

DASAROBOT CO.,LTD

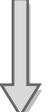
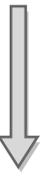
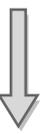
iM-SIGMA/DTR Series

지원버전 OS V4.0 이상
XDesignerPlus 4.0.0.0 이상



CONTENTS

본사 (주)M2I의 "Touch Operation Panel(M2I TOP) Series"를 사용해주시는 고객님께 감사드립니다. 본 매뉴얼을 읽고 "TOP-외부장치"의 접속 방법 및 절차를 숙지해 주십시오.

1. 시스템 구성	2 페이지
 접속에 필요한 기기, 각 기기의 설정, 케이블, 구성 가능한 시스템에 대해 설명합니다. 본 절을 참조하여 적절한 시스템을 선정하십시오.	
2. TOP 기종과 외부 장치 선택	3 페이지
 TOP 기종과 외부 장치를 선택합니다.	
3. 시스템 설정 예제	4 페이지
 본 기기와 해당 외부 단말기의 통신 접속을 위한 설정 예제를 설명합니다. "1. 시스템 구성"에서 선택한 시스템에 따라 예제를 선택 하십시오.	
4. 통신 설정 항목	5 페이지
 TOP 통신 설정 하는 방법에 대해서 설명합니다. 외부 장치의 설정이 바뀔 경우 본 장을 참조 하여 TOP의 설정도 외부 장치와 같게 설정하십시오.	
5. 케이블 표	8 페이지
 접속에 필요한 케이블 사양에 대해 설명합니다. "1. 시스템 구성"에서 선택한 시스템에 따라 적합한 케이블 사양을 선택 하십시오.	
6. 지원 어드레스	9 페이지
 본 절을 참조하여 외부 장치와 통신 가능한 어드레스를 확인하십시오.	

1. 시스템 구성

TOP와 "DASAROBOT Co.,Ltd - iM-SIGMA/DTR Series"의 시스템 구성은 아래와 같습니다.

시리즈	CPU	Link I/F	통신 방식	시스템 설정	케이블
iM-SIGMA	iM-Σ2 iM-Σ3 iM-Σ4 iM-Σ5 iM-Σ6 iM-Σ7 iM-Σ8	Comm Port on CPU unit	RS-232C	3.1 설정 예제 1 (4 페이지)	5.1 케이블 표 1 (8 페이지)
DTR	DTR2-2210T DTR3-2210T DTR2-3310T DTR3-3310T DTR4-3310T DTR2-4410T DTR3-4410T DTR4-4410T DTR2-3310S DTR3-3310S DTR4-3310S DTR2-4410S DTR3-4410S DTR4-4410S DTR4-3510S DTR2-2210ET DTR3-3310ET DTR4-4410ET DTR3-2205-M	Comm Port on CPU unit	RS-232C	3.1 설정 예제 1 (4 페이지)	5.1 케이블 표 1 (8 페이지)

■ 연결 구성

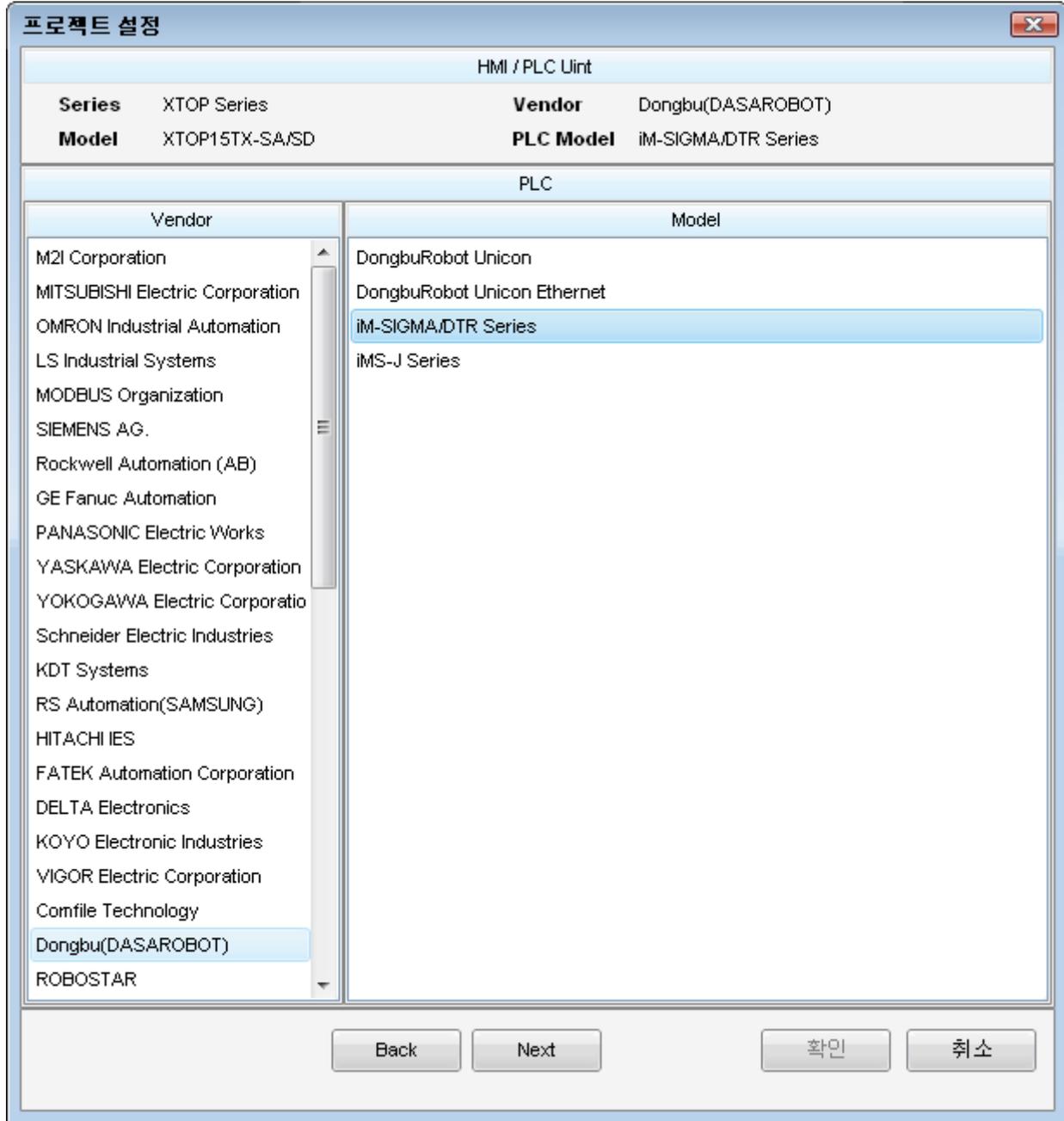
- 1 : 1(TOP 1 대와 외부 장치 1 대) 연결





2. TOP 기종과 외부 장치 선택

TOP와 연결 될 외부 장치를 선택 합니다.



설정 사항		내용				
TOP	Series	<p>PLC와 연결할 TOP의 시리즈 명칭을 선택합니다. 설정 내용을 Download 하기 전에 TOP의 시리즈에 따라 아래 표에 명시된 버전의 OS를 인스 틀 하십시오.</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>시리즈</th> <th>버전 명칭</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>XTOP / HTOP</td> <td>V4.0</td> </tr> </tbody> </table>	시리즈	버전 명칭	XTOP / HTOP	V4.0
	시리즈	버전 명칭				
XTOP / HTOP	V4.0					
Name	TOP 제품 모델명을 선택합니다.					
외부 장치	제조사	<p>TOP와 연결할 외부 장치의 제조사를 선택합니다. "DASAROBOT Co.,Ltd"를 선택 하십시오.</p>				
	PLC	<p>TOP에 연결 될 외부 장치의 모델 시리즈를 선택 합니다. "iM-SIGMA/DTR Series" 를 선택 하십시오. 연결을 원하는 외부 장치가 시스템 구성 가능한 기종인지 1장의 시스템 구성에서 확인 하시기 바랍니다.</p>				

3. 시스템 설정 예제

TOP와 “iM-SIGMA/DTR Series”의 통신 인터페이스 설정을 아래와 같이 권장 합니다.

3.1 설정 예제 1

구성한 시스템을 아래와 같이 설정 합니다.

항목	TOP	외부 장치	비고
시리얼레벨 (포트/채널)	RS-232C (COM2)	RS-232C	유저 설정
국번(PLC Address)	—	0	유저 설정
시리얼보우레이트 [BPS]	19200		유저 설정
시리얼데이터비트 [Bit]	8		유저 설정
시리얼스톱비트 [Bit]	1		유저 설정
시리얼패리티비트 [Bit]	NONE		유저 설정

(1) XDesignerPlus 설정

[프로젝트 > 프로젝트 설정]에서 아래 내용을 설정 후, TOP 기기로 설정 내용을 다운로드 합니다.

■ [프로젝트 > 프로젝트 속성 > 프로젝트 > 설정 > TOP Name].
TOP 기기의 통신 인터페이스를 설정 합니다.
- 우측 윈도우에서 [HMI 설정 > HMI 설정 사용 체크 > 장치 관리자]

HMI 설정 | 특수 버튼 동기화

HMI 설정 사용

시스템 설정 | PLC 설정 | 장치 관리자 | 인터페이스

* 통신 포트

+ COM 1		+ COM 2	
- 보우레이트 :	19200	- 보우레이트 :	19200
- 데이터 비트 :	8	- 데이터 비트 :	8
- 정지 비트 :	1	- 정지 비트 :	1
- 패리티 비트 :	None	- 패리티 비트 :	None
		- 신호레벨 :	RS-232C

■ 외부 장치 설정

“iM-SIGMA/DTR Series” 통신 드라이버의 옵션을 설정 합니다.

통신 옵션

PLC국번 (PLC) 0

- PLC 국번 : 외부장치 설정 국번

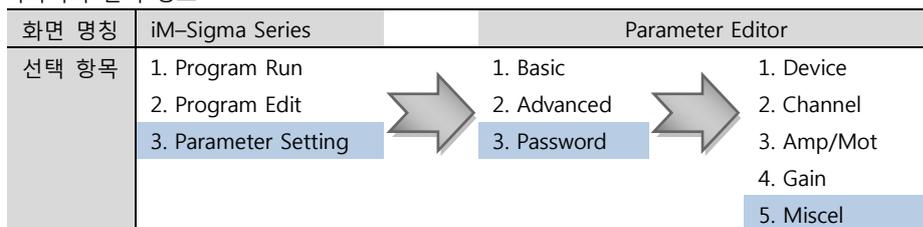
(2) 외부 장치 설정

“Operating Loader” 를 사용하여 아래와 같이 설정 하십시오..

본 예제에서 설명된 내용보다 더 자세한 설정법은 외부 장치의 사용자 매뉴얼을 참조하십시오.

■ 아래의 경로를 통해 [Miscel] 항목을 선택한 후 “COMM Port” 시리얼 파라미터 설정 사항을 아래 내용을 설정 합니다.

- 파라미터 선택 경로



- [Miscel] 설정

Items	Description	Remark
option	Proface	필수 설정
Cont ID	0	Station Number
Baudrate	1	19200 [bps]

4. 통신 설정 항목

통신 설정은 XDesignerPlus 혹은 TOP 메인 메뉴에서 설정 가능 합니다. 통신 설정은 외부 장치와 동일하게 설정 해야 합니다.

4.1 XDesignerPlus 설정 항목

아래 창의 내용을 나타내기 위해서 [프로젝트 > 프로젝트 속성]을 선택 하십시오.

■ [프로젝트 > 프로젝트 속성 > 프로젝트 > 설정 > TOP Name].
TOP 기기의 통신 인터페이스를 설정 합니다.

- 우측 윈도우에서 [HMI 설정 > HMI 설정 사용 체크 > 장치 관리자]

HMI 설정 특수버퍼 동기화

HMI 설정 사용

시스템 설정 | PLC 설정 | 장치 관리자 | 인터페이스

* 통신 포트

+ COM 1	+ COM 2
- 보우레이트: 19200	- 보우레이트: 19200
- 데이터 비트: 8	- 데이터 비트: 8
- 정지 비트: 1	- 정지 비트: 1
- 패리티 비트: None	- 패리티 비트: None
- 신호레벨: RS-232C	- 신호레벨: RS-232C

- 우측 윈도우에서 [HMI 설정 > HMI 설정 사용 체크 > PLC 설정]

HMI 설정 특수버퍼 동기화

HMI 설정 사용

시스템 설정 | PLC 설정 | 장치 관리자 | 인터페이스

(PLC1) iM-SIGMA/DTR Series

PLC 국번: 0

타임아웃: 1000 msec.

송신전 지연 시간: 0 msec.

■ 외부 장치 설정

"iM-SIGMA/DTR Series" 통신 드라이버의 옵션을 설정 합니다.

통신옵션

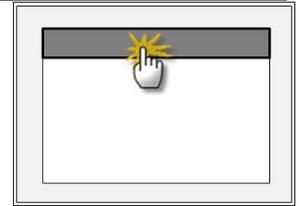
PLC국번 (PLC) 0

■ 통신 인터페이스 설정

항목	내용
신호레벨	외부 장치 - TOP 간 시리얼 통신 방식을 선택 합니다. (COM 1은 RS-232C 만을 제공 합니다.)
보우레이트	외부 장치 - TOP 간 시리얼 통신 속도를 선택합니다.
데이터 비트	외부 장치 - TOP 간 시리얼 통신 데이터 비트를 선택합니다.
정지 비트	외부 장치 - TOP 간 시리얼 통신 정지 비트를 선택합니다.
패리티 비트	외부 장치 - TOP 간 시리얼 통신 패리티 비트 확인 방식을 선택합니다.
타임 아웃[x100 mSec]	TOP가 외부 장치로부터의 응답을 기다리는 시간을 [0 - 5000] x 1 mSec 로 설정합니다.
송신 지연 시간[x10 mSec]	TOP가 외부 장치로부터 응답 수신 - 다음 명령어 요청 전송 간에 대기하는 시간을 [0 - 5000] x 1 mSec 로 설정합니다.
수신 대기 시간[x10 mSec]	
PLC 국번. [0~65535]	상대 기기의 국번입니다. [0 - 65535] 사이의 값을 선택합니다.

4.2 TOP 메인 메뉴 설정 항목

- 전원을 리셋 중 부저음이 울릴 때 LCD 상단 1점을 터치하여 "TOP 관리 메인" 화면으로 이동합니다.
- TOP에서 드라이버 인터페이스 설정은 아래의 Step1 → Step2 내용을 따라 설정합니다.
(Step 1.에서 "TOP COM 2/1 설정"을 누르시면 Step2.에서 설정을 바꾸실 수 있습니다.)



Step 1. [PLC 설정] - 드라이버 인터페이스를 설정 합니다.

PLC 설정	
PLC 국번 : 00 타임아웃 : 1000 [mSec] 송신전 지연 시간 : 0 [mSec] TOP COM 2/1 : RS - 232C , 19200 , 8 , 1 , NONE	통신 인터페이스 설정
TOP COM 2/1 설정	통신 진단

Step 1-Reference.

항목	내용
PLC 국번. [0~65535]	상대 기기의 국번입니다. [0 - 65535] 사이의 값을 선택합니다.
타임아웃 [x1 mSec]	TOP가 외부 장치로부터의 응답을 기다리는 시간을 [0 - 5000] x 1 mSec 로 설정합니다.
송신전 지연시간 [x1 mSec]	TOP가 외부 장치로부터 응답 수신 - 다음 명령어 요청 전송 간에 대기하는 시간을 [0 - 5000] x 1 mSec 로 설정합니다.
TOP COM 2/1	TOP가 외부 장치에 대한 인터페이스 설정 입니다.

Step 2. [PLC 설정] > [TOP COM2/COM1 설정] - 해당 포트의 시리얼 파라미터를 설정 합니다.

포트 설정	
* 시리얼 통신 + COM-1 Port - 보우레이트 : 19200 [BPS] - 데이터 비트 : 8 [BIT] - 정지 비트 : 1 [BIT] - 패리티 비트 : NONE [BIT] - 신호레벨 : RS - 232C	COM 1 포트 통신 인터페이스 설정
+ COM-2 Port - 보우레이트 : 19200 [BPS] - 데이터 비트 : 8 [BIT] - 정지 비트 : 1 [BIT] - 패리티 비트 : NONE [BIT] - 신호 레벨 : RS - 232C	COM 2 포트 통신 인터페이스 설정

Step 2-Reference.

항목	내용
보우레이트	외부 장치 - TOP 간 시리얼 통신 속도를 선택합니다.
데이터비트	외부 장치 - TOP 간 시리얼 통신 데이터 비트를 선택합니다.
정지 비트	외부 장치 - TOP 간 시리얼 통신 정지 비트를 선택합니다.
패리티 비트	외부 장치 - TOP 간 시리얼 통신 패리티 비트 확인 방식을 선택합니다.
신호 레벨	외부 장치 - TOP 간 시리얼 통신 방식을 선택 합니다.

4.3 통신 진단

■ TOP - 외부 장치 간 인터페이스 설정 상태를 확인

- TOP의 전원을 리셋 하면서 LCD 창의 상단을 클릭하여 메뉴 화면으로 이동한다.
- [통신 설정] 에서 사용 하고자 하는 포트[COM 2 or COM 1] 설정이 외부 기기의 설정 내용과 같은지 확인한다

■ 포트 통신 이상 유무 진단

- PLC 설정 > TOP [COM 2 혹은 COM 1] "통신 진단"의 버튼을 클릭한다.
- 화면 상에 Diagnostics 다이얼로그 박스가 팝업 되며, 박스의 3번 항에 표시된 내용에 따라 진단 상태를 판단한다.

OK! 통신 설정 정상

Time Out Error! 통신 설정 비 정상
- 케이블 및 TOP/외부 장치의 설정 상태를 에러 (참조 : 통신 진단 시트)

■ 통신 진단 시트

- 외부 단말기와 통신 연결에 문제가 있을 경우 아래 시트의 설정 내용을 확인 바랍니다.

Designer Version		O.S Version					
항목	내용					확인	
시스템 구성	CPU 명칭				OK	NG	
	통신 상대 포트 명칭				OK	NG	
	시스템 연결 방법	1:1	1:N	N:1	OK	NG	
접속 케이블	케이블 명칭				OK	NG	
PLC 설정	설정 국번				OK	NG	
	Serial baud rate	[BPS]			OK	NG	
	Serial data bit	[BIT]			OK	NG	
	Serial Stop bit	[BIT]			OK	NG	
	Serial parity bit	[BIT]			OK	NG	
	어드레스 할당 범위				OK	NG	
TOP 설정	설정 포트	COM 1	COM 2		OK	NG	
	드라이버 명칭				OK	NG	
	상대 국번	Project Property설정			OK	NG	
		통신 진단 시			OK	NG	
	Serial baud rate	[BPS]			OK	NG	
	Serial data bit	[BIT]			OK	NG	
	Serial Stop bit	[BIT]			OK	NG	
	Serial parity bit	[BIT]			OK	NG	

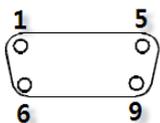
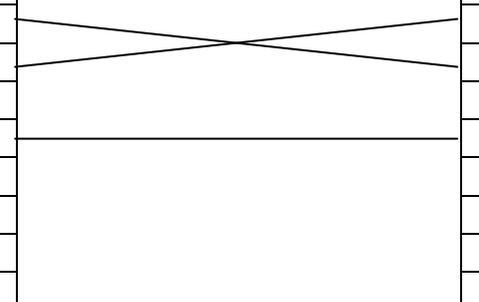
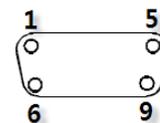
5. 케이블 표

본 Chapter는 TOP와 해당 기기 간 정상 통신을 위한 케이블 다이어그램을 소개 합니다. (본 절에서 설명되는 케이블 다이어그램은 "DASAROBOT Co.,Ltd"의 권장사항과 다를 수 있습니다)

5.1 케이블 표 1

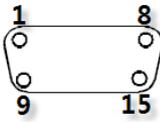
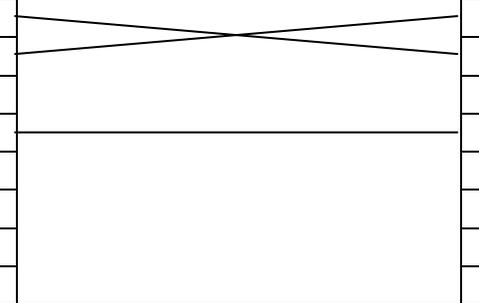
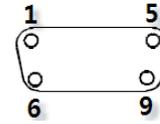
■ 1 : 1 연결

(A) XTOP COM 2 포트(9핀)

XTOP COM2			케이블 접속	PLC		
핀 배열*주1)	신호명	핀번호		핀번호	신호명	핀 배열*주1)
 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(수, 블록)	CD	1		1	CD	 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(수, 블록)
	RD	2		2	RD	
	SD	3		3	SD	
	DTR	4		4	DTR	
	SG	5		5	SG	
	DSR	6		6	DSR	
	RTS	7		7	RTS	
	CTS	8		8	CTS	
		9		9		

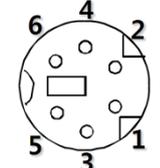
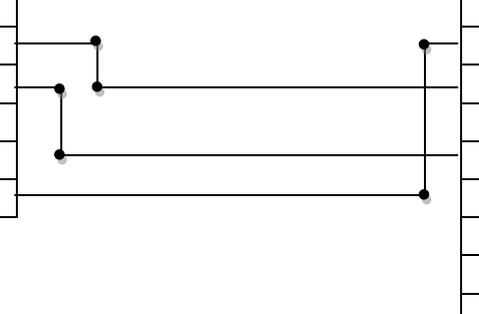
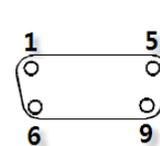
*주1) 핀 배열은 케이블 접속 커넥터의 접속면에서 본 것 입니다.

(B) XTOP COM 2 포트(15핀)

XTOP COM2			케이블 접속	PLC		
핀 배열*주1)	신호명	핀번호		핀번호	신호명	핀 배열*주1)
 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 15 Pin male(수, 블록)	CD	1		1	CD	 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(수, 블록)
	RD	2		2	RD	
	SD	3		3	SD	
	DTR	4		4	DTR	
	SG	5		5	SG	
	DSR	6		6	DSR	
	RTS	7		7	RTS	
	CTS	8		8	CTS	
		9		9		

*주1) 핀 배열은 케이블 접속 커넥터의 접속면에서 본 것 입니다.

(C) XTOP/ATOP COM 1 포트 (6핀)

XTOP/ATOP COM 1 포트			케이블 접속	PLC			
핀 배열*주1)	신호명	핀번호		핀번호	신호명	핀 배열*주1)	
 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 6 Pin male(수, 블록)		1		1	CD	 통신 케이블 커넥터 전면 기준, D-SUB 9 Pin male(수, 블록)	
	RD	2		2	RD		
	SG	3		3	3		SD
		4		4	4		DTR
		5		5	5		SG
	SD	6		6	6		DSR
				7	RTS		
				8	CTS		
				9			

*주1) 핀 배열은 케이블 접속 커넥터의 접속면에서 본 것 입니다.

6. 지원 어드레스

TOP에서 사용 가능한 디바이스는 아래와 같습니다.

CPU 모듈 시리즈/타입에 따라 디바이스 범위(어드레스) 차이가 있을 수 있습니다. TOP 시리즈는 외부 장치 시리즈가 사용하는 최대 어드레스 범위를 지원합니다. 사용하고자 하는 장치가 지원하는 어드레스 범위를 벗어 나지 않도록 각 CPU 모듈 사용자 매뉴얼을 참조/주의 하십시오.

Note

어드레스 표기법

6자리 어드레스(000000.00)에 대해서 자리 수에 대해서 아래와 같이 표시 됩니다.

CASE 1 :

채널	타입	축	워드(바이트)주소			비트주소
0	0	0	0	0	0	.00

CASE 2 :

채널	타입	—	—	파일ID		비트주소
0	0	0	0	0	0	.00

Device	Bit Address	Word Address	Remarks
INPUT/OUTPUT	BBB 0:0:0: 000.00 – BBB 0:0:0: 255.07	—	
COMMAND IO	CMD 0:0:0: 000.00 – CMD 0:0:0: 015.07	—	*주2)
STATUS	STS 1:0:0:000.00 – STS 4:0:0:000.07	—	*주3)주4)
RUNNING STATUS	DTS 0:0:0:000. 00 – DTS 0:0:0:000. 15	—	*주5)
PROGRAM NO. SET	—	SMP 1:0:0:000 – SMP 4:0:0:000	*주1)주6)
ERROR CODE	—	ERR 1:0:0:000 – ERR 4:0:0:000	
SPEED SET	—	SPC 1:0:0:000 – SPC 4:0:0:000	*주1)
POINT FILE NO.	—	PID 0:0:0:000	*주6)
SPEED	—	SPD 1:0:0:000 – SPD 4:5:0:000	*주7)
GLOBAL INTEGER	—	GINT 0:0:0: 000 – GINT 0:0:0: 255	*주8)
GLOBAL FLOAT	—	GFNT 0:0:0: 000 – GFNT 0:0:0: 255	*주8)
GLOBAL POINT Number + Axis	—	—	*주8)
GLOBAL POINT Axis + Number	—	GPNT 0:0: 0:000 – GPNT 0:0: 6:255	*주8)
POINT FILE Number + Axis	—	PNTN 0:0: 0:000 – PNTN 0:0: 6:255	*주8)주9)
POINT FILE Axis + Number	—	PNT 0:0: 0:000 – PNT 0:0: 6:255	*주8)주9)
FILE MOVE	—	POM 0:0:00:00 – POM 4:3:00:99	*주1)주8)주10)
ABSOLUTE MOVE	—	GPM 0:0:00:00 – GPM 4:3:00:00	*주1)주8)주10)
RELATIVE MOVE	—	GPO 0:0:00:00 – GPO 4:3:00:00	*주1)주8)주10)
CURRENT POSITION	—	POS 0:0:0:000 – POS 4:3:5:000	*주8)주11)

*주1) 쓰기 전용(데이터 읽기 불가) 디바이스

쓰기 전용인 [POM / GPM / GPO / SPC / SMP] 디바이스의 쓰기 실행 결과는 "(내부)4000"에 저장 됩니다. 저장 데이터는 아래와 같습니다.

Data	내용	Data	내용
0	쓰기가 정상적으로 이루어짐.	2	선 작업을 설정을 하지 않고 수행을 요구한 경우.
1	없는 기능을 요구, 규정 데이터 범위를 벗어난 경우, 데이터의 Packet 길이가 틀린 경우.	3	현재 구현되어 있지 않은 기능을 요구했을 때.

☞ 다음 페이지에 계속 됩니다.

*주2) COMMAND IO 접점의 내용은 아래와 같습니다.

구분	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0
B0	전 Ch 선택	Ch1 선택	Ch2 선택	Ch3 선택	Ch4 선택	모션실행	모션리셋	원점실행
B1	비상정지	정지	JogInch	JogXY	JogSpd4	JogSpd3	JogSpd2	JogSpd1
B2	사용안함	에러리셋	JogAxis6+	JogAxis5+	JogAxis4+	JogAxis3+	JogAxis2+	JogAxis1+
B3	사용안함	사용안함	JogAxis6-	JogAxis5-	JogAxis4-	JogAxis3-	JogAxis2-	JogAxis1-
B4	사용안함	AllSvOn	Sv6On	Sv5On	Sv4On	Sv3On	Sv2On	Sv1On
B5	사용안함	AllSvOff	Sv6Off	Sv5Off	Sv4Off	Sv3Off	Sv2Off	Sv1Off
B6	사용안함	Mpg On	MpgAxis6	MpgAxis5	MpgAxis4	MpgAxis3	MpgAxis2	MpgAxis1

*주3) 해당 비트 정보는 아래와 같습니다

비트	7	6	5	4	3	2	1	0
내용	Servo On	CMD Fail	—	전채널 알람 유무	Inposition	Runnging	Org OK	현재 채널 알람 유무

*주4) 읽기 전용 디바이스(데이터 쓰기 불가능)

*주5) 채널에 대한 운전 상태를 표시 합니다. 해당 상태일 경우 해당 비트가 ON 됩니다.

7 Bit	6 Bit	5 Bit	4 Bit	3 Bit	2 Bit	1 Bit	0 Bit
채널 2 Jog	채널 2 Orgin	채널 2 Run	채널 2 Servo On	채널 1 Jog	채널 1 Orgin	채널 1 Run	채널 1 Servo On
15 Bit	14 Bit	13 Bit	12 Bit	11 Bit	10 Bit	9 Bit	8 Bit
채널 4 Jog	채널 4 Orgin	채널 1 Run	채널 4 Servo On	채널 1 Jog	채널 3 Orgin	채널 3 Run	채널 3 Servo On

*주6) 쓰기 가능 데이터 범위 : 00 - 99

*주7) 모터 회전 속도 데이터를 의미 합니다. 쓰기 시, 채널만 유효(축 무시) 합니다.

*주8) 32 Bit 데이터, "XDesignerPlus" 사용 시 32 bit 체크를 사용하십시오.

*주9) PNT : 축번호를 고정 하여 포인트 파일 읽기 쓰기를 실행 합니다. (표의 가로 방향, 별도 포인트 파일 생성 없이도 R/W불가능)

PNTN : 포인트 파일을 고정 하여 축 읽기 쓰기를 실행 합니다. (표의 세로 방향, 별도 포인트 파일 생성 없이도 R/W가능)

축 번호	포인트 번호													
1	0	1	2	3	4	5	6	...	(중략)	...	96	97	98	99
2	0	1	2	3	4	5	6	...	(중략)	...	96	97	98	99
3	0	1	2	3	4	5	6	...	(중략)	...	96	97	98	99
4	0	1	2	3	4	5	6	...	(중략)	...	96	97	98	99
5	0	1	2	3	4	5	6	...	(중략)	...	96	97	98	99
6	0	1	2	3	4	5	6	...	(중략)	...	96	97	98	99

*주10) 지정된 위치(DATA1="GINT231"의 값 && DATA2="GINT231"의 값)로 이동 합니다.

이동 모션이 JOINT, LINEAR 일 경우 DATA1만을 사용 하며 이동 모션이 ARC, CIRCLE 일 경우 DATA1, DATA2 모두 사용 합니다.

- TYPE 내용은 아래와 같습니다.

TYPE	내용
0	PTP
1	LINEAR
2	ARC
4	CIRCLE

*주11) TYPE 내용은 아래와 같습니다.

TYPE	내용
0	Encoder pulse
1	Joint
2	XY