

**OPEN IO-Modul CAN-Bus
C-DI16**

Datenblatt – Stand: 16.09.2019 – V3.0



OPEN IO-Modul mit CAN-Bus.

Ausführung mit 16 optoentkoppelten digitalen Eingängen zur Meldung von Ereignissen. Die Signalfarbe der LED-Anzeige kann individuell grün oder rot eingestellt werden.



DS-C-DI16

Inhaltsverzeichnis

Anwendung / Einsatzgebiet..... 2

Typenübersicht..... 2

Zubehör 2

Sicherheitshinweis..... 3

Elektrischer Anschluss 3

Montagehinweise 3

Inbetriebnahme 3

Anschlussmöglichkeiten 3

Technische Daten..... 4

 Gehäuse..... 4

 Spannungsversorgung 4

 Mikroprozessor und Speicher..... 4

 Kommunikation..... 4

 Digital-Eingänge 4

 Federzugklemmen..... 4

Klemmenbelegung / Anzeige- und Bedienelemente 6

Kontaktbelegung Spannungsversorgung und CAN-Bus 7

Bedien- und Funktionselemente..... 8

 CAN-Busadresse einstellen (High / Low)..... 8

 Status-LED S1 und S2 8

 Bedeutung der LED-Anzeigen..... 8

Anschlussschemen 9

Maßzeichnung..... 10

OPEN IO-Modul CAN-Bus C-DI16

Datenblatt – Stand: 16.09.2019 – V3.0



Anwendung / Einsatzgebiet

Die OPEN IO-Module der Serie DS-C-xxxxx sind mit einer CAN-Busschnittstelle ausgerüstet und können an alle OPEN EMS Controller angeschlossen werden.

Die Einsatzgebiete der OPEN IO-Module sind vielfältig. Insbesondere können die OPEN IO-Module in Heizungs-, Lüftungs- oder Klimaanlage der Gebäudeautomation eingesetzt werden. Die OPEN IO-Module sind sowohl für den Einbau im Schaltschrank als auch für den dezentralen Einsatz direkt in der Feldebene ausgelegt. Darüber hinaus können sie auch für Licht- und Jalousiesteuerungen verwendet werden.

Je nach Typ eines OPEN IO-Moduls erfassen sie digitale oder analoge Eingangswerte von Ereignissen und Sensoren oder sie steuern über digitale und analoge Ausgänge die Feldebene.

Typenübersicht

Artikel	Typ
DS-390036	DS-C-DI16 CAN-Bus OPEN IO-Modul mit 16 Digitaleingängen.

Zubehör

Artikel	Typ
DS-390024	DS-PKM Koppelmodul mit Abschlusswiderstand
DS-390019	DS-BBS 10 Brückenbusstecker für OPEN IO-Module (1 VE = 10 Stück)
DS-390020	DS-BBS 100 Brückenbusstecker für OPEN IO-Module (1 VE = 100 Stück)

OPEN IO-Modul CAN-Bus C-DI16

Datenblatt – Stand: 16.09.2019 – V3.0

DE

Sicherheitshinweis

Der Umgang mit diesem Gerät darf nur durch entsprechend geschultes Personal erfolgen, das berechtigt ist, Arbeiten an elektrischen Anlagen auszuführen.

Die Geräte dürfen nicht in Verbindung mit Geräten benutzt werden, die direkt oder indirekt menschlichen, gesundheits- oder lebenssichernden Zwecken dienen oder durch deren Betrieb Gefahren für Menschen, Tiere oder Sachwerte entstehen können.

Das Gerät muss außer Betrieb gesetzt werden, wenn ein gefahrloser Betrieb (z.B. sichtbare Beschädigungen) nicht mehr gewährleistet ist. Der Garantieanspruch erlischt beim Öffnen des Gerätes.

Elektrischer Anschluss

Die Geräte sind ausschließlich für den Betrieb an Sicherheitskleinspannung (SELV) bzw. Funktionskleinspannung mit elektrisch sicherer Trennung (PELV) ausgelegt. In Abhängigkeit vom Verwendungszweck der Anlage ist bauseits zu prüfen ist, ob die Erdung der Versorgungsspannung erforderlich ist. Geerdete Steuerungssysteme dürfen nur an einer einzigen Stelle geerdet werden. Mehrfacherdungen können zur Beschädigung der Geräte führen.

Beim elektrischen Anschluss der Geräte sind die technischen Daten zu berücksichtigen.

Die Geräte müssen bei einer konstanten Betriebsspannung betrieben werden. Strom-/Spannungsspitzen beim Ein-/Ausschalten der Versorgungsspannung müssen bauseits vermieden werden.

Die Versorgungs- und Signalleitungen müssen nach dem aktuellen Stand der Technik angeschlossen und verlegt werden. Insbesondere sind bei der Verlegung von Sensorleitungen mögliche Störeinkopplungen durch parallel verlaufende Fremdleitungen zu vermeiden. Für die Verlegung der CAN-Busleitungen ist auf die Einhaltung der Spezifikationen für den Aufbau eines CAN-Bussystems zu achten.

Montagehinweise

Die Montage ist nach gültigen Installationsstandards durch geschultes Personal auszuführen. Die Montage der Geräte erfolgt auf Standard-(Norm) Hutschiene 35 mm in Schaltschränken.

Bei der Festlegung des Montageortes ist zu beachten, dass die Grenzen der Umgebungstemperatur nicht überschritten werden.

Für die Montage in Zwischendecken sind geeignete Gehäuse vorzusehen. Nötigenfalls sind Revisionsöffnungen einzuplanen.

Bei der Montage ist darauf zu achten, dass die offenen Teile des Gerätes frei von Verschmutzungen sind – insbesondere durch das Eindringen von Metallspänen kann das Gerät zerstört werden.



Bei Verwendung von Schraubklemmen darf das maximale Anzugsmoment der Schraubklemmen 0,4 Nm nicht übersteigen. Das Überschreiten des maximalen Anzugsmomentes kann zur Zerstörung der Klemme führen. Dadurch kann der elektrische Kontakt an der Klemme nicht mehr gewährleistet werden.

Inbetriebnahme

Voraussetzung für die Inbetriebnahme ist die ordnungsgemäße Installation aller elektrischen Versorgungs-, Schalt- und Messleitungen. Vor dem Einschalten der Betriebsspannung ist diese auf den richtigen Anschluss zu prüfen.

Anschlussmöglichkeiten

Die OPEN IO-Module sind für den Einsatz im gebäudetechnischen Umfeld ausgelegt. Die digitalen und analogen Eingänge der OPEN IO-Module können mit branchenüblichen Sensoren beschaltet werden. Die Spezifikationen der Sensoren können den jeweiligen Datenblättern entnommen werden.

OPEN IO-Modul CAN-Bus C-DI16

Datenblatt – Stand: 16.09.2019 – V3.0

Technische Daten

Gehäuse

- Abmessungen (BxTxH): 54 mm x 60 mm x 90 (98) mm
- Material: Kunststoff
- Montage: auf Standard-Hutschiene 35 mm
- Schutzart: IP 20
- Kühlung: Lüfterlos durch Konvektion
- Umgebungstemperatur: 0 ... 50 °C
- Umgebungsfuchte: 5 ... 90 % ohne Betauung
- Anschluss: abziehbare Federzugklemmen, Nennquerschnitt 1,5 mm²
- Adressschalter zur Einstellung der Busadresse
- LED zur Betriebsanzeige
- LED zur Anzeige des Buszustands
- Einbaulage: beliebig

Spannungsversorgung

- Eingangsspannung: U(nenn) = 24 V DC (19 ... 30 V DC)
- Eingangsstrom: I(nenn) = 50 mA
- Leistungsaufnahme: 1,2 W
- Verlustleistung insgesamt: 1,2 W
- Max. Vorsicherung: 2 A
- Schutzbeschaltung: Verpolungsschutz der Eingangsspannung

Mikroprozessor und Speicher

- CPU: ARM7 Architektur
- Schnittstellen: 1x CAN-Bus

Kommunikation

- CAN-Bus: CAN 2.0B, galvanisch getrennt ISO 11898
- Übertragungsrate: 10 kbit/s ... 250 kbit/s, voreingestellt 50 kbit/s
- Anschluss: über Brückenbusstecker
- Busleitung: CAN-Busleitung, Wellenwiderstand $R_w = 120 \Omega$
- Busabschlusswiderstand: R_w am Anfang und am Ende des Busses

Digital-Eingänge

- 16 Melde-/Zähleingänge, 24 V DC jeweils optoentkoppelt mit LED-Anzeige. Die LED-Farben können für jeden Eingang individuell auf grün (Standard) bzw. rot (Meldeeingang) eingestellt werden.
- Schaltschwellen: an Eingang anliegend
Erkennung „0“: <13 V
Erkennung „1“: 18 ... 30 V
- Eingangswiderstand: $R_i = \text{ca. } 5 \text{ k}\Omega$ gegen „E“.
- Entprellung: 30 ms
- Zähleingang: Impulse bis 80 Hz (Entprellung: 4 ms)
- Max. Eingangsspannung: 30 V DC

Federzugklemmen

- Kontaktart: Buchse (female)
- Polzahl: 10
- Anschlussart: Push-in-Federanschluss
- Bemessungsspannung (III/3): 250 V
- Nennstrom I_N : 10 A
- Nennquerschnitt: 1,5 mm²
- Leiterquerschnitt starr min.: 0,2 mm²
- Leiterquerschnitt starr max.: 2,5 mm²
- Leiterquerschnitt flexibel min.: 0,2 mm²
- Leiterquerschnitt flexibel max.: 2,5 mm²

OPEN IO-Modul CAN-Bus C-DI16

Datenblatt – Stand: 16.09.2019 – V3.0

DE

- Leiterquerschnitt flexibel mit Aderendhülse ohne Kunststoffhülse min.: 0,25 mm²
- Leiterquerschnitt flexibel mit Aderendhülse ohne Kunststoffhülse max.: 1,5 mm²
- Leiterquerschnitt flexibel mit Aderendhülse mit Kunststoffhülse min.: 0,25 mm²
- Leiterquerschnitt flexibel mit Aderendhülse mit Kunststoffhülse max.: 1,5 mm²
- Leiterquerschnitt AWG min.: 26
- Leiterquerschnitt AWG max.: 14

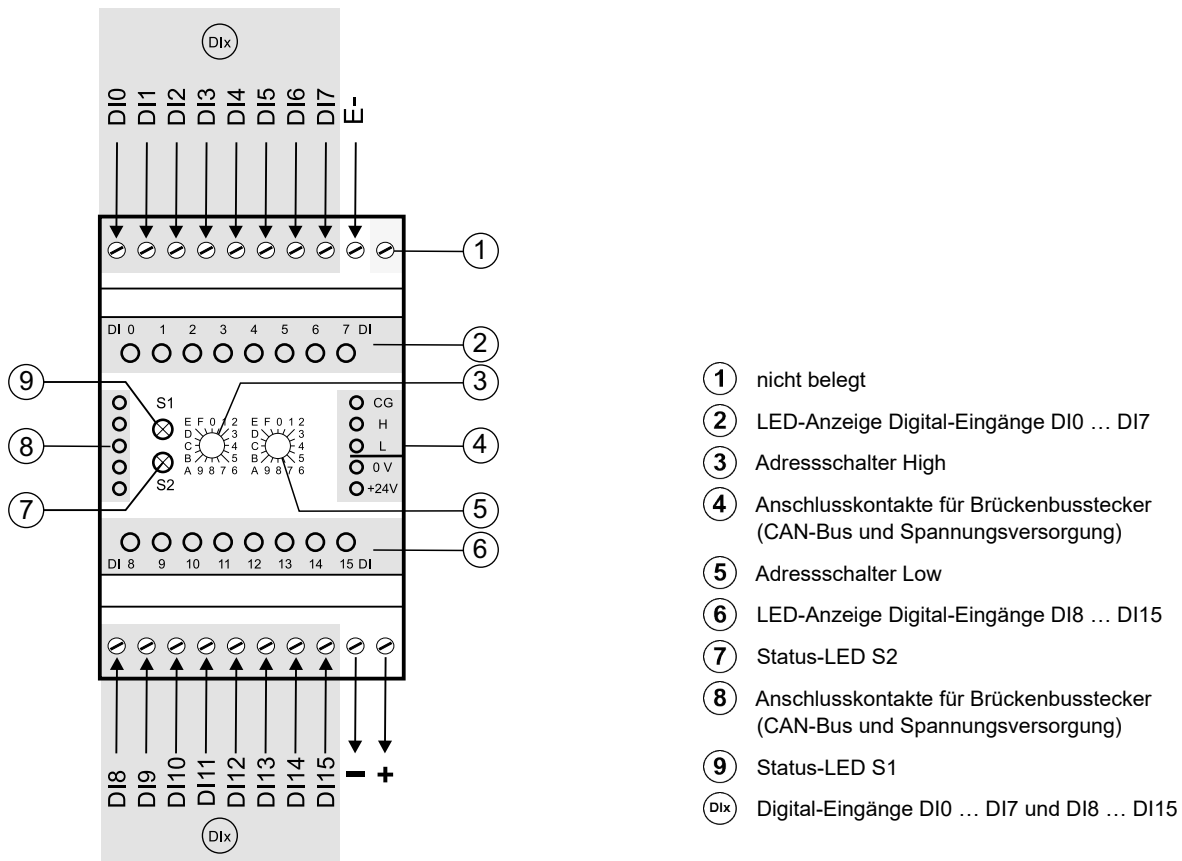
OPEN IO-Modul CAN-Bus C-DI16

Datenblatt – Stand: 16.09.2019 – V3.0

DE

Klemmenbelegung / Anzeige- und Bedienelemente

C-DI16



Nicht belegte Klemmen dürfen nicht als Klemmstützpunkt belegt werden.



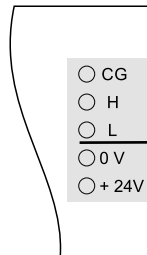
Anzugsmoment bei Verwendung von Schraubklemmen – max. 0,4 Nm.

OPEN IO-Modul CAN-Bus C-DI16

Datenblatt – Stand: 16.09.2019 – V3.0



Kontaktbelegung Spannungsversorgung und CAN-Bus



CAN-Bus für OPEN IO-Module

Anschlusskontakte für Brückenbusstecker

PIN	Signal
CG	CAN-Ground
H	CAN-High
L	CAN-Low

Spannungsversorgung für OPEN IO-Module

Anschlusskontakte für Brückenbusstecker

PIN	Signal
0 V	Masse
+24 V	+24 V DC

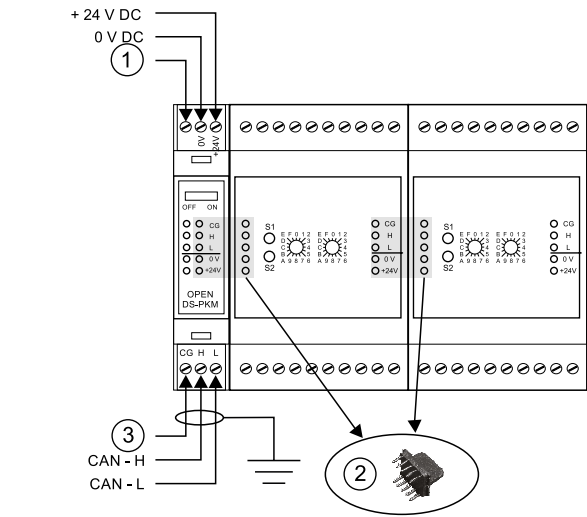
Die Einspeisung der Versorgungsspannung und des CAN-Busses für die OPEN IO-Module erfolgt in Verbindung mit dem Koppelmodul DS-PKM über einen Brückenbusstecker.

Hinweis:

Bis zu 15 aufeinanderfolgende Module dürfen über den Brückenbusstecker miteinander verbunden werden. Darüber hinaus muss eine zusätzliche Einspeisung der Spannungsversorgung mit einem weiteren PKM erfolgen.

Hinweis:

Den Schirm einseitig auf „Erde“ legen. Den Schirm nicht an CAN-Ground anschließen, um zu verhindern, dass sich Störungen direkt in den GND der Transceiver einkoppeln.



- ① nicht belegt
- ② Brückenbusstecker
- ③ CAN-Ground – CG

! Nicht belegte Klemmen dürfen nicht als Klemmstützpunkt belegt werden.

OPEN IO-Modul CAN-Bus C-DI16

Datenblatt – Stand: 16.09.2019 – V3.0



Bedien- und Funktionselemente

CAN-Busadresse einstellen (High / Low)

Über diese Adressschalter wird die Adresse des OPEN IO-Moduls eingestellt. Über die Adresse wird ein OPEN IO-Modul am CAN-Bus eindeutig identifiziert. Für die Adressierung werden die Schalterstellungen jeweils „0“ bis „9“ verwendet. Dadurch sind Busadressen von „01“ bis „99“ einstellbar. Die Adresse „00“ und die jeweiligen Schalterstellungen „A“ bis „F“ sind für den Service-Modus vorgesehen.

Status-LED S1 und S2

Über die Status-LEDs S1 und S2 wird der aktuelle Betriebszustand des OPEN IO-Moduls angezeigt:

S1	S2	Bedeutung
grün blinkend		Normaler Betriebszustand: Die Busadresse ist auf einen gültigen Bereich eingestellt (01 ... 99). In diesem Betriebszustand wird über die Status-LED S2 der Buszustand angezeigt.
	aus	Das IO-Modul wird von einer OPEN EMS angesprochen.
	rot blinkend	Das IO-Modul erkennt gültige CAN-Telegramme am Bus. Es wird aber nicht direkt von einer OPEN EMS angesprochen. Die eingestellten Adressen sollten überprüft werden.
	rot	Es werden keine gültigen CAN-Telegramme am Bus erkannt.
	gelb	Beim Versenden eines CAN-Telegramms ist ein Fehler aufgetreten. Es wurden keine weiteren CAN-Teilnehmer am Bus erkannt.
gelb blinkend		Eine ungültige Adresse ist eingestellt.
grün/gelb blinkend		Das IO-Modul befindet sich im Service-Betrieb.
gelb	gelb	Wenn beide LEDs gelb leuchten, wurde direkt zuvor ein Adressschalter verdreht. Nach einigen Sekunden übernimmt das Modul die neue Busadresse.
grün schnell blinkend		Hardware-Fehler
	rot schnell blinkend	Hardware-Fehler

Bedeutung der LED-Anzeigen

Digital-Eingänge DI0 ... DI15

LED	Bedeutung
grün oder rot leuchtend	Am Eingang liegt +24 V an; am Eingang liegt das Signal „1“.
Aus	Am Eingang liegt 0 V an; am Eingang liegt das Signal „0“.

Hinweis:

Je nach Konfiguration können die LEDs grün oder rot leuchten. Die Standardeinstellung ist grün. Weiter können die einzelnen LEDs den Zustand konfigurationsabhängig invertiert anzeigen.

OPEN IO-Modul CAN-Bus C-DI16

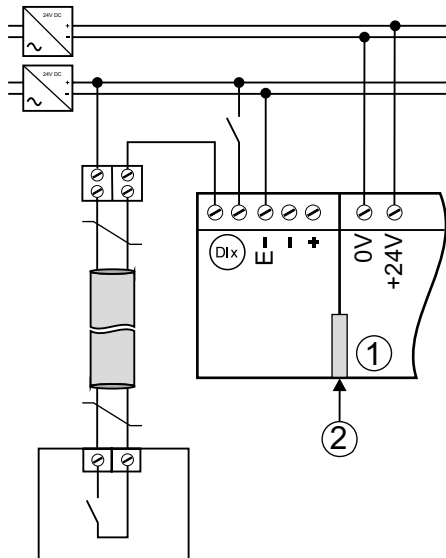
Datenblatt – Stand: 16.09.2019 – V3.0

DE

Anschlussschemen

Digital-Eingänge

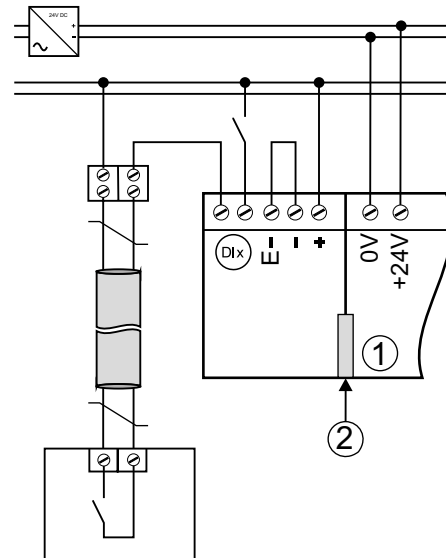
Zustands-Eingänge / schnelle Zähler (DI)



- ① PKM
- ② Brückenbusstecker
- DIx Digital-Eingänge DIx = DI0 ... DI15

Zustands-Eingänge (DI)

Versorgungsspannung der DI über interne Modulspannung



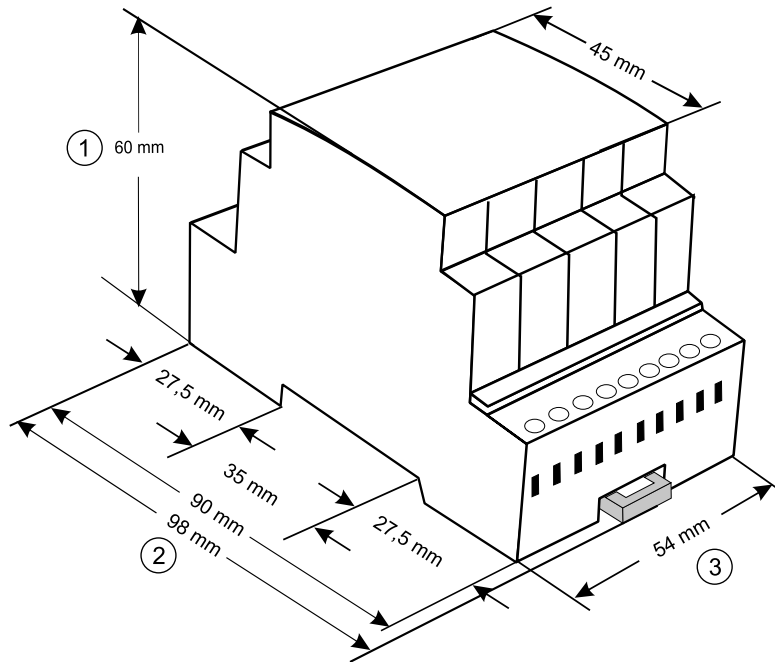
- ① PKM
- ② Brückenbusstecker
- DIx Digital-Eingänge DIx = DI0 ... DI15

**OPEN IO-Modul CAN-Bus
C-DI16**

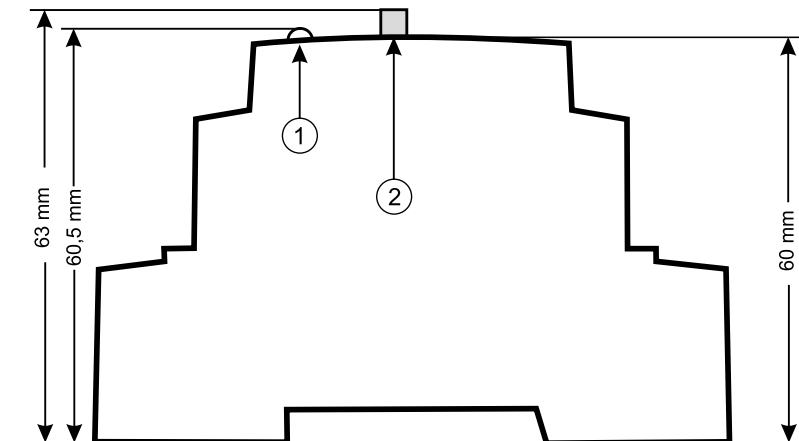
Datenblatt – Stand: 16.09.2019 – V3.0



Maßzeichnung



- ① Tiefe
- ② Höhe
- ③ Breite



- ① LED
- ② Adressschalter

Hinweise:

- Maß für LED bei IO-Modulen mit LED-Anzeigen