

## Technisches Datenblatt

### Digitales Ausgangsmodul DAM.730.10 (D2\*)



- **Digitales Ausgangsmodul**
- **8 x DA, 24 VDC, 0,5A**
- **Hutschienen-Bussystem**
- **Steckbare Schraubklemmen**

#### Systembeschreibung

Das modulare Steuersystem der Systemfamilie PLM 730 besteht aus CAN-Feldbuskomponenten, welche für den Einsatz in Steuer- und Regelsystemen mit dezentralisierten I/O-Knoten konzipiert sind. Alle Feldbuskomponenten sind für die Hutschienenmontage ausgelegt und in Rasterbreiten von 22,5 mm abgestuft. Zudem können sowohl der CAN-Bus als auch die Versorgungsspannung über eine in der Hutschiene integrierte Busleiste geführt werden. Das umfangreiche Produktpotential von über 100 verschiedenen Feldbuskomponenten ermöglicht Lösungen mit konventionellen I/Os bis hin zur Kommunikation mit standardisierten branchentypischen Feldbusprotokollen.

Durch den modularen Aufbau sind die Komponenten einfach nachzurüsten. Die I/O-Module sind überwiegend in den Einheiten 2, 4 und 8 I/Os abgestuft. Mit der in der Hutschiene integrierten Busleiste, ist eine servicefreundliche, zeitsparende und sichere Verdrahtung möglich.

#### Artikel

Ausführung	Artikelnummer
Digitales Ausgangsmodul	DAM.730.10
Zubehör	
Rückwandbus-Stecker	AKE.307.05
Anschlussstecker links	AKE.309.05
Anschlussstecker rechts	AKE.308.05

#### Elektrische Daten

<b>Digitale Ausgänge</b>	8 x DA 24 VDC, $\pm 10\%$ , 0,5 A
<b>Schnittstellen:</b>	1 x CAN (CANopen, Slave)
<b>Anzeigeelemente</b>	8 x LED Anzeige für DA
	1 x LED Anzeige für CAN
<b>Versorgungsspannung</b>	24 VDC $\pm 10\%$
	Restwelligkeit 150 mV

<b>Stromaufnahme</b>	typisch 60 mA
	maximal 100 mA
<b>Stromaufnahme DA</b>	Je Kanal max. 500 mA
<b>Hutschienenbusstecker</b>	Kontaktbelastung max. 1 A, 24W
	30 Steckzyklen

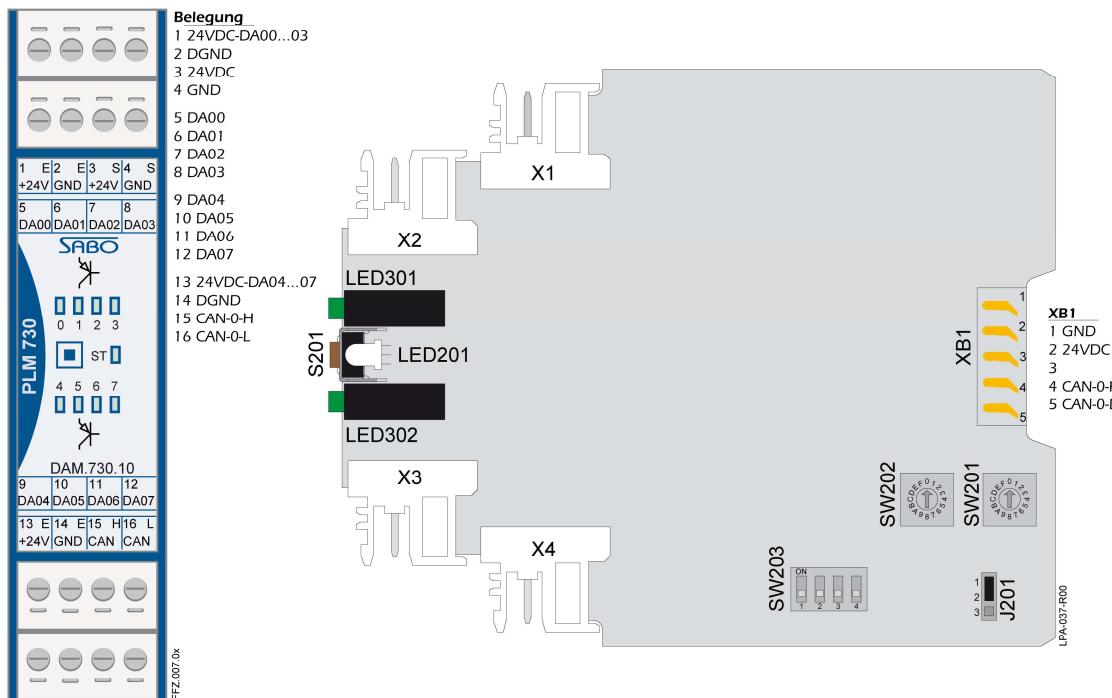
#### Mechanische Daten

<b>Abmessungen</b>	Breite x Höhe x Tiefe (mm):
	22,5 x 100 x 115
<b>Gewicht</b>	Gewicht: ca. 130 g
<b>Gehäuse</b>	Kunststoffgehäuse, belüftet,
	für Montage auf Hut- o. C-Schiene
<b>Anschlüsse</b>	Schraubsteckklemmen

<b>Schutzart</b>	IP 20
<b>Klimatische Bedingungen</b>	Lagertemperatur $-10\ldots+70^\circ\text{C}$
	Umgebungstemperatur $-5\ldots+50^\circ\text{C}$
	Luftfeuchtigkeit bis 85 %
	ohne Betauung

\* siehe Hinweise auf Seite 3

## Anschlussbild



## Konfiguration

Drehschalter CAN-BUS Adresse				
	SW201	CAN-Bus Adresse Low (hex)		
	SW202	CAN-Bus Adresse High (hex)		
00 01 ... 7F 80 ... FF				
⇒ CAN-ID aus int. EEPROM ⇒ gültige CAN-ID 1...127 ⇒ nicht erlaubt				
SW203 Schiebeschalter CAN-BUS Baudrate				
	SW203.1 OFF ON OFF ON OFF ON ON	SW203.2 OFF OFF ON ON OFF ON ON ON	SW203.3 (n.v.) (n.v.) (n.v.) (n.v.) (n.v.) (n.v.) (n.v.) (n.v.)	SW203.4 20 kBaud 50 kBaud 100 kBaud 125 kBaud 250 kBaud 500 kBaud 1000 kBaud

## J201 Jumper CAN-BUS Terminierung

	Keine Terminierung
	Terminierung mit 120 Ohm

## Anzeige- und Bedienelemente

LED201 CAN-BUS Status LED		
	Blinkmuster	Bedeutung
ST		OPERATIONAL - Modul durch CAN-Master initialisiert und gestartet
		STOPPED - Modul durch CAN-Master oder durch Node-Guarding Fehler angehalten
		Modul durch CAN-Master initialisiert, aber Startbefehl nicht empfangen
		Modul durch CAN-Master nicht initialisiert, aber Startbefehl empfangen
		Modul wartet auf Initialisierung durch CAN-Master
		Bootloader gestartet
		Node-ID doppelt vergeben oder Modul durch PLMconfig in den Search-Mode versetzt
		Node-ID ungültig

LED301...302 DA Status LEDs	
	Digitaler Ausgang nicht gesetzt (Low)
	Digitaler Ausgang auf 24VDC gesetzt (High)
S201 Servicetaster	
	Beim Einschalten gedrückt: Der Firmware Bootloader wird gestartet. (Nur in Verbindung mit Konfigurations-Software nutzbar)

## Standardbeschaltung

Digitale Ausgänge (DA00...DA07)	

## Hinweise

<b>Spannungsversorgung</b> Nach dem Anreihen von 10 Modulen ist die Spannungsversorgung neu anzulegen.
<b>Konfiguration</b> Achtung! Beachten Sie vor dem Einbau des Moduls die interne Konfiguration, den Software-Stand und die Einbauhinweise.
<b>Aufbau</b> Das Feldbusmodul darf nicht unter Spannung gesteckt oder gezogen werden, da sonst ein Systemabsturz, Datenverlust oder ein technischer Defekt möglich ist.

<b>CAN Terminierung</b> Der CAN-Bus ist am Anfang (Steuerung bzw. erstes Feldbusmodul) und am Ende (letztes Feldbusmodul) zu terminieren.
<b>Installationshinweise</b> Es sind die gesonderten Hinweise zum EMV-gerechten Einbau der Hardware im Systemhandbuch der SABO Elektronik GmbH zu beachten! Downloadmöglichkeit unter <a href="http://www.sabo.de">www.sabo.de</a>
<b>Geltungsbereich D2</b> Dieses Datenblatt gilt für DAM.730.10 ab der Version V08.