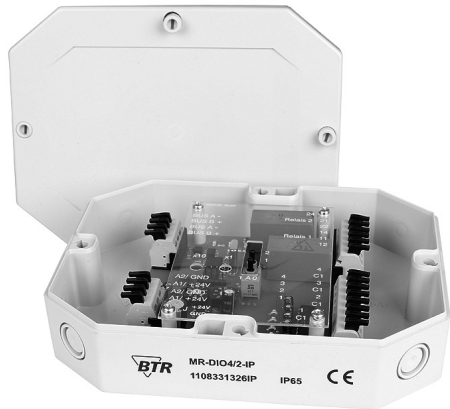


# Digitales Mischmodul MR-DIO4/2-IP

1108331326IP



7175/899291

## 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; JumperJ - 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  
Übertragungsrate 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. 10 A / Relais (80 A / 20 ms)

### Gehäuse

Abmessungen BxHxT 159 x 41,5 x 120 mm  
Gewicht 350 g

### Material

Gehäuse Polyamid 6.6 V0  
Klemmen Polyamid 6.6 V0  
Blende Polycarbonat

### Schutzart (IEC 60529)

Gehäuse IP65

### Fortsetzung Technische Daten

#### Anschlussklemmen

Versorgung und Bus  
4-polige Anschlussklemmemax. 1,5 mm<sup>2</sup> eindrätig  
max. 1,0 mm<sup>2</sup> feinstdrätig

Aderndurchmesser  
Geräteanschluss 0,3 mm bis max. 1,4 mm

Digitale Ein-/Ausgänge max. 1,5 mm<sup>2</sup> eindrätig  
max. 1,0 mm<sup>2</sup> feinstdrätig  
Aderndurchmesser 0,3 mm bis max. 1,4 mm

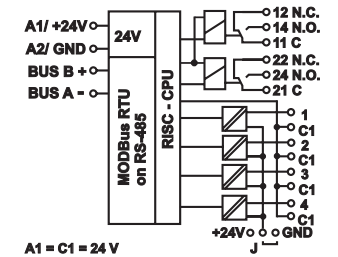
#### Temperaturbereich

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

#### Anzeige

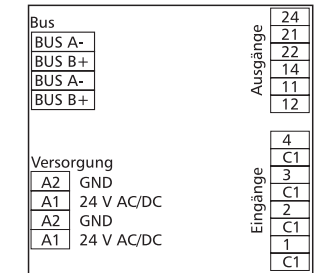
Betrieb und Bustätigkeit grüne LED  
Fehlermeldung rote LED  
Zustand der Ein-/Ausgänge gelbe LEDs

## 4. Prinzipbild



A1 = C1 = 24 V

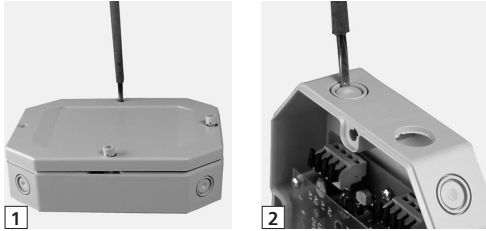
## 5. Anschlussbild



## 6. Montage

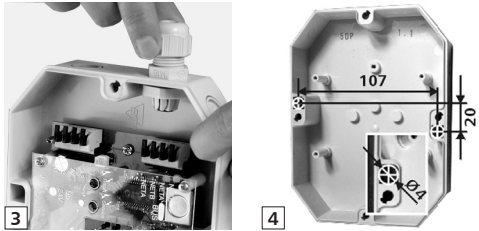
Anlage spannungsfrei schalten

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



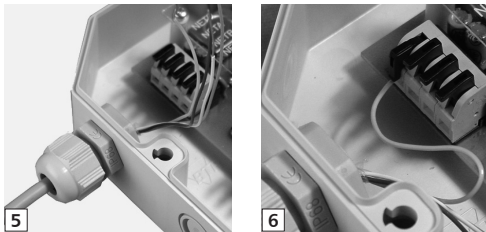
1. Bajonetschrauben lösen, Gehäusedeckel abnehmen.

2. Kabelöffnung(en) ausbrechen (innerer Ring für M12-, äußerer für M16-Verschraubung).



3. Verschraubung einsetzen.

4. Bohrlöcher anzeichnen, bohren, Gehäuse mit 2 Schrauben auf ebenem, glatten Untergrund befestigen (Schraube 3,5 x ca. 30 mm).



5. Kunststoffmantel des Kabels 7 - 8 cm entfernen, Kabel durch die Verschraubung ins Gehäuse führen, Verschraubung zudrehen.

6. Adern 7 mm abisolieren, (Litzenleiter mit Aderendhülse versehen), in Klemmkörper einführen und Hebel herunterdrücken.

8. Geräteanschluss gemäß Anschlussbild.

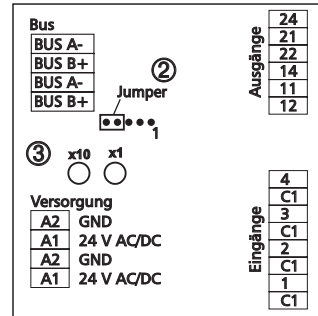
9. Deckel aufsetzen und verschließen.

## 7. Bitrate und Parität einstellen

Die Bitrate und Parität kann im Programmiermodus eingestellt werden, bei dem eine Steckbrücke hinter dem Gehäusedeckel 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:

- Den Gehäusedeckel des Moduls entfernen;
- auf die Pins 4 und 5 der 5-poligen Stiftleiste links neben den Schaltern eine Steckbrücke stecken (A);
- die gewünschte Parität und Bitrate gemäß untenstehender Tabelle an den Adressschaltern (3) einstellen;



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

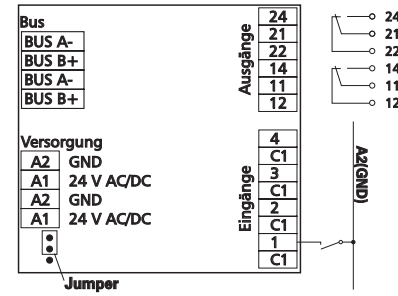
Schalter x10	1	2	3					
Parity	even	odd	none					
Schalter x1	1	2	3	4	5	6	7	8
Bitrate (Bit/s)	1200	2400	4800	9600	19200	38400	57600	115200

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

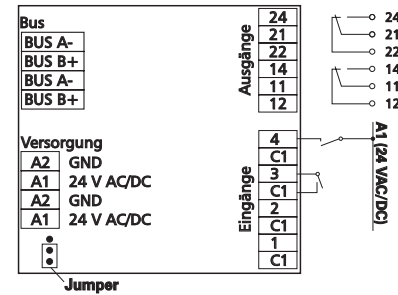
Werkseinstellung: 19200 Bd Even

## 8. Anschlussbeispiele

### Anschlussbeispiel 1



### Anschlussbeispiel 2



## 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 ValueQuantity 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	8
Bitrate	1200	2400	4800	9600	19200	38400	57600	115200

Response	
Echo of Request	
<b>Beispiel für einen Frame:</b>	
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.	

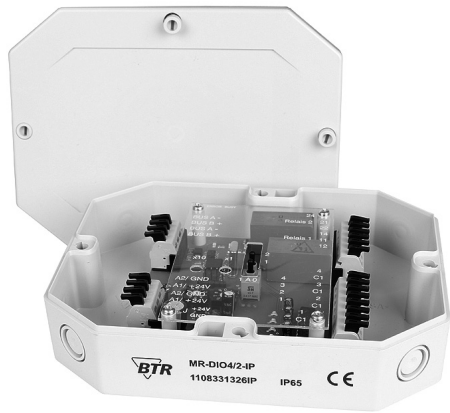
## Fortsetzung Beschreibung der Software

### “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”

# Digital I/O Module MR-DIO4/2-IP

## 1108331326IP



7175/899291

### 1. Description

The Modbus module with 4 digital inputs and 2 relay outputs is designed for local switching operations. It is suitable to receive for example light switches and window contacts in a room and to operate two light bands or to be used as sunblind control. It can also be used to control two motor driven fire dampers or for many other applications. We recommend to protect the relay contacts additionally by a RC-element or high inductive loads. The relays are provided with a manual control facility. Depending on the position of the jumper (below the faceplate) the inputs can be operated as contact and voltage inputs (A1, 24 V AC/DC; jumper J - A2) or with actuation to GND (A2; jumper J - A1). Inputs and outputs can be operated and scanned via a Modbus-Master. Setting of the slave address, bit rate and parity is done with the two address switches (x1 / x10) on the front. Possible settings are addresses 00 to 99 and bit rates 1200, 2400, 4800, 9600, 19200, 38400, 57600 und 115200 Bd.

The device does not participate in bus communication if the address is 00 (reserved for broadcast commands).

Communication with the master can be monitored with a watchdog timer. If master or communication fail the outputs are switched to their basic state (secure state) and the red LED is lighting. The timer restarts with each valid message addressed to the device. When defining the time constant it is necessary to take account of the baud rate, the number of slaves on the bus and the length of the messages per slave.

### 2. Declaration of Conformity

The device was tested according to the applicable standards. Conformity was proofed. The declaration of conformity is available at the manufacturer BTR NETCOM GmbH.

### Notes Regarding Device Description

These instructions include indications for use and mounting of the device. In case of questions that cannot be answered with these instructions please consult supplier or manufacturer.

The indicated installation directions or rules are applicable to the Federal Republic of Germany. If the device is used in other countries it applies to the equipment installer or the user to meet the national directions.

### Safety Instructions

Keep the applicable directions for industrial safety and prevention of accidents as well as the VDE rules.

Technicians and/or installers are informed that they have to electrically discharge themselves as prescribed before installation or maintenance of the devices.

Only qualified personnel shall do mounting and installation work with the devices, see section "qualified personnel".

The information of these instructions have to be read and understood by every person using this device.

### Symbols

Warning of dangerous electrical voltage

### Danger



means that non-observance may cause risk of life, grievous bodily harm or heavy material damage.

### Qualified Personnel

Qualified personnel in the sense of these instructions are persons who are well versed in the use and installation of such devices and whose professional qualification meets the requirements of their work.

This includes for example:

- Qualification to connect the device according to the VDE specifications and the local regulations and a qualification to put this device into operation, to power it down or to activate it by respecting the internal directions.
- Knowledge of safety rules.
- Knowledge about application and use of the device within the equipment system etc.

### 3. Technical Data

#### Modbus Interface

Protocoll 9600 ... 115200 Bd  
Transmission rate (factory setting 19200 Bd Even)  
Cabling RS485 two wire bus with voltage equalizing cable in bus / line topology

#### Supply

Operating voltage range 20 ... 28 V AC/DC (SELV)  
Current consumption 200 mA (AC) / 75 mA (DC)  
Relative duty cycle 100 %

#### Input

Voltage input 30 V AC/DC  
High-signal recognition >8 V AC/DC

#### Output

Output contacts 2 changeover contacts  
Switching voltage max. 250 V AC  
Continuous current max. 10 A / relay (80 A / 20 ms)

#### Housing

Dimensions WxHxD 159 x 41,5 x 120 mm  
Weight 350 g  
Material  
Housing Polyamide 6.6 V0  
Terminal blocks Polyamide 6.6 V0  
Cover plate Polycarbonate

#### Type of protection (IEC 60529)

Housing IP65

#### Terminal blocks

Supply and bus max. AWG 16 (1,5 mm<sup>2</sup>) solid wire  
max. AWG 18 (1,0 mm<sup>2</sup>) stranded wire  
min. 0.3 mm up to max. 1.5 mm  
Wire diameter  
Module connection  
Input/Output max. AWG 16 (1,5 mm<sup>2</sup>) solid wire  
max. AWG 18 (1,0 mm<sup>2</sup>) stranded wire  
min. 0.3 mm up to max. 1.5 mm  
Wire diameter

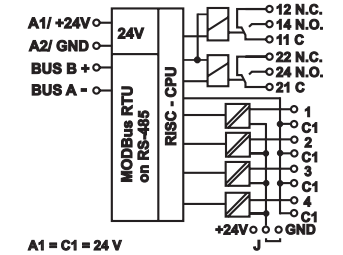
#### Temperature range

Operation -5 °C ... +55 °C  
Storage -20 °C ... +70 °C  
Protective circuitry polarity reversal protection of operating voltage  
polarity reversal protection of supply and bus

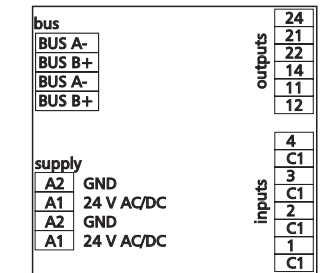
#### Display

Operating and bus activity green LED  
Error indication red LED  
Status of the inputs and outputs yellow LED

### 4. Wiring Diagram



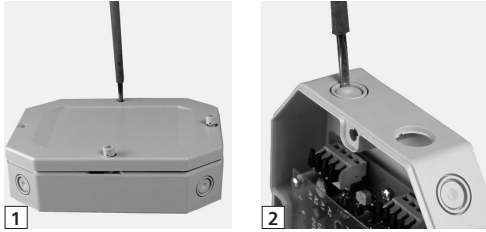
### 5. Connection Diagram



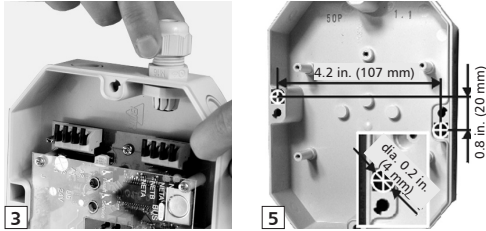
## 6. Montage

### Power down the equipment.

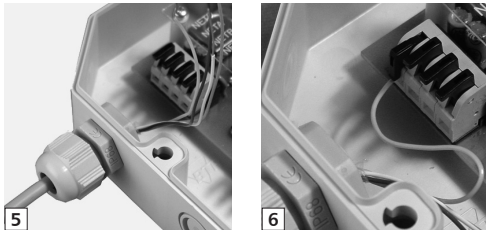
Electric installation and device termination shall be done by qualified persons only, by respecting all applicable specifications and regulations.



1. Loose the bayonet screws, remove the housing cover.
2. Break out the cable openings (inner ring for M12, outer ring for M16 cable gland).



3. Insert the cable gland.
4. Mark the drill holes, drill the holes and fix the housing with 2 screws on an even, smooth surface (screw 0.14 x 1.2 in.) (3.5 x approx. 30 mm).



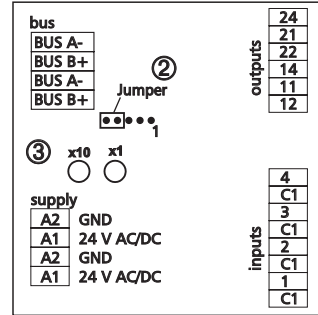
5. Remove the plastic sheath of the cable by approx. 2.8 to 3.2 in. (7 - 8 cm), insert the cable through the cable gland into the housing and tighten the cable gland.
6. Strip the wires by 0.3 in. (7 mm), (put a wire end sleeve on stranded wires), insert it into the terminal body and press the lever down.
7. Connect the module according to the connection diagram.
8. Put the cover on and close it.

## 7. Bit rate setting

The bit rate can be set in the programming mode when a jumper is plugged behind the housing cover of the module. This jumper is removed in normal mode. A connection to the bus is not required during bit rate setting.

The bit rate of the modules can be set in the following way:

1. remove the housing cover of the module;
2. plug a jumper on the pin 4 and pin 5 of the 5 pole header by the left of the switches (2);
3. set the desired parity and bit rate with the address switches (3) in accordance to the chart below.



4. switch on the supply voltage of the module; it is now permanently saving the bit rate in an EEPROM;
5. switch off the supply voltage of the module;
6. remove the jumper from the header and place the front cover.

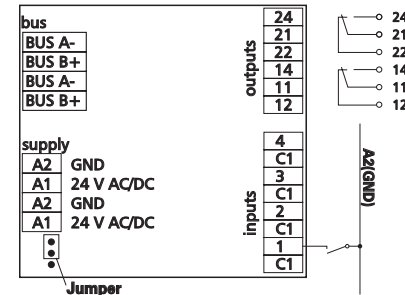
Switch x10	1	2	3					
Parity	even	odd	none					
Switch x1	1	2	3	4	5	6	7	8
Bitrate (Bit/s)	1200	2400	4800	9600	19200	38400	57600	115200

If the settings differ from the settings specified in the chart the factory setting applies.

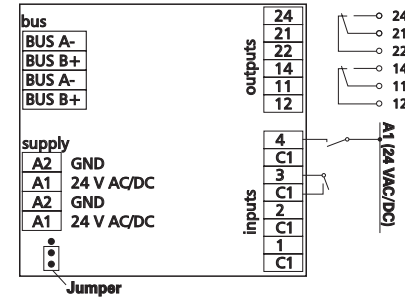
Factory setting: 19200 Bd Even

## 8. Connection examples

### Connection example 1



### Connection example 2



## 9. Beschreibung der Software

### 9.1 I/O Commands

#### „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

## Continuation Software description

### "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

## Continuation Software description

### "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 Bit rate setting with Modbus command

Parity and bit rate have the same value as when setting them by address switch.

If Parity or Bit has the value 0, no setting or storage is carried out. The register content is stored in the EEPROM.

### "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								Parity				Bit rate			

Bit 15-8: Magic-Number 0x53 = 83 as protection against accidental writing.

The command will be further analysed only with this number.

Bit 7-4	1	2	3					
Parity	even	odd	none					
Bit 3-0	1	2	3	4	5	6	7	8
Bit rate	1200	2400	4800	9600	19200	38400	57600	115200

Response

Echo of Request

#### Example for a frame:

Slave address	0x12	Setting of rotary switch (18)
Function	0x06	Write Single Register
Register address Hi	0x00	
Register address Lo	0x41	Bit rate and parity (65)
Register contents Hi	0x53	Magic-Number
Register contents Lo	0x15	Parity Even, 19200 Baud

All devices can be switched simultaneously with a Broadcast command (Slave address 0x00) However, it is advised not to do so as this can cause problems:

- Devices from other manufacturers may have under this address a register for a different purpose that will then be operated in the wrong way.
- There is no feedback from the individual devices. Consequently the control cannot immediately recognize if the command was correctly received.

## Continuation Software description

It is safer to address and switch each device individually.

The device will then answer with the old settings of parity and bit rate. Switching will take place only afterwards. However, the answer can get lost if the bus is disturbed.

When all devices are switched; it is advised to check communication. Any function of the device providing a feedback is suitable. If a single function is to be used being independent from the process periphery then the function „Diagnostic“ sub-function „Return Query Data“ is suitable, it returns the transferred data. If bit rate and parity setting of a device are unknown it is possible to address the device successively with all combinations of bit rate and parity until the device answers. Try the most likely combinations first. Try the lower bit rates last as they take longer.

### 9.3 General Commands

#### "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, Framing)

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.

## Continuation Software description

### "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"