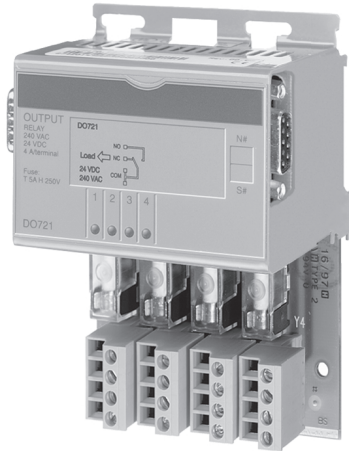


8.10 DO721

8.10.1 Technische Daten



Bezeichnung	DO721
Allgemeines	
Bestellnummer	7DO721.7
Kurzbeschreibung	2003 Digitales Ausgangsmodul, 4 Relais-Ausgänge 240 VAC / 24 VDC, 4 A
C-UL-US gelistet	JA
B&R ID-Code	\$E6
Anzahl	
EX270	2
CP430	4
CP470, CP770 CP474, CP476, CP774 EX470, EX770 EX477, EX777	8
Statische Eigenschaften	
Modultyp	B&R 2003 I/O-Modul
Anzahl der Ausgänge	4 isolierte Kanäle
Typ	Relais / Wechselkontakt
Schaltspannung nominal bei 4 A maximal maximale Spannung Relais-Relais	240 VAC / 24 VDC 264 VAC / 125 VDC 460 VAC
Dauerstrom je Ausgang Modul	4 A 16 A
Einschaltstrom	15 A / 200 ms
Kontaktwiderstand	100 mΩ bei 6 VDC, 100 mA

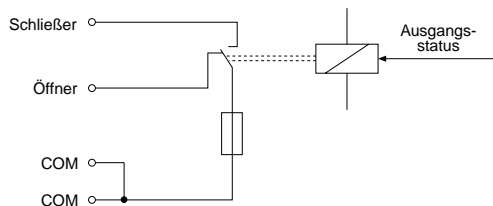
Bezeichnung	DO721
Maximale Schaltleistung (AC)	1000 VA
Maximale Schaltleistung (DC)	120 W bei 30 VDC
Leistungsaufnahme	max. 1,4 W
Schutzeigenschaften	
Kurzschlußschutz	Sicherung T 5A H / 250 V je Ausgang
Dynamische Eigenschaften	
Schaltverzögerung log 0 - log 1 log 1 - log 0	max. 10 ms max. 10 ms
Betriebseigenschaften	
Potentialtrennung Ausgang - RPS Ausgang - Ausgang	JA JA
Spannungsfestigkeit Kontakt - Kontakt Kontakt - RPS, Relais - Relais	1,4 kV bei 1,2 x 50 μ s Impuls 4 kV bei 1,2 x 50 μ s Impuls
Mechanische Eigenschaften	
Maße	B&R 2003 einfachbreit

8.10.2 Status-LEDs

Die Status-LEDs 1 - 4 (orange) zeigen den logischen Zustand des entsprechenden Ausgangs an.

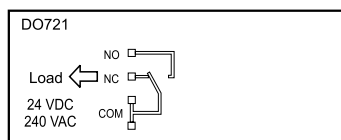
8.10.3 Ausgangsschema

Ausgang 1 - 4

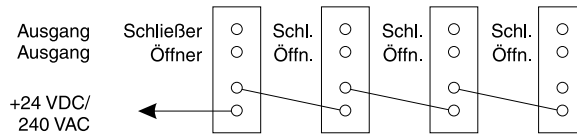


8.10.4 Einschubstreifen

In die Modulfront kann von oben ein Einschubstreifen geschoben werden. Auf diesem ist auf der Rückseite die Modulbeschriftung skizziert. Auf der Vorderseite können die Ausgänge beschriftet werden.



8.10.5 Anschluß



8.10.6 Variablendeklaration

Die Variablendeklaration gilt für folgende Controller:

- Zentraleinheit RPS 2003
- Remote I/O-Buscontroller
- CAN-Buscontroller

Die Variablendeklaration erfolgt über das PG2000. Die Variablendeklaration ist im Kapitel 4 "Moduladressierung" beschrieben.

Unterstützung Automation Studio™: Siehe Hilfe Automation Studio™ ab V 1.40

Variablendeklaration mit Zentraleinheit RPS 2003 und Remote Slaves

Funktion	Variablendeklaration				
	Gültigkeitsb.	Datentyp	Länge	Modultyp	Kanal
Digitaler Ausgang einzeln (Kanal x)	tk_global	BIT	1	Digit. Out	1 ... 4
Modulstatus	tk_global	BYTE	1	Status In	0

Variablendeklaration mit CAN Slaves

Funktion	Variablendeklaration				
	Gültigkeitsb.	Datentyp	Länge	Modultyp	Kanal
Digitaler Ausgang einzeln (Kanal x)	tk_global	BIT	1	Digit. Out	1 ... 4

Modulstatus

Der Modulstatus kann bei CAN Slaves nur über Befehlscodes ausgelesen werden. Die Befehlscodes sind im Kapitel 5 "CAN-Buscontroller Funktionen", Abschnitt "Befehlscodes und Parameter" beschrieben. Ein Beispiel ist im Kapitel 4 "Moduladressierung" beschrieben.

8.10.7 Zugriff über CAN-Identifier

Der Zugriff über CAN-Identifier wird verwendet, wenn der Slave über ein Fremdgerät angesteuert wird. Der Zugriff über CAN-Identifier ist in einem Beispiel im Kapitel 4 "Moduladressierung" beschrieben. Die Übertragungsmodi sind im Kapitel 5 "CAN-Buscontroller Funktionen" beschrieben.

CAN-ID gepackt

Im gepackten Modus können max. acht digitale I/O-Module betrieben werden.

CAN-ID ¹⁾	Byte 1	Byte 2	Byte 3	Byte 4	Byte 5	Byte 6	Byte 7	Byte 8
414	Modul 1	Modul 2	Modul 3	Modul 4	Modul 5	Modul 6	Modul 7	Modul 8

¹⁾ CAN-ID = 414 + (kn - 1) x 4 kn Knotennummer des CAN Slaves = 1

CAN-ID ungepackt

Im ungepackten Modus können max. vier digitale I/O-Module betrieben werden.

Modul	CAN-ID ¹⁾	Byte
1	414	Ausgänge 1 - 4
2	415	Ausgänge 1 - 4
3	416	Ausgänge 1 - 4
4	417	Ausgänge 1 - 4

¹⁾ CAN-ID = 414 + (kn - 1) x 4 + (ma - 1) kn Knotennummer des CAN Slaves = 1
ma ... Moduladresse des digitalen I/O-Moduls = 1 - 4

Weitere ID-Belegung siehe Kapitel 5 "CAN-Buscontroller Funktionen".

8.10.8 Modulstatus

Die Auswertung des Modulstatus ist in einem Beispiel im Kapitel 4 "Moduladressierung" beschrieben.

	Bit	Beschreibung
	7	x.... nicht definiert, ausmaskieren
	6	Digitalmodul = 0
	5	x.... nicht definiert, ausmaskieren
	0 - 4	Modulkennung = \$06
x 0 x 0 0 1 1 0	7 0	