

Installationsmanual YasXfer



aktuelle Versionen und ergänzende Dokumente immer unter
current versions and supplementary documents always below

<https://meieredvberatung.de/download/yasxfer/manual/>

Inhaltsverzeichnis

Inhalt

| | |
|--|----|
| Inhaltsverzeichnis | 2 |
| 1. Funktionsweise | 4 |
| 2. Voraussetzung | 4 |
| 3. Hardware Installation | 4 |
| 4. DCI Einstellungen | 5 |
| 4.1 Einstellungen YasXfer und ERC über serielle Verbindung | 5 |
| 4.2 Einstellungen YasXfer und MRC über serielle Verbindung | 6 |
| 4.3 Einstellungen YasXfer und XRC über serielle Verbindung oder Netzwerk | 7 |
| 4.4 Einstellungen YasXfer und NX100 / NXC100 über Netzwerk | 8 |
| 4.4.1 Bekannte Einschränkungen NX100 | 8 |
| 4.5 Einstellungen YasXfer und FS100 über Netzwerk | 9 |
| 4.5.1 Bekannte Einschränkungen DX100 | 9 |
| 4.6 Einstellungen YasXfer und DX100 über Netzwerk | 10 |
| 4.6.1 Bekannte Einschränkungen DX100 | 10 |
| 4.7 Einstellungen YasXfer und DX200 über Netzwerk | 11 |
| 5. Einstellungen YasXferbox | 12 |
| 5.1 Einstellungen anschauen | 12 |
| 5.2 Einstellungen ändern | 12 |
| 6. Beschreibung der LED Zustände | 13 |
| 6.1 Power LED | 13 |
| 6.2 OK LED | 13 |
| 6.3 ERR LED | 13 |
| 6.4 FC1/FC2 LED | 13 |
| 6.5 COM LED | 13 |
| 6.7 RTS LED | 13 |
| 6.8 CTS LED | 13 |
| 7. Programmbeispiele | 14 |
| 7.1 XRC mit Programmauswahl über Eingangsbyte | 14 |
| 7.2 DX100 mit Programmauswahl über Eingangswort | 15 |
| 8. FAQ Bereich | 17 |
| 8.1 Fehlerdiagnose | 17 |
| 11. Function description | 18 |
| 12. Requirement | 18 |

| | |
|--|----|
| 13. Hardware Installation | 18 |
| 14. DCI Setting | 19 |
| 14.1 Setup YasXfer and ERC via serial connection | 19 |
| 14.2 Setup YasXfer and MRC via serial connection | 20 |
| 14.3 Setup YasXfer and XRC via serial or Ethernet Connection | 21 |
| 14.4 Setup YasXfer and NX100 / NXC100 via Ethernet | 22 |
| 14.4.1 Known limitation NX100..... | 22 |
| 14.5 Setup YasXfer and FS100 via Ethernet | 23 |
| 14.5.1 Known limitation FS100..... | 23 |
| 14.6 Setup YasXfer and DX100 via Ethernet..... | 24 |
| 14.6.1 Known Limitation DX100 | 24 |
| 14.7 Setup YasXfer and DX200 via ethernet | 25 |
| 15. Setup YasXferbox..... | 26 |
| 15.1 Settings overview | 26 |
| 15.2 change settings..... | 26 |
| 16. Description LED Lights | 27 |
| 16.1 Power LED..... | 27 |
| 16.2 OK LED | 27 |
| 16.3 ERR LED..... | 27 |
| 16.4 FC1/FC2 LED | 27 |
| 16.5 COM LED..... | 27 |
| 16.7 RTS LED | 27 |
| 17. Programsample | 28 |
| 17.1 XRC with fileselection via inputbyte..... | 28 |
| 17.2 DX100 with program selection via input word..... | 29 |
| 18. FAQ Area..... | 31 |
| 18.1 failure diagnostic | 31 |

1. Funktionsweise

Durch die Inform Befehle LOADJ, SAVEJ und DELETEJ können im Automatikablauf Roboterprogramme auf die YasXfer Box gespeichert , anschließend gelöscht, und bei Bedarf wieder geladen werden.
Dadurch wird der Speicher des Roboters nur noch von den benötigten Programmen belegt.

2. Voraussetzung

Yaskawa Steuerung ab ERC – XRC mit freier serieller Schnittstelle, ab NX100 freie serielle oder Ethernet Schnittstelle
YasXfer Box Material Nr. 166616

3. Hardware Installation

Setup seriell

Die YasXfer Box wird mit der Yaskawa Steuerung über das mitgelieferte serielle Kabel verbunden. Bei den Steuerungstypen MRC und XRC muss die interne serielle Schnittstelle benutzt werden.

Setup NX100 – DX200 Ethernet

Die YasXfer Box wird mit der Yaskawa Steuerung über die Ethernet Schnittstelle verbunden. Es kann jedes handelsübliche Netzkabel benutzt werden. Die Box hat Auto MDI/MDI-X Unterstützung – also eine automatische Kabelerkennung. Gleichzeitig ist auch die FTP Funktion nutzbar

Das mitgelieferte Netzteil muss mit 230V dauerhaft versorgt werden. Zur kurzzeitigen Überbrückung und zum Testlauf kann der interne Akku benutzt werden.

4. DCI Einstellungen

4.1 Einstellungen YasXfer und ERC über serielle Verbindung

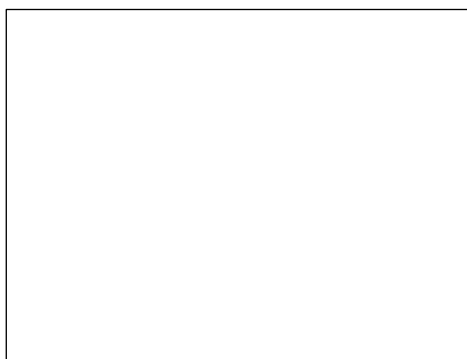
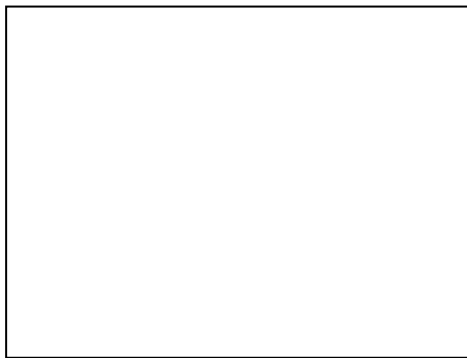
| | |
|-----------------------------------|-------------------|
| Parameter Software version < 4.20 | |
| Datenbits | RS00=8 |
| Stopbits | RS01=0 |
| Parität | RS02=2 |
| Baud Rate | RS03=32 4800 Baud |

| | |
|-----------------------------------|-------------------|
| Parameter Software version > 4.20 | |
| Datenbits | RS20=8 |
| Stopbits | RS21=0 |
| Parität | RS22=2 |
| Baud Rate | RS23=32 4800 Baud |



4.2 Einstellungen YasXfer und MRC über serielle Verbindung

- Funktions Parameter FD müssen aktiviert sein
 - Data Transmission
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protokoll auf Schnittstelle 0 (auch für Netzwerk erforderlich)
 - RS 1 = 0 zweite Schnittstelle muss ungleichen Wert haben
 - RS 3 = 2 Geräteauswahl
 - RS 5 = 0 Host Modus read only, spezieller Eingang #40042 muss aus sein
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudoinput CMD Remote unter IO muss ausgeschaltet werden um im Automatikbetrieb LOADJ und DELETEJ ausführen zu können



4.3 Einstellungen YasXfer und XRC über serielle Verbindung oder Netzwerk

- Funktions Parameter FD müssen aktiviert sein
 - Data Transmission
 - Ethernet deaktiviert (bei Netzwerk aktiv)
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protokoll auf Schnittstelle 0 (auch für Netzwerk erforderlich)
 - RS 1 = 0 zweite Schnittstelle muss ungleichen Wert haben
 - RS 3 = 2 Geräteauswahl
 - RS 5 = 0 Host Modus read only, , spezieller Eingang #40042 muss aus sein
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudoinput CMD Remote unter IO muss ausgeschaltet werden um im Automatikbetrieb LOADJ und DELETEJ ausführen zu können

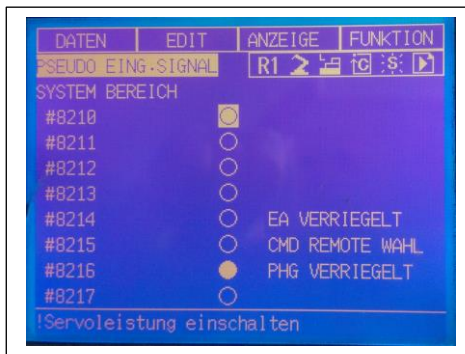
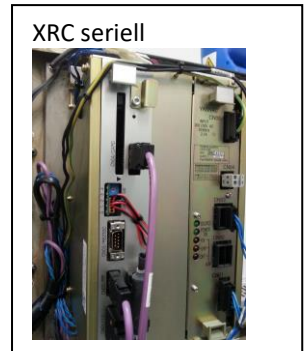
Netzwerkconfiguration Beispiel
(Netzwerkkarte sehr selten vorhanden)

| | | | | |
|--------------------|------------|-----------|-----------|------------|
| IP Adresse Motoman | | | | |
| RS Parameter | 70 | 71 | 72 | 73 |
| | 172 | 16 | 20 | 181 |

| | | | | |
|--------------|------------|------------|------------|----------|
| Subnet Mask | | | | |
| RS Parameter | 74 | 75 | 76 | 77 |
| | 255 | 255 | 255 | 0 |

| | | | | |
|-----------------|------------|-----------|-----------|----------|
| Gateway Adresse | | | | |
| RS Parameter | 78 | 79 | 80 | 81 |
| | 172 | 16 | 20 | 1 |

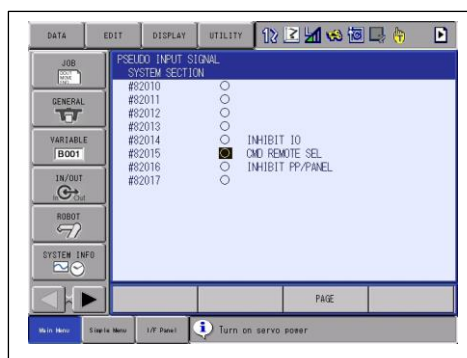
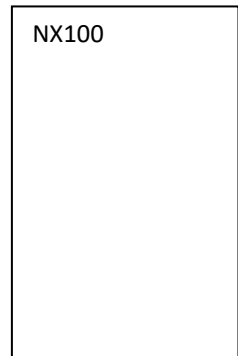
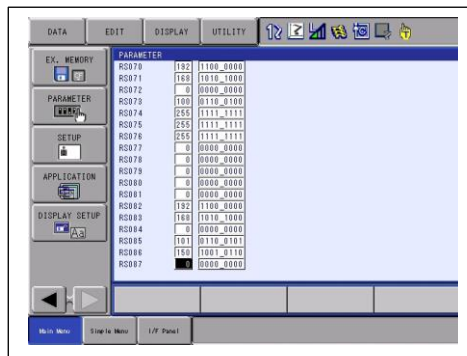
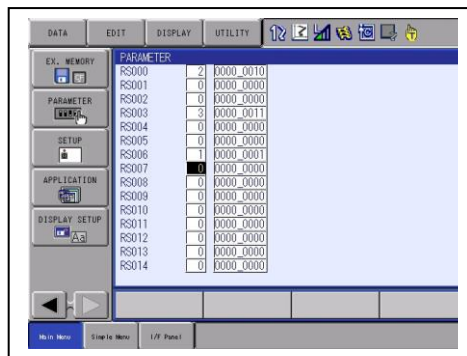
| | | | | |
|--------------|------------|-----------|-----------|------------|
| YasXfer Box | | | | |
| RS Parameter | 82 | 83 | 84 | 85 |
| | 172 | 16 | 20 | 180 |



4.4 Einstellungen YasXfer und NX100 / NXC100 über Netzwerk

- Funktions Parameter FD müssen aktiviert sein
 - Data Transmission
 - Ethernet aktiv
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protokoll auf Schnittstelle 0 (auch für Netzwerk erforderlich)
 - RS 1 = 0 zweite Schnittstelle muss ungleichen Wert haben
 - RS 3 = 2 Geräteauswahl
 - RS 5 = 0 Host Modus read only, spezieller Eingang #40042 muss aus sein
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudoinput CMD Remote unter IO muss ausgeschaltet werden um im Automatikbetrieb LOADJ und DELETEJ ausführen zu können

| | | | | |
|---------------------------------------|------------|------------|------------|------------|
| Netzwerkkonfiguration Beispiel | | | | |
| IP Adresse Motoman | | | | |
| RS Parameter | 70 | 71 | 72 | 73 |
| | 192 | 168 | 0 | 100 |
| Subnet Mask | | | | |
| RS Parameter | 74 | 75 | 76 | 77 |
| | 255 | 255 | 255 | 0 |
| Gateway Adresse | | | | |
| RS Parameter | 78 | 79 | 80 | 81 |
| | 192 | 168 | 0 | 1 |
| YasXfer Box | | | | |
| RS Parameter | 82 | 83 | 84 | 85 |
| | 192 | 168 | 0 | 101 |

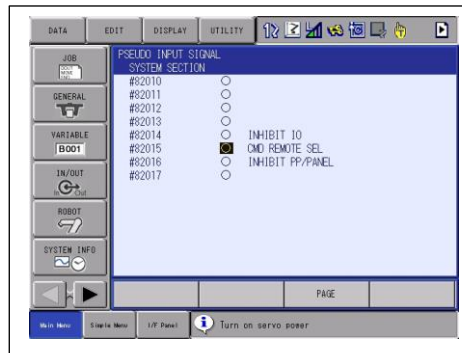
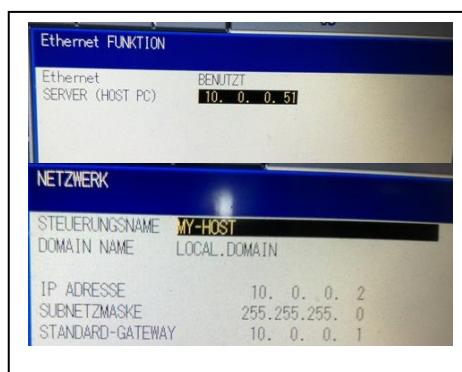


4.4.1 Bekannte Einschränkungen NX100

Es werden nur kurze Dateinamen unterstützt

4.5 Einstellungen YasXfer und FS100 über Netzwerk

- Funktions Parameter FD müssen aktiviert sein
 - Data Transmission
 - Ethernet aktiv
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protokoll auf Schnittstelle 0 (auch für Netzwerk erforderlich)
 - RS 1 = 0 zweite Schnittstelle muss ungleichen Wert haben
 - RS 3 = 2 Geräteauswahl
 - RS 5 = 0 Host Modus read only, spezieller Eingang #40042 muss aus sein
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudoinput CMD Remote unter IO muss ausgeschaltet werden um im Automatikbetrieb LOADJ und DELETEJ ausführen zu können
- Netzwerkeinstellungen können nur über Maintenance Menü erfolgen



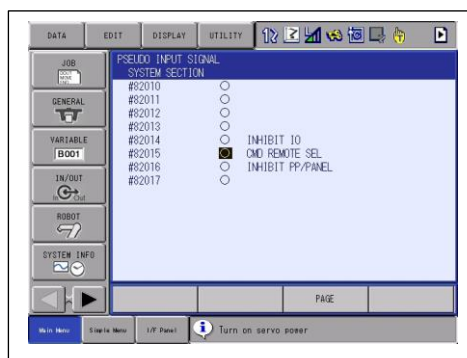
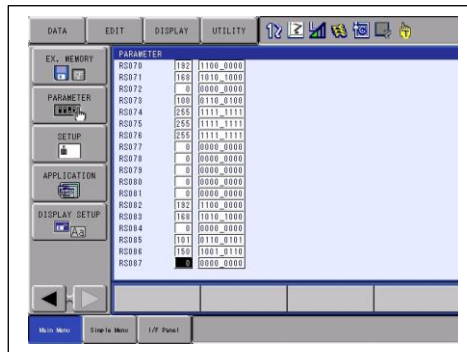
4.5.1 Bekannte Einschränkungen DX100

Die Einstellungen der Netzwerkadresse in den RS Parametern ist ohne Wirkung, immer über den Maintenance Mode einstellen

4.6 Einstellungen YasXfer und DX100 über Netzwerk

- Funktions Parameter FD müssen aktiviert sein
 - Data transmission
 - Ethernet aktiv
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protokoll auf Schnittstelle 0 (auch für Netzwerk erforderlich)
 - RS 1 = 0 zweite Schnittstelle muss ungleichen Wert haben
 - RS 3 = 2 Geräteauswahl
 - RS 5 = 0 Host Modus read only, spezieller Eingang #40042 muss aus sein
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudoinput CMD Remote unter IO muss ausgeschaltet werden um im Automatikbetrieb LOADJ und DELETEJ ausführen zu können

| | | | | |
|--------------------------------|-----|-----|-----|-----|
| Netzwerkkonfiguration Beispiel | | | | |
| IP Adresse Motoman | | | | |
| RS Parameter | 70 | 71 | 72 | 73 |
| | 192 | 168 | 0 | 100 |
| Subnet Mask | | | | |
| RS Parameter | 74 | 75 | 76 | 77 |
| | 255 | 255 | 255 | 0 |
| Gateway Adresse | | | | |
| RS Parameter | 78 | 79 | 80 | 81 |
| | 192 | 168 | 0 | 1 |
| YasXfer Box | | | | |
| RS Parameter | 82 | 83 | 84 | 85 |
| | 192 | 168 | 0 | 101 |



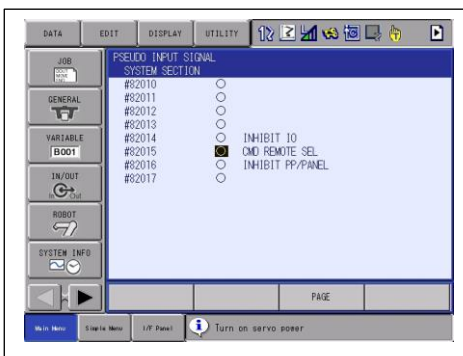
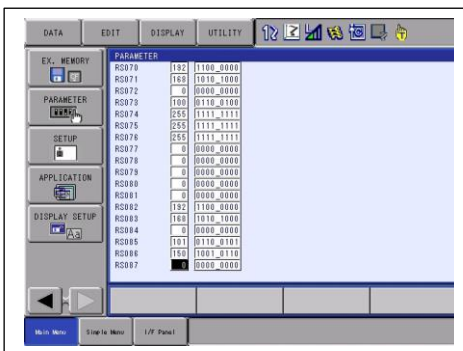
4.6.1 Bekannte Einschränkungen DX100

Batchdateiname (.JBR) darf nur 8 Zeichen lang sein, Einzeldateiname (.JBI) darf 16 Zeichen lang sein

4.7 Einstellungen YasXfer und DX200 über Netzwerk

- Funktions Parameter FD müssen aktiviert sein
 - Data transmission
 - Ethernet
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protokoll auf Schnittstelle 0 (auch für Netzwerk erforderlich)
 - RS 1 = 0 zweite Schnittstelle muss ungleichen Wert haben
 - RS 3 = 2 Geräteauswahl
 - RS 5 = 0 Host Modus read only, spezieller Eingang #40042 muss aus sein
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudoinput CMD Remote unter IO muss ausgeschaltet werden um im Automatikbetrieb LOADJ und DELETEJ ausführen zu können

| | | | | |
|--------------------------------|------------|------------|------------|------------|
| Netzwerkkonfiguration Beispiel | | | | |
| IP Adresse Motoman | | | | |
| RS Parameter | 70 | 71 | 72 | 73 |
| | 192 | 168 | 0 | 100 |
| Subnet Mask | | | | |
| RS Parameter | 74 | 75 | 76 | 77 |
| | 255 | 255 | 255 | 0 |
| Gateway Adresse | | | | |
| RS Parameter | 78 | 79 | 80 | 81 |
| | 192 | 168 | 0 | 1 |
| YasXfer Box | | | | |
| RS Parameter | 82 | 83 | 84 | 85 |
| | 192 | 168 | 0 | 101 |



5. Einstellungen YasXferbox

5.1 Einstellungen anschauen

Stecken sie ein Medium in die Box (USB Stick oder SD Card)
Schalten sie das Gerät ein. Sobald die RTS LED leuchtet
drücken sie die CONFIG Taste für ca. 3s, bis die Box neu startet
(OK LED leuchtet dauerhaft und geht dann aus)
Wenn sie jetzt das Medium in einen PC stecken ist dort
eine neue Datei YASNEW.CFG gespeichert. Diese öffnen sie
nun mit einem Text Editor (siehe Beispiel rechts)

5.2 Einstellungen ändern

Um die Konfiguration anzupassen können die Einstellungen
direkt in der Datei geändert werden

Datum/Uhrzeit

-> entsprechend die Zahlen ändern

Protokollmodus FC1 oder DCI

-> YASMODO=0 FC1 Backupemulator Floppylaufwerk(Standard)
-> YASMODO=1 DCI Modus über die serielle Schnittstelle
-> YASMODO=2 DCI Modus über Netzwerk

Baudrate serielle Schnittstelle

-> BAUD=0 automatische Baudratenerkennung
-> BAUD=9600 manuelle Eingabe 9600 Baud

Netzwerkeinstellungen

-> YASIP=192.168.000.101 IP Adresse der YasXfer Box
-> YASREMOTE=192.168.000.100 IP Adresse der Robotersteuerung

Alle anderen Einstellungen sollten nicht verändert werden

Anschließend die Datei unter dem Namen YASCONF.CFG
abspeichern.

Wenn dieses Medium jetzt wieder in die Box gesteckt
wird erkennt die Box die Konfigurationsdatei, liest diese
und startet nochmals, mit den neuen Einstellungen, neu
Dies darf nur einmal geschehen da die Datei danach
umbenannt wurde. Zur Kontrolle muss sich jetzt auf dem
Medium die Datei YASUSED.CFG befinden



```
YasXfer - Meier EDV Beratung
Bootloaderversion: BLD 2.002
Applicationversion: YAS 3.012
Compiled: Mar 28 2017
Board ID: 10565203
Serial number: D880399DEEB4
RTC: 12.03.2017 23:45:54
FTP=9998
DAY=12
MONTH=03
YEAR=17
HOUR=23
MINUTE=45
SECOND=54
YASMODO=0
YASIP=192.168.000.101
YASREMOTE=192.168.000.100
BAUD=0
DATA=8
PARITY=E
STOP=1
HANDSHAKE=H
BLOCKDELAY=10
CRCDELAY=1000
LFDELAY=1000
CHARDELAY=1000
MAXDIRFILE=230
```

6. Beschreibung der LED Zustände

6.1 Power LED

Sobald die Box eingeschaltet wird muss die grüne Power LED leuchten

6.2 OK LED

Diese LED muss blinken, sie zeigt das Lebenszeichen der Box an

6.3 ERR LED

Diese LED muss flashen nach dem Box im seriellen Modus angeschaltet wird und noch keine Baudrate erkannt wurde. Anschließend geht sie aus. Im Netzwerkmodus darf sie nicht leuchten

6.4 FC1/FC2 LED

Diese LED zeigt an ob die Box im FC1 Modus, im FC2 Modus oder in einer dazwischenliegenden Baudrate betrieben wird

6.5 COM LED

Während der Datenübertragung zeigt diese LED die Kommunikation an

6.7 RTS LED

Wenn diese LED leuchtet übergibt die Box der Robotersteuerung eine Freigabe zur Übertragung

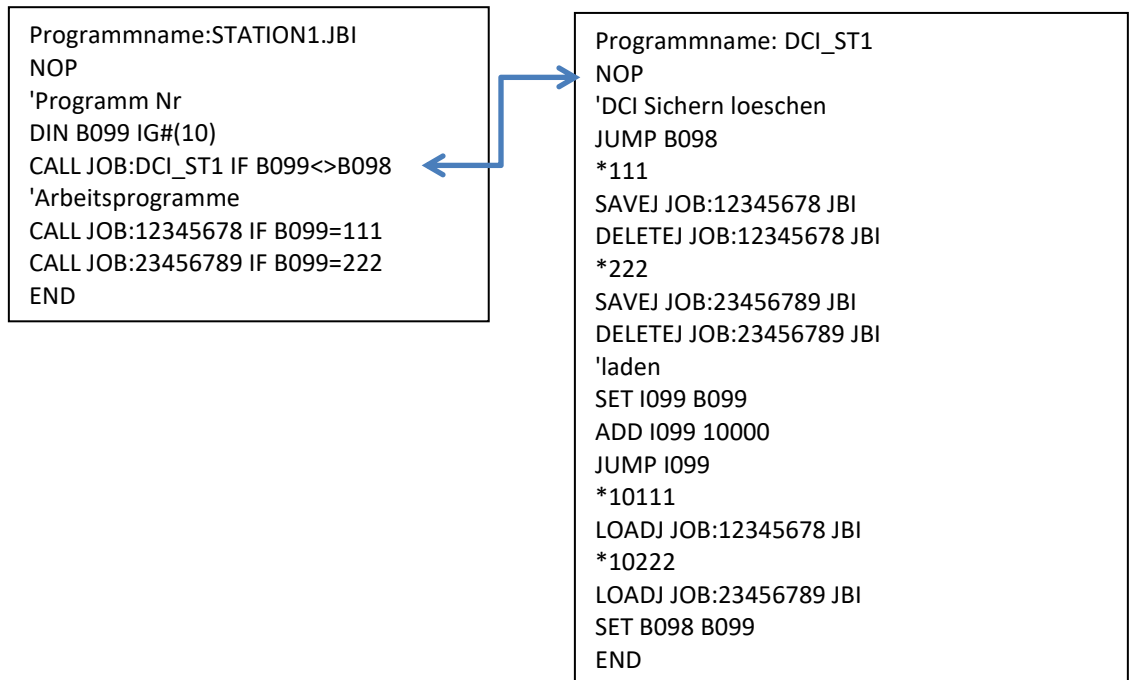
Unter anderem ist dazu ein gestecktes Medium notwendig

6.8 CTS LED

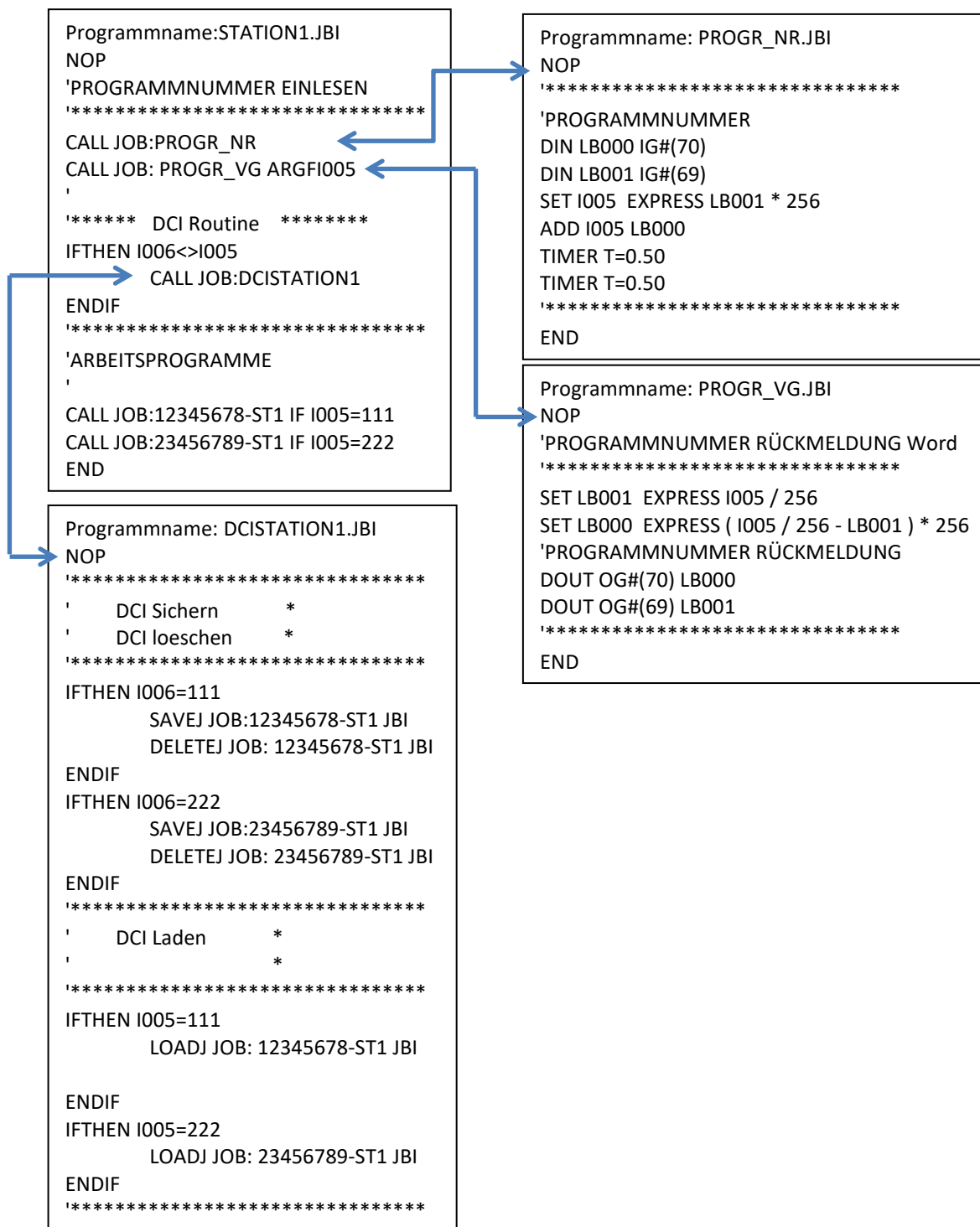
Wenn diese LED leuchtet wurde der Box von der Robotersteuerung eine Freigabe zur Übertragung angezeigt

7. Programmbeispiele

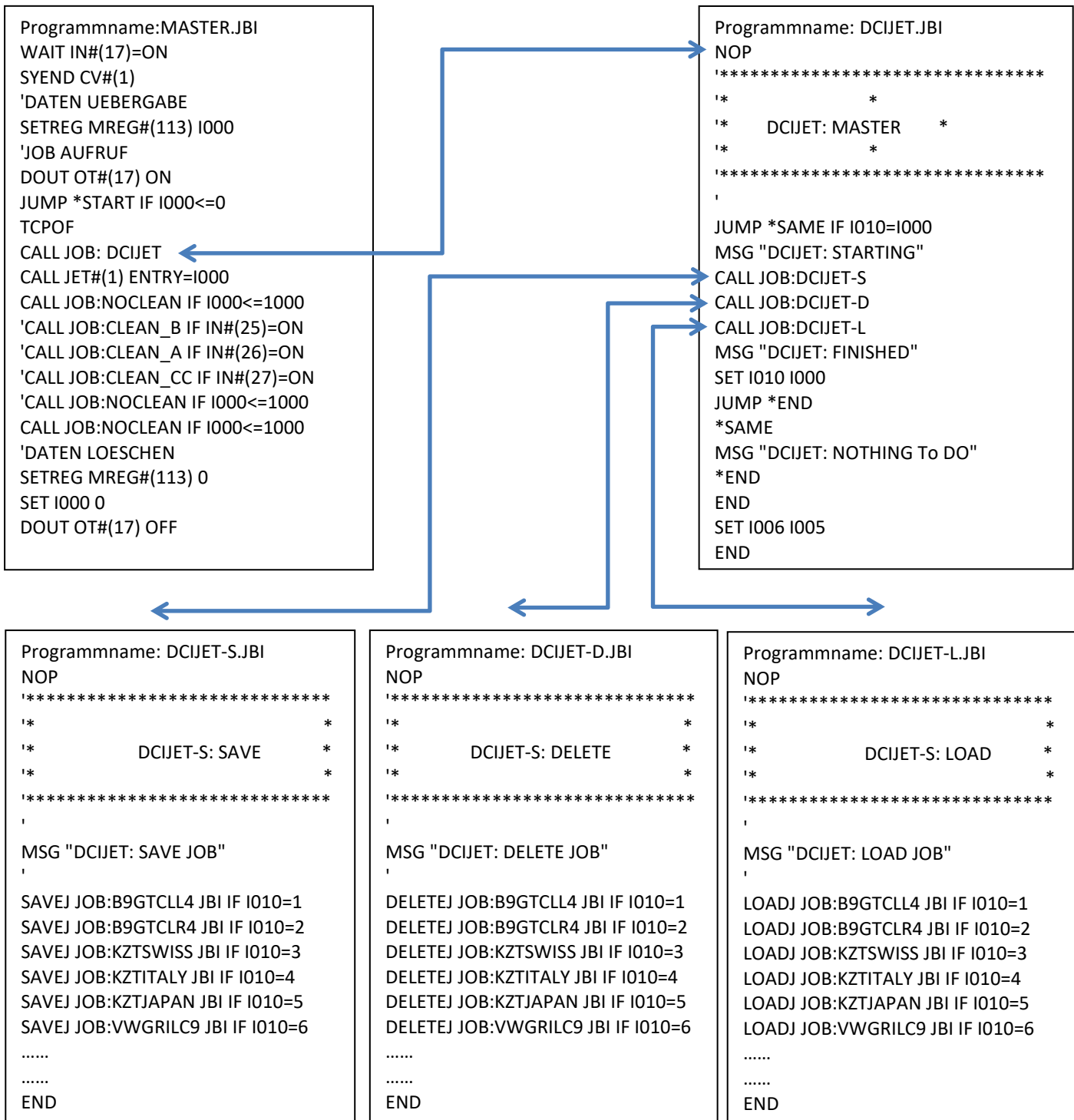
7.1 XRC mit Programmauswahl über Eingangsbyte



7.2 DX100 mit Programmauswahl über Eingangswort



7.3 NX100 mit Programmauswahl über Eingangswort, Programmliste aus JET.DAT automatisch erstellt auf <https://meieredvberatung.de/jet-2-dci/>



8. FAQ Bereich

8.1 Fehlerdiagnose

| | Fehlerbeschreibung | |
|---|--|---|
| ↓ | Beim Einschalten leuchten keine LED | Die Box muss geladen werden. Wenn das Netzteil eingesteckt wird muss die grüne Charge LED leuchten. Falls nicht, einmal den Ein/Ausschalter betätigen. Damit wird die Box auch bei sehr stark entladenen Akkus wieder in den Ladezustand versetzt |
| ↓ | Nach dem Einschalten leuchtet die Grüne Power LED aber die OK LED blinkt nicht | Alle Verbindungskabel entfernen und noch einmal versuchen. Falls es auch dann nicht funktioniert ist das Gerät defekt und muss eingeschickt werden |
| ↓ | Nach dem Starten der DCI Funktion leuchtet die Com LED nicht | <ul style="list-style-type: none"> - Die Kabelverbindung von der Box zur Yaskawa Steuerung überprüfen. Bei Einsatz über seriell nur das Originalkabel mit dem orangenen Nullmodem Adapter verwenden. - Passt die Einstellung Yasmode Box zur gewählten Verbindung? - Wenn die RTS LED nicht leuchtet fehlt ein korrektes Medium und die Verbindung wird nicht zugelassen |
| ↓ | | |

Stecken sie ein Medium in die Box (USB Stick oder SD Card)
 Schalten sie das Gerät ein. Sobald die RTS LED leuchtet drücken sie die CONFIG für ca. 3s, bis die Box neu startet (OK LED leuchtet dauerhaft und geht dann aus)
 Wenn sie jetzt das Medium in einen PC stecken ist dort eine neue Datei YASNEW.CFG gespeichert. Diese öffnen sie nun mit einem Text Editor (siehe Beispiel rechts)

11. Function description

The Inform commands LOADJ, SAVEJ und DELETEJ allow to load, save and delete robot jobs during automatic mode.

As a result the memory from the robot is only in use for actual Jobs.

12. Requirement

Yaskawa controller from ERC to XRC with free serial port, over NX100 free serial or Ethernet port
YasXfer Box Material Nr. 166616

13. Hardware Installation

Setup seriell

The YasXfer Box must be connected to the robot controller. MRC and XRC must use the internal Communication Port.

Setup NX100 – DX200 Ethernet

The fastest connection is the Ethernet Port. The Box have an automatic Speed and connection detection. On same time is the FTP function available.

The Power supply must be connected for a long term Using. The internal Battery back helps as a small UPS.

14. DCI Setting

14.1 Setup YasXfer and ERC via serial connection

Parameter Software version < 4.20

| | |
|-----------|-------------------|
| Datenbits | RS00=8 |
| Stopbits | RS01=0 |
| Parität | RS02=2 |
| Baud Rate | RS03=32 4800 Baud |

Parameter Software version > 4.20

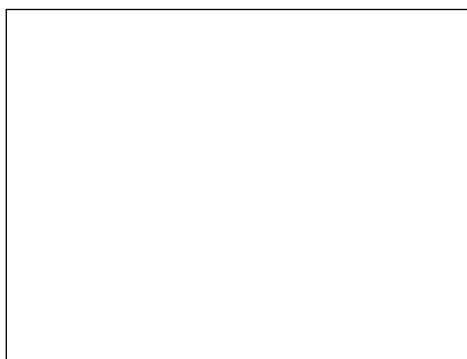
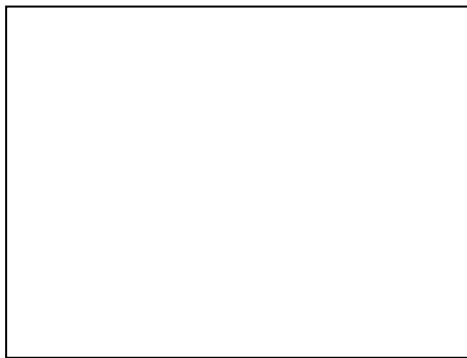
| | |
|-----------|-------------------|
| Datenbits | RS20=8 |
| Stopbits | RS21=0 |
| Parität | RS22=2 |
| Baud Rate | RS23=32 4800 Baud |

ERC



14.2 Setup YasXfer and MRC via serial connection

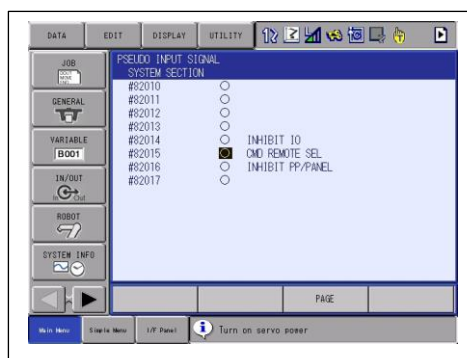
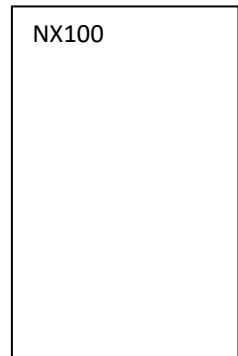
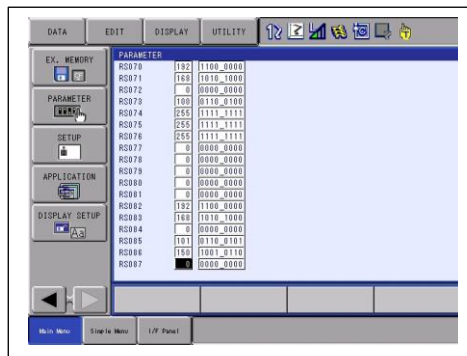
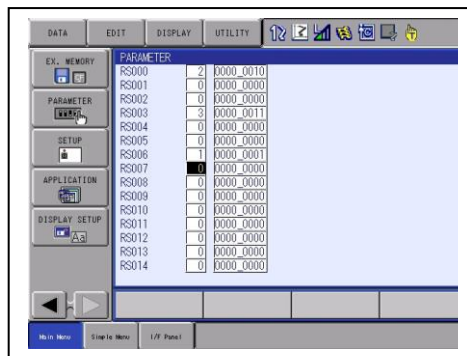
- Function Parameter FD must be activated
 - Data Transmission
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protocol at Port 0
 - RS 1 = 0 second port must be unequal
 - RS 3 = 2 Device
 - RS 5 = 0 Host Modus read only, specified Input #40042 must be off
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudo input CMD Remote in the IO section must be switch off o allow LOADJ und DELETEJ in automatic mode



14.4 Setup YasXfer and NX100 / NXC100 via Ethernet

- Function Parameter FD must be activated
 - Data Transmission
 - Ethernet disabled (in Case of Ethernet enabled)
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protocol at Port 0 (for Ethernet also)
 - RS 1 = 0 second port must be unequal
 - RS 3 = 2 device selection
 - RS 5 = 0 Host Mode read only, specified Input #40042 must be off
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudo input CMD Remote in the IO section must be switch off o allow LOADJ und DELETEJ in automatic mode

| | | | | |
|-------------------------------|------------|------------|------------|------------|
| Ethernet configuration sample | | | | |
| IP adress Motoman | | | | |
| RS Parameter | 70 | 71 | 72 | 73 |
| | 192 | 168 | 0 | 100 |
| Subnet Mask | | | | |
| RS Parameter | 74 | 75 | 76 | 77 |
| | 255 | 255 | 255 | 0 |
| Gateway adress | | | | |
| RS Parameter | 78 | 79 | 80 | 81 |
| | 192 | 168 | 0 | 1 |
| YasXfer Box | | | | |
| RS Parameter | 82 | 83 | 84 | 85 |
| | 192 | 168 | 0 | 101 |

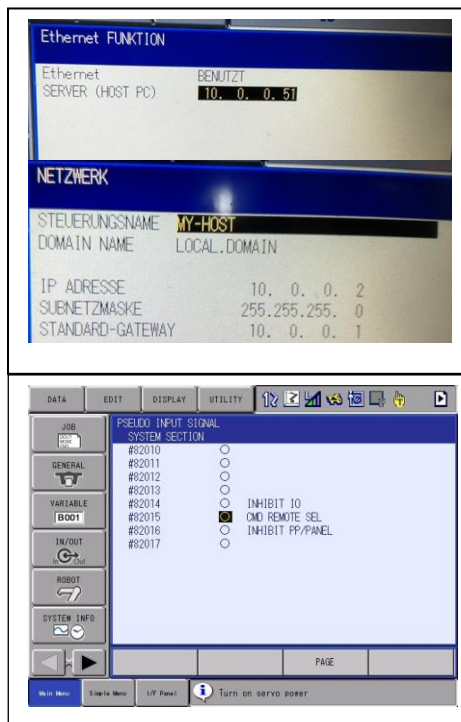


14.4.1 Known limitation NX100

The filesystem allow only 8.3 filename restriction

14.5 Setup YasXfer and FS100 via Ethernet

- Function Parameter FD must be activated
 - Data Transmission
 - Ethernet disabled (in Case of Ethernet enabled)
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protocol at Port 0 0 (for Ethernet also)
 - RS 1 = 0 second port must be unequal
 - RS 3 = 2 device selection
 - RS 5 = 0 Host Mode read only, specified Input #40042 must be off
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudo input CMD Remote in the IO section must be switch off o allow LOADJ und DELETEJ in automatic mode



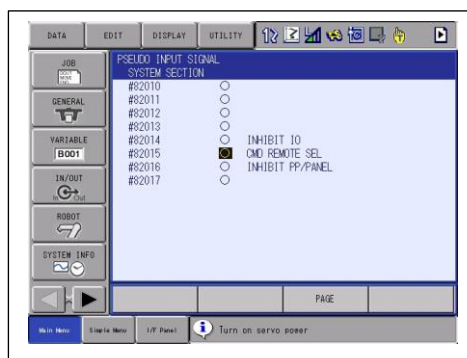
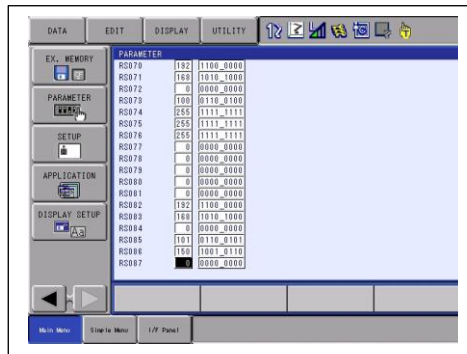
14.5.1 Known limitation FS100

IP settings only in maintenance mode

14.6 Setup YasXfer and DX100 via Ethernet

- Function Parameter FD must be activated
 - Data Transmission
 - Ethernet disabled (in Case of Ethernet enabled)
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protocol at Port 0 0 (for Ethernet also)
 - RS 1 = 0 second port must be unequal
 - RS 3 = 2 device selection
 - RS 5 = 0 Host Mode read only, specified Input #40042 must be off
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudo input CMD Remote in the IO section must be switch off o allow LOADJ und DELETEJ in automatic mode

| | | | | |
|-------------------------------|------------|------------|------------|------------|
| Ethernet configuration sample | | | | |
| IP adress Motoman | | | | |
| RS Parameter | 70 | 71 | 72 | 73 |
| | 192 | 168 | 0 | 100 |
| Subnet Mask | | | | |
| RS Parameter | 74 | 75 | 76 | 77 |
| | 255 | 255 | 255 | 0 |
| Gateway adress | | | | |
| RS Parameter | 78 | 79 | 80 | 81 |
| | 192 | 168 | 0 | 1 |
| YasXfer Box | | | | |
| RS Parameter | 82 | 83 | 84 | 85 |
| | 192 | 168 | 0 | 101 |



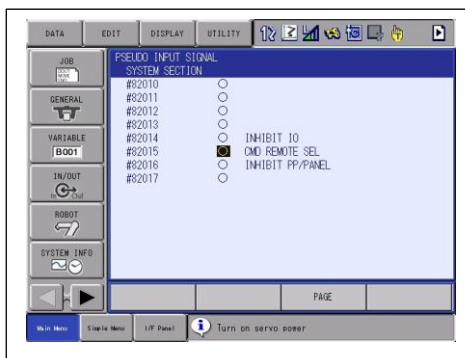
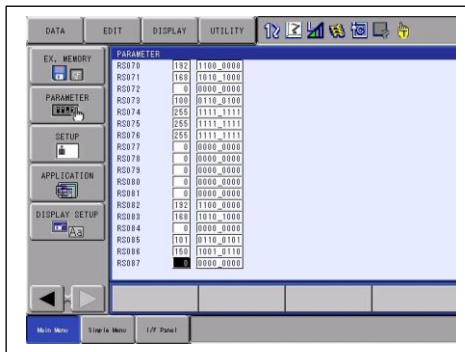
14.6.1 Known Limitation DX100

Batch filename (.JBR) at least 8 Characters, single filename (.JBI) 16 characters long

14.7 Setup YasXfer and DX200 via ethernet

- Function Parameter FD must be activated
 - Data Transmission
 - Ethernet disabled (in Case of Ethernet enabled)
- Datenübertragungsparameter RS
 - RS 0 = 2 BSC Like Protocol at Port 0 0 (for Ethernet also)
 - RS 1 = 0 second port must be unequal
 - RS 3 = 2 device selection
 - RS 5 = 0 Host Mode read only, specified Input #40042 must be off
 - RS 6 = 1 extended Data Mode (above MRC)
 - RS 7 = 0
 - Pseudoinput CMD Remote in the IO section must be switch off o allow LOADJ und DELETEJ in automatic mode

| | | | | |
|-------------------------------|------------|------------|------------|------------|
| Ethernet configuration sample | | | | |
| IP address Motoman | | | | |
| RS Parameter | 70 | 71 | 72 | 73 |
| | 192 | 168 | 0 | 100 |
| Subnet Mask | | | | |
| RS Parameter | 74 | 75 | 76 | 77 |
| | 255 | 255 | 255 | 0 |
| Gateway adress | | | | |
| RS Parameter | 78 | 79 | 80 | 81 |
| | 192 | 168 | 0 | 1 |
| YasXfer Box | | | | |
| RS Parameter | 82 | 83 | 84 | 85 |
| | 192 | 168 | 0 | 101 |



15. Setup YasXferbox

15.1 Settings overview

Put a memory device in the unit (USB Stick or SD Card)
Switch on the Unit. After RTS LED okkult press CONFIG Button for ca. 3s, until the unit reboot (OK LED light on and switch of)
Now the memory device contend a new file YASNEW.CFG.
You can open the file with every standard editor (see sample right)

15.2 change settings

You can change every value direct in this file:

date/time

-> change the values

Protocolmode FC1 oder DCI

-> YASMODOE=0 FC1 Backupemulator Floppydrive(Standard)

-> YASMODOE=1 DCI Modus over serial port

-> YASMODOE=2 DCI Modus over Ethernet

Baudrate Serial Port

-> BAUD=0 automatic Baudselection

-> BAUD=9600 manual input 9600 Baud

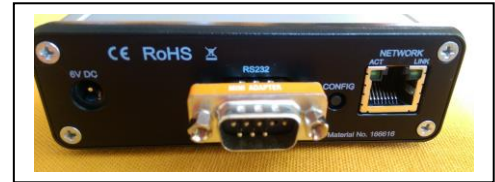
Ethernet setting

-> YASIP=192.168.000.101 IP adress YasXfer Box

-> YASREMOTE=192.168.000.100 IP adress robot controller

Alee other settings shut be not changed without instructions

After this you must save the file under the new name YASCONF.CFG .
When you plug the memory device into the Unit the new values will be read and the Unit reboot. This shut be only 1 time because the unit rename the file to YASUSED.CFG. For doublecheck you can plug the memory device to you PC and you must found this file on the device



```

YasXfer - Meier EDV Beratung
Bootloaderversion: BLD 2.002
Applicationversion: YAS 3.012
Compiled: Mar 28 2017
Board ID: 10565203
Serial number: D880399DEEB4
RTC: 12.03.2017 23:45:54
FTP=9998
DAY=12
MONTH=03
YEAR=17
HOUR=23
MINUTE=45
SECOND=54
YASMODOE=0
YASIP=192.168.000.101
YASREMOTE=192.168.000.100
BAUD=0
DATA=8
PARITY=E
STOP=1
HANDSHAKE=H
BLOCKDELAY=10
CRCDELAY=1000
LFDELAY=1000
CHARDELAY=1000
MAXDIRFILE=230
    
```

16. Description LED Lights

16.1 Power LED

Must be on when the unit is switched on

16.2 OK LED

Live bit from the unit, must switch on/off

16.3 ERR LED

In serial mode flash when baud rate is automatic and no detection. After the first transmission the LED must be off. In Ethernet mode must be off

16.4 FC1/FC2 LED

Diese LED zeigt an ob die Box im FC1 Modus, im FC2 Modus oder in einer dazwischenliegenden Baudrate betrieben wird

16.5 COM LED

Show when the transmission is running

16.7 RTS LED

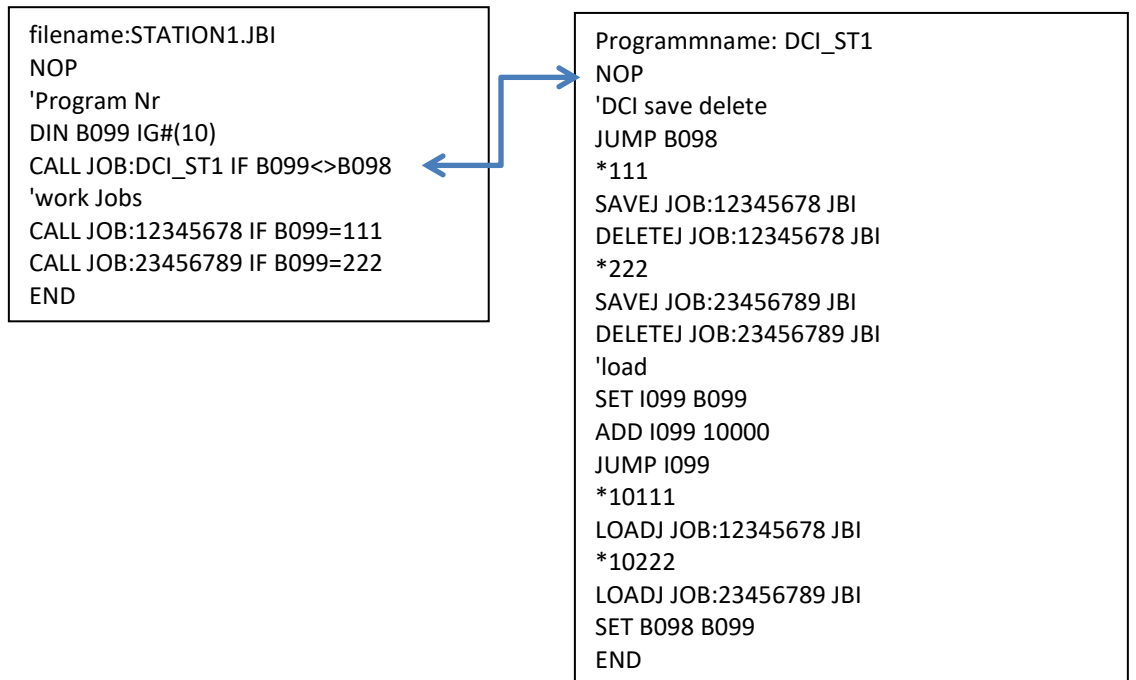
The RTS signal give the permission to the robot controller to send data. On value is that a memory device must plugged in

16.8 CTS LED

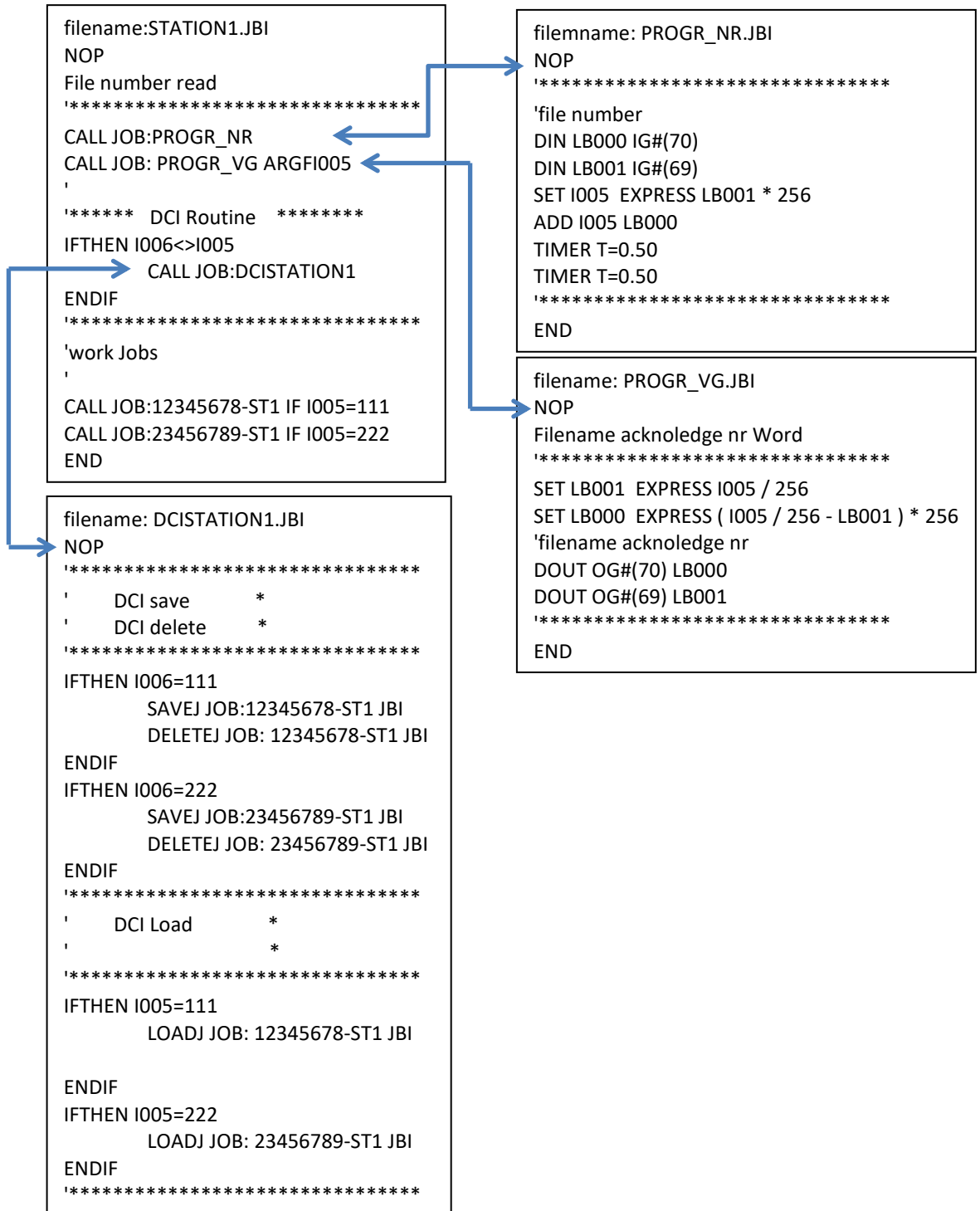
The CTS signal give the permission to the YasXfer Unit to send and read data

17. Programsample

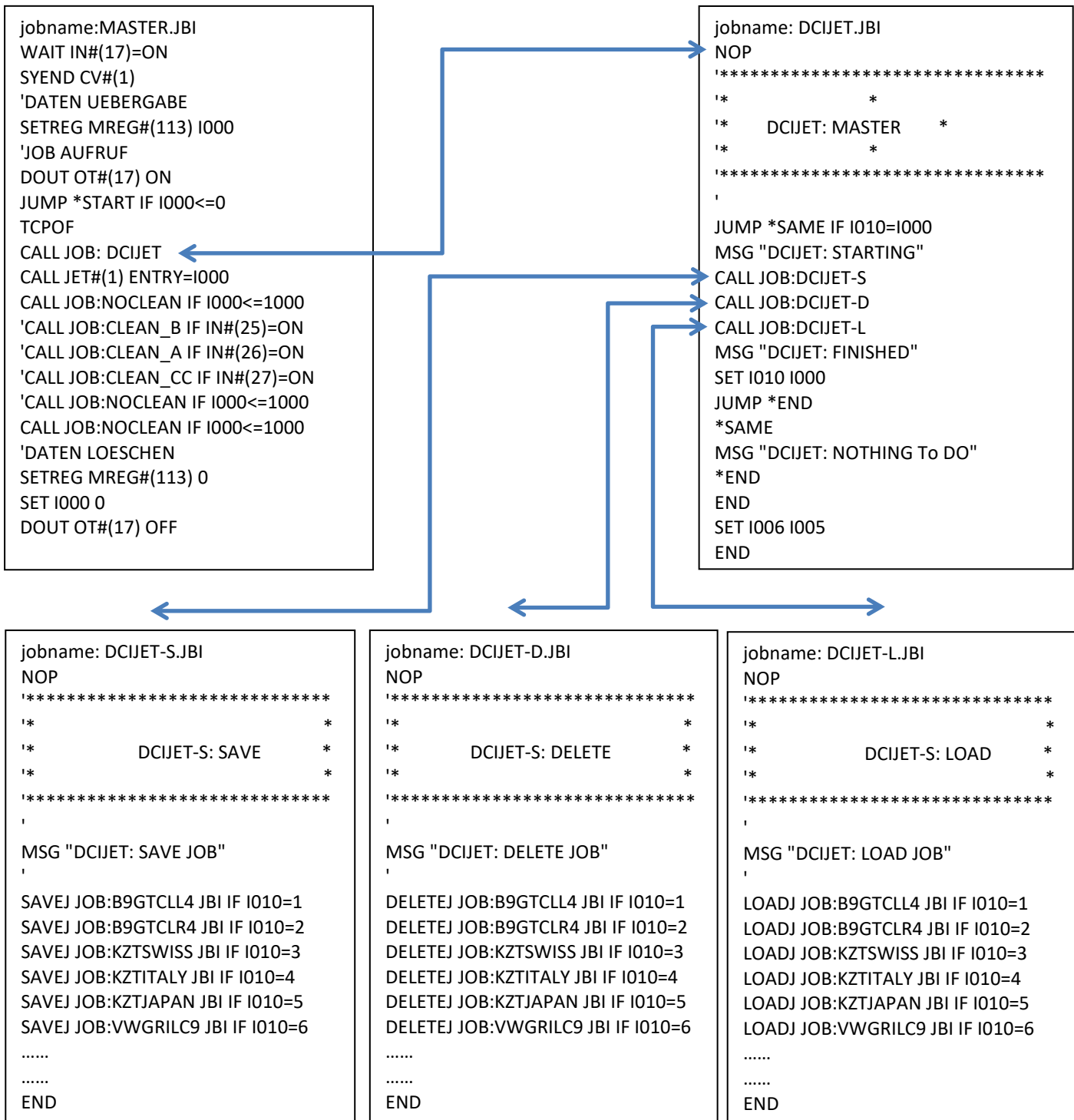
17.1 XRC with fileselection via inputbyte



17.2 DX100 with program selection via input word



17.3 NX100 with program selection from input word, Product names automatic generated from JET.DAT at <https://meieredvberatung.de/jet-2-dci/>



18. FAQ Area

18.1 failure diagnostic

| | Failure description | |
|---|---|---|
| ↓ | After Power ON no LED is lighting | The Unit must be charge. When the power supply is plugged into the unit the charge LED must be ON. When no reaction tries to switch OFF/ON when the power supply is connected. This will help to charge a full empty battery pack inside |
| ↓ | After Power ON the green LED is on but the OK doesn't light | Disconnect all cable and try again |
| ↓ | After start DCI Command the Communication LED doesn't light | <ul style="list-style-type: none"> - Double-check connection between unit and techpendant. Use only the original delivered cable. - Double-check Yasmode from the Unit equal to the selected connection? - When RTS LED is off there is no correct memory device so the transmission is not permission |
| ↓ | | |