



# R-ION için üretilen Ontrol giriş/çıkış modüllerinin kullanımı R/MIO R/TIO



# R/MIO ve R/TIO Cihazları



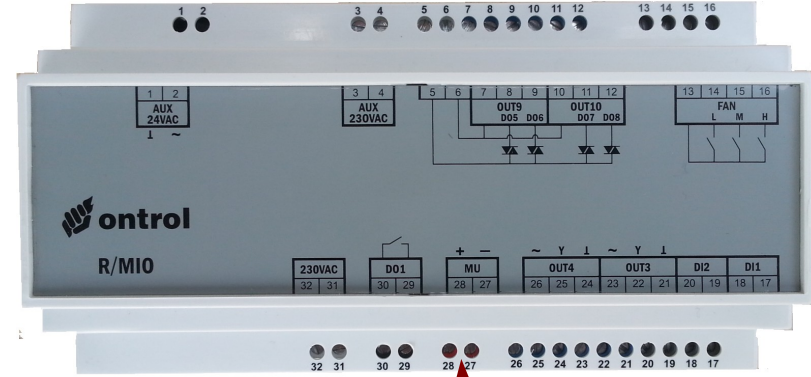
R/MIO ve R/TIO giriş/çıkış modülleri **sadece R-ION** oda kontrolü ile kullanmak içindir.

## Uyarı 1:

Bu cihazlar bire bir bağlantı içindir, haberleşme hattı üzerinde kullanılamazlar. R-ION'a<sup>1</sup> birden fazla cihaz bağlamayın.

## Uyarı 2:

Bu cihazlar sadece RION-L0-... tipi ile uyumludur.  
(Diğer tipler için R-ION dokümanını inceleyebilirsiniz.)



İki damar kablo  
hem haberleşme  
hem de güç için.  
Maks 20 m



<sup>1</sup> Yüksek nokta adetli çıkış uygulamalar için, üzerinde ek modbus haberleşmesi olan başka tipte bir R-ION ve standart modbus giriş çıkış modülleri kullanabilirsiniz. Kataloglardan R-ION mimarisini inceleyebilirsiniz.

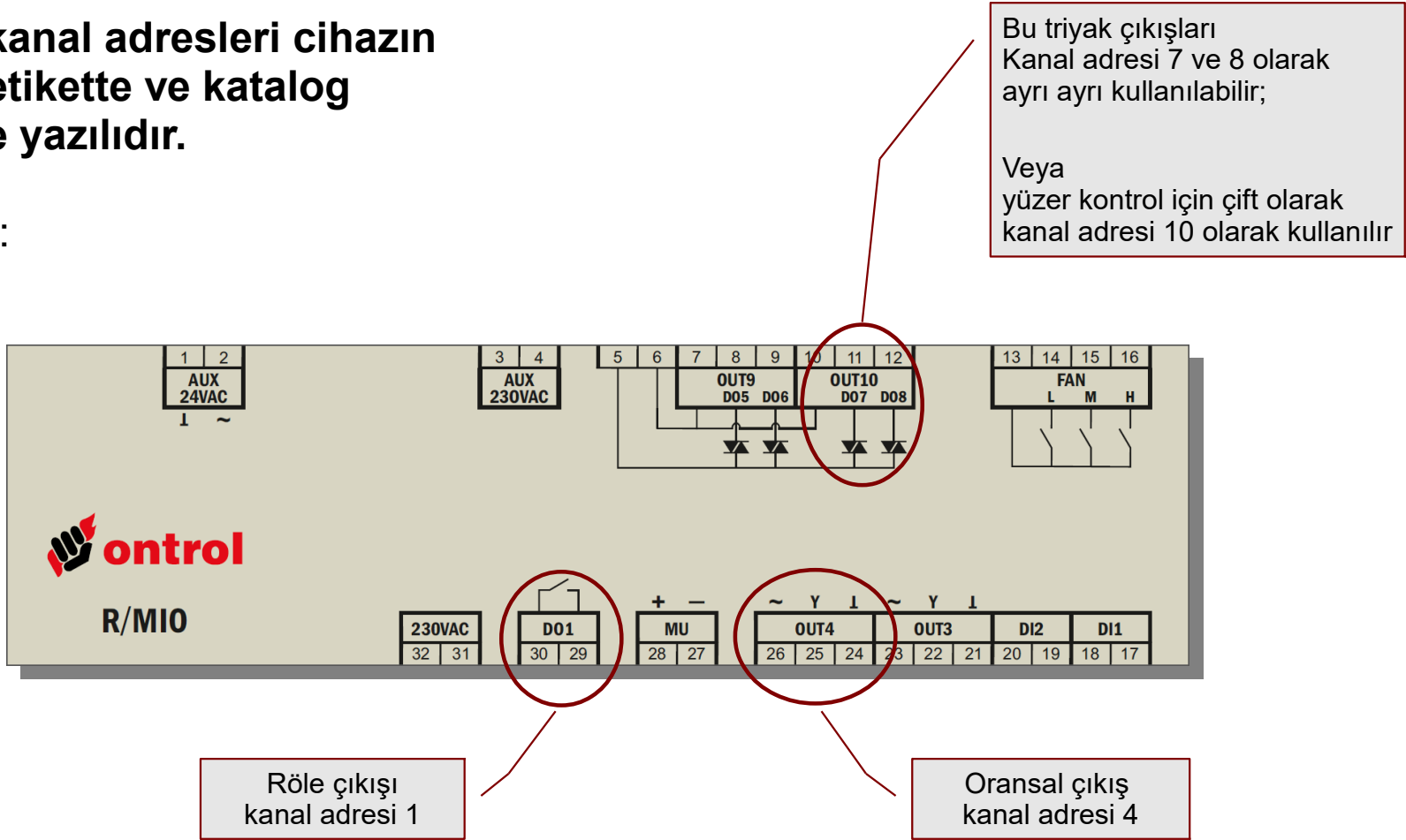


# Giriş/Çıkış Kanal Adresleri



**Giriş/Çıkış kanal adresleri cihazın üzerindeki etikette ve katalog çizimlerinde yazılıdır.**

Birkaç örnek:



Bu cihazlara eklenen röle modülündeki kanal adresleri:

- 11...14 (R/MIO için)
- 11...18 (R/TIO için)



# App'ye 'IoDeviceNetwork' ekleme



**OntrolDeviceBus** kit içerisinde 'IoDeviceNetwork' komponentini app altına koyunuz.

Özellikleri görüldüğü gibi ayarlayınız:

- Enabled : true
- Serial Port: 250
- Baud Rate: 1200
- Databits : 8
- Stopbit : 1
- Parity : None
- WriteOnStart : true

The screenshot displays the Ontrol software interface. On the left, a tree view shows the project structure under 'Sedona (ExampleFCU):/b'. The 'IoNetw' component is highlighted in blue. Below the tree, the 'Sedona Palette' shows the 'ontrolDeviceBus' component selected and highlighted with a red circle. A red arrow points from this circle to the 'IoNetw' component in the tree. On the right, the configuration panel for 'IoNetw (ontrolDeviceBus::IoDeviceNetwork)' is shown. It includes various settings such as 'Meta', 'Ping Time Sec', 'Serial Port', 'Enabled', 'Ping Enabled', 'Baudrate', 'Databits', 'Stopbit', 'Parity', 'Slow Rate', 'Normal Rate', 'Fast Rate', 'Max Write Time', 'Min Write Time', 'Write On Start', 'Response Timeout', and 'Retry Count'. The 'Enabled' and 'Write On Start' options are checked (true).



# İlgili cihazın komponentini ekleme



**Cihazınıza göre 'RMio' veya 'RTio' komponentini ontrolDeviceBus kitinden loDeviceNetwork altına ekleyin.**

Slave address "1" olacak

loDeviceNetwork altında sadece ve sadece bir cihaz komponenti olacak.

The screenshot displays the ontrol software interface. The left pane shows a tree view of the project structure. The 'RMio' component is selected under the 'IoNetw' folder. The right pane shows the configuration for 'RMio (ontrolDeviceBus::RMio)'. The 'Slave Address' field is highlighted with a red box and contains the value '0'. The bottom pane shows the 'ontrolDeviceBus' kit with 'RMio [80 B]' selected.



# Digital Girişleri Okumak



**OntrolDeviceBus** kitinden 'DI' komponentini cihazın altına ekleyin.

Kanal adresini ayarlayın (Bakınız sayfa 3).

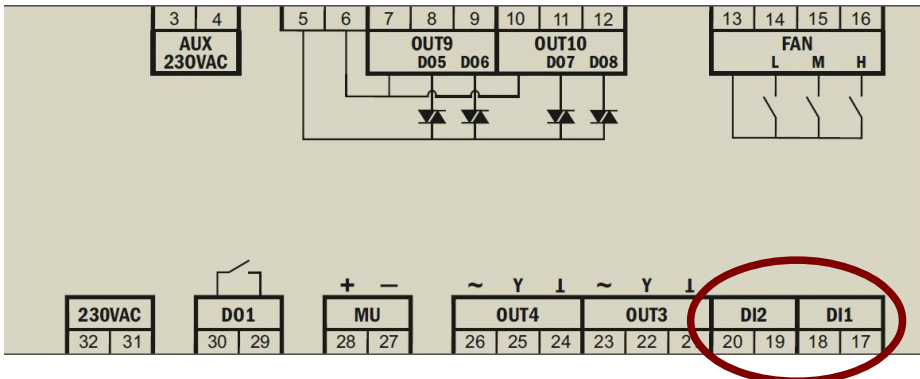
DI (ontrolDeviceBus::DI)

- Meta Group [1] >>
- Channel No 1 [0 - 255]
- Status 0
- Out false

Sedona Palette

- ontrolDeviceBus
- AI [68 B]
- AO [64 B]
- DI [64 B]
- DO [72 B]
- Fan [60 B]
- FloatingOutput [88 B]
- IoDeviceNetwork [184 B]
- PwmOutput [80 B]
- RMio [80 B]
- RTio [80 B]
- TimeDate [72 B]

Hatalı bir kanal numarası girilirse 'out' yuvası 'null' olur.





# Üniversal Girişleri Okumak



**OntrolDeviceBus kitinden 'AI' komponentini cihazın altına ekleyin.**

Kanal adresini ve giriş tipini ayarlayın (Bakınız sayfa 3).

## Giriş Tipi seçimi

- Eğer giriş tipiniz 'contact' ise dijital değerini okumak için ContactOut yuvasını kullanınız.
- Diğer tiplerde, AnalogOut yuvasından numerik değerleri okuyabilirsiniz.

## Nümerik değerın oranlanması ve birimi

- Pt1000 ve NTC giriş tipleri için değer Santigrad derecedir.
- Rezistans giriş tipi için değer 'ohm'dur.
- Voltage giriş tipi için değer: %0...100

The screenshot shows the Sedona software interface. On the left, the 'Sedona Palette' is open, and the 'ontrolDeviceBus' component is selected. In the center, the 'AI' component is highlighted in the 'Station (bacnet)' tree. On the right, the configuration window for 'AI (ontrolDeviceBus::AI)' is open. The 'Channel No' is set to 1, 'Status' is 131074, 'Analog Out' is 'nan', and 'Contact Out' is 'null'. The 'Input Type' dropdown menu is open, showing options like 'Disabled', 'Contact', 'PT1000', 'V010V', 'V210V', 'ResistanceLow', 'ResistanceHigh', and 'NTC10K3'. A red arrow points from the 'AI' component in the palette to the configuration window.

Hatalı bir kanal numarası girilirse 'out' yuvası 'null' veya 'nan' olur.



# Controlling Analog Outputs



**OntrolDeviceBus** kitinden 'AO' komponentini cihazın altına ekleyin.

Kanal adresini ayarlayın (Bakınız sayfa 3).

Çıkış tipini (0-10V or 2-10V) ve yönünü (direct/reverse) ayarlayın.

0...100% aralığındaki nümerik kontrol sinyalinizi 'in' yuvasına bağlayın.

Çalışma yönü 'direct' ise:

- %0 değerine karşılık 0V (2V) çıkış
- %100 değerine karşılık 10V çıkış

Çalışma yönü 'reverse' ise:

- %0 değerine karşılık 10V çıkış
- %100 değerine karşılık 0V (2V) çıkış

üretilir.

The screenshot displays the Sedona software interface for configuring an Analog Output (AO) component. The 'Nav' pane on the left shows the project structure, with 'AO' selected under 'fancoil'. The 'Sedona Palette' at the bottom shows 'ontrolDeviceBus' selected. The 'Properties' pane on the right shows the configuration for 'AO (ontrolDeviceBus::AO)' with the following settings:

- Channel No: 3 [0 - 255]
- Status: 0
- In: 0 [0 - 100]
- Overrider: nan
- Direct Reverse: Direct
- Output Type: 0-10V (selected from a dropdown menu showing 0-10V, 2-10V, and null)





# Rölelerin kumandası (Triyak çıkışların on/off kumandası)



**OntrolDeviceBus** kitinden 'DO' komponentini cihazın altına ekleyin.

Kanal adresini ayarlayın (Bakınız sayfa 3).

Eğer kanal adresi triyak çıkışına den düşüyorsa, triyak çıkışı da aynen röle gibi on/off çalışır.

Çıkışı kumanada etmek için iki konumlu kontrol sinyalini 'in' yuvasına bağlayın.

Bu cihazlara eklenen röle modülündeki kanal adresleri:

- 11...14 (R/MIO için)
- 11...18 (R/TIO için)

The screenshot displays the Sedona software interface for configuring a DO (Digital Output) component. The 'Nav' pane shows the device tree with 'DO' selected under 'R/Tio'. The 'Sedona Palette' shows 'ontrolDeviceBus' selected. The 'Properties' pane shows the following configuration:

- Channel No: 1
- Status: 0
- In: false
- Override: null



# 3 Hızlı fan kumandası



**OntrolDeviceBus** kitinden 'DO' komponentini cihazın altına ekleyin.

Özel bir komponent olduğu için kanal numarası gerektirmez (yoktur).

0...100% aralığındaki nümerik kontrol sinyalinizi 'inPercentage' yuvasına bağlayın.

3 Hızlı fan röleleri şu değerlere göre çalışır:

% 0	hepsi kapalı
% 1...33	düşük hız rölesi aktif
% 34...66	orta hız rölesi aktif
% 67...100	yüksek hız rölesi aktif

Çıkış 'out' yuvası geçerli hız durumunun 0...3 arasında tam sayı olarak verir.

The screenshot shows the Sedona software interface. On the left, a tree view shows the project structure, including 'My File System', 'My Modules', 'Platform', 'Station (bacnet)', 'Sedona (ExampleFCU):/b', 'Sedona Tools', 'App', 'service', 'driver', 'IoNetw', 'RTio', 'Fan', and 'fancoil'. The 'Fan' component is highlighted in the tree. Below the tree, the 'Sedona Palette' shows various components, with 'ontrolDeviceBus' circled in red. On the right, the 'Fan (ontrolDeviceBus::Fan)' component is selected, and its properties are shown in a table:

<input type="checkbox"/> Meta	Group [1] >>
<input type="checkbox"/> In Percentage	33 [0 - 100]
<input type="checkbox"/> Overrider	nan
<input type="checkbox"/> Out	1 [0 - 255]



# Triyak çıkışın PWM<sup>1</sup> kumandası



**OntrolDeviceBus** kitinden  
'PwmOutput' komponentini cihazın  
altına ekleyin.

Kanal adresini ayarlayın (Bakınız  
sayfa 3).

PWM periyodunu saniye olarak girin.

0...100% aralığındaki nümerik kontrol  
sinyalinizi 'in' yuvasına bağlayın.

## PWM çalışması örneği

PWM periyodu 20 saniye olursa % 25  
kontrol siyali geldiğinde çıkış 5 saniye  
ON, 15 saniye OFF olur.

<sup>1</sup> PWM (Pulse With Modulation) genellikle  
thermoelektrik vana motorlarında kullanılmaktadır.

The screenshot shows the Sedona software interface. On the left, the 'Nav' pane displays a tree view of the project structure, including 'My File System', 'My Modules', 'Platform', 'Station (bacnet)', 'Sedona (ExampleFCU):/b', 'Sedona Tools', 'App', 'service', 'driver', 'IoNetw', 'RTio', 'PwmOutp', and 'fancoil'. The 'PwmOutp' component is highlighted in blue. Below the tree view, the 'Sedona Palette' shows a list of components, with 'ontrolDeviceBus' circled in red. On the right, the 'PwmOutput (ontrolDeviceBus::PwmOutput)' component is selected, and its properties are displayed in a table:

Property	Value	Range
Channel No	7	[0 - 255]
Status	0	
In	0	[0 - 100]
Pwm Period	20	s [0 - 255]
Override	nan	



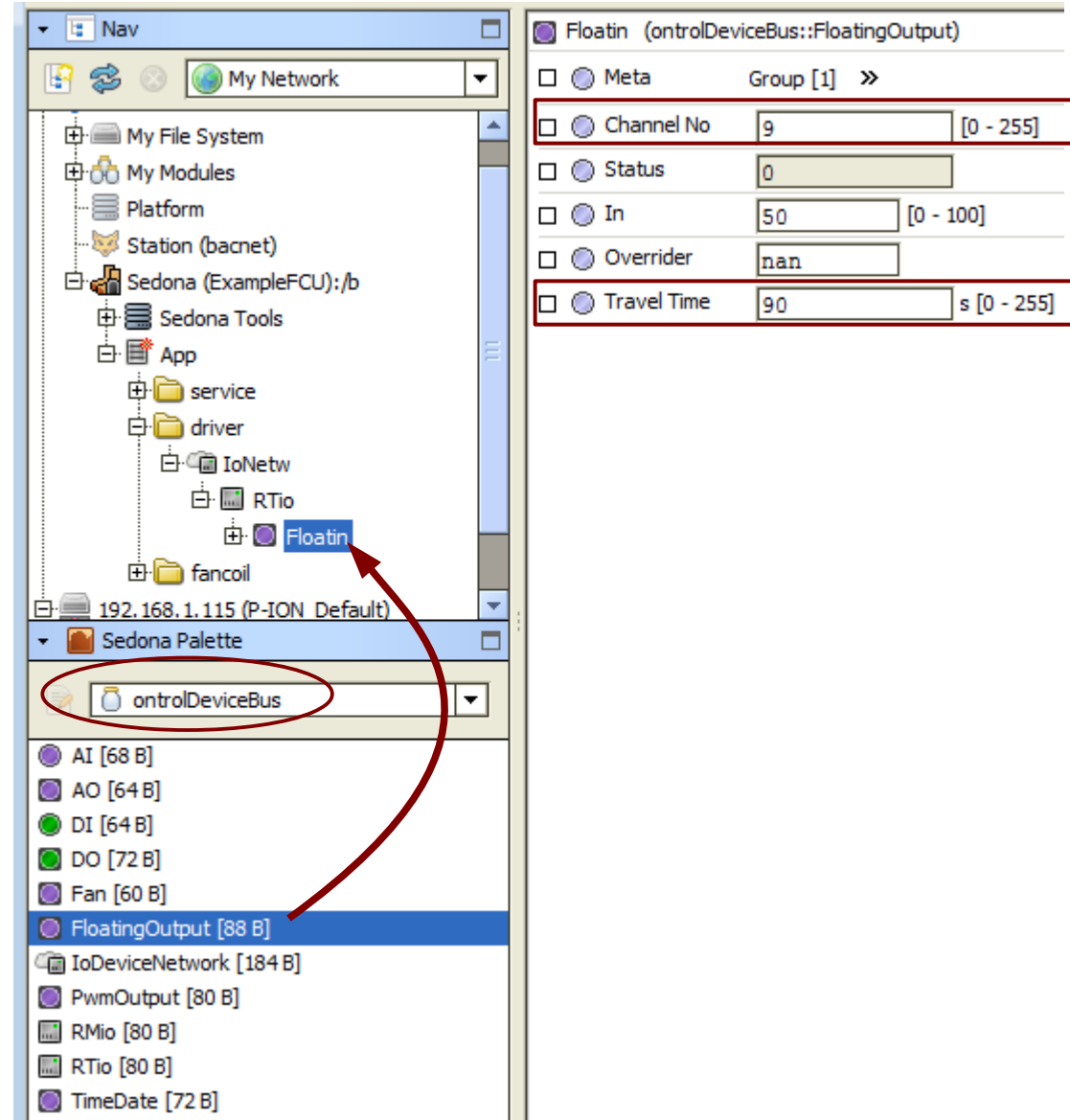
# Triyak çiftinin yüzer kontrol<sup>1</sup> kumandası

**OntrolDeviceBus** kitinden  
'FloatingOutput' komponentini  
cihazın altına ekleyin.  
(Bir çift triyak çıkışı kullanmaktadır.)

Kanal adresini ayarlayın (Bakınız  
sayfa 3).

Motorun hareket süresini saniye olarak  
girin. (Tam açıktan tam kapalıya  
gidene kadar geçen süre)

0...100% aralığındaki nümerik kontrol  
sinyalinizi 'in' yuvasına bağlayın.



The screenshot shows the ontrol software interface. On the left, the 'Nav' pane displays a tree view of the system structure. The 'FloatingOutput' component is highlighted in blue. Below the tree, the 'Sedona Palette' shows various components, with 'ontrolDeviceBus' circled in red. A red arrow points from the 'ontrolDeviceBus' component to the 'FloatingOutput' component in the tree. On the right, the 'Properties' pane shows the configuration for the 'FloatingOutput' component. The 'Channel No' is set to 9, 'Status' is 0, 'In' is 50, 'Override' is 'nan', and 'Travel Time' is 90 s. The 'Travel Time' field is also circled in red.

<sup>1</sup> diğer isimleri “3 noktalı”, “floating”, “raise/lower” veya  
“3-position” kontrol