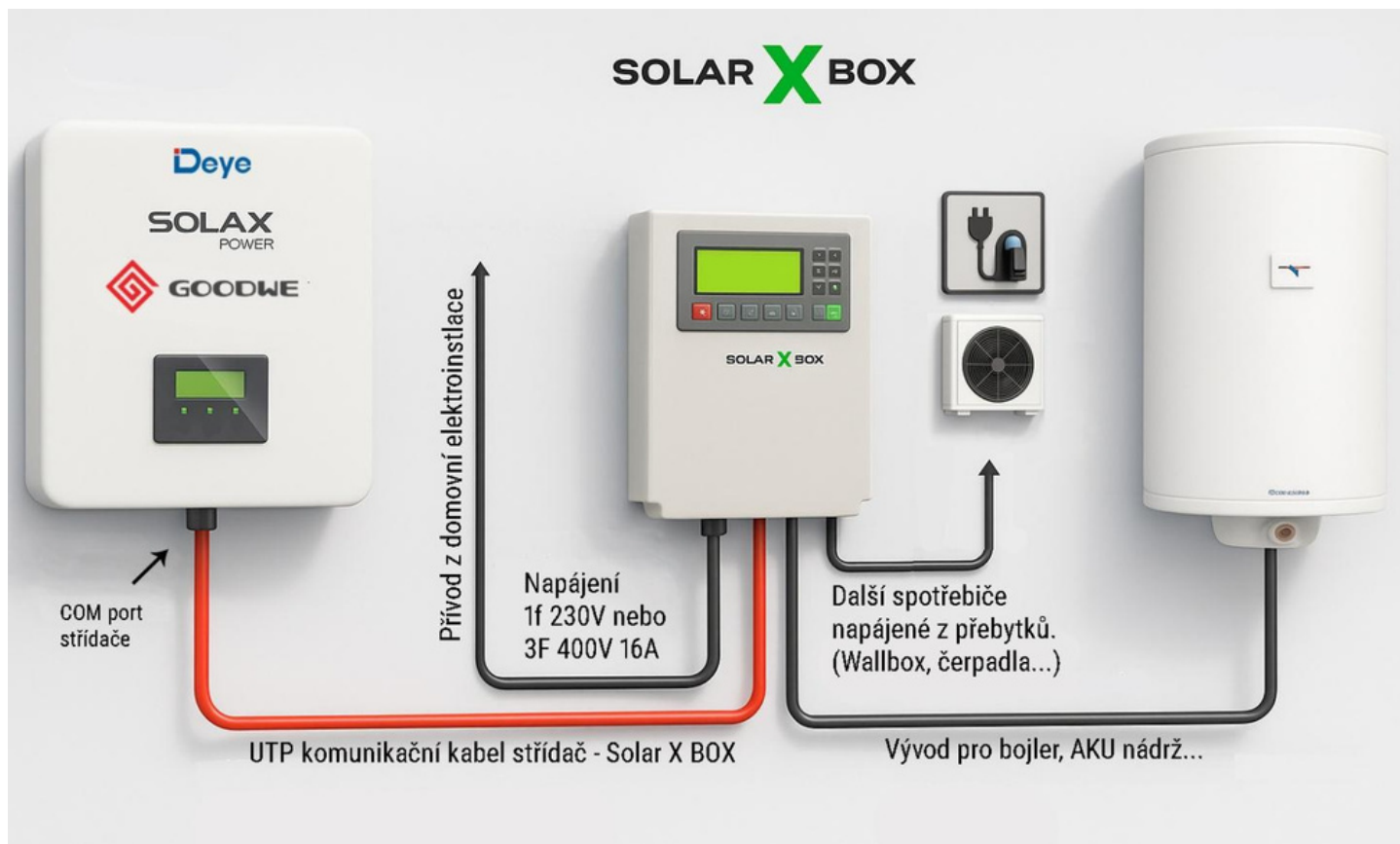


Návod



Grafické znázornění zapojení

Solar X BOX – co to je a k čemu slouží

Solar X BOX je **plug-and-play wattrouter, regulátor přebytků a energy manager** pro fotovoltaické elektrárny. Jeho úkolem je **efektivně využít přebytečnou energii**, kterou v dané chvíli dokáže fotovoltaická elektrárna vyrobit, ale není ji jak zužítkovat.

Zařízení je navrženo tak, aby bylo **co nejsnazší na instalaci i nastavení – bez potřeby specializované firmy**. Díky robustnímu průmyslovému řízení a pokročilé regulaci (včetně PID regulace) přizpůsobuje výkon výroby aktuální spotřebě v reálném čase, čímž **maximalizuje vlastní spotřebu energie a zlepšuje ekonomiku celé fotovoltaiky**.

Každý kus je zakázková výroba podle potřeb konkrétního zákazníka. To jak je konkrétní kus vybaven, je vždy předmětem komunikace před zahájením výroby. Tento návod je tedy obecnějšího charakteru, který popisuje hlavní prvky a základní principy fungování zařízení **Solar X BOX**. Konkrétní provedení, zapojení a dostupné funkce se mohou lišit v závislosti na zvolené konfiguraci, typu fotovoltaického systému a požadavcích zákazníka. Tento návod proto slouží jako **obecný průvodce**, který vysvětluje společné vlastnosti zařízení, jeho hlavní komponenty a logiku řízení. U specifických zapojení nebo individuálních úprav se vždy řiďte pokyny výrobce.

Seznam kapitol

1. Elektrické připojení napájení boxu a spotřebičů napájených z přebytků

2. Ovládání

3. Komunikace se střídačem nebo smart meterem

- 3.1 Podporovaná zařízení a princip komunikace MODBUS RTU
- 3.2 Nastavení rychlosti komunikace a periody (baud rate, Com period)
- 3.3 Nastavení adresy slave zařízení a typu MODBUS čtení (03 / 04)
- 3.4 Používané registry pro správnou funkci Solar X BOX a příklady
- 3.5 Nastavení komunikace ve střídači a zapojení RS485
 - Solax
 - Goodwe
 - Deye

4. Korekce proměnných

5. Úvodní obrazovka

6. Nastavení vytěžování podle SOC. baterie (kaskádové spínání ON/OFF)

7. Nastavení vypínacích diferencí

8. Čidlo bojleru / AKU nádoby

9. Funkce HDO

10. PID plynule regulované výstupy

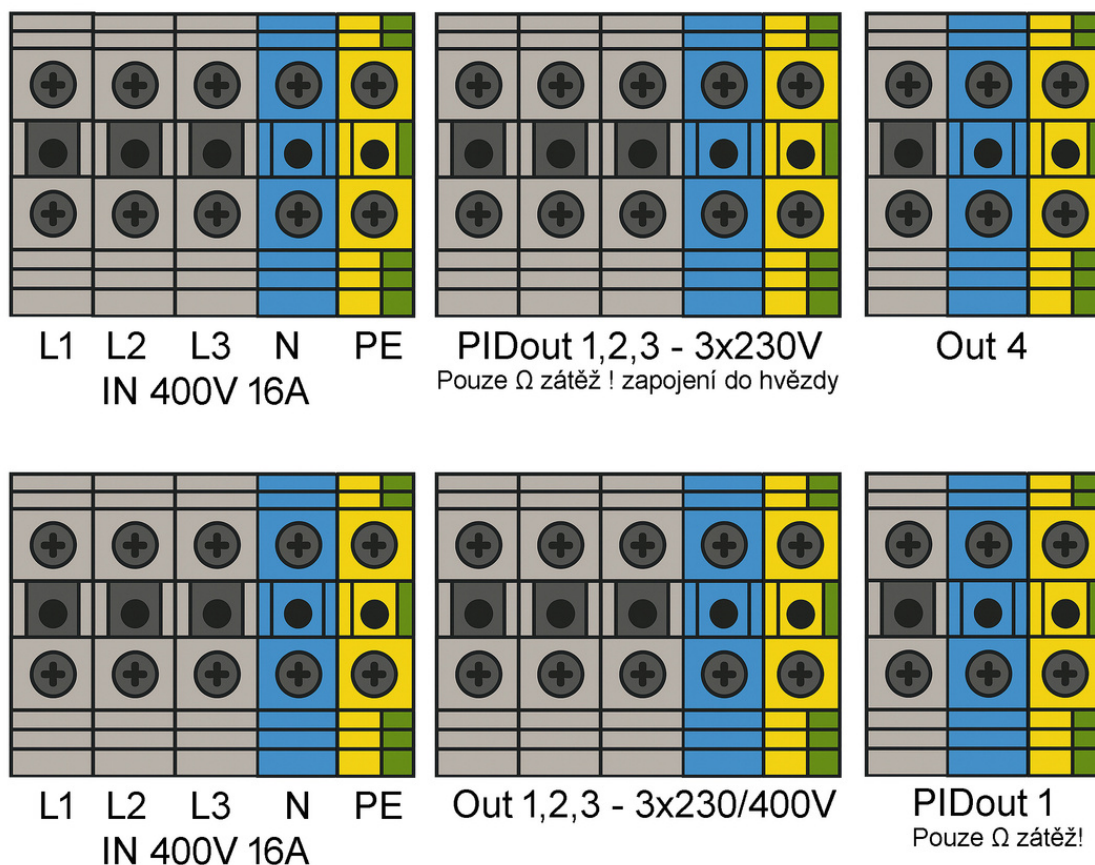
- 10.1 Detailní nastavení PID regulace
- 10.2 PID parametry

11. Provoz bez baterií

12. Mód wattrouteru a PID výstupů

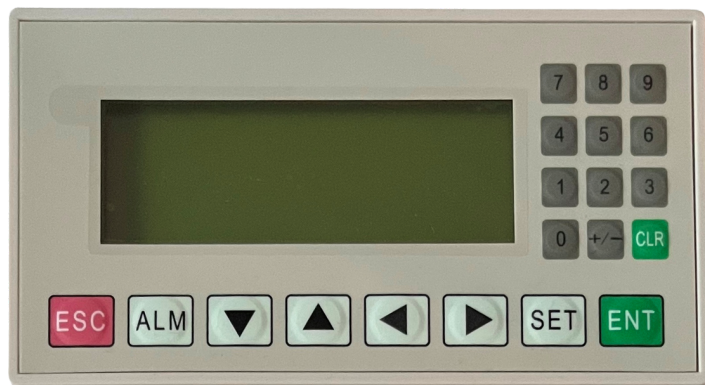
13. Servis

1. Elektrické připojení napájení boxu a spotřebičů napájených z přebytků (příklady)



Podle konkrétní konfigurace boxu, je vybaven buď svorkovnicemi nebo zásuvkami. Při připojení pomocí svorek, jsou tyto svorky popsány podobně jako na obrázku. IN je napájení boxu jednofázové 230V nebo třífázové 400V. Výstupy z boxu popsány podle toho, jestli jsou s plynulou regulací (PIDout 1,2...) nebo s on/off spínáním (out 1,2...) a jsou buď jednofázové nebo třífázové 3x230V se zapojením do hvězdy. Na výstupy s plynulou regulací, lze zapojit pouze odporové spotřebiče!

2.Ovládání

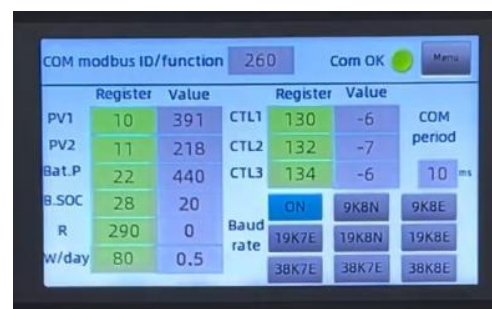


Pro ovládání regulátoru slouží dva základní typy displejů, podle toho, co si zákazník objedná. U novějšího typu displeje je ovládání dotykové. U staršího tlačítkové. Šipku/nahoru dolů slouží k listování mezi jednotlivými obrazovkami. Klávesa SET k vyvolání změny parametrů. Pokud je obrazovce více parametrů, které lze měnit, zmáčknete SET opakovaně, dokud se nerozblíká parametr, který chcete měnit. Numerická klávesnice slouží k přepisu hodnot parametrů. ENT je potvrzení změny.

3.Nastavení komunikace se střídačem nebo smart meterem

3.1 Podporovaná zařízení a princip komunikace MODBUS RTU

Solar X BOX umí komunikovat se střídači nebo smart metery, které disponují sběrnici MODBUS RTU. (většina běžných síťových a hybridních střídačů Solax, Goodwe, Deye, Solis, Growatt, Fronius, Huawei apod. a smart meterů jako je Chint DTSU666, Chint DDSU666, Goodwe EM1000, EM3000 atd.) Řídící jednotka SxB má uživatelsky adresovatelnou architekturu. Lze ji tedy adresovat a nastavit pro různé značky střídačů a smart meterů.



Nastavení rychlosti a periody

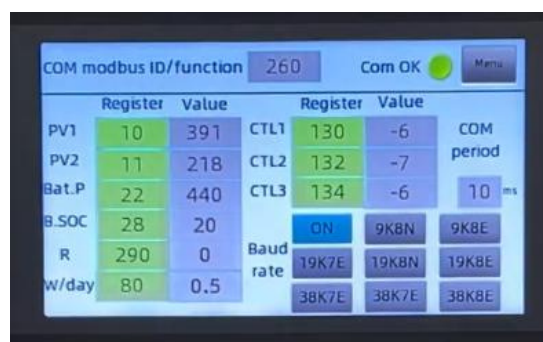
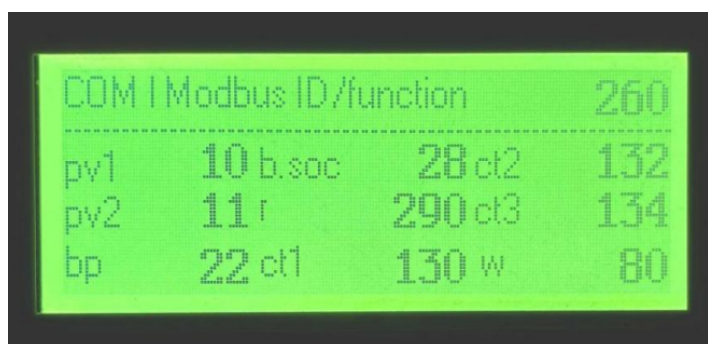
3.2 Nastavení rychlosti komunikace a periody (baud rate, Com period)

Pro většinu těchto zařízení platí nastavení komunikace jako je zobrazeno na obrázku 9K7E.

Odpovídá to rychlosti baud rate 9600 baud, 7 datových bitů, Even parita, 1 stop bit.

Com period - je komunikační perioda v milisekundách - rychlost jakou box posílá dotazy do střídače. Při vyšší periodě se data v boxu i na displeji boxu obnovují pomaleji. Cíl je, aby se data obnovovala co nejrychleji, ale zároveň nedocházelo k chybám při komunikaci. (Na obrázku testováno na Solax X3 s 10ms periodou)

3.3 Nastavení adresy slave zařízení a typu MODBUS čtení (03 / 04)



Nastavení typu modbus čtení, adresy (slave) střídače a čtení jednotlivých registrů (na obrázku nastaveno pro Solax X3 hybrid) u staršího a novějšího typu displeje.

V závislosti na značce a typu střídače, jsou dva základní typy příkazů, které SOLAR X BOX používá ke čtení jednotlivých registrů ve střídačích, které potřebuje pro svoji správnou funkci.

Je to čtení tzv. držících registrů 03 a čtení vstupních registrů 04.

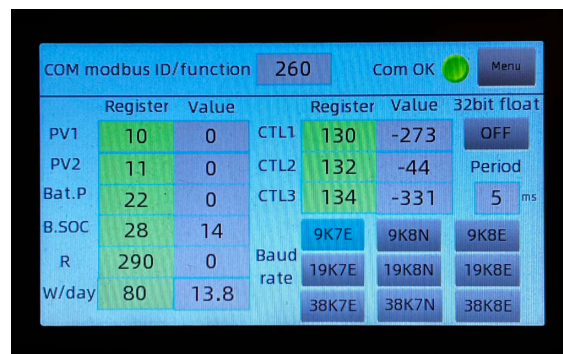
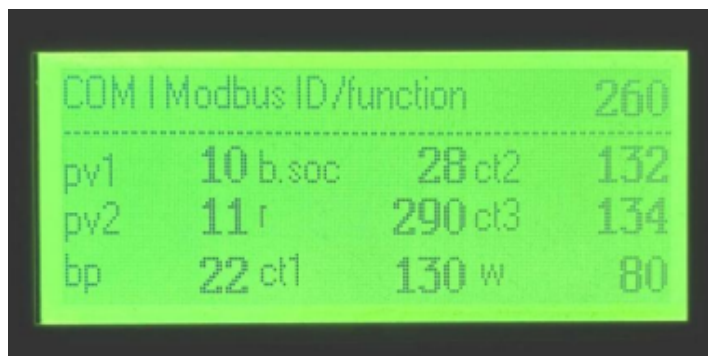
- Nastavení čísla v decimálním tvaru **259** do řádku Modbus ID/function odpovídá hexidecimálnímu **H103** (Slave adresa: 1, Funkční kód: 03, Read Holding Registers čte data z tzv. držících registrů. **(například Goodwe EM, ET, Deye...)**)

- Nastavení čísla v decimálním tvaru **260** do řádku Modbus ID/function odpovídá hexidecimálnímu **H104** (Slave adresa: **1**, Funkční kód: **04**, Read Holding Registers čte data z tzv. vstupních registrů **(například Solax X3, X1...)**)

Nastavení jiné adresy slave je možné. Například pokud by bylo potřeba číst vstupní registry (příkaz 04) na adresa slave 2, odpovídalo to číslu 516, které by bylo potřeba nastavit do řádku Modbus ID/function. Následující tabulka ukazuje logiku a příklady, kterou lze řídicí jednotku Solar X Boxu adresovat pro čtení držících nebo vstupních registrů a různé slave adresy zařízení (střídače, měřiče energie / smart metery...)

Slave	FC03 (čtení holding registrů)	FC04 (čtení input registrů)
1	259 (H103)	260 (H104)
2	515 (H203)	516 (H204)
3	771 (H303)	772 (H304)
4	1027 (H403)	1028 (H404)
5	1283 (H503)	1284 (H504)
10	2563 (H903)	2564 (H904)
50	12763 (H1F03)	12764 (H1F04)
100	25563 (H3F03)	25564 (H3F04)
200	51163 (H7F03)	51164 (H7F04)
247	63235 (HF03)	63236 (HF04)

3.4 Používané registry pro správnou funkci Solar X BOX a příklady



Solar X BOX, potřebuji pro svoji správnou funkci číst několik klíčových registrů. Jsou to hlavně údaje z CT cívek, respektive měření energie tekoucí z nebo do domu / objektu a SOC. baterií (pokud jsou instalovány).

Ostatní údaje nejsou pro funkci rozhodující a mají spíše informační charakter. Výrobci střídačů mají k dispozici protokoly těchto registrů, podle kterých se nastavení provádí.

Z výroby bývá Solar X BOX nastavený pro typy střídačů viz. tabulka.

Popis a příklady adres registrů pro některé střídače:

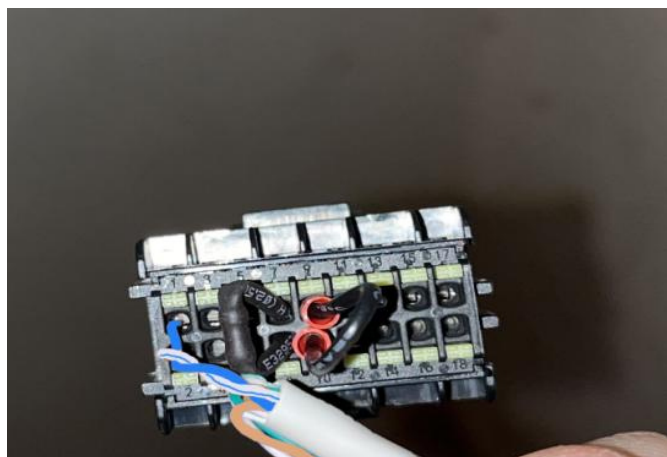
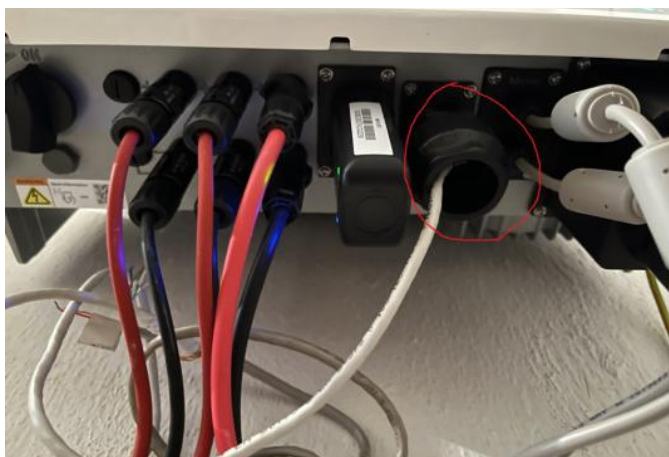
	SOLAX X3	SOLAX X1	GOODWE-ET	DEYE SUN3F	DEYE SUN1F	GM3000
PV1 výroba string 1	10	10	35106	672	186	
PV2 výroba string 2	11	11	35110	673	187	
bp - výkon baterie	22	22	35183	590	190	
b.soc. - kapacita	28	28	37007	588	184	
r - rezervní	290	8	35174	541	184	
ct1 - fáze L1	130	70	36006	616	169	103
ct2 - fáze L2	132	70	36007	617	169	104
ct3 - fáze L3	134	70	36008	618	169	105
W - výroba dnes	80	80	35194	529	108	

3.5 Nastavení komunikace ve střídači a zapojení RS485

Výstupem pro komunikaci z SxB -> střídač je zásuvka RJ45 nebo interní svorky v boxu popsané jako RS485 AB. Pokud je box vybaven zásuvkou RJ45 komunikace RS485 probíhá na pinech 4 a 5. (modrý, modro-bílý).

Solax - Komunikační kabel se připojuje do portu RJ45 označený jako COM, který je umístěn na spodní straně měniče. Nastavení komunikace je přístupné v menu střídače. Pro vyvolání menu klidněte na klávesu enter. Rozklikněte záložku settings (heslo je továrně 2014) / advanced settings / Modbus - zde by mělo být nastaveno RS485, rychlost 9600 a adresa 1. Připojení je přes standardní kabel typu UTP.

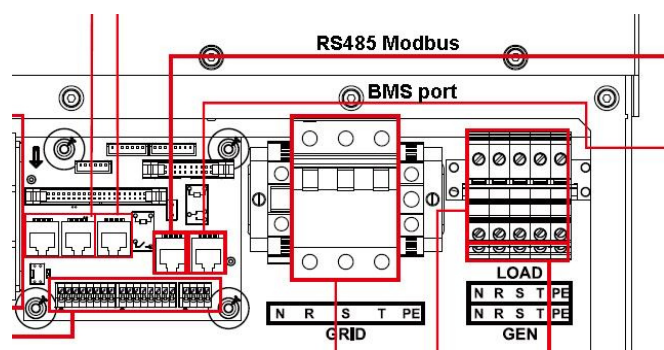
Goodwe - Nastavení je přístupné v aplikaci PV master / advanced settings - Com adress je potřeba nastavit z tovární 247 na 1. Rychlost, pokud ji lze nastavit, tak opět 9600. Komunikační kabel se u měničů Goodwe připojuje na 18 pinový konektor viz. foto. Zapojit je potřeba barvy modrá - PIN 1, modrobílá - PIN 2. Na straně Solar x Boxu je zapojení portu RJ45 standardní. Jiné typy střídačů Goodwe, které nemají 18pinový konektor, mají komunikační v port s RS485 nazvaný jako EMS.



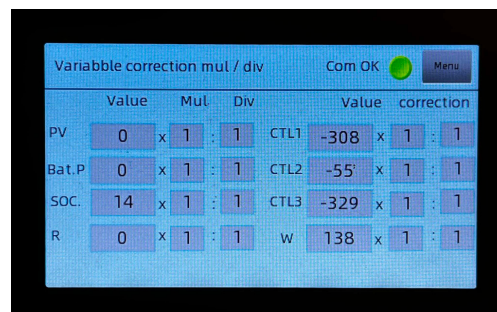
Deye - v závislosti na přesném typu měniče, mívají tyto měniče komunikační port pod krytem připojovacích svorek označený nejčastěji jako MODBUS. Komunikace je na pinech 1,2 nebo 7,8. Na Solar X boxu je komunikace na pinech 4 a 5. Je tedy potřeba na straně střídačů Deye přivést komunikace na správné piny (1,2 nebo 7,8)



Pin	Function
1	RS-485 B-
2	RS-485 A+
3	GND
4	
5	
6	GND
7	RS-485 A+
8	RS-485 B-



4. Korekce proměnných



Korekce hodnot

Různí výrobci střídačů používají u svých zařízení odlišné směry proudů a výkonů (jiná znaménka u hodnot měření CT nebo výkonu baterie), nebo různé měřítko (např. jiný počet desetinných míst).

Aby Solar X Box zobrazoval správné hodnoty a správně řídil a reguloval, je potřeba tyto rozdíly korigovat.

K tomu slouží parametry **Korekce proměnné**, který danou hodnotu **násobí nebo dělí** zadaným číslem:

Příklady:

- **1** = bez korekce (hodnota se bere tak, jak ji posílá měnič)
- **-1** = obrácené znaménko (např. opačný směr toku energie)
- **-10** = úprava měřítka i znaménka
- **: 10** = hodnota se vydělí deseti
- **x-1 : 10** = obrácené znaménko a vydělení hodnoty deseti (obrácení směru toku energie a změna měřítka hodnoty)

Bez správně nastavené korekce by Solar X Box nemohl správně vyhodnocovat data a zařízení by nemuselo nefungovat správně. Vždy platí, že u hodnot CT musí znamenat minusové hodnoty tok energie ze sítě směrem do objektu a plusové, že energie teče do distribuční sítě. U výkonu baterie plusové hodnoty její nabíjení a minusové její vybíjení.

5. Úvodní obrazovka



Zde se nachází vybrané informace o elektrárně, které by se měly, pokud je vše správně nastaveno, zobrazit ihned po připojení napájecího kabelu a komunikačního kabelu do portu.

Na hlavní obrazovce se vpravo nahoře se nachází ikona stavu komunikace. Pokud je komunikace se střídačem v pořádku, kulaté políčko je ve stavu zapnuto a hodnoty na displeji se mění.

Vysvětlivky -

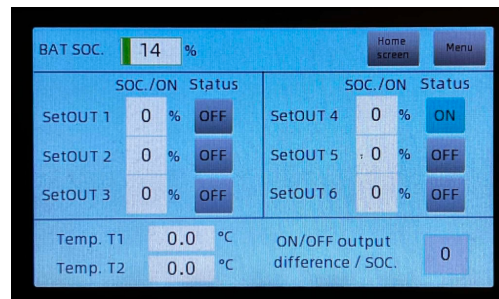
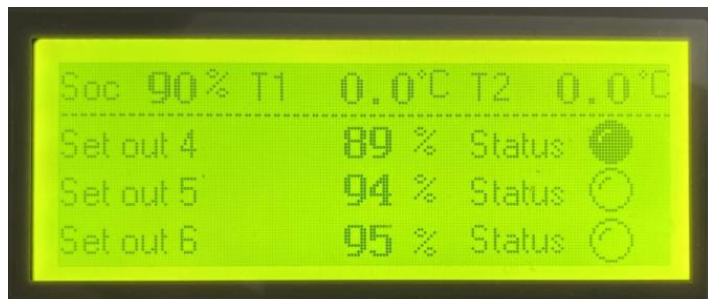
PV Power - celkový aktuální výkon, energie vyrobené na panelech

Bat. SOC % - aktuální stav nabití baterie

Bat. P - výkon baterie. Plusové hodnoty znamenají nabíjení baterie, minusové vybíjení.

CT L1, CT L2, CT L3 - stav jednotlivých měřících cívek střídače. Minusové hodnoty - kolik energie teče směrem ze sítě do domu. Plusové hodnoty - kolik energie teče směrem z domu do sítě.

6.Obrazovka s nastavením spínání podle SOC. baterie - kaskádové spínání.

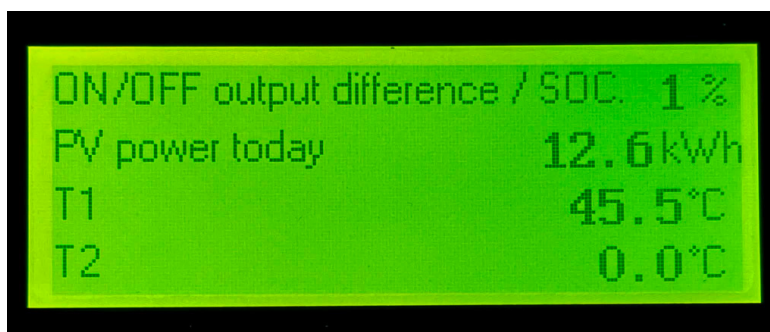


Na obrázku je nastaveno vytěžování tak, že těleso 1 spíná při dosažení SOC baterie 89%, těleso 2 při SOC 94% a těleso 3 při SOC 95%.

Pokud chcete toto nastavení změnit, zmáčkněte SET (pro těleso 1 - 1x, pro těleso 2 - 2x, pro těleso 3 - 3x) proveďte změnu numerickou klávesnicí a potvrďte klávesou ENT.

Počet těles je standardně 3 nebo 6 a podle toho jsou buď na jedné nebo dvou obrazovkách.

7.Obrazovka s nastavením vypínacích diferencí.



Zde je nastavení vypínací difference těles podle SOC baterie. Minimum je možno nastavit na 1%. Znamená to, že pokud například těleso 1 sepne při 90% SOC, vypne až pokud SOC bude menší než 89%.

Tyto difference jsou nutné k tomu, aby výstupy vytěžovače necyklovaly. Při připojení větších zátěží, se může hodnota SOC. baterie v rámci procent skokově měnit.

8. Čidlo bojleru

Pokud je box vybavený teplotním čidlem do AKU nádoby a čidlo je připojeno, zobrazuje na displeji teplotu T1 nebo T2. V opačném případě je zobrazena nula.

Pro připojení čidla slouží přiložený konektor. Prodloužení kabelu je možné nejlépe stíněnými vodiči. Na polaritě nezáleží. Rozsah měření čidla je cca 0-95 stupňů.

9. Funkce HDO / SPOT



Pokud je box vybaven funkcí spínání podle HDO "levný proud" je možné nakonfigurovat každý z výstupů tak, že pokud není dostatek solární energie, bude se řídit signálem HDO a teplotou v aku nádrži / bojleru.

Tyto výstupy jsou spojeny s regulací teploty T1. Ikonka **HDO in** udává jestli je vstup HDO (levného proudu) aktivní. Na obrázku jsou pod nápisem - **Set HDO outputs** tři jednotlivé výstupy (může být ovládáno standardně až 6). U výstupů 2 a 3 je nastavena 0 a jsou řízené výhradně podle nastavení SOC. baterie - přebytku solární energie nebo přetoku do sítě. U výstupu 1 je nastavena 1 a znamená to, že pokud není dostatek solární energie a v bojleru bude teplota nižší než nastavené minimum T1, přijde signál HDO, tyto výstupy sepnou a nahřejou bojler na teplotu Min. T1 (na obrázku 35 stupňů). Min T1+ je vypínací difference výstupu podle teploty T1. (na obrázku by tedy výstup vypl při dosažení teploty 36 stupňů)

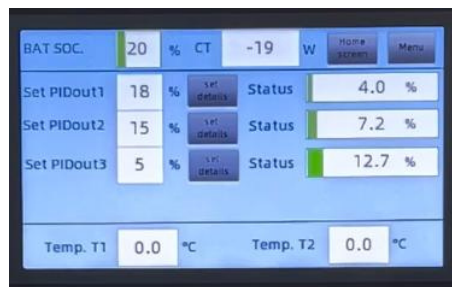
Funkce HDO si při signálu HDO, vynutí sepnutí příslušných výstupů, pokud je teplota na čidle T1 nižší, než je nastavené minimum. Dále je možno tyto výstup ovládat ručně v režimech 0 (vypnuto) - 1 (zapnuto - funguje trvale jako při signálu HDO) 2 - (automat podle signálu HDO a teploty v bojleru) Hodnotu **Min. T1 i Min. T1+** lze změnit.

10. Plynule PID regulované výstupy

Jednotky Solar X box mohou být vybaveny plynule PID regulovanými výstupy.

Co je PID regulace? Jedná se o spojitou / plynulou regulaci, kdy je výkon na spirály posílán plynule v rozsahu 0-100%. Principem PID je kontinuální porovnávání měřených veličin s požadovanými a automatická adaptace regulátoru daným podmínkám. Lze dosáhnout nejen krátké doby regulace, ale i vysoké přesnosti bez trvalé regulační odchylky.

Základem PID regulace jsou tři složky - proporcionální **P**, Integrační **I** a Derivační **D**.



Výstupy 1-3 - obecné nastavení podle hodnoty SOC. baterie + status výstupů

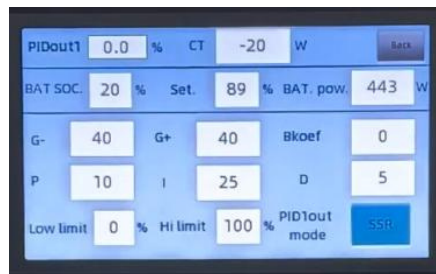
Obrazovka 1:

Set PID out 1,2,3 (lze změnit klávesou SET) - nastavení od jaké hodnoty SOC. baterie, začne regulátor posílat výkon na jednotlivé výstupy / spirály. **Regulátor může posílat výkon na topné tělesa i když není dosaženo nastaveného nabití baterie a to ve chvíli, kdy vzniká přetok energie směrem do sítě a závisí to na rozdílu mezi SOC. měřenou a nastavenou, na nastavení parametru GRID+ (viz detailní nastavení PID výstupu) a na velikosti tohoto přetoku**

Status - grafické znázornění velikosti posílaného výkon 0-100%.

Regulátor začne výkon na topné spirály posílat v případě, že dojde k nabití baterie nad stanovenou hodnotu **Bat. set.** nebo podle nastavení, pokud vznikne přetok energie směrem do distribuční sítě, podle nastavení parametru Grid +. **Díky tomu je plynulá regulace řešení i pro bezbateriové systémy. Plynulá regulace naopak sjede výkonem dolů, pokud se součet výkonů všech spotřebičů v domě, dostane nad možnosti elektrárny a hodnoty z cívek / smart metru střídače, se dostanou do záporných hodnot. To závisí na nastavení parametru Grid - . Tímto je docíleno hospodaření skutečně jen s přebytky energie.**

10.1 Detailní nastavení PID regulace



Výstup 1 - detailní nastavení PID regulace výstupu č. 1

PIDout1 - procentuální hodnota výkonu, který regulátor v daný okamžik posílá na spirálu na výstupu 1.

CT - je aktuální hodnota - součet hodnot z měřících cívek L1, L2, L3 nebo smart metru střídače. Jedná se tedy o celkový výkon dodávaný z nebo do distribuční sítě.

Bat. SOC - aktuální hodnota kapacity baterie

Bat.P - výkon baterie. Plusové hodnoty znamenají nabíjení baterie, mínusové vybíjení.

Bat. set. - nastavení od jaké hodnoty SOC. baterie, začne regulátor posílat výkon na spirálu, za předpokladu, že jsou cívky měřiče energie CT na 0 nebo blízko 0. (Platí když je mód wattrouteru nastavený na CT+BAT)

G - a G + je koeficient vlivu měřených hodnot z CT cívek / smart metru střídače na regulátor. Vyjádřeno odborně se jedná o offset.

1=maximální citlivost a vliv na regulátor.

1 a výš snižování citlivosti vlivu hodnot CT cívek na regulátor. Při nastavení na vysoké hodnoty, už regulátor nebude brát v potaz hodnoty z CT cívek a bude regulovat pouze na základě SOC. baterie.

Parametry Grid - a Grid + doporučujeme u systému bez zapnutých přetoků do sítě nastavit na hodnoty kolem 30-60. **Přílišná citlivost na hodnoty CT, může vyvolat nežádoucí kmitání výstupů.** U systémů se zapnutými přetoky může být žádoucí nastavit Grid + výše, aby regulátor dělal změny na výstupech pomaleji a plynou

Bkoef - míra vlivu vybíjení baterie na regulátor. Udává citlivost regulátoru na vybíjecí výkon baterie. **Rozsah nastavení je 0 až -30000.**

0 = vliv baterie vypnut, (v tomto nastavení bude regulátor vytěžovat přebytky pouze na základě rozdílu BAT. SOC a BAT set, případně při přetoku do sítě)

-1 = maximální citlivost, směrem dále k minusovým hodnotám, se citlivost snižuje a regulátor dovolí odebírat více výkonu z baterie.

Přílišná citlivost na hodnoty výkonu z baterie, může vyvolat nežádoucí kmitání výstupů. Doporučení je spíše se zdržet u hodnot mezi -30-100

PIDout mode - Jedná se o nastavení charakteristiky výstupů PIDout1 a PIDout2. Výstupy lze nastavit samostatně buď pro použití s SSR relé, kdy mají upravenou charakteristiku tak, aby procentuální hodnota výstupu na displeji odpovídala výkonu, který SSR reálně posílá, nebo fungují lineárně 0-10V, například pro řízení jiných spotřebičů (nabíječky EV, tepelná čerpadla...) kdy je výstupem lineární řídicí signál. **U staršího typu displeje je toto nastavení na samostatné obrazovce společně s wattrouter mode.**

Příklad 1 : Pokud bude BAT SOC. měřená 90% a BAT set žádaná 89% - (regulátor tedy bude chtít vytěžovat přebytečnou energii z baterie), nastavení Grid - bude 40, pak po překročení hranice -40W výkonu ze sítě, se regulátor zastaví, po překročení hranice -80W začne ubírat a rychlost ubírání výkonu na spirálu bude úměrná velikosti nárůstu výkonu ze sítě. (například přijde mrak nebo se v domě sepne více spotřebičů zároveň a elektrárna tuto změnu nedokáže vykrýt).

Příklad 2 : Nastavením Grid + na nízké hodnoty, má za následek zvýšení citlivosti regulátoru na přetoky. Regulátor pak bude brát minimální ohled na to, jak je nabitá baterie a může posílat výkon na spirály daleko před dosažením nabití baterie na hodnotu BAT SET. Tyto přetoky měniče často generují ještě před nabitím baterie a může to být dáno omezením maximálního nabíjecího proudu baterie, který je pod možnostmi toho, co dokáže vyrobit panely.

10.2 PID parametry

Tyto parametry mají vliv na chování regulátoru jako celku. Mění jeho chování resp. rychlost reakcí jak na rozdíl mezi BAT SOC. a BAT SET. tak na hodnoty z CT cívek a hodnoty výkonu baterie.

P - Je proporcionální složka regulátoru. Jedná se o prostý zesilovač. Akční veličina je přímo úměrná regulační odchylce. Čím vyšší hodnota P, tím robustněji bude regulátor reagovat na odchylku žádané SOC. od aktuální SOC. baterie i na změny hodnot měřících cívek / smart metru.

I - regulátor, je takový regulátor, kdy akční veličina je přímo úměrná integrálu regulační odchylky. Jinými slovy integrace zohledňuje čas, po který se regulátor nachází mimo žádanou hodnotu a snaží se postupně přidávat nebo ubírat tak, aby byla odchylka co nejnižší. Vyšší hodnoty nastavení = rychlejší reakce regulátoru na změny SOC. a hodnot CT cívek. Nižší hodnoty = pomalejší reakce.

D - regulátor, je takový regulátor, kdy akční veličina je přímo úměrná derivaci regulační odchylky. D nastavení vylepšuje dynamické vlastnosti regulátoru a regulátor "zatlumuje".

LO a HI - parametry LO a HI jsou spodní a horní mez výkonu regulátoru. Pokud například nastavíte LO na 10% a HI na 50% regulátor pojede do příslušného výstupu minimálně vždy na 10% a maximálně na 50%. Pokud nastavíte oba parametry na 50% bude regulátor do toho výstupu dodávat trvale polovinu výkonu. Pokud nastavíte oba parametry na 0%, tento výstup regulátoru bude trvale vypnutý. Tímto nastavením lze tedy navíc výstupy ovládat ručně.

Z výroby bývá vše nastaveno. Pokud chcete nastavení změnit, dělejte to postupně a s citem a vždy si poznačte výchozí nastavení.

Kombinací správně nastavených parametrů, lze regulátor využívat pro systémy s povolenou, zakázanou dodávkou do sítě s bateriemi nebo bez baterií.

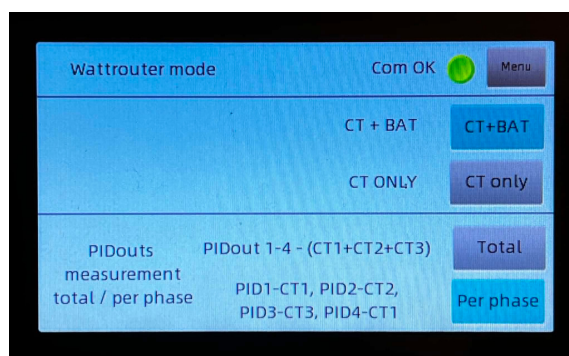
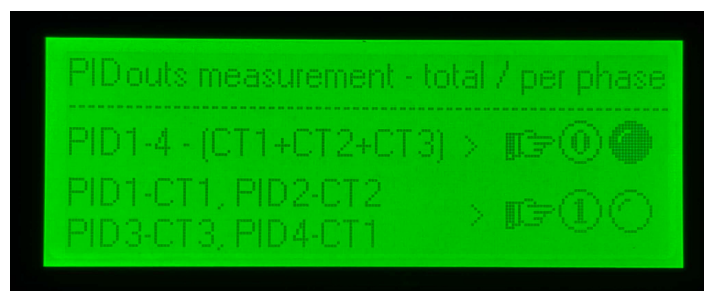
Při ručním ovládání je nutno brát zřetel na to, že pokud je box vybaven funkcí HDO, je tato funkce nadřazena a při její aktivaci dochází k vynucení sepnutí výstupů podle teploty v aku / bojleru, nehledě na ruční ovládání.

11. Provoz bez baterií.

Pokud jsou povoleny přetoky, nastavte "Mód wattrouteru" na obrazovce wattrouter mode na CT Only. Regulátor začne modulovat (postupně přidávat) výkon, jen podle velikosti přetoku do sítě.

Pokud jsou přetoky zakázány, nastavte na obrazovce wattrouter mode mód CT+BAT a na jednotlivých PID regulátorech BAT. SET na -1. Tímto nastavením se docílí toho, že regulátor zkouší přidávat výkon trvale i bez přetoku s ohledem na hodnoty z CT cívek. Pokud se dostanou hodnoty z CT cívek do mínusu pod nastavení Grid - čeká, jestli deficit střídač dožene. Pokud ano, začne opětovně přidávat. Pokud ne, ubere. Tímto je docíleno, že regulátor donutí střídač citlivě k výrobě pokud svítí slunce a když přijde mrak nebo se spotřeba v domě zvýší, s výkonem sjede dolů tak, aby neohříval vodu ze sítě.

12. Mód wattrouteru a mód výstupů PID1 a PID2



Výběr módu wattrouteru je dostupné u verzí s PID regulací a je platné pouze pro plynule regulované výstupy.

1 - CT + Bat. mód funguje tak, že wattrouter bere v úvahu stav nabití baterie, případně vybíjecí výkon baterie a stavy CT cívek. Tento mód se volí u bezpřetokových elektráren. Bude ale fungovat i elektráren se zapnutými přetoky

2 - CT only mód posílá výkon výstupy pouze na základě přetoku do sítě. Při tomto nastavení představují parametry Grid+ a Grid - wattly. Tento mód může být výhodnější u elektráren s povolenými přetoky. Nebere v úvahu stav baterie a posílá výkon pouze když je přetok do sítě.

PIDout mode - Jedná se o nastavení charakteristiky výstupů PIDout1 a PIDout2. Výstupy lze nastavit samostatně buď pro použití s SSR relé, kdy mají upravenou charakteristiku tak, aby procentuální hodnota výstupu na displeji odpovídala výkonu, který SSR reálně posílá, nebo fungují lineárně 0-10V, například pro řízení jiných spotřebičů (nabíječky EV, tepelná čerpadla...) kdy je výstupem lineární řídicí signál. **U novějšího typu displeje je toto nastavení v sekci detailní nastavení PID výstupů.**

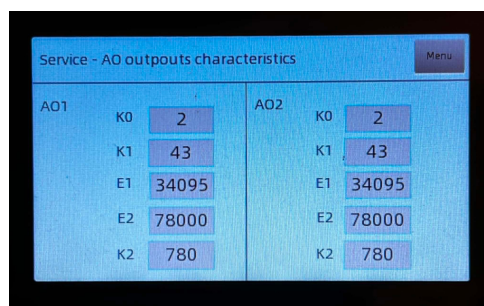
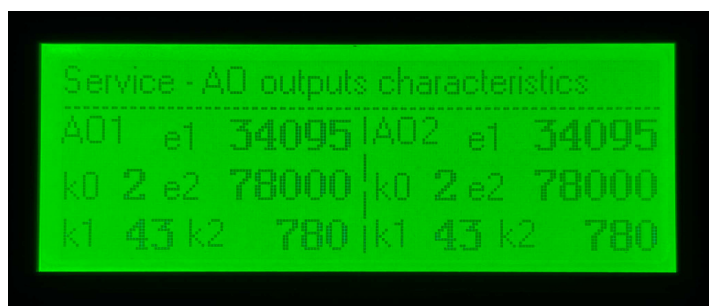
PIDoutsmeasurement - total / per phase

per phase - regulátor může posílat výkon při přetoku na jednotlivá SSR buď součtově -

total (počítá celkový výkon na CT cívkách) nebo po fázích (per phase)

Měření a regulace po fázích je vhodná u symetrických měničů, které neumí výkon na jednotlivé fáze rozložit podle jejich zatížení a posílají na všechny fáze stejný výkon. U nesymetrických měničů

13. Servis



V této sekci je možnost upravit křivku (charakteristiku) analogových výstupů, pokud běží v módu SSR, podle typu použitého SSR, tak aby byl výkonový výstup co možné nejlineárnější. Z výroby bývá nastaveno pro konkrétní typ SSR relé a doporučujeme ho nepřenastavovat.