

Auch hier gilt: bitte an den Originalunterlagen der Schaltungen orientieren und im Robotrontechnik-Forum nachlesen (GIDE, GUN, KC-NET usw.). USB und LAN entsprechen Versionen, die im Forum bzw. auf den Webseiten verschiedener Forenmitglieder hinlänglich diskutiert und veröffentlicht sind.

Optimiert wurde hier die Adreßauswahl, die nun per Jumper sehr komfortabel ist:

JP10 (höherwertiges Byte in 2er Schritten)

Beispiel Z1013-128

B/1	nach A (USB) oder C (LAN)	0xh		
B/2	nach A (USB) oder C (LAN)	2xh		
B/3	nach A (USB) oder C (LAN)	4xh		
B/4	nach A (USB) oder C (LAN)	6xh		
B/5	nach A (USB) oder C (LAN)	8xh	B/5-C	LAN (88h)
B/6	nach A (USB) oder C (LAN)	Axh		
B/7	nach A (USB) oder C (LAN)	Cxh	B/7-A	USB (DCh)
B/8	nach A (USB) oder C (LAN)	Exh		

JP11/JP12 (niederwertiges Byte in 4er Schritten)

1	1	nach 2	x0h	
2	3	nach 4	x4h	
3	5	nach 6	x8h	LAN (88h)
4	7	nach 8	xCh	
5	9	nach 10	x0h	
6	11	nach 12	x4h	
7	13	nach 14	x8h	
8	15	nach 16	xCh	USB (DCh)