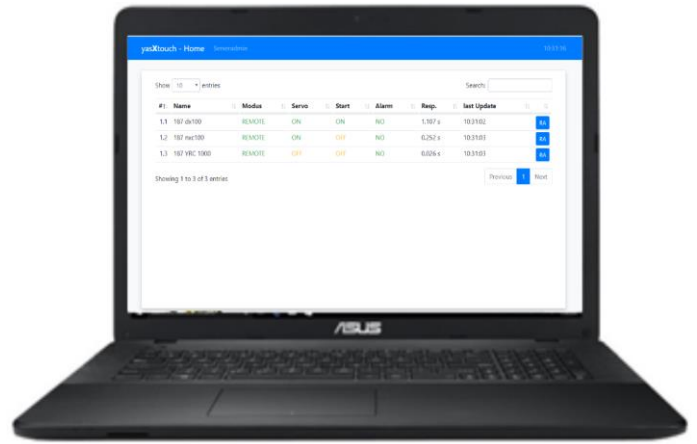
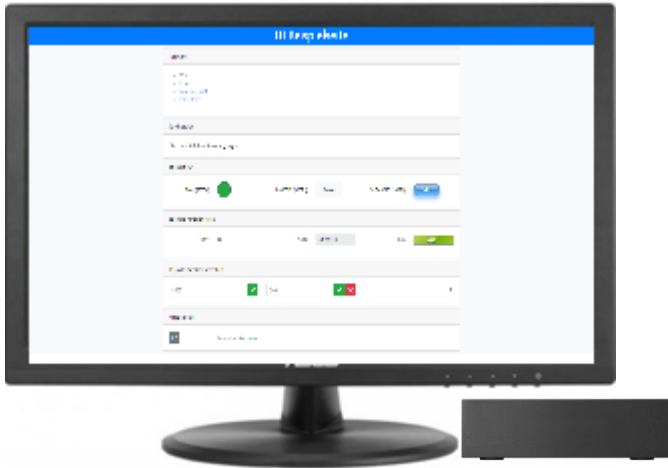


YasXTouch

YasXfer Remote Maintenance
Scan Tool Manual

Übersicht lokal / local Overview



An der Roboterzelle HTML Benutzer Bildschirm
In Front of the System HTML User Screen

Extern / Intern Remote Service



Yaskawa Controller



sichere Verbindung
safety connection

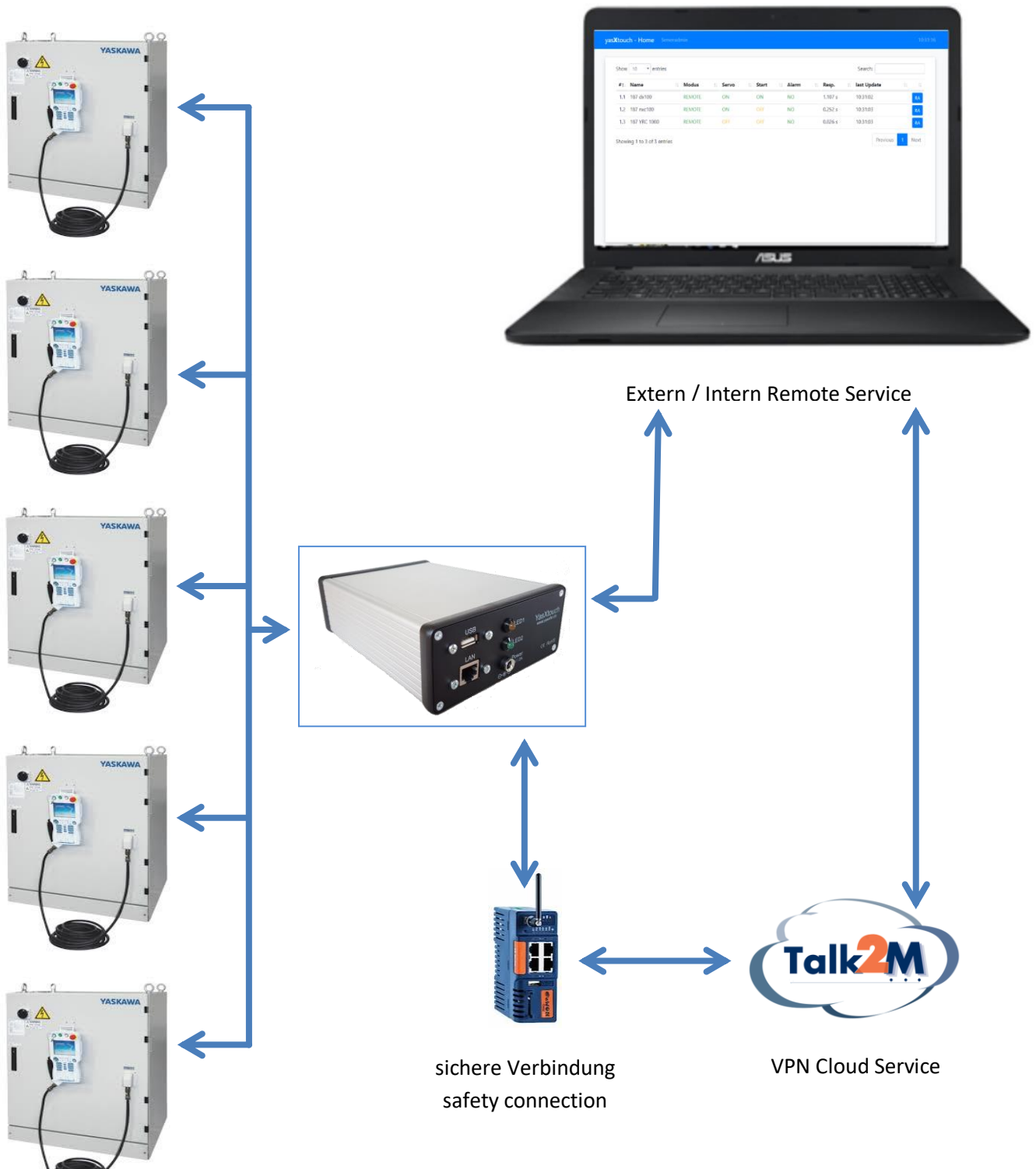


VPN Cloud Service

YasXTouch

YasXfer Remote Maintenance
Scan Tool Manual

Übersicht Robot Admin/Overview Robot Admin



Inhaltsverzeichnis

Inhalt

Inhaltsverzeichnis	3
1. Überblick der Funktionen	5
1.1 YasXTouch - Home Hauptbildschirm	5
1.2 Überblick Hauptbildschirm	6
1.2.1 Anlagenzustand (1)	6
1.2.2 Info Diagnose Einrichtung (2)	6
1.2.3 Benutzerinformation (3)	6
2. Detaillierte Funktionsbeschreibungen	7
2.1 Info	7
2.1.1 Systeminfo	7
2.1.2 Alarmfenster	7
2.1.3 Log Funktion	8
2.1.4 Drehmomente	9
2.2 Signale	10
2.2.1 Universelle E/A	10
2.2.2 System E/A	11
2.2.3 Aufzeichnung	12
2.2.4 IF Panel	13
2.3 Variablen	14
2.4 Roboter	15
2.4.1 Backup	15
2.4.2 Restore	17
2.4.3 Ablauf	18
2.5 User Interface UI	20
2.5.1 Einrichtung	20
3. Kamera	21
3.1 Netzwerkkamera	21
4. Remotezugriff	22
4.1 Netzwerkzugriff	22

4.2 VPN Zugriff.....	22
4.3 Benutzer Anmeldung.....	22
21. Overview.....	23
21.1 Robot Admin Mainscreen	23
21.2 Overview main screen	24
21.2.1 System State (1).....	24
21.2.2 Info Diagnostic Setup (2).....	24
22. Detailed functional descriptions.....	25
22.1 Info	25
22.1.1 Systeminfo	25
22.1.2 Alarm Screen	25
22.1.3 Log Function.....	26
22.1.4 Torques	27
22.2 Signals.....	28
22.2.1 Universal I/O	28
22.2.2 System I/O.....	29
22.2.3 Logging.....	30
22.2.4 IF Panel.....	31
22.3 Variables	32
22.4 Robot	33
22.4.1 Backup	33
22.4.2 Restore.....	36
22.4.3 Sequence.....	38
22.5 User Interface UI	39
25.5.1 UI Setup.....	39
23. Camera	40
23.1 Network Camera	40
24. Remote Access.....	41
24.1 Network Access.....	41
24.2 VPN Access.....	41
24.3 User login.....	41

1. Überblick der Funktionen

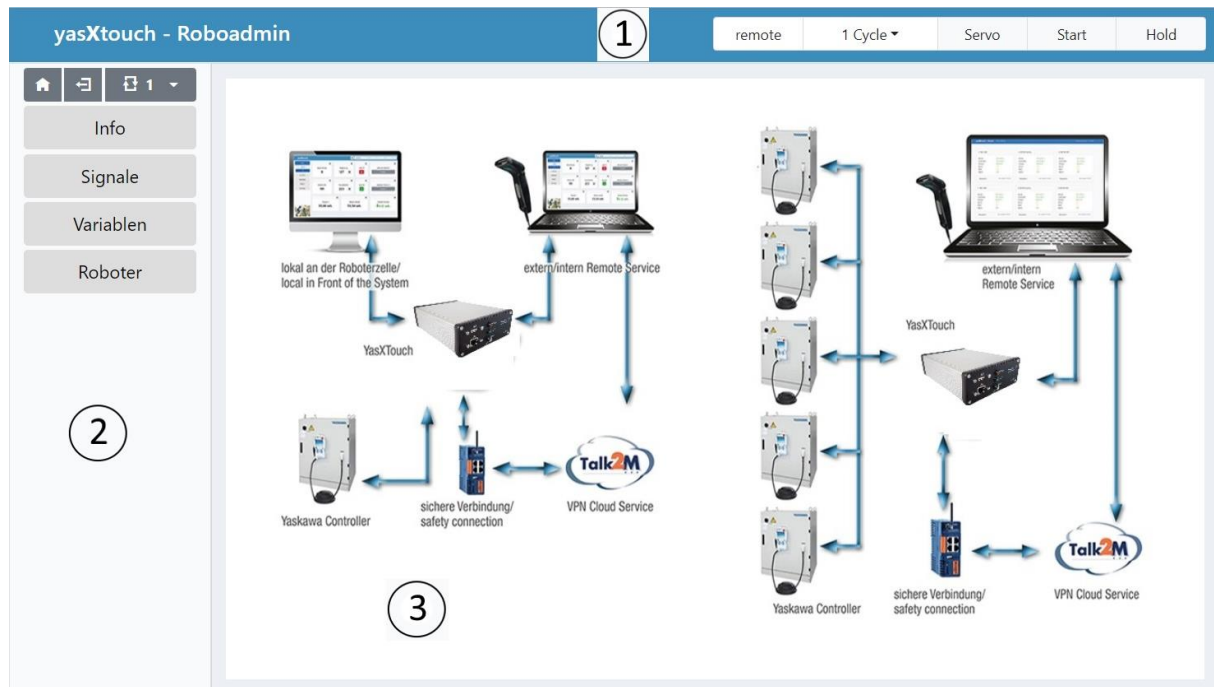
1.1 YasXTouch - Home Hauptbildschirm

Der YasXTouch - Home Bildschirm zeigt alle aktivierten Controller mit wichtigen Informationen an und der RA Button leitet direkt zum ausgewählten Controller. 1.X zeigt die aktivierten auf diesem YasXTouch, 2.X, 3.X die Informationen anderer aktivierter Controller über Netzwerk verbundener YasXTouch-Einheiten an.

The screenshot shows the 'yasXtouch - Home' interface with the user 'Serveradmin' and the time '15:50:52'. It features a search bar and a table of controller entries. The table has columns for ID, Name, Modus, Servo, Start, Alarm, Resp., and last Update. Each entry includes a blue 'RA' button. Below the table, it indicates 'Showing 1 to 5 of 5 entries' and has navigation buttons for 'Previous', '1', and 'Next'.

#	Name	Modus	Servo	Start	Alarm	Resp.	last Update	
1.1	181 dx100	REMOTE	ON	OFF	NO	0.056 s	15:50:02	RA
1.2	181 nxc100	REMOTE	OFF	OFF	NO	0.129 s	15:50:02	RA
1.3	181 YRC1000	OFFLINE				181.547 s	15:50:03	
3.1	188 DX100 Werkstatt	REMOTE	ON	OFF	NO	0.057 s	15:50:02	RA
3.2	188 NX 100 Werkstatt	REMOTE	OFF	OFF	NO	0.146 s	15:50:02	RA

1.2 Überblick Hauptbildschirm



Der Hauptbildschirm unterteilt sich in folgende Bereiche:

1.2.1 Anlagenzustand (1)

- Kommunikation zur Robotersteuerung
- Steuerungsmodus (Teach, Play, Remote)
- Servo Motoren
- Programm Ablauf
- Kamera Option, wenn aktiviert

1.2.2 Info Diagnose Einrichtung (2)

- Alarmmeldungen
- Systeminformationen
- Drehmomente
- Variablen
- Diagnose IN/OUT
- Roboter

1.2.3 Benutzerinformation (3)

- Infobildschirm, Bild konfigurierbar

2. Detaillierte Funktionsbeschreibungen

2.1 Info

2.1.1 Systeminfo

Die aktuellen Daten des Robotersystems

System		Controllerzeit		Software	
DX100		10.11.2017 17:36		DS3.93.00A(US/DE)-14	

Einschaltzeit					
#	Power	Servo	Playback	Moving	
TOTAL	0638:58'03	00230:33'34	00208:08'57	00000:00'00	
R1		00230:33'34	00208:08'55	00000:00'00	

Gruppen					
#	Name	Achsen	Application	Parameter	
R1	HP0020D-A0*	0011_1111	ARC WELDING	3.85	

Zeitdifferenz

YasXTouch: 10.11.17 16:32:49
Controller: 10.11.17 17:32:51

Zusätzlich werden interessante Informationen ausgewertet

2.1.2 Alarmfenster

Alarmliste

10 Einträge anzeigen Excel-export

	Zeit	Code	Type	Beschreibung
🕒	12.10.17 22:41	4438	OFF line alarm	JOB NICHT DEFINIERT
🕒	12.10.17 22:40	4446	OFF line alarm	ÜBERSCHR. WERTEBEREICH VARIABLE
🕒	12.10.17 22:39	4446	OFF line alarm	ÜBERSCHR. WERTEBEREICH VARIABLE
🕒	12.10.17 22:37	4438	OFF line alarm	JOB NICHT DEFINIERT
🕒	10.10.17 08:51	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL
🕒	10.10.17 08:40	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL
🕒	10.10.17 08:40	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL
🕒	10.10.17 08:40	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL
🕒	10.10.17 08:40	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL
🕒	10.10.17 08:39	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL

1 bis 10 von 23 Einträgen Zeile drücken zum wählen. Zurück 1 2 3 Nächste

Im Alarmfenster werden die Alarmer der Robotersteuerung angezeigt. Die Alarmer können sortiert werden, und es kann nach einem bestimmten Alarm gesucht werden. Die Alarmer können exportiert werden.

2.1.3 Log Funktion

10 Einträge anzeigen Export Suchen

Zeit	Ereignis	Anmeldename
15.12.18 20:24	PLAY MODE	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 16:48	TEACH MODE	
25.11.18 13:27	START	
22.11.18 10:12	START	

1 bis 10 von 112 Einträgen Zeile drücken zum wählen. Zurück **1** 2 3 4 5 ... 12 Nächste

Bei aktivierter Log Funktion werden die Ereignisse im Kontroller aufgezeichnet.

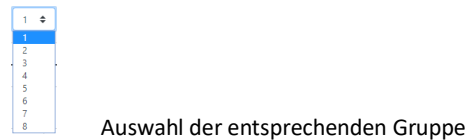
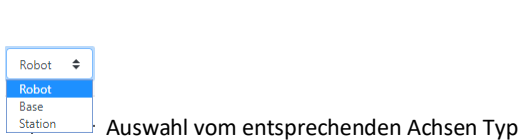
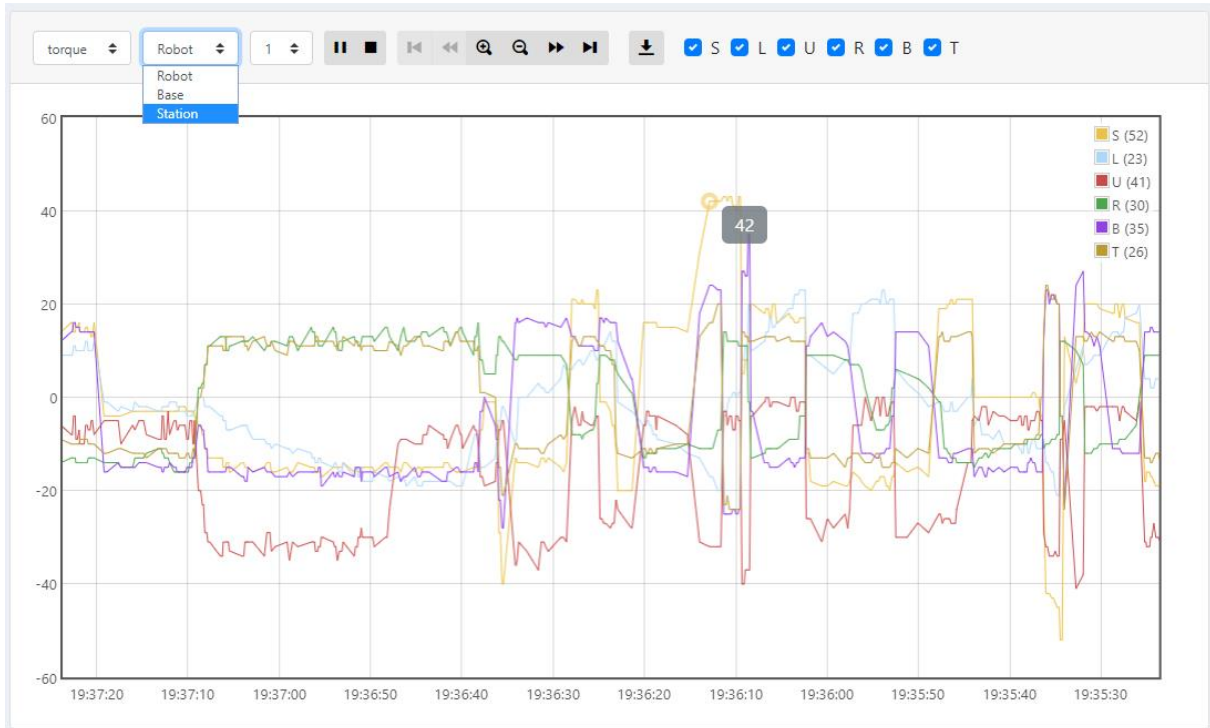
Die Log Daten können auf verschiedenste Weise exportiert und weiterverarbeitet werden.

Export

- Excel
- CSV
- Kopieren
- Drucken

2.1.4 Drehmomente

Hier besteht die Möglichkeit die aktuellen Drehmomentwerte der Roboter, Basis und externen Achsen anzuzeigen. Es wird immer ein Zeitfenster von 10 min durchlaufend angezeigt. Die Daten werden nicht gespeichert. Über den Cursor kann in der Anzeige der aktuelle Wert digital angezeigt werden. Die Maximalwerte werden ermittelt und rechts oben angezeigt.



S L U R B T Die entsprechende Achse kann ab und angewählt werden, um die Anzeige zu erleichtern.

Start / Stop der laufenden Aufzeichnung

Vor, Rück Bewegung, Vergrößern, Verkleinern, Anfang und Ende Marke


Die Daten werden als CSV Datei exportiert und als export.csv gespeichert


2.2 Signale


2.2.1 Universelle E/A

Hier können die Standard Signale beobachtet werden

Nr	IN	Kommentar	OUT	Kommentar
1	00010	Test	10010	
2	00011	rrr	10011	ZAEHLER RESET
3	00012	16 Beschriftung	10012	
4	00013	Greifer ist Auf	10013	Greifer Auf Ein
5	00014	; < > ? ~ [] \$ / \	10014	
6	00015	À Á Â Ã Ä Å Æ Ç È É Ê Ë Ì Í	10015	
7	00016	Ĭ ĭ ð ó ô õ ö ù ú ü ý ß	10016	
8	00017		10017	
9	00020	IN09	10020	OUT9
10	00021	IN10	10021	*Test*
11	00022	IN11	10022	OUT11
12	00023		10023	
13	00024		10024	
14	00025		10025	
15	00026		10026	
16	00027		10027	

 zeigt an, dass dieses Signal schon im Logging eingetragen ist.


 ermöglicht den Datenaustausch der Ein/Ausgangsbeschriftung mit dem Controller.



Kommentare synchronisieren

Controller -> yasXtouch

yasXtouch -> Controller

 zeigt die Details, des entsprechenden Signals und erlaubt das Beschriften sowie aktivieren des Logging.

Detail ×

Nummer IN#0009

Adresse 00020

Kommentar ✓

Signal nicht mehr Loggen

schließen

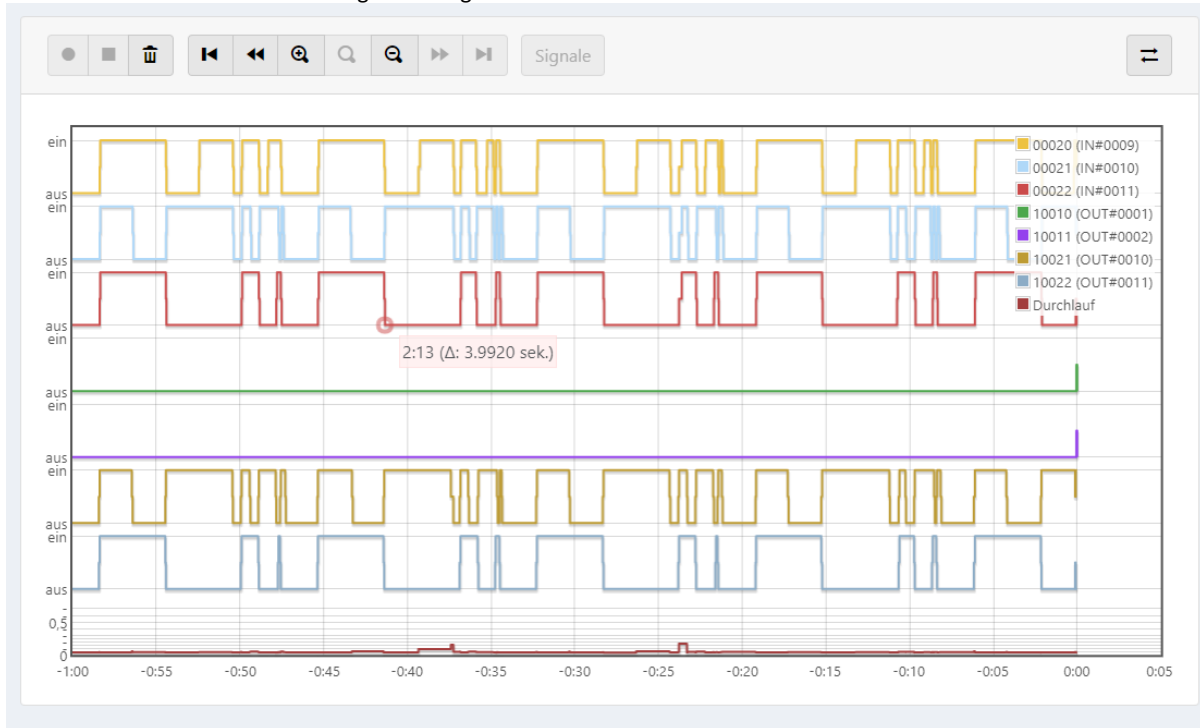
2.2.2 System E/A

Hier können die System Signale beobachtet werden

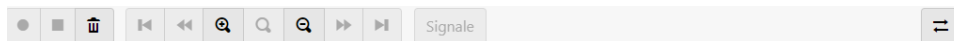
Nr	IN	Kommentar	OUT	Kommentar
1	40010	SYSTEM ALARM REQUEST	50010	MAJOR ALARM OCCUR
2	40011	SYSTEM MESSAGERE QUEST	50011	MINOR ALARM OCCUR
3	40012	USER ALARM REQUEST	50012	SYSTEM ALARM OCCUR
4	40013	USER MESSAGERE QUEST	50013	USER ALARM OCCUR
5	40014	ALARM RESET	50014	ERROR OCCUR
6	40015		50015	MEM BATTERY WEAK
7	40016	SAFETY SPEED	50016	ENCODER BATTERY WEAK
8	40017		50017	COOLING FAN ERROR
9	40020		50020	TOP MASTER JOB
10	40021	SUB TASK 1 ALARM REQUEST	50021	TOP SUB MASTER JOB 1
11	40022	SUB TASK 2 ALARM REQUEST	50022	TOP SUB MASTER JOB 2
12	40023	SUB TASK 3 ALARM REQUEST	50023	TOP SUB MASTER JOB 3
13	40024	SUB TASK 4 ALARM REQUEST	50024	TOP SUB MASTER JOB 4
14	40025	SUB TASK 5 ALARM REQUEST	50025	TOP SUB MASTER JOB 5
15	40026	SUB TASK 6 ALARM REQUEST	50026	TOP SUB MASTER JOB 6
16	40027	SUB TASK 7 ALARM REQUEST	50027	TOP SUB MASTER JOB 7

2.2.3 Aufzeichnung

In diesem Bildschirm besteht die Möglichkeit Signalverläufe aufzuzeichnen



Im Bedienbereich kann die Aufnahme gestartet, gestoppt und gelöscht werden. Über die Pfeiltasten kann in der Aufnahme bewegt werden.



Außerdem kann die Signallänge gemessen werden 0:55 (Δ: 4.0390 sek.)



bietet die Möglichkeit die erfassten Daten zu speichern, wieder zu laden und auszuwerten. Außerdem können die erfassten Daten mit dem Button exportiert werden

Export / Import

2.2.4 IF Panel

Als zusätzliche Hilfestellung kann der simultane Zustand des IF Panels der Controller Teachbox dargestellt werden.



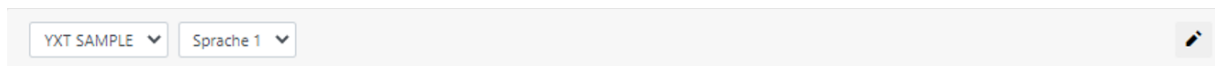
Es wird ein Sample IF Panel mitgeliefert. Dies zeigt die Funktion, auch wenn kein Panel im Controller programmiert ist.



Über den Edit Button wird das Editor Fenster geöffnet.



Die unterschiedlichen Button erlauben die Vorlage vom YasXTouch oder die aktuelle IF Panel Datei vom Controller zu laden. Außerdem kann die Datei vom YasXTouch in den Controller geladen werden



Das anzuzeigende Panel sowie die gewünschte Panelsprache wird über die beiden Menüs gewählt.

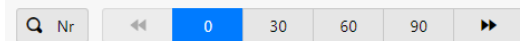
Für Syntax und Funktionsweise der IF Panel Datei Befehle ist die Benutzung der Yaskawa IP Panel Dokumentation erforderlich.

2.3 Variablen

Im Variablen Menü können die aktuellen Werte des jeweiligen Variablen Typs angeschaut, angepasst und auch beschriftet werden.

Nr	Wert	Kommentar		Nr	Wert	Kommentar	
0	0		👁	15	0		👁
1	0		👁	16	0		👁
2	15		👁	17	0		👁
3	10		👁	18	0		👁
4	5		👁	19	0		👁
5	5		👁	20	0		👁
6	-66		👁	21	0		👁
7	0		👁	22	0		👁
8	0		👁	23	0		👁
9	0		👁	24	0		👁
10	0		👁	25	0		👁
11	0		👁	26	0		👁
12	0		👁	27	0		👁
13	0		👁	28	0		👁
14	0		👁	29	0		👁

Die Menüleiste ermöglicht das Durchblättern, die Auswahl pro Seite, das Suchen sowie durch Wischen das Umblättern



Über den 👁 Button öffnet sich das Detail Fenster

Detail ×

Nummer 3

Kommentar ✓

Wert ✓

schließen

Über den ✓ Button können dann die Beschriftung und der Wert angepasst werden; (Benutzerrechte müssen ausreichend sein)

2.4 Roboter

2.4.1 Backup

Die Daten werden im YasXTouch intern gespeichert.

#	Name	Typ
10	PRODUKTLINKS.JBI	JBI
11	PRODUKTRECHTS.JBI	JBI
12	PRODUKTVORNE.JBI	JBI
13	SETGROUP.JBI	JBI
14	SET_JOB.JBI	JBI
15	TOOL_FSU.JBI	JBI
16	YASXCOG.JBI	JBI
17	YASXSSENS.JBI	JBI
18	YASXTOUCHTEST.JBI	JBI
19	ABSO.DAT	DAT

2.4.1.1 Dateianzeige

Über den Button Rechts können die Dateien angezeigt werden.

Bei den unterstrichenen Werten, stehen noch detailliertere Informationen zur Verfügung.

```

0016 DOUT OT#(11).OFF
0017 INC D050
0018 INC D051
0019 INC D052
0020 TIMER T=0.10
0021 DOUT OT#(9).ON
0022 DOUT OT#(10).ON
0023 DOUT OT#(11).OFF
0024 INC D050
0025 INC D051
0026 INC D052
0027 INC D053
0028 TIMER T=0.10
0029 DOUT OT#(9).OFF
0030 DOUT OT#(10).OFF
0031 DOUT OT#(11).OFF
0032 IFTHEN D050>=20000
0033 SET D050 0
0034 ENDIF
0035 IFTHEN D051>=20000
0036 SET D051 0
0037 ENDIF
0038 IFTHEN D052>=20000
0039 SET D052 0
0040

```

```

0005 DOUT OT#(11).ON
0006 INC D050
0007 TIMER T=0.10
0008 Testkommentar 50
0009 Wert: 18277
0010 DOUT OT#(11).ON
0011 INC D050
0012 INC D051

```

2.4.1.2 Datei editieren

Über den Button Rechts  können die Dateien zum Editieren angezeigt werden.

IFRUN.JBI x

```

//JOB
//NAME IFRUN
//POS
///NPOS 0,0,0,0,0
//INST
///DATE 2009/03/29 01:10
///ATTR SC,RW,SY
NOP
*LABEL
DELAY 100
IFTHEN B055=1
  DIN B057 SOUT#(2)
  IFTHEN B057=0
    INC D055
  ENDIF
  IFTHEN D055>=D056
    SET D055 0
    SETUALM 8055 "TEST ALARM MELDUNG" 55
  ENDIF
ELSE
  SET D055 0
ENDIF
JUMP *LABEL
END

```

speichern
schließen

2.4.1.3 Datei löschen

Über den Button Rechts  die Dateien können gelöscht werden.


	name	Cycle	Servo	Start	Hold
2	TEST		JBI		
3	PMA		JBI		
4	MRO		JBI		
5	ROB		JBI		
6	PARALLELOBBESPIEL.JBI		JBI		
7	1ROBOT12345678.JBI		JBI		
8	SYSTEMIOBBESPIEL.JBI		JBI		
9	TESTYASXTOUCH2.JBI		JBI		
10	TESTYASXTOUCH1.JBI		JBI		
11	TESTYASXTOUCH.JBI		JBI		
12	HEIKO.JBI		JBI		
13	ARCSUP.DAT		DAT		
14	VAR.DAT		DAT		
15	ALMHIST.DAT		DAT		
16	UWORD.DAT		DAT		
17	INTJOB.DAT		DAT		
18	KEYALLOD.DAT		DAT		

Bestätigung erforderlich

Wollen Sie **HEIKO.JBI** löschen?

ja
nein

2.4.1.4 CMOS Datei herunterladen

Über den Button oben  kann das komplette Abbild der Steuerung erstellt und heruntergeladen werden. Diese Funktion ist erst ab DX100 verfügbar. Dazu müssen gegebenenfalls zusätzliche Optionen bei Controller aktiviert werden

2.4.2 Restore

Zurückladen der Roboter Daten auf die Roboter Steuerung

2.4.2.1 Restore Hauptbildschirm

Anzeige der vorhandenen Backup Dateien

Einträge anzeigen

Sicherungszeit	JBI	DAT	CND	PRM	SYS	LOG	LST	
2019-02-23 11:11:01	902	0	0	0	0	0	0	
2019-02-23 10:11:01	902	0	0	0	0	0	0	
2019-02-23 09:11:01	902	0	0	0	0	0	0	
2019-02-23 08:11:01	902	0	0	0	0	0	0	
2019-02-23 07:11:01	902	0	0	0	0	0	0	
2019-02-23 06:11:01	902	0	0	0	0	0	0	
2019-02-23 05:11:02	902	0	0	0	0	0	0	
2019-02-23 04:11:02	902	0	0	0	0	0	0	
2019-02-23 03:11:01	902	0	0	0	0	0	0	
2019-02-23 02:11:01	902	0	0	0	0	0	0	
2019-02-23 01:11:01	902	0	0	0	0	0	0	

1 bis 10 von 327 Einträgen

Über verschiedene Filter können, die im YasXTouch oder auf dem externen USB Memory Device untergebrachten Daten sortiert werden. So ist eine einfache Suche nach Dateien möglich.



löscht das ausgewählte Backupverzeichnis komplett

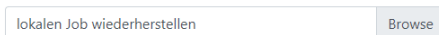


ermöglicht den Download des gewählten Backups als gepacktes Archiv



öffnet das gewählte Backup Verzeichnis

Über den Button Browse können Programme extern vom PC über das Webinterface direkt in die Steuerung geladen werden



2.4.2.2 Restore Dateien zurückladen

Zeigt alle Dateien, die zurück geladen werden können.

10 Einträge anzeigen
← Zurück
Suchen

#1	Dateiname	TLD	
1	0.JBI	JBI	↶ 👁
2	001.JBI	JBI	↶ 👁
3	002.JBI	JBI	↶ 👁
4	003.JBI	JBI	↶ 👁
5	004.JBI	JBI	↶ 👁
6	005.JBI	JBI	↶ 👁
7	006.JBI	JBI	↶ 👁
8	007.JBI	JBI	↶ 👁
9	008.JBI	JBI	↶ 👁
10	009.JBI	JBI	↶ 👁

1 bis 10 von 148 Einträgen

Zurück 1 2 3 4 5 ... 15 Nächste



stellt die gewählte Datei wieder her




zeigt die gewählte Datei

2.4.3 Ablauf

Die aktuell laufenden Tasks werden mit Zeile, Schritt und zusätzlichen Informationen angezeigt

Task	aktueller Job	Zeile	Schritt	Override	Hauptjob
Master	TESTYASXTOUCH	15	2	100%	👁
SUB 1					
SUB 2					
SUB 3					
SUB 4					
SUB 5					
SUB 6					
SUB 7					

2.4.3.1 Live Ablauf Bild

Über den Button  wird der gewählte Task online angezeigt, ca. im 1 Sekunden Takt

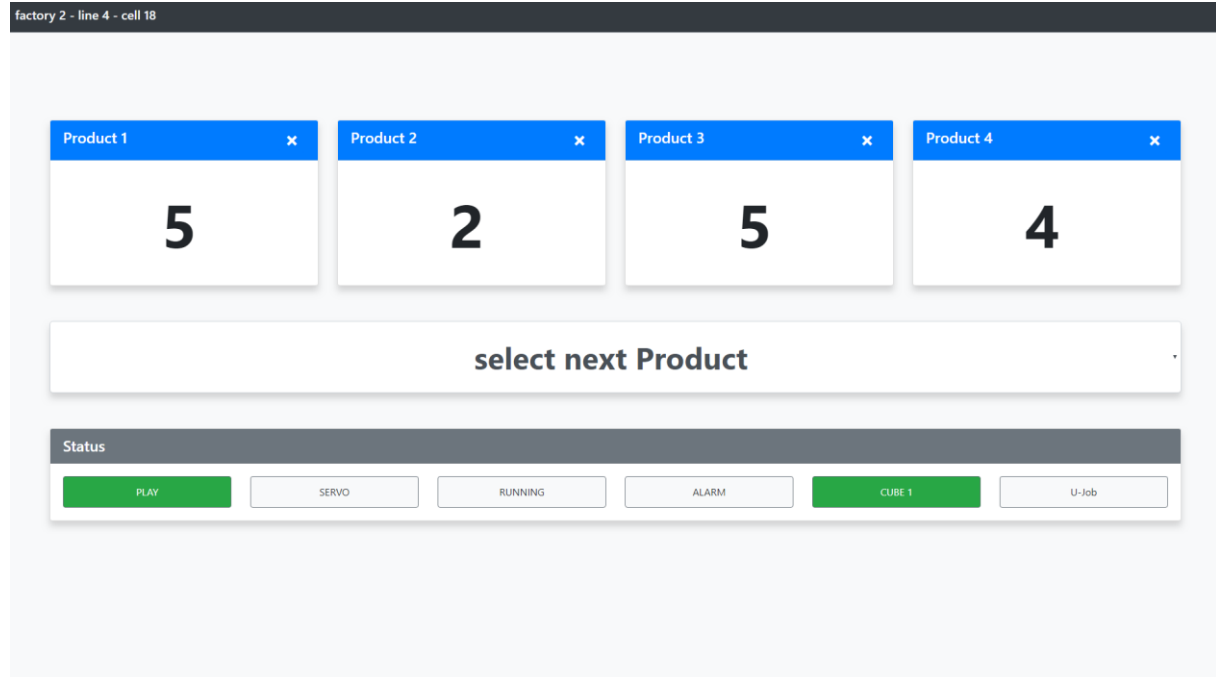
Task: Master / Job: TESTYASXTOUCH1 ×

```
0023 DOUT OT#(11) OFF
0024 INC D050
0025 INC D051
0026 INC D052
0027 INC D053
0028 TIMER T=0.50
0029 DOUT OT#(9) OFF
0030 DOUT OT#(10) OFF
0031 DOUT OT#(11) OFF
0032 IFTHEN D050 >= 20000
0033     SET D050 0
0034 ENDIF
0035 IFTHEN D051 >= 20000
0036     SET D051 0
0037 ENDIF
0038 IFTHEN D052 >= 20000
0039     SET D052 0
0040 ENDIF
0041 IFTHEN D053 >= 20000
0042     SET D053 0
0043 ENDIF
0044 JUMP JOB:TESTYASXTOUCH2
0045 END
```

[schließen](#)

2.5 User Interface UI

Auf einer selbsterstellbaren HTML Seite kann pro Controller auf einem Webbrowser ein Benutzer Interface angezeigt und bedient werden



2.5.1 Einrichtung

User Interface File

Upload custom UI file

Die Konfiguration der Seite ist komplett in HTML geschrieben. Im Serveradmin kann die Seite heruntergeladen werden editiert und wieder abgespeichert werden. Jedem Controller kann eine Seite zugewiesen werden. Einsatzpunkt ist das HMI Panel vorne an der Anlage das sogar mit einem Scanner ausgerüstet werden kann und damit ohne SPS eine Produktauswahl erlaubt. Die Logik zum Starten wird im Roboter erstellt.

YasXTouch

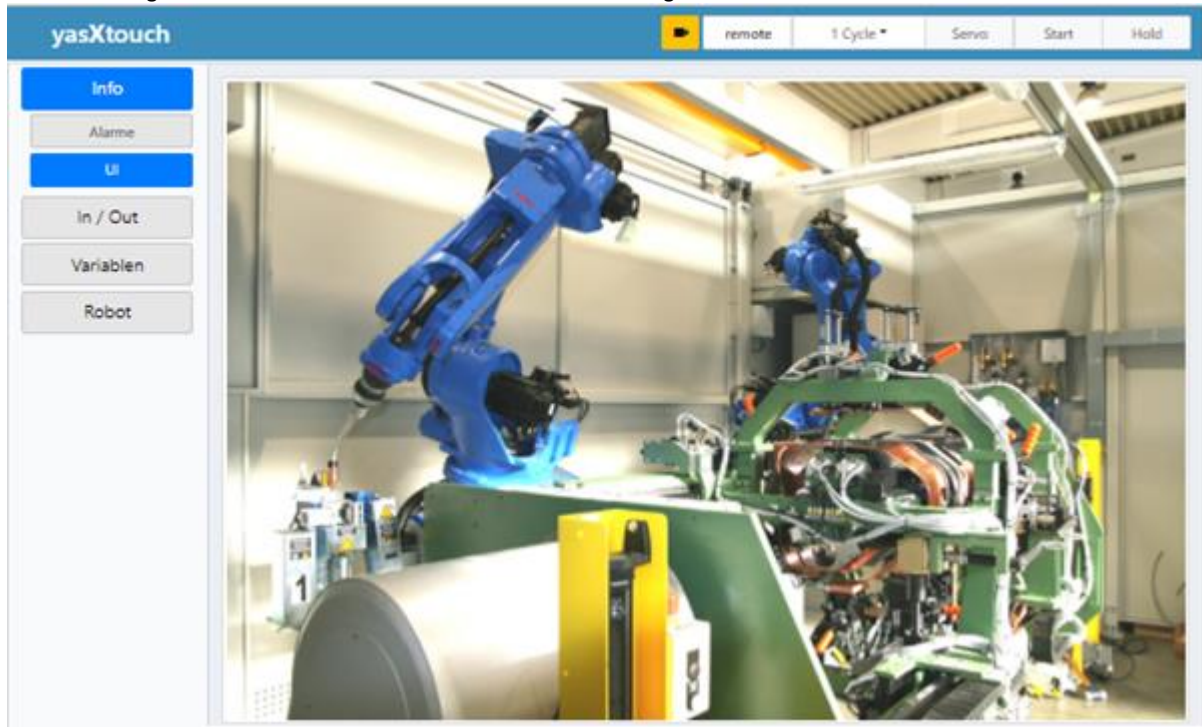
YasXfer Remote Maintenance Scan Tool Manual

3. Kamera

3.1 Netzwerkkamera

Über den YasXTouch Bildschirm kann die in der Anlage eingebaute Kamera als kleines Bild links unten, oder bei Aktivierung über den Kamera Button als großes Bild dargestellt werden und ermöglicht dem Benutzer den Ablauf in der Zelle zu überwachen bzw. bei Alarm schnell den Fehler zu erkennen.

Dieses Bild ist genauso auch auf dem Remote Web Bildschirm verfügbar.



4. Remotezugriff

4.1 Netzwerkzugriff

Der YasXTouch ist über eine Web-Oberfläche im Netzwerk erreichbar und einfach über die eingestellte IP Adresse des YasXTouch aufrufen. Diese Oberfläche ist Benutzer und Passwort geschützt.

4.2 VPN Zugriff

Eine Möglichkeit des Zugriffs aus der Ferne, kann über Ewon Cosy gelöst werden.

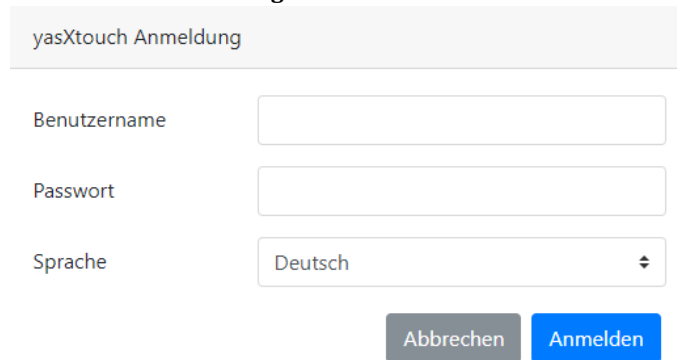
Der Cosy wird in die YasXTouch Netzwerk Infrastruktur eingebunden.

Für den Remote Zugriff wird über die Verbindungssoftware E-Catcher eine sichere VPN Verbindung aufgebaut.

Anschließend kann die YasXTouch Remote Oberfläche wie über das Netzwerk mit Benutzer und Passwort Eingabe geöffnet werden.

Als Internetzugangsvarianten stehen je nach Modell Mobilfunk 3G+ und Internetzugang über Lan oder WLAN zu Verfügung.

4.3 Benutzer Anmeldung



yasXtouch Anmeldung

Benutzername

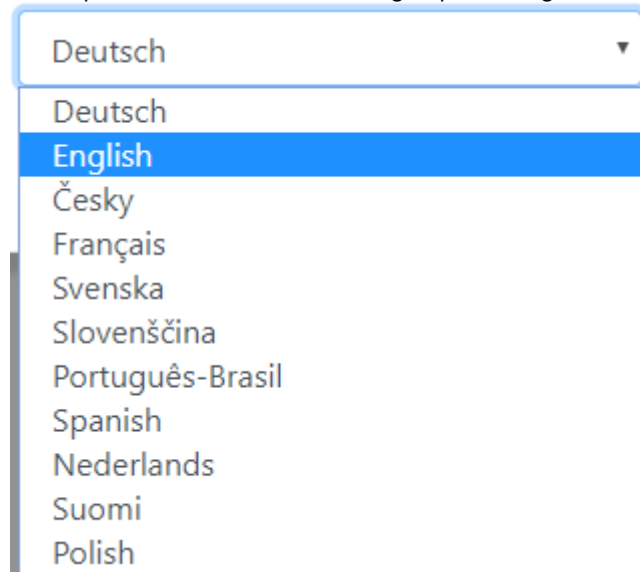
Passwort

Sprache

Die Weboberfläche wird über eine Benutzeranmeldung erreicht.

Abhängig von den eingestellten Benutzerrechten sind die Funktionen verfügbar.

In der Sprachauswahl kann die bevorzugte Sprache eingestellt werden.



Deutsch ▼

- Deutsch
- English
- Česky
- Français
- Svenska
- Slovenščina
- Português-Brasil
- Spanish
- Nederlands
- Suomi
- Polish

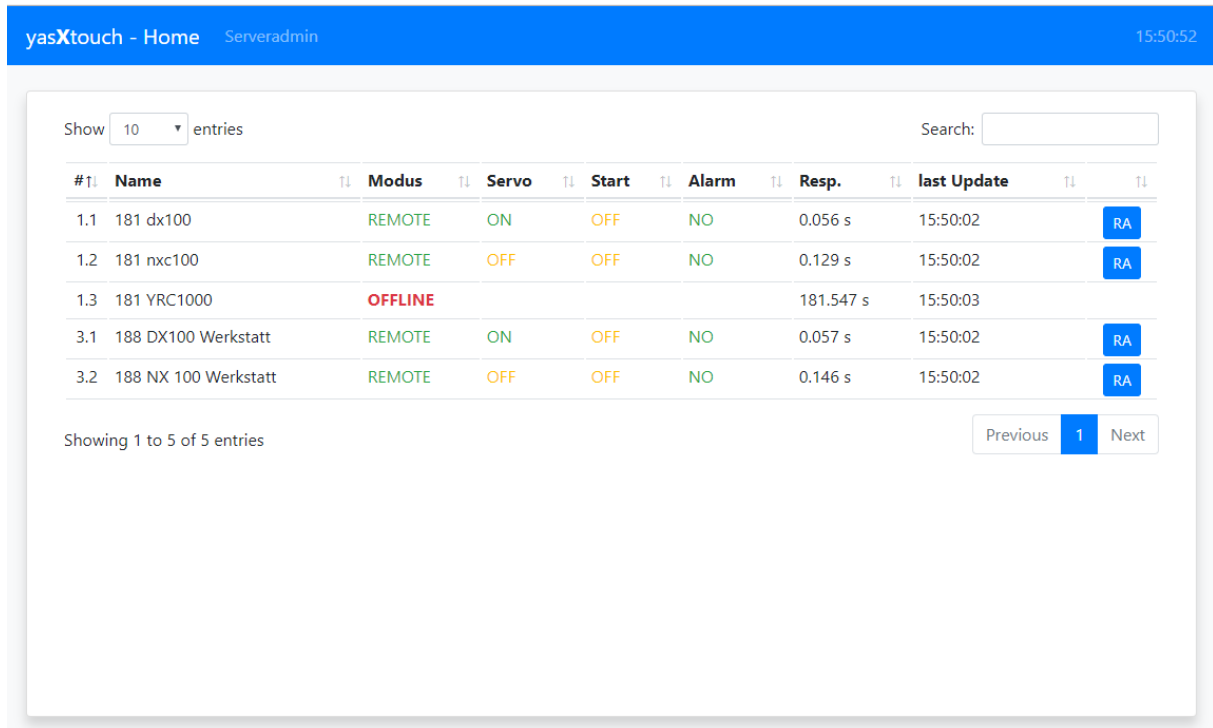
YasXTouch

YasXfer Remote Maintenance Scan Tool Manual

21. Overview

21.1 Robot Admin Mainscreen

The Robot Admin Screen show all enabled Controller with small important information and the RA Button switch direct to the selected controller. 1.X is on this YasXTouch, 2.X, 3.X display information on other network connected YasXTouch Units.

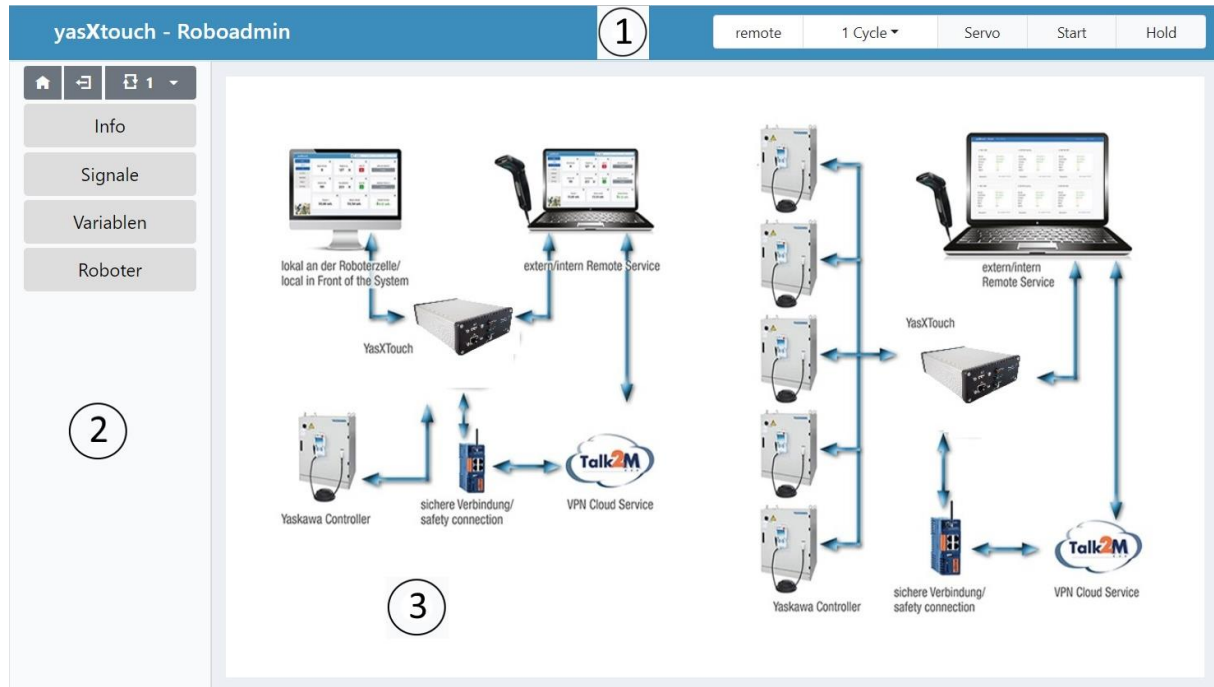


The screenshot shows the 'yasXtouch - Home' interface with 'Serveradmin' and a timestamp of '15:50:52'. Below the header is a search bar and a 'Show 10 entries' dropdown. The main content is a table with the following data:

#	Name	Modus	Servo	Start	Alarm	Resp.	last Update	
1.1	181 dx100	REMOTE	ON	OFF	NO	0.056 s	15:50:02	RA
1.2	181 nxc100	REMOTE	OFF	OFF	NO	0.129 s	15:50:02	RA
1.3	181 YRC1000	OFFLINE				181.547 s	15:50:03	
3.1	188 DX100 Werkstatt	REMOTE	ON	OFF	NO	0.057 s	15:50:02	RA
3.2	188 NX 100 Werkstatt	REMOTE	OFF	OFF	NO	0.146 s	15:50:02	RA

At the bottom of the table area, it says 'Showing 1 to 5 of 5 entries' and a pagination control with 'Previous', '1', and 'Next' buttons.

21.2 Overview main screen



The Main screen has 3 Areas:

21.2.1 System State (1)

- Communication with robot controller
- Actual mode (Teach, Play, Remote)
- Servo Power
- Program procedure
- camera option, when active

21.2.2 Info Diagnostic Setup (2)

- Alarm Messages
- System Information
- Torques
- Variables
- Diagnostic IN/OUT
- Robot

22. Detailed functional descriptions

22.1 Info

22.1.1 Systeminfo

The actual data from the connected Robot controller

System		Controllerzeit		Software	
DX100		10.11.2017 17:36		DS3.93.00A(US/DE)-14	

Einschaltzeit				
#	Power	Servo	Playback	Moving
TOTAL	0638:58'03	00230:33'34	00208:08'57	00000:00'00
R1		00230:33'34	00208:08'55	00000:00'00

Gruppen				
#	Name	Achsen	Application	Parameter
R1	HP0020D-A0*	0011_1111	ARC WELDING	3.85

Zeitdifferenz
yasXtouch: 10.11.17 16:32:49
Controller: 10.11.17 17:32:51

In addition, interesting information will be evaluated

22.1.2 Alarm Screen

Alarmliste

10 Einträge anzeigen Excel-export

Zeit	Code	Type	Beschreibung
12.10.17 22:41	4438	OFF line alarm	JOB NICHT DEFINIERT
12.10.17 22:40	4446	OFF line alarm	ÜBERSCHR. WERTEBEREICH VARIABLE
12.10.17 22:39	4446	OFF line alarm	ÜBERSCHR. WERTEBEREICH VARIABLE
12.10.17 22:37	4438	OFF line alarm	JOB NICHT DEFINIERT
10.10.17 08:51	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL
10.10.17 08:40	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL
10.10.17 08:40	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL
10.10.17 08:40	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL
10.10.17 08:40	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL
10.10.17 08:39	4716	OFF line alarm	BINÄR ETHERNET SERVER FUNKT.FEHL

1 bis 10 von 23 Einträgen Zeile drücken zum wählen. Zurück 1 2 3 Nächste

The alarms of the robot controller are here displayed. The alarms can be sorted, and you can search for a specific alarm. The alarm messages can be exported under different Formats.

22.1.3 Log Function

10 Einträge anzeigen Export Suchen

Zeit	Ereignis	Anmeldename
15.12.18 20:24	PLAY MODE	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 17:02	I/O EDIT	
03.12.18 16:48	TEACH MODE	
25.11.18 13:27	START	
22.11.18 10:12	START	

1 bis 10 von 112 Einträgen Zeile drücken zum wählen. Zurück **1** 2 3 4 5 ... 12 Nächste

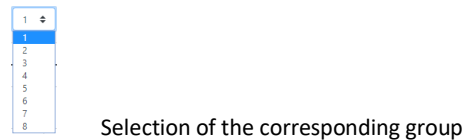
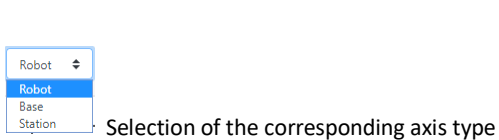
When the log function is available all data will be stored and can be exported to use for evaluation

Export

- Excel
- CSV
- Kopieren
- Drucken

22.1.4 Torques

Here it is possible to display the current torque values of the robots, base and external axes. A time window of 10 minutes is always displayed continuously. The data will not be saved. The current value can be displayed digitally in the display via the cursor. In addition, the maximum values are determined at the top right.



S L U R B T The corresponding axes can be selected off and on to facilitate the display.

Start / Stop of the current recording

Forward, reverse movement, zoom in, zoom out, start and end mark



The data will be exported as a CSV file and saved as a download export.csv


22.2 Signals

22.2.1 Universal I/O

The Screen for the Standard I/O

Nr	IN	Comment	OUT	Comment
1	00010	Test	10010	
2	00011	rrr	10011	ZAEHLER RESET
3	00012	16 Beschriftung	10012	
4	00013	Greifer ist Auf	10013	Greifer Auf Ein
5	00014	; < > ? ~ [] \$ / \	10014	
6	00015	À Á Â Ã Ä Å Æ Ç Ð Ñ È É Ê Ë Ì Í	10015	
7	00016	Ï Ñ Ò Ó Ô Õ Ö Ù Ú Û Ü Ý Þ	10016	
8	00017		10017	
9	00020	IN09	10020	OUT9
10	00021	IN10	10021	*Test*
11	00022	IN11	10022	OUT11
12	00023		10023	
13	00024		10024	
14	00025		10025	
15	00026		10026	
16	00027		10027	

 indicates that this signal has already been entered in the logging
 allows the data exchange of input / input label with the controller



Kommentare synchronisieren

Controller -> yasXtouch

yasXtouch -> Controller

 shows the details of the corresponding signal and allows label as well as enabling logging.

Detail ×

Nummer IN#0009


Adresse 00020

Kommentar

Signal nicht mehr Loggen

schließen


Via info button the signals can be label and added to the logging

 Indicates that this signal has already been entered in the logging

22.2.2 System I/O

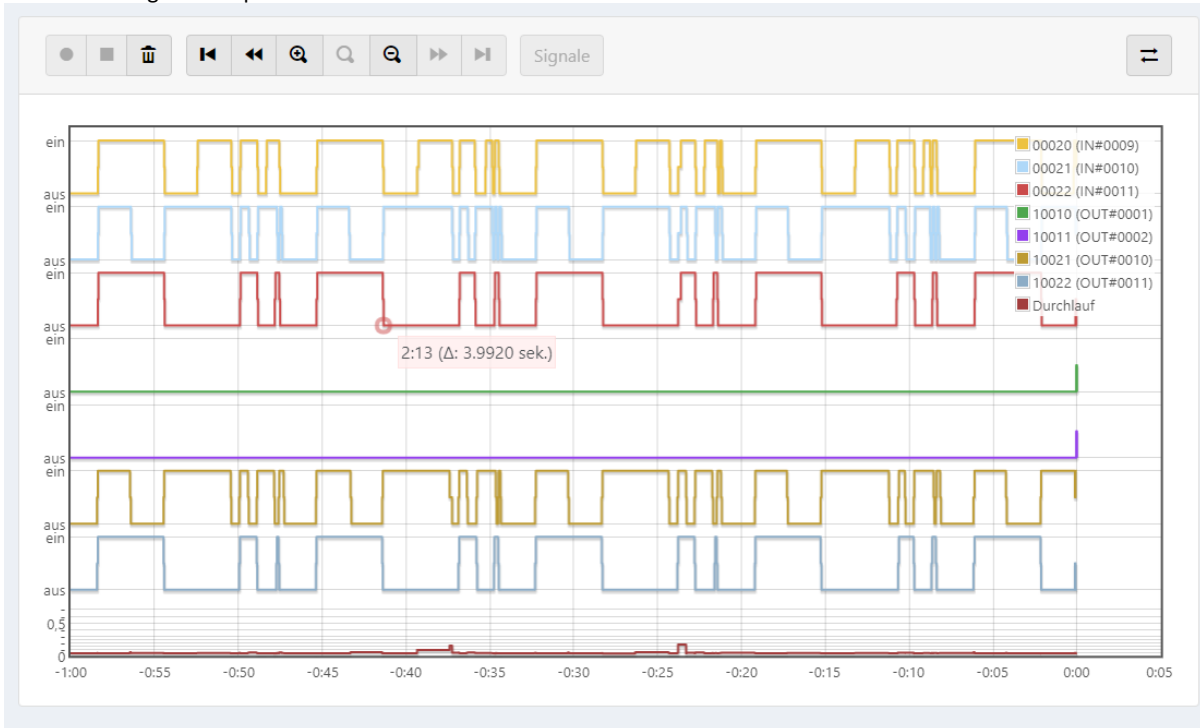
The Screen for the system I/O

Nr	IN	Comment	OUT	Comment
1	40010	SYSTEM ALARM REQUEST	50010	MAJOR ALARM OCCUR
2	40011	SYSTEM MESSAGERE QUEST	50011	MINOR ALARM OCCUR
3	40012	USER ALARM REQUEST	50012	SYSTEM ALARM OCCUR
4	40013	USER MESSAGERE QUEST	50013	USER ALARM OCCUR
5	40014	ALARM RESET	50014	ERROR OCCUR
6	40015		50015	MEM BATTERY WEAK
7	40016	SAFETY SPEED	50016	ENCODER BATTERY WEAK
8	40017		50017	COOLING FAN ERROR
9	40020		50020	TOP MASTER JOB
10	40021	SUB TASK 1 ALARM REQUEST	50021	TOP SUB MASTER JOB 1
11	40022	SUB TASK 2 ALARM REQUEST	50022	TOP SUB MASTER JOB 2
12	40023	SUB TASK 3 ALARM REQUEST	50023	TOP SUB MASTER JOB 3
13	40024	SUB TASK 4 ALARM REQUEST	50024	TOP SUB MASTER JOB 4
14	40025	SUB TASK 5 ALARM REQUEST	50025	TOP SUB MASTER JOB 5
15	40026	SUB TASK 6 ALARM REQUEST	50026	TOP SUB MASTER JOB 6
16	40027	SUB TASK 7 ALARM REQUEST	50027	TOP SUB MASTER JOB 7

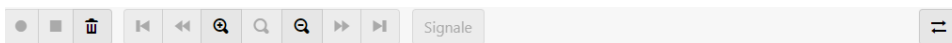
Via  button the signals can be added to the logging

22.2.3 Logging

The YasXTouch give the option to record waveforms



In the operating area, the recording can be started, stopped and deleted. The arrow keys can be moved in the recording. On the right the recording can be saved and loaded.



In addition, the signal length can be measured 0:55 (Δ: 4.0390 sek.)

Offers the possibility to save, re-load and evaluate the collected data. Also, the recorded data can be exported with the button

Export / Import

2019-01-18_04_17

2018-08-28_00_38

schließen

22.2.4 IF Panel

As an additional aid, the simultaneous status of the IF panel of the controller teach box can be displayed.



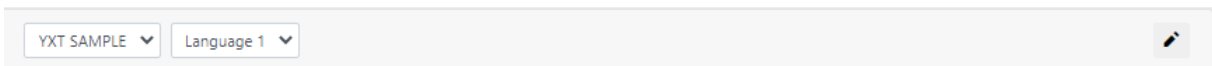
A sample IF panel is included. This shows the function even if no panel is programmed in the controller.



The editor window is opened via the Edit button.



The different buttons allow the template to be loaded from the YasXTouch or the current IF panel file from the controller. The file can also be loaded from the YasXTouch into the controller.



The panel to be displayed and the desired panel language are selected using the two menus.

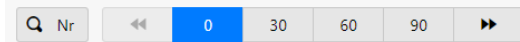
The Yaskawa IP Panel documentation is required for the syntax and functionality of the IF panel file commands.

22.3 Variables

The current values of the respective variable type can be viewed, adapted and be labelled.

Nr	Value	Comment		Nr	Value	Comment	
0	0		👁	15	0		👁
1	0		👁	16	0		👁
2	15		👁	17	0		👁
3	10		👁	18	0		👁
4	5		👁	19	0		👁
5	5		👁	20	0		👁
6	-66		👁	21	0		👁
7	0		👁	22	0		👁
8	0		👁	23	0		👁
9	0		👁	24	0		👁
10	0		👁	25	0		👁
11	0		👁	26	0		👁
12	0		👁	27	0		👁
13	0		👁	28	0		👁
14	0		👁	29	0		👁

The menu bar allows browsing, selection per page, searching, and swiping.



With the Button the Detail window pop up

Detail ✕

Nummer 3

Kommentar ✓

Wert ✓

schließen

Values and description are changeable by Button (depends on user rights)

22.4 Robot

22.4.1 Backup


The files will be stored onto an internal Memory of the YasXTouch

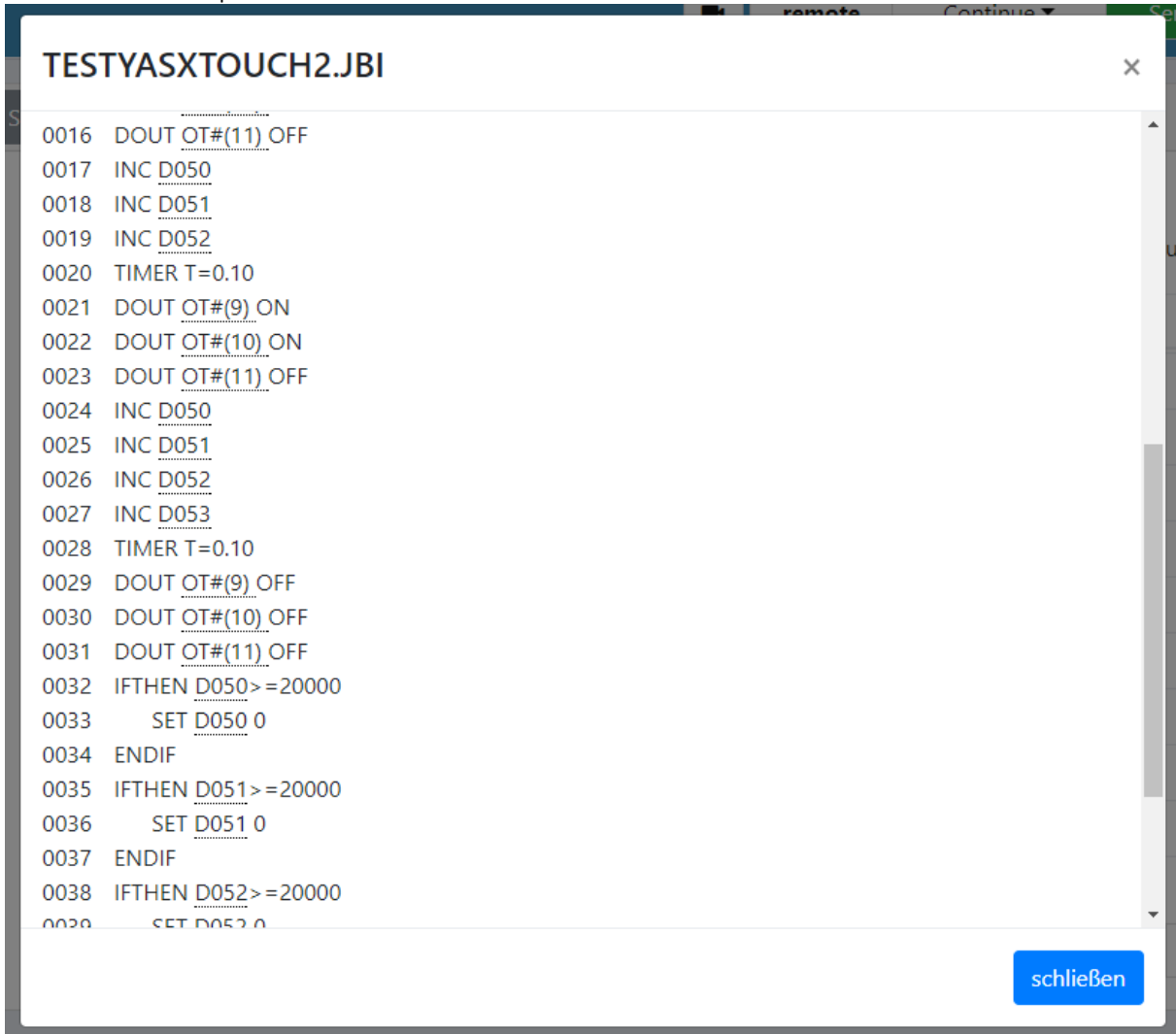
Einträge anzeigen

	#	Name	Typ	
<input type="checkbox"/>	10	PRODUKTLINKS.JBI	JBI	<input type="button" value="🗑️"/> <input type="button" value="✎"/> <input type="button" value="👁️"/>
	11	PRODUKTRECHTS.JBI	JBI	<input type="button" value="🗑️"/> <input type="button" value="✎"/> <input type="button" value="👁️"/>
	12	PRODUKTVORNE.JBI	JBI	<input type="button" value="🗑️"/> <input type="button" value="✎"/> <input type="button" value="👁️"/>
	13	SETGROUP.JBI	JBI	<input type="button" value="🗑️"/> <input type="button" value="✎"/> <input type="button" value="👁️"/>
	14	SET_JOB.JBI	JBI	<input type="button" value="🗑️"/> <input type="button" value="✎"/> <input type="button" value="👁️"/>
	15	TOOL_FSU.JBI	JBI	<input type="button" value="🗑️"/> <input type="button" value="✎"/> <input type="button" value="👁️"/>
	16	YASXCOG.JBI	JBI	<input type="button" value="🗑️"/> <input type="button" value="✎"/> <input type="button" value="👁️"/>
	17	YASXSENS.JBI	JBI	<input type="button" value="🗑️"/> <input type="button" value="✎"/> <input type="button" value="👁️"/>
	18	YASXTOUCHTEST.JBI	JBI	<input type="button" value="🗑️"/> <input type="button" value="✎"/> <input type="button" value="👁️"/>
	19	ABSO.DAT	DAT	<input type="button" value="✎"/> <input type="button" value="👁️"/>

11 bis 20 von 84 Einträgen Zeile drücken zum wählen.

22.4.1.1 File Viewer

With the Button on the right side  you can open the file to view the content.
The underlined values provide more detailed information.



```

0005 DOUT OT#(11) ON
0006 INC D050
0007 TIMER T=0.10
0008 Testkommentar 50
0009 Wert: 18277
0010 DOUT OT#(11) ON
0011 INC D050
0012 INC D051
    
```

22.4.1.2 File edit

With the Button on the right side  it is possible to edit the file content.

IFRUN.JBI ✕


```

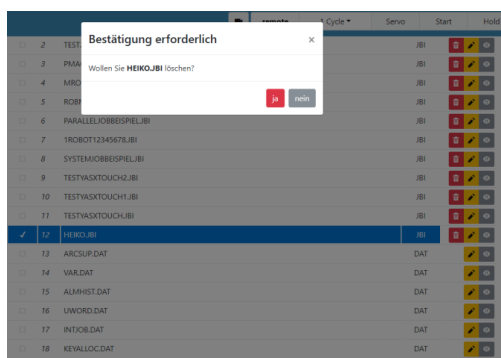
//JOB
//NAME IFRUN
//POS
///NPOS 0,0,0,0,0,0
//INST
///DATE 2009/03/29 01:10
///ATTR SC,RW,SY
NOP
*LABEL
DELAY 100
IFTHEN B055=1
  DIN B057 SOUT#(2)
  IFTHEN B057=0
    INC D055
  ENDIF
  IFTHEN D055 >= D056
    SET D055 0
    SETUALM 8055 "TEST ALARM MELDUNG" 55
  ENDIF
ELSE
  SET D055 0
ENDIF
JUMP *LABEL
END

```

speichern
schließen

22.4.1.3 File delete


With the Button on the right side  the file can be deleted.



The screenshot shows a table of files with columns for Cycle, Servo, Start, and Hold. A modal dialog box titled "Bestätigung erforderlich" (Confirmation required) is displayed over the table, asking "Wollen Sie HEIKO.JBI löschen?" (Do you want to delete HEIKO.JBI?). The dialog has "Ja" (Yes) and "Nein" (No) buttons. The file HEIKO.JBI is highlighted in blue in the table below.

	Cycle	Servo	Start	Hold
2	TEST	JBI	🔴	🟡
3	PARA	JBI	🔴	🟡
4	MRO	JBI	🔴	🟡
5	ROB	JBI	🔴	🟡
6	PARALLELOBERESPIEL	JBI	🔴	🟡
7	1ROBOT12345678	JBI	🔴	🟡
8	SYSTEMOBERESPIEL	JBI	🔴	🟡
9	TESTVAKTOUCH2	JBI	🔴	🟡
10	TESTVAKTOUCH1	JBI	🔴	🟡
11	TESTVAKTOUCH3	JBI	🔴	🟡
12	HEIKO.JBI	JBI	🔴	🟡
13	ARCSUP.DAT	DAT	🟡	🟡
14	VAR.DAT	DAT	🟡	🟡
15	ALMHST.DAT	DAT	🟡	🟡
16	UWORD.DAT	DAT	🟡	🟡
17	INTJOB.DAT	DAT	🟡	🟡
18	KEYALOC.DAT	DAT	🟡	🟡

22.4.1.4 CMOS file download

Via the button  the complete image of the controller can be created and downloaded. This function is only available from DX100. If necessary, additional options for controllers must be activated


































22.4.2 Restore

Restore / upload the data into the robot controller

22.4.2.1 Restore Main Screen

Display of existing backup files




Show entries

Backup time	JBI	DAT	CND	PRM	SYS	LOG	LST	
2019-01-18 08:01:01	99	23	6	16	0	0	0	  
2019-01-18 07:01:01	99	23	6	18	1	0	1	  
2019-01-18 06:01:01	99	23	6	18	1	0	1	  
2019-01-18 05:02:02	99	23	6	18	1	0	1	  
2019-01-18 03:02:01	99	23	6	18	1	0	1	  
2019-01-18 02:01:01	99	23	6	0	0	0	0	  
2019-01-18 01:01:01	99	23	6	18	1	0	1	  
2019-01-18 00:05:02	99	23	6	18	1	0	1	  
2019-01-18 00:03:01	99	0	0	0	0	0	0	  
2019-01-17 23:01:01	99	23	6	18	1	0	1	  
2019-01-17 22:01:01	99	23	6	18	1	0	1	  

Showing 1 to 10 of 113 entries

Previous [1](#) [2](#) [3](#) [4](#) [5](#) ... [12](#) Next

Using various filters, the data stored in the YasXTouch or on the external USB memory device can be sorted. So, a simple search for files is possible.





















-  Deletes the selected backup directory completely
-  allows to download the selected backup as a packed archive
-  open the selected backup directory

Using the Browse button, programs can be loaded from the PC via web interface directly into the controller

22.4.2.2 Restore Load files

Select files to be loaded back

Show entries [← back](#) Search:

#1:	Filename	TLD	
1	0.JBI	JBI	 
2	001.JBI	JBI	 
3	002.JBI	JBI	 
4	003.JBI	JBI	 
5	004.JBI	JBI	 
6	005.JBI	JBI	 
7	006.JBI	JBI	 
8	007.JBI	JBI	 
9	008.JBI	JBI	 
10	009.JBI	JBI	 

Showing 1 to 10 of 148 entries

[Previous](#) [1](#) [2](#) [3](#) [4](#) [5](#) ... [15](#) [Next](#)



Restore the selected file



view the selected file

22.4.3 Sequence

The currently running tasks are displayed with line, step and additional information

Task	aktueller Job	Zeile	Schritt	Override	Hauptjob
Master	TESTYASXTOUCH	15	2	100%	
SUB 1					
SUB 2					
SUB 3					
SUB 4					
SUB 5					
SUB 6					
SUB 7					

22.4.3.1 Live Sequence picture

With the Button you can see the actual Task online

Task: Master / Job: TESTYASXTOUCH1 ×

```

0023 DOUT OT#(11) OFF
0024 INC D050
0025 INC D051
0026 INC D052
0027 INC D053
0028 TIMER T=0.50
0029 DOUT OT#(9) OFF
0030 DOUT OT#(10) OFF
0031 DOUT OT#(11) OFF
0032 IFTHEN D050 >= 20000
0033     SET D050 0
0034 ENDIF
0035 IFTHEN D051 >= 20000
0036     SET D051 0
0037 ENDIF
0038 IFTHEN D052 >= 20000
0039     SET D052 0
0040 ENDIF
0041 IFTHEN D053 >= 20000
0042     SET D053 0
0043 ENDIF
0044 JUMP JOB:TESTYASXTOUCH2
0045 END

```

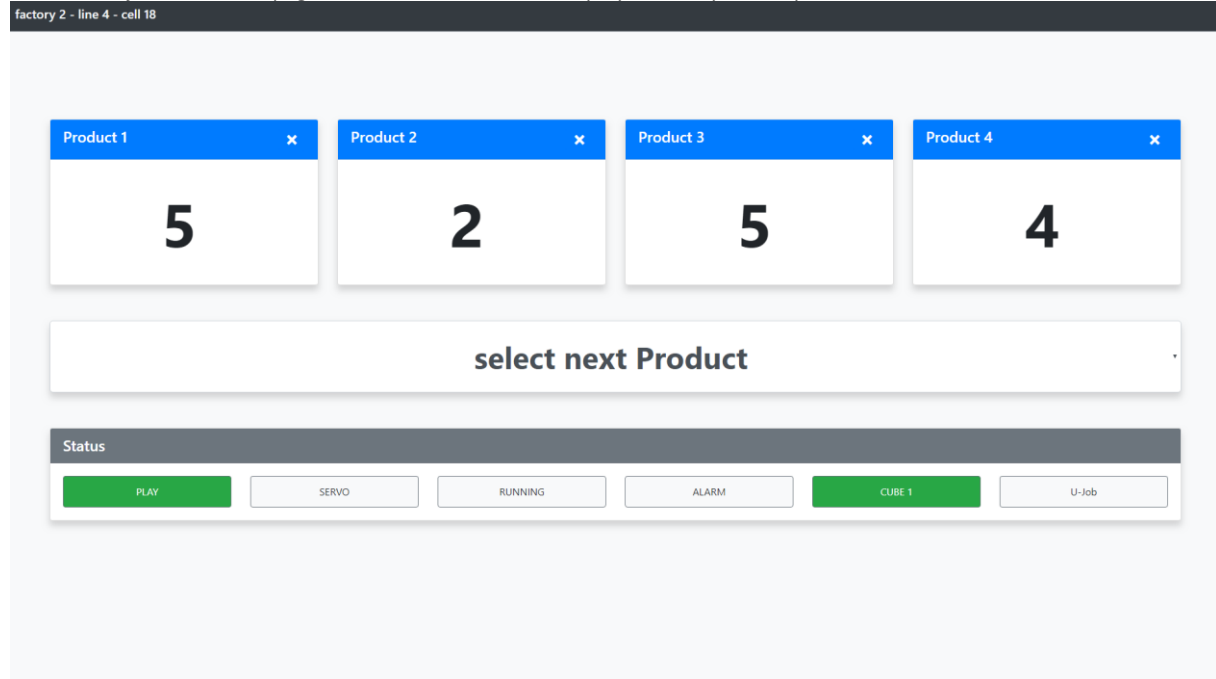
[schließen](#)

YasXTouch

YasXfer Remote Maintenance Scan Tool Manual

22.5 User Interface UI

On a self-adjustable HTML page, a user interface can be displayed and operated per controller on a web browser



25.5.1 UI Setup

User Interface File

Upload custom UI file

The page configuration is completely written in HTML. The page can be downloaded, edited and saved from the Serveradmin. Each controller can be assigned to have a page. The point of use is an HMI panel in front of the system which can even be equipped with a scanner and allows a product selection without PLC. The logic for starting is created in the robot logic.

YasXTouch

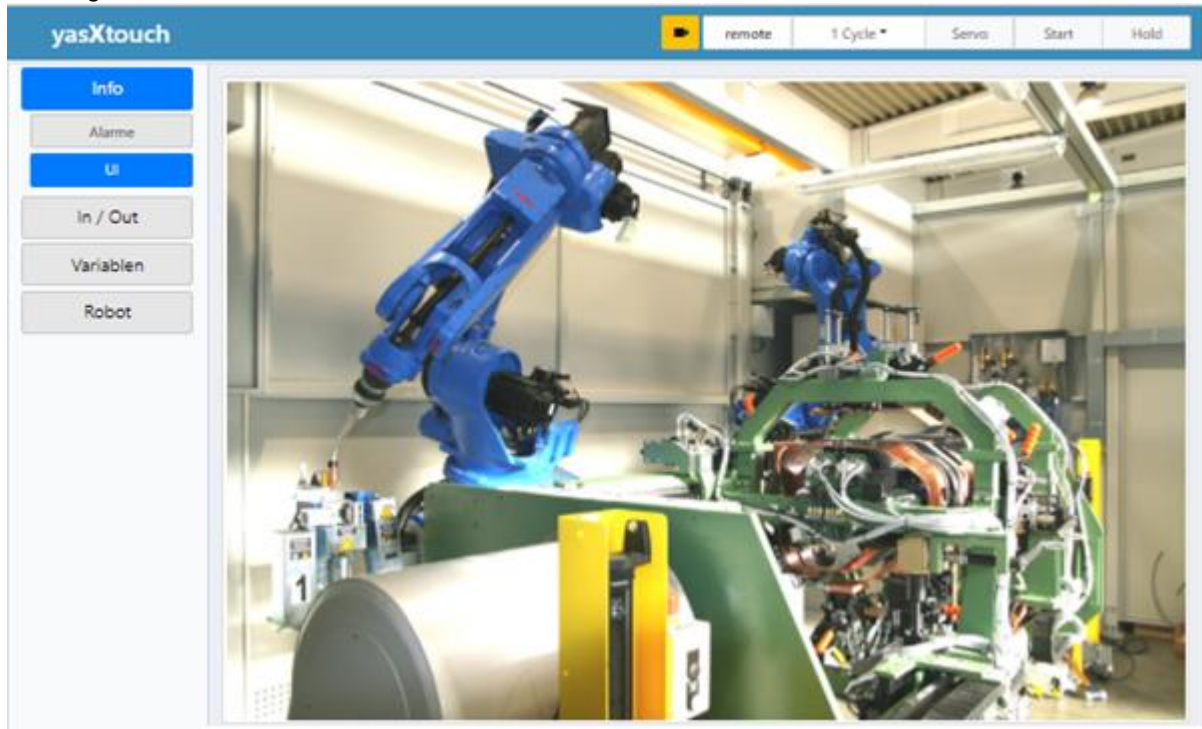
YasXfer Remote Maintenance Scan Tool Manual

23. Camera

23.1 Network Camera

Via the YasXTouch screen the camera, installed in the system, can be displayed as a small image at the bottom left or, when activated via the camera button, as a large image and allows the user to monitor the process in the cell or quickly detect the error in the event of an alarm.

This image is also available on the Remote Web Screen



24. Remote Access

24.1 Network Access

The YasXTouch is accessible via Ethernet.

Simply call up the set IP address of the YasXTouch. This interface is user and password protected.

24.2 VPN Access

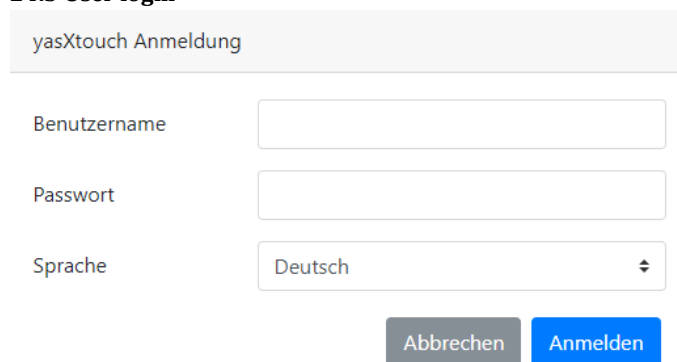
Remote access can be handled by Ewon Cozy.

The Cozy will be integrated into the YasXTouch network infrastructure.

For remote access, a secure VPN connection is established via the E-Catcher connection software. Subsequently, the YasXTouch Remote interface can be opened via the network with user and password input

Depending on the model, mobile phone 3G + and Internet access via LAN or WLAN are available as Internet access options.

24.3 User login



yasxtouch Anmeldung

Benutzername

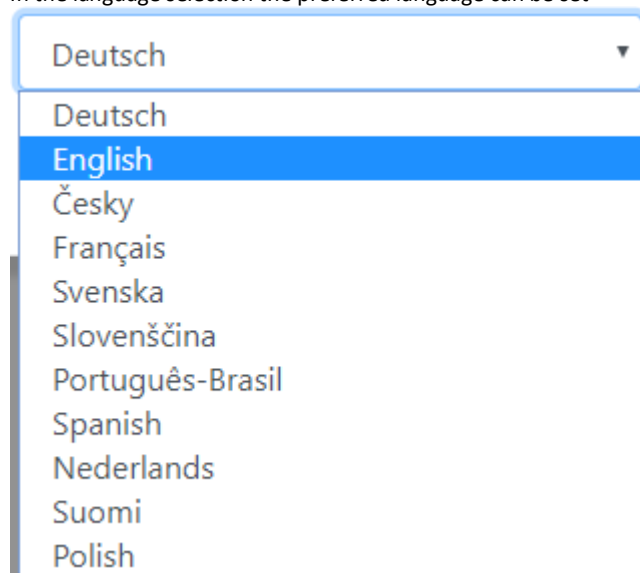
Passwort

Sprache

The web interface is reached via a user login.

Depending on the user rights set, the functions are available

In the language selection the preferred language can be set



Deutsch ▼

- Deutsch
- English
- Česky
- Français
- Svenska
- Slovenščina
- Português-Brasil
- Spanish
- Nederlands
- Suomi
- Polish



YasXTouch

YasXfer Remote Maintenance
Scan Tool Manual