

DRIVE MOTION LITHIUM DATA SHEET

LFP12.8V400AH (8D)



Spécifications électriques

Voltage nominale	12.8 V
Capacité nominale	400 Ah
Énergie	5120 Wh
Autodécharge	≈ 3% par mois
Efficacité	>98%
Support parallèle	Oui, Max 4 Sets
Connexion en séries	Oui, Max 4 Sets

Spécifications de décharge

Courant de décharge. Max	200 A
Voltage de fin de décharge	11.2 V
Déconnexion de bas voltage	10 V
Reconnexion de bas voltage	11.2 V

Spécifications de charge

Voltage de charge	14.4-14.6 V
Courant de charge. Max	100 A
Courant de charge recommandé	20 A - 100 A
Déconnexion de haut voltage	14.8 V
Reconnexion de haut voltage	13.8 V

Spécifications de température

Température de décharge	-20°C - +55°C
Température de charge	-20°C - +55°C
Déconnexion de haute température	55°C
Reconnexion de haute température	45°C
Déconnexion de basse température	-20°C
Reconnexion de basse température	-17°C

Spécifications de chauffage

Température de chauffage	-20°C - +10°C
Activation de voltage	14.6 V
Courant de chauffage	3.5 A
Puissance de chauffage	100 W
Temps de chauffage	4-8°C par heure

Spécifications mécaniques

Dimensions (Group 8D)	522 x 268 x 220 20.55 x 10.55 x 8.66
Poids	40 Kg (88 lbs)
Type de borne	M8
Couple de serrage	9.8N/m
Protection du boîtier	IP65

Spécifications de communication

Bluetooth	DM BT (Drive Motion Bluetooth) iOS & Android App
Ports de communication	RJ45
Communication avec Victron	Oui

Spécifications de durée de vie par DOD %

30% Décharge	8000 < cycles
80% Décharge	5000 < cycles
100% Décharge	3500 < cycles

Conception & Conformité

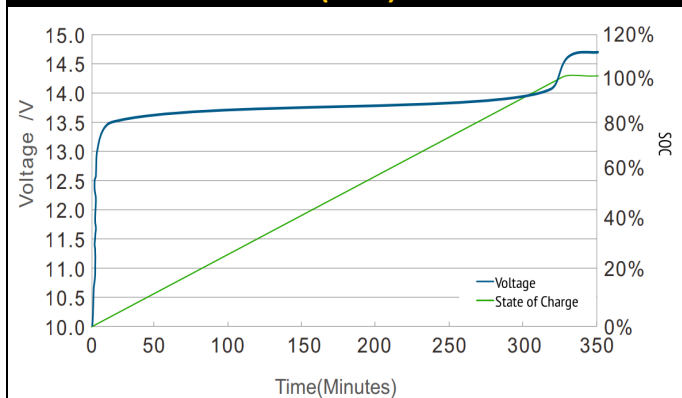
Conception	4S2P
Type de cellule	Grade A + Prismatic LiFePO4 cells (200 Ah)
Certification de cellule	UL1973, UL9540A, UN38.3, ROHS, IEC62619
Certification de batterie	UN38.3, MSDS, CE
Classement d'expédition	UN 3480, CLASS 9

DRIVE MOTION

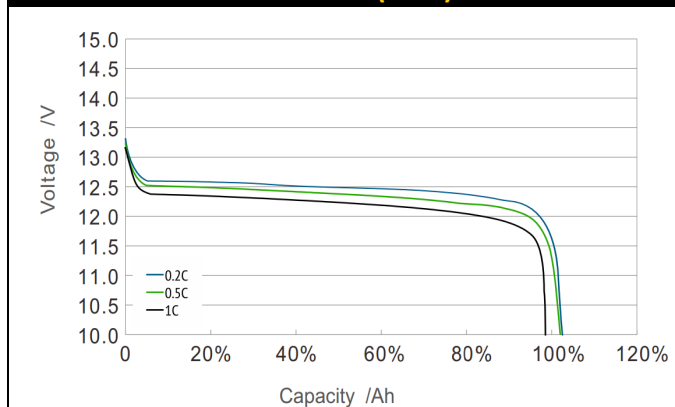
LITHIUM DATA SHEET



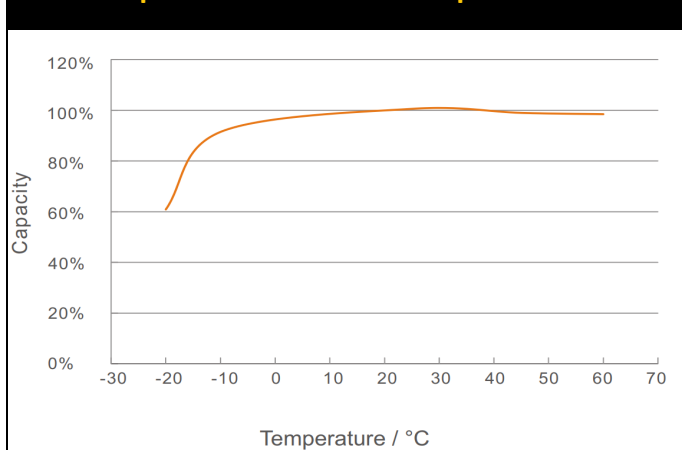
Charge Voltage & état de charge (SOC) 0.2C@25°C (77°F)



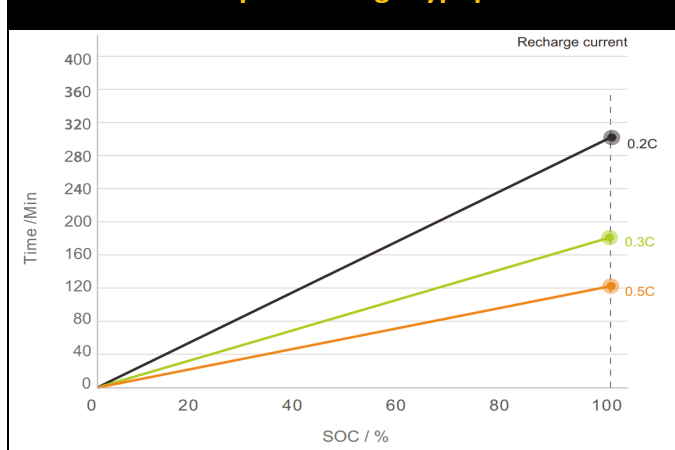
Décharge Voltage & caractéristiques à différents taux 25°C (77°F)



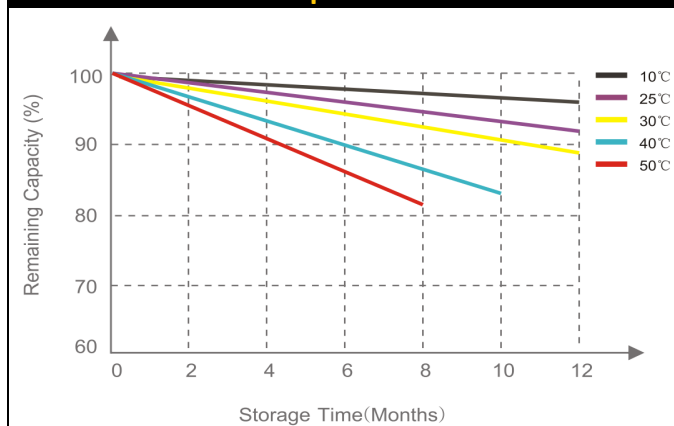
Capacité à différentes températures



Temps de charge typique



Courbe d'autodécharge à différentes températures



DRIVE MOTION LITHIUM DATA SHEET

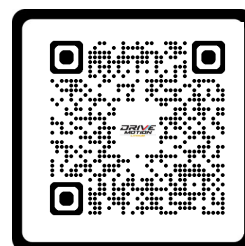
DM BT Bluetooth App guide d'utilisation

Pour télécharger l'application, scannez les codes QR ci-dessous ou cherchez DM BT (DRIVE MOTION BLUETOOTH) dans l'App Store ou Google PlayStore.

Note à l'utilisateur : pour les modèles de batterie qui ne disposent pas de bouton d'alimentation, si la batterie ne reçoit aucune charge ou n'est pas déchargée pendant plus de 60 minutes, elle passera en mode veille. Pour réactiver la batterie, appliquez simplement une charge ou une décharge ; la batterie reviendra alors visible et prête pour l'appairage dans l'application.

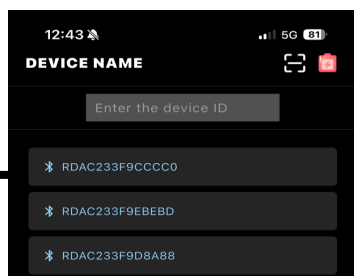


iOS App (Apple)

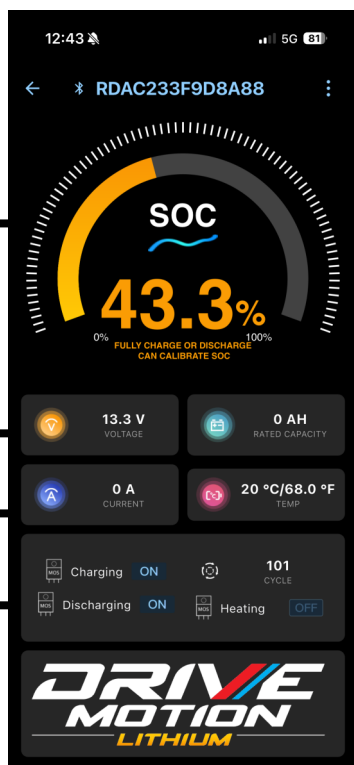


Android App (Google)

Bluetooth ID



État de charge



Voltage de batterie

Courant (Sortie et entrée)

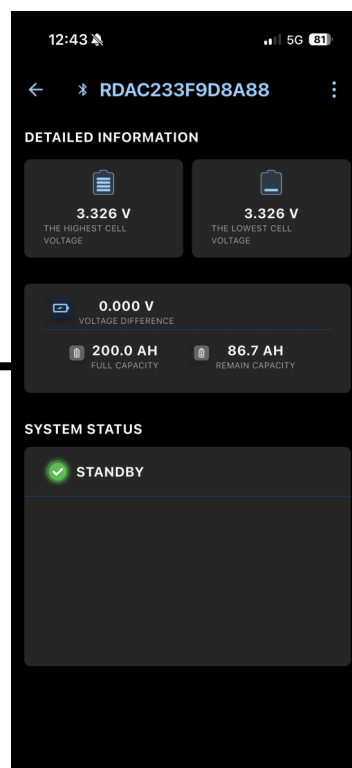
État de charge, décharge et chauffage

Capacité nominale

Capacité nominale

Température de la batterie

Nombre de cycles



Voltage de cellule

Différence de voltage entre les cellules

Capacité restante

État: veille, charge ou décharge

Alarme & Protection:

- Basse temp. alarme
- Basse temp. protection
- Haute temp. alarme
- Haute temp. protection
- Bas voltage alarme
- Bas voltage protection

Guide de connexion Cerbo GX

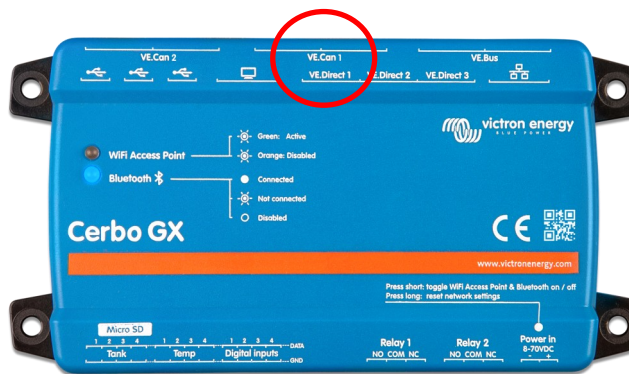
Étape 1 :

Identifiez si vous possédez un Cerbo GX ou un Cerbo GX MK2

Cerbo GX



Cerbo GX MK2



Étape 2 :

Si vous possédez un Cerbo GX, assurez-vous que le profil CAN de votre port BMS-CAN est configuré sur 500 kbit/s. Suivez le chemin de sélection ci-dessous :

Paramètres > Services > Port BMS-CAN > Profil CAN > Sélectionnez CAN-BUS BMS (500 kbit/s)

Si vous possédez un Cerbo GX MK2, vous devez configurer le port VE.CAN 1 en port CAN-BUS BMS (500 kbit/s) dans les paramètres. Suivez le chemin de sélection ci-dessous :

Paramètres > Services > Port VE.CAN > Profil CAN > Sélectionnez CAN-BUS BMS (500 kbit/s)

Étape 3 :

Si vous possédez un Cerbo GX, à l'aide du câble RJ45 fourni avec la batterie, connectez l'extrémité du câble étiquetée « Inverter » à l'un des ports BMS-CAN. Branchez un terminateur VE.CAN au port adjacent. Connectez ensuite l'extrémité du câble étiquetée « batterie » au port de la batterie étiqueté « DOWN » ou « LINK-OUT ».

Si vous possédez un Cerbo GX MK2, utilisez le câble RJ45 fourni avec la batterie pour connecter l'extrémité étiquetée « Inverter » à l'un des ports VE.Can 1. Branchez un terminateur VE.Can au port adjacent. Connectez ensuite l'autre