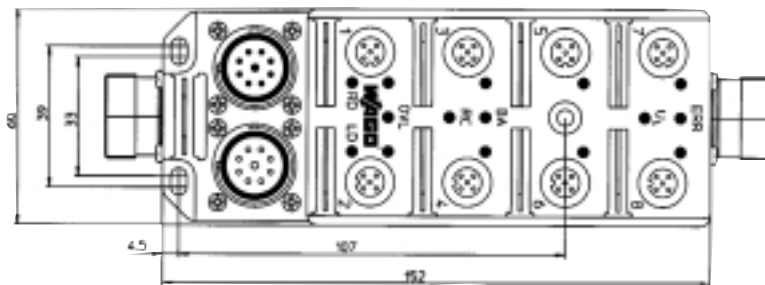
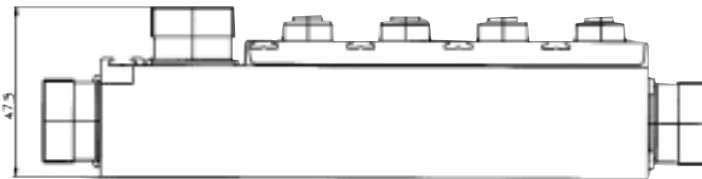


## 8 x Eingang (Input)



Montagemaße (mm)  
Dimensions (mm)

- ❖ Interbus Busklemme, ID 11 dez (OB hex), Fernbus-Teilnehmer
- ❖ 8 digitale Eingänge für Standard-Sensoren
- ❖ Schutzart IP 67

## Modulinbetriebnahme

### Montage/Anschluss

- Modul auf ebene Fläche mit 3 M4x35 Schrauben montieren
- Erdanschluss über Befestigungsschraube unten rechts  
**Hinweis:**  
Zum ordnungsgemäßen Betrieb des Moduls ist die Erdung über das Erdungsblech unbedingt erforderlich!
- Fernbus- und Installationsfernbusanschluss über M23-Stecker/Kupplung (9 polig)  
**Zerstörungsgefahr:**  
**Spannungsversorgung (+24V DC) nie auf die Datenleitungen (DI, DI<sup>+</sup> → Pin3,4 DO, DO<sup>+</sup> → Pin1,2) legen.**
- Versorgungsanschluss über M23-Stecker (6 polig)
- Sensoranschluss über M12-Kupplung (5 polig)

### Diagnose und Fehlerbehebung

LED	Anzeige	Bedingung
1..8	Gelb	Kanal aktiv
ERR	Rot	Installationsfernbus defekt
UI	Grün	Modulversorgung aktiv
BA	Grün	Bus aktiv
RC	Grün	ankommender Fernbus angeschlossen
RD	Rot	weiterführender Fernbus abgeschaltet
LD	Rot	Installationsfernbus abgeschaltet
OVL	Rot	Sensorkurzschluss






### Kommunikation mit dem Modul

Die Diagnoseschnittstelle zwischen Applikation und Anschaltbaugruppe besteht aus den Diagnoseregistern und den Standardfunktionsregistern, die durch das Applikationsprogramm bedient werden.

Die Diagnoseregister stellen dem Anwenderprogramm Diagnosedaten, die auch auf der Frontblende der Anschaltbaugruppe visuell dargestellt werden können, zur Verfügung. Bei einem Peripheriefehler (Sensorkurzschluss) wird dies durch Setzen des Peripheriefehler-Bits im Diagnoseregister angezeigt.

Über die Standardfunktionsregister kann das Anwenderprogramm direkt auf das Bussystem einwirken. Durch Setzen von Ausgangsbits können Standardfunktionen gestartet werden. Standardfunktionen sind z.B. Starten/Stoppen des Interbus-Systems, Diagnoseanzeige aktualisieren u.s.w.

## Pin assignment

input		Remote bus output		Installation remote bus output		digital input		24V DC supply	
									
Pin	Function	Pin	Function	Pin	Function	Pin	Function	Pin	Function
1	DO	1	DO	1	DO	1	+ 24V	1	ground
2	DO	2	DO	2	DO	2	n.c.	2	+24V (installa- tion remote bus)
3	DI	3	DI	3	DI	3	0V	3	0V (installa- tion remote bus)
4	DI	4	DI	4	DI	4	signal ground	4	+24V (module supply + sensor system)
5	GND	5	GND	5	GND	5	ground	5	0V (module supply + sensor system)
6	n.c.	6	n.c.	6	ground +24V			6	n.c.
7	n.c.	7	n.c.	7	+24V				
8	n.c.	8	n.c.	8	0V				
9	n.c.	9	RBST	9	LBST				
casing	ground	casing	ground	casing	ground				

## CMD projectinging

We offer a disk including a data base of our module descriptions to users of the CMD projectinging software (G4) by Phoenix.

Disk: Item-No.: 750-913

Internet: <http://www.wago.com>

E-mail: [info@wago.com](mailto:info@wago.com)

Phone: ++49-571/887-0

**I/O channel list acc. to valence**

INPUT DATA	BIT (Byte 0)	07	06	05	04	03	02	01	00
	Sensor	n.c.	n.c.	n.c.	n.c.	n.c.	n.c.	n.c.	n.c.
	BIT (Byte 1)	15	14	13	12	11	10	09	08
	Sensor	8	7	6	5	4	3	2	1

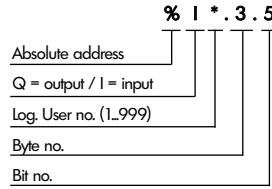
During the transfer of those data to the control system a byte swap may occur depending on the design of the connection unit (interbus master). This means that the order of the data bytes (byte 0, byte 1) is changed.

Due to the ID (11 dec) the interbus master also reserves 2 bytes for this unit in the output sector of the control system.

**Examples**
**a) 755-113 with Indramat control systems**

The bus binder (ID code 11 dec) assigns 2 bytes input information and 2 bytes output information in the memory. The output information with the addresses %Q\*.0.0 to %Q\*.0.7 and %Q\*.1.0 to %Q\*.1.7 are taken as spares, but not exploited. The first input byte %I\*.2.0 to %I\*.2.7 is preassigned by 1-signal, in the second input byte the information of the input hub are found as specified in the table below.

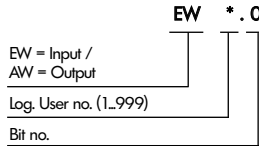
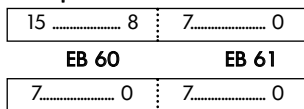
Input hub	Address	Pin 1	Pin 2	Pin 3	Pin 4	Pin 5
1	%I*.3.0	24V switch supply	not assign- ed	mass	input 1	PE
2	%I*.3.1				input 2	
3	%I*.3.2				input 3	
4	%I*.3.3				input 4	
5	%I*.3.4				input 5	
6	%I*.3.5				input 6	
7	%I*.3.6				input 7	
8	%I*.3.7				input 8	

**Example of names**

**b) 755-113 with Siemens control systems**

The bus binder (ID code 11 dec) assigns 2 bytes input information and 2 bytes output information in the memory. The output information with the addresses %AW\*.0 to %AW\*.15 are taken as spares, but not exploited.

The first input byte EW\*.8 to EW\*.15 is preassigned by 1-signal, in the second input byte the information of the input hub are found as specified in the table below.

Input hub	Address	Pin 1	Pin 2	Pin 3	Pin 4	Pin 5
1	EW*.0	24V switch supply	not assign- ed	mass	input 1	PE
2	EW*.1				input 2	
3	EW*.2				input 3	
4	EW*.3				input 4	
5	EW*.4				input 5	
6	EW*.5				input 6	
7	EW*.6				input 7	
8	EW*.7				input 8	

**Bezeichnungsbeispiel**

**Example: address EW 60**


In input byte 60 each bit has 1-signal. The information of the input hubs is found in input byte 61.

**I/O Kanalabbildung nach Wertigkeit**

INPUT DATA	BIT (Byte 0) Sensor	07 n.c.	06 n.c.	05 n.c.	04 n.c.	03 n.c.	02 n.c.	01 n.c.	00 n.c.
	BIT (Byte 1) Sensor	15 8	14 7	13 6	12 5	11 4	10 3	09 2	08 1

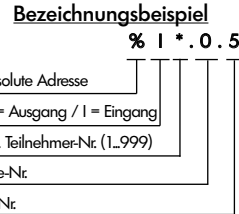
Bei der Übertragung dieser Daten an die Steuerung kann es je nach Ausführung der Anschaltbaugruppe (Interbus-Master) zu einem Byteswap kommen. Dies bedeutet, daß die Reihenfolge der Datenbytes (Byte0, Byte1) getauscht wird. Hervorgerufen durch die ID (11 dez) reserviert der Interbus-Master für dieses Gerät auch 2 Bytes im Ausgabebereich der Steuerung.

**Beispiele**

**a) 755-113 an Indramat Steuerung**

Die Busklemme (ID-Code 11 dez) belegt im Speicher 2 Byte Eingangsinformation und 2 Byte Ausgangsinformation. Die Ausgangsinformation mit den Adressen %Q\*.0.0 bis %Q\*.0.7 und %Q\*.1.0 bis %Q\*.1.7 werden reserviert aber nicht genutzt. Das erste Eingangsbyte %I\*.2.0 bis %I\*.2.7 ist mit 1-Signal vorbelegt und im zweiten Eingangsbyte liegen die Informationen der Eingangsbuchsen lt. folgender Tabelle.

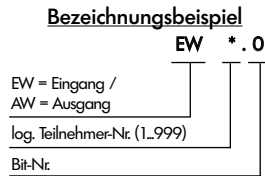
Eingangsbuchse	Adresse	Pin 1	Pin 2	Pin 3	Pin 4	Pin 5
1	%I*.3.0	24V Initiator- versorgung	nicht belegt	Masse	Eingang 1	PE
2	%I*.3.1				Eingang 2	
3	%I*.3.2				Eingang 3	
4	%I*.3.3				Eingang 4	
5	%I*.3.4				Eingang 5	
6	%I*.3.5				Eingang 6	
7	%I*.3.6				Eingang 7	
8	%I*.3.7				Eingang 8	



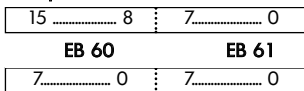
**b) 755-113 an Siemens Steuerung**

Die Busklemme (ID-Code 11 dez) belegt im Speicher 2 Byte Eingangsinformation und 2 Byte Ausgangsinformation. Die Ausgangsinformation mit den Adressen AW\*.0 bis AW\*.15 werden reserviert aber nicht genutzt. Das erste Eingangsbyte EW\*.8 bis EW\*.15 ist mit 1-Signal vorbelegt und im zweiten Eingangsbyte liegen die Informationen der Eingangsbuchsen lt. folgender Tabelle.

Eingangsbuchse	Adresse	Pin 1	Pin 2	Pin 3	Pin 4	Pin 5
1	EW*.0	24V Initiator- versorgung	nicht belegt	Masse	Eingang 1	PE
2	EW*.1				Eingang 2	
3	EW*.2				Eingang 3	
4	EW*.3				Eingang 4	
5	EW*.4				Eingang 5	
6	EW*.5				Eingang 6	
7	EW*.6				Eingang 7	
8	EW*.7				Eingang 8	










**Beispiel: Adresse EW 60**



Im Eingangsbyte 60 führt jedes Bit 1-Signal. Im Eingangsbyte 61 liegen die Informationen der Eingangsbuchsen.

**Pinbelegung**

Eingang		Fembus		Ausgang		Installations-Fembus		Abzweig		Digital-Eingang		24V DC-Versorgung	
													
<b>Pin</b>	<b>Funktion</b>	<b>Pin</b>	<b>Funktion</b>	<b>Pin</b>	<b>Funktion</b>	<b>Pin</b>	<b>Funktion</b>	<b>Pin</b>	<b>Funktion</b>	<b>Pin</b>	<b>Funktion</b>	<b>Pin</b>	<b>Funktion</b>
1	DO	1	DO	1	DO	1	DO	1	+ 24V	1	Erde	1	Erde
2	DO	2	DO	2	DO	2	DO	2	n.c.	2	+24V (Installations-Fembus)	2	+24V (Installations-Fembus)
3	DI	3	DI	3	DI	3	DI	3	OV	3	OV (Installations-Fembus)	3	OV (Installations-Fembus)
4	DI	4	DI	4	DI	4	DI	4	Signal	4	+24V (Modulversorgung + Sensorik)	4	+24V (Modulversorgung + Sensorik)
5	GND	5	GND	5	GND	5	GND	5	Erde	5	OV (Modulversorgung + Sensorik)	5	OV (Modulversorgung + Sensorik)
6	n.c.	6	n.c.	6	n.c.	6	Erde	6		6		6	n.c.
7	n.c.	7	n.c.	7	n.c.	7	+24V	7					
8	n.c.	8	n.c.	8	n.c.	8	OV	8					
9	n.c.	9	RBST	9	RBST	9	LBST	9					
Gehäuse	Erde	Gehäuse	Erde	Gehäuse	Erde	Gehäuse	Erde	Gehäuse	Erde				

**CMD-Projektierung**

Nutzern der CMD-Projektierungssoftware (G4) von Phoenix bieten wir eine Datenbank unserer Modulbeschreibungen an:

Diskette: Best.-Nr.: 750-913

Internet: <http://www.wago.com>

E-mail: [info@wago.com](mailto:info@wago.com)

Telefon: ++49-571/887-0

- ❖ Interbus bus binder, ID 11 dec (OB hex), remote bus user
- ❖ 8 digital inputs for standard sensors
- ❖ Protection IP 67

### Putting module in operation

#### Assembly / connection

- Mount module to flat surface by means of 3 M4x35 bolts
- Grounding connection via fastening screw bottom right

**Note:**

Grounding via the grounding plate is urgently required for the proper operation of the module.

- Remote bus and Installation remote bus connection via M23 connector / coupling (9-pin)

**Risk of destruction:**

**Never apply power supply (+24 V DC) to data lines  
(DI, DI → pins 3,4 DO, DO → pins 1,2).**

- Supply connection via M23 connector (6 pin)
- Sensor connection via M12 coupling (5-pin).

### Diagnosis and troubleshooting

LED	Indication	Requirement
1.8	yellow	channel active
ERR	green	installation remote bus defective
U <sub>L</sub>	green	module supply active
BA	green	bus active
RC	green	arriving remote bus connected
RD	red	remote bus carrying on switched off
LD	red	Installation remote bus switched off
OVL	red	short circuit with sensor

### Communication with module

The diagnosis interface between application and connection unit comprises the diagnosis registers and the standard function registers served by the application program.

The diagnosis registers make diagnosis data which can also be indicated visually on the front panel of the connection unit available to the application program. A periphery fault (short circuit with sensor) is indicated by the setting of the periphery fault bit in the diagnosis register.

The application program can directly effect on the bus system via the standard function register. Standard functions can be started by setting the output bits. Standard functions are e.g. starting / stopping the interbus system, updating the diagnosis indication etc.