

Digitales Mischmodul MR-DIO4/2

1108331326



7171/899290

1. Beschreibung

Das Modbus Modul mit 4 digitalen Eingängen und 2 Relaisausgängen wurde für dezentrale Schaltaufgaben entwickelt. Es ist geeignet um z.B. in einem Raum Lichtschalter und Fensterkontakte aufzunehmen und zwei Lichtbänder zu schalten oder als Jalousiesteuerung. Die Steuerung von 2 motorisch betriebenen Brandschutzklappen ist ebenso möglich wie viele andere Anwendungen. Bei starken induktiven Lasten empfehlen wir, die Relaiskontakte zusätzlich mit einem RC-Glied zu schützen. Die Relais verfügen über eine Handbedienebene. Je nachdem wie der Jumper J (unter der Blende) eingestellt ist, können die Eingänge als Kontakt- und Spannungseingänge (A1, 24 V AC/DC; Jumper J - A2) oder mit einer Ansteuerung nach GND (A2; Jumper J - A1) betrieben werden. Über einen Modbus-Master können die Eingänge und Ausgänge geschaltet und abgefragt werden. Slave-Adresse, Bitrate und Parität werden über die beiden Adressschalter (x1 / x10) auf der Frontseite eingestellt. Es können die Adressen 00 bis 99 sowie die Bitraten 1200, 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600 und 115200 Bd eingestellt werden.

Bei Slave-Adresse 00 nimmt das Gerät nicht an der Bus-Kommunikation teil (reserviert für Broadcast-Kommandos).

Die Verbindung zum Master kann mit einem Watchdog-Timer überwacht werden. Wenn der Master oder die Verbindung ausfällt, werden die Ausgänge in ihren Grundzustand (sicherer Zustand) geschaltet und die rote LED leuchtet. Der Timer startet mit jeder an das Gerät gerichteten Nachricht neu, nur die Slave-Adresse ist dabei von Bedeutung, nicht der restliche Inhalt der Nachricht.

2. Wichtige Hinweise

Konformitätserklärung

Das Gerät wurde nach den geltenden Normen geprüft. Die Konformität wurde nachgewiesen. Die Konformitätserklärung ist beim Hersteller BTR NETCOM GmbH abrufbar.

Hinweise zur Gerätebeschreibung

Die Beschreibung enthält Hinweise zum Einsatz und zur Montage des Geräts. Sollten Fragen auftreten, die nicht mit Hilfe dieser Anleitung geklärt werden können, sind weitere Informationen beim Lieferanten oder Hersteller einzuholen.

Die angegebenen Vorschriften/Richtlinien zur Installation und Montage gelten für die Bundesrepublik Deutschland. Beim Einsatz des Geräts im Ausland sind die nationalen Vorschriften in Eigenverantwortung des Anlagenbauers oder des Betreibers einzuhalten.

Sicherheitshinweise

Für die Montage und den Einsatz des Geräts sind die jeweils gültigen Arbeitsschutz-, Unfallverhütungs- und VDE-Vorschriften einzuhalten.

Facharbeiter oder Installateure werden darauf hingewiesen, dass sie sich vor der Installation oder Wartung der Geräte vorschriftsmäßig entladen müssen.

Montage- und Installationsarbeiten an den Geräten dürfen grundsätzlich nur durch qualifiziertes Fachpersonal durchgeführt werden, siehe Abschnitt "qualifiziertes Fachpersonal".

Jede Person, die das Gerät einsetzt, muss die Beschreibungen dieser Anleitung gelesen und verstanden haben.

Warnung vor gefährlicher elektrischer Spannung

Gefahr

bedeutet, dass bei Nichtbeachtung Lebensgefahr besteht, schwere Körperverletzungen oder erhebliche Sachschäden auftreten können.

Qualifiziertes Fachpersonal

Qualifiziertes Fachpersonal im Sinne dieser Anleitung sind Personen, die mit den beschriebenen Geräten vertraut sind und über eine ihrer Tätigkeit entsprechenden Qualifikation verfügen.

Hierzu gehören zum Beispiel:

- Berechtigung zum Anschluss des Geräts gemäß den VDE-Bestimmungen und den örtlichen EVU-Vorschriften sowie Berechtigung zum Ein-, Aus- und Freischalten des Geräts unter Berücksichtigung der innerbetrieblichen Vorschriften;
- Kenntnis der Unfallverhütungsvorschriften;
- Kenntnisse über den Einsatz und Gebrauch des Geräts innerhalb des Anlagensystems usw.

3. Technische Daten

Modbus-Schnittstelle

Protokoll Modbus RTU
Übertragungsrates 1200 ... 115200 Bd
(Werkseinstellung 19200 Bd Even)
Verkabelung RS485 Zweidrahtbus mit Potentialausgleich in Bus-/Linientopologie

Versorgung

Betriebsspannungsbereich 20 ... 28 V AC/DC (SELV)
Stromaufnahme 200 mA (AC) / 75 mA (DC)
Einschaltdauer relativ 100 %

Eingangsseite

Spannungseingang 30 V AC/DC
High-Signalerkennung >8 V AC/DC

Ausgangsseite

Ausgangskontakte 2 Wechslerkontakte
Schaltspannung max. 250 V AC
Dauerstrom max. 16 A / Relais (80 A / 20 ms)
Summenstrom über alle Kontakte 25 A

Gehäuse

Abmessungen BxHxT 50 x 70 x 75 mm
Gewicht 126 g
Einbaulage beliebig
Montage Tragschiene TH35 nach IEC 60715
Anreihbar ohne Abstand Nach dem Anreihen von 15 Modulen oder einer maximalen

Stromaufnahme

von 2 A (AC oder DC) pro Anschluss am Netzgerät muss mit der Versorgungsspannung neu extern angefahren werden.

Material

Gehäuse Polyamid 6.6 V0
Klemmen Polyamid 6.6 V0
Blende Polycarbonat

Schutzart (IEC 60529)

Gehäuse IP40
Klemmen IP20

Anschlussklemmen

Versorgung und Bus 4-polige Anschlussklemme max. 1,5 mm² eindrätzig
max. 1,0 mm² feinstdrätzig
Aderndurchmesser 0,3 mm bis max. 1,4 mm
(Anschlussklemme und

Brückenstecker

als Zubehör in der Verpackung)

Geräteanschluss

Eingänge/Ausgänge max. 4 mm² eindrätzig
max. 2,5 mm² feinstdrätzig
Aderndurchmesser 0,3 mm bis max. 2,7 mm

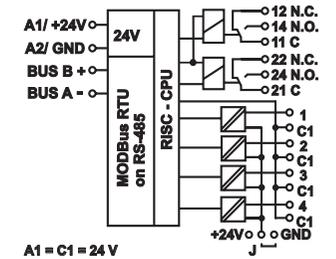
Temperaturbereich

Betrieb -5 °C ... +55 °C
Lagerung -20 °C ... +70 °C
Schutzbeschaltung Verpolschutz der Betriebsspannung
Verpolschutz von Speisung und Bus

Anzeige

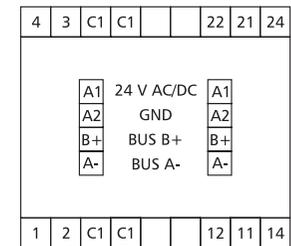
Betrieb und Bustätigkeit grüne LED
Fehlermeldung rote LED
Zustand der Ein-/Ausgänge gelbe LEDs

4. Prinzipbild



A1 = C1 = 24 V

5. Anschlussbild



6. Montage

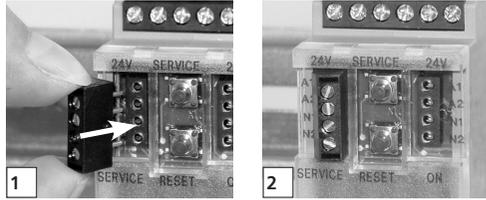
Anlage spannungsfrei schalten

Gerät auf Tragschiene (TH35 nach IEC 60715, Einbau in Elektroverteiler / Schalttafel) setzen

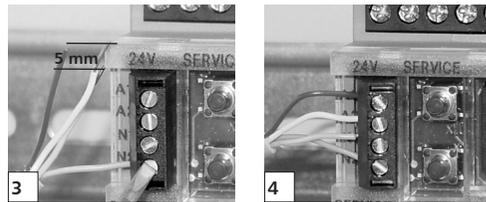
Installation

Die Elektroinstallation und der Geräteanschluss dürfen nur durch qualifiziertes Fachpersonal unter Beachtung der VDE-Bestimmungen und örtlicher Vorschriften vorgenommen werden.

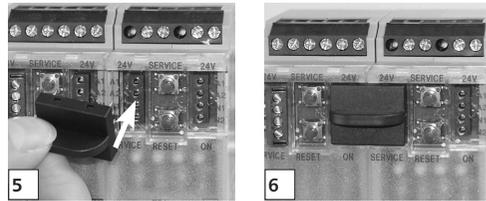
Anschlussklemme für Busanschluss einstecken



Kabel für Busanschluss anschließen



Reihenmontage



Das Modul ist ohne Abstand anreihbar. Bei Reihenmontage Brückenstecker aufstecken, er verbindet Bus und Versorgungsspannung bei nebeneinander montierten Modulen.

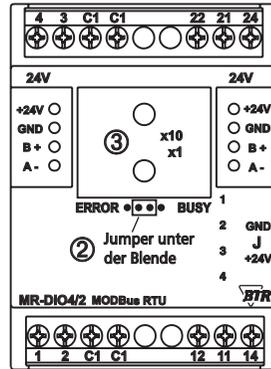
Nach dem Anreihen von 15 Modulen oder einer maximalen Stromaufnahme von 2 A (AC oder DC) pro Anschluss am Netzgerät muss mit der Versorgungsspannung neu extern angefahren werden.

7. Bitrate und Parität einstellen

Die Bitrate und Parität kann im Programmiermodus eingestellt werden, bei dem eine Steckbrücke hinter der Frontblende des Moduls gesteckt ist. Diese Steckbrücke ist im Normalbetrieb entfernt. Eine Verbindung mit dem Bus ist dazu nicht nötig.

Die Bitrate der Module kann folgendermaßen eingestellt werden:

1. Die Frontblende des Moduls entfernen;
2. auf die beiden mittleren Stifte der 4-poligen Stiftleiste zwischen roter und grüner LED eine Steckbrücke stecken (A);
3. die gewünschte Parität und Bitrate gemäß untenstehender Tabelle an den Adressschaltern (3) einstellen;



4. die Versorgungsspannung des Moduls einschalten; das Modul speichert die Bitrate jetzt dauerhaft in einem EEPROM;
5. die Versorgungsspannung des Moduls wieder ausschalten;
6. die Steckbrücke von der Stiftleiste entfernen und die Frontblende montieren.

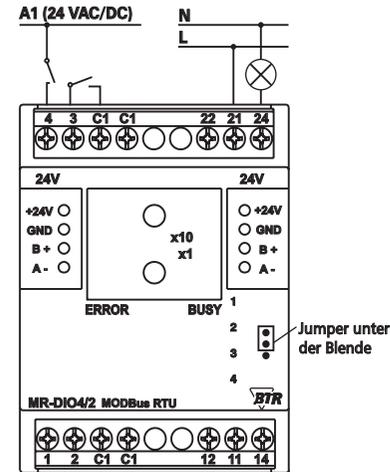
Schalter x10	1	2	3					
Parity	even	odd	none					
Schalter x1	1	2	3	4	5	6	7	8
Bitrate (Bit/s)	1200	2400	4800	9600	19200	38400	57600	115200

Weichen die Einstellungen von denen in der Tabelle angegebenen ab, gilt die Werkseinstellung.

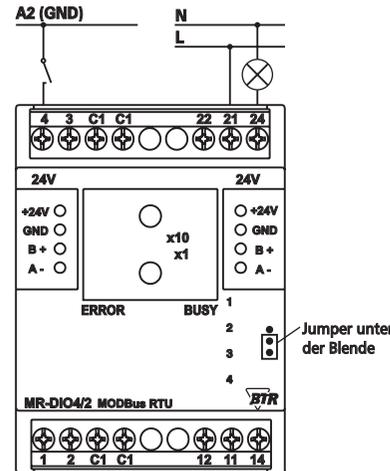
Werkseinstellung: 19200 Bd Even

8. Anschlussbeispiele

Anschlussbeispiele 1+2



Anschlussbeispiel 3



9. Beschreibung der Software

9.1 I/O Kommandos

„01 (0x01) Read Coils“

Request	
Valid Coil Starting Address	0 .. 3
Valid Quantity of Outputs	1 .. 4
Response	
Byte Count	1
Output Status	Bit0 .. Bit3 (Bit 4 .. 7=0)

Bit	Information
0	0 = Status relay 1 off
	1 = Status relay 1 on
1	0 = Status relay 2 off
	1 = Status relay 2 on
2	0 = relay 1 switched via bus
	1 = relay 1 switched via manual control
3	0 = relay 2 switched via bus
	1 = relay 2 switched via manual control

„02 (0x02) Read Discrete Inputs“

Request	
Valid Input Starting Address	0 .. 3
Valid Quantity of Inputs	1 .. 4
Response	
Byte Count	1
Input Status	Bit0 .. Bit3 (Bit 4 .. 7 = 0)

Information

1 = Status input closed

0 = Status input open

„05 (0x05) Write Single Coil“

Request	
Valid Output Address	0 .. 1
Valid Output Value	0x0000 or 0xFF00
Response	

Echo of the request

„15 (0x0F) Write Multiple Coils“

Request	
Valid Coil Starting Address	0 .. 1
Valid Quantity of Outputs	1 .. 2
Valid Byte Count	1
Output Value	0 or 1 in Bit0 .. Bit1

Bit	Information
0	0 = Status relay 1 off
	1 = Status relay 1 on
1	0 = Status relay 2 off
	1 = Status relay 2 on

Response	
Function Code, Starting Address, Quantity of Outputs	

Fortsetzung Beschreibung der Software

“04 (0x04) Read Input Registers”

Request	
Valid Register Starting Address	0
Valid Quantity of Registers	1
Response	
Byte Count	2
Values Register	Input Status Bit 0..3

“03 (0x03) Read Holding Registers”

Request	
Valid Register Starting Address	0..1 or 66
Valid Quantity of Registers	2 or 1
Response	
Function Code, Byte Count, Register Values	
Values Register 0:	

Bit	Information
0	0 = Status relay 1 off
	1 = Status relay 1 on
1	0 = Status relay 2 off
	1 = Status relay 2 on
2	0 = relay 1 switched via bus
	1 = relay 1 switched via manual control
3	0 = relay 2 switched via bus
	1 = relay 2 switched via manual control

Values Register 1:

Bit	Information
0	0 = Initial state after Reset or communication control relay 1 off
	1 = Initial state after Reset or communication control relay 1
1	0 = Initial state after Reset or communication control relay 2 off
	1 = Initial state after Reset or communication control relay 2 on

Value Register 66

Time constant for communication monitoring.

Register Value = 0 (0x0000) there is no communication monitoring,

all other values are for communication monitoring with a solution of 10 ms.

0x0000 to 0xFFFF => 0 to 655.35 seconds = 10.9 minutes

Fortsetzung Beschreibung der Software

“06 (0x06) Write Single Register”

Request	
Register Address	0 or 1 or 66
Register Value	Bits 0 – 1 according to tables or the discription above
Response	
Echo of the request	

“16 (0x10) Write Multiple Registers”

Request	
Valid Register Starting Address	0 or 1
Valid Quantity of Registers	1..2
Byte Count	2 x Quantity of registers
Registers Value	Quantity of registers x 2 Byte
	Bits 0 – 3 according to tables
Response	
Function Code, Register Starting Address, Quantity of Registers	

9.2 Bitrate einstellen über Modbus-Kommando

Parität und Bitrate haben die gleichen Werte wie bei der Einstellung über die Adressschalter.

Wenn Parity oder Baud 0 ist, erfolgt keine Einstellung und Speicherung.

Der Registerinhalt wird im EEPROM gespeichert.

“06 (0x06) Write Single Register”

Request															
Valid Register Address	0x41 (65)														
Valid Register Value	2 Bytes														
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0x53								Parität				Bitrate			

Bit 15-8: Magic-Number 0x53 = 83 zum Schutz vor versehentlichem Schreiben. Nur mit dieser Nummer wird das Kommando weiter ausgewertet.

Bit 7-4	1	2	3				
Parität	even	odd	none				
Bit 3-0	1	2	3	4	5	6	7
Bitrate	1200	2400	4800	9600	19200	38400	57600
							115200

Response

Echo of Request

Beispiel für einen Frame:

Slave-Adresse	0x12	Drehschalter-Einstellung (18)
Funktion	0x06	Write Single Register
Register-Adresse Hi	0x00	
Register-Adresse Lo	0x41	Bitrate und Parität (65)
Register-Inhalt Hi	0x53	Magic-Number
Register-Inhalt Lo	0x15	Parity Even, 19200 Baud

Alle Geräte können mit einem Broadcast-Kommando (Slave-Adresse 0x00) gleichzeitig umgeschaltet werden. Davon wird aber abgeraten, weil es zu Problemen führen kann:

- Geräte von anderen Herstellern haben an dieser Adresse eventuell ein Register für einen anderen Zweck, das dann falsch bedient wird.
- Es gibt keine Rückmeldung von den einzelnen Geräten. Die Steuerung kann also nicht sofort erkennen, ob das Kommando richtig angekommen ist.

Fortsetzung Beschreibung der Software

Sicherer ist es, jedes Gerät einzeln anzusprechen und umzuschalten. Das Gerät antwortet dann noch mit der alten Einstellung von Parität und Bitrate. Erst danach wird umgeschaltet. Die Antwort kann bei gestörtem Bus allerdings verloren gehen.

Nach dem Umschalten aller Geräte sollte die Kommunikation überprüft werden. Dazu ist jede Funktion der Geräte geeignet, die eine Rückmeldung liefert. Wenn dafür eine einheitliche Funktion verwendet werden soll, die unabhängig von der Prozess-Peripherie ist, eignet sich die Funktion „Diagnostic“, Subfunktion „Return Query Data“, die die gesendeten Daten zurück schickt.

Wenn bei einem Gerät nicht bekannt ist, welche Bitrate und Parität eingestellt ist, kann man es nacheinander mit allen Kombinationen von Bitrate und Parität ansprechen, bis es antwortet. Die wahrscheinlichsten Kombinationen sollten dabei zuerst probiert werden. Die niedrigeren Bitraten sollten zuletzt probiert werden, weil sie länger dauern.

9.3 Allgemeine Kommandos

“08 (0x08) Diagnostics”

Subfunction “0 (0x0000) Return Query Data”	
Data Field Any	
Response:	Echo of Request

Subfunction “1 (0x0001) Restart Communication Option”

Data Field	0x0000 oder 0xFF00
Response:	Echo of Request
Action:	Clears all Error Counters, Restarts node

Subfunction “4 (0x0004) Force Listen Only Mode”

Data Field	0x0000
No Response	
Action:	No response until Node Reset or Function Code 08
Subcode	01

Subfunction “10 (0x000A) Clear Counters”

Data Field	0x0000
Response:	Echo of Request
Action:	Clears all Error Counters

Subfunction “11 (0x000B) Return Bus Message Count”

Data Field	0x0000
Response:	Quantity of messages that the remote device has detected on the communications system since its last restart, clear counters operation, or power-up.

Subfunction “12 (0x000C) Return Bus Communication Error Count”

Data Field	0x0000
Response:	Quantity of errors encountered by the remote device since its last restart, clear counters operation, or power-up. (CRC, Length <3, Parity, Frame)

Subfunction “13 (0x000D) Return Bus Exception Error Count”

Data Field	0x0000
Response:	Quantity of MODBUS exception responses returned by the remote device since its last restart, clear counters operation, or power-up.

Subfunction “14 (0x000E) Return Slave Message Count”

Data Field	0x0000
Response:	quantity of messages addressed to the remote device, or broadcast, that the remote device has processed since its last restart, clear counters operation, or power-up.

Subfunction “15 (0x000F) Return Slave No Response Count”

Data Field	0x0000
Response:	Quantity of messages addressed to the remote device for which it has returned no response (neither a normal response nor an exception response), since its last restart, clear counters operation, or power-up.

Fortsetzung Beschreibung der Software

“43 /14 (0x2B / 0x0E) Read Device Identification”

Request	
Read Device ID code:	0x01
Object ID	0x00
Response	
Device ID code	0x01
Conformity level	0x01
More follows	0x00
Next object ID	0x00
Number of objects	0x03
Object ID	0x00
Object Length	0x03
Object Value	“BTR”
Object ID	0x01
Object Length	0x09
Object Value	“MR-DIO4/2”
Object ID	0x02
Object Length	0x04
Object Value	“V1.0”