VE.Bus V1 Lithium | BMS VE.Bus V2 ¹⁾ Lithium | VE.Bus BMS NG ¹⁾ Lithium | Batteries gérées tierces prises en charge ²⁾ |
|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------|--------------------------|----------------------------------------|----------------------------------------|---------------------------------------------------------------------|
| ATC et ATD câblés | N/A | Oui | 5) | 5) | 2) |
| <p>¹⁾ Le DVCC doit être activé pour que le dispositif GX puisse contrôler les chargeurs solaires, l'Inverter RS ou le Multi RS dans un système avec un BMS VE.Bus V2 ou BMS VE.Bus NG.</p> <p>²⁾ Utilisez le Manuel de compatibilité des batteries pour voir quels paramètres doivent être réglés et lesquels sont réglés automatiquement.</p> <p>³⁾ Dans un système ESS, le dispositif VE.Bus est déjà synchronisé avec les chargeurs solaires ; nous recommandons donc de laisser la SVS et la SCS désactivées.</p> <p>⁴⁾ Pour tous les autres systèmes : Si un BMV ou un SmartShunt est installé, nous recommandons d'activer la SVS et la SCS. Dans tous les autres cas, laissez la SVS et la SCS désactivées.</p> <p>⁵⁾ Les chargeurs solaires, les convertisseurs/chargeurs, le Multi RS, l'Inverter RS et l'Orion XS ne nécessitent pas de câblage. Tous les autres consommateurs et chargeurs doivent être câblés et contrôlés via ATC/ATD.</p> | | | | | |

12.2. Critères DVCC

1. Compatibilité de la batterie

- Pour les batteries connectées via CAN-bus, consultez la page correspondante dans le [manuel de compatibilité des batteries](#) pour vérifier si l'activation de DVCC a été testée avec votre type de batterie et est prise en charge. → Activez le DVCC uniquement s'il est explicitement mentionné comme compatible avec votre type de batterie.
 - ⚠ Si le DVCC n'est pas mentionné dans les remarques relatives à votre batterie, ne l'activez pas.
- DVCC est entièrement pris en charge et peut être utilisé sans problème avec :
 - Les batteries au plomb (à électrolyte gélifié, AGM, OPzS, etc.)
 - Les batteries Victron Lithium Smart avec :
 - BMS VE.Bus
 - Lynx Ion + Shunt BMS
 - BMS Lynx Ion
 - Les batteries Victron Lithium NG avec :
 - BMS VE.Bus NG
- Pour les systèmes avec Lynx Smart BMS ou Lynx BMS NG, le DVCC est automatiquement activé et ne peut pas être désactivé.

2. Versions du micrologiciel

- N'utilisez pas le DVCC si les exigences de micrologiciel ne sont pas respectées.
- Lors de la mise en service, installez toujours le dernier micrologiciel disponible.
- Une fois le système en fonctionnement stable, les mises à jour de micrologiciel ne sont nécessaires qu'en cas de besoin.
- En cas de problème, la première étape consiste à mettre à jour le micrologiciel.

Versions minimales des micrologiciels :

| Produit Victron | Version minimum du micrologiciel |
|-----------------------------------------------------|----------------------------------|
| Multi/Quattro | 422 |
| MultiGrid | 424 |
| Multi RS, Inverter RS, MPPT RS | v1.08 |
| Dispositif GX | v2.12 |
| MPPT VE.Direct | v1.46 |
| MPPT VE.Can avec VE.Direct | v1.04 |
| Anciens chargeurs solaires MPPT VE.Can (avec écran) | Ne peuvent pas être utilisés |
| Lynx Ion + Shunt | v2.04 |
| BMS Lynx Ion | v1.09 |
| Lynx Smart BMS | v1.02 |
| Lynx BMS NG | v1.10 |
| Orion XS | v1.00 |

Avertissement de compatibilité du micrologiciel – Erreur #48

À partir du micrologiciel Venus OS v2.40, le dispositif GX affiche l'avertissement suivant : **Erreur #48 – DVCC avec micrologiciel incompatible.**

Cela indique qu'un ou plusieurs appareils connectés utilisent des versions de micrologiciel incompatibles avec le DVCC.

Pour plus d'informations sur cette erreur, reportez-vous au [chapitre sur les codes d'erreur \[173\]](#).

Configuration système requise pour ESS

Si vous utilisez un système ESS, assurez-vous que l'assistant ESS est en version 164 ou ultérieure (publiée en novembre 2017), car les versions antérieures ne sont pas compatibles avec DVCC.

12.3. Effets du DVCC sur l’algorithme de charge

Nos convertisseurs/chargeurs, nos chargeurs solaires MPPT et l’Orion XS utilisent leur propre algorithme de charge interne lorsqu’ils sont en mode autonome. Cela signifie qu’ils déterminent combien de temps rester en Absorption, quand passer en Float, et quand revenir en Bulk ou en phase Veille. Dans ces différentes phases, ils utilisent les paramètres configurés dans VictronConnect et VEConfigure.

Dans les systèmes ESS et les systèmes avec batteries gérées (voir le [manuel de compatibilité des batteries](#)), l’algorithme de charge interne est désactivé, et le chargeur fonctionne alors avec un point de consigne de tension de charge contrôlé en externe. Le tableau suivant explique les différentes possibilités :

| Guide de sélection | | | Algorithme de charge résultant | | |
|-----------------------------|-----------------------|-----------|------------------------------------------------|------------------------|----------|
| Type de système | Type de batterie | DVCC | Convertisseur/chargeur | Chargeur solaire | Orion XS |
| Assistant ESS ¹⁾ | Batterie intelligente | Activé | Batterie | | |
| | | Désactivé | Ne pas faire cela ; mieux vaut activer le DVCC | | |
| | Batterie normale | Activé | Interne | Convertisseur/chargeur | |
| | | Désactivé | Interne | Convertisseur/chargeur | |
| Standard | Batterie intelligente | Activé | Batterie | | |
| | | Désactivé | Ne pas faire cela ; mieux vaut activer le DVCC | | |
| | Batterie normale | Activé | Interne | | |
| | | Désactivé | Interne | | |

¹⁾ L’assistant ESS est uniquement installé dans un type spécifique de système électrique qui intègre une connexion au réseau avec un convertisseur/chargeur Victron, un dispositif GX et un système de batterie, à ne pas confondre avec un système hors réseau tel qu’utilisé dans les bateaux ou les véhicules de loisirs.

Détails

- **Interne**
 - L’algorithme de charge interne (bulk → absorption → float → re-bulk) et les tensions de charge configurées sont actifs.
 - Le convertisseur/chargeur indique l’état de charge : bulk, absorption, float et ainsi de suite.
 - L’état de charge indiqué par le MPPT est : bulk, absorption, float et ainsi de suite.
 - L’état de charge indiqué par le chargeur de batterie CC-CC Orion XS est : bulk, absorption, float et ainsi de suite.
- **Convertisseur/chargeur (s’applique uniquement aux MPPT et à l’Orion XS)**
 - L’algorithme de charge interne des MPPT et de l’Orion XS est désactivé. À la place, il est contrôlé par un point de consigne de tension de charge provenant du convertisseur/chargeur.
 - L’état de charge indiqué par les MPPT et l’Orion XS est : Contrôle ext.
- **Batterie**
 - L’algorithme de charge interne est désactivé. L’appareil est contrôlé par la batterie.
 - L’état de charge indiqué par le convertisseur/chargeur est : Contrôle ext.
 - L’état de charge indiqué par le MPPT et l’Orion XS est : Ext. control (les voyants continuent d’indiquer bulk et absorption, mais jamais float).

12.3.1. Effets du DVCC lorsqu’il y a plus d’un Multi/Quattro connecté

Seul le Multi/Quattro (qui peut être un seul appareil ou plusieurs configurés ensemble en triphasé/biphasé et en parallèle) connecté au port VE.Bus sera contrôlé par le DVCC. Les systèmes supplémentaires, connectés au dispositif GX à l’aide d’un MK3-USB, ne sont pas contrôlés par le DVCC et se chargeront et se déchargeront en fonction de la configuration effectuée dans ces unités.

Ceci s'applique à tous les types de systèmes dont le DVCC est activé. Par exemple, un système qui ne comprend pas de batterie gérée (CAN-bus) et qui utilise uniquement la limite de courant de charge du DVCC : cette limite de courant de charge est uniquement appliquée au Multi ou au Quattro connecté au port VE.Bus.

12.4. Fonctionnalités DVCC pour tous les systèmes

Les fonctionnalités suivantes s'appliquent à tous les types de systèmes lorsque DVCC est activé, que :

- L'ESS Assistant soit utilisé ou non
- Le système utilise des batteries au plomb ou d'autres batteries standard
- Ou qu'une batterie BMS intelligente connectée en CAN-bus soit installée.

Ces fonctionnalités sont actives dans toutes les configurations où DVCC est activé.

12.4.1. Limite de courant de charge

« Limite de courant de charge » est un paramètre configurable par l'utilisateur qui définit le courant de charge total maximal autorisé dans le système. Il est disponible sous : Paramètres → DVCC sur le dispositif GX.

Dans les systèmes où le DVCC est activé, les sources de charge sont priorisées comme suit:

1. Chargeurs solaires MPPT (y compris MPPT RS)
2. Chargeurs de batterie CC-CC Orion XS
3. Convertisseurs/chargeurs (y compris Inverter RS et Multi RS).



Détails :

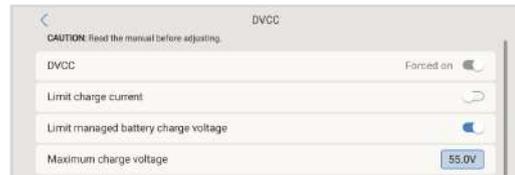
1. Si un BMS CAN-bus est connecté et que le BMS demande un courant de charge maximal différent du paramètre configurable par l'utilisateur, le plus faible des deux sera utilisé.
2. Ce mécanisme fonctionne uniquement pour les convertisseurs/chargeurs Victron, y compris l'Inverter RS, le Multi RS les chargeurs solaires, y compris le MPPT RS, et les chargeurs de batterie CC-CC Orion XS. Les autres chargeurs, tels que le Skylla-i, ne sont pas contrôlés et leur courant de charge n'est pas pris en compte. Il en va de même pour les appareils qui ne sont pas connectés au dispositif GX, un alternateur, par exemple. En d'autres termes : le courant de charge total du convertisseur/chargeur et de tous les chargeurs solaires MPPT sera contrôlé, mais rien d'autre. Toute autre source sera un courant de charge supplémentaire non pris en compte. Même lorsque vous installez un BMV ou un autre contrôleur de batterie.
3. Les consommateurs CC peuvent ne pas être pris en compte, à moins qu'un SmartShunt ou un BMV-712 ne soit installé, et configuré correctement comme un [compteur CC](#). Par exemple, sans le contrôleur de charge CC, un courant de charge maximum configuré de 50 A et des consommateurs CC tirant 20 A, la batterie sera chargée avec 30 A, et non avec le maximum autorisé de 50 A. Si le SmartShunt est configuré comme un compteur CC, que le courant de charge maximum est configuré à 50 A et que le shunt du système CC signale une consommation de 25 A, les chargeurs sont réglés pour charger avec $50 + 25 = 75$ A.
Si vous avez un ou plusieurs shunts configurés pour un « système CC » (quand il y en a plusieurs, ils sont additionnés), alors la limite de courant de charge du DVCC compense à la fois les consommateurs et les chargeurs. Il ajoutera un courant de charge supplémentaire s'il y a un consommateur, et le soustraira s'il y a un autre chargeur sur le système CC. Les « consommateurs » et les « sources » CC ne sont pas compensés dans les deux sens.
4. Le courant que le convertisseur/chargeur tire du système est compensé. Par exemple, si 10 A sont consommés pour alimenter les consommateurs CA et que la limite est fixée à 50 A, le système permettra aux chargeurs solaires MPPT de charger avec un maximum de 60 A.
5. Dans tous les cas, la limite de charge maximale configurée sur l'appareil lui-même, c'est-à-dire la limite de courant de charge réglée avec VictronConnect ou VEConfigure pour les chargeurs de batterie CC-CC Orion XS, les chargeurs solaires MPPT ou les convertisseurs/chargeurs, sera toujours appliquée. Par exemple : le système comporte uniquement un convertisseur/chargeur, avec un courant de charge réglé sur 50 A dans VEConfigure ou VictronConnect. Sur le dispositif GX, une limite de 100 A est configurée. La limite de fonctionnement sera alors de 50 A.
6. Les limites de courant de charge DVCC ne sont pas appliquées aux MPPT CC lorsque l'ESS est activé avec l'option « Autoriser le MPPT CC à exporter ». Cela permet d'obtenir une production maximale des panneaux solaires pour l'exportation.

12.4.2. Limite de la tension de charge des batteries gérées

Certaines batteries gérées, comme celles de BYD et Pylontech, peuvent exiger une **tension de charge réduite** pendant leur période de mise en service initiale. Cela permet d'assurer un équilibrage correct des cellules au cours des premières semaines d'utilisation.

La fonction Limite de tension de charge des batteries gérées est spécifiquement conçue à cet effet.

Lorsqu'elle est activée, elle permet de réduire temporairement la tension de charge maximale, même si le BMS de la batterie autorise normalement une tension plus élevée.



- **N'utilisez pas cette fonction à d'autres fins.**

Une mauvaise utilisation peut empêcher l'équilibrage des cellules, entraînant un déséquilibre important à long terme.

- Si la tension est réglée au-dessus de la valeur CVL (limite de tension de charge) du BMS batterie, la valeur la plus basse sera appliquée.

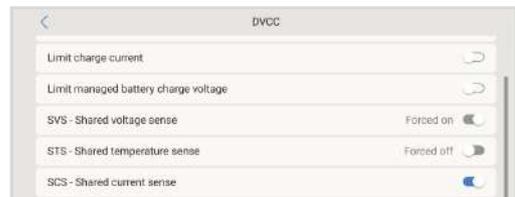
12.4.3. Détection de tension partagée (SVS)

Cette fonction est compatible avec les appareils VE.Bus, les chargeurs solaires VE.Direct et VE.Can MPPT, les chargeurs de batterie CC-CC Orion XS, ainsi que les Inverter RS et Multi RS.

Le système sélectionne automatiquement la mesure de tension optimale. Si elle est disponible, la tension provenant du BMS ou d'un contrôleur de batterie BMV est priorisée. Si aucune de ces sources n'est accessible, la tension par défaut est celle signalée par le système VE.Bus. La tension affichée sur l'interface graphique correspond à la mesure sélectionnée.

La détection de tension partagée (SVS) est activée par défaut lorsque le DVCC est actif. Elle peut être désactivée manuellement via un interrupteur dans Paramètres → DVCC. Toutefois, la fonction SVS (et DVCC) est activé de manière forcée dans les systèmes équipés du Lynx Smart BMS ou Lynx Smart BMS NG, et ne peut pas être désactivé.

Notez que la SVS est désactivée de force pour certaines batteries. Veuillez consulter la [page de compatibilité](#) de votre batterie.



12.4.4. Détection de température partagée (STS)

La fonction STS permet au dispositif GX de transmettre la température mesurée de la batterie à tous les convertisseurs/chargeurs, chargeurs solaires MPPT et chargeurs CC-CC Orion XS connectés.

Vous pouvez sélectionner la source de température parmi :

- BMV-702 / BMV-712
- SmartShunt
- Contrôleurs de batterie Lynx Shunt VE.Can
- Entrée de température du dispositif GX (si disponible)
- Convertisseur/chargeur Multi/Quattro
- Chargeur solaire MPPT (avec capteur installé)

Remarque : la fonction STS est désactivée de manière forcée pour le Lynx Smart BMS, le Lynx Smart BMS NG, ainsi que pour certaines batteries gérées. Consultez la [page de compatibilité des batteries](#) pour plus de détails.



12.4.5. Détection de courant partagé (SCS)

Cette fonction transmet le courant de la batterie, tel que mesuré par un contrôleur de batterie connecté au dispositif GX, à tous les chargeurs solaires MPPT et chargeurs de batterie CC-CC Orion XS.

Ces appareils peuvent utiliser le courant partagé dans le cadre du mécanisme de courant de queue, qui met fin à l'absorption lorsque le courant de la batterie passe sous un seuil défini. → Reportez-vous à la documentation du produit concerné pour connaître les détails de configuration.

Applicable uniquement aux systèmes qui n'utilisent pas ESS et n'utilisent pas de batterie gérée, car dans ces cas, la régulation de la charge pour les chargeurs solaires MPPT et Orion XS est assurée de manière externe.

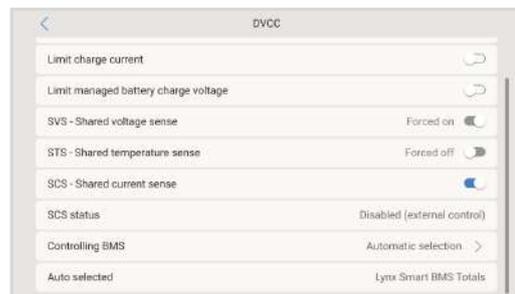
Remarque : nécessite la version 1.47 ou ultérieure du micrologiciel du chargeur solaire MPPT.



12.4.6. BMS de contrôle

Pour les systèmes avec plusieurs BMS connectés, cette fonction permet de sélectionner un BMS spécifique pour le DVCC. Elle permet également d'utiliser un BMV ou un SmartShunt pour le suivi de l'état de charge (SoC), en configurant le BMV comme contrôleur de batterie (Paramètres → Configuration du système), tandis que le BMS reste actif pour le DVCC.

Ce paramètre est disponible dans le menu Paramètres → DVCC du dispositif GX.



12.5. Fonctionnalités du DVCC lors de l'utilisation d'une batterie à BMS CAN-bus

Cette section s'applique à tous les systèmes utilisant un BMS de batterie intelligent connecté via CAN-bus.

☐ Cela exclut le BMS VE.Bus de Victron.

Ce genre de BMS intelligent envoie les paramètres suivants au périphérique GX :

1. **Limite de tension de charge (CVL)** : la tension de charge maximale que la batterie accepte actuellement.
2. **Limite de courant de charge (CCL)** : courant de charge maximal demandé par la batterie.
3. **Limite de courant de décharge (DCL)** : courant de décharge maximal demandé par la batterie.

Pour les trois paramètres, certains types de batteries transmettent des valeurs dynamiques. Par exemple, la tension de charge maximale est déterminée en fonction des tensions de la cellule, de l'état de charge ou de la température. Les autres modèles et marques utilisent une valeur fixe.

Pour ces batteries il n'est pas nécessaire de câbler les connexions « autorisation de charger » (ATC) et « autorisation de décharger » (ATD) aux entrées AUX d'un Multi ou d'un Quattro.



Lorsqu'il fonctionne en mode conversion (c'est-à-dire en mode îlot), le Multi ou le Quattro s'éteint si le courant de décharge maximal est réglé sur zéro. Il redémarre automatiquement soit lorsque le réseau CA est rétabli, soit lorsque le BMS augmente le courant de décharge maximal.

Pour plus d'informations sur la configuration du courant de charge maximal, y compris la priorité donnée au solaire, reportez-vous à la section précédente, [Limite de courant de charge \[89\]](#).



Il est important de noter que la configuration des tensions ou profils de charge dans VEConfigure ou VictronConnect est inutile et sans effet. Les Multi, Quattro, Multi RS, Inverter RS, chargeurs solaires MPPT et chargeurs de batterie CC-CC Orion XS chargeront en utilisant la tension transmise via CAN-bus par la batterie. Cette configuration s'applique également aux systèmes équipés d'un Lynx Smart BMS ou d'un Lynx Smart BMS NG connectés à un dispositif GX.

12.6. DVCC pour les systèmes avec l'assistant ESS



- Le mode « Garder les batteries chargées » de l'ESS ne fonctionnera correctement que si le DVCC est activé.
- Une compensation solaire fixe de 0,4 V (valeur pour un système 48 V, diviser par 4 pour un système 12 V) est appliquée lorsque le mode ESS est réglé sur Optimisé en combinaison avec le paramètre Excès de puissance du chargeur solaire activé, ou lorsque le mode ESS est réglé sur Garder les batteries chargées.
- Pour les systèmes avec le mode ESS Optimisé et Optimisé (avec BatteryLife) : le système recharge automatiquement la batterie (à partir du réseau) lorsque l'état de charge chute de 5 % ou plus en dessous de la valeur du « État de charge minimum » dans le menu ESS. La recharge s'arrête lorsqu'elle atteint l'état de charge minimum.
- Affichage de l'état de l'ESS dans l'aperçu graphique du dispositif GX : en plus de l'état de charge (contrôle externe ou bulk/absorption/float), les états suivants peuvent être affichés :

| État ESS | Signification |
|----------|--------------------------------------------------------------------|
| #1 | SoC faible : décharge désactivée |
| #2 | BatteryLife est actif |
| #3 | Charge désactivée par le BMS |
| #4 | Décharge désactivée par le BMS |
| #5 | Charge lente en cours (fait partie de BatteryLife, voir ci-dessus) |
| #6 | L'utilisateur a configuré une limite de charge égale à zéro |
| #7 | L'utilisateur a configuré une limite de décharge égale à zéro |

- Remarque : lorsque l'option « Excès d'alimentation PV couplé en CC » est activée avec l'ESS, le système DVCC n'applique pas la limite de courant de charge DVCC du PV à la batterie. Ce comportement est nécessaire pour permettre l'exportation. Les limites de tension de charge s'appliquent toujours.
Les limites de courant de charge définies au niveau des paramètres du chargeur solaire individuel s'appliqueront également.
- Lorsque le BMS est déconnecté dans un système ESS, les chargeurs solaires s'arrêtent et affichent l'erreur #67 - Aucun BMS (voir les [codes d'erreur des chargeurs solaires MPPT](#) pour plus d'informations).

13. Portail VRM

13.1. Introduction au portail VRM



Avec le portail VRM (Victron Remote Monitoring), vous pouvez surveiller, contrôler, gérer et optimiser à distance vos systèmes Victron Energy et identifier rapidement les problèmes potentiels en définissant des alertes et des alarmes.

Lorsqu'il est connecté à Internet, un dispositif GX débloque un large éventail de fonctionnalités du [portail VRM](#) et de l'[application VRM](#) pour la surveillance, les alertes, le diagnostic, le contrôle et la gestion. Les principales fonctionnalités sont résumées ci-dessous.

- **Accès à distance** : accès simple à toutes les statistiques et à l'état du système en ligne.
- **Console à distance sur VRM** : [100] accédez à votre système et configurez-le comme si vous étiez à côté de lui.
- **Mise à jour du micrologiciel à distance** : mise à jour du micrologiciel des chargeurs solaires connectés et d'autres produits Victron.
- **Remote VEConfigure** : téléchargez les fichiers Remote VEConfigure depuis et vers le Multi/Quattro connecté à votre dispositif GX.
- **Commandes à distance** : contrôlez à distance, via le VRM, des dispositifs tels que la station de charge pour véhicule électrique, le convertisseur/chargeur, le relais GX, le groupe électrogène et le système ESS.
- utilisation de l'[application VRM pour iOS et Android](#), y compris les [widgets de l'application VRM](#) sur l'écran d'accueil de votre appareil mobile.

Pour la marche à suivre pour connecter l'appareil à Internet, voir le [chapitre Connectivité Internet](#) [51].

Pour un aperçu complet de toutes les caractéristiques et fonctions du portail VRM, voir la [documentation du portail VRM](#).

13.2. Enregistrement sur VRM

Vous trouverez les instructions détaillées dans le [Guide de démarrage du portail VRM](#).

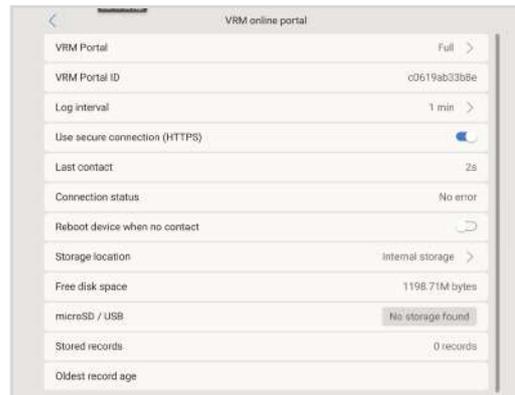
Notez que le système doit d'abord transmettre avec succès des données au portail VRM. Si aucune connexion réussie n'a été établie, le système ne pourra pas être enregistré sur votre compte utilisateur VRM. Dans ce cas, veuillez vous référer aux sections [Dépannage de l'enregistrement des données](#) [96] et [Console à distance sur VRM : dépannage](#) [100] ci-dessous.

13.3. Enregistrement de données sur VRM

Les journaux de données sont transmis au portail VRM via Internet, dès qu'il est disponible. Tous les paramètres pertinents sont accessibles via Liste des appareils → Paramètres → Portail en ligne VRM dans le menu du portail VRM.

La transmission des journaux est conçue pour fonctionner de manière fiable, même avec une mauvaise connexion Internet. Les connexions subissant jusqu'à 70 % de perte de paquets soutenue restent suffisantes pour transmettre les données, bien que cela puisse entraîner un certain retard.

Notez que la transmission des journaux vers VRM dépend du [Accéder aux paramètres Console à distance et panneau de commandes dans le portail VRM \[100\]](#), qui doit être réglé sur Complet (par défaut) ou Lecture seule.



Ajout d'un stockage externe

Si le dispositif GX ne peut pas transmettre les journaux au portail VRM, il les stocke en interne dans une mémoire non volatile, ce qui permet de conserver les données même en cas de perte d'alimentation ou de redémarrage.

La mémoire tampon interne peut conserver plusieurs jours de journaux. Pour prolonger cette période, insérez une carte microSD ou une clé USB. Vérifiez l'état du stockage interne via le menu des paramètres. Lorsqu'un support de stockage externe est inséré, les journaux stockés en interne y sont automatiquement transférés, ce qui garantit l'absence de perte de données.

Que vous utilisiez ou non un périphérique de stockage externe, le dispositif GX tente continuellement de se reconnecter au portail VRM et de transmettre tous les journaux enregistrés. Même en cas d'arriéré important, les données seront envoyées dès que la connexion Internet sera rétablie. La transmission est compressée, réduisant considérablement l'utilisation de la bande passante par rapport à une transmission continue.

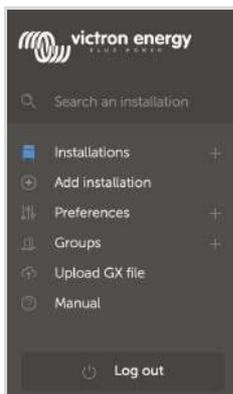
Exigences relatives au périphérique de stockage

- Systèmes de fichiers pris en charge : FAT (12, 16, 32), exFAT, ext3 et ext4.
- Les cartes microSD (types SD et SDHC) jusqu'à 32 Go sont généralement préformatées en FAT12, FAT16 ou FAT32 et peuvent être utilisées immédiatement. Évitez de les reformater avec des systèmes de fichiers non pris en charge.

Transfert manuel des journaux de données vers VRM

Pour les dispositifs GX sans connexion Internet permanente, les données peuvent être transférées manuellement à l'aide d'un ordinateur :

1. Sur le dispositif GX, accédez à Paramètres → Portail en ligne VRM et sélectionnez Éjecter le stockage. Éjectez toujours correctement les périphériques de stockage pour éviter toute perte ou corruption de données.
2. Retirez le périphérique de stockage et insérez-le dans un ordinateur connecté à Internet.
3. Ouvrez un navigateur web et accédez au [portail VRM](#).
4. Connectez-vous et ouvrez le menu Installations.



5. Cliquez sur Télécharger un fichier GX et suivez les instructions à l'écran (taille maximale de fichier : 200 Mo).



6. Après le téléchargement, supprimez le fichier du support de stockage avant de le réinsérer dans le dispositif GX. Bien que les téléchargements en double ne posent pas de problème, il est préférable d'éviter toute duplication.

Espace de stockage requis

- Environ 25 Mo par mois (avec un intervalle d'enregistrement d'une minute), selon les appareils connectés.
- Une carte microSD de 1 Go peut contenir environ trois ans de données, ce qui dépasse largement la période de conservation de six mois appliquée sur le portail VRM.
- Une fois pleine, aucune donnée supplémentaire n'est enregistrée.

Si plusieurs périphériques de stockage sont insérés, le dispositif GX utilise le premier inséré. En cas de retrait, l'enregistrement continue en interne jusqu'à ce qu'un nouveau support externe soit inséré.

Watchdog réseau : redémarrage de l'appareil en absence de contact

Cette fonction optionnelle (Paramètres → Portail en ligne VRM – désactivée par défaut) redémarre le dispositif GX s'il ne parvient pas à se connecter au portail VRM. Configurez le « délai de redémarrage en l'absence de contact » pour définir l'intervalle entre les redémarrages. Par exemple, un délai d'une heure entraînera un redémarrage toutes les heures jusqu'à ce que la connexion soit rétablie.

13.4. Dépannage de l'enregistrement des données

Cette section fournit des conseils pour résoudre les problèmes lorsque le dispositif GX ne parvient pas à transmettre des données au portail VRM.

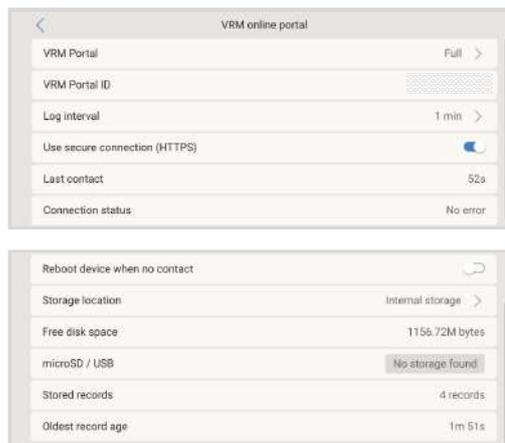
Contrôle initial

Commencez par vérifier que le dispositif GX est connecté au portail VRM et que la transmission des données a bien lieu.



Les problèmes temporaires de connectivité Internet ne doivent pas vous préoccuper. Tous les journaux non transmis sont temporairement stockés sur le dispositif GX et seront envoyés automatiquement une fois la connexion rétablie.

1. Vérifiez l'état de la connexion entre le dispositif GX et le portail VRM en consultant l'horodatage « Dernier contact » (Paramètres → Portail en ligne VRM → Dernier contact).
 - Si l'horodatage se situe dans l'intervalle de journalisation défini, la transmission fonctionne correctement.
 - S'il affiche des tirets (« -- »), cela signifie que le dispositif GX ne s'est pas connecté au portail VRM depuis sa mise sous tension.
 - S'il affiche un horodatage avec une erreur, cela indique que le dispositif GX s'est connecté précédemment mais a depuis perdu la connexion.
2. Vérifiez la valeur « Enregistrements stockés » dans le même menu :
 - L'entrée « Enregistrements stockés » indique le nombre de journaux stockés en vue d'un envoi ultérieur.
 - Une valeur de 0 signifie que toutes les données ont été transmises avec succès au portail VRM.
 - Une valeur supérieure à 0 indique que des journaux n'ont pas été envoyés en raison de problèmes de connectivité. Une erreur sera généralement affichée et expliquée plus loin dans ce chapitre.
 - Si vous continuez à rencontrer des problèmes, veuillez lire la suite.



Communication requise pour l'envoi des journaux de données au portail VRM :

1. **Connexion Internet fiable :**
 - Privilégiez une connexion Ethernet filaire.
 - Évitez les connexions partagées (tethering) ou les points d'accès mobiles, qui sont souvent peu fiables.
2. **Adresse IP adéquate :**
 - Attribuée automatiquement par DHCP via le routeur dans la plupart des cas.
 - Une configuration manuelle est rarement nécessaire.
3. **Connexions HTTP(S) sortantes :**
 - Les connexions vers <http://ccgxlogging.victronenergy.com> sur les ports 80 et 443 doivent être autorisées. Cela ne pose généralement aucun problème, sauf sur des réseaux d'entreprise très restreints.
 - Les configurations via proxy ne sont pas prises en charge.



Pour plus de détails, consultez la FAQ Q15 : [Quel protocole de communication le Cerbo GX utilise-t-il \(ports TCP et UDP\) ? \[176\]](#) sur les exigences réseau.

Étapes de dépannage

1. Mettez à jour le micrologiciel :

- Assurez-vous que le micrologiciel du dispositif GX est à jour (voir le chapitre [Mises à jour du micrologiciel \[76\]](#) pour plus de détails).

2. Vérifiez la connexion réseau et Internet :

- Vérifiez l'attribution de l'adresse IP dans les paramètres Ethernet ou WiFi (Paramètres → Ethernet/WiFi → Configuration IP → Automatique) et confirmez que :
 - L'état affiche « Connecté ».
 - L'adresse IP ne commence pas par « 169 »
 - Le masque de sous-réseau, la passerelle et le serveur DNS sont bien définis.
- Si l'adresse IP commence par 169, cela signifie qu'aucun serveur DHCP n'a attribué d'adresse. Dans 99 % des cas, les réseaux disposent d'un serveur DHCP activé par défaut (routeurs ADSL, câble, mobile). Sinon, configurez l'adresse IP manuellement comme indiqué dans le chapitre [Configuration IP manuelle](#) [53]
- Pour un GX GSM ou un GX LTE 4G , voir le [Guide de dépannage](#) dans le manuel du GX LTE 4G.
- **Problèmes avec Ethernet :**
 - Si « État » affiche « Débranché », vérifiez le câble et les voyants à l'arrière du dispositif GX. Les deux voyants près du connecteur RJ45 doivent être allumés ou clignoter. Deux voyants éteints indiquent un problème de connexion.
- **Problèmes avec le WiFi :**
 - Si le message « Aucun adaptateur WiFi connecté » s'affiche, réinsérez la clé WiFi.
 - Si vous utilisez le WiFi et que l'état affiche « Échec », il se peut que le mot de passe WiFi soit incorrect. Appuyez sur « Oublier le réseau » et essayez de vous reconnecter avec le bon mot de passe.

| 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? | <input type="button" value="Forget"/> |
| Signal strength | 41 % |
| IP configuration | Automatic > |
| IP address | 192.168.178.107 |
| Netmask | 255.255.255.0 |

3. Vérifiez l'état de l'erreur de connexion.

- Accédez à Paramètres → Portail en ligne VRM → « Erreur de connexion » :
- Si une erreur de connexion s'affiche, cela signifie que le Cerbo GX ne peut pas communiquer avec la base de données VRM. L'écran affichera un code d'erreur indiquant le type de problème de connectivité, ainsi que des détails supplémentaires destinés à aider le personnel informatique sur site à diagnostiquer le problème.
 - **Erreur #150 formulation de la réponse inattendue** : L'appel http/https a réussi, mais la réponse était incorrecte. Cela indique qu'il existe une page de connexion WiFi ou réseau, parfois appelée « portail captif », que l'on voit parfois dans les aéroports, les hôtels, les ports de plaisance ou les terrains de camping. Il est impossible de faire fonctionner le dispositif GX sur un réseau WiFi qui nécessite une telle page de connexion et/ou l'acceptation des conditions d'utilisation.
 - **Erreur #151 Réponse HTTP inattendue** : une connexion a pu être établie, mais la réponse n'indiquait pas de code de résultat HTTP réussi (normalement 200). Cela peut indiquer qu'un proxy transparent détourne la connexion. Voir les exemples de l'erreur #150 ci-dessus.
 - **Erreur #152 Délai d'attente de connexion dépassé** : cette erreur peut indiquer que la connexion Internet est de mauvaise qualité ou que le pare-feu est trop restrictif.
 - **Erreur #153 Erreur de connexion** : cette erreur peut indiquer un problème de routage. Consultez le message d'erreur détaillé affiché. Par exemple, il se peut que le dispositif GX ne soit pas autorisé à accéder à Internet via le routeur.
 - **Erreur #153 Problème de connexion** : cette erreur peut indiquer à problème aec SSL. Vérifiez la date, l'heure et le fuseau horaire définis sur le dispositif GX, car des paramètres incorrects peuvent provoquer des erreurs SSL. Assurez-vous également que votre routeur ne redirige pas vers une page de connexion ou d'acceptation, comme c'est souvent le cas sur les réseaux WiFi publics (hôtels, aéroports, etc.).
- **Erreur #154 Échec DNS** : vérifiez qu'un serveur DNS valide est configuré dans le menu Ethernet ou WiFi. Normalement, il est attribué automatiquement par un serveur DHCP dans un réseau.
- **Erreur #155 Erreur de routage** : VRM est inaccessible. Cette erreur se produit si une erreur ICMP reçue indique qu'aucun chemin n'existe vers le serveur VRM. Assurez-vous que votre serveur DHCP attribue un chemin opérationnel par défaut ou que la passerelle est correctement configurée pour les configurations statiques.
- **Erreur #159 Erreur inconnue** : erreur fourre-tout pour les erreurs qui ne peuvent pas être classées directement. Dans ce cas, le message d'erreur fournit des informations sur le problème.



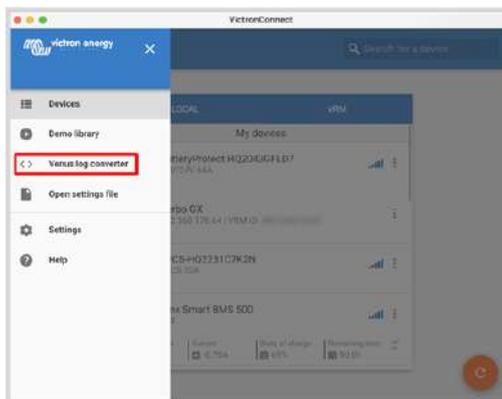
13.5. Analyse des données hors ligne (sans VRM)

Dans les cas où l'accès à Internet est indisponible, comme dans des installations distantes, les journaux de données peuvent être analysés localement sans être transmis au portail VRM.

1. Installez VictronConnect sur un ordinateur portable Windows ou macOS.
2. Insérez la clé USB ou la carte microSD contenant les fichiers journaux provenant du dispositif GX.
3. Ouvrez VictronConnect et utilisez la fonction Venus Log Converter pour convertir les fichiers journaux en tableaux Excel pour analyse.

Remarque : la fonction Venus Log Converter est uniquement disponible dans les versions Windows et macOS de VictronConnect. Elle n'est pas disponible sur iOS ou Android.

Pour des instructions détaillées, consultez la section « [Importation et conversion d'un fichier de base de données de la famille de produits GX](#) » dans le manuel VictronConnect.



13.6. Accéder aux paramètres Console à distance et panneau de commandes dans le portail VRM

Le niveau d'accès à la console à distance et au panneau de commandes peut être configuré dans le menu des paramètres du portail VRM (Paramètres → Portail en ligne VRM → Portail VRM).

Par défaut, l'accès complet est activé, ce qui permet de modifier les paramètres directement via la console à distance ou le panneau de commandes sur le tableau de bord VRM. Pour renforcer la sécurité ou réduire l'utilisation des données, l'accès peut être réglé sur Lecture seule ou Désactivé.

Le tableau ci-dessous résume l'impact de chaque option sur la transmission des données, le mode temps réel, le panneau de commandes, VC-R, et les mises à jour du micrologiciel à distance via VRM, afin de vous aider à choisir le niveau d'accès adapté à vos besoins opérationnels.



| Option du portail VRM | Transmission de données normale | Mode temps réel ⁽¹⁾ | Panneau de commandes (sur le tableau de bord VRM) | Nouvelle interface utilisateur sur le portail VRM | Interface utilisateur classique sur le portail VRM | VictronConnect Remote et mises à jour du micrologiciel à distance dans le portail VRM |
|-----------------------|---------------------------------|--------------------------------|---------------------------------------------------|---------------------------------------------------|----------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------|
| Complet (par défaut) | Activé | Activé | Activé | Activé | Activé ⁽³⁾ | Activé |
| Lecture seule | Activé | Activé | Désactivé | Activé ⁽²⁾ | Désactivé | Désactivé |
| Désactivé | Désactivé | Désactivé | Désactivé | Désactivé | Désactivé | Désactivé |

⁽¹⁾ La désactivation du mode temps réel VRM peut être effectuée sur le portail VRM. Cela peut être utile pour réduire l'utilisation de la bande passante sur des connexions coûteuses.

⁽²⁾ Activé, mais il n'est pas possible de modifier les commandes ou les paramètres.

⁽³⁾ Lorsque la fonction à Console distance est activée dans les paramètres GX.

13.7. Console à distance sur VRM : dépannage

Suivez ces étapes pour résoudre les problèmes liés à la console à distance sur le portail VRM :

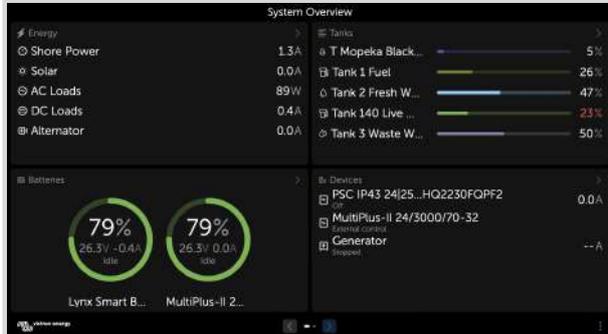
1. Vérifiez que la journalisation des données sur le portail VRM fonctionne correctement. Voir les sections [Enregistrement de données sur VRM \[95\]](#) et [Dépannage de l'enregistrement des données \[96\]](#). Sans cela, la console à distance du portail VRM ne fonctionnera pas.

2. Vérifiez que l'accès au portail VRM est défini sur « Complet » ou « Lecture seule » (Paramètres → Portail en ligne VRM → Portail VRM). Reportez-vous à [Accéder aux paramètres Console à distance et panneau de commandes dans le portail VRM \[100\]](#).
3. Mettez à jour le dispositif GX avec la dernière version du micrologiciel.
4. Après le redémarrage, assurez-vous que l'état de connexion dans le menu Portail en ligne VRM affiche « Aucune erreur ». Si une erreur persiste, reportez-vous à l'étape 3 dans la section [Dépannage de l'enregistrement des données \[96\]](#) sur les erreurs de connexion.
5. Vérifiez que votre navigateur web peut accéder à l'URL suivante :
 - <https://ccgxlogging.victronenergy.com/> - Une erreur 403 Forbidden ou 405 Method Not Allowed confirme que la connectivité HTTPS fonctionne correctement.

Cliquez sur le lien pour vérifier. Si une erreur s'affiche, cela signifie que tout fonctionne correctement. Si vous voyez un délai d'expiration ou une autre erreur du navigateur, il est possible qu'un pare-feu bloque la connexion.

14. Intégration du Marine MFD par l'application

14.1. Introduction et conditions préalables



Un Glass Bridge est un MFD (écran multifonctions) qui intègre les systèmes et l'état de navigation d'un bateau sur un grand écran ou plusieurs écrans à la barre du bateau, éliminant ainsi les problèmes causés par la multiplication des jauges, des supports et des câblages.

Un système Victron peut être facilement intégré à un écran multifonctions, comme le montre cette vidéo :



Fonctionnalités :

- Surveille l'état de l'alimentation à quai et des générateurs.
- Surveille l'état d'une ou de plusieurs batteries. En utilisant la tension de chargeurs de batterie, par exemple, il peut aussi visualiser des batteries secondaires comme les batteries de démarrage de générateur.
- Surveille les équipements de conversion électrique : chargeurs, convertisseurs, convertisseurs/chargeurs.
- Surveille la production solaire à partir d'un chargeur solaire MPPT.
- Surveille les charges de courant alternatif et les charges de courant continu.
- Surveille les niveaux et les températures des réservoirs
- Contrôle la limite du courant d'entrée de l'alimentation à quai.
- Contrôle le convertisseur/chargeur : éteindre, allumer ou régler sur chargeur uniquement.
- Peut ouvrir le panneau Console à distance Victron pour permettre l'accès à d'autres paramètres.

Veuillez noter que la surveillance et le contrôle des chargeurs CA connectés via VE.Direct ou VE.Can (ceci s'applique aux chargeurs Phoenix IP43 Smart et à la série Skylla) ne fonctionnent que lorsque l'alimentation à quai est connectée.

Compatibilité des équipements Victron :

- Tous les convertisseurs/chargeurs Victron : d'un appareil monophasé de 500 VA à un grand système triphasé de 180 kVA, y compris les modèles Multi, Quattro, 230 VCA et 120 VCA.
- Contrôleurs de batterie : BMV-700, BMV-702, BMV-712, SmartShunt et modèles plus récents, Lynx Shunt VE.Can, Lynx Ion BMS, Lynx Smart BMS et Lynx Smart BMS NG.
- Tous les contrôleurs de charge solaire MPPT Victron
- Capteurs de température et émetteurs de jauge dans la mesure où cela est indiqué dans ce manuel. Voir les chapitres [Connexion des produits Victron \[15\]](#) et [Connexion de produits non Victron pris en charge \[25\]](#) pour connaître les appareils pris en charge.

Composants requis :

- Système de batterie
- Dispositif GX Victron (tous les modèles sont compatibles)
- Convertisseur/chargeur Victron
- Contrôleur de batterie Victron
- Connexion par câble réseau entre le MFD et le dispositif GX (directement ou par le biais d'un routeur réseau).
- Câble MFD spécifique pour adaptateur Ethernet (uniquement pour quelques marques, voir les informations détaillées dans les liens ci-dessous)

Utilisation de l'application à d'autres fins

L'application visible sur les MFD est une application HTML5 hébergée sur le dispositif GX. Vous pouvez aussi y accéder à partir d'un PC ordinaire (ou d'un appareil mobile), en saisissant l'adresse <http://venus.local/app/> dans un navigateur, ou en remplaçant venus.local par l'adresse IP du GX.

14.2. Intégration MFD Raymarine

14.2.1. Introduction

Ce chapitre explique comment se connecter aux MFD Raymarine à l'aide d'une connexion Ethernet. Le dernier chapitre explique également les spécificités de Raymarine dans le cadre d'une connexion NMEA 2000.

La technologie d'intégration utilisée est appelée [LightHouse Apps](#) par Raymarine.

Notez qu'il existe une autre méthode de connexion, à savoir NMEA 2000. Pour plus de détails, voir le chapitre [Intégration du Marine MFD par NMEA 2000 \[119\]](#).

14.2.2. Compatibilité

L'intégration MFD est compatible avec les MFD Axiom, Axiom Pro et Axiom XL fonctionnant sur LightHouse 3 et Lighthouse 4. Les écrans multifonctions des séries eS et gS qui ont été mis à niveau vers LightHouse 3 ne sont pas compatibles.

Pour être compatibles, les écrans multifonctions Raymarine ont besoin au moins de la version v3.11 de LightHouse, qui a été publiée en novembre 2019.

Du côté de Victron, tous les dispositifs GX peuvent être utilisés et sont compatibles. Pour plus de détails sur la compatibilité des produits concernant les convertisseurs/chargeurs et autres composants, consultez le chapitre principal [Intégration d'un MFD maritime via l'application \[102\]](#).

14.2.3. Connexion

Le MFD doit être connecté au dispositif GX par Ethernet. Il n'est pas possible de le connecter en WiFi. Pour la connexion Ethernet, un adaptateur RayNet est nécessaire.

Les adaptateurs RayNet peuvent être achetés auprès de Raymarine :

| Référence Raymarine | Description |
|---------------------|----------------------------------------|
| A62360 | RayNet (F) vers RJ45 (M) - 1 m |
| A80151 | RayNet (F) vers RJ45 (M) - 3 m |
| A80159 | RayNet (F) vers RJ45 (M) - 10 m |
| A80247 | RayNet (F) vers RJ45 (F) Adaptateur |
| A80513 | Câble adaptateur RayNet mâle vers RJ45 |

Pour connecter le dispositif GX à Internet également, utilisez le WiFi. Si le MFD Axiom est connecté à Internet (en utilisant le WiFi), il partagera automatiquement sa connexion avec le dispositif GX via Ethernet.



La connexion d'un MFD Axiom à un routeur de réseau via Ethernet entraîne des conflits d'adresse IP, en raison du serveur DHCP intégré dans l'Axiom.



Il n'est pas possible d'utiliser un GX GSM ou GX LTE 4G, en raison du serveur DHCP intégré dans l'Axiom.



À partir de Raymarine LightHouse v3.15, il y a une option pour désactiver le DHCP. La désactivation de cette option ne signifie pas que le MFD Axiom fonctionnera avec des routeurs réseau tiers. Voir [cet article sur la Communauté Victron](#) pour plus d'informations.

14.2.4. Configuration du dispositif GX

1. Sur le dispositif GX de Victron, accédez à Paramètres → Services, puis activez l'accès MQTT.
2. Ensuite, rendez-vous dans le menu → Paramètres → Configuration du système → Mesures de batterie, et configurez les batteries que vous souhaitez voir apparaître sur l'écran multifonctions, ainsi que le nom qu'elles portent.
3. Pour les bateaux, les camping-cars et autres applications avec des consommateurs CC tels que l'éclairage et un contrôleur de batterie installé, veuillez à activer le paramètre « Possède un système CC ». Plus d'informations à ce sujet, voir le chapitre [Structure des menus et paramètres configurables \[61\]](#).



Aucun autre réglage (adresses IP ou autre) n'est nécessaire, puisque les MFD Axiom ont un serveur DHCP intégré.

14.2.5. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Raymarine)

Les MFD modernes Raymarine Axiom sont capables d'afficher jusqu'à 16 niveaux de réservoir et les MFD plus petits tels que le i70 ou le i70s peuvent afficher jusqu'à 5 réservoirs.

Les restrictions suivantes s'appliquent :

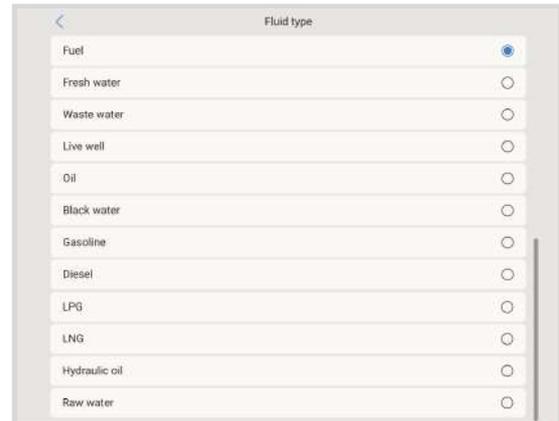
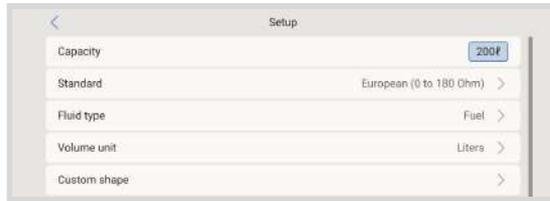
1. Actuellement, l'Axiom ne peut afficher que le carburant (par défaut), l'eau douce, les eaux usées (ou eaux grises), le vivier, les eaux noires et l'essence. Les autres types de liquides tels que le GNL, le GPL, l'huile hydraulique et le diesel ne sont pas affichés. Il s'agit d'une limitation propre à Raymarine, qui pourrait changer lors d'une prochaine mise à jour du micrologiciel. Cependant, il est possible de configurer le type de liquide d'un émetteur de jauge spécifique dans le menu du dispositif GX à l'un des types pris en charge, puis de renommer le réservoir dans les paramètres du réservoir de l'Axiom (Détails du bateau > Configurer les réservoirs > Paramètres du réservoir) à votre convenance, par exemple GPL, qui sera alors affiché comme réservoir GPL sur le tableau de bord.
2. L'i70 et l'i70s affichent jusqu'à 5 réservoirs où le type de liquide doit être du carburant. Tous les autres types de liquides ne sont pas affichés.
3. Pour les exigences d'instanciation, voir la section [Exigences d'instanciation lors de l'utilisation de Raymarine \[106\]](#) ci-dessous.
4. Tous les émetteurs de jauge mentionnés dans les chapitres [Connexion des produits Victron \[15\]](#) et [Connexion de produits non Victron pris en charge \[25\]](#) sont pris en charge.

Configuration pas-à-pas

Avant de passer aux étapes suivantes, vous devez connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 auquel le MFD est connecté. Utilisez notre [câble mâle micro-C VE.Can vers NMEA 2000](#) pour connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 et assurez-vous que la sortie NMEA 2000 du port VE.Can est activée sur le dispositif GX.

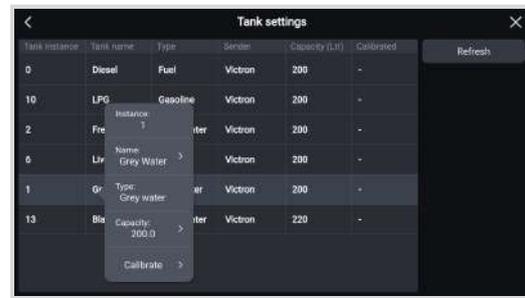
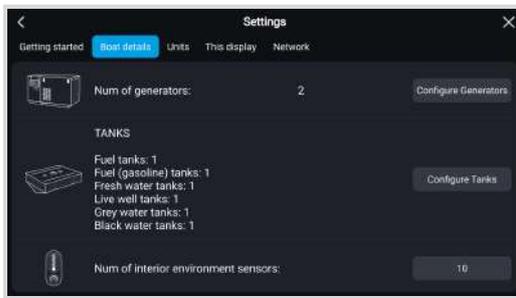
La procédure ci-dessous ne remplace pas le manuel Raymarine. Veuillez à lire la documentation Raymarine qui accompagne votre MFD Raymarine. Consultez le site web des [manuels et documents Raymarine](#) pour obtenir la dernière version.

1. Connectez les capteurs de réservoir à votre dispositif GX.
2. Assurez-vous que les capteurs de réservoir sont réglés sur un type de liquide pris en charge par votre MFD.



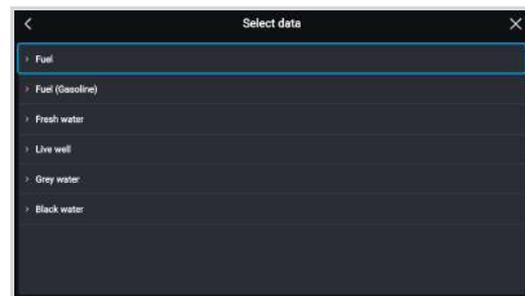
Cette opération s'effectue dans le menu de configuration du capteur de réservoir dans la console à distance - Liste des appareils → [votre_capteur_de_réservoir] → Configuration → Type de liquide.

3. Sur votre MFD Axiom, accédez à Paramètres > Détails du bateau > Réservoirs > Configurer les réservoirs et vérifiez que tous les capteurs de réservoir sont répertoriés.



En appuyant brièvement sur le réservoir concerné, vous pouvez lui attribuer le nom approprié, qui sera ensuite affiché sur le tableau de bord.

4. Ouvrez le tableau de bord RÉSERVOIRS ou créez une nouvelle page pour afficher les réservoirs.



En appuyant longuement sur l'un des réservoirs, vous pouvez effectuer d'autres réglages, par exemple sélectionner le réservoir à afficher ou, le cas échéant, changer l'unité de pourcentage en unité de volume.

14.2.6. Étapes d'installation

1. Connectez le câble adaptateur RayNet au MFD
2. Connectez l'extrémité RJ45 du câble adaptateur RayNet au port Ethernet du dispositif GX
3. Sur le MFD, rendez-vous dans les applications et sélectionnez le logo Victron.
4. Et voilà ! Toutes les informations peuvent désormais être visualisées sur un seul écran, à savoir :
consommateurs CC, informations sur la batterie, connexion à l'alimentation à quai, production solaire, consommateurs CA, contrôle du convertisseur et du générateur et option d'ouverture de la console à distance.

Cette vidéo illustre les étapes exactes :



Après avoir connecté le câble Ethernet au dispositif GX, celui-ci reçoit une adresse IP du DHCP de l'Axiom. Si vous démarrez l'application Victron sur l'Axiom et qu'elle affiche « Dispositifs non trouvés », redémarrez simplement l'Axiom et vous verrez... ça marche !

14.2.7. NMEA 2000

En plus de la connexion par Ethernet, un MFD Raymarine peut également être connecté au système Victron via NMEA 2000. Si vous n'êtes pas familier avec NMEA 2000 et Victron, commencez par lire le chapitre [Intégration du Marine MFD par NMEA 2000 \[119\]](#).

Les sections ci-dessous expliquent les spécificités de NMEA 2000 lors de la connexion de Victron à un MFD Raymarine.

14.2.8. PGN génériques et pris en charge

Pour configurer les sources de données sur le Raymarine, accédez à Paramètres > Réseau > Sources > Avancé.

Si vous avez plus d'une batterie, assurez-vous d'ajuster les paramètres de l'Axiom au nombre correct de batteries.

Les PGN Victron suivants sont pris en charge par Raymarine :

| PGN | Description |
|--------|----------------------------------------------------------------------|
| 127505 | Niveau de liquide (niveau des réservoirs) |
| 127506 | État détaillé CC (état de charge, autonomie restante) |
| 127507 | État du chargeur |
| 127508 | État de la batterie (tension de la batterie, courant de la batterie) |
| 127509 | État du convertisseur |

Notez que le protocole *J1939 - données CA* n'est pas pris en charge par Raymarine.

Lorsque le réseau NMEA 2000/STNG dispose de données GPS, le dispositif GX considère qu'il s'agit d'une source GPS et peut utiliser la position GPS dans le portail VRM.

14.2.9. Exigences d'instanciation lors de l'utilisation de Raymarine

Détails de l'instanciation des liquides :

- Raymarine i70 : le nombre maximum de niveaux de réservoir est de 5 ; l'instance de liquide 0-4 et le type doivent être du carburant.
- Raymarine i70s : le nombre maximum de niveaux de réservoir est de 5 ; l'instance de liquide 0-4 et le type doivent être du carburant.
- MFD Axiom : avec la version 4.1.75 de Lighthouse, un maximum de 16 réservoirs peut être connecté ; instance de liquide 0-15

14.2.10. Avant LightHouse 4.1.75

S'il y a plus d'un SmartShunt sur le réseau NMEA 2000, ou un chargeur solaire et un SmartShunt, ou tout autre appareil transmettant le même type de PGN, les instances de données de ces PGN doivent être modifiées pour que chaque instance de données soit unique.

Cela concerne généralement l'instance de batterie, utilisée dans les PGN d'état de la batterie et d'état détaillé CC.

Voici comme faire : [Modification des instances NMEA 2000](#), section Instances de données. Cela nécessite une [interface Actisense NGT-1 NMEA 2000 vers PC \(USB\)](#).



Cette exigence d'unicité globale des instances de données pour un PGN est spécifique à Raymarine. Les autres marques ne l'exigent pas. Et, bien que cela soit peut-être sans rapport, la norme NMEA 2000 ne l'exige pas non plus. Plus spécifiquement, elle stipule : « Les instances de données doivent être uniques dans les mêmes PGN transmis par un appareil. Les instances de données ne doivent pas être globalement uniques sur le réseau. »

14.2.11. LightHouse 4.1.75 et versions ultérieures

À partir de la version 4.1.75 de LightHouse, il n'est plus nécessaire que les instances de batterie soient uniques. Cela signifie que vous pouvez laisser l'instance de batterie à sa valeur par défaut, qui est généralement fixée à 0. Les batteries sont automatiquement détectées par l'écran Axiom.

14.3. Intégration MFD Navico

14.3.1. Introduction

Navico est la marque globale derrière les écrans MFD de B&G, Simrad et Lowrance.

Ce chapitre explique comment se connecter aux MFD Navico à l'aide d'une connexion Ethernet.

Assurez-vous d'étudier également le chapitre [Intégration d'un MFD maritime via l'application \[102\]](#).

Notez qu'il existe une autre méthode de connexion, à savoir NMEA 2000. Pour plus de détails, voir le chapitre [Intégration du Marine MFD par NMEA 2000 \[119\]](#).

14.3.2. Compatibilité

Matériel compatible avec Navico :

| Marque | Produit | Taille de l'écran | | | | | | | Remarques |
|----------|----------------------------------|-------------------|----|-----|-----|-----|-----|-----|--------------------------------------------------------------------------------------------------|
| | | 7" | 9" | 10" | 12" | 16" | 19" | 24" | |
| Simrad | NSO EVO3/S | | | | | 16 | 19 | 24 | |
| | NSS EVO3/S | * | 9 | | 12 | 16 | | | NSS7 EVO3 est compatible |
| | IDS | | 9 | | 12 | | | | |
| | NSX | 7 | 9 | | 12 | | | | Utilise un navigateur différent. Toutes les fonctionnalités ne sont pas encore prises en charge. |
| | Go* | 7* | 9 | | 12 | | | | Go5 n'est pas compatible Go7 XSR est compatible mais Go7 XSE ne l'est pas |
| B&G | Zeus ³ /3S Glass Helm | | | | | 16 | 19 | 24 | |
| | Zeus ³ /3S | * | 9 | | 12 | 16 | | | Zeus ³ 7 est compatible |
| | Zeus S | 7 | 9 | | 12 | | | | Utilise un navigateur différent. Toutes les fonctionnalités ne sont pas encore prises en charge. |
| | Vulcan* | 7* | 9 | | 12 | | | | Vulcan 5 n'est pas compatible Vulcan 7R et 7FS ne sont pas compatibles |
| Lowrance | HDS Pro | | 9 | 10 | 12 | 16 | | | |
| | HDS Live | 7 | 9 | | 12 | 16 | | | |
| | HDS Carbon | 7 | 9 | | 12 | 16 | | | |
| | Elite FS | 7 | 9 | | | | | | |

Notez que cette fonction fonctionne également sur le Simrad NSS evo2 et le B&G Zeus², mais seulement de manière limitée. De plus, elle n'est pas officiellement prise en charge par Victron ou Navico, et il n'y aura pas de nouvelles versions du logiciel pour résoudre les problèmes qui pourraient survenir. En d'autres termes, il ne s'agit pas d'une configuration prise en charge par Navico.

Pour l'instant, il n'est pas possible de contrôler l'application MFD de Victron autrement que par l'écran tactile. Cela signifie que vous ne pouvez pas utiliser :

- les commandes locales, c'est-à-dire la molette et les touches fléchées
- Simrad OP50
- B&G ZC2

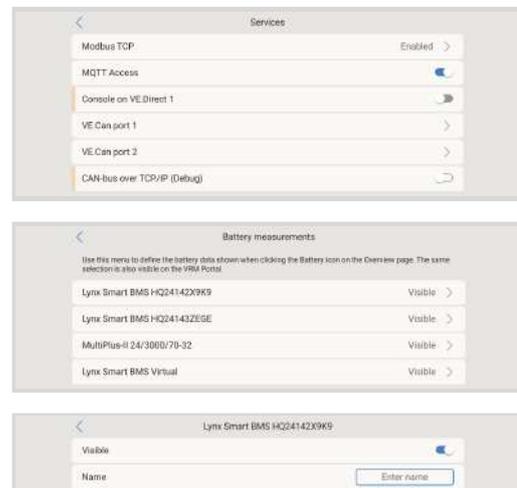
14.3.3. Connexion

L'appareil Navico doit être connecté au dispositif GX via Ethernet. Il n'est pas possible de le connecter en WiFi. Pour la connexion Ethernet, un adaptateur Navico est nécessaire car les MFD Navico disposent d'un connecteur rond étanche à l'arrière. Les adaptateurs peuvent être achetés auprès de Navico :

- ETHADAPT-2M 127-56
- CABLE RJ45M-5F ETH ADPTR NONWATERPRF

14.3.4. Configuration du dispositif GX

1. Sur le dispositif GX de Victron, accédez à Paramètres → Services, puis activez l'accès MQTT.
2. Ensuite, rendez-vous dans le menu → Paramètres → Configuration du système → Mesures de batterie, et configurez les batteries que vous souhaitez voir apparaître sur l'écran multifonctions, ainsi que le nom qu'elles portent.
3. Pour les bateaux, les camping-cars et autres applications avec des consommateurs CC tels que l'éclairage et un contrôleur de batterie installé, veillez à activer le paramètre « Possède un système CC ». Plus d'informations à ce sujet, voir le chapitre [Structure des menus et paramètres configurables \[61\]](#).



Aucun autre paramètre (adresses IP ou autre) n'est nécessaire. Le [dispositif GX](#) et les appareils Navico se connectent l'un à l'autre à l'aide d'une technologie appelée adressage linklocal.

Il est possible de connecter le routeur au même réseau local et de connecter ainsi le dispositif GX à l'Internet. Le dispositif GX peut également être connecté à l'Internet via WiFi ou avec un GX LTE 4G.

Notez que le GX LTE 4G ne peut être utilisé que si le MFD et le dispositif GX sont directement connectés l'un à l'autre, sans routeur.

14.3.5. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Navico)

Les MFD modernes de Navico, tels que la série Simrad NSO EVO3, sont capables d'afficher différents types de niveaux de réservoir.

Les restrictions suivantes s'appliquent :

1. Actuellement, un MFD Simrad compatible ne peut afficher que les types de liquides suivants : carburant (par défaut), eau, eaux usées (ou eaux grises), vivier, huile et eaux noires. Les autres types de liquides tels que le GNL, le GPL et le diesel ne sont pas affichés. Il s'agit d'une limitation propre à Simrad, qui pourrait changer avec les prochaines mises à jour du micrologiciel de votre MFD.

Cependant, il est possible de configurer le type de liquide d'un émetteur de jauge spécifique dans le menu du dispositif GX à l'un des types pris en charge, puis de renommer le réservoir dans les paramètres du réservoir du MFD à votre convenance, par exemple GPL, qui sera alors affiché comme réservoir GPL sur le tableau de bord.

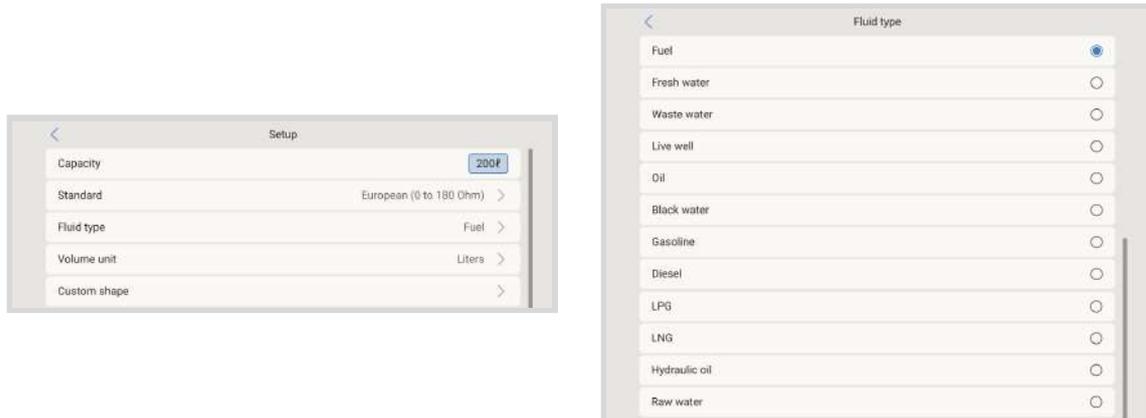
2. Tous les émetteurs de jauge mentionnés dans les chapitres [Connexion des produits Victron \[15\]](#) et [Connexion de produits non Victron pris en charge \[25\]](#) sont pris en charge.

Configuration pas-à-pas

Avant de passer aux étapes suivantes, vous devez connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 auquel le MFD est connecté. Utilisez notre [câble mâle micro-C VE.Can vers NMEA 2000](#) pour connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 et assurez-vous que la sortie NMEA 2000 du port VE.Can est activée sur le dispositif GX.

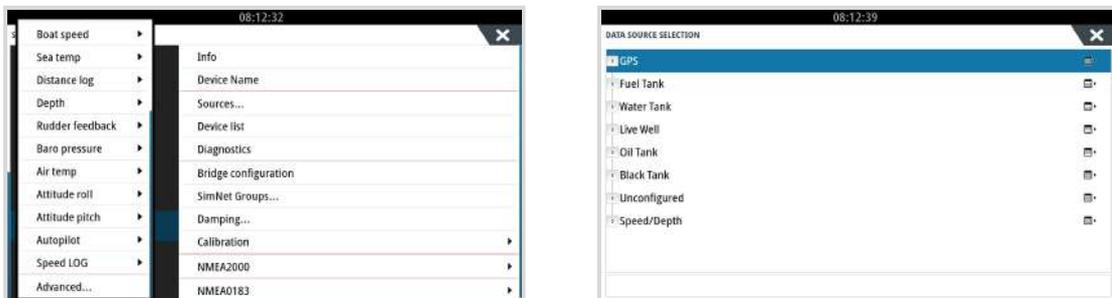
La procédure ci-dessous ne remplace pas le manuel Simrad. Veillez à lire la documentation Simrad qui accompagne votre MFD ; il existe des différences de navigation des menus entre les différents MFD.

1. Connectez les capteurs de réservoir à votre dispositif GX.
2. Assurez-vous que les capteurs de réservoir sont réglés sur un type de liquide pris en charge par votre MFD.

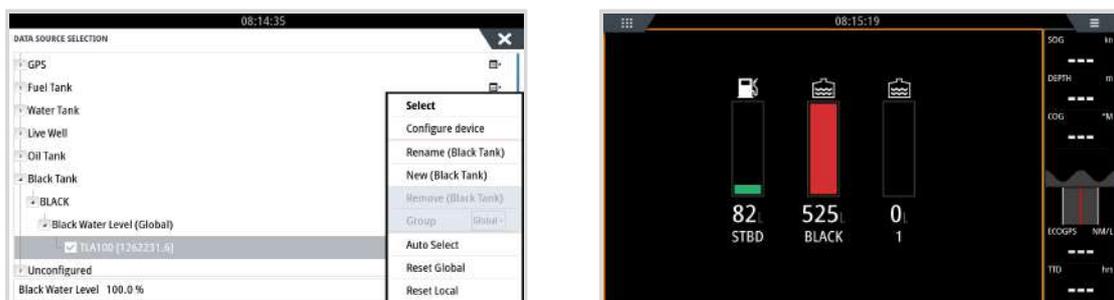


Cette opération s'effectue dans le menu de configuration du capteur de réservoir dans la console à distance - Liste des appareils → [votre_capteur_de_réservoir] → Configuration → Type de liquide.

3. Sur votre Simrad MFD, accédez à Paramètres > Réseau > Sources > Avancé > Sélection de la source de données et vérifiez que tous les capteurs de réservoir sont répertoriés. Les capteurs de réservoir devraient être automatiquement identifiés par le système. Si ce n'est pas le cas, activez la fonction à partir des options avancées dans la boîte de dialogue Paramètres système.



4. La sélection d'un capteur de réservoir dans le menu de sélection de la source de données permet d'obtenir des détails supplémentaires et des options de configuration telles que le type de liquide, l'emplacement ou la personnalisation du nom. Enfin, ouvrez un tableau de bord ou créez un tableau de bord personnalisé et disposez les capteurs de réservoir comme vous le souhaitez.



14.3.6. Étapes d'installation

1. Connectez le câble UTP au MFD
2. Connectez l'autre extrémité du câble UTP au port Ethernet du dispositif GX
3. Rendez-vous dans les applications sur le MFD et sélectionnez le logo Victron Energy, qui apparaîtra au bout de quelques secondes.
4. Et voilà ! Toutes les informations peuvent désormais être visualisées sur un seul écran, à savoir :
consommateurs CC, informations sur la batterie, connexion à l'alimentation à quai, production solaire, consommateurs CA, contrôle du convertisseur et du générateur et option d'ouverture de la console à distance.

Cette vidéo illustre les étapes exactes :



14.3.7. NMEA 2000

En plus de la connexion par Ethernet, un MFD Navico peut également être connecté au système Victron via NMEA 2000. Si vous n'êtes pas familier avec NMEA 2000 et Victron, commencez par lire le chapitre [Intégration du Marine MFD par NMEA 2000 \[119\]](#).

Le MFD peut être facilement configuré pour afficher les données du dispositif GX. Il n'est pas nécessaire de modifier les instances.

Pour configurer les sources de données sur le MFD, accédez à Paramètres > Réseau > Sources > Avancé.

14.3.8. PGN génériques et pris en charge

Pour configurer les sources de données sur le MFD Navico, accédez à Paramètres > Réseau > Sources > Avancé.

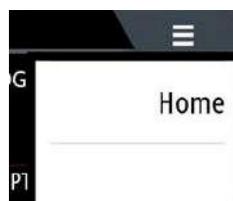
Les PGN Victron suivants sont pris en charge :

| PGN | Description |
|--------|----------------------------------------------------------------------|
| 127505 | Niveau de liquide (réservoirs) |
| 127506 | État détaillé CC (état de charge, autonomie restante) |
| 127507 | État du chargeur |
| 127508 | État de la batterie (tension de la batterie, courant de la batterie) |
| 127509 | État du convertisseur |
| J1939 | PGN CA |

14.3.9. Dépannage

Q1 : La page MFD affiche des informations obsolètes ou la page d'erreur de connexion, mais le dispositif GX fonctionne et est connecté et l'icône Victron est présente sur la page d'accueil.

A1 : Essayez de recharger la page en appuyant sur le menu dans le coin supérieur droit et sélectionnez ACCUEIL.



14.4. Intégration MFD Garmin

14.4.1. Introduction

Ce chapitre explique comment se connecter aux MFD Garmin à l'aide d'une connexion Ethernet. La technologie d'intégration utilisée est appelée [Garmin OneHelm](#).

Assurez-vous d'étudier également le chapitre [Intégration d'un MFD maritime via l'application](#) [102].

Notez qu'il existe une autre méthode de connexion, à savoir NMEA 2000. Pour plus de détails, voir le chapitre [Intégration du Marine MFD par NMEA 2000](#) [119].

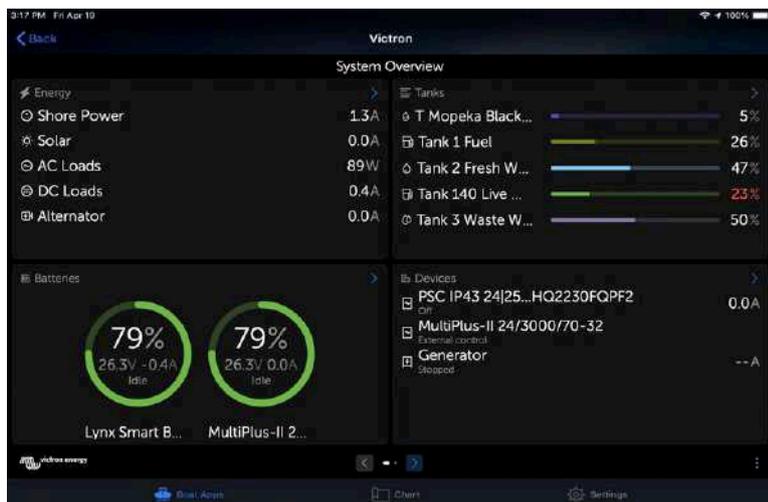
14.4.2. Compatibilité

OneHelm est actuellement disponible pour les modèles suivants :

- MFD série GPSMAP® 8400/8600 MFD
- MFD série GPSMAP® 722/922/1222 Plus

ActiveCaptain est également pris en charge La capture d'écran ci-dessous illustre ActiveCaptain avec l'application Victron.

Du côté de Victron, tous les dispositifs GX peuvent être utilisés et sont compatibles. Pour plus de détails sur la compatibilité des produits concernant les convertisseurs/chargeurs et autres composants, consultez le chapitre principal [Intégration d'un MFD maritime via l'application](#) [102].



14.4.3. Connexion

Le MFD Garmin doit être connecté au [dispositif GX](#) par Ethernet. Il n'est pas possible de le connecter en WiFi. Pour la connexion Ethernet, un adaptateur Garmin est nécessaire :

| Nom de la pièce Garmin | Longueur | Référence Garmin |
|------------------------------------------------------|----------|------------------|
| Câbles réseau maritimes Garmin (grands connecteurs) | 1,83 m | 010-10550-00 |
| Câbles réseau maritimes Garmin (grands connecteurs) | 6,1 m | 010-10551-00 |
| Câbles réseau maritimes Garmin (grands connecteurs) | 12,19 m | 010-10552-00 |
| Câbles réseau maritimes Garmin (grands connecteurs) | 15,24 m | 010-11169-00 |
| Câbles réseau maritimes Garmin (grands connecteurs) | 152,4 m | 010-10647-01 |
| Coupleur de câbles réseau maritimes Garmin | S.O. | 010-10580-00 |
| Coupleur d'isolation PoE pour réseau maritime Garmin | S.O. | 010-10580-10 |

Les MFD Garmin de nouvelle génération équipés de BlueNet nécessitent des câbles différents :

| Nom de la pièce Garmin | Longueur | Référence Garmin |
|---------------------------------------------------|----------|------------------|
| Câble adaptateur réseau Garmin BlueNet™ vers RJ45 | S.O. | 010-12531-02 |

| Nom de la pièce Garmin | Longueur | Référence Garmin |
|--------------------------------------------|----------|------------------|
| Câble réseau Garmin BlueNet™ (angle droit) | 20,3 cm | 010-12528-13 |
| Câble réseau Garmin BlueNet™ | 0,30 m | 010-12528-11 |
| Câble réseau Garmin BlueNet™ | 1,83 m | 010-12528-30 |
| Câble réseau Garmin BlueNet™ | 6,1 m | 010-12528-31 |
| Câble réseau Garmin BlueNet™ | 12,19 m | 010-12528-02 |
| Câble réseau Garmin BlueNet™ | 15,24 m | 010-12528-03 |
| Câble réseau Garmin BlueNet™ (angle droit) | 15,24 m | 010-12528-10 |

14.4.4. Configuration du dispositif GX

1. Sur le dispositif GX de Victron, accédez à Paramètres → Services, puis activez l'accès MQTT.
2. Ensuite, rendez-vous dans le menu → Paramètres → Configuration du système → Mesures de batterie, et configurez les batteries que vous souhaitez voir apparaître sur l'écran multifonctions, ainsi que le nom qu'elles portent.
3. Pour les bateaux, les camping-cars et autres applications avec des consommateurs CC tels que l'éclairage et un contrôleur de batterie installé, veillez à activer le paramètre « Possède un système CC ». Plus d'informations à ce sujet, voir le chapitre [Structure des menus et paramètres configurables \[61\]](#).



Aucun paramètre réseau spécial n'est nécessaire. Ni sur le Garmin, ni sur le dispositif GX de Victron.

Les MFD Garmin utilisent un serveur DHCP et le dispositif GX est configuré par défaut pour utiliser DHCP. Après avoir branché le câble, l'icône Victron Energy s'affiche au bout de 10 à 30 secondes.

Pour connecter le dispositif GX à Internet et au [portail VRM](#) alors que son port Ethernet est déjà utilisé pour se connecter au Garmin, utilisez le WiFi. Plus d'informations à ce sujet, voir le chapitre [Connectivité Internet \[51\]](#).

 La connexion d'un MFD Garmin à un routeur de réseau via Ethernet entraîne des conflits d'adresse IP, en raison du serveur DHCP intégré.

 Il n'est pas possible d'utiliser un GX GSM ou a GX LTE 4G raison du serveur DHCP intégré du MFD Garmin.

14.4.5. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Garmin)

Les MFD modernes de Garmin, tels que la série GPSMAP 84xx, sont capables d'afficher différents types de niveaux de réservoir.

Les restrictions suivantes s'appliquent :

1. Actuellement, le GPSMAP ne peut afficher que le carburant (par défaut), l'eau douce, les eaux usées (ou eaux grises), le vivier, les eaux noires et le liquide de générateur. Les autres types de liquides tels que le GNL, le GPL et le diesel ne sont pas affichés. Il s'agit d'une limitation propre à Garmin, qui pourrait changer avec les prochaines mises à jour du micrologiciel de votre MFD.

Cependant, il est possible de configurer le type de liquide d'un émetteur de jauge spécifique dans le menu du dispositif GX à l'un des types pris en charge, puis de renommer le réservoir dans les paramètres du réservoir du GPSMAP à votre convenance, par exemple GPL, qui sera alors affiché comme réservoir GPL sur le tableau de bord.

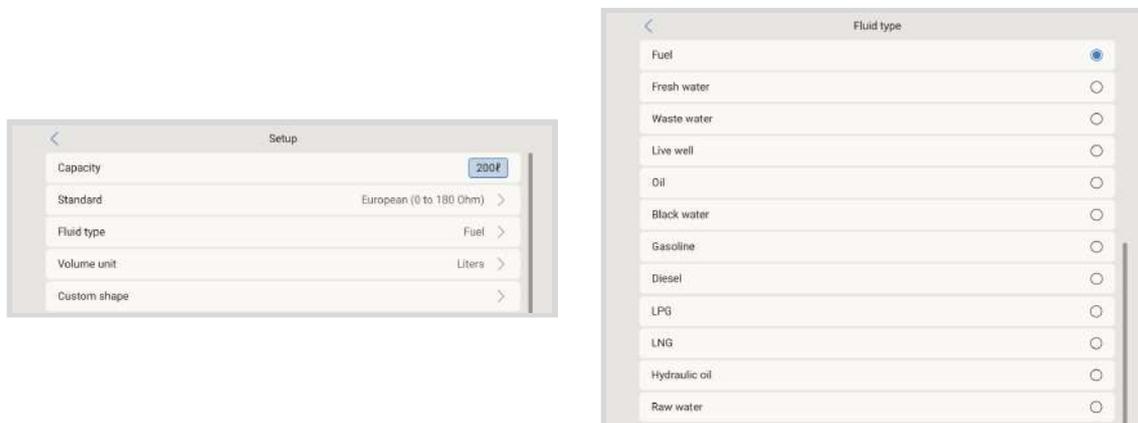
2. Tous les émetteurs de jauge mentionnés dans les chapitres [Connexion des produits Victron \[15\]](#) et [Connexion de produits non Victron pris en charge \[25\]](#) sont pris en charge.

Configuration pas-à-pas

Avant de passer aux étapes suivantes, vous devez connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 auquel le MFD est connecté. Utilisez notre [câble mâle micro-C VE.Can vers NMEA 2000](#) pour connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 et assurez-vous que la sortie NMEA 2000 du port VE.Can est activée sur le dispositif GX.

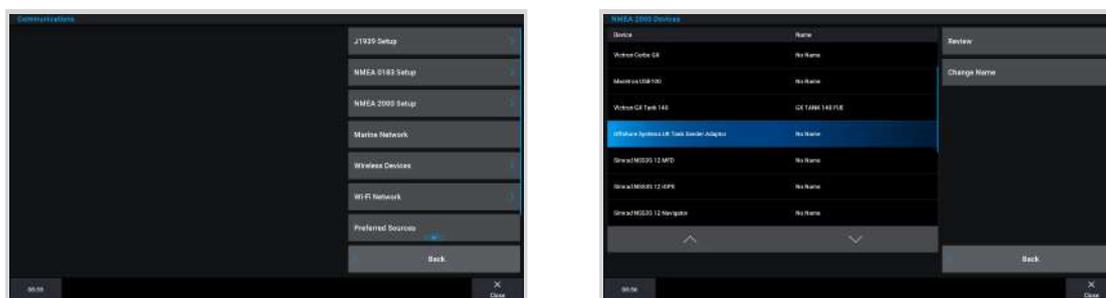
La procédure ci-dessous ne remplace pas le manuel Garmin. Veuillez à lire la documentation Garmin qui accompagne votre MFD ; il existe des différences de navigation des menus entre les différents MFD.

1. Connectez les capteurs de réservoir à votre dispositif GX.
2. Assurez-vous que les capteurs de réservoir sont réglés sur un type de liquide pris en charge par votre MFD.

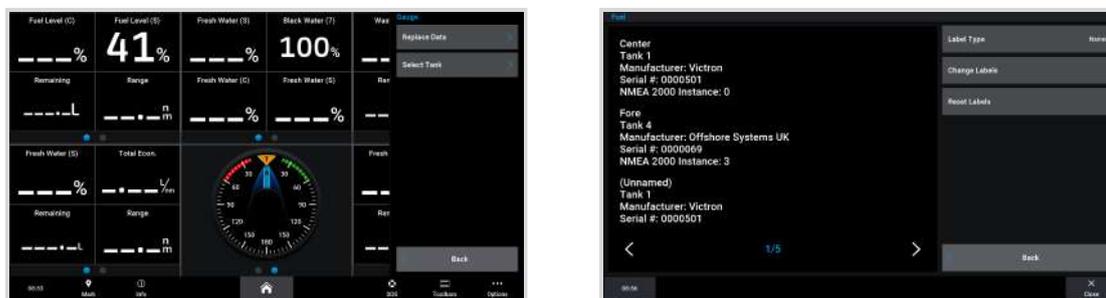


Cette opération s'effectue dans le menu de configuration du capteur de réservoir dans la console à distance - Liste des appareils → [votre_capteur_de_réservoir] → Configuration → Type de liquide.

3. Sur votre MFD Garmin, accédez à Paramètres > Communications > Configuration NMEA 2000 > Liste des appareils et vérifiez que tous les capteurs de réservoir sont répertoriés.



4. Configurez les capteurs de niveau de réservoir en ouvrant un écran de jauges, puis en sélectionnant Menu > Préréglage de réservoir où vous pourrez sélectionner un capteur de niveau de réservoir à configurer, modifier le nom, le type, le style, la capacité et la position du réservoir.



14.4.6. Étapes d'installation

1. Connectez le câble UTP au MFD
2. Connectez l'autre extrémité du câble UTP au port Ethernet du dispositif GX
3. Rendez-vous dans les applications sur le MFD et sélectionnez le logo Victron Energy, qui apparaîtra au bout de quelques secondes.

4. Et voilà ! Toutes les informations peuvent désormais être visualisées sur un seul écran, à savoir :
consommateurs CC, informations sur la batterie, connexion à l'alimentation à quai, production solaire, consommateurs CA, contrôle du convertisseur et du générateur et option d'ouverture de la console à distance.

Cette vidéo illustre les étapes exactes :



14.4.7. NMEA 2000

En plus de la connexion par Ethernet, un MFD Garmin peut également être connecté au système Victron via NMEA 2000. Si vous n'êtes pas familier avec NMEA 2000 et Victron, commencez par lire le chapitre [Intégration du Marine MFD par NMEA 2000 \[119\]](#).

Le MFD peut être facilement configuré pour afficher les données du dispositif GX. Il n'est pas nécessaire de modifier les instances.

Pour configurer NMEA 2000 sur le MFD, accédez à Paramètres > Communications > Configuration NMEA 2000 > Liste des appareils. Vous pouvez y consulter les informations sur les produits connectés et modifier leur nom. Notez que les noms sont stockés sur le MFD et non sur l'appareil NMEA 2000.

14.4.8. PGN génériques et pris en charge

Les PGN Victron suivants sont pris en charge :

| PGN | Description |
|--------|----------------------------------------------------------------------|
| 127505 | Niveau de liquide (réservoirs) |
| 127506 | État détaillé CC (état de charge, autonomie restante) |
| 127508 | État de la batterie (tension de la batterie, courant de la batterie) |

Les PGN pris en charge peuvent varier selon le modèle. Veuillez consulter le manuel du MFD pour obtenir la liste des PGN pris en charge.

14.5. Intégration MFD Furuno

14.5.1. Introduction

Ce chapitre explique comment se connecter aux MFD Furuno à l'aide d'une connexion Ethernet.

Assurez-vous d'étudier également le chapitre [Intégration d'un MFD maritime via l'application \[102\]](#).

Notez qu'il existe une autre méthode de connexion, à savoir NMEA 2000. Pour plus de détails, voir le chapitre [Intégration du Marine MFD par NMEA 2000 \[119\]](#). Actuellement, les MFD Furuno ne prennent en charge que les PGN de niveau de liquide envoyés par les équipements Victron.

14.5.2. Compatibilité

L'intégration MFD est compatible avec les MFD Furuno suivants :

- NavNet TZtouch3 TZT12F
- NavNet TZtouch3 TZT16F
- NavNet TZtouch3 TZT19F

- Navnet TZtouch2 TZT2BB Black box

Notez que les MFD NavNet TZtouch3 nécessitent au moins la version v1.08 du logiciel. Le Navnet TZtouch2 TZT2BB nécessite au moins la version v7.01 du logiciel.

Notez également que les modèles Navnet TZtouch2 TZTL ne sont pas pris en charge.

Du côté de Victron, tous les dispositifs GX peuvent être utilisés et sont compatibles. Pour plus de détails sur la compatibilité des produits concernant les convertisseurs/chargeurs et autres composants, consultez le chapitre principal [Intégration d'un MFD maritime via l'application \[102\]](#).

14.5.3. Connexion

L'appareil Furuno doit être connecté au dispositif GX via Ethernet. Il n'est pas possible de le connecter en WiFi. Pour la connexion Ethernet, un câble Ethernet standard peut être utilisé. Le dispositif GX peut être connecté directement au MFD ou par l'intermédiaire d'un routeur/commutateur réseau.

14.5.4. Configuration

Configuration Ethernet

Sur le dispositif GX de Victron, assurez-vous que le câble Ethernet est connecté, puis accédez à Paramètres → Ethernet et configurez les paramètres selon le tableau ci-dessous :



| Paramètre | Valeur |
|------------------|-----------------------------------------------------|
| Configuration IP | Manuel |
| Adresse IP | 172.31.201.12 |
| Masque réseau | 255.255.0.0 |
| Passerelle | 0.0.0.0 ou l'adresse IP du routeur de votre réseau. |
| Serveur DNS | 0.0.0.0 ou l'adresse IP du routeur de votre réseau. |

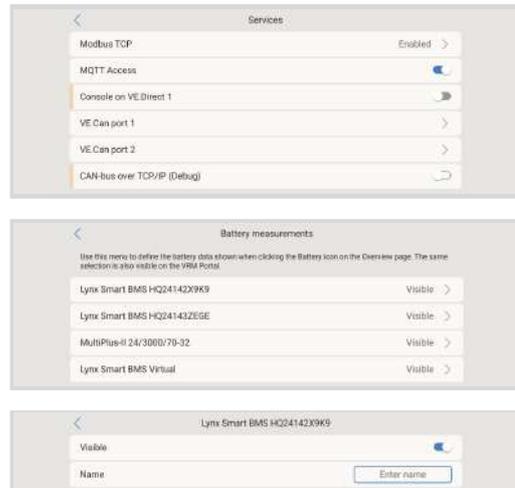
Il est possible de connecter un routeur au même réseau local, permettant au dispositif GX de se connecter à Internet. Assurez-vous que les paramètres de passerelle et de serveur DNS du dispositif GX sont réglés sur l'adresse IP du routeur, et que l'adresse IP LAN du routeur est configurée dans le même sous-réseau.



Il n'est pas possible d'utiliser un dispositif GX GSM ou un GX LTE 4G.

Configuration du dispositif GX

1. Sur le dispositif GX de Victron, accédez à Paramètres → Services, puis activez l'accès MQTT.
2. Ensuite, rendez-vous dans le menu → Paramètres → Configuration du système → Mesures de batterie, et configurez les batteries que vous souhaitez voir apparaître sur l'écran multifonctions, ainsi que le nom qu'elles portent.
3. Pour les bateaux, les camping-cars et autres applications avec des consommateurs CC tels que l'éclairage et un contrôleur de batterie installé, veillez à activer le paramètre « Possède un système CC ». Plus d'informations à ce sujet, voir le chapitre [Structure des menus et paramètres configurables \[61\]](#).



14.5.5. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Furuno)

Les MFD modernes de Furuno, tels que la série NavNet TZtouch3, sont capables d'afficher différents types de niveaux de réservoir.

Les restrictions suivantes s'appliquent :

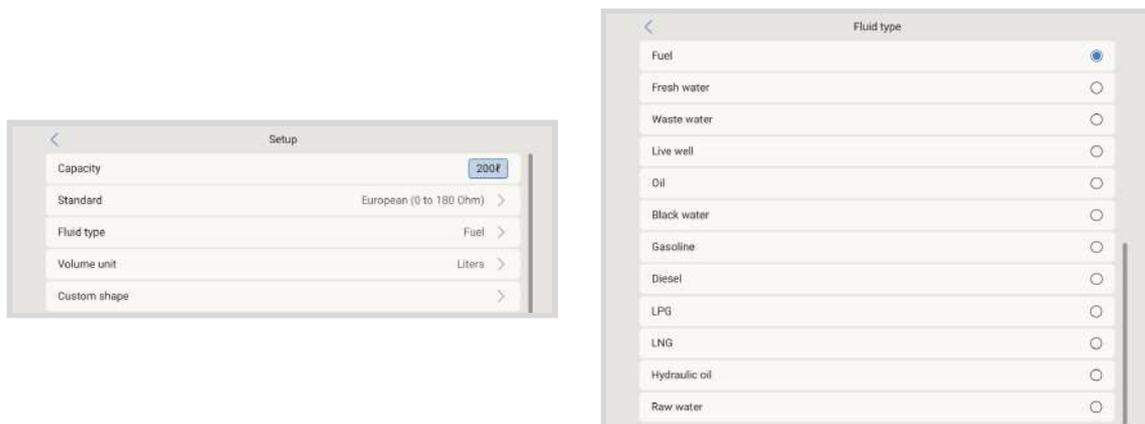
1. Actuellement, la série NavNet TZtouch3 ne peut afficher que le carburant (par défaut), l'eau douce et les eaux noires avec jusqu'à 6 réservoirs pour chacun des trois types de liquide.
Cependant, il est possible de modifier le « surnom » de chaque réservoir individuel dans le menu Configuration manuelle du moteur et des réservoirs.
2. Tous les émetteurs de jauge mentionnés dans les chapitres [Connexion des produits Victron \[15\]](#) et [Connexion de produits non Victron pris en charge \[25\]](#) sont pris en charge.

Configuration pas-à-pas

Avant de passer aux étapes suivantes, vous devez connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 auquel le MFD est connecté. Utilisez notre [câble mâle micro-C VE.Can vers NMEA 2000](#) pour connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 et assurez-vous que la sortie NMEA 2000 du port VE.Can est activée sur le dispositif GX.

La procédure ci-dessous ne remplace pas le manuel Furuno. Veuillez à lire la documentation Furuno qui accompagne votre MFD ; il existe des différences de navigation des menus entre les différents MFD.

1. Connectez les capteurs de réservoir à votre dispositif GX.
2. Assurez-vous que les capteurs de réservoir sont réglés sur un type de liquide pris en charge par votre MFD.



Cette opération s'effectue dans le menu de configuration du capteur de réservoir dans la console à distance - Liste des appareils → [votre_capteur_de_réservoir] → Configuration → Type de liquide.

3. Le MFD Furuno détectera automatiquement les réservoirs connectés au même réseau NMEA 2000. Si cela n'est pas possible (voir le menu Configuration automatique du moteur et des réservoirs), les réservoirs peuvent être réglés manuellement à partir du menu Configuration manuelle du moteur et des réservoirs.
4. Configurez un « écran d'instruments » de votre choix et ajoutez les réservoirs respectifs en tant qu'« indication » (comme décrit dans le manuel de l'opérateur) à l'écran d'instruments.

14.5.6. NMEA 2000

En plus de la connexion par Ethernet, un MFD Furuno peut également être connecté au système Victron via NMEA 2000. Si vous n'êtes pas familier avec NMEA 2000 et Victron, commencez par lire le chapitre [Intégration du Marine MFD par NMEA 2000 \[119\]](#).

Ce chapitre décrit les spécificités de l'affichage des informations Victron NMEA 2000 sur les MFD Furuno. Notez qu'il ne s'agit pas d'un guide exhaustif. C'est le simple résultat de notre équipe de R&D qui a vérifié tout ce qu'il y avait sur un MFD Furuno. Les fonctionnalités sont (principalement) dictées par le logiciel Furuno et pourront donc changer et s'améliorer lorsque la société Furuno modifiera son logiciel.

Le MFD peut être facilement configuré pour afficher les données du dispositif GX. Pour afficher les données des réservoirs, il n'est pas nécessaire de modifier les instances. Pour afficher correctement les données de batterie/CC de l'équipement Victron, vous devez modifier les instances de données des PGN qui sont envoyées. Voici comment faire : [Modification des instances NMEA 2000](#), section Instances de données.

Pour afficher les appareils NMEA 2000 sur le MFD, rendez-vous dans Paramètres > Configuration initiale > Acquisition de données > Liste des capteurs. Vous pouvez y consulter les informations de base et modifier les instances des appareils et les noms personnalisés.

14.5.7. PGN génériques et pris en charge

Les PGN Victron suivants sont pris en charge :

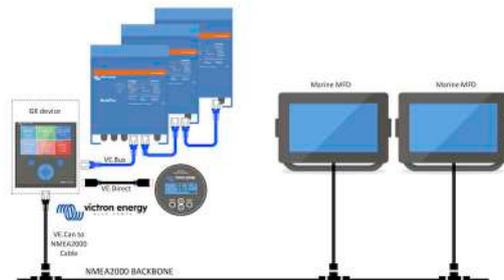
| PGN | Description |
|--------|------------------------------------------------------------------------------------|
| 127505 | Niveau de liquide (réservoirs) |
| 127506 | État détaillé CC (état de charge, autonomie restante) ¹⁾ |
| 127508 | État de la batterie (prise en charge limitée) ; tension, courant ^(1, 2) |

¹⁾ Le micrologiciel MFD Furuno testé prend en charge un maximum de 4 batteries, pas plus.

²⁾ En raison d'un bug dans le micrologiciel du MFD, un courant de batterie négatif (c'est-à-dire en cours de décharge) est affiché comme --- (trois tirets).

15. Intégration du Marine MFD par NMEA 2000

15.1. Introduction à NMEA 2000



Les dispositifs GX de Victron Energy disposent d'une fonction de sortie NMEA 2000. Lorsqu'elle est activée, le dispositif GX fait office de pont : il rend tous les contrôleurs de batterie, convertisseurs/chargeurs et autres produits connectés au dispositif GX disponibles sur le réseau NMEA 2000.

Grâce à cette fonction, et lorsque le dispositif GX est connecté à un réseau NMEA 2000 2000, les MFD maritimes peuvent lire ces données et les indiquer à l'utilisateur. Avec souvent de nombreuses configurations possibles.

Utilisez notre [câble mâle micro-C VE.Can vers NMEA 2000](#) pour connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000.

Comparaison avec l'intégration de l'application

Par rapport à l'intégration MFD à l'aide de l'application, expliquée dans le chapitre précédent, l'intégration par N2K permet une personnalisation plus poussée de la configuration. L'inconvénient de l'intégration par N2K est que cette configuration demande plus de travail, et vous devez aussi vous assurer que tous les PGN et champs qui s'y trouvent sont pris en charge et compatibles entre le système Victron et le MFD.

Plus d'informations

Outre ce chapitre, assurez-vous de lire également :

1. [L'article de présentation sur notre blog](#)
2. Notre principal [Guide d'intégration NMEA 2000 et MFD maritime](#)
3. Le chapitre NMEA 2000 de ce manuel pour le MFD que vous utilisez :
 - Pour Raymarine : [NMEA 2000 \[106\]](#)
 - Pour Navico : [NMEA 2000 \[110\]](#)
 - Pour Garmin [NMEA 2000 \[114\]](#)
 - Pour Furuno : [NMEA 2000 \[117\]](#)

Oui, cela fait beaucoup de lecture, mais c'est fondamentalement inhérent au NMEA 2000 : par exemple, certains de ces MFD prennent en charge l'affichage des données CA reçues via le câblage NMEA 2000, d'autres non. Certains nécessitent la modification des instances de données, d'autres non, et ainsi de suite.

15.2. Appareils / PGN compatibles

NMEA 2000 définit plusieurs messages.

- Les messages sont identifiés par leur numéro de groupe de paramètres (PGN).
- Une description textuelle du message est disponible sur le site web de NMEA 2000 (<http://www.nmea.org/>).
- Les détails du protocole et la définition des messages ou d'une partie de ceux-ci peuvent être commandés en ligne sur le site de NMEA 2000.
- NMEA 2000 est basé sur le protocole SAE J1939 et est compatible avec lui. Tous les messages d'information CA sont au format de message d'état CA tel que défini dans la norme J1939-75. Les spécifications de ces messages peuvent être achetées sur le site web de SAE (<http://www.sae.org/>).
- Pour une liste détaillée des PGN, veuillez vous référer à notre [livre blanc sur la communication de données avec les produits Victron Energy](#).

Convertisseurs/chargeurs

- Tous les convertisseurs/chargeurs qui se connectent par un port VE.Bus sont pris en charge. Cette catégorie inclut les convertisseurs/chargeurs Multi, Quattro, MultiPlus-II et autres convertisseurs/chargeurs Victron (similaires).
- Les données sont transmises et il est possible de régler le courant de quai, d'allumer et d'éteindre le convertisseur/chargeur et d'activer les modes convertisseur uniquement et chargeur uniquement.

L'interface a deux fonctions :

- La fonction « 153 Convertisseur » représente la sortie CA
- La fonction « 154 entrée CA » représente l'entrée CA

Les messages d'état du chargeur sont envoyés par la fonction convertisseur. Les deux fonctions ont leur propre adresse réseau. Étant donné que les deux fonctions transmettent les mêmes PGN, par exemple un PGN d'état CA contenant la tension, l'intensité et d'autres informations, les consommateurs de données NMEA 2000 tels que les écrans génériques devront être en mesure de les distinguer en fonction de l'adresse réseau. Selon la fonction appartenant à cette adresse réseau, il faudra l'interpréter comme une entrée ou une sortie du convertisseur

- Les écrans qui ne peuvent faire cette distinction considéreront les données comme appartenant à l'alimentation secteur (réseau). La sortie du convertisseur est alors interprétée comme réseau n° 0 et l'entrée du convertisseur comme réseau n° 1. Si nécessaire, ces numéros d'instance par défaut peuvent être modifiés par un outil de configuration du réseau.
- La température de la batterie, telle que mesurée par le convertisseur (/chargeur), est également transmise.
- Toutes les communications VREG doivent être envoyées à l'adresse représentant la fonction convertisseur. L'autre adresse, l'entrée AC, ne prend pas en charge les requêtes VREG : cette adresse transmet uniquement des informations AC relatives à l'entrée AC.

Convertisseurs

- Aussi bien la gamme de convertisseurs connectés par VE.Bus que notre gamme de convertisseurs connectés avec un câble VE.Direct sont compatibles, et les informations relatives sont disponibles sur le réseau NMEA 2000.

Contrôleurs de batterie

- Compatible. Y compris tous les contrôleurs de batterie pris en charge par le dispositif GX.
- La batterie sélectionnée comme batterie système dans le dispositif GX (Paramètres → Configuration du système → Contrôleur de batterie) est transmise avec une instance Appareil et Batterie fixe de 239, ceci pour s'assurer qu'il y a toujours la même instance pour la batterie principale (système) au lieu d'un système utilisant l'instance 0 pour par exemple le Lynx Smart BMS (avec le contrôleur de batterie intégré) et un système avec par exemple un SmartShunt utilisant des instances différentes.

Chargeurs solaires

- Compatible. Les valeurs relatives à la batterie ainsi que la tension et le courant des panneaux PV sont disponibles sur le réseau NMEA 2000.

Chargeurs CA

- Les modèles Smart IP43 Charger 120–240 V et 230 V sont pris en charge. Seul le modèle 120–240 V peut être contrôlé à distance (marche/arrêt et limite de courant d'entrée) depuis un MFD compatible.

Données sur le niveau du réservoir

- Tous les niveaux de réservoir visibles sur le dispositif GX, y compris les capteurs GX Tank 140 et Mopeka, sont transmis sur le réseau NMEA 2000. Le PGN utilisé est 127505 Niveau de liquide, qui comprend l'instance de liquide (également appelée instance de données), le type de liquide (carburant, eau douce, eau usée, vivier, huile, eaux noires, essence, diesel, GPL, GNL, huile hydraulique et eau brute), le niveau de liquide en pourcentage de la capacité du réservoir et la capacité du réservoir.

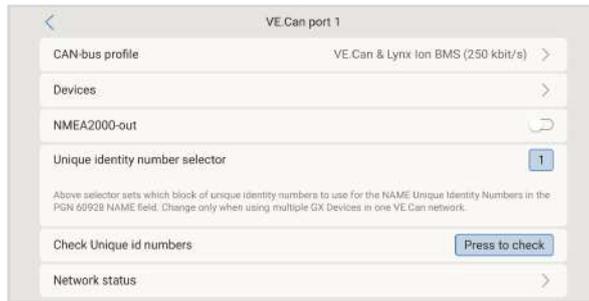
Soyez prudent lorsque vous utilisez les types de liquide GNL, GPL, diesel et huile hydraulique : il s'agit de types relativement nouveaux dans la norme NMEA 2000 et tous les MFD et traceurs de cartes ne les prennent pas encore en charge.

- L'étiquetage des réservoirs sur les MFD doit être effectué sur chaque MFD. Le nom personnalisé configuré dans le système Victron est transmis dans le champ Description de l'installation n° 1 dans le PGN 126996 - Informations sur le produit, mais il n'est pas utilisé par les MFD.
- Le dispositif GX numérote automatiquement chaque réservoir avec une instance de périphérique et une instance de réservoir uniques. Ils sont identiques. Cette numérotation automatique est effectuée spécifiquement et uniquement pour les niveaux de réservoir afin de simplifier au maximum le processus d'affichage sur toutes les marques et tous les types de MFD.

Autres données et types de produits

- Non compatible. Les types mentionnés explicitement ci-dessus sont désormais les seuls pris en charge.

15.3. Configuration NMEA 2000



| Paramètre | Par défaut | Description |
|-----------------------------------------------|------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Profil du CAN-bus | VE.Can | Définit le type et le débit en bauds du réseau CAN-bus. Pour une utilisation en combinaison avec NMEA 2000, veuillez à choisir l'un des profils qui incluent VE.Can à une vitesse de 250 kbit/s. |
| NMEA 2000-out | Désactivé | Active et désactive la fonction NMEA 2000-out. |
| Sélecteur de numéro d'identification unique | 1 | Sélectionne le bloc de numéros à utiliser pour les numéros d'identification uniques NAME dans le champ PGN 60928 NAME. Pour le dispositif GX lui-même, et lorsque la fonction NMEA 2000-out est activée, pour les dispositifs virtuels également. Modifiez-le uniquement lorsque vous installez plusieurs dispositifs GX sur le même réseau VE.Can. Il n'existe aucune autre raison de changer ce numéro. Pour plus d'informations concernant le numéro d'identification unique, consultez la dernière section de ce chapitre. |
| Vérifier les numéros d'identification uniques | | Recherche d'autres appareils utilisant le même numéro unique. Lorsque la recherche est terminée, il répondra soit par OK, soit par le message suivant : <i>Un autre appareil est connecté avec ce numéro unique. Veuillez en sélectionner un autre.</i> Notez qu'il n'y a normalement aucune raison d'utiliser cette fonction : le dispositif GX vérifie automatiquement et en continu que chacun des numéros utilisés est unique et il vous avertit en cas de conflit. Ce paramètre permet cependant de confirmer rapidement qu'il n'y a pas de problème après avoir modifié le paramètre. |

15.4. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Raymarine)

Les MFD modernes Raymarine Axiom sont capables d'afficher jusqu'à 16 niveaux de réservoir et les MFD plus petits tels que le i70 ou le i70s peuvent afficher jusqu'à 5 réservoirs.

Les restrictions suivantes s'appliquent :

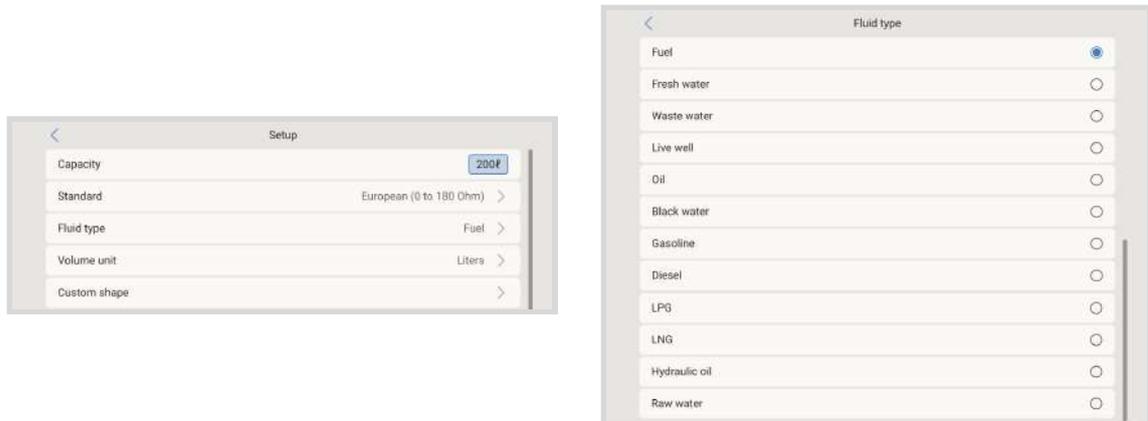
- Actuellement, l'Axiom ne peut afficher que le carburant (par défaut), l'eau douce, les eaux usées (ou eaux grises), le vivier, les eaux noires et l'essence. Les autres types de liquides tels que le GNL, le GPL, l'huile hydraulique et le diesel ne sont pas affichés. Il s'agit d'une limitation propre à Raymarine, qui pourrait changer lors d'une prochaine mise à jour du micrologiciel.
Cependant, il est possible de configurer le type de liquide d'un émetteur de jauge spécifique dans le menu du dispositif GX à l'un des types pris en charge, puis de renommer le réservoir dans les paramètres du réservoir de l'Axiom (Détails du bateau > Configurer les réservoirs > Paramètres du réservoir) à votre convenance, par exemple GPL, qui sera alors affiché comme réservoir GPL sur le tableau de bord.
- L'i70 et l'i70s affichent jusqu'à 5 réservoirs où le type de liquide doit être du carburant. Tous les autres types de liquides ne sont pas affichés.
- Pour les exigences d'instanciation, voir la section [Exigences d'instanciation lors de l'utilisation de Raymarine \[106\]](#) ci-dessous.
- Tous les émetteurs de jauge mentionnés dans les chapitres [Connexion des produits Victron \[15\]](#) et [Connexion de produits non Victron pris en charge \[25\]](#) sont pris en charge.

Configuration pas-à-pas

Avant de passer aux étapes suivantes, vous devez connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 auquel le MFD est connecté. Utilisez notre [câble mâle micro-C VE.Can vers NMEA 2000](#) pour connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 et assurez-vous que la sortie NMEA 2000 du port VE.Can est activée sur le dispositif GX.

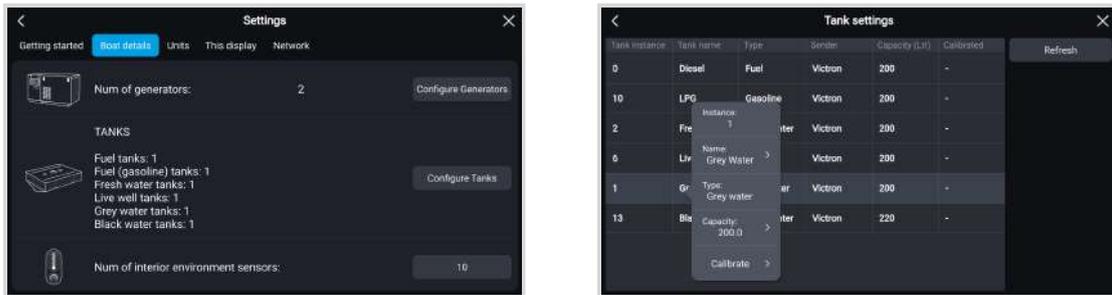
La procédure ci-dessous ne remplace pas le manuel Raymarine. Veuillez à lire la documentation Raymarine qui accompagne votre MFD Raymarine. Consultez le site web des [manuels et documents Raymarine](#) pour obtenir la dernière version.

1. Connectez les capteurs de réservoir à votre dispositif GX.
2. Assurez-vous que les capteurs de réservoir sont réglés sur un type de liquide pris en charge par votre MFD.



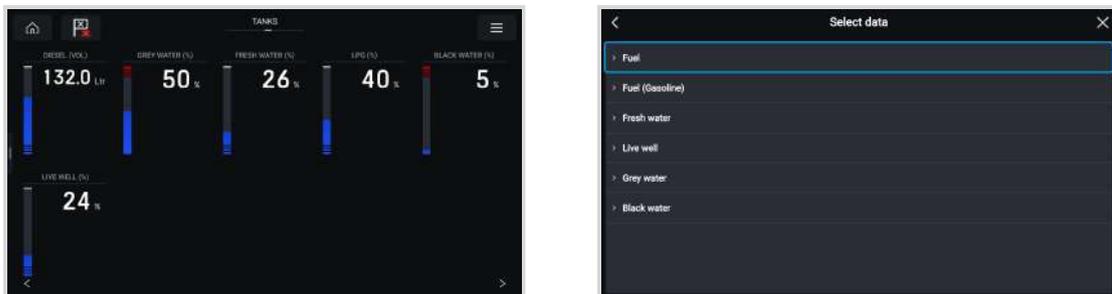
Cette opération s'effectue dans le menu de configuration du capteur de réservoir dans la console à distance - Liste des appareils → [votre_capteur_de_réservoir] → Configuration → Type de liquide.

3. Sur votre MFD Axiom, accédez à Paramètres > Détails du bateau > Réservoirs > Configurer les réservoirs et vérifiez que tous les capteurs de réservoir sont répertoriés.



En appuyant brièvement sur le réservoir concerné, vous pouvez lui attribuer le nom approprié, qui sera ensuite affiché sur le tableau de bord.

4. Ouvrez le tableau de bord RÉSERVOIRS ou créez une nouvelle page pour afficher les réservoirs.



En appuyant longuement sur l'un des réservoirs, vous pouvez effectuer d'autres réglages, par exemple sélectionner le réservoir à afficher ou, le cas échéant, changer l'unité de pourcentage en unité de volume.

15.5. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Garmin)

Les MFD modernes de Garmin, tels que la série GPSMAP 84xx, sont capables d'afficher différents types de niveaux de réservoir.

Les restrictions suivantes s'appliquent :

1. Actuellement, le GPSMAP ne peut afficher que le carburant (par défaut), l'eau douce, les eaux usées (ou eaux grises), le vivier, les eaux noires et le liquide de générateur. Les autres types de liquides tels que le GNL, le GPL et le diesel ne sont

pas affichés. Il s'agit d'une limitation propre à Garmin, qui pourrait changer avec les prochaines mises à jour du micrologiciel de votre MFD.

Cependant, il est possible de configurer le type de liquide d'un émetteur de jauge spécifique dans le menu du dispositif GX à l'un des types pris en charge, puis de renommer le réservoir dans les paramètres du réservoir du GPSMAP à votre convenance, par exemple GPL, qui sera alors affiché comme réservoir GPL sur le tableau de bord.

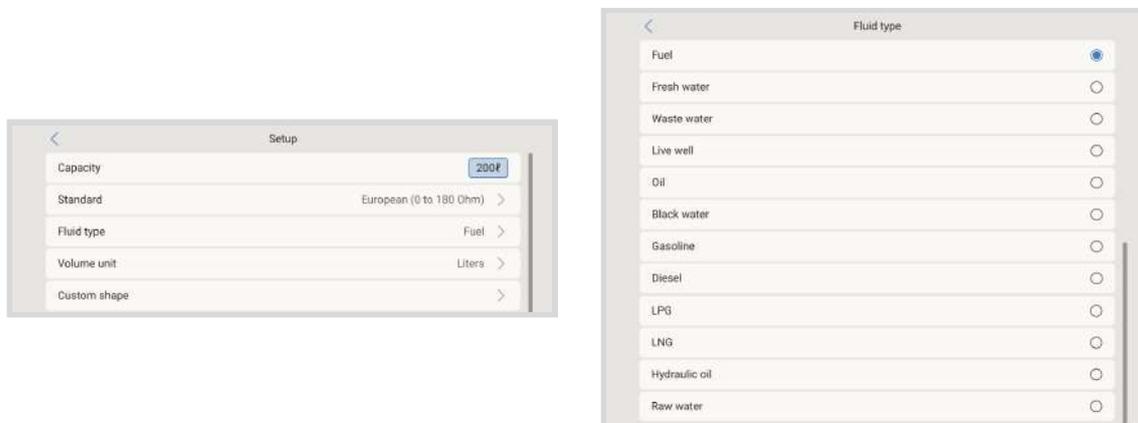
2. Tous les émetteurs de jauge mentionnés dans les chapitres [Connexion des produits Victron \[15\]](#) et [Connexion de produits non Victron pris en charge \[25\]](#) sont pris en charge.

Configuration pas-à-pas

Avant de passer aux étapes suivantes, vous devez connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 auquel le MFD est connecté. Utilisez notre [câble mâle micro-C VE.Can vers NMEA 2000](#) pour connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 et assurez-vous que la sortie NMEA 2000 du port VE.Can est activée sur le dispositif GX.

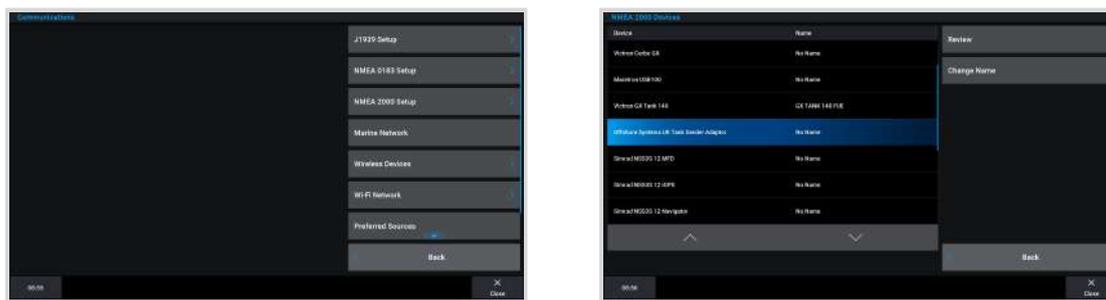
La procédure ci-dessous ne remplace pas le manuel Garmin. Veuillez à lire la documentation Garmin qui accompagne votre MFD ; il existe des différences de navigation des menus entre les différents MFD.

1. Connectez les capteurs de réservoir à votre dispositif GX.
2. Assurez-vous que les capteurs de réservoir sont réglés sur un type de liquide pris en charge par votre MFD.

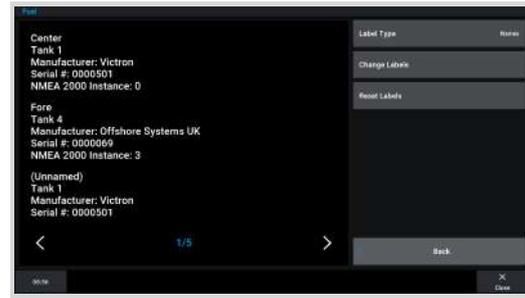


Cette opération s'effectue dans le menu de configuration du capteur de réservoir dans la console à distance - Liste des appareils → [votre_capteur_de_réservoir] → Configuration → Type de liquide.

3. Sur votre MFD Garmin, accédez à Paramètres > Communications > Configuration NMEA 2000 > Liste des appareils et vérifiez que tous les capteurs de réservoir sont répertoriés.



4. Configurez les capteurs de niveau de réservoir en ouvrant un écran de jauges, puis en sélectionnant Menu > Préréglage de réservoir où vous pourrez sélectionner un capteur de niveau de réservoir à configurer, modifier le nom, le type, le style, la capacité et la position du réservoir.



15.6. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Navico)

Les MFD modernes de Navico, tels que la série Simrad NSO EVO3, sont capables d'afficher différents types de niveaux de réservoir.

Les restrictions suivantes s'appliquent :

1. Actuellement, un MFD Simrad compatible ne peut afficher que les types de liquides suivants : carburant (par défaut), eau, eaux usées (ou eaux grises), vivier, huile et eaux noires. Les autres types de liquides tels que le GNL, le GPL et le diesel ne sont pas affichés. Il s'agit d'une limitation propre à Simrad, qui pourrait changer avec les prochaines mises à jour du micrologiciel de votre MFD.

Cependant, il est possible de configurer le type de liquide d'un émetteur de jauge spécifique dans le menu du dispositif GX à l'un des types pris en charge, puis de renommer le réservoir dans les paramètres du réservoir du MFD à votre convenance, par exemple GPL, qui sera alors affiché comme réservoir GPL sur le tableau de bord.

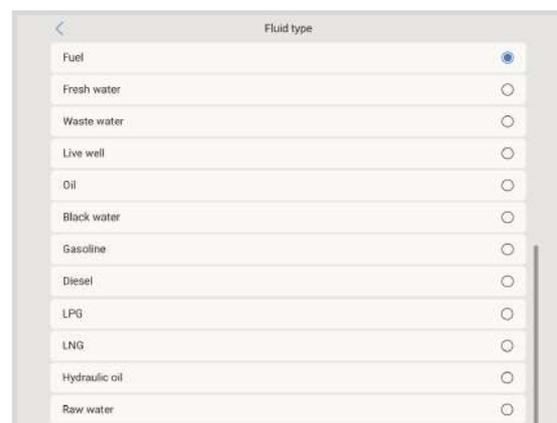
2. Tous les émetteurs de jauge mentionnés dans les chapitres [Connexion des produits Victron \[15\]](#) et [Connexion de produits non Victron pris en charge \[25\]](#) sont pris en charge.

Configuration pas-à-pas

Avant de passer aux étapes suivantes, vous devez connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 auquel le MFD est connecté. Utilisez notre [câble mâle micro-C VE.Can vers NMEA 2000](#) pour connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 et assurez-vous que la sortie NMEA 2000 du port VE.Can est activée sur le dispositif GX.

La procédure ci-dessous ne remplace pas le manuel Simrad. Veuillez à lire la documentation Simrad qui accompagne votre MFD ; il existe des différences de navigation des menus entre les différents MFD.

1. Connectez les capteurs de réservoir à votre dispositif GX.
2. Assurez-vous que les capteurs de réservoir sont réglés sur un type de liquide pris en charge par votre MFD.

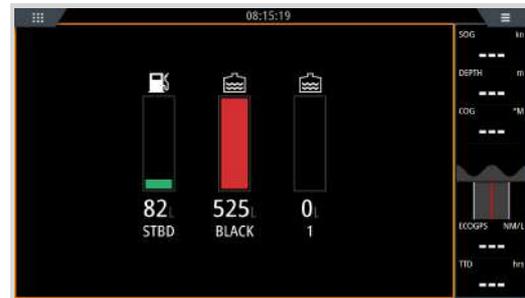
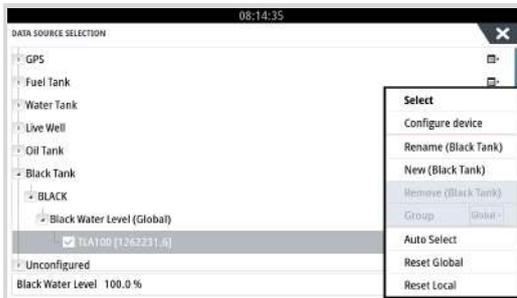


Cette opération s'effectue dans le menu de configuration du capteur de réservoir dans la console à distance - Liste des appareils → [votre_capteur_de_réservoir] → Configuration → Type de liquide.

3. Sur votre Simrad MFD, accédez à Paramètres > Réseau > Sources > Avancé > Sélection de la source de données et vérifiez que tous les capteurs de réservoir sont répertoriés. Les capteurs de réservoir devraient être automatiquement identifiés par le système. Si ce n'est pas le cas, activez la fonction à partir des options avancées dans la boîte de dialogue Paramètres système.



4. La sélection d'un capteur de réservoir dans le menu de sélection de la source de données permet d'obtenir des détails supplémentaires et des options de configuration telles que le type de liquide, l'emplacement ou la personnalisation du nom. Enfin, ouvrez un tableau de bord personnalisé et disposez les capteurs de réservoir comme vous le souhaitez.



15.7. Configuration de plusieurs mesures de niveau de réservoir (Furuno)

Les MFD modernes de Furuno, tels que la série NavNet TZtouch3, sont capables d'afficher différents types de niveaux de réservoir.

Les restrictions suivantes s'appliquent :

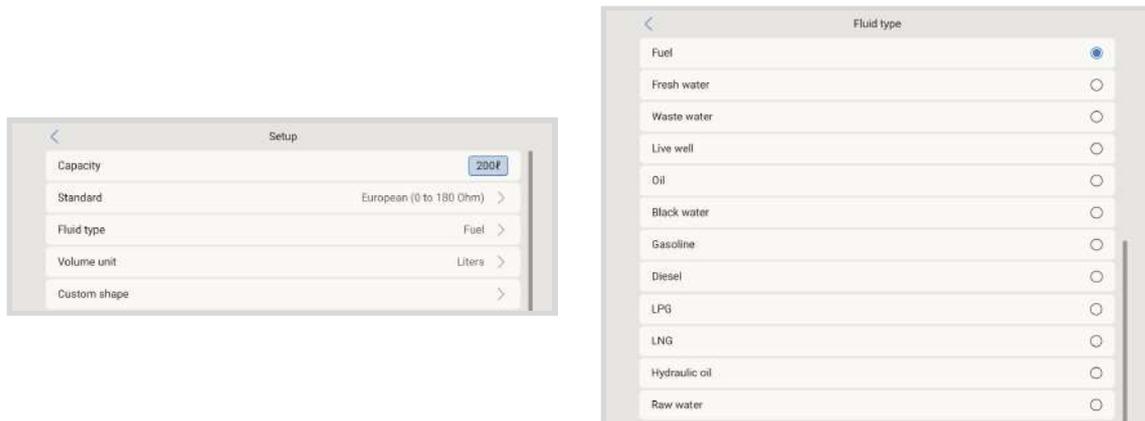
1. Actuellement, la série NavNet TZtouch3 ne peut afficher que le carburant (par défaut), l'eau douce et les eaux noires avec jusqu'à 6 réservoirs pour chacun des trois types de liquide.
Cependant, il est possible de modifier le « surnom » de chaque réservoir individuel dans le menu Configuration manuelle du moteur et des réservoirs.
2. Tous les émetteurs de jauge mentionnés dans les chapitres [Connexion des produits Victron \[15\]](#) et [Connexion de produits non Victron pris en charge \[25\]](#) sont pris en charge.

Configuration pas-à-pas

Avant de passer aux étapes suivantes, vous devez connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 auquel le MFD est connecté. Utilisez notre [câble mâle micro-C VE.Can vers NMEA 2000](#) pour connecter le dispositif GX au réseau NMEA 2000 et assurez-vous que la sortie NMEA 2000 du port VE.Can est activée sur le dispositif GX.

La procédure ci-dessous ne remplace pas le manuel Furuno. Veuillez à lire la documentation Furuno qui accompagne votre MFD ; il existe des différences de navigation des menus entre les différents MFD.

1. Connectez les capteurs de réservoir à votre dispositif GX.
2. Assurez-vous que les capteurs de réservoir sont réglés sur un type de liquide pris en charge par votre MFD.



Cette opération s'effectue dans le menu de configuration du capteur de réservoir dans la console à distance - Liste des appareils → [votre_capteur_de_réservoir] → Configuration → Type de liquide.

3. Le MFD Furuno détectera automatiquement les réservoirs connectés au même réseau NMEA 2000. Si cela n'est pas possible (voir le menu Configuration automatique du moteur et des réservoirs), les réservoirs peuvent être réglés manuellement à partir du menu Configuration manuelle du moteur et des réservoirs.
4. Configurez un « écran d'instruments » de votre choix et ajoutez les réservoirs respectifs en tant qu'« indication » (comme décrit dans le manuel de l'opérateur) à l'écran d'instruments.

15.8. Détails techniques NMEA 2000-out

15.8.1. Glossaire NMEA 2000

Le glossaire ci-dessous vous aidera à interpréter ce texte.

- **Périphérique virtuel** : un contrôleur de batterie, un convertisseur ou un autre périphérique Victron qui n'a pas de port de CAN-bus lui-même, mais rendu disponible « virtuellement » sur le CAN-bus par la fonction NMEA 2000-out du dispositif GX.
- **CAN-bus** : port VE.Can sur le dispositif GX qui, dans le contexte de ce chapitre, est très probablement connecté à un réseau NMEA 2000.
- **Fonction NMEA 2000-out** : fonction logicielle du dispositif GX décrite dans ce chapitre.
- **NMEA 2000** : protocole CAN-bus maritime basé sur J1939.
- **Instance** : il existe de nombreux types d'instances, détaillés ci-dessous.

- **J1939** : série de normes définissant un protocole CAN-bus, définies par l'organisation SAE.
- **Procédure de demande d'adresse (ACL)** : mécanisme spécifié par J1939 et utilisé dans NMEA 2000 par les appareils du réseau pour négocier et attribuer à chacun d'entre eux une adresse réseau unique. Il s'agit d'un nombre compris entre 0 et 252. Trois adresses réseau spéciales sont définies :
 1. 0xFD (253) - Réservée
 2. 0xFE (254) - Impossible de demander une adresse (par exemple lorsque toutes les autres sont utilisées)
 3. 0xFF (255) - L'adresse de diffusion

15.8.2. Périphériques virtuels NMEA 2000

Lorsque la fonction NMEA 2000-out est activée, le dispositif GX fait office de pont : il rend chaque contrôleur de batterie, convertisseur/chargeur ou autre appareil connecté disponible individuellement sur le bus CAN. Individuellement, chacun avec sa propre adresse réseau, sa propre instance de périphérique, ses propres codes de fonction, etc.

Par exemple, avec un dispositif GX avec deux BMV connectés sur un port VE.Direct et un convertisseur/chargeur connecté via VE.Bus, les données suivantes seront disponibles sur le CAN-bus :

| Adresse | Catégorie | Fonction | Description |
|---------|-------------------------------|----------------|---------------------------------------|
| 0xE1 | 130 (Écran) | 120 (Écran) | Le dispositif GX lui-même |
| 0x03 | 35 (Production d'électricité) | 170 (Batterie) | Le 1er BMV |
| 0xE4 | 35 (Production d'électricité) | 170 (Batterie) | Le 2e BMV |
| 0xD3 | 35 (Production d'électricité) | 153 | Le convertisseur/chargeur (sortie CA) |
| 0xD6 | 35 (Production d'électricité) | 154 | Le convertisseur/chargeur (entrée CA) |

15.8.3. Classes et fonctions NMEA 2000

Conformément à la spécification NMEA 2000, les classes et les fonctions définissent les types d'émetteurs et d'appareils connectés au CAN-bus. Les classes correspondent aux catégories générales et les fonctions les précisent de manière plus détaillée.

15.8.4. Instances NMEA 2000

Les instances sont utilisées dans un réseau NMEA 2000 pour identifier plusieurs produits similaires connectés au même réseau.

À titre d'exemple, prenons un système comportant deux contrôleurs de batterie (un pour le parc de batteries principal et un autre pour le parc de batteries du propulseur hydraulique) ainsi qu'un convertisseur/chargeur Quattro. Ces trois appareils enverront leurs mesures de tension de batterie sur le réseau N2K. Pour que les écrans affichent ces valeurs au bon endroit, ils doivent savoir quelle tension correspond à quelle batterie. C'est à cela que servent les instances.

Il existe différents types d'instances et, pour les systèmes maritimes, deux d'entre eux sont importants : l'instance de périphérique et l'instance de données. L'instance de données porte différents noms, comme instance de liquide, instance de batterie et instance CC. NMEA 2000 définit trois instances différentes :

1. **Instance de données**
2. **Instance de périphérique**
3. **Instance de système**

Pour tous les contrôleurs de batterie et autres appareils que le dispositif GX met à disposition sur le CAN-bus, chacun des types d'instances ci-dessus est disponible et peut être configuré individuellement.

Par périphérique virtuel, il y a une seule instance de périphérique et une seule instance de système. Et en fonction du type de périphérique virtuel, il existe une ou plusieurs instances de données.

Par exemple, pour un BMV-712, il existe deux instances de données, une « instance DC » pour la batterie principale et une autre pour la tension de la batterie de démarrage.

La modification et l'utilisation des instances dépendent de l'équipement et du logiciel utilisés pour les lire à partir du CAN-bus. Exemples d'équipements et de logiciels utilisés ici : les MFD de Garmin, Raymarine, Furuno ou Navico, ainsi que les solutions plus orientées logiciel, comme celle d'Actisense et de Maretron.

La plupart de ces solutions identifient les paramètres et les produits en demandant des instances de périphérique uniques, ou en utilisant le PGN 60928 NAME Numéro d'identification unique et ne s'appuient pas sur des instances de données globalement uniques.

Il existe toutefois quelques exceptions :

- Les MFD Raymarine peuvent avoir besoin de modifier l'instance de données pour afficher les données correctement, en fonction de la version du micrologiciel Lighthouse. Pour plus d'informations, veuillez consulter le chapitre spécifique à Raymarine [NMEA 2000 \[106\]](#).

La norme NMEA 2000 stipule ce qui suit : « Les instances de données doivent être uniques dans les mêmes PGN transmis par un appareil. Les instances de données ne doivent pas être globalement uniques sur le réseau. La programmation des champs doit être mise en œuvre au moyen du PGN 126208, Fonction de groupe d'écriture des champs ».

Autrement dit, les instances de données doivent être uniques seulement au sein d'un même appareil. Elles ne doivent pas être uniques pour l'ensemble du réseau. La seule exception est « l'instance de moteur » qui, au moins pour l'instant, doit être unique sur l'ensemble du réseau (par exemple, bâbord = 0, tribord = 1). Par exemple, certains de nos contrôleurs de batterie BMV peuvent mesurer deux tensions, une pour la batterie principale et une pour la batterie de démarrage, et c'est là que l'instanciation des données est utilisée. C'est la même chose pour les chargeurs de batterie à plusieurs sorties. Notez qu'il n'est pas nécessaire que l'installateur modifie ces instances de données, car ces produits sont préconfigurés pour transmettre les PGN pertinents avec des instances de données uniques (dans ce cas, instance de batterie et instance DC détaillée).



Bien qu'il soit possible de modifier les instances de données, leur modification sur un appareil Victron, tel qu'un chargeur de batterie Skylla-i, rendra cet appareil impossible à lire correctement par les autres appareils Victron.

En effet, le dispositif GX s'attend à ce que la sortie 1 du chargeur soit sur l'instance de batterie et CC 0, la sortie 2 sur l'instance de batterie et CC 1 et la sortie 3 sur l'instance de batterie et CC 2. La modification de l'instance de liquide, ainsi que d'autres instances de données pour les PGN transmis par un dispositif GX sur un réseau NMEA 2000 à l'aide de sa fonction NMEA 2000-out, ne pose aucun problème.

Remarque sur les instances de périphérique : il n'est pas nécessaire d'attribuer une instance de périphérique unique à chaque périphérique sur le CAN-bus. Ce n'est absolument pas un problème si un contrôleur de batterie et un chargeur solaire sont tous deux configurés avec (par défaut) l'instance de périphérique 0. De même, lorsque vous avez plusieurs contrôleurs de batterie ou chargeurs solaires, il n'est pas toujours nécessaire d'affecter à chacun d'eux une instance de périphérique unique. Il est seulement nécessaire d'éviter les doublons entre les appareils qui utilisent la même fonction.

Notez aussi que la modification de l'instance de périphérique sur un appareil Victron peut modifier son fonctionnement (voir l'avertissement ci-dessus).

Instances de système

Conformément à la norme NMEA 2000, cette instance est un champ de 4 bits avec une plage valide comprise entre 0 et 15 et qui indique la présence d'appareils dans des segments de réseau supplémentaires, des réseaux redondants ou parallèles, ou des sous-réseaux.

Le champ « instance de système » peut être utilisé pour faciliter la mise en place de plusieurs réseaux NMEA 2000 sur ces plateformes maritimes de plus grande taille. Les appareils NMEA 2000 situés derrière un pont, un routeur ou une passerelle, ou faisant partie d'un segment de réseau, peuvent tous l'indiquer par utilisation et application du champ instance de système.

L'instance ECU et l'instance de fonction

Certains documents et logiciels emploient une autre terminologie :

- Instance ECU
- Instance de fonction
- Instance de périphérique inférieure
- Instance de périphérique supérieure

Voici le rapport entre tous ces termes : *instance ECU* et *instance de fonction* proviennent des spécifications SAE J1939 et ISO 11783-5. Ils n'existent pas dans la définition de NMEA 2000. Cependant, ils définissent tous les mêmes champs dans les mêmes messages CAN-bus que NMEA 2000 définit comme instances de périphérique.

Plus en détail : le champ que J1939 définit comme instance ECU porte dans la norme NMEA 2000 le nom d'*instance de périphérique inférieure*. L'instance de fonction est renommée *instance de périphérique supérieure*. Et ensemble elles forment l'*instance de périphérique*, une définition de NMEA 2000.

Bien qu'ils utilisent des termes différents, ces champs sont identiques dans les deux normes. Si l'instance de périphérique inférieure a une longueur de 3 bits et l'instance de périphérique supérieure a une longueur de 5 bits, elles totalisent 8 bits. L'octet correspondant à l'instance de périphérique NMEA 2000.

L'instance unique

L'*instance unique* est un autre terme utilisé pour décrire une information très similaire. Ce paramètre est utilisé par Maretron et il suffit d'activer la colonne dans son logiciel pour le rendre visible. Le logiciel Maretron lui-même choisit entre instance de périphérique et instance de données.

15.8.5. Modification des instances NMEA 2000

Comme le protocole NMEA 2000 prescrit des commandes pour modifier une instance en envoyant des commandes à un appareil, il existe plusieurs façons de modifier les instances. Les méthodes les plus couramment utilisées sont décrites ci-dessous. Outre les méthodes décrites ici, il en existe d'autres ; par exemple, certains MFD permettent également de modifier les instances.

Méthodes couramment utilisées pour modifier les instances :

1. Console à distance sur un dispositif GX : Instances de périphérique uniquement
2. Logiciel Actisense NMEA Reader + NGT-1 USB : Instances de périphérique et de données
3. Logiciel Maretron + adaptateur USB : Inconnu (voir la documentation Maretron)
4. Ligne de commande d'un dispositif GX : Instances de périphérique et de données Notez que cette opération nécessite des compétences Linux avancées et qu'elle n'est mentionnée ici qu'à l'intention des développeurs de logiciels expérimentés.

Remarques sur la modification des instances de données et de périphériques

• Instance de données :

Même si nous recommandons de ne pas modifier les instances de données (voir l'explication et l'AVERTISSEMENT ci-dessus), il est possible de les modifier.

Le dispositif GX ne permet pas de modifier ces paramètres. Un outil tiers est nécessaire. Le seul outil dont nous ayons connaissance capable d'effectuer cette opération est le lecteur Actisense NMEA 2000.

• Instance de périphérique :

AVERTISSEMENT : ces fonctionnalités (Victron) dépendent de l'instance de périphérique :

1. Pour un [système ESS](#) avec des chargeurs solaires connectés à un réseau VE.Can, ces chargeurs solaires doivent rester configurés sur leur instance de périphérique par défaut (0) pour fonctionner correctement. Cette condition ne s'applique pas aux chargeurs solaires VE.Direct disponibles sur le CAN-bus en tant que périphériques virtuels, à l'aide de la fonction NMEA 2000-out. Sauf si l'instance de périphérique du dispositif GX est reconfigurée en une autre instance de périphérique. C'est techniquement possible, mais déconseillé et nécessaire en aucun cas. Mais dans cette situation, les chargeurs doivent être configurés sur la même instance que le dispositif GX.
2. Pour les systèmes avec batteries gérées, c'est la même chose.
3. Lorsqu'ils sont connectés à un réseau VE.Can, les chargeurs solaires et les chargeurs de batterie connectés en courant alternatif synchronisent leur fonctionnement, leur état de charge, etc. Pour que cette fonction soit disponible, tous les chargeurs doivent être configurés sur la même instance de périphérique.

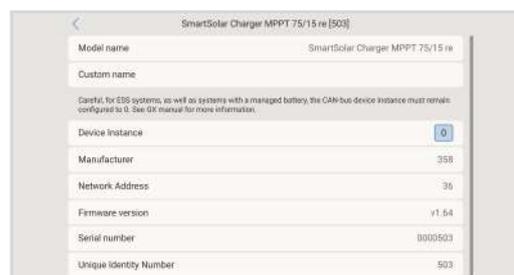
En résumé, pour la plupart des systèmes, nous recommandons de laisser l'instance de périphérique à sa valeur par défaut, à savoir 0.

Console à distance sur un dispositif GX : Modification de l'instance de périphérique :

Le sous-menu des périphériques VE.Can donne accès à une liste qui indique tous les périphériques détectés sur le réseau VE.Can/ NMEA 2000 :

- Chaque entrée indique en premier le nom : le nom du produit figurant dans notre base de données, ou lorsqu'il est configuré, le nom personnalisé configuré durant l'installation.
- Puis, entre les crochets, le numéro unique d'identité est affiché.
- Sur la droite, vous pouvez voir l'instance de périphérique VE.Can, qui est identique à l'instance de périphérique NMEA 2000.

Cliquez ou appuyez pour sélectionner l'appareil pour lequel vous souhaitez modifier l'Instance de l'appareil. Le menu de configuration s'ouvre. À partir de là, cliquez ou appuyez sur « Instance de l'appareil » pour effectuer la modification.

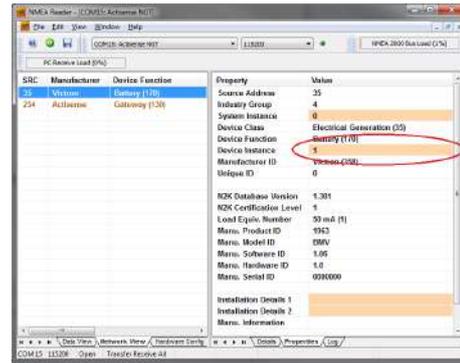


Actisense : Modification des instances de périphérique :

Nécessite l'Actisense NGT-1.

Pour modifier une instance de périphérique :

1. Ouvrez le logiciel Actisense NMEA Reader
2. Sélectionnez la vue Réseau (l'onglet de sélection se trouve en bas à gauche)
3. Sélectionnez le produit dont vous souhaitez modifier l'instance de périphérique
4. Sélectionnez l'onglet « Propriétés » en bas à droite et modifiez l'instance de périphérique

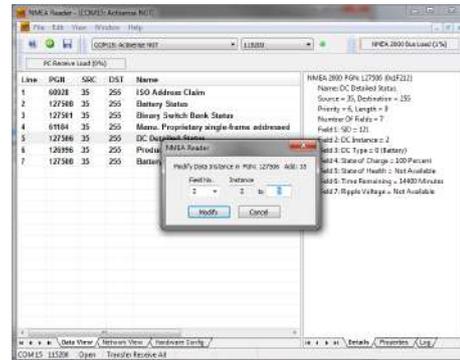
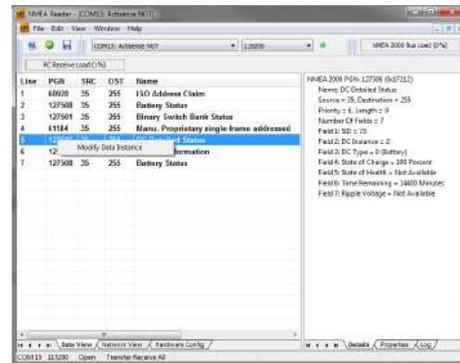


Actisense : Modification des instances de données :

Nécessite l'Actisense NGT-1.

Pour modifier une instance de données :

1. Ouvrez le logiciel Actisense NMEA Reader
2. Sélectionnez la vue Données (l'onglet de sélection se trouve en bas à gauche)
3. Cliquez avec le bouton droit sur le numéro PGN
Notez que cela ne fonctionnera que pour les PGN qui permettent de modifier leur instance de données (première capture d'écran ci-dessous)
4. Modifiez la valeur (deuxième capture d'écran ci-dessous)



Remarques :

- L'instance de batterie et l'instance CC ont la même valeur dans les produits Victron. La modification de l'une d'entre elles entraînera la modification de l'autre.
- Comme le BMV envoie deux tensions, la tension principale et la tension auxiliaire ou de démarrage, il est préconfiguré avec deux instances de batterie : 0 et 1. Si vous souhaitez les remplacer par 1 et 2, remplacez d'abord le 1 par le 2, puis le 0 par le 1, car elles ne peuvent pas être identiques.
- La modification de l'instance de niveau de liquide à l'aide d'Actisense présente un bug. Cela est probablement dû au fait qu'Actisense considère qu'il s'agit d'un nombre de 8 bits, alors que dans la définition, il s'agit d'un nombre de 4 bits. Solution : à l'aide du dispositif GX, réglez le type de liquide sur Carburant (0), puis à l'aide d'Actisense, changez l'instance de liquide à la valeur souhaitée, puis à l'aide de votre GX, réglez à nouveau le type à la valeur souhaitée.

Maretron N2KAnalyzer :

Maretron utilise un terme appelé « instance unique » qui permet au logiciel N2KAnalyzer de déterminer automatiquement si un périphérique particulier utilise des instances de périphérique ou de données.



ATTENTION : Chez Victron, nous ne comprenons pas le fonctionnement du logiciel Maretron à cet égard. Nous vous conseillons d'utiliser un autre outil que celui de Maretron, afin de savoir ce que vous faites, c'est-à-dire de savoir quelle instance vous modifiez. Jusqu'à présent, nous n'avons pas pu utiliser le logiciel Maretron pour modifier une instance de données. La modification de l'autre instance, l'instance de périphérique, peut également être effectuée directement à partir de l'interface utilisateur du dispositif GX Victron. Pour modifier une instance de données, par exemple pour résoudre des conflits d'instance signalés par le logiciel Maretron, nous vous recommandons d'utiliser Actisense. Pas Maretron.

Modification des instances à partir de la ligne de commande du dispositif GX :

Au lieu d'utiliser Actisense ou le logiciel Maretron, il est également possible de modifier l'instance de périphérique VE.Can ou N2K à partir du shell du dispositif GX. Pour obtenir l'accès root, suivez les instructions suivantes : [Venus OS : Accès root](#).

Une fois connecté au shell, suivez les instructions ci-dessous. Pour plus d'informations sur les commandes utilisées, telles que `dbus` et `dbus-spy`, lisez le document sur l'accès root.



ATTENTION : Mieux vaut utiliser un Actisense !

La procédure décrite dans les paragraphes suivants n'est normalement pas recommandée. Utilisez plutôt un Actisense, voir la méthode Actisense décrite plus haut.

Nouvelle méthode - modification d'une instance de périphérique :

Tous les périphériques disponibles sur le CAN-bus figurent sous le service `com.victronenergy.vecan`. Et pour tous les périphériques qui prennent en charge les commandes CAN-bus nécessaires, l'instance de périphérique peut être modifiée. Tous les produits Victron permettent de modifier leur instance de périphérique, ainsi que la plupart ou la totalité des produits 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]
```

Pour les modifier, faites un appel `SetValue` au chemin `DeviceInstance` comme ci-dessous. Ou, plus simplement, utilisez l'outil `dbus-spy`.

Ces lignes lisent l'instance, la changent en 1, puis la lisent à nouveau :

```
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].

Nouvelle méthode - modification d'une instance de données :

Ceci ne s'applique qu'à la fonction NMEA 2000-out.

Les instances de données utilisées pour la fonction NMEA 2000-out sont stockées dans les paramètres locaux. Voici un extrait des lignes, pris en utilisant l'outil `dbus-spy` qui permet également de modifier les entrées (les instances de données sont les instances « Batterie » « CC détaillée », etc.) :

```
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
    
```

Ancienne méthode :

1. Listez les périphériques :

```

root@ccgx:~# dbus -y
com.victronenergy.bms.socketcan_can0_di0_uc10
com.victronenergy.charger.socketcan_can0_dil_uc12983
    
```

2. Modifiez l'instance, par exemple en 4 :

```

root@ccgx:~# dbus -y com.victronenergy.charger.socketcan_can0_di0_uc12983 /DeviceInstance SetValue %4
retval = 0
    
```

3. Attendez quelques secondes, puis vérifiez à nouveau :

```

root@ccgx:~# dbus -y
com.victronenergy.bms.socketcan_can0_di0_uc10
com.victronenergy.charger.socketcan_can0_di4_uc12983
    
```

L'instance de périphérique a été modifiée avec succès !

15.8.6. PGN 60928 NAME Numéros d'identification uniques

Le dispositif GX attribue un numéro d'identification unique à chaque périphérique virtuel. Le numéro attribué est une fonction de *PGN 60928 NAME Numéro d'identification unique*, ou *Numéro unique de l'appareil pour VE.Can*, tel que configuré dans les paramètres du dispositif GX.

Ce tableau montre comment la modification de ce paramètre se traduit dans la mise à disposition des appareils virtuels sur le CAN-bus :

| Bloc d'identification unique configuré : | 1 | 2 | 3 | 4 |
|--------------------------------------------------------|-----|------|------|------|
| Dispositif GX | 500 | 1000 | 1500 | 2000 |
| 1er périphérique virtuel (par exemple un BMV) | 501 | 1001 | 1501 | 2001 |
| 2e périphérique virtuel (par exemple un autre BMV) | 502 | 1002 | 1502 | 2002 |
| 3e périphérique virtuel (par exemple un troisième BMV) | 503 | 1003 | 1503 | 2003 |

16. Prise en charge RV-C

16.1. Introduction au RV-C

À partir de la version v2.90 de Venus OS, Victron prend en charge le protocole RV-C.

Qu'est-ce que le protocole RV-C ?

RV-C (Recreational Vehicle-CAN) est un protocole de communication basé sur CAN-bus, similaire à NMEA 2000 pour les bateaux. Il est largement utilisé aux États-Unis pour permettre aux composants et appareils des véhicules récréatifs de communiquer entre eux.

RV-C propose deux fonctions principales :

- RV-C out : permet la surveillance et le contrôle des appareils Victron via un panneau de commande RV-C.
- RV-C in : permet aux dispositifs GX de Victron de recevoir et d'afficher les données provenant d'appareils RV-C tiers compatibles.

En bref, lorsque cette fonction est activée et que le dispositif GX est connecté à un réseau RV-C, un panneau de commande RV-C peut lire les données Victron, par exemple celles d'un BMV ou d'un convertisseur/chargeur, et les afficher à l'utilisateur ou même contrôler certains d'entre eux. Les appareils compatibles RV-C sont affichés en même temps sur l'unité GX.

RV-C est basé sur la norme [SAE J1939](#).

16.2. Limitations

Appareils VE.Can

Les protocoles RV-C et VE.Can ne sont pas compatibles. Un port VE.Can sur un dispositif GX peut être configuré soit pour le profil VE.Can, soit pour le profil RV-C, mais pas les deux simultanément.

Certains dispositifs GX ne disposent que d'un seul port VE.Can entièrement fonctionnel. Par conséquent, si la connectivité RV-C est nécessaire, cela limite les autres appareils pouvant être utilisés dans le système.

Produits typiques liés aux véhicules de loisirs, qui ne peuvent donc pas être utilisés dans la situation décrite ci-dessus :

- Le Lynx Smart BMS et le Lynx BMS NG ne peuvent pas être utilisés car ils nécessitent une connexion VE.Can. Utilisez plutôt un BMS VE.Bus, qui se connecte via VE.Bus.
- Le Lynx Smart Shunt n'est pas compatible ; utilisez un SmartShunt à la place (connexion via VE.Direct).
- Le régulateur d'alternateur Wakespeed ne peut pas être surveillé via le dispositif GX.
- Les contrôleurs de charge MPPT haute puissance doivent être connectés via VE.Direct, et non via VE.Can.

Compatibilité des dispositifs GX

Selon la conception du système, cette limitation affecte le choix du dispositif GX :

- Color Control GX (CCGX), MultiPlus-II GX et EasySolar-II GX : chacun ne dispose que d'un seul port VE.Can, qui peut être configuré soit pour VE.Can, soit pour RV-C, mais pas les deux. Par exemple, vous ne pouvez pas utiliser un Lynx Smart BMS et vous connecter simultanément à un réseau RV-C.
- Cerbo GX et Cerbo-S GX comme ci-dessus, ces modèles disposent également d'un seul port VE.Can pleinement fonctionnel. Là encore, il s'agit soit de VE.Can, soit de RV-C, mais pas les deux.



Remarque : le port BMS-Can du Cerbo GX est limité et ne peut pas être utilisé pour RV-C.

- Cerbo GX MK2 : presque identique au Cerbo GX, mais avec deux ports VE.Can, permettant une connexion simultanée aux réseaux VE.Can et RV-C.
- Venus GX : équipé de deux ports VE.Can, permettant également une connexion simultanée aux réseaux VE.Can et RV-C.
- Ekrano GX : dispose lui aussi de deux ports VE.Can et peut être connecté à VE.Can et RV-C en même temps.

16.3. Appareils compatibles

À partir de Venus OS v2.90, la prise en charge RV-C out a été ajoutée pour un certain nombre de produits Victron. Les appareils suivants sont pris en charge :

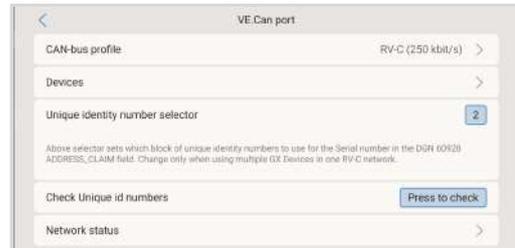
| Produit Victron | Remarques |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Convertisseur/chargeur VE.Bus | Les fonctions convertisseur et chargeur peuvent être contrôlées séparément (marche/arrêt) via RV-C. La limite de courant d'entrée côté quai peut également être réglée. |
| Chargeur Smart IP43 120-240 V | Peut être activé/désactivé via RV-C. La limite de courant d'entrée côté quai est configurable. |
| Chargeur Smart IP43 230 V | Lecture seule via RV-C. Aucun contrôle n'est possible. |
| Skylla-i et Skylla-IP44/IP65 | Nécessite deux interfaces CAN-bus entièrement fonctionnelles. Actuellement pris en charge uniquement par Venus GX, Cerbo GX MK2 et Ekrano GX. |
| Convertisseur VE.Direct | |
| Inverter Smart et Inverter RS | |
| Chargeurs solaires, y compris MPPT RS | |
| <p>Batteries :</p> <ul style="list-style-type: none"> • BMV, SmartShunt, Lynx Shunt, Lynx Ion BMS, Lynx Smart BMS, Lynx BMS NG • Batteries RV-C : Lithionics est la seule batterie RV-C prise en charge (y compris la prise en charge DVCC) | |
| <p>Réservoirs :</p> <p>Les données de niveau de réservoir sont prises en charge à partir des sources d'entrée suivantes :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Entrée de niveau de réservoir sur le dispositif GX • GX Tank 140 • Port VE.Can et/ou NMEA 2000 du dispositif GX • Capteurs de réservoir RV-C <p>Remarque : le capteur Garnet SeeLevel II 709 n'indique que le niveau relatif du réservoir, car il ne fournit pas de valeur absolue ni de capacité du réservoir. Les réservoirs connectés via un autre dispositif GX peuvent afficher le niveau et la capacité absolus, mais ne peuvent pas être configurés via RV-C.</p> <p>Pour les paramètres avancés et les détails de programmation RV-C, consultez la section RV-C [184] dans l'annexe.</p> | |

16.4. Configuration RV-C

RV-C est configuré via le dispositif GX :

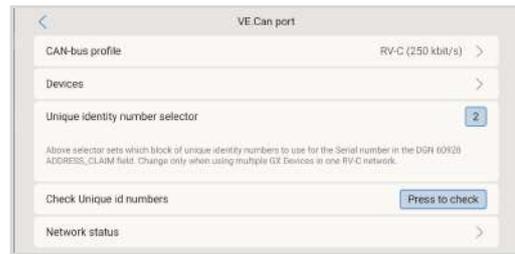
1. Ouvrez la console à distance.
2. Accédez à : Paramètres → Services → Port VE.Can [numéro de port] (si plusieurs ports VE.Can sont présents).
3. Sélectionnez Profil CAN-bus, puis choisissez RV-C (250 kbit/s).

Une fois ce profil sélectionné, il devient actif et le profil précédemment configuré est désactivé (les équipements associés comme les appareils VE.Can deviennent indisponibles dans l'interface graphique).



16.4.1. Configuration des appareils RV-C out

Les appareils RV-C out peuvent être configurés à partir du sous-menu Appareils dans le menu des ports VE.Can.



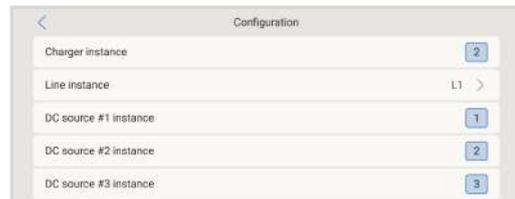
Le sous-menu Appareils contient tous les appareils du réseau RV-C, y compris les appareils RV-C out. Ces derniers sont identifiés par leur [n° d'instance VRM], qui peut être utilisé pour déterminer les appareils « réels » à partir du menu racine du dispositif GX. La valeur hexadécimale affichée à droite correspond à l'adresse source.



Lorsque vous accédez au sous-menu d'un appareil RV-C, vous voyez des informations générales sur l'appareil RV-C et, plus important encore, le menu de configuration si vous faites défiler la page jusqu'en bas. La consultation du menu de configuration nécessite au moins un niveau d'accès utilisateur et installateur, voir le chapitre [Structure des menus et paramètres configurables \[61\]](#).



L'instance des DGN correspondants peut être modifiée dans le sous-menu Configuration.



16.5. Prise en charge du Garnet SeeLevel II 709-RVC et du dispositif GX Victron

Grâce à la compatibilité RV-C dans Venus OS, les modèles Garnet SeeLevel 709-RVC et SeeLevel Soul peuvent être utilisés pour afficher les données de niveau de réservoir sur le dispositif GX et sur le portail VRM. Tous les modèles 709-RVC ainsi que le SeeLevel Soul sont compatibles avec le GX.

Limitations

- Lorsqu'un port CAN-bus d'un dispositif GX est configuré pour RV-C, il ne peut pas être utilisé simultanément pour les fonctions VE.Can ou NMEA 2000. C'est soit VE.Can/NMEA 2000, soit RV-C, mais pas les deux sur le même port.
- Les dispositifs comme le Venus GX, le Cerbo GX MK2 et l'Ekrano GX, qui disposent de deux ports VE.Can pleinement fonctionnels, permettent l'utilisation simultanée de VE.Can et RV-C.
- Si l'usage de RV-C bloque une connectivité VE.Can essentielle sur votre dispositif GX, il est recommandé d'utiliser à la place le Garnet SeeLevel 709-N2K, qui communique via NMEA 2000 et n'est pas soumis à ces restrictions.
- Les niveaux de réservoir affichés sur le dispositif GX (et le VRM) s'affichent uniquement en pourcentage. Le système n'affiche pas les volumes en litres, gallons ou autres unités.

16.5.1. Câblage du capteur de niveau de réservoir Garnet SeeLevel II 709-RVC à un dispositif GX

Avant d'établir la connexion au dispositif GX, assurez-vous que le Garnet SeeLevel 709-RVC est installé et configuré conformément aux instructions d'installation de Garnet.

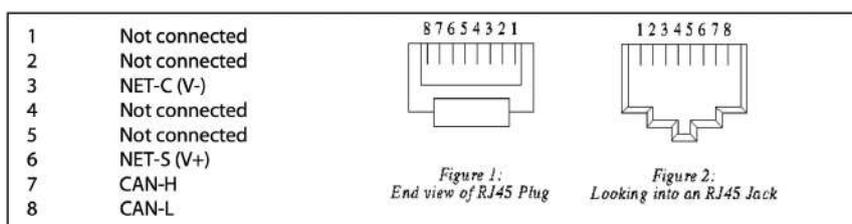
Le dispositif GX nécessite un connecteur RJ45 sur son port VE.Can, tandis que le panneau Garnet SeeLevel fournit généralement l'une des deux options suivantes :

- Un connecteur RV-C à broches multiples, ou
- Une connexion filaire avec un fil noir, un fil bleu et un fil blanc.

Pour connecter les deux, un câble adaptateur doit être fabriqué en respectant les affectations de broches indiquées ci-dessous.

Un câble Ethernet standard CAT5 convient parfaitement pour cet usage. Une extrémité du câble est coupée et connectée aux fils du panneau Garnet, tandis que la fiche RJ45 reste intacte à l'extrémité qui se branche sur le dispositif GX.

| Code couleur des câbles du panneau Garnet | Connecteur RV-C | VE.Can RJ45 Victron | Code couleur des câbles CAT5 Ethernet | Signal |
|-------------------------------------------|-----------------|---------------------|---------------------------------------|-----------------|
| Noir | 4 | 3 | Vert/blanc | Mise à la terre |
| Bleu | 3 | 8 | Marron | CAN-L |
| Blanc | 2 | 7 | Marron/blanc | CAN-H |



Broche de sortie VE.Can Victron

16.5.2. Installation et configuration

1. Acheminez le câble du panneau du Garnet au dispositif GX.
2. Assurez-vous que le panneau Garnet et le dispositif GX sont hors tension avant de procéder.
3. Branchez la prise RJ45 au port VE.Can du dispositif GX et l'autre extrémité du câble adaptateur au panneau du Garnet.
4. Vérifiez la terminaison du bus :
 - Pour le dispositif GX, utilisez la terminaison RJ45 VE.Can bleue fournie.
 - Une terminaison correcte est indispensable, en particulier si le Garnet SeeLevel est le seul dispositif RV-C présent sur le bus.
5. Une fois toutes les connexions établies, mettez les deux dispositifs sous tension.

6. Terminez la configuration en suivant les étapes décrites dans le [chapitre Configuration RV-C \[136\]](#), afin de configurer le port VE.Can pour le profil RV-C.

17. Entrées numériques

Les entrées numériques du Cerbo GX sont affichées dans le [schéma des connexions](#).

Caractéristiques électriques

- Les entrées ne sont pas isolées.
- Elles fonctionnent à un niveau logique de 3,3 V.
- Chaque entrée comprend une résistance de rappel interne de 10 kΩ à 3,3 V.
- Elles peuvent supporter en toute sécurité des tensions d'entrée allant jusqu'à 5 V.

Pour un fonctionnement fiable, il est recommandé de connecter les entrées à un contact de relais ou un interrupteur sans potentiel, un collecteur ouvert ou une sortie optocoupleur.

17.1. Configuration

Chaque entrée numérique peut être configurée comme l'un des types de capteurs prédéfinis, avec la possibilité de les configurer comme alarmes.

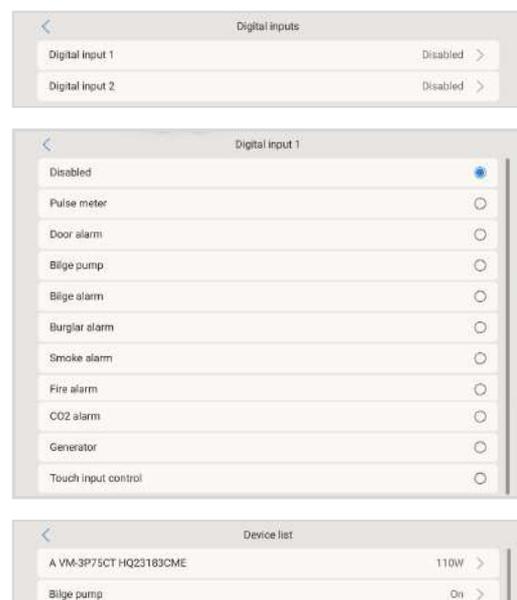
Remarque : la fonction Compteur d'impulsions n'est pas prise en charge sur la première génération de Cerbo GX (réf. BPP900450100). Elle est prise en charge sur les modèles de deuxième génération : BPP900450110 et BPP900451100.

Vous pouvez configurer les fonctions suivantes.

| Fonction | États |
|-----------------------|------------------|
| Compteur d'impulsions | s.o. |
| Alarme de porte | Ouverte/Fermée |
| Pompe de cale | Marche/Arrêt |
| Alarme de cale | Ok/Alarme |
| Alarme anti-intrusion | Ok/Alarme |
| Détecteur de fumée | Ok/Alarme |
| Alarme incendie | Ok/Alarme |
| Alarme CO2 | Ok/Alarme |
| Générateur | En marche/Arrêté |

La fonction de chaque entrée peut être configurée dans la console à distance sous Paramètres → E/S → Entrées numériques.

Une fois l'entrée configurée pour son usage prévu, elle apparaîtra dans la liste des appareils.



Les autres paramètres liés à cette fonction peuvent être configurés en accédant au menu de l'appareil depuis la liste des appareils, puis en sélectionnant Configuration.

Pour les capteurs et les alarmes, vous pouvez décider si l'entrée doit être considérée comme un état d'alarme, si les étiquettes doivent être inversées et si les niveaux logiques doivent être inversés.

- Pour permuter les étiquettes attachées à l'alarme, réglez Inversé sur activé.
- Si une entrée logique basse (0 V) doit être considérée comme une situation positive, réglez la logique d'alarme inversée sur activé.

Pour les dispositifs GX dont les entrées numériques peuvent être utilisées comme compteurs d'impulsions (Cerbo GX MKII, Ekran GX et Venus GX), vous pouvez configurer l'unité et le multiplicateur (représentant le volume par impulsion), et réinitialiser le compteur si nécessaire.



17.2. Lecture des entrées numériques via Modbus TCP

Les valeurs/états des entrées numériques peuvent être lus via Modbus TCP.

Pour plus de détails, consultez les ressources disponibles sur notre site web :

- [Liste des registres Modbus TCP](#) (document téléchargeable)
- [FAQ Modbus TCP](#) dans le [manuel GX Modbus TCP](#)

18. Démarrage/arrêt automatique du générateur GX

18.1. Introduction

L'intégration d'un générateur CA ou CC à un dispositif GX permet de bénéficier des fonctionnalités suivantes :

Caractéristiques générales :

1. **Contrôle automatique du générateur** : Démarrage et arrêt automatiques du générateur avec la fonctionnalité « Démarrage/arrêt automatique du générateur » en fonction des différentes conditions du système.
2. **Contrôle manuel et programmation** : Démarrage et arrêt manuels du générateur, avec la possibilité de programmer une période de fonctionnement.
3. **Suivi de l'entretien** : Surveillance des heures de fonctionnement et des intervalles d'entretien.
4. **Durée de vie prolongée du groupe électrogène** : Les fonctions intégrées de préchauffage et de refroidissement assurent une lubrification optimale avant l'application de la charge et évitent les arrêts soudains.

Pour les groupes électrogènes connectés :

1. **Contrôle des performances** : Visualisation des données de production CA ou CC.
2. **Suivi des paramètres moteur** : Surveillance de la pression, de la température, du régime, de la tension de la batterie de démarrage et du niveau du réservoir de carburant.
3. **Alertes d'erreur** : Notifications en cas d'erreurs système.
4. **Prise en charge DVCC** : Certains générateurs CC prennent en charge le contrôle de tension et de courant distribué (voir le chapitre [DVCC - Contrôle de la tension et du courant distribués \[84\]](#)).

La surveillance et le contrôle sont disponibles non seulement sur le dispositif GX lui-même, mais aussi via le portail VRM et l'application HTML5 Marine MFD. Pour plus de détails, consultez les chapitres [Portail VRM \[94\]](#) et [Intégration du Marine MFD par l'application \[102\]](#).

Des informations générales sur la planification d'un système Victron avec un générateur sont également disponibles dans la [FAQ sur les générateurs MultiPlus](#).

18.2. Méthodes d'intégration

Deux options d'intégration sont disponibles :

1. **Intégration commandée par relais** : Un signal de démarrage/arrêt filaire sans potentiel est géré via le relais 1 du dispositif GX (voir section 17.2.7 pour le signal de démarrage/arrêt commandé par relais).
2. **Intégration d'un groupe électrogène connecté** : Si le générateur ou son contrôleur figure dans le tableau ci-dessous, la communication numérique est prise en charge pour la lecture et le contrôle via VE.Can, Ethernet ou RS485 (avec un convertisseur RS485-USB comme l'[interface Victron RS485 vers USB](#)).

Contrôleurs de générateurs CA compatibles pour l'intégration de groupes électrogènes connectés

| Fabricant | Modèle | Type de connexion | Remarques |
|----------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------|----------------------------------------------------------------------------------------|
| 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 ou RS485 | Pour Ethernet : Voir ¹⁾ Pour RS485 : Voir ²⁾ et ³⁾ |

| Fabricant | Modèle | Type de connexion | Remarques |
|---------------|--------------------|-------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| | DSE4520 MKII | | Pour Ethernet : Voir ¹⁾ Pour RS485 : Voir ³⁾ Pour RS485 : Voir ⁴⁾ |
| | DSE6110 MKII | | |
| | DSE6120 MKII | | |
| | DSE7310 MKII | | |
| | DSE 7410 MKII | | |
| | DSE 7420 MKII | | |
| | DSE8610 MKII | | |
| | DSE8620 MKII | | |
| | DSE8660 MKII | | |
| DEIF | Générateur AGC 150 | Ethernet ou RS485 | Pour RS485 : Voir ⁴⁾ |
| | AGC 150 Hybrid | | |
| | AGC 150 PMS Lite | | |
| Fischer Panda | xControl | VE.Can | |
| | iGenerator | | |
| | fpControl | | |

¹⁾ Ce modèle ne prend pas en charge la connectivité Ethernet. Par conséquent, le dispositif de communication USB-Ethernet Deep Sea Electronics DSE855, ou une autre passerelle DSE compatible Ethernet, est requise.

²⁾ Ce modèle ne prend pas en charge la connectivité RS485. Par conséquent, le dispositif de communication USB-RS485 Deep Sea Electronics DSE857, ou une autre passerelle DSE compatible RS485, est requise.

³⁾ Le convertisseur USB vers RS485 isolé USB485-STIXL de Hjelmsted Electronics est requis (<https://hjelmsted.eu/>)

⁴⁾ Ce modèle comprend un port RS485 isolé intégré ; cependant, l'interface Victron RS485 vers USB est requise.

Contrôleurs de générateurs CC compatibles pour l'intégration de groupes électrogènes connectés

| Fabricant | Modèle | Type de connexion | Remarques |
|---------------|-----------|-------------------|---------------------------------------------|
| Fischer Panda | fpControl | VE.Can | |
| Hatz | fiPMG | VE.Can | Prend en charge la commande de tension DVCC |

! Le dispositif GX ne prend en charge qu'un seul contrôleur de groupe électrogène connecté. Lors d'une intégration via Ethernet, assurez-vous qu'un seul contrôleur de groupe électrogène soit accessible au dispositif GX.

18.2.1. Signal de démarrage/arrêt commandé par relais

La plupart des générateurs prennent en charge un signal de démarrage/arrêt externe, généralement via un contact sans potentiel. La fermeture du contact démarre le générateur, tandis que son ouverture l'arrête.

Certains générateurs nécessitent des signaux pulsés plutôt qu'une connexion continue. Dans ce cas, des relais de temporisation supplémentaires peuvent être nécessaires (voir ci-dessous). Consultez toujours le manuel du générateur ou le fournisseur pour obtenir des détails sur la configuration du fil de signal de démarrage à distance.

Sur le dispositif GX, le relais 1 doit être utilisé pour contrôler le générateur. Après avoir câblé l'entrée du générateur au relais 1, accédez à Paramètres → Relais → Options de fonction → Démarrage/arrêt du générateur.

Une fois que le relais 1 est configuré sur « Démarrage/arrêt du générateur », les paramètres correspondants seront accessibles via Paramètres → Démarrage/arrêt du générateur.



18.3. Menu démarrage/arrêt du générateur

Il s'agit de la page de vue d'ensemble de la fonction de démarrage/arrêt du générateur. Cette page permet de surveiller l'état du générateur, visualiser l'état des erreurs, accéder au temps de fonctionnement et à l'entretien et effectuer les réglages nécessaires.

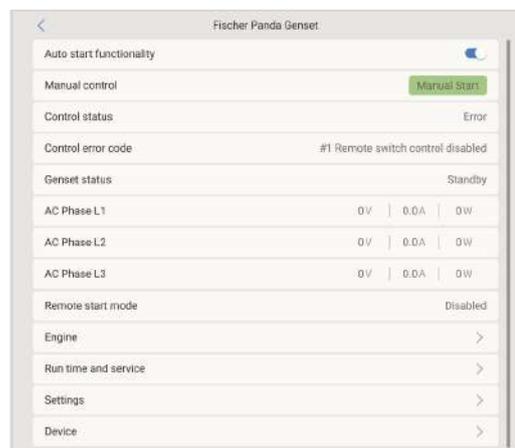
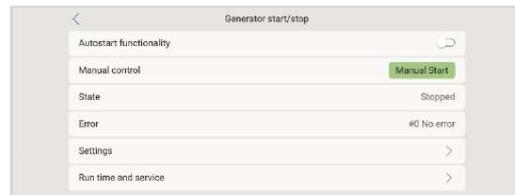
- Pour les groupes électrogènes connectés, l'aperçu apparaît dans la liste des appareils.
- Pour les groupes électrogènes commandés par relais, la page d'aperçu est située dans Paramètres → Démarrage/arrêt du générateur.

Les différentes options du menu ont les fonctions suivantes :

- **Fonction de démarrage automatique** : active la fonction de démarrage/arrêt automatique du générateur en fonction des conditions définies dans le menu Conditions.
- **Contrôle manuel** : consultez la section Fonction de démarrage manuel pour plus de détails.
- **Temps de fonctionnement actuel** : temps écoulé depuis le dernier démarrage du générateur.
- **État du contrôle/État** : affiche l'état actuel du générateur.
Messages d'état possibles :
 - Arrêté, Préchauffage, Démarrage manuel, Fonctionnement selon condition, Refroidissement, Arrêt
- **Code d'erreur de contrôle/Erreur** : Description de l'erreur.
- **État du groupe électrogène** : état rapporté par le contrôleur du groupe électrogène (*)
- **Code d'erreur du groupe électrogène** : code d'erreur rapporté par le contrôle du groupe électrogène (*)
- **Phases CA** : mesures de tension, de courant et de puissance (*)
- **Mode de démarrage à distance** : si activé, le contrôleur du groupe électrogène connecté est réglé pour être démarré à distance par le dispositif GX (*)
- **Moteur** : affiche diverses mesures du contrôleur (si prises en charge) : (*)
 - Vitesse
 - Charge
 - Pression d'huile
 - Température de l'huile
 - Température du liquide de refroidissement
 - Température d'échappement
 - Température d'enroulement
 - Tension de la batterie de démarrage
 - Nombre de démarrages
- **Temps de fonctionnement et entretien** : affiche diverses valeurs temporelles : (*)
 - Durée totale de fonctionnement
 - Durée de fonctionnement quotidienne (30 derniers jours)
 - Temps avant entretien
 - Intervalle d'entretien du générateur
- **Paramètres du groupe électrogène CC** : Contient les réglages pour la tension et le courant de charge, ainsi que le contrôle BMS (*2)
- **Paramètres** : Il s'agit de la porte d'entrée à toutes les autres fonctions.

(*) Uniquement applicable aux groupes électrogènes connectés.

(*2) Uniquement applicable aux groupes électrogènes CC connectés.



18.4. Menu de configuration

Dans le menu Démarrage/arrêt du générateur, faites défiler vers le bas et appuyez sur Paramètres pour afficher le menu Paramètres.

- **Conditions** : le menu Conditions définit quand le générateur doit démarrer et s'arrêter automatiquement. Voir le chapitre [Conditions de démarrage/arrêt automatique \[149\]](#) pour plus de détails.
- **Temps de fonctionnement minimal** : le temps de fonctionnement minimum du générateur peut être défini ici. Une bonne pratique consiste à laisser un générateur, une fois démarré, atteindre sa température de fonctionnement. Lors d'un démarrage manuel, ce paramètre est ignoré.
- **Temps de préchauffage et temps de refroidissement** : permet de définir un temps configurable pour que le générateur se réchauffe ou se refroidisse via la commande de relais lorsque le relais d'entrée CA est ouvert et que le convertisseur/chargeur n'y est pas connecté. Voir le chapitre [Menu de réchauffement et de refroidissement \[147\]](#) pour plus de détails. Notez que cette fonction nécessite une mise à jour du convertisseur/chargeur VE.Bus avec le micrologiciel 502 ou une version ultérieure.
- **Détecter le générateur sur l'entrée CA** : l'activation de cette fonction déclenche une alarme sur le dispositif GX, ainsi qu'un e-mail d'alarme à partir du portail VRM :
 - lorsque l'alimentation n'est pas détectée à la borne d'entrée CA du convertisseur/chargeur. Cette fonction permettra de porter l'attention sur de nombreux problèmes, tels qu'un manque de carburant, ou un défaut mécanique ou électrique sur le générateur. Cette fonctionnalité n'est pas disponible sur les Multi/Quattro connectés via VE.Can.
 - Elle nécessite que la surveillance automatique des alarmes soit activée sur le portail VRM, ce qui est le cas par défaut.
- **Alarme lorsque le générateur n'est pas en mode de démarrage automatique** : Voir la [section Alarme lorsque le générateur n'est pas en mode de démarrage automatique \[146\]](#) pour plus de détails.
- **Heures calmes** : Voir la [section Heures calmes \[154\]](#) dans le [chapitre Conditions \[149\]](#).



18.4.1. Alarme lorsque la fonction de démarrage automatique est désactivée

Si cette option est activée, une alarme se déclenche si la fonction de démarrage automatique reste désactivée plus de 10 minutes. Cette fonction est particulièrement utile lorsque le générateur vient d'être entretenu et que le technicien a oublié de remettre le générateur en mode de démarrage automatique.

Le but de cette fonction est de vous avertir lorsque vous avez oublié de réactiver la fonctionnalité de démarrage automatique. Pour les groupes électrogènes à connexion numérique, tels que DSE, ComAp et Fischer Panda, il s'agit de vérifier que les démarrages à distance sont activés sur le panneau du groupe électrogène. Deux alarmes peuvent être déclenchées :

1. « Démarrage/arrêt automatique GX désactivé » : lorsque l'option est désactivée manuellement sur le dispositif GX.
2. « Démarrage à distance désactivé sur le groupe électrogène » : lorsque le panneau du groupe électrogène interdit le démarrage à distance (DSE, ComAp, Fischer Panda), souvent lors d'un entretien.



18.4.2. Menu Temps de fonctionnement et intervalle d'entretien

Chaque générateur nécessite un entretien après une certaine durée de fonctionnement. L'intervalle recommandé dépend de l'usage et du temps de fonctionnement. Cet intervalle de temps peut être défini via ce menu, qui démarre alors un compteur qui génère un avertissement pour indiquer l'entretien nécessaire lorsqu'il arrive à échéance.

Détail des options du menu :

- **Réinitialiser les compteurs de temps de fonctionnement quotidien** : réinitialise les 7 jours d'historique du temps de fonctionnement.
- **Temps de fonctionnement total du générateur (heures)** : permet de réinitialiser ou modifier le nombre total d'heures de fonctionnement pour qu'il corresponde à celui du générateur. Cela affecte également l'affichage du « temps total de fonctionnement » dans la vue d'ensemble de démarrage/arrêt du générateur.
- **Intervalle d'entretien du générateur (heures)** : permet de définir l'intervalle d'entretien (en heures) du générateur. Consultez le manuel du générateur pour obtenir des instructions spécifiques.
- **Réinitialiser la minuterie d'entretien** : permet de réinitialiser la minuterie d'entretien. Utilisez cette option après que le générateur a été entretenu pour redémarrer le compteur « Temps avant entretien ».



18.4.3. Menu de réchauffement et de refroidissement

Le menu de réchauffement et de refroidissement permet de configurer la durée nécessaire au générateur pour se réchauffer ou se refroidir via la commande de relais lorsque le relais d'entrée CA est ouvert et que le convertisseur/chargeur n'y est pas connecté.

Ce même menu est également utilisé pour les groupes électrogènes à connexion numérique (par exemple, via Modbus), où le relais GX n'est pas utilisé.

Remarque : cette fonctionnalité nécessite le micrologiciel VE.Bus du convertisseur/chargeur version 502 ou ultérieure.

Temps de préchauffage :

- temps requis pour que le générateur se réchauffe avant que le Multi/Quattro accepte l'entrée CA. Le dispositif GX envoie le signal de démarrage au générateur, mais le Multi/Quattro ne ferme le commutateur de transfert qu'une fois cette période écoulée.

Temps de refroidissement :

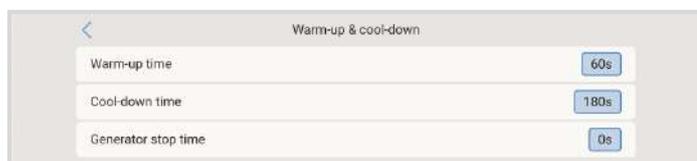
- temps requis pour que le générateur refroidisse avant de s'éteindre. Pendant cette période, le Multi/Quattro déconnecte l'entrée CA et alimente la charge consommatrice à partir des batteries. Une fois le temps écoulé, le dispositif GX envoie le signal d'arrêt au générateur.

Certains générateurs ne s'arrêtent pas immédiatement lorsqu'ils reçoivent un signal ; voir le paramètre suivant ci-dessous.

Temps d'arrêt du générateur :

- après la période de refroidissement, le dispositif GX envoie le signal d'arrêt au générateur, mais le Multi/Quattro attend que ce temps soit écoulé avant d'accepter à nouveau l'entrée CA.

Ce paramètre ne doit être ajusté que si votre générateur prend un certain temps pour s'arrêter sans déconnecter automatiquement l'entrée CA. Dans ce cas, configurez un délai légèrement plus long pour éviter que le Multi/Quattro ne se reconnecte avant que le générateur ne soit complètement arrêté. En laissant la valeur à zéro, le Multi/Quattro acceptera l'entrée CA immédiatement après la phase de refroidissement.



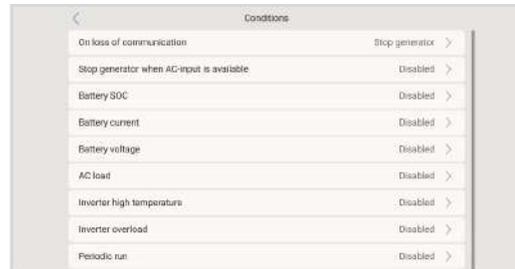
18.5. Conditions de démarrage/arrêt automatique

En cas de perte de communication : si la communication entre le Cerbo GX et le convertisseur/chargeur VE.Bus est interrompue et que des paramètres de démarrage/arrêt du générateur en dépendent, choisissez l'une des actions suivantes :

- **Arrêter le générateur (par défaut)** : si le générateur est en marche, il s'arrêtera.
- **Démarrer le générateur** : si le générateur n'est pas en marche, il démarrera.
- **Continuer à fonctionner** : si le générateur est en marche au moment de la perte de données, ce paramètre le maintiendra en fonctionnement.

Arrêter le générateur lorsque l'entrée CA est disponible :

cette option est utile pour les systèmes de secours dans lesquels un Quattro comporte une alimentation secteur/réseau connectée à sa borne AC-in 1 ou AC-in 2, et un groupe électrogène connecté à l'autre entrée CA. Si cette option est activée, le groupe électrogène ne s'arrêtera pas jusqu'à ce que la tension du réseau soit rétablie après une panne du secteur.



Les paramètres suivants peuvent être définis par l'utilisateur pour déclencher un démarrage/arrêt automatique du générateur :

- [Manuel \[153\]](#)
- [Arrêter le générateur lorsque l'entrée CA est disponible \[149\]](#)
- [État de charge de la batterie \[150\]](#)
- [Courant de la batterie](#)
- [Tension de la batterie \[151\]](#)
- [Charge CA* \[151\]](#)
- [Température du convertisseur élevée \[151\]](#)
- [Surcharge du convertisseur \[152\]](#)
- [Exécution périodique \[152\]](#)

(* La valeur mesurée ici sera la consommation CA totale du système.)

Les paramètres des conditions sont hiérarchisés dans l'ordre indiqué ci-dessus. Si plusieurs conditions sont remplies simultanément, seule la condition ayant la priorité la plus élevée sera affichée comme active. Toutes les conditions activées sont évaluées, même si le générateur est déjà en fonctionnement. Une fois que la condition active est satisfaite, un paramètre non rempli d'une condition de priorité inférieure peut maintenir le générateur en marche.

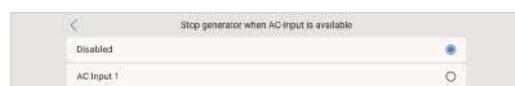
18.5.1. Arrêter le générateur lorsque l'entrée CA est disponible

Cette option est idéale pour les systèmes de secours dans lesquels un Quattro a une entrée CA connectée au secteur et l'autre à un générateur.

Lorsqu'elle est activée et que l'entrée CA connectée au réseau est définie, le générateur s'arrêtera automatiquement une fois l'alimentation secteur rétablie après une panne. Le processus suit les étapes ci-après :

1. Le générateur est d'abord déconnecté.
2. Une période de refroidissement est appliquée, selon le paramètre configuré.
3. Un délai supplémentaire de 15 secondes est accordé pour assurer l'arrêt complet du générateur.

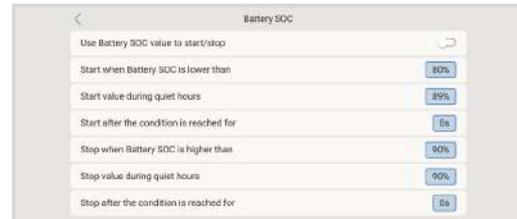
- **Désactivé** : l'option Arrêter le générateur lorsque l'entrée CA est disponible est actuellement désactivée
- **Entrée CA 1** : le secteur est connecté à l'entrée CA 1
- **Entrée CA 2** : le secteur est connecté à l'entrée CA 2



18.5.2. Démarrage/arrêt basé sur l'état de charge de la batterie

Cette fonctionnalité permet de contrôler le générateur en fonction du niveau de charge (SoC) de la batterie.

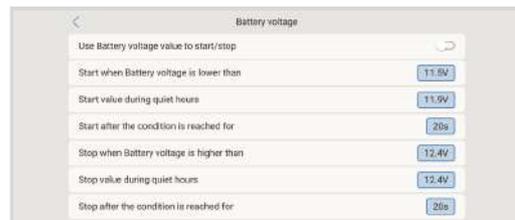
- **Utiliser la valeur d'état de charge de la batterie pour démarrer/arrêter** : activez ou désactivez cette fonction.
- **Démarrer lorsque l'état de charge de la batterie est inférieur à** : permet de définir le seuil d'état de charge pour le démarrage automatique lorsque la batterie est faible.
- **Valeur de démarrage pendant les heures calmes** : si des heures calmes ont été définies, vous pouvez retarder le démarrage automatique jusqu'à un seuil plus critique.
- **Démarrer dès que la condition a été atteinte pendant** : définit un délai avant l'activation, garantissant que la condition est maintenue avant de déclencher le générateur.
- **Arrêter lorsque l'état de charge de la batterie est supérieur à** : permet de définir le niveau d'état de charge pour l'arrêt automatique du générateur.
- **Valeur d'arrêt pendant les heures calmes** : si des heures calmes ont été définies, configurez un seuil d'arrêt plus bas pour minimiser la durée de fonctionnement du générateur.
- **Arrêter si la condition est atteinte pendant** : définit un délai avant la désactivation, garantissant que la condition est maintenue avant de déclencher le générateur.



18.5.3. Démarrage/arrêt basé sur la tension de la batterie

Cette fonctionnalité permet de contrôler le générateur en fonction du niveau de tension de la batterie.

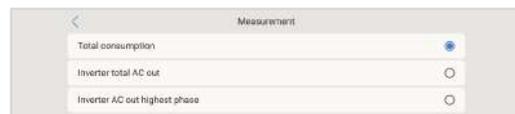
- **Utiliser la valeur de tension de la batterie pour démarrer/arrêter** : Basculer l'option sur Activée ou Désactivée.
- **Démarrer lorsque la tension de la batterie est inférieure à** : le générateur démarrera automatiquement si la tension de la batterie descend en dessous du seuil défini.
- **Valeur de démarrage pendant les heures calmes** : si des heures calmes ont été définies, saisissez une valeur inférieure (plus critique) pour vous assurer que le générateur ne démarre automatiquement que lorsque c'est vraiment nécessaire.
- **Démarrer dès que la condition a été atteinte pendant** : Permet d'ajouter un délai avant le démarrage du générateur lorsque la tension atteint le seuil de démarrage.
- **Arrêter lorsque la tension de la batterie est supérieure à** : permet de définir le seuil de tension pour l'arrêt automatique.
- **Valeur d'arrêt durant les Heures calmes** : si des heures calmes ont été définies, permet de configurer un niveau de tension inférieur pour minimiser la durée de fonctionnement du générateur.
- **Arrêter si la condition est atteinte pendant** : permet d'ajouter un délai pour s'assurer que la tension est stable avant d'arrêter le générateur.



18.5.4. Démarrage/arrêt basé sur la charge CA

Les déclenchements du relais dus à la charge CA fonctionnent de manière semblable à celle des autres facteurs de déclenchements, mais la fonction est améliorée par un paramètre intitulé Mesure. Le paramètre Mesure est disponible sur les produits avec un micrologiciel v2.0 ou de version ultérieure, et il présente trois valeurs possibles :

1. **Consommation totale (option par défaut)**
2. **Sortie CA totale du convertisseur**
3. **Phase plus élevée de sortie CA du convertisseur**



18.5.5. Démarrage/arrêt basé sur la température élevée du convertisseur

Cette fonctionnalité permet de contrôler le générateur en fonction des avertissements de température du convertisseur.

- **Démarrage en cas d'avertissement de température élevée** : Basculer l'option sur Activée ou Désactivée.
- **Démarrage si l'avertissement est actif pendant** : permet de définir un délai avant de démarrer le générateur afin d'éviter toute activation due à de brèves hausses de température causées par une forte demande en courant alternatif.
- **Lorsque l'avertissement est résolu, arrêt au bout de** : permet d'ajouter un délai avant l'arrêt du générateur pour s'assurer que la réduction de température du convertisseur, généralement due à une demande réduite, est stable.



18.5.6. Démarrage/arrêt basé sur la surcharge du convertisseur

Cette fonctionnalité permet d'activer le générateur en réponse à un avertissement de surcharge du convertisseur

- **Démarrer en cas d'avertissement de surcharge** : Basculer l'option sur Activée ou Désactivée.
- **Démarrage si l'avertissement est actif pendant** : permet de définir un délai avant le démarrage du générateur pour éviter une activation due à une demande temporairement élevée en courant alternatif.
- **Lorsque l'avertissement est résolu, arrêt au bout de** : permet d'ajouter un délai pour s'assurer que la réduction de la demande de puissance CA est stable avant d'arrêter le générateur.



18.5.7. Exécution périodique

Cette fonctionnalité permet de programmer des démarrages automatiques à intervalles réguliers.

- **Intervalle du test** : permet de définir un intervalle de temps entre chaque test.
- **Ignorer le test si le générateur est en marche depuis** : le test sera ignoré si durant l'intervalle entre chaque test, le générateur a fonctionné autant de temps qu'il l'aurait fait durant un test.
- **Date de début de l'intervalle entre chaque test** : le compteur de l'intervalle démarre à partir de la date saisie ici. Aucun test ne sera exécuté tant que cette date n'aura pas été atteinte.
- **Heure de démarrage** : permet de définir l'heure du jour à laquelle le test de fonctionnement commencera.
- **Durée du test** : permet de définir la durée du test.
- **Faire fonctionner jusqu'à ce que la batterie soit entièrement chargée** : si cette option est activée, le test de fonctionnement continuera jusqu'à ce que la batterie soit entièrement rechargée, et non pas jusqu'à la durée déterminée.



18.5.8. Fonction de démarrage manuel

La fonction de démarrage manuel permet de démarrer le générateur à distance. Si le générateur est déjà en marche, l'activation du démarrage manuel empêche l'arrêt automatique lorsque la condition qui l'a déclenché est satisfaite. En d'autres termes, la fonction de démarrage manuel ignore les paramètres d'arrêt automatique.

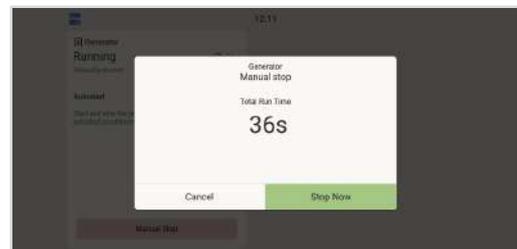
Méthodes pour démarrer le générateur manuellement :

1. **Utiliser le menu de démarrage manuel** : accédez à : Démarrage/arrêt du générateur → Démarrage manuel, puis activez l'option pour démarrer le générateur.
2. **Appuyez sur le bouton en haut à gauche sur la console à distance** : appuyez sur le bouton en haut à gauche  sur Cerbo GX, ou Cerbo GX sur la console à distance et accédez à la page Générateur. Appuyez ensuite sur le bouton Démarrer.
3. **Utiliser les options de commande du portail VRM** : Reportez-vous au manuel du portail VRM.



Si le générateur est démarré manuellement (à distance) sans minuteur d'arrêt (fonction d'exécution programmée), il fonctionnera indéfiniment jusqu'à ce qu'il soit arrêté manuellement.

- La minuterie d'arrêt est disponible pour les deux méthodes de démarrage manuel et empêche le générateur de rester en marche involontairement.
- Le générateur ne peut être arrêté manuellement que si aucune condition de fonctionnement active n'est remplie.
- Pour forcer un arrêt, vous devez d'abord désactiver la condition qui maintient le générateur en marche ou désactiver la fonction Démarrage/arrêt du générateur.



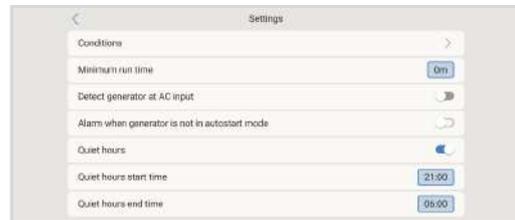
18.5.9. Heures calmes

La fonctionnalité heures calmes permet de définir une période pendant laquelle le bruit du générateur serait gênant. Pendant cette période, le générateur ne démarrera que si absolument nécessaire, en utilisant des conditions de démarrage automatique ajustées.

Comment activer les heures calmes

1. Accédez à Paramètres → Démarrage/arrêt du générateur → Paramètres.
2. Activez l'option Heures calmes.
3. Définissez les heures de début et de fin dans les champs qui s'affichent.

Remarque : si les heures de début et de fin sont identiques, les heures calmes resteront actives indéfiniment une fois activées.



Utilisez la fonction « Heures calmes » comme un outil permettant de définir deux ensembles de préférences utilisateur.

La fonction Heures calmes peut également être utilisée pour ajuster le comportement du système en fonction de différentes conditions. Par exemple :

- **Tôt le matin/faible état de charge** : l'état de charge de la batterie est souvent au plus bas le matin. Si l'on ajoute à cela un temps nuageux ou des panneaux orientés vers l'ouest, qui ont tendance à mieux fonctionner l'après-midi, on obtient une situation dans laquelle le générateur peut démarrer automatiquement le matin en raison d'un état de charge faible, mais où, plus tard, lorsque la production solaire augmente, le générateur peut devenir inutile. En définissant les heures calmes pour cette période avec des seuils de démarrage plus bas, vous pouvez éviter les démarrages prématurés et mieux utiliser l'énergie solaire disponible.
- **Maison de vacances** : dans une maison de vacances, la demande d'électricité est beaucoup plus élevée lorsqu'elle est occupée que lorsqu'elle est vide. La fonction heures calmes peut être utilisée pour appliquer des seuils de démarrage plus bas lorsque la maison est occupée et des seuils plus élevés lorsqu'elle est vide.

Mise en œuvre :

- Définissez les heures calmes comme une condition permanente (voir ci-dessus) lorsque la maison est occupée.
- Désactivez-les lorsque la maison est vide pour permettre un fonctionnement normal du générateur.

18.6. Contrôleur ComAp

18.6.1. Introduction

Comment ça marche ?

Le dispositif GX communique (lecture/envoi) avec le panneau IntelliLite 4 via Modbus TCP sur Ethernet, en utilisant le module ComAp CM3-Ethernet (requis) comme interface de communication. Il est nécessaire de reconfigurer les registres Modbus à l'aide du logiciel IntelliConfig.

Une vue d'ensemble de tous les registres Modbus utilisés et de leurs mappages requis est disponible dans l'annexe : [Registres de maintien Modbus pour le contrôleur ComAp IntelliLite 4 \[194\]](#)

Après application du mappage, le dispositif GX détecte automatiquement la présence d'un contrôleur ComAp IntelliLite 4 en utilisant la chaîne d'identification située dans le registre Modbus 1307. Il reconnaîtra tous les modules dont le nom commence par « IntelliLite4- ». Cette chaîne d'identification apparaît également dans la barre de titre de la fenêtre IntelliConfig.



18.6.2. Configuration requise

- Dispositif GX avec VenusOS v3.42 ou version ultérieure
- Contrôleur ComAp pris en charge
- Module CM3-Ethernet (référence ComAp : CM3ETHERXBX)
Il est également possible qu'il fonctionne avec le module CM-Ethernet standard (référence ComAp : CM2ETHERXBX), mais il n'a pas été testé.
- Équipement réseau Ethernet

18.6.3. Installation et configuration

L'installation et la configuration se font en quelques étapes seulement. Il vous suffit d'activer le serveur Modbus dans votre module CM3-Ethernet. Cette opération peut être effectuée à partir du panneau de commande ou à l'aide du logiciel du contrôleur, IntelliConfig, qui peut être téléchargé sur le [site web de ComAp](#).

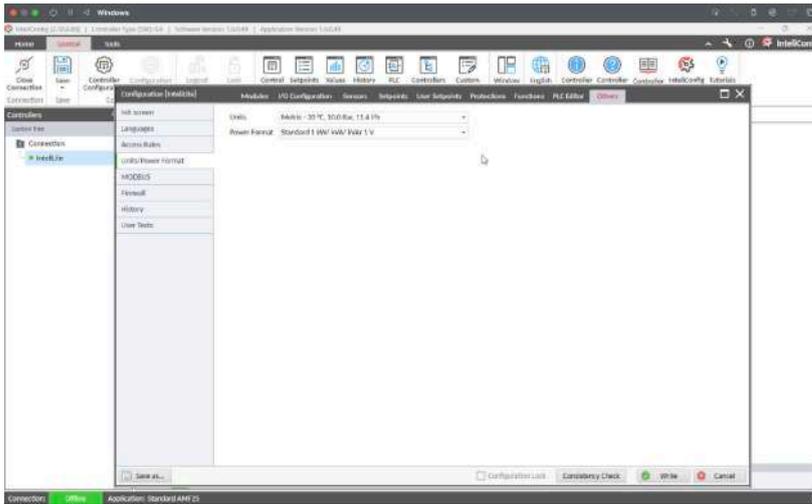
Aucune autre configuration du module CM3-Ethernet de ComAp n'est nécessaire.

Les registres Modbus doivent être ajustés à l'aide du logiciel IntelliConfig en fonction de la liste des registres décrite dans [Registres de maintien Modbus pour le contrôleur ComAp IntelliLite 4 \[194\]](#).

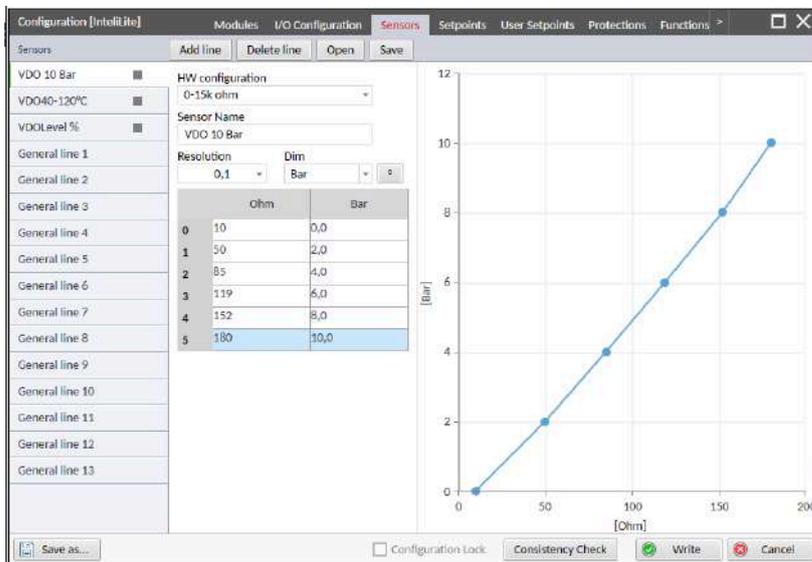
Configuration du contrôleur ComAp

La procédure suivante décrit les étapes pour configurer le contrôleur à l'aide du logiciel IntelliConfig. Assurez-vous d'avoir la dernière version du logiciel et d'être connecté au contrôleur :

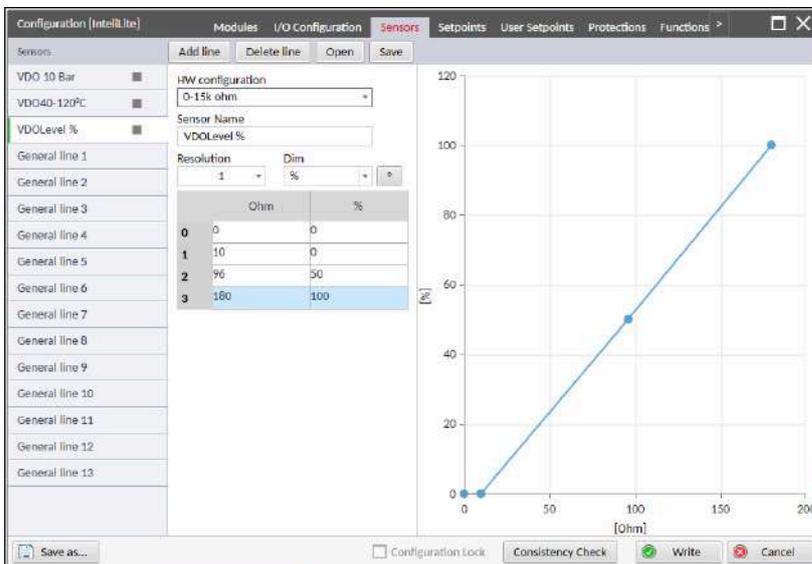
1. Vérification des unités et du format de puissance :
 - Sélectionnez l'onglet Configuration du contrôleur.
 - Choisissez Autres.
 - Sélectionnez Unités/Format de puissance.
 - Assurez-vous que l'option Unités est réglée sur « Métrique - 20 °C, 10,0 bar, 11,4 l/h » et que l'option Format de puissance est réglée sur « Standard 1 kW/kVA/kVAr 1 V ».

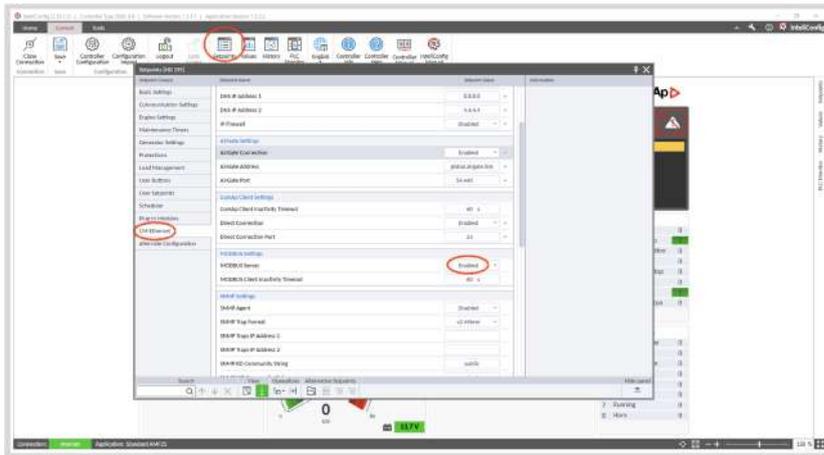


- Choisissez Capteurs
- Sélectionnez « VDO 10 Bar » et assurez-vous que la résolution est réglée sur « 0,1 » et que Dim est défini sur « Bar ».



- Sélectionnez ensuite « VDOLevel % » et assurez-vous que la résolution est réglée sur « 1 » et que Dim est défini sur « % ».





Configuration du dispositif GX

Une fois le dispositif GX et le contrôleur du groupe électrogène connectés au même réseau, le contrôleur apparaîtra automatiquement dans la liste des appareils. L'image ci-dessous montre un exemple de contrôleur de générateur DSE.

S'il ne s'affiche pas, vérifiez les paramètres Modbus du dispositif GX en accédant à Paramètres → Appareils Modbus TCP/UDP. Assurez-vous que la recherche automatique est activée (paramètre par défaut) ou recherchez-le manuellement ; il devrait être automatiquement détecté et apparaître dans le sous-menu Appareils découverts. Pour que le fonctionnement soit fiable, la recherche automatique doit rester activée. Le réseau est analysé toutes les dix minutes. Si l'adresse IP change, l'appareil sera à nouveau détecté. Cependant, il est recommandé d'attribuer une adresse IP statique pour éviter toute perte de communication inattendue.



18.7. Contrôleur CRE Technology

18.7.1. Introduction

Comment ça marche ?

Le dispositif GX communique avec le contrôleur CRE en lisant et en envoyant des données conformément à la spécification Modbus TCP du contrôleur, en utilisant la connectivité Ethernet du contrôleur CRE.

En utilisant les valeurs d'identification récupérées via Modbus, le dispositif GX détecte automatiquement la présence du contrôleur.

18.7.2. Configuration requise

- Dispositif GX avec VenusOS v3.50 ou version ultérieure
- Contrôleur CRE pris en charge avec micrologiciel v2.0 ou version ultérieure
- Équipement réseau Ethernet

18.7.3. Installation et configuration

Exigences préalables

Le contrôleur CRE permet de modifier les unités de pression et de température. Cependant, le dispositif GX s'attend à ce que la pression d'huile soit configurée en bar, et les températures en °C. Assurez-vous que ces unités sont correctement définies.

Configuration du dispositif GX

Une fois le dispositif GX et le contrôleur du groupe électrogène connectés au même réseau, le contrôleur apparaîtra automatiquement dans la liste des appareils. L'image ci-dessous montre un exemple de contrôleur de générateur DSE.

S'il ne s'affiche pas, vérifiez les paramètres Modbus du dispositif GX en accédant à Paramètres → Appareils Modbus TCP/UDP. Assurez-vous que la recherche automatique est activée (paramètre par défaut) ou recherchez-le manuellement ; il devrait être automatiquement détecté et apparaître dans le sous-menu Appareils découverts. Pour que le fonctionnement soit fiable, la recherche automatique doit rester activée. Le réseau est analysé toutes les dix minutes. Si l'adresse IP change, l'appareil sera à nouveau détecté. Cependant, il est recommandé d'attribuer une adresse IP statique pour éviter toute perte de communication inattendue.



18.8. Prise en charge des contrôleurs de groupe électrogène DSE - Deep Sea

18.8.1. Introduction

En intégrant un contrôleur de groupe électrogène Deep Sea Electronics (DSE) à un dispositif GX, il est possible de lire les données CA, la pression d'huile, la température du liquide de refroidissement, le niveau des réservoirs, le nombre de démarrages du moteur et d'autres données d'état. En outre, il prend en charge la signalisation numérique de démarrage/arrêt à partir du dispositif GX.

Comment ça marche ?

Le dispositif GX communique avec le contrôleur Deep Sea Electronics (DSE) en lisant et en envoyant des données via la spécification Modbus « GenComm » de DSE. Cette communication s'effectue soit via la connexion Ethernet du contrôleur DSE lui-même, soit, pour les contrôleurs sans interface Ethernet, via le dispositif de communication USB vers Ethernet DSE855 de Deep Sea Electronics ou une autre passerelle DSE compatible Ethernet qui prend en charge Modbus TCP.

En utilisant les valeurs d'identification obtenues via Modbus, le dispositif GX détecte automatiquement la présence du contrôleur.

18.8.2. Configuration requise

- Dispositif GX avec VenusOS v3.12 ou version ultérieure
- Contrôleur DSE pris en charge
- Pour les modèles offrant uniquement une connectivité USB, un DSE855 de Deep Sea Electronics (ou un périphérique similaire) est nécessaire.
- Équipement réseau Ethernet

Cas particulier : DSE 4520 MKII (Venus OS v3.50 ou version ultérieure)

Contrairement aux autres contrôleurs DSE pris en charge, le DSE 4520 MKII n'accepte pas les commandes via communication numérique. Un signal de commande filaire doit donc être utilisé via la fonction « Relais d'aide du groupe électrogène connecté ». Vous trouverez plus d'informations à la section suivante.

18.8.3. Installation et configuration

Configuration du dispositif GX

Une fois que le dispositif GX et le contrôleur du groupe électrogène sont connectés au même réseau, ce dernier apparaîtra automatiquement dans la liste des appareils.

S'il ne s'affiche pas, vérifiez les paramètres Modbus du dispositif GX en accédant à Paramètres → Appareils Modbus TCP/UDP. Assurez-vous que la recherche automatique est activée (paramètre par défaut) ou recherchez-le manuellement ; il devrait être automatiquement détecté et apparaître dans le sous-menu Appareils découverts. Pour que le fonctionnement soit fiable, la recherche automatique doit rester activée. Le réseau est analysé toutes les dix minutes. Si l'adresse IP change, l'appareil sera à nouveau détecté. Cependant, il est recommandé d'attribuer une adresse IP statique pour éviter toute perte de communication inattendue.



Relais d'aide du groupe électrogène connecté

À partir de VenusOS v3.50, une nouvelle fonctionnalité est disponible pour le relais 1 sur le dispositif GX : *Relais d'aide du groupe électrogène connecté*.

Cette fonction permet au relais 1 de fonctionner en parallèle avec les commandes numériques d'un DSE 4520 MKII connecté. Le relais 1 reste ouvert lorsque le groupe électrogène est arrêté et se ferme dès qu'une commande de démarrage est envoyée.

Cette fonction est utile pour

- Fournir une solution de secours filaire en cas de défaillance de la communication numérique.
- Les applications personnalisées, comme le contrôle d'une pompe à carburant externe ou le déclenchement d'un autre signal de commande.

Pour les instructions de câblage, voir [Signal de démarrage/arrêt commandé par relais \[143\]](#)



18.9. Contrôleur DEIF

18.9.1. Introduction

Comment ça marche ?

Le dispositif GX lit et envoie des données au contrôleur DEIF via la spécification Modbus du contrôleur, en utilisant la connexion Ethernet ou le port RS485 1 du contrôleur DEIF. En utilisant les valeurs d'identification récupérées via Modbus, le dispositif GX détecte automatiquement la présence du contrôleur.

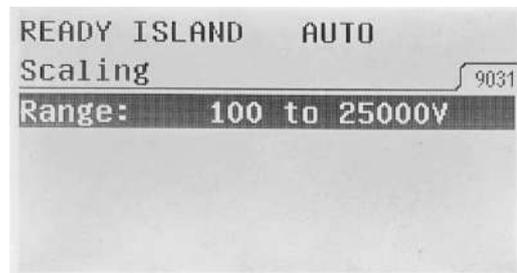
18.9.2. Configuration requise

- Dispositif GX avec Venus OS v3.50 ou version ultérieure
- Contrôleur DEIF AGC 150 pris en charge avec micrologiciel v1.19.0 (mai 2024) ou version ultérieure
- Pour une intégration via Ethernet : Équipement réseau Ethernet
- Pour une intégration via RS485 : [Interface Victron Energy RS485 vers USB](#) (référence ASS030572050 ou ASS030572018)

18.9.3. Installation et configuration

Réglage du paramètre de mise à l'échelle correct

Actuellement, seule la valeur par défaut du paramètre « Mise à l'échelle » du contrôleur est prise en charge (Canal 9030, valeur 100 à 25000 V). Avant la connexion, assurez-vous que ce paramètre est correct. Ce paramètre est disponible via l'affichage du contrôleur dans Paramètres → Paramètres de base → Configuration des mesures → Mise à l'échelle → Mise à l'échelle. Pour effectuer des modifications, saisissez le mot de passe maître (par défaut : 2002) et réglez la valeur sur la plage par défaut de 100 à 25000 V.



Pour une connexion Ethernet

Utilisez le port Ethernet du contrôleur DEIF pour le connecter au même réseau Ethernet que le dispositif GX.

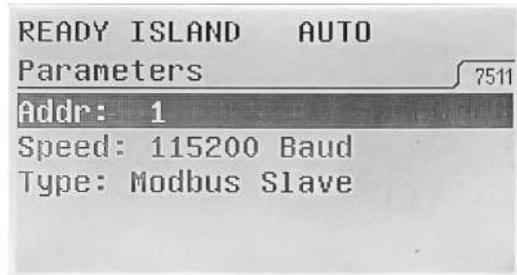
Pour une connexion RS485

Le contrôleur DEIF AGC 150 comporte deux ports RS485, le port 1 étant isolé galvaniquement. L'isolation galvanique permet d'éviter les boucles de masse, qui risquent d'endommager les appareils en raison de courants indésirables. Par conséquent, seul le port 1 doit être utilisé, comme expliqué dans le tableau.

Après avoir connecté le contrôleur au dispositif GX, utilisez l'écran du contrôleur et accédez à Paramètres → Communication → RS485 → RS485 1 → Paramètres, saisissez le mot de passe maître (par défaut « 2002 ») et réglez les paramètres comme suit :

- Adresse : 1
- Vitesse : **115200 bauds**
- Type : **Modbus esclave**

| DEIF AGC 150 | Interface Victron RS485 vers USB | Signal |
|--------------------|----------------------------------|--------------------------------------|
| 33 : Données + (A) | Orange | Données RS485 A+ |
| 34 : Données (GND) | Noir | Masse (GND) |
| 35 : Données - (B) | Jaune | Données RS485 B- |
| | Rouge | 5 VCC (non utilisé) |
| | Marron | Terminaison 1 – 120 Ω (non utilisée) |
| | Vert | Terminaison 2 – 120 Ω (non utilisée) |



Configuration du dispositif GX

Une fois le dispositif GX et le contrôleur du groupe électrogène connectés, le contrôleur apparaîtra automatiquement dans la liste des appareils.

Si vous utilisez la méthode Ethernet et qu'il ne s'affiche pas, vérifiez les paramètres Modbus sur le dispositif GX dans Paramètres → Appareils Modbus TCP/UDP, et assurez-vous que la recherche automatique est activée (paramètre par défaut) ou recherchez-le manuellement ; il devrait être automatiquement détecté et apparaître dans le sous-menu Appareils découverts. Pour que le fonctionnement soit fiable, la recherche automatique doit rester activée. Le réseau est analysé toutes les dix minutes. Si l'adresse IP change, l'appareil sera à nouveau détecté. Cependant, il est recommandé d'attribuer une adresse IP statique pour éviter toute perte de communication inattendue.



18.10. Assistance pour générateur Fischer Panda

18.10.1. Introduction

Le dispositif GX lit et envoie des données au générateur Fischer Panda via une connexion VE.Can, en utilisant le module Fischer Panda SAE J1939 (requis). Les générateurs CA et CC sont pris en charge.

18.10.2. Configuration requise

- Dispositif GX avec micrologiciel v2.07 ou version ultérieure
- Générateur Fischer Panda, xControl, iGenerator ou fpControl GC
- Module CAN Fischer Panda SAE J1939 (référence 0006107)
- Adaptateur Fischer Panda FP-Bus vers VE.Can (référence 0023441)
- En option : FP-CAN vers NMEA 2000 (réf. FP n° 0031409)

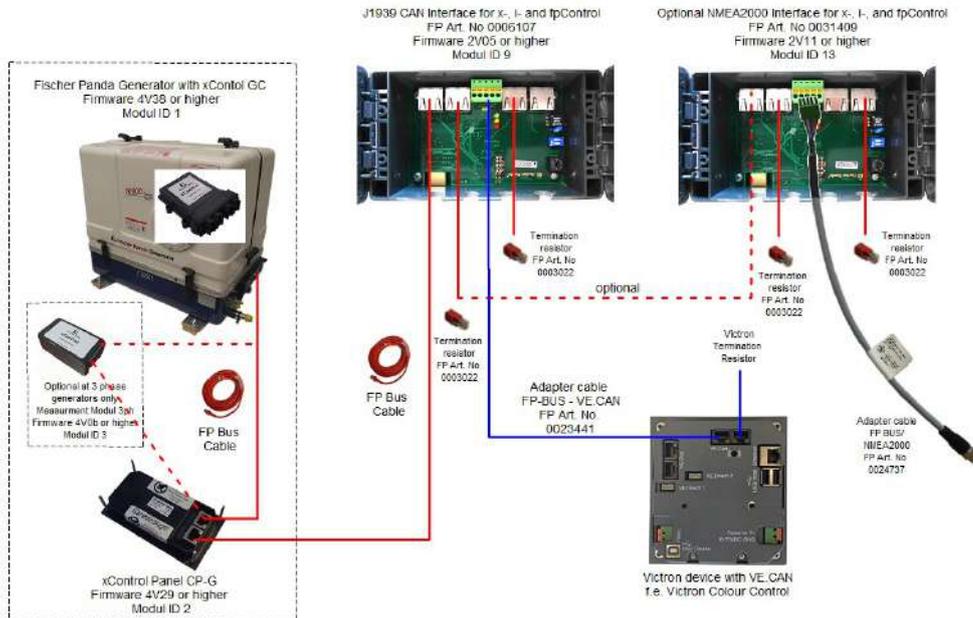
Exigences relatives au micrologiciel Fischer Panda :

- iControl (pour l'iGenerator) : v2.17 ou version ultérieure
- Panneau iControl : aucune exigence minimale
- xControl (pour les générateurs à vitesse constante) : 4V38 ou version ultérieure
- Panneau xControl : 4V29
- fpControl (pour les générateurs CA et CC): n'importe quelle version
- Panneau fpControl : 4V29 ou version ultérieure
- Module CAN Fischer Panda SAE J1939 : 2V05 ou version ultérieure
- Module triphasé Fischer Panda : 4V0b ou version ultérieure
- Interface NMEA 2000 Fischer Panda : 2V11 ou version ultérieure

18.10.3. Installation et configuration

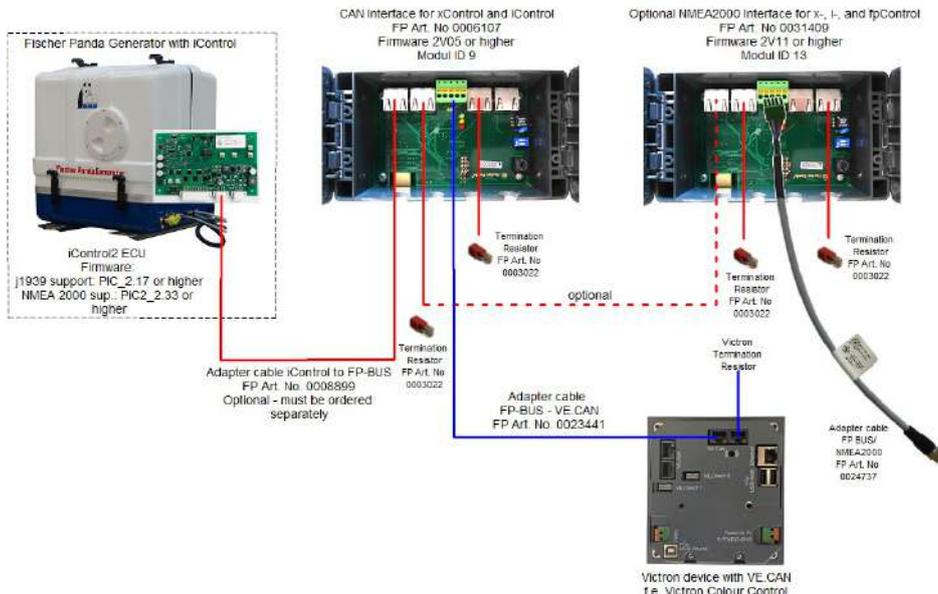
Connexion d'un générateur Fischer Panda xControl

Le schéma ci-dessous indique comment connecter un générateur Fischer Panda xControl.



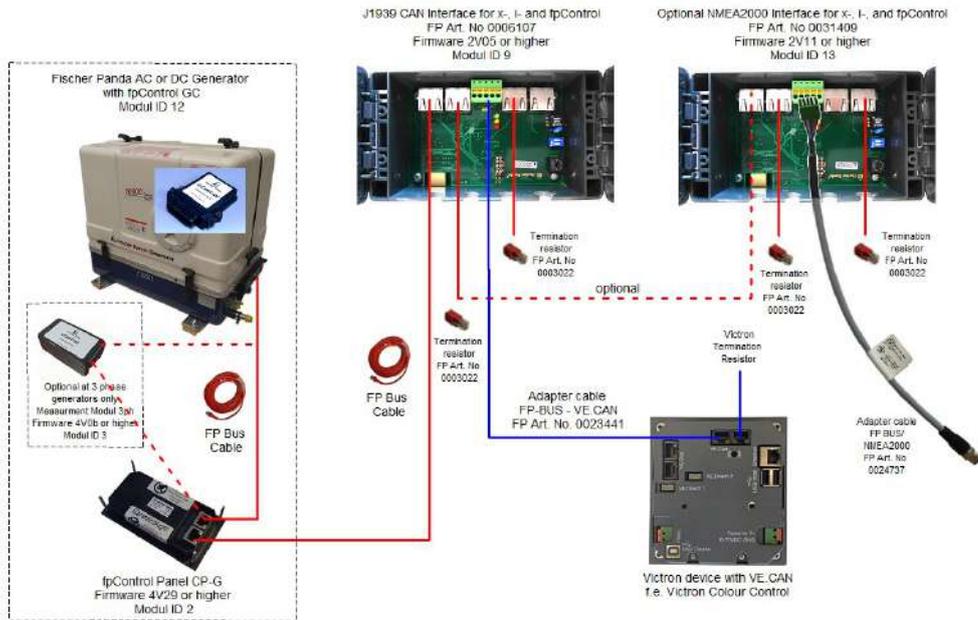
Connexion d'un générateur Fischer Panda iControl

Le schéma ci-dessous indique comment connecter un générateur Fischer Panda iControl.



Connexion d'un générateur Fischer Panda fpControl

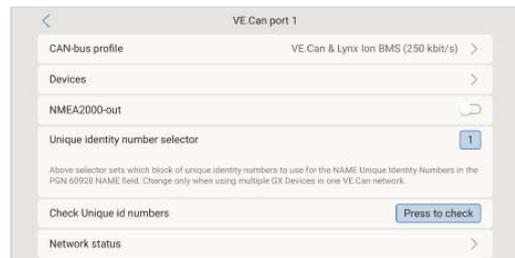
Le schéma ci-dessous montre comment connecter un générateur Fischer Panda fpControl.



18.10.4. Configuration et surveillance du dispositif GX

! Important : le fonctionnement du générateur n'est possible et autorisé que lorsque le xControl ou le panneau fpControl ou iControl est allumé.

Assurez-vous que le profil CAN-bus « VE.Can & Lynx Ion BMS (250 kbit/s) » est sélectionné dans Paramètres → Services. Il s'agit du profil par défaut et il prend en charge NMEA 2000.

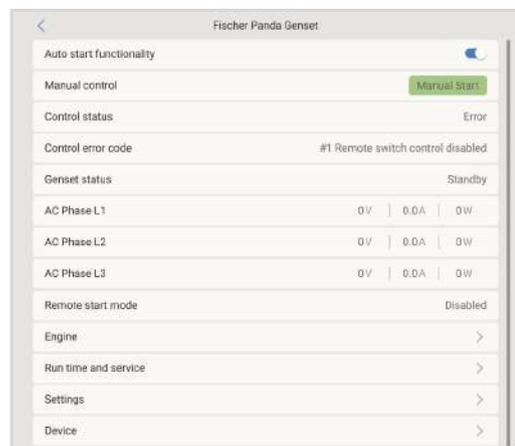


Lorsque tout le câblage est terminé et que la configuration a été correctement effectuée, le Fischer Panda apparaît dans la liste des appareils :



Si vous accédez à l'appareil Fischer Panda dans le menu, vous verrez apparaître une page comme celle-ci :

Vous remarquerez qu'elle comporte un interrupteur marche/arrêt et qu'elle affiche des informations sur l'état de l'appareil, ainsi que les principaux paramètres CA : tension, courant et puissance.



La température du moteur, le régime et d'autres informations sont disponibles dans le sous-menu Moteur.



| Engine | |
|-------------------------|---------|
| Speed | 0 RPM |
| Load | 0% |
| Coolant temperature | 66 °C |
| Exhaust temperature | 77 °C |
| Winding temperature | 78 °C |
| Starter battery voltage | 12.90 V |

18.10.5. Maintenance

Avant toute intervention sur le générateur, arrêtez-le à l'aide du panneau de commande Fischer Panda. Cela désactivera la fonction de démarrage automatique, empêchant le générateur d'être démarré à distance, par exemple par un Cerbo GX.

Une fois la maintenance terminée, réactivez la fonction de démarrage automatique via le panneau de contrôle Fischer Panda dans le menu Générateur → Démarrage automatique → Activer/désactiver.

18.11. Générateur CC Hatz fiPMG

18.11.1. Introduction

Comment ça marche ?

Le générateur CC Hatz fiPMG est un générateur à aimant permanent (PMG) intégré au volant d'inertie, qui s'ajuste aux niveaux de charge variables grâce à une vitesse variable. Il est alimenté par un moteur diesel Hatz E1 avec injection contrôlée électroniquement.

L'alimentation électrique fournit des tensions de sortie ajustables pour des systèmes 28 V ou 56 V et permet la communication entre l'alimentation, l'unité de contrôle du moteur et le dispositif GX Victron, selon la norme SAE J1939.

Le double convertisseur CAN possède deux ports CAN séparés :

- Port CAN 1 : gère la communication entre l'alimentation (convertisseur) et l'unité de contrôle du moteur.
- Port CAN 2 : gère la communication entre l'alimentation et le dispositif GX.

Pour plus de détails, rendez-vous sur www.hatz.com, où vous pourrez accéder à tous les schémas électriques et à d'autres informations spécifiques à l'unité.

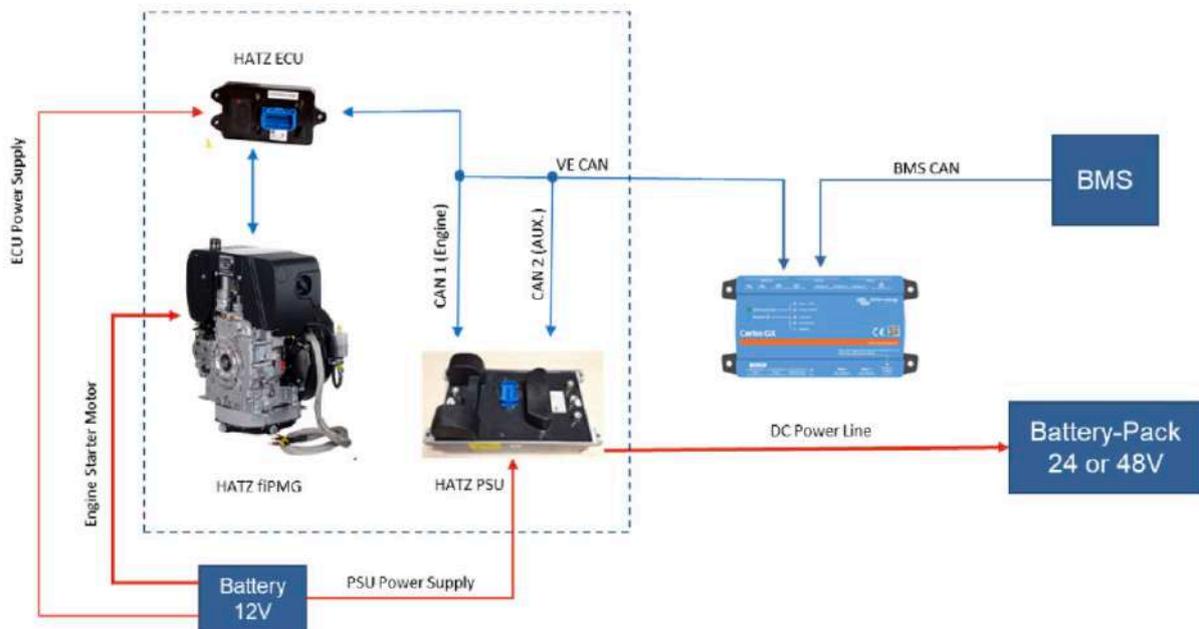
18.11.2. Configuration requise

- Dispositif GX avec micrologiciel Venus OS v3.50 ou version ultérieure
- Générateur Hatz fiPMG avec double alimentation CAN (convertisseur) pour une sortie CC en 28 V ou 56 V
- Câble VE-CAN vers HATZ-CAN (disponible à l'achat auprès de HATZ)

18.11.3. Installation et configuration

Connexion d'un générateur Hatz fiPMG

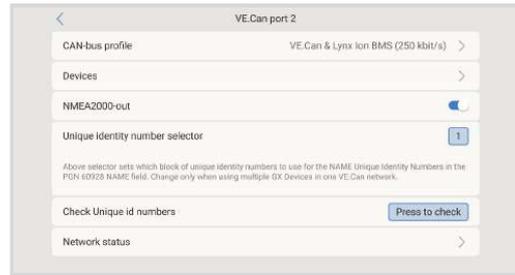
Le schéma ci-dessous montre comment connecter le générateur CC Hatz fiPMG au dispositif GX.



Configuration du dispositif GX

Assurez-vous que le profil CAN-bus « VE.Can & Lynx Ion BMS (250 kbit/s) » est sélectionné dans Paramètres → Services. Il s'agit du profil par défaut et il prend en charge NMEA 2000.

Une fois le dispositif GX et le contrôleur du groupe électrogène connectés, le contrôleur apparaîtra automatiquement dans la liste des appareils.



18.11.4. Maintenance

Pour les instructions de maintenance, consultez le manuel Hatz fiPMG.

18.11.5. Dépannage

- Liste des codes d'erreur de l'alimentation : Consultez www.hatz.com (protocole CAN série E)
- Liste des codes d'erreur de l'unité de contrôle du moteur : Consultez www.hatz.com (codes de diagnostic de panne série E)

18.12. État du générateur et amélioration du suivi des heures de fonctionnement via une entrée numérique

Pour un suivi précis de l'état du moteur et des heures de fonctionnement cumulées sur le dispositif GX, un fil de signal à contact sec supplémentaire peut être utilisé.

Deux options de câblage courantes existent :

- Utilisation d'une sortie sans potentiel sur le contrôleur du groupe électrogène (si pris en charge) pour signaler l'état du moteur.
- Utilisation d'un relais auxiliaire CA sur la ligne CA du générateur, qui ferme un contact sans potentiel dès que le groupe électrogène commence à fournir de l'énergie.

Pour activer cette fonctionnalité, accédez à Paramètres → E/S → Entrées numériques et réglez l'entrée concernée sur « Générateur ».



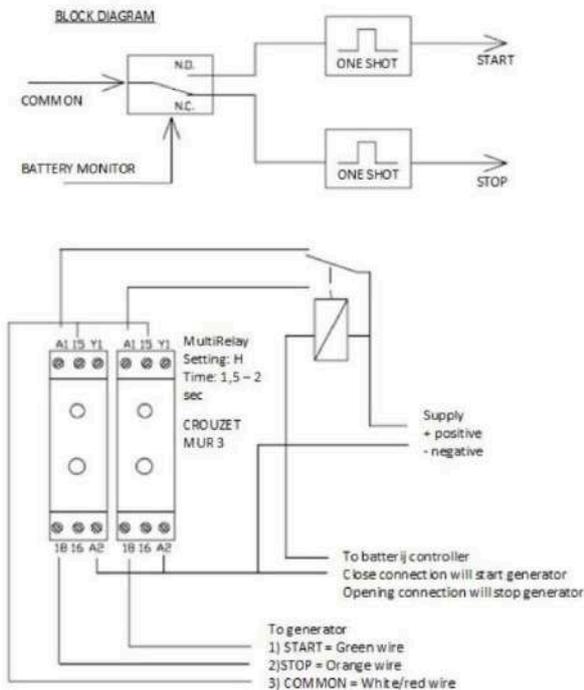
Une fois configurée, l'état du générateur sera visible dans la liste des appareils, et le temps total de fonctionnement sera déterminé en fonction de l'état de cette entrée numérique.

18.13. Câblage d'un générateur avec une interface à trois fils

Pour démarrer un générateur équipé d'une interface à trois fils, le contact ouvert/fermé doit être converti en impulsions de démarrage et d'arrêt distinctes. Une solution basée sur des relais temporisés standard permet d'obtenir ce résultat en :

- Générant une impulsion de démarrage lorsque le contact se ferme.
- Générant une impulsion d'arrêt lorsque le contact s'ouvre.

Important : Cette méthode doit uniquement être utilisée avec des générateurs dotés d'un panneau de contrôle intégré. Le panneau doit gérer l'arrêt automatique en cas de faible pression d'huile ou d'autres défaillances. **Ne connectez jamais directement ces signaux au démarreur ou à l'électrovanne de carburant.**



19. Rétablissement des paramètres d'usine par défaut et réinstallation de Venus OS.

19.1. Procédure de réinitialisation des paramètres d'usine

Une réinitialisation d'usine sur un dispositif GX s'effectue en insérant une clé USB ou une carte SD contenant un fichier de réinitialisation spécifique. Aucun bouton ni écran n'est nécessaire.

Pour effectuer cette réinitialisation, la version micrologicielle 2.12 ou supérieure est nécessaire.

Comment réinitialiser les paramètres d'usine

1. Téléchargez le fichier [venus-data-90-reset-all.tgz](#).
2. Copiez le fichier (tel quel, ne le décompressez pas et ne le renommez pas) sur une clé USB ou une carte SD vierge formatée en FAT32.
 - Pour les appareils exécutant les versions de micrologiciel v2.12 à v3.10, un seul fichier peut être exécuté. Vous pouvez :
 - Mettre à jour vers une version plus récente du micrologiciel, ou
 - Renommer le fichier en `venus-data.tgz` avant de le copier.
3. Démarrez l'appareil avec la clé USB/carte SD insérée dans ce dernier, et attendez jusqu'à ce que le dispositif GX ait complètement démarré.
4. Retirez la clé USB/carte SD du dispositif GX.
5. Éteignez, puis rallumez l'appareil ou, si la fonction est disponible, utilisez la fonction Redémarrage dans le menu Paramètres → Général.

Une fois redémarré, tous les paramètres seront réinitialisés aux valeurs d'usine.

Quand effectuer une réinitialisation d'usine

Raisons typiques :

- L'appareil est verrouillé à cause d'un mot de passe de console à distance oublié sur un modèle sans écran.
- L'utilisateur souhaite repartir de zéro, même sans problème spécifique.
- L'appareil a été utilisé dans un environnement de test, et les données résiduelles (ex. : convertisseurs CA PV détectés) doivent être effacées.
- Le dispositif GX se comporte de manière inattendue ; une réinitialisation permet d'exclure une mauvaise configuration.
- La partition de données est pleine (souvent à cause de modifications manuelles).
- Un bogue rare, souvent présent dans les versions bêta, peut nécessiter une réinitialisation.

Après la réinitialisation

- Les authentifiants d'accès WiFi précédemment sauvegardés seront réinitialisés. Pour les appareils ne disposant pas d'une interface physique et utilisant une connexion WiFi, pensez à prendre en compte comment vous y accédez à nouveau pour la reconfiguration.
- Une réinitialisation d'usine peut nécessiter la réinitialisation du jeton d'autorisation VRM. Une fois la réinitialisation terminée, ouvrez le site dans le portail VRM. Si nécessaire, une notification s'affichera avec des instructions.
- Une réinitialisation d'usine n'affecte pas l'identifiant du site VRM ni les données stockées. Pour effacer l'historique avant de vendre ou de réinstaller le dispositif sur un autre système, accédez à Paramètres du site → Général → Supprimer cette installation dans le portail VRM.

19.2. Réinstallation de Venus OS

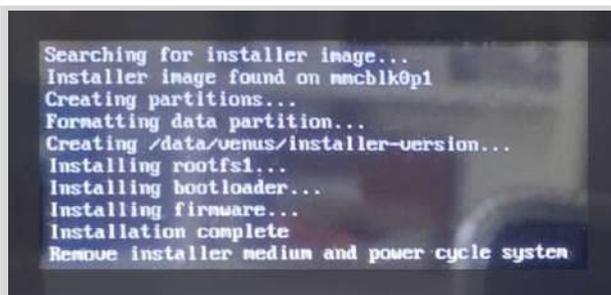
À utiliser lorsque la procédure décrite à la section [Procédure de réinitialisation des paramètres d'usine \[171\]](#) ne fonctionne pas.

AVERTISSEMENT :

- avant d'exécuter cette procédure, essayez d'abord la procédure standard de réinitialisation d'usine décrite dans la section précédente.
- N'exécutez cette procédure qu'en dernier recours : pour réparer un appareil inopérant. Un appareil qui démarre correctement mais dont certaines fonctions se comportent de manière étrange ne bénéficiera pas de l'exécution de cette procédure.
- Cette procédure effacera toutes les données de la partition de données, c'est-à-dire tous les paramètres, etc.
- Contrairement aux instructions courantes de rétablissement des paramètres d'usine, cette procédure peut fonctionner sur un appareil qui ne démarre pas correctement.
- Lorsqu'elle est exécutée sur un Cerbo GX avant HQ2026, le point d'accès WiFi et d'autres fonctions (non cruciales) ne fonctionneront plus car certaines données installées en usine seront manquantes. À partir de HQ2026, ces données sont stockées dans un endroit plus sûr (mémoire EEPROM au lieu de la partition de données).
- Sur le portail VRM, vous devrez réinitialiser le jeton de l'appareil. Le portail n'acceptera aucune nouvelle donnée tant que cette opération n'aura pas été effectuée.
- Assurez-vous d'avoir le manuel approprié pour votre dispositif GX, car les procédures peuvent varier légèrement en fonction du modèle GX.

PROCÉDURE :

1. Téléchargez l'image d'installation ici : <https://updates.victronenergy.com/feeds/venus/release/images/einstein/> (venus-install-sdcard-einstein-*.img.zip)
2. Flashez l'image sur une carte microSD à l'aide de l'application Balena Etcher (<https://etcher.balena.io/>). L'application Etcher décompressera automatiquement l'archive.
3. Insérez la carte microSD dans l'appareil Cerbo GX.
4. Allumez l'appareil.
5. Attendez que le processus d'installation se termine. Si vous êtes connecté à un GX Touch, il vous sera demandé de retirer le support d'installation (carte microSD), puis d'éteindre et de rallumer le système. Si vous n'êtes pas connecté à un GX Touch, attendez 2 minutes que le processus d'installation se termine.



6. Retirez la carte microSD et éteignez, puis rallumez l'appareil.

20. Dépannage

20.1. Codes d'erreur

Des erreurs de différentes origines

Le dispositif GX peut afficher ses propres codes d'erreur ainsi que ceux des appareils connectés. Pour les codes propres à chaque appareil, reportez-vous à :

- Convertisseurs/chargeurs Multi et Quattro : [Codes d'erreur VE.Bus](#)
- Chargeurs solaires MPPT : [Codes d'erreur du chargeur solaire MPPT](#)

Erreur GX #42 : mémoire altérée

La mémoire flash interne est corrompue Cette partition stocke les paramètres, numéros de série et identifiants WiFi. Cette partition stocke les paramètres, numéros de série et identifiants WiFi.

- Solution : l'appareil doit être renvoyé pour réparation ou remplacement. Ce problème ne peut pas être corrigé par le micrologiciel ni sur site.

Erreur GX #47- un problème de la partition de données

La mémoire interne est probablement endommagée, ce qui entraîne la perte de la configuration de l'appareil.

- Solution : contactez votre revendeur ou installateur. Voir notre page d'[assistance Victron Energy](#).

Erreur GX #48 : DVCC avec micrologiciel incompatible

DVCC est activé, mais tous les composants du système n'exécutent pas un micrologiciel compatible.

- Solution : reportez-vous au [chapitre DVCC \[84\]](#) de ce manuel pour connaître les exigences du micrologiciel.

• Note pour les systèmes avec batteries Pylontech et BMZ :

Depuis Venus OS v2.80, DVCC est imposé pour les batteries Pylontech et BMZ. Les systèmes plus anciens peuvent afficher cette erreur.

Solution :

- Désactivez les mises à jour automatiques : Paramètres → Micrologiciel → Mises à jour en ligne.
 - Revenez à la version v2.73 (voir [Installation d'une version spécifique du micrologiciel à partir d'une carte SD/clé USB \[78\]](#)).
 - Ensuite, envisagez de faire appel à un installateur pour mettre à jour tous les appareils avec le dernier micrologiciel.
- **Remarque pour les systèmes équipés de batteries BYD, MG Energy Systems et Victron Lynx Ion :**
- Depuis Venus OS v2.40, DVCC est activé automatiquement pour les types de BMS pris en charge. Les systèmes plus anciens peuvent ne pas disposer des composants nécessaires pour cela.

Solution :

- Désactivez les mises à jour automatiques : Paramètres → Micrologiciel → Mises à jour en ligne.
- Revenez à la version v2.33. Pour revenir à une version antérieure du micrologiciel (voir [Installation d'une version spécifique du micrologiciel à partir d'une carte SD/clé USB \[78\]](#)).
- Vérifiez que DVCC est à nouveau désactivé.

Consultez votre installateur pour vérifier si le système utilise une commande à deux fils, une ancienne alternative à DVCC.

Si aucun fil de charge/décharge ne relie le BMS, les convertisseurs/chargeurs et les contrôleurs de charge, DVCC est nécessaire pour les batteries mentionnées ci-dessus. Cela nécessite également des versions minimales de micrologiciel sur les appareils connectés.

Erreur GX #49 - Compteur réseau introuvable

Dans une configuration ESS avec un compteur réseau externe sélectionné, aucun compteur n'a été détecté.

Solution : vérifiez le câblage et la configuration du système.

Erreur GX #51 - Le micrologiciel mk3 doit être mis à jour

Mettez à jour le contrôleur MK3 intégré dans le dispositif GX pour activer les fonctions récentes comme le démarrage/arrêt du générateur et le préchauffage/refroidissement automatique.

Pour mettre à jour :

- Accédez à Liste des appareils → MultiPlus/Quattro/EasySolar.
- Une notification indiquant qu'une nouvelle version de MK3 est disponible s'affichera. Appuyez sur la notification et lancez la mise à jour.

D'après nos données, il existe un faible risque (~5 %) que la mise à jour redémarre brièvement le système, provoquant l'arrêt et le redémarrage du convertisseur/chargeur.

Si aucune invitation à mettre à jour n'apparaît, cela signifie que le système est déjà à jour. Cette mise à jour manuelle est nécessaire une seule fois. Elle est conçue pour être lancée par l'utilisateur en raison du risque léger de redémarrage. Les futures mises à jour s'installeront automatiquement sans provoquer de redémarrage.

Erreur GX #60 – Impossible de se connecter au dispositif GX

Cette erreur se produit lorsque l'application Marine MFD ne parvient pas à établir une connexion avec le dispositif GX.

- Pour résoudre ce problème, redémarrez le dispositif GX et/ou le MFD.

20.2. Questions fréquentes

20.2.1. Q1 : Je ne parviens pas à allumer ou éteindre mon système Multi/Quattro

Pour résoudre le problème, vous devez identifier le mode de connexion du système, puis suivre les instructions ci-dessous. Il existe deux façons de connecter un système Multi/Quattro à un Cerbo GX. Dans la plupart des systèmes, ils sont connectés directement au port VE.Bus à l'arrière du Cerbo GX. Dans certains systèmes, ils peuvent aussi être connectés Cerbo GX avec une [interface VE.Bus à VE.Can](#).

Marche à suivre si le système est connecté au port VE.Bus du Cerbo GX

1. Mettez à jour le Cerbo GX vers la dernière version disponible.
Voir nos articles de blog : <https://www.victronenergy.com/blog/category/firmware-software/>.
2. Avez-vous un tableau de commande Digital Multi Control ou un BMS VE.Bus dans votre système ? Dans ce cas, il est normal que la fonction marche/arrêt soit désactivée.
Voir également les remarques relatives à VE.Bus dans le [manuel](#) du Cerbo GX.
3. Si un tableau de commande Digital Multi Control ou un BMS VE.Bus a déjà été connecté à votre système, le Cerbo GX s'en souviendra. Et même après le retrait de ces accessoires, l'interrupteur de marche/arrêt restera désactivé. Pour effacer la mémoire, exécutez une redétection du système dans le menu de la console à distance de votre Multi ou Quattro.
Pour plus de détails, voir la section [Menu avancé](#).
4. Pour les systèmes parallèles ou triphasés composés de plus de 5 unités : en fonction de la température et d'autres circonstances, il se peut que le système ne puisse être rallumé après qu'il ait été éteint avec le Cerbo GX. Pour résoudre ce problème, vous devrez débrancher le câble VE.Bus à l'arrière du Cerbo GX et le rebrancher après avoir démarré le système VE.Bus. La véritable solution consiste à installer le dongle « Cerbo GX pour les grands systèmes VE.Bus », référence BPP900300100. Pour plus de détails, lisez ses [instructions de raccordement](#).

Marche à suivre si le système est connecté au Cerbo GX par VE.Can.

1. Mettez à jour le Cerbo GX à la dernière version disponible. Consultez nos articles de blog dans la catégorie Micrologiciel.
2. Installez la dernière version de l'interface VE.Bus vers VE.Can. La méthode la plus simple pour ce faire est d'utiliser la fonction de Mise à jour du micrologiciel à distance, car vous n'aurez pas besoin de matériel spécial (CANUSB).
3. Le système comporte-t-il un Tableau de commande numérique Multi Control ou un BMS VE.Bus ? Si c'est le cas, il est normal que la fonction on/off soit désactivée. Voir également les remarques relatives à VE.Bus dans le manuel du Cerbo GX.
4. Si un Tableau de commande numérique Multi Control ou BMS VE.Bus a déjà été connecté à votre système, mais n'est plus connecté actuellement, l'interface Canbus s'en souvient. L'interrupteur marche/arrêt restera donc désactivé, même après le retrait de ces accessoires. Vous ne pouvez malheureusement pas effacer cette mémoire vous-même. Contactez-nous pour obtenir de l'aide.

20.2.2. Q2 : Ai-je besoin d'un BMV pour voir l'état de charge de la batterie ?

Cela dépend. Pour plus de détails, voir le chapitre [État de charge de la batterie \(SoC\)](#).

20.2.3. Q3 : Je n'ai pas de connexion à Internet. où puis-je insérer une carte SIM ?

Les dispositifs GX ne disposent pas de modem 3G/4G intégré et n'ont donc pas de logement pour carte SIM.

Pour une connexion Internet via les données mobiles, utilisez un routeur mobile avec ports Ethernet. Ce routeur gèrera la carte SIM et fournira une connexion réseau au GX via Ethernet.

20.2.4. Q4 : Puis-je connecter à la fois un dispositif GX et un VGR2/VER à un Multi/Convertisseur/Quattro ?

Non, ce n'est pas possible.

Au lieu de cette combinaison, nous recommandons d'utiliser un dispositif GX avec un GX LTE 4G ou un routeur mobile. Reportez-vous à [Connectivité Internet \[51\]](#) pour plus d'informations.

20.2.5. Q5 : Puis-je connecter plusieurs Cerbo GX à un Multi/Convertisseur/Quattro ?

Non.

20.2.6. Q6 : Les mesures de l'intensité (ampères) ou de la puissance indiquées sur mon appareil sont incorrectes. Cerbo GX

Voici quelques exemples :

- Je sais qu'une charge tire 40 W du Multi, mais le Cerbo GX montre 10 W ou même 0 W.
- Je vois que le Multi fournit 2 000 W à une charge, en mode convertisseur, mais à partir de la batterie, la charge ne tire que 1 850 W. D'où proviennent ces 150 W supplémentaires ?

La réponse générale est la suivante : les Multi et Quattro ne sont pas des instruments de mesure, ce sont des convertisseurs/chargeurs, et les mesures qu'ils indiquent sont parfois approximatives.

L'inexactitude des mesures peut en fait avoir plusieurs causes :

1. Une partie de l'énergie que le convertisseur puise d'une batterie est perdue dans le convertisseur et convertie en chaleur : ce sont les pertes d'efficacité.
2. Le Multi ne mesure pas vraiment la puissance tirée de la batterie. Il mesure le courant à la sortie du convertisseur, puis en déduit une supposition de la puissance tirée de la batterie.
3. Watts vs VA : en fonction de la version du micrologiciel du Multi/Quattro et de celui du Cerbo GX, vous avez soit une mesure en VA (le produit de la tension CA par le courant CA), soit une mesure en watts. Pour voir la mesure en watts sur le Cerbo GX, mettez à jour votre Cerbo GX en installant la dernière version du micrologiciel (v1.21 ou version plus récente). Vérifiez aussi que la version du micrologiciel de votre Multi prend en charge les mesures en watts. Les versions minimales sont xxxx154, xxxx205 et xxxx300.
4. Les Multi/Quattro connectés au Cerbo GX par une interface VE.Bus à VE.Can indiqueront toujours la mesure en VA, et pas (encore) en watts.
5. Si un assistant de capteur de courant est chargé dans un Multi/Quattro et qu'aucun capteur n'est connecté, il renverra des valeurs de puissance en kWh incorrectes.
6. Si un assistant de capteur de courant est chargé dans un Multi/Quattro, vérifiez que la position est correctement réglée et que l'échelle correspond aux commutateurs DIP du capteur lui-même.
7. Un assistant de capteur de courant indique les mesures en VA et pas en watts.

Conseils pour éviter les problèmes de mesure

1. Pendant que VEConfigure ou VictronConnect est connecté via une interface MK3, les deux programmes envoient périodiquement une commande qui bloque la communication vers le dispositif GX. Pendant ce temps, il ne peut lire aucune donnée, y compris les mesures, depuis le Multi ou le Quattro. Une fois VEConfigure ou VictronConnect fermé, la communication entre le dispositif GX et le Multi/Quattro est rétablie.
2. VE.Bus n'est pas un système 100 % plug and play : si vous déconnectez le Cerbo GX d'un Multi puis le reconnectez très rapidement à un autre, des valeurs erronées peuvent apparaître. Pour éviter ce problème, activez l'option « redétecter le système » dans le menu Multi/Quattro du Cerbo GX.

20.2.7. Q7 : Une entrée de menu nommée « Multi » est affichée à la place du nom du produit VE.Bus.

Un système VE.Bus peut être complètement désactivé, y compris sa communication. Si vous éteignez un système VE.Bus, puis réinitialisez le Cerbo GX, le Cerbo GX ne peut pas obtenir le nom détaillé du produit et affiche « Multi » à la place.

Pour obtenir à nouveau le nom correct, accédez au menu Multi sur le Cerbo GX et réglez le commutateur dans le menu sur Activé. Ou, si le système comporte un Tableau de commande numérique Multi Control, réglez le commutateur physique sur Activé. Notez qu'en présence d'un contrôleur de batterie BMS, la procédure ci-dessus ne fonctionne que dans la plage de tensions de fonctionnement de la batterie.

20.2.8. Q8 : Une entrée « Multi » est affichée dans le menu alors qu'aucun convertisseur, Multi ou Quattro n'est connecté.

Si vous avez déjà connecté un BMS VE.Bus ou un tableau de commande Digital Multi Control (DMC) au Cerbo GX, celui-ci s'en souviendra jusqu'à ce que vous activiez la fonction « Redétecter le système » à partir du menu du Cerbo GX. Après une minute, redémarrez le Cerbo GX : Paramètres → Général → Redémarrer.

20.2.9. Q9 : Lorsque je saisis l'adresse IP du Cerbo GX dans mon navigateur, je vois une page web mentionnant Hiawatha ?

Nous avons l'intention de lancer un site Internet sur lequel vous pourrez modifier les paramètres et voir l'état actuel. Si tout fonctionne comme nous le souhaitons, nous pourrions proposer une version entièrement fonctionnelle du portail VRM en ligne qui fonctionnerait localement sur le Cerbo GX. Ainsi, les utilisateurs sans connexion Internet ou avec une connexion intermittente pourraient bénéficier des mêmes caractéristiques et fonctionnalités.

20.2.10. Q10 : J'ai plusieurs chargeurs solaires MPPT 150/70 fonctionnant en parallèle. Auquel de mes chargeurs l'état du relais affiché dans le Cerbo GX menu correspondra-t-il ?

À un de ces chargeurs au hasard.

20.2.11. Q11 : Combien de temps faut-il normalement pour effectuer la mise à jour automatique ?

La taille des fichiers à importer est généralement de 90 Mo. Après le téléchargement, l'installation des fichiers peut prendre jusqu'à cinq minutes.

20.2.12. Q12 : J'ai un VGR avec rallonge IO, comment faire pour le remplacer par un Cerbo GX ?

Il n'est pas encore possible de remplacer la fonctionnalité de la rallonge IO.

20.2.13. Q13 : Puis-je utiliser Remote VEConfigure, comme je le faisais avec le VGR2 ?

Oui. Consultez le [manuel de VE Power Setup](#).

20.2.14. Q14 : Le Blue Power Panel peut être alimenté par le réseau VE.Net. Puis-je faire de même avec un Cerbo GX ?

Non, un Cerbo GX doit toujours être alimenté directement.

20.2.15. Q15 : Quel protocole de communication le Cerbo GX utilise-t-il (ports TCP et UDP) ?

Principes fondamentaux :

- Le Cerbo GX nécessite une adresse IP valide, un serveur DNS et une passerelle (par défaut via DHCP, configuration manuelle possible).
- DNS : port 53 UDP/TCP.
- NTP (synchronisation horaire) : port UDP 123 (utilise le pool de serveurs ntp.org).

Portail VRM :

- En mode « VRM lecture seule » et en mode « VRM complet », les données sont transmises au portail VRM via des requêtes HTTPS POST et GET à l'adresse <https://ccgxlogging.victronenergy.com> sur le port 443. Il existe une option dans le menu pour utiliser HTTP à la place, sur le port 80. Notez que dans ce cas, les données sensibles telles que les clés d'accès associées (requis pour le mode « VRM complet ») seront toujours envoyées via HTTPS/443.

De plus, en mode « complet » :

- des connexions sortantes MQTT-over-TLS sont établies vers mqtt-rpc.victronenergy.com et mqtt{0 à 127}.victronenergy.com, sur le port 443.
- Une connexion SSH sortante est également établie vers supporthosts.victronenergy.com. L'enregistrement DNS de supporthosts.victronenergy.com est résolu en plusieurs adresses IP, et utilise la géolocalisation pour pointer vers le serveur le plus proche. Cette connexion SSH sortante essaie plusieurs ports : 22, 80 ou 443. Le premier qui fonctionne est utilisé. En cas de perte de connexion, tous les ports sont réessayés. Davantage de renseignements concernant la fonction Assistance à distance se trouvent dans le prochain article de la FAQ.

En mode « lecture seule » :

- la connexion SSH sortante mentionnée ci-dessus est également active, mais seulement si l'option « assistance à distance » est activée. Davantage de renseignements concernant la fonction Assistance à distance se trouvent dans le prochain article de la FAQ.

Aucune redirection de port ni autre configuration particulière du routeur Internet n'est nécessaire pour utiliser ces fonctions.

Pour plus d'informations sur le dépannage de la console à distance sur VRM, consultez : [Console à distance sur VRM : dépannage \[100\]](#).

Mises à jour du micrologiciel :

- Le Cerbo GX se connecte à <https://updates.victronenergy.com/> sur le port 443.

MQTT sur LAN :

- Lorsque cette option est activée, une instance locale du courtier MQTT est lancée. En fonction du « profil de sécurité » sélectionné, elle acceptera des connexions TCP sur le port 8883 (SSL), et aussi sur le port 1883 (texte en clair) lorsque les profils de sécurité « faible » ou « non sécurisé » sont utilisés.

Console à distance sur le réseau local :

- Les dispositifs GX qui ne peuvent pas être configurés physiquement possèdent une console web disponible via HTTPS, sur le port 443. Lorsque le profil de sécurité est réglé sur « faible » ou « non sécurisé », la console est également accessible sur le port 80, sans chiffrement.

Modbus TCP :

- Lorsqu'il est activé, le serveur Modbus-TCP écoute le port commun désigné pour le Modbus TCP, soit le 502.

Accès racine SSH :

- Port 22 – Consultez la [documentation relative à l'accès racine de Venus OS](#).
- Il s'agit d'une fonction de développeurs logiciels.

20.2.16. Q16 : À quelle fonctionnalité correspond l'assistance à distance dans le menu Général ?

L'activation de l'assistance à distance permet aux ingénieurs Victron d'accéder au dispositif pour effectuer des diagnostics et des dépannages via un tunnel SSH inversé, maintenu lorsque le mode VRM du dispositif GX est réglé sur « complet ». Si le mode VRM n'est pas réglé sur « complet », le tunnel est établi spécifiquement pour l'assistance à distance.

La connexion utilise les ports 80, 22 ou 443 vers supporthosts.victronenergy.com et fonctionne derrière la plupart des pare-feu. L'assistance à distance est désactivée par défaut.

20.2.17. Q17 : Dans la liste, je ne vois pas d'assistance pour les produits VE.Net. Sera-t-elle disponible à l'avenir.

Non.

20.2.18. Q18 : Quel volume de données le Cerbo GX utilise-t-il ?

La consommation de données varie fortement selon le nombre de produits connectés, le comportement du système, l'intervalle d'enregistrement, le mode d'accès VRM, et les fonctionnalités telles que l'assistance à distance ou la recherche de mises à jour.

Si vous disposez d'un forfait de données limité, surveillez l'utilisation lors du fonctionnement normal. La plupart des routeurs offrent des compteurs de trafic intégrés ; des outils avancés comme Wireshark permettent un suivi détaillé.

20.2.19. Q19 : Combien de capteurs de courant alternatif puis-je connecter dans un même système VE.Bus ?

Le maximum actuel est de 9 capteurs (depuis Cerbo GX v1.31). Notez que chacun des capteurs doit être configuré séparément avec un assistant dans le Multi ou Quattro auquel il est raccordé.

20.2.20. Q20 : Problèmes avec le Multi qui ne démarre pas lorsque le Cerbo GX est connecté / Attention lors de l'alimentation du Cerbo GX avec la borne de sortie CA d'un convertisseur, Multi ou Quattro VE.Bus.

Assurez-vous que le dispositif GX et le MultiPlus fonctionnent tous deux avec la dernière version du micrologiciel.

Si le dispositif GX est alimenté via un adaptateur secteur connecté à la sortie CA d'un convertisseur VE.Bus, Multi ou Quattro, un blocage peut survenir après l'arrêt du dispositif VE.Bus, par exemple lors d'un démarrage à froid ou d'un défaut. Dans cet état,

le produit VE.Bus ne démarrera pas tant que le dispositif GX ne sera pas alimenté, mais le dispositif GX ne pourra pas démarrer sans alimentation non plus.

Comment résoudre le blocage

Débranchez brièvement le câble VE.Bus du dispositif GX. Le dispositif VE.Bus démarrera immédiatement.

Comment éviter le blocage

Il y a deux options :

- Alimentez le dispositif GX directement depuis la batterie.
- Retirez la broche 7 du câble VE.Bus connecté au dispositif GX. Le retrait de la broche 7 permet au dispositif VE.Bus de démarrer indépendamment du dispositif GX.

La méthode la plus rapide et la plus simple pour retirer cette broche est d'utiliser un tournevis plat très fin. Celui-ci peut être inséré dans la rainure de la broche, puis utilisé comme levier pour extraire la plaque de contact dorée. Attention : cette petite plaque hautement conductrice peut tomber. Cette opération ne doit donc pas être réalisée au-dessus d'un appareil ouvert.



Lorsque vous utilisez une batterie Redflow ZBM2/ZCell, la broche 7 doit être retirée même si le dispositif GX est alimenté en courant continu, afin d'éviter les blocages lorsque le groupe de batteries atteint 0 % d'état de charge.



Considérations relatives au retrait de la broche 7

Le retrait de la broche 7 désactive la capacité du dispositif GX à éteindre complètement le dispositif VE.Bus. L'unité cessera de charger et de convertir, mais restera en veille, consommant plus d'énergie que si la broche 7 était intacte. Cela est principalement pertinent dans les systèmes maritimes et automobiles, où les dispositifs sont régulièrement éteints. Dans ces cas, **ne retirez pas la broche 7** et alimentez plutôt le dispositif GX directement depuis la batterie.

20.2.21. Q21 : J'adore Linux, la programmation, Victron et le Cerbo GX. Puis-je aller plus loin ?

Tout à fait ! Nous avons l'intention de publier presque tout le code en open source, mais ce n'est pas encore pour tout de suite. Mais de nombreuses parties du logiciel sont déjà en script ou dans d'autres langages non précompilés, tels que Python et QML. Elles sont donc disponibles sur votre Cerbo GX et faciles à modifier. Vous trouverez le mot de passe root et plus d'informations [ici](#).

20.2.22. Q22 : Puis-je rallonger le câble entre le Cerbo GX et le GX Touch 50 ou 70 ?

Oui, le câble d'affichage peut être rallongé à l'aide de rallonges HDMI et USB standards. Cela fonctionne de manière fiable jusqu'à 5 mètres.

Sinon, Android GX WiFi Display offre une solution d'affichage sans fil simple. En mode kiosque, une tablette ou un téléphone Android peut servir d'affichage dédié en se connectant au dispositif GX via WiFi. Pour plus de détails, consultez le [manuel Android GX WiFi Display](#).

20.2.23. Q23 : Le Multi redémarre sans cesse (après toutes les 10 secondes)

Vérifiez la connexion de l'interrupteur à distance sur le circuit imprimé du Multi Control. Il devrait y avoir un cavalier entre la borne de gauche et la borne centrale. Le Cerbo GX active une ligne pour alimenter le circuit du Multi Control. Après 10 secondes, cette ligne est libérée et le Multi devrait prendre le relais. Si la connexion de l'interrupteur à distance n'est pas câblée, le Multi

ne pourra pas prendre en charge sa propre alimentation. Le Cerbo GX réessaiera, le Multi démarrera puis s'arrêtera après 10 secondes, et ainsi de suite.

20.2.24. Q24 : À quoi correspond l'erreur #42 ?

Erreur #42 – Une défaillance matérielle indique que la mémoire flash du dispositif GX est corrompue. Cela empêche l'enregistrement des paramètres. Après un redémarrage, tous les paramètres reviennent aux valeurs par défaut, ce qui peut entraîner d'autres problèmes.

△ Cette défaillance ne peut pas être réparée sur site ni par les services après-vente. Veuillez contacter votre revendeur pour organiser un remplacement.

Remarque : les versions de micrologiciel antérieures à v2.30 ne signalaient pas cette erreur. Depuis v2.30, l'erreur #42 est visible à la fois sur l'interface du dispositif et dans le portail VRM.

20.2.25. Q25 : Mon dispositif GX redémarre de lui-même. Quelle est la cause de ce comportement ?

Plusieurs raisons peuvent expliquer le redémarrage automatique d'un dispositif GX.

L'une des causes les plus courantes est la perte de communication avec le portail en ligne VRM.

Toutefois, cela ne vaut que si l'option « Redémarrer l'appareil en l'absence de contact » (désactivée par défaut) a été activée dans les paramètres du portail en ligne VRM. S'il n'y a pas de contact avec le portail VRM pendant la période définie dans « Délai de réinitialisation en l'absence de contact », le dispositif GX redémarrera automatiquement. Ce processus est répété jusqu'à ce que la communication avec le portail VRM soit rétablie. Voir également le chapitre [Enregistreur de données sur le VRM - Surveillance réseau : redémarrage automatique](#).

1. Vérifiez la connexion réseau entre votre dispositif GX et le routeur. Voir [Dépannage de l'enregistrement de données](#).
2. Utilisez de préférence une connexion Ethernet entre votre dispositif GX et le routeur.
3. Les connexions via un point d'accès, par exemple avec un téléphone portable, ne sont pas fiables et sont souvent interrompues ou ne se rétablissent pas automatiquement lorsque la connexion est interrompue. Par conséquent, cette méthode n'est pas recommandée.

Les autres raisons courantes qui peuvent provoquer le redémarrage automatique du dispositif GX sont les suivantes :

- Surcharge du système (soit le processeur, soit la mémoire, soit les deux).

Pour détecter de manière fiable une surcharge du système, il existe le paramètre RTT (temps de trajet aller-retour) du D-Bus, et ce paramètre est disponible sur le portail VRM. Voir l'image ci-dessous pour savoir comment le configurer sur le VRM.

Une valeur RTT comprise entre 1 et 100 ms est parfaite, bien que 100 ms soit déjà assez élevé.

Les pics de RTT qui se produisent de temps en temps ne posent aucun problème. Une valeur supérieure à 100 ms de manière permanente est un problème et nécessite une enquête plus approfondie.

Si la cause est une surcharge du système, il existe deux solutions :

1. Déconnecter les dispositifs pour réduire la consommation, avec les inconvénients associés.
2. Ou remplacer le dispositif GX par un modèle plus puissant. Dans l'offre actuelle – voir notre [gamme de dispositifs GX Victron](#) – le Cerbo GX et le Cerbo-S GX sont (nettement) plus puissants que le Venus GX.

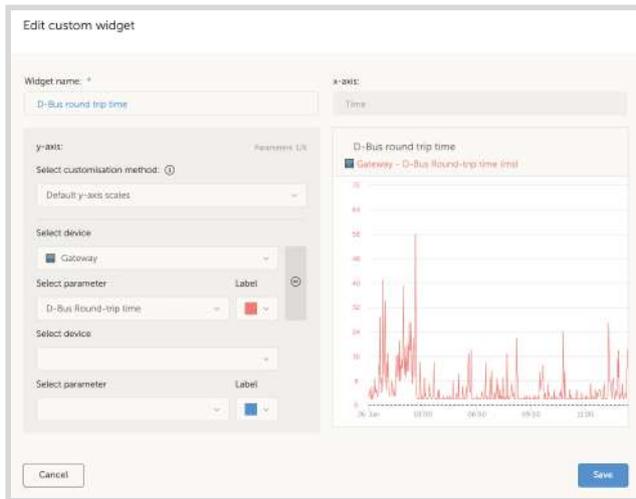


Un redémarrage occasionnel ne nuit en rien à la longévité ou aux performances du système. L'effet principal est une perturbation (temporaire) de la surveillance.

Comment créer un widget personnalisé dans le portail VRM pour lire le temps de trajet aller-retour du D-Bus :

1. Connectez-vous au portail VRM à l'aide d'un navigateur.
2. Cliquez sur l'onglet Avancé dans le menu de gauche.
3. Cliquez sur l'icône de widget dans le coin supérieur droit.
4. Faites défiler jusqu'à Widget personnalisé et cliquez dessus pour créer un nouveau widget personnalisé.
5. Donnez-lui un nom approprié, choisissez « Gateway » dans la liste Sélectionner un appareil et « D-Bus round trip time » dans Sélectionner un paramètre.
6. Après avoir cliqué sur le bouton Enregistrer, le nouveau widget apparaîtra sous l'onglet Avancé.

Astuce : gardez la période de temps à examiner aussi petite que possible pour obtenir une haute résolution du temps d'aller-retour.



20.2.26. Remarque concernant la licence publique générale

Le logiciel inclus dans ce produit contient un logiciel protégé par des droits d'auteur et sous licence publique générale. Nous pouvons vous fournir le code source correspondant pendant une période de trois ans après notre dernière expédition de ce produit.

21. Spécifications techniques

21.1. Spécifications techniques

| Cerbo GX⁽¹⁾ (BPP900450100) | |
|----------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------|
| Tension d'alimentation | 8 - 70 VCC |
| Montage | Mural ou sur rail DIN (35 mm) ⁽²⁾ |
| Ports de communication | |
| Ports VE.Direct (toujours isolés) | 3 (nombre max. de périphériques VE.Direct : 15) ⁽³⁾ |
| VE.Bus (toujours isolés) | 2 prises RJ45 parallèles |
| VE.Can | Oui - non isolé |
| Port BMS-Can | Oui |
| Bluetooth | Yes ⁽⁴⁾ |
| Fréquences et puissance Bluetooth | 2,402 - 2,48 GHz 5,2 mW |
| WiFi | Oui |
| Fréquences et puissance WiFi | WiFi 2,4 GHz Portée : 2,412 - 2,462 GHz 88,1 mW |
| IO | |
| Entrées niveau réservoir résistif | 4 |
| Entrées de détection de température | 4 |
| Entrées numériques | 4 |
| Relais 5 | 2 x 30 CC jusqu'à 30 VCC : 6 A CC jusqu'à 70 VCC : 1 A CA : 6 A, 125 VCA |
| Autre | |
| Dimensions extérieures (h x l x p) | 78 x 154 x 48 mm |
| Plage de température de fonctionnement | De -20 à +50 °C |
| Indice de protection | IP20 |
| Normes | |
| Sécurité | CEI 62368-1 |
| CEM | EN 301489-1, EN 301489-17 |
| Automobile | ECE R10-6 |
| GX Touch 50 / GX Touch 70 | |
| Montage | Avec les accessoires de montage inclus |
| Résolution de l'écran | GX Touch 50 800 x 480 GX Touch 70 1024 x 600 |
| Dimensions extérieures (h x l x p) | GX Touch 50 87 x 128 x 12,4 mm GX Touch 70 113 x 176 x 13,5 mm |
| Indice de protection | IP54 (sans connecteurs) |
| Longueur du câble | 2 mètres |
| GX Touch 50 Flush / GX Touch 70 Flush | |
| Montage | Avec les accessoires de montage inclus |
| Résolution de l'écran | GX Touch 50 Flush: 800 x 480 GX Touch 70 Flush: 1024 x 600 |

| Cerbo GX ⁽¹⁾ (BPP900450100) | |
|----------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------|
| Dimensions extérieures (h x l x p) | GX Touch 50 Flush: 94 x 136 x 12 mm GX Touch 70 Flush: 120 x 184 x 13 mm |
| Degré de protection | IP65 |
| Longueur du câble | 2 mètres |

⁽¹⁾ Pour plus d'informations sur le Cerbo GX et le GX Touch, veuillez consulter la [page de la gamme de produits GX de Victron](#).

⁽²⁾ Le montage sur rail DIN nécessite un accessoire supplémentaire - [un adaptateur DIN35 small](#)

⁽³⁾ La valeur maximale indiquée dans le tableau ci-dessus correspond au nombre total de dispositifs VE.Direct connectés, tels que les contrôleurs de charge solaire MPPT. Le total comprend tous les dispositifs connectés directement ainsi que ceux connectés via USB. La limite dépend principalement de la puissance de traitement du processeur. Notez qu'il existe aussi une limite pour un autre type de dispositifs souvent connectés en plusieurs exemplaires : les convertisseurs photovoltaïques. Jusqu'à trois ou quatre convertisseurs triphasés peuvent généralement être surveillés par un Venus GX. Des dispositifs avec un processeur plus puissant peuvent en surveiller davantage.

⁽⁴⁾ La fonctionnalité Bluetooth est destinée à faciliter la connexion initiale et la configuration réseau. Il est impossible de connecter d'autres produits Victron par Bluetooth (par exemple, les contrôleurs de charge SmartSolar).

⁽⁵⁾ Le matériel du Cerbo GX comporte deux relais. Actuellement, le relais 1 peut être utilisé pour la programmation en tant que relais d'alarme, démarrage/arrêt du générateur, pompe de réservoir, relais à contrôle de température ou fonctionnement manuel. Le relais 2 peut être programmé comme relais à contrôle de température ou pour le fonctionnement manuel dans le menu Relais du dispositif GX (nécessite le micrologiciel 2.80 ou version ultérieure).

21.2. Spécifications techniques

| Cerbo GX ⁽¹⁾ (BPP900450110 et BPP900451100) | |
|--------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------|
| Tension d'alimentation | 8 - 70 VCC |
| Montage | Mural ou sur rail DIN (35 mm) ⁽²⁾ |
| Ports de communication | |
| Ports VE.Direct (toujours isolés) | 3 (nombre max. de périphériques VE.Direct : 15) ⁽³⁾ |
| VE.Bus (toujours isolés) | 2 prises RJ45 parallèles |
| VE.Can 1 | Oui - isolé |
| VE.Can 2 | Oui - non isolé |
| Bluetooth | Yes ⁽⁴⁾ |
| Fréquences et puissance Bluetooth | 2,402 - 2,48 GHz 5,2 mW |
| Ethernet | Prise RJ45 10/100 Mbit/s - isolée sauf le blindage ⁽⁷⁾ |
| WiFi | Oui |
| Fréquences et puissance WiFi | WiFi 2,4 GHz Portée : 2,412 - 2,462 GHz 88,1 mW |
| IO | |
| Entrées niveau réservoir résistif | 4 |
| Entrées de détection de température | 4 |
| Entrées numériques | 4 ⁽⁶⁾ |
| Relais 5 | 2 x 30 CC jusqu'à 30 VCC : 6 A CC jusqu'à 70 VCC : 1 A CA : 6 A, 125 VCA |
| Autre | |
| Dimensions extérieures (h x l x p) | 78 x 154 x 48 mm |
| Plage de température de fonctionnement | De -20 à +50 °C |
| Indice de protection | IP20 |
| Normes | |

| Cerbo GX⁽¹⁾ (BPP900450110 et BPP900451100) | |
|--------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------|
| Sécurité | CEI 62368-1 |
| CEM | EN 301489-1, EN 301489-17 |
| Automobile | ECE R10-6 |
| GX Touch 50 / GX Touch 70 | |
| Montage | Avec les accessoires de montage inclus |
| Résolution de l'écran | GX Touch 50 800 x 480 GX Touch 70 1024 x 600 |
| Dimensions extérieures (h x l x p) | GX Touch 50 87 x 128 x 12,4 mm GX Touch 70 113 x 176 x 13,5 mm |
| Indice de protection | IP54 (sans connecteurs) |
| Longueur du câble | 2 mètres |
| GX Touch 50 Flush / GX Touch 70 Flush | |
| Montage | Avec les accessoires de montage inclus |
| Résolution de l'écran | GX Touch 50 Flush : 800 x 480 GX Touch 70 Flush : 1024 x 600 |
| Dimensions extérieures (h x l x p) | GX Touch 50 Flush : 94 x 136 x 12 mm GX Touch 70 Flush : 120 x 184 x 13 mm |
| Degré de protection | IP65 |
| Longueur du câble | 2 mètres |

(1) Pour plus d'informations sur le Cerbo GX et le GX Touch, veuillez consulter la [page de la gamme de produits GX de Victron](#).

(2) Le montage sur rail DIN nécessite un accessoire supplémentaire - l'[adaptateur DIN35](#).

(3) Le maximum indiqué dans le tableau ci-dessus est le total des périphériques VE.Direct connectés tels que les contrôleurs de charge solaire MPPT. Il additionne tous les appareils connectés directement et ceux connectés par USB. La limite est principalement liée à la puissance de traitement du processeur. Notez qu'il existe également une limite à l'autre type d'appareils dont plusieurs sont souvent connectés : les convertisseurs PV. Jusqu'à trois ou quatre convertisseurs triphasés peuvent être surveillés sur un CCGX. Les processeurs plus puissants peuvent surveiller davantage d'appareils.

(4) La fonctionnalité Bluetooth est destinée à faciliter la connexion initiale et la configuration réseau. Il est impossible de connecter d'autres produits Victron par Bluetooth (par exemple, les contrôleurs de charge SmartSolar).

(5) Le matériel du Cerbo GX comporte deux relais. Actuellement, le relais 1 peut être utilisé pour la programmation en tant que relais d'alarme, démarrage/arrêt du générateur, pompe de réservoir, relais à contrôle de température ou fonctionnement manuel. Le relais 2 peut être programmé comme relais à contrôle de température ou pour le fonctionnement manuel dans le menu Relais du dispositif GX (nécessite le micrologiciel 2.80 ou version ultérieure).

(6) Le Cerbo GX réf. BPP900450110 et BPP900451100 peut effectuer un comptage d'impulsions.

(7) Les prises RJ45 sont tournées de 180 degrés pour faciliter le retrait des câbles.

21.3. Conformité

DÉCLARATION DE CONFORMITÉ SIMPLIFIÉE DE L'UE : Par la présente, Victron Energy B.V. déclare que le Cerbo GX est conforme à la directive 2014/53/UE. Le texte intégral de la déclaration de conformité UE est disponible à l'adresse internet suivante : <https://ve3.nl/6p>.

DÉCLARATION DE CONFORMITÉ À LA RÉGLEMENTATION PSTI DU ROYAUME-UNI : Nous, Victron Energy B.V., certifions que notre produit Cerbo GX est conforme aux exigences de sécurité décrites dans l'annexe 1 de la réglementation « Product Security and Telecommunications Infrastructure (Security Requirements for Relevant Connectable Products) Regulations 2023 » (réglementation de 2023 sur la sécurité des produits et l'infrastructure des télécommunications (exigences de sécurité pour les produits connectables pertinents)). La déclaration de conformité officielle peut être téléchargée à l'adresse suivante : <https://ve3.nl/6p>.

22. Annexe

22.1. RV-C

22.1.1. DGN pris en charge

Ce chapitre décrit les données des appareils pris en charge qui sont disponibles et les DGN (numéros de groupes de données) correspondants.

RV-C définit plusieurs messages. Une spécification détaillée du protocole et de la définition des messages est disponible publiquement sur RV-C.com.

22.1.2. RV-C out

Générique

L'interface RV-C principale du GX et tous les périphériques virtuels rapportent les DGN minimaux requis :

| DGN | DGN# | Description |
|-------------|---------|--------------------------------------------|
| Product_ID | 0xFEED | Fabricant, nom du produit, numéro de série |
| SOFTWARE_ID | 0xFEDA | Version du logiciel |
| DM_RV | 0x1FECA | Diagnostics |
| DM01* | 0x0FECA | Diagnostics |

* En plus du DGN DM_RV 0x1FECA, le DGN J1939 DM01 0x0FECA est également annoncé pour tous les appareils RV-C out afin de prendre en charge les anciens panneaux de contrôle RV-C qui ne prennent pas en charge le DGN DM_RV.

Interface principale

L'interface principale du GX est identifiée en tant que « Panneau de contrôle » (DSA=68) sur RV-C et est chargée de la demande et du traitement des données de tous les nœuds RV-C.

Messages de source CC

Tous les appareils connectés en CC sont capables de signaler le message DC_SOURCE_STATUS_1. Cela inclut les services convertisseur/chargeur, convertisseur, chargeur, batterie et chargeur solaire. Le convertisseur/chargeur VE.Bus et la batterie/le BMS indiquent le courant et la tension CC, tous les autres appareils indiquent uniquement la tension.

Conformément à la spécification RV-C, un seul nœud est autorisé à diffuser des messages de source CC à partir de la même instance. Chaque type d'appareil a sa propre priorité qui est utilisée pour déterminer quel nœud doit envoyer les messages de source CC. Prenons le système suivant :

- Convertisseur/chargeur (source CC instance 1, priorité 100)
- Chargeur solaire (source CC instance 1, priorité 90)
- Chargeur CA à 3 sorties (source CC instance 1, 2 et 3, priorité 80)
- Contrôleur de batterie (source CC instance 1, priorité 119)

Dans ce cas, le contrôleur de batterie diffuse les données de la source CC avec l'instance 1, car il a la priorité la plus élevée. De plus, le chargeur CA diffuse des données de source CC avec les instances 2 et 3 (sortie 2 et 3), car il n'y a pas d'autres appareils sur ces instances. Vous trouverez plus d'informations sur les messages de source CC dans le [manuel des spécifications RV-C](#). Le chapitre 6.5.1 explique le mécanisme de priorité.

Convertisseur/chargeur VE.Bus

Appareils

Uniquement VE.Bus MultiPlus/Quattro. Phoenix Inverter VE.Bus est également exporté par ce service, mais alors avec le nombre d'entrées CA réglé sur 0. Le DSA est réglé sur 66 (convertisseur n° 1).

Instances

- Convertisseur : instance 1 par défaut, configurable de 1 à 13
- Chargeur : instance 1 par défaut, configurable de 1 à 13
- Ligne 1 : instance 0 par défaut (L1), configurable de 0 à 1
- Ligne 2 : instance 1 par défaut (L2), configurable de 0 à 1
- Source CC : instance 1 par défaut, configurable de 1 à 250

État

| DGN | DGN# | Valeur |
|--------------------------------|---------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| INVERTER_AC_STATUS_1 | 0x1FFD7 | Tension, courant et fréquence de sortie CA L1 Tension, courant et fréquence de sortie CA L2 Les données L2 ne sont pas envoyées si elles ne sont pas configurées |
| INVERTER_STATUS | 0x1FFD4 | État du convertisseur |
| CHARGER_AC_STATUS_1 | 0x1FFCA | Tension, courant et fréquence d'entrée CA L1 Tension, courant et fréquence d'entrée CA L2 Les données L2 ne sont pas envoyées si elles ne sont pas configurées |
| CHARGER_AC_STATUS_2 | 0x1FFC9 | Limite de courant d'entrée |
| CHARGER_STATUS | 0x1FFC7 | État du chargeur |
| CHARGER_STATUS_2 | 0x1FEA3 | Tension et courant DC |
| CHARGER_CONFIGURATION_STATUS | 0x1FFC6 | Intensité de charge maximale |
| CHARGER_CONFIGURATION_STATUS_2 | 0x1FF96 | Limite de courant d'entrée, Intensité de charge maximale (%) |
| DC_SOURCE_STATUS_1 | 0x1FFFD | Tension et courant DC Priorité fixe de 100 (convertisseur/chargeur) |

Commandes

| DGN | DGN# | Valeur |
|---------------------------------|---------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| INVERTER_COMMAND ¹⁾ | 0x1FFD3 | Activation/désactivation du convertisseur |
| CHARGER_COMMAND ¹⁾ | 0x1FFC5 | Activation/désactivation du chargeur |
| CHARGER_CONFIGURATION_COMMAND | 0x1FFC4 | Intensité de charge maximale Note : il s'agit d'un paramètre volatile qui se réinitialise à la valeur avec laquelle l'unité a été configurée après un redémarrage du convertisseur/chargeur. |
| CHARGER_CONFIGURATION_COMMAND_2 | 0x1FF95 | Limite du courant d'entrée du chargeur |

¹⁾ A partir de RV-C, vous pouvez contrôler séparément le chargeur et le convertisseur. Ces deux valeurs marche/arrêt sont ensuite combinées en une seule valeur de commutation (comme on peut le voir sur la page VE.Bus dans l'interface utilisateur du GX, voir l'élément tout en haut de la capture d'écran ci-dessous). Si le convertisseur/chargeur est allumé, l'arrêt du chargeur entraînera l'activation du mode convertisseur uniquement. Si le convertisseur est éteint, cela entraînera l'activation du mode chargeur uniquement (lorsque l'alimentation à quai est connectée).

Victron définit les options suivantes pour contrôler un convertisseur/chargeur combiné :

| État | Remarques |
|--------------------------|--------------------------------------------------------|
| Éteint | Le convertisseur et le chargeur sont tous deux éteints |
| Convertisseur uniquement | Seul le convertisseur est allumé |
| Chargeur uniquement | Seul le chargeur est allumé |
| Allumé | Le convertisseur et le chargeur sont tous deux allumés |

Cela se reflète dans l'option de menu Commutateur :



Convertisseur

Appareils

Convertisseur Phoenix VE.Direct et Inverter RS. Le DSA est réglé sur 66 (convertisseur n° 1).

Instances

- Convertisseur : instance 2 par défaut, configurable de 1 à 13
- Ligne : instance 0 par défaut (L1), configurable de 0 à 1
- Source CC : instance 1 par défaut, configurable de 1 à 250

État

| DGN | DGN# | Valeur |
|----------------------|---------|----------------------------------------------------------|
| INVERTER_AC_STATUS_1 | 0x1FFD7 | Tension, courant et fréquence de sortie CA L1 |
| INVERTER_STATUS | 0x1FFD4 | État du convertisseur |
| DC_SOURCE_STATUS_1 | 0x1FFFD | Tension CC Priorité fixe de 60 (convertisseur) |

Commandes

| DGN | N° DGN | Valeur |
|------------------|---------|------------------------------------------------------------------|
| INVERTER_COMMAND | 0x1FFD3 | Activation/désactivation du convertisseur/détection de la charge |

Chargeur CA

Appareils

Chargeur Skylla-I, Skylla-IP44/IP65, Phoenix Smart IP43. Le DSA est réglé sur 74 (convertisseur n° 1).

Instances

- Chargeur : instance 2 par défaut, configurable de 1 à 13
- Ligne : instance 0 par défaut (L1), configurable de 0 à 1
- Source CC n° 1 : instance 1 par défaut, configurable de 1 à 250
- Source CC n° 2 : instance 2 par défaut, configurable de 1 à 250
- Source CC n° 3 : instance 3 par défaut, configurable de 1 à 250

État

| DGN | DGN# | Valeur |
|--------------------------------|---------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| CHARGER_AC_STATUS_1 | 0x1FFCA | Courant CA |
| CHARGER_AC_STATUS_2 | 0x1FFC9 | Limite de courant d'entrée |
| CHARGER_STATUS | 0x1FFC7 | État du chargeur |
| CHARGER_STATUS_2 | 0x1FEA3 | Source CC N° 1 : tension, courant sortie 1 Source CC N° 2 : tension, courant sortie 2 Source CC N° 3 : tension, courant sortie 3 Les instances 2 et 3 ne sont pas envoyées lorsqu'elles ne sont pas présentes |
| CHARGER_CONFIGURATION_STATUS_2 | 0x1FF96 | Limite de courant d'entrée |
| DC_SOURCE_STATUS_1 | 0x1FFFD | Source CC n° 1 : tension Source CC n° 2 : tension Source CC n° 3 : tension Les instances 2 et 3 ne sont pas envoyées lorsqu'elles ne sont pas présentes. Priorité fixe de 80 (chargeur) |

Commandes

| DGN | DGN# | Valeur |
|---------------------------------|---------|--------------------------------------|
| CHARGER_COMMAND | 0x1FFC5 | Activation/désactivation du chargeur |
| CHARGER_CONFIGURATION_COMMAND_2 | 0x1FF95 | Limite de courant d'entrée |

Chargeur solaire

Appareils

BlueSolar, SmartSolar, MPPT RS. Le DSA est réglé sur 141 (contrôleur de charge solaire).

Instances

- Chargeur : instance 1 par défaut, configurable de 1 à 250
- Source CC : instance 1 par défaut, configurable de 1 à 250

État

| DGN | DGN# | Valeur |
|---------------------------------|---------|-----------------------------------|
| SOLAR_CONTROLLER_STATUS | 0x1FEB3 | État de fonctionnement |
| SOLAR_CONTROLLER_STATUS_5 | 0x1FE82 | Rendement total |
| SOLAR_CONTROLLER_BATTERY_STATUS | 0x1FE80 | Tension et courant de la batterie |

| DGN | DGN# | Valeur |
|-------------------------------|---------|----------------------------------------------------------|
| SOLAR_CONTROLLER_ARRAY_STATUS | 0x1FDFF | Tension et courant PV |
| DC_SOURCE_STATUS_1 | 0x1FFFD | Tension CC Priorité fixe de 90 (chargeur + 10) |

Batterie/BMS

Appareils

BMV, SmartShunt, Lynx Shunt, Lynx Ion, Lynx Smart BMS, batteries BMS-Can. Le DSA est réglé sur 69 (contrôleur d'état de charge de la batterie).

Instances

- Principale : instance 1 par défaut, configurable de 1 à 250 ; priorité 119 par défaut, configurable de 0 à 120
- Démarrage : instance 2 par défaut, configurable de 1 à 250 ; priorité 20 par défaut, configurable de 0 à 120

État

| DGN | DGN# | Valeur |
|------------------------|---------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| DC_SOURCE_STATUS_1 | 0x1FFFD | Tension, courant L'instance de démarrage n'est pas envoyée si la batterie de démarrage n'est pas présente |
| DC_SOURCE_STATUS_2 | 0x1FFFC | Température, état de charge, temps restant |
| DC_SOURCE_STATUS_4 | 0x1FEC9 | Tension et courant maximum souhaités |
| DC_SOURCE_LOAD_CONTROL | 0x1FDA8 | État de charge souhaité, tension minimale, courant maximal |

Réservoirs

Appareils

Réservoirs intégrés, réservoir GX, réservoirs N2K. Le DSA est réglée sur 73 (GPL) pour les réservoirs GPL et sur 72 (système de réservoir d'eau/eaux usées) pour tous les autres types de réservoirs.

Instances

- Réservoir : instance 0 par défaut, configurable de 0 à 15

État

| DGN | DGN# | Valeur |
|-------------|---------|-----------------------------------------------------------------------------------------------|
| TANK_STATUS | 0x1FFB7 | Type de liquide, niveau relatif, niveau absolu, taille du réservoir Résolution fixée à 100 |

Commandes :

| DGN | N° DGN | Valeur |
|------------------------------------|---------|---------------------|
| COMMANDE D'ÉTALONNAGE DU RÉSERVOIR | 0x1FFB6 | Taille du réservoir |

RV-C ne prend en charge que 4 types de réservoir (0 à 3), tandis que Victron prend en charge jusqu'à 11 types de réservoir. Le tableau présentant les types de réservoir supplémentaires est spécifique à Victron et est compatible avec les types de réservoir que nous utilisons.

Types de réservoirs pris en charge :

| Venus/NMEA 2000 | | RV-C |
|---------------------|-----------------|---------------------------|
| Type de liquide | Code de liquide | Type |
| Carburant | 0 | 4 (défini par le vendeur) |
| Eau douce | 1 | 0 |
| Eaux grises (usées) | 2 | 2 |
| Vivier | 3 | 5 (défini par le vendeur) |
| Huile | 4 | 6 (défini par le vendeur) |
| Eaux noires | 5 | 1 |
| Essence | 6 | 7 (défini par le vendeur) |
| Diesel | 7 | 8 (défini par le vendeur) |

| Venus/NMEA 2000 | | RV-C |
|-------------------|----|----------------------------|
| GPL | 8 | 3 |
| GNL | 9 | 9 (défini par le vendeur) |
| Huile hydraulique | 10 | 10 (défini par le vendeur) |
| Eau brute | 11 | 11 (défini par le vendeur) |

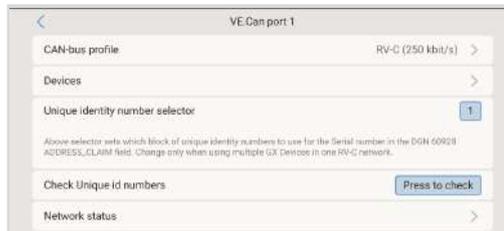
Notez que « défini par le vendeur » signifie que ces types ne sont pas définis dans RV-C, mais uniquement utilisés pour les dispositifs RV-C de Victron.

22.1.3. DGN 60928 Numéros d'identification uniques

Le numéro d'identité unique est utilisé dans la « base de données » d'appareils CAN-bus interne du dispositif GX pour comparer les dispositifs lors de la détermination de l'adresse.

Pour éviter les conflits sur CAN-bus, vous devez régler le second dispositif GX sur la plage d'identifiants uniques 1000–1499. Cela peut être fait en réglant le sélecteur d'identifiant unique sur 2 (2×500). Cela fonctionne exactement de la même manière que pour VE.Can. Voir la section [PGN 60928 NAME Numéros d'identification uniques \[133\]](#).

Le dispositif GX attribue un numéro d'identification unique à chaque périphérique virtuel. Ne le modifiez que si vous utilisez plusieurs dispositifs GX sur un réseau RV-C.



22.1.4. RV-C in

Réservoirs

Testé avec Garnet SeeLevel II 709 et des réservoirs à partir de la fonction RV-C out d'un autre dispositif GX.

Batteries

Lithionics est la seule batterie RV-C prise en charge (y compris la prise en charge de DVCC).

22.1.5. Classes d'appareils

Cette section donne un aperçu de base de la façon dont chaque classe d'appareils participera à la spécification RV-C. Dans tous les cas, l'intégration de « niveau 1 » est largement prise en charge (fonctionnement de base), avec des améliorations au cas par cas.

Chargeurs CA autonomes

- La classe de chargeurs CA autonomes signale son état de fonctionnement et son état de configuration à l'aide du groupe de messages RV-C CHARGER_xx. Le contrôle de l'utilisateur doit inclure l'allumage et l'arrêt de base via RV-C ainsi que le réglage des limites de l'alimentation à quai (CA).

Convertisseurs CA autonomes

- Cette catégorie de convertisseurs CA signale son état de fonctionnement à l'aide du groupe de messages RV-C INVERTER_xx. Les commandes entrantes sont limitées à la marche/arrêt (activation/désactivation) via RV-C.

Chargeur/convertisseur CA

- Convertisseur/chargeur combiné - signale à la fois les messages CHARGER_xx et INVERTER_xx.

Contrôleurs solaires

- Les chargeurs solaires signalent leur état de fonctionnement en temps réel.

Compteurs SOC

- Les compteurs SOC peuvent être utilisés pour signaler l'état actuel de la batterie via le RV-C : tension, courant, température, état de charge, etc. Le RV-C exige qu'UN SEUL dispositif parle pour une batterie donnée à la fois, donc si un BMS approprié est installé, il sera la source de données.

BMS (Victron, ou BMS tiers pris en charge)

- Dans de nombreux cas, la ou les batteries du système seront directement reliées à un Cerbo GX ou un Cerbo-S GX de Victron, soit par l'intermédiaire d'un équipement Victron, soit par l'intermédiaire d'un BMS tiers compatible. Ces batteries doivent être représentées dans l'environnement RV-C via les messages DC_SOURCE_STATUSxx.

Compteurs de niveau de réservoir

- Les compteurs de réservoir seront traduits en messages RV-C, en conservant les numéros d'identification de réservoir/d'instance VRM existants.

22.1.6. Traduction d'instance

RV-C utilise les Instances de plusieurs façons :

- Instance de source CC
- Ligne CA
- Instance de périphérique (dépendant du contexte)

Chaque utilisation de l'instance a un sens spécifique, et un appareil donné peut parfois utiliser une ou plusieurs de ces instances.

Instance de source CC

Dans RV-C, une source CC est quelque chose qui peut générer et (éventuellement) stocker de l'énergie. Il s'agit généralement d'une batterie, mais il peut aussi s'agir d'une pile à combustible ou du côté sortie d'un contacteur/déconnecteur CC.

Une source CC peut être considérée comme un système de batterie et son bus physique associé, par exemple, la batterie de service, la barre omnibus CC et le câblage CC. Les instances de source CC sont utilisées pour associer les appareils ultérieurs (par exemple un chargeur ou un convertisseur) au « bus CC » auquel ils sont connectés.

Ainsi, il est possible de déterminer comment tous les appareils sont connectés à leur bus CC via la valeur de leur instance de source CC (batterie de démarrage et son alternateur, batterie de service et ses chargeurs, etc.).

Notez que dans certains cas (par exemple un convertisseur CC-CC ou un contacteur), un appareil peut être associé à deux instances de source CC différentes. Ainsi, par exemple, un convertisseur CC-CC serait associé aux deux batteries différentes auxquelles il est connecté, tandis qu'un contacteur pourrait être associé à la batterie à laquelle il est connecté ; le bus CC côté consommateur du contacteur dispose alors de sa propre instance de source CC.

Bien que Victron soit capable de prendre en charge plus d'une batterie (une batterie de service et une batterie de démarrage), la priorité est donnée à une seule batterie. Le module dbus-rvc présentera la batterie « principale » au RV-C comme information « Instance de source CC = 1 » (batterie de service).

S'ils sont présents, les dispositifs de détection Victron supplémentaires seront présentés en utilisant des instances de source CC de 2. Par exemple, la détection optionnelle de la tension de la batterie de démarrage sur les SmartShunts.

Ligne CA

La ligne CA est beaucoup plus simple, dans la mesure où le RV-C suppose un système CA limité, généralement défini comme Ligne 1 ou Ligne 2. Victron prend en charge les systèmes triphasés, qui ne sont pas inclus dans la spécification RV-C. Toutes les installations équipées de systèmes triphasés ne sont pas prises en charge par le module dbus-RVC et les messages RV-C relatifs au système CA sont supprimés.

Instance de périphérique

L'instance de périphérique est un moyen de séparer différents appareils physiques du même type. Exemple : si une installation contient deux chargeurs CA reliés à la même batterie, chacun se verra attribuer une instance de périphérique distincte alors que les deux partageront la même instance de source CC. Chaque chargeur serait également associé à une ligne CA, qui peut être ou non la même. De cette façon, le chargeur CA est entièrement décrit par son câblage du côté CA et CC tout en pouvant être identifié de façon unique par son instance de périphérique.

Les instances de périphériques sont pertinentes dans une classe d'appareils donnée. Un chargeur CA peut définir les instances de périphériques 1 et 2, et celles-ci n'ont aucun rapport avec les instances de périphériques 1 et 2 d'un contrôleur de moteur CC.



À l'exception de la surveillance des réservoirs, les instances de périphériques sont programmées en dur sur 1 pour chaque classe d'appareil spécifique.

22.1.7. Gestion des défauts et des erreurs RV-C

Rapport de défaut RV-C :

- Les conditions de défaut sont signalées à l'aide des DGN DM_RV (0x1FECA) et J1939 DM01 (0x1FECA).
- Dans la version 1, les bits d'état opérationnel, le champ du voyant jaune et le champ du voyant rouge sont pris en charge car ils sont stockés dans le DSA.
- SPN est réglé sur 0xFFFFF dans des conditions normales, et sur 0x0 à chaque fois qu'une condition d'avertissement ou de défaut existe dans l'équipement Victron pris en charge.
- FMI est réglé sur 0x1F (mode de défaillance non disponible) à tout moment.

Ce mappage simple permet aux affichages externes des utilisateurs d'indiquer une condition d'alarme ou de défaut dans un équipement Victron donné, auquel cas l'utilisateur doit utiliser les aides au diagnostic de Victron pour obtenir des informations supplémentaires.

22.1.8. Priorité des périphériques RV-C

Un concept essentiel du RV-C est l'application de la *priorité des périphériques*.

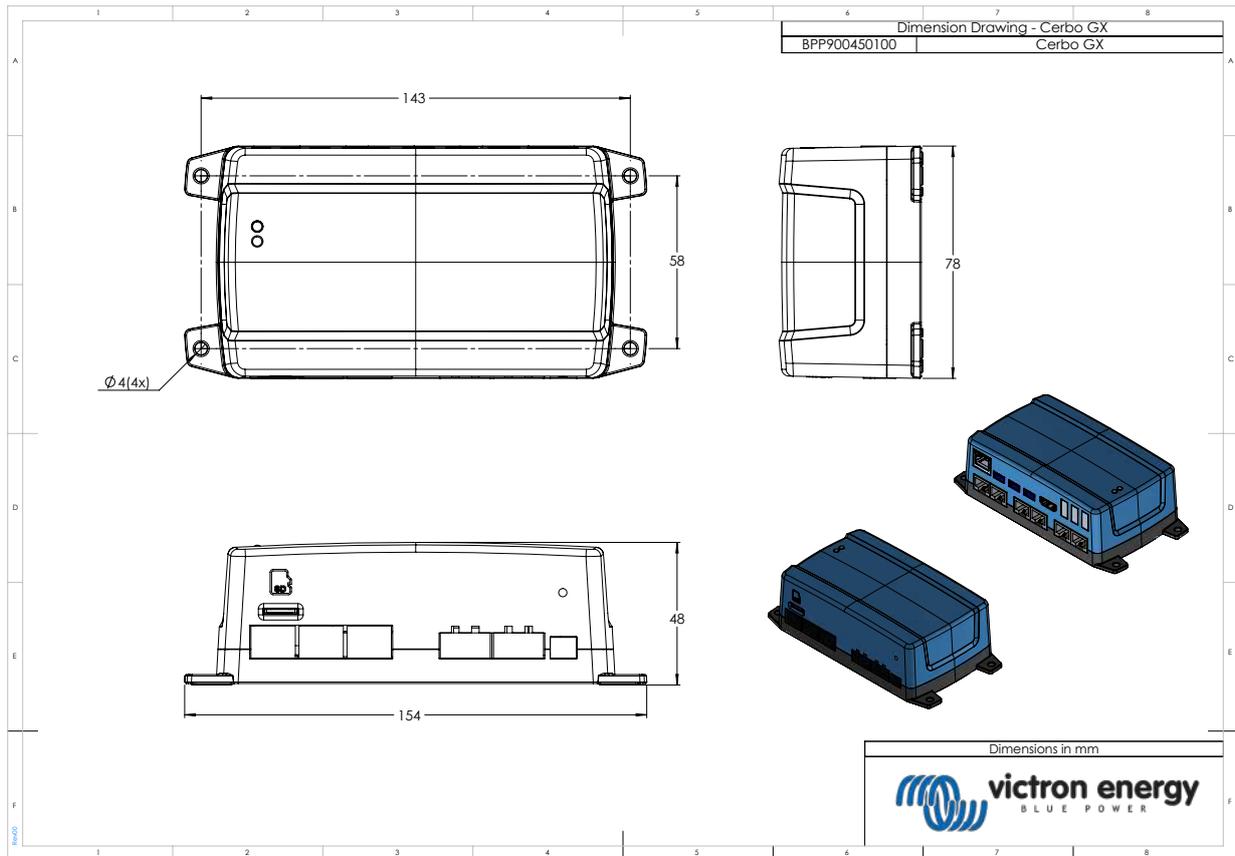
Lorsqu'elle est utilisée, la priorité d'un périphérique donné aura un impact sur son autorisation à transmettre des DGN (par exemple, un BMS avec une priorité plus élevée transmettra des détails sur l'état de la batterie, tandis qu'un contrôleur MPPT avec une priorité plus faible devra faire marche arrière).

La *priorité des périphériques* est aussi parfois utilisée pour permettre de favoriser un nœud par rapport à un autre ; par exemple, il peut être préférable d'utiliser l'alimentation à quai CA plutôt que le convertisseur.

Dans l'implémentation de dbus-rvc, les priorités suivantes seront programmées en dur dans les messages transmis :

- Messages DC_SOURCE_STATUS_xx : Priorité = 120 (SOC/BMS)
- Messages SOLAR_xx : Priorité du chargeur = 110
- Messages CHARGER_xx (convertisseur/chargeurs) : Priorité du chargeur = 100
- Messages CHARGER_xx (chargeurs CA) : Priorité du chargeur = 80

22.2. Cerbo GX Dimensions



22.3. Registres de maintien Modbus pour le contrôleur ComAp IntelliLite 4

Le tableau suivant présente la configuration Modbus requise pour les contrôleurs ComAp. En plus des registres de maintien listés, la bobine 4700 est utilisée pour démarrer et arrêter le groupe électrogène.

Tableau 1. Registres de maintien

| Registre(s) | Com. Obj. | Nom | DIM | Type | Dec | Groupe |
|------------------|-----------|------------------------------|-----|--------|-----|----------------|
| 01004 | 10123 | tr/min | rpm | int16 | 0 | Moteur |
| 01006 | 9152 | T-Liquide de refroidissement | °C | int16 | 0 | E/S contrôleur |
| 01008 | 9151 | P-Huile | bar | int16 | 1 | E/S contrôleur |
| 01013 - 01014 | 8206 | Heures de fonctionnement | h | int32 | 1 | Statistiques |
| 01020 | 8202 | Charge P | kW | int16 | 0 | Charge |
| 01021 | 8524 | Charge P L1 | kW | int16 | 0 | Charge |
| 01022 | 8525 | Charge P L2 | kW | int16 | 0 | Charge |
| 01023 | 8526 | Charge P L3 | kW | int16 | 0 | Charge |
| 01036 | 8210 | Fréquence du générateur | Hz | uint16 | 1 | Générateur |
| 01037 | 8192 | Tension du générateur L1-N | V | uint16 | 0 | Générateur |
| 01038 | 8193 | Tension du générateur L2-N | V | uint16 | 0 | Générateur |
| 01039 | 8194 | Tension du générateur L3-N | V | uint16 | 0 | Générateur |
| 01043 | 8198 | Courant de la charge L1 | A | uint16 | 0 | Charge |
| 01044 | 8199 | Courant de la charge L2 | A | uint16 | 0 | Charge |
| 01045 | 8200 | Courant de la charge L3 | A | uint16 | 0 | Charge |

| Registre(s) | Com. Obj. | Nom | DIM | Type | Dec | Groupe |
|------------------|-----------|---------------------------|-----|------------------|-----|--------------------------|
| 01053 | 8213 | Volts de la batterie | V | int16 | 1 | E/S contrôleur |
| 01055 | 9153 | Niveau de carburant | % | int16 | 0 | E/S contrôleur |
| 01263 - 01264 | 8205 | kWh Groupe électrogène | kWh | int32 | 0 | Statistiques |
| 01298 | 9244 | État du moteur | | Liste de chaînes | | Info |
| 01301 | 12944 | Type de connexion | | Liste de chaînes | | Info |
| 01307 - 01322 | 24501 | Chaîne d'ID | | Chaîne longue | | Info |
| 01323 - 01330 | 24339 | Version FW | | Chaîne courte | | Info |
| 01382 | 9887 | Mode contrôleur | | Liste de chaînes | | Info |
| 03000 - 03007 | 8637 | Nom du groupe électrogène | | Chaîne courte | | Paramètres de base / Nom |

22.4. Registres de maintien Modbus pour les contrôleurs de groupes électrogènes DSE pris en charge

Le tableau suivant répertorie les registres de maintien Modbus que le dispositif GX lit. Notez que ce tableau Modbus reflète la liste des registres DSE, et non celle du dispositif GX. Ces définitions suivent la norme GenComm de Deep Sea Electronics (version 2.236 MF). La liste des registres Modbus pour la lecture de ces données à partir du dispositif GX se trouve dans la [section Téléchargements](#) sur le site web de Victron.

Les registres marqués comme *requis* dans la colonne Remarques sont essentiels pour identifier les contrôleurs de groupes électrogènes DSE dans l'appareil GX et pour le bon fonctionnement de l'écosystème Victron avec le groupe électrogène. Ne les changez pas. Tous les autres registres sont facultatifs.

Remarque : Les *décalages* (offset) de *page* et de registre relèvent de la terminologie de la norme DSE GenComm.

Tableau 2. Registres de maintien

| Registre(s) | Page | Offset | Nom | Unités | Remarques |
|-------------------|------|--------|-------------------------------------------|----------|----------------------------------------------------------|
| 768 | 3 | 0 | Code du fabricant | | Nécessaire pour l'identification du contrôleur DSE |
| 769 | 3 | 1 | Numéro de modèle | | |
| 770 | 3 | 2 | Numéro de série | | |
| 772 | 3 | 4 | Mode contrôleur | | |
| 1024 | 4 | 0 | Pression d'huile | kPa | Nécessaire au bon fonctionnement de l'écosystème Victron |
| 1025 | 4 | 1 | Température du liquide de refroidissement | °C | |
| 1026 | 4 | 2 | Température de l'huile | °C | |
| 1027 | 4 | 3 | Niveau de carburant | % | |
| 1029 | 4 | 5 | Tension batterie moteur | V | |
| 1030 | 4 | 6 | Régime moteur | tr/min | |
| 1031 | 4 | 7 | Fréquence du générateur | Hz | |
| 1032 | 4 | 8 | Tension L1-N du générateur | V | |
| 1034 | 4 | 10 | Tension L2-N du générateur | V | |
| 1036 | 4 | 12 | Tension L3-N du générateur | V | |
| 1044 | 4 | 20 | Courant L1 du générateur | A | |
| 1046 | 4 | 22 | Courant L2 du générateur | A | |
| 1048 | 4 | 24 | Courant L3 du générateur | A | |
| 1052 | 4 | 28 | Watts L1 du générateur | W | |
| 1054 | 4 | 30 | Watts L2 du générateur | W | |
| 1056 | 4 | 32 | Watts L3 du générateur | W | |
| 1536 | 6 | 0 | Watts total du générateur | W | |
| 1558 | 6 | 22 | % pleine puissance du générateur | % | |
| 1798 | 7 | 6 | Durée fonctionnement moteur | Secondes | |
| 1800 | 7 | 8 | Pos. kW heures générateur | kWh | |
| 1808 | 7 | 16 | Nombre de démarrages | | |
| À partir de 2048 | 8 | | Conditions d'alarme | | |
| 4096 à 4103 | 16 | | Registres de contrôle | | |
| À partir de 39424 | 154 | | Conditions d'alarme | | |