

EcoStruxure Machine Expert V1.1

Notes de publication

07/2019



RN0000000002.00

www.schneider-electric.com

Schneider
Electric

Le présent document comprend des descriptions générales et/ou des caractéristiques techniques des produits mentionnés. Il ne peut pas être utilisé pour définir ou déterminer l'adéquation ou la fiabilité de ces produits pour des applications utilisateur spécifiques. Il incombe à chaque utilisateur ou intégrateur de réaliser l'analyse de risques complète et appropriée, l'évaluation et le test des produits pour ce qui est de l'application à utiliser et de l'exécution de cette application. Ni la société Schneider Electric ni aucune de ses sociétés affiliées ou filiales ne peuvent être tenues pour responsables de la mauvaise utilisation des informations contenues dans le présent document. Si vous avez des suggestions, des améliorations ou des corrections à apporter à cette publication, veuillez nous en informer.

Vous acceptez de ne pas reproduire, excepté pour votre propre usage à titre non commercial, tout ou partie de ce document et sur quelque support que ce soit sans l'accord écrit de Schneider Electric. Vous acceptez également de ne pas créer de liens hypertextes vers ce document ou son contenu. Schneider Electric ne concède aucun droit ni licence pour l'utilisation personnelle et non commerciale du document ou de son contenu, sinon une licence non exclusive pour une consultation « en l'état », à vos propres risques. Tous les autres droits sont réservés.

Toutes les réglementations locales, régionales et nationales pertinentes doivent être respectées lors de l'installation et de l'utilisation de ce produit. Pour des raisons de sécurité et afin de garantir la conformité aux données système documentées, seul le fabricant est habilité à effectuer des réparations sur les composants.

Lorsque des équipements sont utilisés pour des applications présentant des exigences techniques de sécurité, suivez les instructions appropriées.

La non-utilisation du logiciel Schneider Electric ou d'un logiciel approuvé avec nos produits matériels peut entraîner des blessures, des dommages ou un fonctionnement incorrect.

Le non-respect de cette consigne peut entraîner des lésions corporelles ou des dommages matériels.

© 2019 Schneider Electric. Tous droits réservés.

Table des matières



	Consignes de sécurité	5
	A propos de ce manuel.	7
Chapitre 1	Informations produit	9
	Informations produit	10
	Instructions d'installation	13
Chapitre 2	Informations matérielles/micrologicielles	15
	Informations matérielles/micrologicielles	16
	Nouvelles fonctionnalités	19
	Anomalies résolues	26
	Anomalies de fonctionnement connues	29
Chapitre 3	Informations sur les bibliothèques	35
	Informations sur les bibliothèques	36
	Nouvelles fonctionnalités	38
	Anomalies résolues	45
	Anomalies de fonctionnement connues	46
Chapitre 4	Informations sur les logiciels.	49
	Informations sur les logiciels	50
	Nouvelles fonctionnalités pour Machine Expert Installer (programme d'installation) et aide en ligne	51
	Nouvelles fonctionnalités d'EcoStruxure Machine Expert	53
	Nouvelles fonctionnalités pour EcoStruxure Machine Expert - Safety	56
	Compatibilité d'EcoStruxure Machine Expert	57
	Compatibilité d'EcoStruxure Machine Expert - Safety	65
	Anomalies résolues	67
	Anomalies de fonctionnement connues	80
Chapitre 5	Informations complémentaires	87
	Anomalies résolues	88
	Anomalies de fonctionnement connues	89

Consignes de sécurité



Informations importantes

AVIS

Lisez attentivement ces instructions et examinez le matériel pour vous familiariser avec l'appareil avant de tenter de l'installer, de le faire fonctionner, de le réparer ou d'assurer sa maintenance. Les messages spéciaux suivants que vous trouverez dans cette documentation ou sur l'appareil ont pour but de vous mettre en garde contre des risques potentiels ou d'attirer votre attention sur des informations qui clarifient ou simplifient une procédure.



La présence de ce symbole sur une étiquette "Danger" ou "Avertissement" signale un risque d'électrocution qui provoquera des blessures physiques en cas de non-respect des consignes de sécurité.



Ce symbole est le symbole d'alerte de sécurité. Il vous avertit d'un risque de blessures corporelles. Respectez scrupuleusement les consignes de sécurité associées à ce symbole pour éviter de vous blesser ou de mettre votre vie en danger.

DANGER

DANGER signale un risque qui, en cas de non-respect des consignes de sécurité, **provoque** la mort ou des blessures graves.

AVERTISSEMENT

AVERTISSEMENT signale un risque qui, en cas de non-respect des consignes de sécurité, **peut provoquer** la mort ou des blessures graves.

ATTENTION

ATTENTION signale un risque qui, en cas de non-respect des consignes de sécurité, **peut provoquer** des blessures légères ou moyennement graves.

AVIS

AVIS indique des pratiques n'entraînant pas de risques corporels.

REMARQUE IMPORTANTE

L'installation, l'utilisation, la réparation et la maintenance des équipements électriques doivent être assurées par du personnel qualifié uniquement. Schneider Electric décline toute responsabilité quant aux conséquences de l'utilisation de ce matériel.

Une personne qualifiée est une personne disposant de compétences et de connaissances dans le domaine de la construction, du fonctionnement et de l'installation des équipements électriques, et ayant suivi une formation en sécurité leur permettant d'identifier et d'éviter les risques encourus.

A propos de ce manuel



Présentation

Objectif du document

Ce document contient des informations importantes sur le contenu matériel/micrologiciel/logiciel du produit EcoStruxure Machine Expert V.1.1. Lisez l'intégralité du document avant d'utiliser le ou les produits qui y sont décrits.

Champ d'application

Les informations contenues dans ce document de notes de publication ne concernent que les produits compatibles avec EcoStruxure Machine Expert.

Ce document a été actualisé pour le lancement d'EcoStruxure™ Machine Expert V1.1.

Les caractéristiques techniques des équipements décrits dans ce document sont également fournies en ligne. Pour accéder à ces informations en ligne :

Etape	Action
1	Accédez à la page d'accueil de Schneider Electric www.schneider-electric.com .
2	Dans la zone Search , saisissez la référence d'un produit ou le nom d'une gamme de produits. <ul style="list-style-type: none">● N'insérez pas d'espaces dans la référence ou la gamme de produits.● Pour obtenir des informations sur un ensemble de modules similaires, utilisez des astérisques (*).
3	Si vous avez saisi une référence, accédez aux résultats de recherche Product Datasheets et cliquez sur la référence qui vous intéresse. Si vous avez saisi une gamme de produits, accédez aux résultats de recherche Product Ranges et cliquez sur la gamme de produits qui vous intéresse.
4	Si plusieurs références s'affichent dans les résultats de recherche Products , cliquez sur la référence qui vous intéresse.
5	Selon la taille de l'écran, vous serez peut-être amené à faire défiler la page pour consulter la fiche technique.
6	Pour enregistrer ou imprimer une fiche technique au format .pdf, cliquez sur Download XXX product datasheet .

Les caractéristiques présentées dans ce document devraient être identiques à celles fournies en ligne. Toutefois, en application de notre politique d'amélioration continue, nous pouvons être amenés à réviser le contenu du document afin de le rendre plus clair et plus précis. Si vous constatez une différence entre le document et les informations fournies en ligne, utilisez ces dernières en priorité.

Chapitre 1

Informations produit

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre contient les sujets suivants :

Sujet	Page
Informations produit	10
Instructions d'installation	13

Informations produit

Présentation

EcoStruxure Machine Expert

EcoStruxure Machine Expert est une solution logicielle unique destinée à développer, configurer et mettre en service l'ensemble de la machine dans un environnement logiciel unique, comprenant des fonctions logiques, de contrôle de mouvement, d'IHM ainsi que les fonctions d'automatisation réseau associées.

EcoStruxure Machine Expert – Sécurité

EcoStruxure Machine Expert - Safety est un composant de EcoStruxure Machine Expert V1.1. Il s'agit d'un outil d'ingénierie destiné à développer des applications de sécurité pour le Safety Logic Controller TM5CSLC•00FS.

L'application est basée sur la norme CEI 61131-3 et respecte les exigences de sécurité applicables de la norme CEI 61508. Elle fournit les composants nécessaires aux différentes phases de développement d'une application de contrôleur Safety Logic Controller.

Identification produit

Référence	Description
EcoStruxure Machine Expert	V1.1
EcoStruxure Machine Expert - Safety V1.1 Plug-in de sécurité (SafeLogger, aide hors ligne sur la sécurité)	V1.1.33.6454 (5.1.35.6507)

Historique des publications

Version	Date de publication	Description
V1.1	Juin 2019	EcoStruxure Machine Expert V1.1

Configuration système requise

EcoStruxure Machine Expert V1.1 peut être installé sur un ordinateur personnel doté de la configuration matérielle suivante :

- Processeur Core 2 Duo ou supérieur
- Mémoire RAM de 4 Go au minimum, 8 Go ou plus recommandé
- Disque dur de 8 Go pour une installation logicielle standard et 15 Go pour une installation logicielle complète
- Ecran d'une résolution de 1 280 x 1 024 ou supérieure
- Souris ou dispositif de pointage compatible
- Interface USB
- Accès Internet

EcoStruxure Machine Expert V1.1 peut être installé sur les systèmes d'exploitation suivants :

- Microsoft Windows 7 SP1 Professionnel (64 bits)
- Microsoft Windows 8.1 Professionnel (64 bits)
- Microsoft Windows 10 (64 bits)

NOTE : Certains composants prennent toujours en charge les systèmes d'exploitation 32 bits (voir le tableau ci-dessous)

Logiciel	Système d'exploitation pris en charge
EcoStruxure Machine Expert	64 bits
EcoStruxure Machine Expert - Safety	32 et 64 bits
Machine Expert Installer (programme d'installation)	32 et 64 bits
Passerelle SQL	32 et 64 bits
Passerelle	32 et 64 bits
Device Assistant	32 et 64 bits
Diagnostics	32 et 64 bits
Controller Assistant	32 et 64 bits
Motion Sizer	32 et 64 bits

Aide HTML5

Pour éviter tout problème de sécurité, d'affichage et de compatibilité avec la nouvelle aide HTML5, vous avez tout intérêt à utiliser la dernière version de Mozilla Firefox comme navigateur par défaut, ou vérifiez que les dernières mises à jour de sécurité ont été appliquées à votre navigateur. Le navigateur Mozilla Firefox peut être téléchargé à l'adresse suivante :

<https://www.mozilla.org/de/firefox/new/>

L'utilisation d'une version différente et/ou plus ancienne du navigateur peut vous exposer à des risques de sécurité et autres problèmes de compatibilité.

Microsoft.NET Framework

EcoStruxure Machine Expert nécessite le .NET Framework 4.7.2. Par conséquent, vous devez disposer d'une version actuelle de Windows sur votre système.

EcoStruxure Machine Expert prend en charge les versions suivantes de Windows :

Versión	Nom de version
6.1.7601	Windows 7 SP1
6.3.9600	Windows 8.1
10.0.14393	Mise à jour anniversaire Windows 10 (1607)

EcoStruxure Machine Expert - Safety, DTM et Cognex nécessitent Microsoft .NET Framework 3.5 Service Pack 1 avec les dernières mises à jour.

Ce package ne s'installe pas automatiquement avec Windows 8.1 ou Windows 10. Une connexion Internet est nécessaire pour installer Microsoft.NET Framework 3.5

Pour savoir comment l'installer, consultez <https://msdn.microsoft.com/en-US/library/hh506443>

Le .NET Framework 3.5 Service Pack 1 est inclus dans Windows 7 Service Pack 1 et les versions ultérieures.

Instructions d'installation

Présentation

La configuration et l'installation du logiciel EcoStruxure Machine Expert s'effectuent à l'aide de Machine Expert Installer (programme d'installation). Pour obtenir des informations sur la procédure d'installation, consultez Machine Expert Installer, Guide utilisateur (*voir Machine Expert Installer (programme d'installation), Guide utilisateur*).

Limitations liées à l'installation du pilote USB pour les contrôleurs M241/M251

Dans certains cas, l'installation du pilote est incomplète. Le contrôleur apparaît avec un triangle jaune dans l'arborescence **Equipements**.

Vous pouvez résoudre ce problème en installant manuellement le pilote USB pour l'équipement signalé. Le pilote est disponible dans le répertoire *C:\Program Files (x86)\Schneider Electric\EcoStruxure Machine Expert\Tools\Gateway\Driver\USB PLC Driver\Win7_x64 pour les systèmes x64* et dans le répertoire *C:\Program Files (x86)\Schneider Electric\EcoStruxure Machine Expert\Tools\Gateway\Driver\USB PLC Driver\Win7_x86 pour les systèmes x86*.

Limitations liées à l'installation avec Vijeo-Designer

Si vous mettez à jour Vijeo-Designer vers la version 6.2 SP8.1, vous ne pourrez plus utiliser SoMachine ou SoMachine Motion avec Vijeo-Designer. Dans la nouvelle version de Vijeo-Designer, certains équipements Magelis obsolètes ne sont plus pris en charge.

Limitations liées à l'installation d'EcoStruxure Machine Expert – Safety

Pour installer le composant de sécurité via Machine Expert Installer (programme d'installation), vous devez au minimum sélectionner et installer un composant de contrôleur disponible (Modicon ou PacDrive) pour disposer d'un environnement système complet et opérationnel (consultez Machine Expert Installer, Guide utilisateur (*voir Machine Expert Installer (programme d'installation), Guide utilisateur*)).

Pendant l'installation de EcoStruxure Machine Expert - Safety, veillez à ce qu'aucune instance installée de l'ancienne version SoSafe Programmable V2.x n'est en cours d'exécution.

Informations de licence

Consultez l'[Online help](#).

Chapitre 2

Informations matérielles/micrologicielles

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre contient les sujets suivants :

Sujet	Page
Informations matérielles/micrologicielles	16
Nouvelles fonctionnalités	19
Anomalies résolues	26
Anomalies de fonctionnement connues	29

Informations matérielles/micrologicielles

Identification des versions

Description	Version du micrologiciel
M218	5.0.0.3
M241	5.0.7.20
M251	5.0.7.20
M262	5.0.2.1
TMSES4	1.0.0.8
TM3BCEIP	1.2.1.1
TM3•HSC202•	2,0
TM3DI16	2,0
TM3DI16G	2,0
TM3DI16K	2,0
TM5NS31	2.74
Variateur LXM32S•••M2	1.06.03
LXM32S•••M2 Sercos	1.08.04
Variateur LXM32S•••N4	1.06.03
LXM32S•••N4 Sercos	1.08.04
LXM52••••C•••••	1.54.26.0
ILM••••••••••	1.54.26.0
LXM62••••C•••••	<ul style="list-style-type: none"> ● 1.60.0.0 pour la révision matérielle RS1• ● 1.54.27.0 pour la révision matérielle RS0•
LXM62••••D•••••	<ul style="list-style-type: none"> ● 1.60.0.0 pour la révision matérielle RS1• ● 1.54.27.0 pour la révision matérielle RS0•
LXM62••••E•••••	1.54.27.0
LXM62••••F•••••	1.54.27.0
LXM62••••G•••••	1.60.1.0
LMC Eco	1.60.3.3
LMC Pro	1.60.3.3
LMC Pro2	1.60.3.3

Description	Version du micrologiciel lié à la sécurité
LXM62****E****	1.2.4.0
LXM62****F****	1.2.4.0
Module optionnel de sécurité VW3E702200000	1.2.4.0
TM5CSLC100FS	2.52
TM5CSLC200FS	2.52
BWU2984 SWID	134253
BWU2984 Safe CPU A	135115
BWU2984 Safe CPU B	135116
ASIMON360	3.2.6.7

Produits liés à la sécurité

Informations supplémentaires sur le module optionnel de sécurité VW3E702200000 pour Lexium 62 ILM :

Pour être compatibles avec le module optionnel de sécurité pour Lexium 62 ILM, les moteurs Lexium ILM070, ILM100 et ILM140 doivent faire l'objet d'une révision matérielle au niveau de l'unité électronique et être équipés d'un nouveau circuit intégré prédéfini programmable (FPGA).

La nouvelle révision est intégrée aux moteurs Lexium ILM avec les S/N et DOM suivants :

- ILM070 : S/N \geq 2506064503 (DOM \geq 11.09.2015)
- ILM100 : S/N \geq 2506058831 (DOM \geq 18.08.2015)
- ILM140 : S/N \geq 2506059644 (DOM \geq 21.08.2015)
- Version du nouveau FPGA : CB0013_D010_0109_00_04

Lorsque des versions antérieures du Lexium ILM, sont utilisées, le module optionnel de sécurité n'est pas reconnu et le variateur ne démarre pas.

Pour les architectures PacDrive, la passerelle de sécurité AS-i/Sercos III BWU2984 est intégrée. Pour plus d'informations, consultez [AS-i/Sercos III Safety Gateway BWU2984 for Embedded Safety System - Bihl+Wiedemann Integration Guide](#).

Performances et limitations système de la nouvelle version du micrologiciel du TM5CSLC•00FS

La nouvelle version du micrologiciel du TM5CSLC•00FS fournie avec EcoStruxure Machine Expert V1.1 offre des améliorations sur le plan des performances par rapport aux précédentes versions du micrologiciel du TM5CSLC•00FS.

Le nombre total d'axes et d'E/S de sécurité dépend de plusieurs facteurs comme, par exemple, la durée du cycle Sercos, les équipements activés/simulés, les équipements configurés dans l'architecture et les configurations d'équipements locaux utilisant des IDN supplémentaires, les E/S locales des variateurs, etc. Lorsque la limite système est atteinte, un hexadécimal C1D C30F 0109 est déclenché.

Le nombre d'axes pris en charge dans un système proche des limites de l'équipement peut varier entre les démarrages de ± 1 . Par conséquent, il est recommandé de rester à deux axes de la limite système détectée.

Pour plus d'informations les performances, consultez Limitations système (*voir Embedded Safety for M262, Integration Guide*).

Contactez votre représentant Schneider Electric local pour obtenir des informations spécifiques par rapport à l'architecture souhaitée de la machine.

Nouvelles fonctionnalités

M218

- Prise en charge des modules TM3 :
Les modules TM3 d'E/S numériques (notamment TM3RDM16/32R) et d'E/S analogiques seront pris en charge via le module adaptateur (TM2DOCKN).
- Paramètre de polarisation par défaut de Modbus SL1 et SL2
Le paramètre de polarisation par défaut de la communication Modbus SL1/ SL2 est **activer** lorsque l'adressage de port sélectionné est **Maître**.

M241/M251

- Prise en charge de CoDeSys V3.5 SP12
- Identifiant/mot de passe par défaut changés lorsque les droits utilisateur ne sont pas activés.
- Gestion des droits utilisateur adaptés à CoDeSys V3.5 SP12.
- Prise en charge du coupleur de bus EtherNet/IP de TM3BCEIP TM3 pour les architectures à E/S distribuées.
- Comportement des sorties en mode STOP : la valeur par défaut s'applique après le téléchargement d'une application, le redémarrage du contrôleur, une réinitialisation à chaud ou à froid.
- Comportement des sorties lors des transitions de RUN à STOP et de RUN à EXCEPTION ; valeurs de sortie par défaut également définies.
- Prise en charge des modules de renouvellement TM3DI16/G et TM3DI16K (les fonctions de mémorisation et de filtrage ne peuvent être configurées qu'avec les modules de version logicielle 2 ou supérieure).
- Prise en charge de `FC_GetFreeDiskSpace`, `FC_GetLabel` et `FC_GetTotalDiskSpace`.
- Blocs fonction de mouvement étendus pour permettre la configuration de 4 définitions du paramètre `JerkRatio`.

M262

L'offre Modicon M262 Logic/Motion Controller est conçue pour des machines exigeantes sur le plan des performances.

- Les contrôleurs M262 sont prêts pour IIoT, (MQTT, AMQP, OPC UA, TLS,...) et combinent des applications de contrôle logique, de mouvement et de sécurité :
 - TM262L : pour le contrôle logique de plusieurs configurations d'entrée et de sortie
 - TM262M : pour le contrôle de mouvement de 16 axes synchronisés (maximum)
En combinaison avec un TM5CSLC•00FS pour les applications de contrôle liées à la sécurité jusqu'à SIL3.
- Le Modicon M262 Logic/Motion Controller incorpore 4 entrées numériques rapides et 4 sorties numériques rapides, connectées au contrôleur au moyen de borniers à vis sur la face avant des contrôleurs.
- Les Modicon M262 Logic/Motion Controllers (TM262M•••) incorporent une entrée de codeur (SSI ou incrémentale).

- Les Modicon M262 Logic/Motion Controllers peuvent être combinés avec les offres Modicon TM3, Modicon TM5 et Modicon TM7 en utilisant les coupleurs de bus Sercos III, EtherNet/IP et CANopen.
- Les Modicon M262 Logic/Motion Controllers sont équipés d'un processeur double cœur :
 - Cœur 1 : dédié exclusivement à la gestion des tâches de programme et offrant un maximum de ressources pour une exécution en temps réel du code d'application.
 - Cœur 2 : dédié à l'exécution des tâches de communication, sans aucun autre impact sur les performances d'exécution de l'application.
- Performances :
 - Mémoire RAM de 256 Mo
 - Mémoire Flash de 128 Mo
 - 3-5 ns/ instruction
- Un emplacement pour carte mémoire industrielle est disponible sur la face avant des contrôleurs :
 - Carte SD d'une capacité maximale de 2 Go ou
 - Carte SDHC d'une capacité maximale de 32 Go
- Un code QR, imprimé sur la face avant des contrôleurs et des modules Smart Communication, fournit un lien vers la page de maintenance Schneider Electric du produit.
- Un port de bus TMS permet la connexion des modules Smart Communication, dont l'assemblage s'effectue par un simple verrouillage sur le côté gauche des contrôleurs.
- Un port de bus TM3 permet la connexion des modules d'extension TM3, dont l'assemblage s'effectue par un simple verrouillage sur le côté droit des contrôleurs.

Contrôles PacDrive LMC

- Supervision du chien de garde lors de la mise à jour des E/S :
 - Le chien de garde était désactivé lors de la mise à jour des E/S dans le cadre de l'exécution cyclique. Désormais, le chien de garde reste actif lors des mises à jour des E/S.
 - En cas de dépassement d'une certaine limite pour les mises à jour d'E/S, un chien de garde est déclenché.
- PROFINET :
 - Les états de consommateur et de fournisseur (CS et PS) sont désormais disponibles dans l'application. L'état du fournisseur figure sous l'onglet **PNIO Mappage E/S**.

NOTE : vérifiez l'appel direct des adresses % dans votre application. La solution à privilégier pour accéder aux adresses % dans votre application consiste à mapper les variables à toutes les adresses %.

Accessoires TMS

Le contrôleur TM262 Logic/Motion Controller permet de connecter 3 modules de communication TMS.

Coupleur de bus EtherNet/IP TM3

Le coupleur de bus EtherNet/IP TM3 est une solution d'architecture distribuée, qui permet la création d'îlots distribués d'E/S TM3 industrielles gérées par un contrôleur maître M241, M251 ou M262 via des bus de terrain Ethernet.

Nouvelles fonctionnalités :

- Le coupleur de bus EtherNet/IP TM3 prend en charge les modules d'E/S TM3 et TM2.
 - Jusqu'à 14 modules d'E/S TM3
 - Jusqu'à 7 modules d'E/S TM2
 - Jusqu'à 7 modules d'E/S mixtes TM2 et TM3
- Le coupleur de bus EtherNet/IP TM3 intègre un serveur Web qui prend en charge :
 - La gestion des droits utilisateur
 - La configuration IP fixe, BOOTIP, DHCP
 - La mise à jour du micrologiciel du coupleur de bus
- Le coupleur de bus EtherNet/IP TM3 intègre un commutateur équipé de ports RJ45 isolés pour prendre en charge les topologies en guilande et en anneau (RSTP/SNMP).
- Le coupleur de bus EtherNet/IP TM3 propose des fonctionnalités de protection de cyber-sécurité prenant en charge Achilles niveau 1.

Limitations:

- La fonctionnalité de mémorisation n'est pas prise en charge pour TM3DI16, TM3DI16G et TM3DI16K
- Les E/S expertes TM3 ne sont pas prises en charge.
- Un seul utilisateur peut modifier les valeurs d'écriture ou de mise à jour de micrologiciel via le serveur web incorporé.
- Le nombre maximal de modules d'E/S TM3 sera validé par logiciel et pourra donner un nombre inférieur, selon le nombre de modules d'E/S analogiques utilisés.

E/S expertes TM3

le contrôleur TM262 Logic/Motion Controller prend en charge 4 types de module de comptage rapide :

- TM3XFHSC202
- TM3XFHSC202G
- TM3XHSC202
- TM3XHSC202G

Ces modules sont connectés sur le côté droit du contrôleur et permettent de gérer 2 canaux de comptage avec ou sans sortie réflexe.

TM3XFHSC202 et TM3XFHSC202G peuvent être configurés pour que des événements soient déclenchés dans le contrôleur afin de gérer les actions rapides.

Le micrologiciel du module d'E/S peut être mis à jour par le contrôleur.

Limitations :

Les modules de comptage rapide TM3XFHSC202 / TM3XFHSC202G et TM3XHSC202 / TM3XHSC202G ne sont pris en charge ni par les contrôleurs Logic Controller M241/M251 ni par le coupleur de bus EtherNet/IP TM3

E/S standard TM3

Nouvelle révision matérielle pour TM3DI16, TM3DI16G et TM3DI16K.

Ces nouveaux modules d'E/S TM3 sont pris en charge par les contrôleurs M241, M251, M262 et le coupleur de bus EtherNet/IP TM3. Ils prennent en charge de nouvelles fonctionnalités :

- Filtre d'entrée configurable
 - Le filtre de temps d'acquisition d'entrée peut être ajusté pour autoriser les signaux d'entrée rapides (de 0,3 à 12 ms).
- Fonction de mémorisation d'entrée
 - La fonction de mémorisation d'entrée permet de capturer les signaux d'entrée de courte durée et de mémoriser l'état jusqu'à la prochaine exécution de tâche du contrôleur.
 - Cette fonctionnalité n'est pas prise en charge par le coupleur de bus EtherNet/IP TM3.
- Mise à niveau du micrologiciel
 - Le micrologiciel du module d'E/S peut être mis à jour par le contrôleur.

Servo-variateurs LXM32S

La famille de produits Lexium 32 comprend des modèles de servo-variateurs qui couvrent différents domaines d'application. Conjointement avec les servo-moteurs Lexium BMH ou Lexium BSH ainsi qu'une gamme complète d'options et d'accessoires, les variateurs sont tout indiqués pour mettre en œuvre des solutions de variateurs compacts et performants pour une large palette de besoins d'alimentation.

Nouvelles fonctionnalités :

- Mise à jour du micrologiciel du module Sercos avec Device Assistant.
- L'objet Diagnostic S-0-0390 peut être mappé aux données en temps réel, affichant C1D/C2D avec le numéro d'erreur correspondant.
- Les paramètres IP de Sercos deviennent valides sans redémarrage.
- Le mot d'état P-0-3027.0.2 du DS402 peut être mappé aux données en temps réel.
- Prise en charge du mode ProfileTorque à valeur cible via un paramètre.
- Prise en charge du mode PTI/PTO Torque.
- Prise en charge de l'impulsion d'index avec SinCos1Vpp comme codeur physique.
- Décélération contrôlée lorsque le variateur est désactivé.
- Fonction de localisation d'équipement par la mise en service du logiciel de configuration SoMove.
- Les valeurs SIN/COS sont traçables.
- La classe d'erreur peut être définie pour l'erreur A344 lorsque le codeur physique est utilisé pour le contrôle de position.

Versions de micrologiciel requises pour le LXM32S

Le micrologiciel du LXM32S n'est pas automatiquement mis à jour à partir du M262. Par conséquent, les versions de micrologiciel requises sont les suivantes :

- Micrologiciel du variateur : V1.06.03 ou version ultérieure
- Micrologiciel du module Sercos : V1.08.04 ou version ultérieure

Si les micrologiciels ne respectent pas ces exigences, ils doivent être mis à jour. Pour procéder à la mise à jour des micrologiciels, contactez votre représentant Schneider Electric local.

Intégration système de Lexium 62 Standard Plus et Advanced Plus

- L'intégration système du variateur LXM62 Standard Plus et Advanced Plus dans l'objet de base Variateur Lexium LXM62.
- Nouvel onglet de configuration **Configuration des fonctionnalités** pour sélectionner **DeviceVariant** dans l'objet variateur.

DeviceVariant pour Lexium 62 :

Type DeviceVariant	Description
Standard	Seules sont disponibles les fonctions standard du Lexium 62. Aucune fonction utilisateur supplémentaire.
Standard Plus	Les fonctions utilisateur Standard Plus supplémentaires sont prises en charge.
Advanced Plus	Les fonctions utilisateur Advanced Plus supplémentaires sont prises en charge.
Défini par l'application	<ul style="list-style-type: none"> ● Sélection des fonctions utilisateur disponibles. ● Possibilité de créer un projet générique. ● Configuration du type de variante d'équipement via IEC avant la vérification de la préparation de phase Sercos.

Pendant la préparation de phase Sercos, PacDrive LMC Pro, PacDrive LMC Pro2 et PacDrive LMC Eco vérifient si la configuration correspond aux équipements physiques connectés.

Fonctions utilisateur

Le nouveau concept vous permet de sélectionner les nouvelles fonctionnalités propres au variateur avec EcoStructure Machine Expert à l'intérieur de l'objet **Variateur Lexium LXM62**. Après avoir sélectionné le type **DeviceVariant** sous l'onglet **Configuration des fonctionnalités**, les fonctions utilisateurs prises en charge sont visibles dans l'interface utilisateur et peuvent être activées en cochant la case correspondante ou via l'application IEC. Dès lors qu'une fonction utilisateur est activée, les paramètres correspondants s'affichent dans l'éditeur de paramètres et peuvent être utilisés dans l'application IEC.

Fonctionnalités prises en charge du LXM62 Standard Plus :

Fonctionnalité	Description
Fonctions de vérification de frein (nouvelles fonctions de bibliothèque d'interface système)	<ul style="list-style-type: none"> ● FC_BrakeCheckGetState(...) ● FC_BrakeCheckSet(...) <p>Vérifie si le frein couplé peut maintenir son couple spécifié.</p>
Contrôle de vitesse sans codeur	<ul style="list-style-type: none"> ● Prise en charge des servo-moteurs BMP sans codeur. ● Contrôle en boucle ouverte de basse vitesse. Le courant est prédéfini par le variateur et affiché par le paramètre d'objet <code>StartingRefCurrent</code>. Vous pouvez l'ajuster à l'aide du paramètre d'objet <code>UserStartingRefCurrent</code>. ● Contrôle de position en boucle fermée de vitesse élevée. La vitesse nécessaire pour le contrôle en boucle fermée est affichée par le paramètre d'objet <code>MinimalOperatingVelocity</code>.
Limitation de couple	<p>Deux nouveaux modes disponibles : limitation de couple dépendant de l'accélération et protection contre les surcharges mécaniques.</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Les deux configurations permettent de limiter le couple côté charge. ● L'activation et la désactivation de la fonctionnalité s'effectuent via le paramètre d'objet <code>TorqueLimitationMode</code>. ● Les niveaux de couple sont définis par l'utilisateur avec les deux paramètres d'objet <code>AccelerationTorqueLimit</code> et <code>DecelerationTorqueLimit</code>. ● En mode de protection contre les surcharges mécaniques, le moteur bascule dans un état sans couple en cas de dépassement du couple ajusté côté charge. Il peut être filtré pour ajuster la sensibilité. ● En mode de limitation de couple dépendant de l'accélération, le couple côté charge est limité.

Fonctionnalités prises en charge du LXM62 Advanced Plus :

- Toutes les fonctionnalités du LXM62 Standard Plus
- Sortie de codeur incrémental
Réflexion du signal du codeur moteur ou du codeur physique.
- Entrée du codeur physique
L'entrée du codeur physique est utilisée uniquement pour le contrôle de position dans la boucle de contrôle des variateurs.

Fonctionnalités prises en charge de la bibliothèque `UserMotorTypePlate` :

- `FB_InitMachineEncoder`
POU pour initialiser la plaque signalétique du codeur physique du LXM62 Advanced Plus.

Remplacement rapide d'équipement

- Prise en charge des nouveaux Lexium LXM62 Standard Plus et Advanced Plus avec remplacement rapide d'équipement.
- Une entrée est ajoutée dans le journaliseur de messages si la configuration et l'équipement physique ne correspondent pas.

Servo-variateurs intégrés Lexium ILM62

Servo-variateurs intégrés multiaxes de 0,31 à 1,91 kW pour des solutions d'automatisation basées sur PacDrive 3.

Anomalies résolues

Contrôles et E/S PacDrive LMC

ID	Description
OEM00069352	Pour les modules TM5 TM5SE1IC20005 et TM5SE1MISC20005, le type de données de compteur est corrigé (DWORD).
OEM00069411	Les fonctions qui renvoyaient une grande quantité de données (par exemple, avec un ARRAY[0..1023] OF STRING[255]) déclenchaient une message d'erreur du chien de garde.
OEM00070481	Après le téléchargement d'un projet, le scrutateur EtherNet/IP démarrait avec le message de diagnostic suivant : <code>Module not found</code> .
OEM00071401	Le contrôleur TM5CSLCx00FS (Safety Logic Controller) ne démarrait pas si le SLC était le premier équipement dans l'anneau Sercos.
OEM00071989	Une exception de type <code>Not enough memory on device</code> détectée dans un contrôleur Logic Motion Controller pendant un téléchargement déclenchait un message d'erreur du chien de garde.
OEM00074169	Un serveur OPC UA détectait une erreur <code>page fault</code> dans le contrôleur Logic Motion Controller lorsqu'un client OPC UA initialisait un élément OPC UA avec la valeur <code>OPC_Quality_BadWaitingForInitialData</code> .
OEM00076495	La fonction interne <code>TranslateBrowsePathsToNodeIds</code> du serveur OPC UA terminait avec une erreur et renvoyait un code de diagnostic <code>BadNoMatch</code> lors d'une demande de client.

Lexium52 / 62 / 62 ILM

ID	Description
OEM00055840	Lexium 62 Double Drive avec deux <code>InverterEnable</code> différents : un front montant sur l'entrée <code>InverterEnable</code> pour le variateur B générait un courant de crête dans le variateur A. Le message de diagnostic 8107 <code>Overcurrent</code> s'affichait et une saccade (« jerk ») était détectée dans le variateur A.
OEM00074423	Un nouveau micrologiciel Lexium 62 était correctement mis à jour avec un Device Assistant hérité. Néanmoins, le variateur ne fonctionnait pas après la mise à jour. Aucun message de diagnostic ne s'affichait.

M241/M251

ID	Description
OEM00060178	Différentes versions de la bibliothèque IoDrvModbusSerial étaient ajoutées au Gestionnaire de bibliothèques quand Modbus IO Scanner était utilisé avec différents contrôleurs.
OEM00063394	Après avoir interrompu la connexion CANbus d'un équipement J1939_ECU , l'équipement figurait toujours en vert dans l'arborescence Équipements et son état indiquait qu'il était toujours en cours d'exécution.
OEM00066740	L'onglet Configuration de tâche → Surveillance affichait plus de tâches qui n'en avait été configuré.
OEM00068203	L' Aide à la saisie ne fournissait pas d'instances du compteur HSCSimple.
OEM00068334	La configuration de sorties rapides (générateurs d'impulsions) pour un contrôleur M241 entraînait l'arrêt du logiciel de programmation.
OEM00069524	L'éditeur Table de réaffectation permettait d'affecter des variables en dehors de la zone de mémoire dynamique (lecture et écriture).
OEM00069581	Table de réaffectation : le téléchargement d'une application était possible même si la table de réaffectation fournissait des valeurs non valides.
OEM00071569	L'outil NetManage fournissait des informations incorrectes quand il était relié un contrôleur M241 par un module de communication Ethernet TM4ES4.
OEM00073294	L'utilisation d'une sortie à train d'impulsions (PTO) avec un contrôleur M241 configuré en mode de référencement <code>ShortReference_Reversal</code> ne fonctionnait pas correctement. Le mouvement ne se terminait pas comme prévu.
OEM00075330	L'authentification du service FDR (Fast Device Replacement, remplacement rapide d'équipement) aboutit à présent lorsque le mode IP est défini sur DHCP.
OEM00072090	En utilisant Modbus TCP IO Scanner , les entrées ne conservent plus les anciennes valeurs après le téléchargement d'une application.
OEM00076970	EtherNet/IP Scanner est désormais plus stable après un changement en ligne (pas d'expiration de délai).
OEM00077608	Le système de fichiers n'est plus endommagé après plusieurs requêtes HTTP exécutées manuellement avec des adresses URL longues.
OEM00077471	L'utilisation de <code>FB_ControlClone</code> (pour contrôler le clonage d'un contrôleur M241) est désormais possible lorsque les droits utilisateur sont activés.
OEM00072657	L'en-tête X-Frame-Options est désormais protégé contre le clickjacking (attaque de détournement de clic dans l'interface utilisateur).
PEP0502989R	Il est maintenant possible d'établir une communication avec des équipements CMMO/CMMP de contrôleur de moteur Festo.
PEP0310789R	Le délai d'expiration de connexion Modbus TCP est maintenant ajusté.
PEP0351007R	La connexion Ethernet n'est plus interrompue lors de la réception de demandes Modbus TCP mal écrites.

ID	Description
PEP0439107R	La communication entre Controller Assistant et un contrôleur M241 est maintenant possible lors d'une connexion à la deuxième interface réseau ETH2.
PEP0408448R	Les messages trompeurs du journal d'erreurs sont supprimés dans le fichier journal du contrôleur M241.
PEP0428747R	L'état du bloc fonction de référencement est désormais correct lorsque le mode de référencement 20 est utilisé.
PEP0444388R	Le chargement/stockage de la table de paramètres des données dans le serveur Web a été amélioré.

Anomalies de fonctionnement connues

Contrôles et E/S PacDrive LMC

ID	Description
OEM00054944	Il n'est pas possible d'établir une connexion EtherNet/IP lorsque l'équipement EtherNet/IP (ATV32/IL*) est connecté directement au contrôleur. Vous devez ajouter un commutateur entre le contrôleur et l'appareil EtherNet/IP.
OEM00070704	Si EcoStruxure Machine Expert et des versions précédentes de SoMachine Motion sont installés en parallèle sur le PC local, Contrôleur Assistant propose une version de microprogramme qui ne correspond pas.
OEM00072576	Un des deux Adaptateurs EtherNet/IP ne fonctionne pas lorsque le maître C2C est activé par défaut. Solution : désactivez l' Adaptateur EtherNet/IP par défaut et activez-le avec Reconfigure FB (bibliothèque CAA Device Diagnosis).
OEM00076369	Des modifications sont détectées pour des variables persistantes, bien que si celles-ci n'aient pas été modifiées. Cela se produit si une carte mémoire Compact Flash (CF) de 128 Mo est utilisée.
OEM00076650	Trop de participants au bus de terrain et trop de données peuvent occasionner l'apparition du message d'erreur suivant :EtherCAT Master: Download busconfiguration to NetX...

Lexium 32

ID	Description
MK-733	L'utilisation du LXM32S n'a pas pour effet de mapper plus de 6 IDNs supplémentaires aux données cycliques. NOTE : Lexium32S TouchProbe est comptabilisé comme 4 IDNs et le message de diagnostic S-0-0390 est comptabilisé comme 2 IDNs.

Lexium 52 / 62 / 62 ILM

ID	Description
OEM00063956	Moteur ILM : si le frein Kendrion est utilisé, la valeur de tension pour le frein de maintien correspond à la valeur minimale requise par le frein. Cette valeur minimale fait l'objet d'une surveillance. Les écarts pendant la mesure peuvent occasionner des dysfonctionnements au niveau du frein. NOTE : Voir le message important sur les risques, après le tableau.
OEM00065793	Si vous utilisez un variateur Lexium 62 (LXM62) dans un contrôle en boucle ouverte et définissez RefVelocity = 0, une valeur actuelle s'affiche dans le diagramme de suivi de surveillance, même si aucune valeur actuelle n'était attendue dans le contrôle en boucle ouverte.

ID	Description
OEM00069062	Le code de diagnostic 8123 est signalé pour un des axes à l'arrêt : une application contenant un axe maître avec une came et d'autres axes à l'arrêt signalent le code de diagnostic 8123 lors de l'exécution de tests dans des conditions spécifiques.
OEM00069830	Une préparation Sercos avec une topologie à deux lignes n'est pas possible pour les variateurs Lexium 62.
OEM00070988	Le variateur Lexium 52 ne démarre pas après la mise à jour du microprogramme (version 1.54.10 -> 1.54.23)
OEM00072092	Votre application contient un variateur Lexium 62/ILM 62 avec des modules liés à la sécurité (LXM62/ILM62 Safety Module). Si vous redémarrez le réseau Sercos, le message de diagnostic 8169 Sercos Slave comm. disturbance detected s'affiche dans le journaliseur de messages.
OEM00073627	L'utilisation d'un moteur MH3 avec un codeur Sinus/Cosinus connecté à un variateur Lexium 52/62 déclenche le message de diagnostic 8908 Unintended motor operation detected.
OEM00074275	Lexium 62 Plus : après une modification en ligne de paramètres suivie d'une phase descendante et d'une phase ascendante dans une topologie différente, une modification de paramètres de type ES n'est plus possible.
OEM00075885	Lexium 62 Plus : le clignotement d'un voyant LED d'état lors d'une identification d'équipement sur des variateurs simples et des variateurs avancés est plus lent (2 Hz) que sur les variateurs doubles.
OEM00077378 (OEM00073129)	Lexium 62 Plus : plusieurs modifications à la suite au niveau d'une topologie Sercos peuvent donner lieu à l'affichage d'un message d'erreur Sercos.
-	Lexium 62 Plus : le message de diagnostic 8503 Service service channel error detected est déclenché en phase ascendante si un des paramètres suivants est configuré en tant que paramètre en temps réel : UserDefinedStopJerk, UserDefinedStopDeceleration, TrackingDeviationLimit.
-	Lexium 62 Plus : la mise à jour du micrologiciel à l'aide de Device Assistant dans des machines virtuelles peut ne pas aboutir pour certains variateurs. Plusieurs opérations de mise à jour peuvent être nécessaires.
-	Lexium 62 Plus : l'écriture d'une plaque signalétique de moteur sans capteur dans un variateur avancé (variante G) déclenche un message d'erreur qui indique que la plaque signalétique n'a pas été écrite. Néanmoins, la plaque signalétique est disponible après un redémarrage du variateur.
-	Lexium 62 Plus : les données de codeur physique ne sont pas actualisées après un changement de codeur et une réinitialisation. Un redémarrage est nécessaire.

AVERTISSEMENT

FONCTIONNEMENT INATTENDU DE L'EQUIPEMENT

- Assurez-vous qu'un déplacement non freiné ne risque pas d'occasionner des blessures ou des dommages matériels.
- Vérifier la fonction du frein de maintien à intervalles réguliers.
- Ne pas utiliser le frein de maintien comme frein de service.
- Ne pas utiliser le frein de maintien à des fins de sécurité.

Le non-respect de ces instructions peut provoquer la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.

M241/M251

ID	Description
OEM00074965	M251 : la lecture de la structure <code>PLC_R</code> via la Configuration de symbole déclenche un message d'erreur du chien de garde système.
OEM00077573	L'ouverture d'une archive de projet SoMachine V4.3 déclenche un message d'erreur sur le TM4PDPS1 (PROFIBUS).
OEM00075411	M251MESC : pour les contrôleurs Logic Controller Modicon M251MESC, l'opération de clonage sur une carte mémoire SD vide (et d'autres scripts comme ceux de chargement ou de téléchargement) ne fonctionne pas.
OEM00074655	M241/M251 : la commande En ligne → Téléchargement multiple ne s'exécute pas correctement pour les contrôleurs Logic Controller Modicon M241 / M251 : quand une application associée à deux contrôleurs a été modifiée et que la commande Téléchargement multiple est exécutée, l'application n'est pas téléchargée sur un des contrôleurs. Solution : exécutez la commande Compiler → Tout nettoyer avant d'exécuter la commande En ligne → Téléchargement multiple .
OEM00074733	Les valeurs par défaut des sorties de cartouche ne sont pas appliquées de la même façon qu'à l'occasion de transitions RUN->STOP et RUN->RESET WARM.
OEM00076481	Une trame incorrecte dans une communication WebVisualization peut occasionner un redémarrage de M241/M251.
OEM00077573	Un message d'erreur s'affiche pour la bibliothèque TM4PDPS1 (Profibus) après l'ouverture d'une archive de projet générée avec SoMachine V4.3. Solution : définissez la version correcte (version héritée) manuellement dans le Gestionnaire de bibliothèques .
OEM00072286	Les valeurs par défaut restent activées lors d'une transition RUN->STOP même si elles sont supprimées de l'application.

ID	Description
OEM00077925	<p>Pendant la migration d'une application de SoMachine V4.3 (avec les droits utilisateur activés) vers EcoStruxure Machine Expert, les droits utilisateur ne sont pas convertis automatiquement avant d'être téléchargés sur le contrôleur. Vous ne pouvez pas vous connecter au contrôleur.</p> <p>Solution : utilisez un script stocké sur la carte SD en exécutant la commande <code>delete /usr/*</code> ou en effectuant une mise à jour du microprogramme à partir de la carte SD.</p>

M262

ID	Description
OEM00077150	Bibliothèque TcpUdpCommunication : au premier démarrage consécutif à une mise à jour du microprogramme, le magasin de certificats n'est pas prêt. Une application qui intègre la communication TLS a besoin d'un deuxième démarrage.
OEM00077207	<p>M262 : si un M262 est utilisé simultanément comme EtherNet/IP Scanner et EtherNet/IP Adapter, il se peut que certains équipements soient temporairement déconnectés.</p> <p>Solution : n'utilisez pas simultanément un M262 comme scrutateur et adaptateur. Utilisez Modbus ou OPC-UA comme adaptateur.</p>
OEM00076809	Les contrôleurs Motion Controller M262 ne prennent pas en charge l'EtherNet/IP Scanner s'il est utilisé sur le même port que les équipements Sercos.
OEM00076721	<p>M262 : si un contrôleur Logic/Motion Controller Modicon M262 est connecté via une interface USB, un redémarrage est nécessaire pour permettre une connexion au contrôleur après une scrutation réseau.</p> <p>Solution : après avoir mis en service le M262 via une interface USB, débranchez l'interface USB et redémarrez le M262.</p>
OEM00076657	M262 : lorsqu'une scrutation réseau est exécutée, la connexion EtherNet/IP au contrôleur Logic/Motion Controller Modicon M262 s'interrompt de manière intermittente sans qu'aucun message ne signale la perte de connexion.
OEM00071051	Les tâches exécutées librement doivent avoir une durée de cycle de 3 ms au minimum.
OEM00072876	La liste de variables de réseau/liste de variables globales (NVL/GVL) ne fonctionne que si un câble Ethernet est branché sur le port Ethernet 1.
OEM00073473	TM5NS31 nécessite la version de micrologiciel 2.74 ou supérieure.
OEM00073787	L'association entre WebVisualization et des objets de suivi a pour effet d'accroître considérablement la charge du processeur.
OEM00074101	Le maître Sercos ne propose pas de paramètres de configuration réseau pour les esclaves Sercos (adresse IP, masque de sous-réseau, passerelle).
OEM00074106	Le temps de scrutation du TM5NS31 sur le bus TM5 n'est pris en compte qu'après le redémarrage suivant du TM5NS31.
OEM00074841	La connexion SSL est particulièrement lente si le client a choisi une suite de cryptage qui a recours à un échange de clé DHE/ECDHE.
OEM00075485	L'ajout d'un TM5NS31 et de modules d'E/S à un réseau Sercos a un impact sur la tâche du cycle M262.

ID	Description
OEM00075670	WebVisualization : les variables SelfAwareness ne peuvent pas être utilisées directement à l'intérieur d'un élément WebVisualization.
OEM00076315	Les structures de diagnostic de la bibliothèque PLCSystem/PLCSystemBase (par exemple, <code>PLC_R</code>) ne sont pas directement accessibles depuis des équipements de surveillance externes via la Configuration de symbole . Elles doivent d'abord être copiées dans des variables locales.
OEM00076939	Tous les nœuds d'une topologie en anneau doivent prendre en charge RSTP (Rapid Spanning Tree Protocol).
OEM00076940	EtherNet/IP Scanner : un pare-feu « avec état » garde en mémoire le flux de connexions. Si un pare-feu de ce type est défini, il se peut que le trafic EtherNet/IP des esclaves qui envoient leurs assemblages en multidiffusion soit bloqué. Ce mode de pare-feu ne doit donc pas être utilisé dans ce cas.
OEM00077157	Les équipements OTB peuvent ne pas respecter l'intervalle demandé entre paquets (RPI) du scrutateur lorsque des modules analogiques TM3 sont configurés.
OEM00077199	Après le transfert d'une application à partir d'une carte SD, il est possible qu'un module TM3XHSC redémarre avec un message d'erreur. Un redémarrage peut rétablir le bon fonctionnement.
OEM00077237	Droits utilisateur : il vous est demandé à deux reprises d'entrer les informations d'identification de l'administrateur par défaut au moment de l'activation.
OEM00077280	L'utilisation de <code>PLCO.MC_TouchProbe</code> avec un argument non valide pour <code>ifTrigger</code> n'est pas gérée comme prévu.
OEM00077663	Si, à l'issue d'une mise à jour de microprogramme à partir d'une carte CD, le voyant LED de la carte SD est jaune fixe, renouvelez l'opération de mise à jour de microprogramme.
OEM00077713	Lorsque vous modifiez les droits utilisateur, vérifiez qu'aucun équipement externe ne tente d'accéder à des variables M262 avec les anciennes informations d'identification.
OEM00077807	La valeur définie de durée de cycle du bus TM3 ne doit pas dépasser 200 ms lorsque des modules TM3XHSC sont configurés.
OEM00077830	Les valeurs de <code>NbOfIncs</code> et de <code>NbOfUnits</code> doivent être < 2 147 483 647 (2). Sinon, la capture n'est pas valide.
OEM00077839	Le temps de démarrage d'un contrôleur est proportionnel au nombre de fichiers.
OEM00077915	Le voyant LED PWR (alimentation) devient rouge lorsque la température interne est > 80 ° (et non > 100 °)
OEM00076745	<p>Si EcoStruxure Machine Expert s'exécute dans une machine virtuelle (VMware), M262-USB peut entrer en conflit avec VMware :</p> <ul style="list-style-type: none"> ● La communication USB est inopérante. ● Le contrôleur n'est pas découvert dans : <i>Mon contrôleur/Paramètres de communication.</i> <p>Installez EcoStruxure Machine Expert directement sur le PC ou utilisez Ethernet pour connecter le PC au contrôleur.</p>

ID	Description
OEM00077894	Si SoMachine V4.3 ou une version antérieure a été installé sur l'ordinateur, l'adresse IP utilisée par le PC n'est pas correcte. De ce fait, la communication USB est inopérante. Vous devez sélectionner la connexion SE RNDIS PSX M262 d'interface réseau sous <i>Panneau de configuration</i> \Réseau et Internet\Centre Réseau et partage et définir l'adresse IP manuellement sur 192.168.200.2.
OEM00077911	Un M262 n'est pas découvert par USB et ne peut pas être connecté à EcoStruxure Machine Expert. Vous devez redémarrer l'USB par la passerelle. Sélectionnez l'application de barre d'état de la passerelle et redémarrez cette dernière.
OEM00077940	Quand OPC UA est configuré dans l'application, celle-ci doit être téléchargée à l'aide de la commande de menu En ligne → Connexion (et non de la commande de menu En ligne → Télécharger).

Contrôleurs HMISCU

ID	Description
OEM00046432	Panneaux du contrôleur HMISCU : la communication entre l'IHM et le contrôleur est interrompue de façon intermittente sans qu'aucun message d'erreur ne s'affiche. Vous devez redémarrer HMISCU pour établir à nouveau la communication.
OEM00077527	La commande EcoStruxure Machine Expert Logic Builder Refactorisation → Renommer n'est pas disponible pour les contrôleurs HMISCU. Vous devez renommer les contrôleurs HMISCU manuellement sans la fonctionnalité de refactorisation.

Chapitre 3

Informations sur les bibliothèques

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre contient les sujets suivants :

Sujet	Page
Informations sur les bibliothèques	36
Nouvelles fonctionnalités	38
Anomalies résolues	45
Anomalies de fonctionnement connues	46

Informations sur les bibliothèques

Identification des versions

Description	Version
ApplicationLogger	1.1.2.0
AsyncManager	1.0.5.0
AutoTune	1.3.14.0
Booster Pumping	5.0.0.5
CommonMotionTypes	1.0.1.0
CrankModule	1.3.4.0
EMailHandling	2.0.4.0
EtherNetIP Explicit Messaging	1.1.7.0
EtherNetIP Remote Adapter	1.0.10.0
FileFormatUtility	1.2.6.0
FtpRemoteFileHandling	1.2.3.0
GMC Independent Altivar	1.2.4.0
GMC Independent Lexium	1.1.7.0
GMC Independent PLCopen	1.2.3.0
HttpHandling	1.0.11.0
M262 Encoder	1.0.0.2
M262 PLCSystem	1.0.0.19
M262Diagnostics	1.0.1.0
MotionInterface	1.0.69.5509
MqttHandling	2.0.6.0
PackML	1.2.3.0
PD_AxisModule	1.6.2.0
PD_EDesignAxisModule	2.3.2.0
PD_EdesignCore	2.2.6.0
PD_EdesignCrankModule	1.5.2.0
PD_ETest	1.3.6.0
PD_GlobalDiagnostics	1.3.1.0
PD_MultiBelt	1.4.2.0
PD_MultibeltModule	1.4.1.0
PD_PacDriveLib	1.8.7.0
PD_SmartInfeed	1.4.3.0

Description	Version
PD_SmartInfeedModule	1.3.1.0
PD_SoMotionGenerator	1.5.1.0
PD_Template	1.6.1.0
PLCopen MC part 1	1.0.69.5509
PreventaSupport	1.1.1.0
Robotic	2.12.1.0
RoboticModule	2.8.0.0
SchneiderElectricRobotics	2.8.0.0
SchneiderElectricRobotics Parameters	2.9.0.0
SchneiderElectricRobotics Toolbox	1.2.0.0
SercosCommunication	1.0.1.0
SercosDriveUtility	1.1.1.0
SercosMaster	1.0.69.5509
SlcRemoteController	1.3.6.0
SnmpManager	1.2.1.0
SqlRemoteAccess	1.1.2.0
TcpUdpCommunication	2.0.11.0
TeSys island	1.1.0.0
TimeSync	1.1.2.0
Toolbox	3.2.1.0
TwidoEmulationsupport	1.2.2.0
Unwinder	1.2.2.0
UnwinderModule	1.1.0.0
UserMotorTypePlate	1.3.9.0
UserTorqueFeedForward	1.1.2.0

Identification des versions des bibliothèques de sécurité

Description	Version
EnableSwitch_SE_SF	V0.99 du 28/10/2015
PLCopen_SF	V1.00 du 14/9/2007
Preventa_SafeMotion	V0100.0100 du 8/2/2016

Nouvelles fonctionnalités

ApplicationLogger

Les dépendances liées au contrôleur sont supprimées. Désormais, la bibliothèque fonctionne également sur les contrôleurs M2**.

AsyncManager

Permet d'appeler les travaux urgents de façon asynchrone pour éviter le dépassement du temps de cycle sans avoir à créer des tâches supplémentaires séparément.

CommonMotionTypes

Cette bibliothèque prend en charge les types de données de mouvement courants, indépendamment de la plateforme de contrôleur.

EmailHandling

- Le bloc fonction `FB_SendEMail` fournit des paramètres pour les destinataires de type CC et BCC.
- Comportement de modification en ligne amélioré :
 - Tous les blocs fonction de la bibliothèque peuvent détecter une modification en ligne de l'application.
Si une modification en ligne est détectée pendant que le bloc fonction est en cours d'exécution, tous les paramètres d'entrée de type REFERENCE TO et POINTER TO sont mis à jour.
 - La nouvelle variable globale `SE_Email.GCL.G_xOnlineChangeAllowed` indique si une modification en ligne peut être effectuée dans les blocs fonction exécutés de la bibliothèque EmailHandling.

FileFormatUtility

- Ajout du bloc fonction `FB_CreateJsonFormattedString` qui vise à faciliter la création de STRING texte au format JSON (JavaScript Object Notation).
- Ajout du bloc fonction `FB_WriteFile` qui vise à écrire ou à ajouter du contenu dans un fichier nouveau ou existant dans le système de fichiers du contrôleur.
- Comportement de changement en ligne amélioré :
 - Tous les blocs fonction de la bibliothèque peuvent détecter une modification en ligne de l'application.
Si une modification en ligne est détectée pendant que le bloc fonction est en cours d'exécution, tous les paramètres d'entrée de type REFERENCE TO et POINTER TO sont mis à jour.
 - La nouvelle variable globale `FFU.GCL.G_xOnlineChangeAllowed` indique si une modification en ligne peut être effectuée dans les blocs fonction exécutés de la bibliothèque FileFormatUtility.

GMC Independent Altivar

- La prise en charge d'ATV32 et ATV71 est retirée.
- Amélioration des blocs fonction `SetDriveRamp_ATV` et `SetFrequencyRange_ATV` : les erreurs résultant des demandes d'écriture à l'intérieur du bloc fonction annulent les commandes d'écriture suivantes et ne bloquent plus la communication.

GMC Independent Lexium

- Intégration des variateurs LXM32 et ILX CANopen.
- Amélioration des blocs fonction `SetDriveRamp_LXM` et `SetDriveRamp_ILX` : les erreurs résultant des demandes d'écriture à l'intérieur du bloc fonction annulent les commandes d'écriture suivantes et ne bloquent plus la communication.
- Intégration du Lexium SD328A (CANopen).

GMC Independent PLCopen

ET_DeviceType pour utiliser cet Enum avec AxisRefBase pour identifier le type d'axe ajouté.

HttpHandling

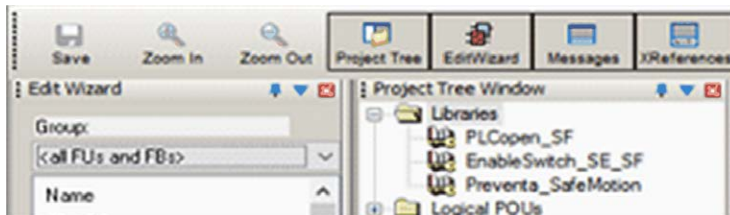
Nouvelle bibliothèque fournissant au client HTTP les commandes GET et POST.

Bibliothèque EnableSwitch_SE_SF

Le bloc fonction `SF_EnableSwitch` lié à la sécurité évalue les signaux d'un commutateur d'activation en trois étapes déclenché manuellement (conformément à EN 60204) pour identifier sa direction et son étape de commutation.

Bibliothèque PLCopen_SF

Les fonctions ou blocs fonction liés à la sécurité décrits dans cette bibliothèque visent uniquement à créer du code lié à la sécurité pour des contrôleurs Safety Logic Controller appropriés à l'aide du logiciel EcoStruxure Machine Expert - Safety. Vous pouvez uniquement combiner vos tâches relevant de la sécurité dans le système de contrôle lié à la sécurité si les tâches sont intégrées dans le processus d'exécution de façon correcte et sûre d'un point de vue fonctionnel, telle que les normes applicables le définissent.



Bibliothèque Preventa_SafeMotion

Le bloc fonction `SF_SafeMotionControl` lié à la sécurité joue le rôle d'interface entre le contrôleur Safety Logic Controller et le module de sécurité (en option), qui est le composant lié à la sécurité du variateur standard ILM62 ou LXM62.

M262Diagnostics

Bibliothèque ajoutée pour recueillir des informations système sur l'application du contrôleur M262 et les équipements qui y sont configurés.

M262 Encoder

Bibliothèque ajoutée pour assurer la prise en charge du service d'entrée de codeur standard pour le contrôleur M262.

M262 PLCSystem

Bibliothèque ajoutée pour doter le contrôleur M262 de services de lecture et d'écriture.

MachineAssistantServices

Bibliothèque ajoutée pour permettre la découverte des équipements Ethernet connectés au contrôleur et l'exécution de commandes sur les équipements détectés.

MotionInterface

Bibliothèque ajoutée pour affecter l'accès de bas niveau du contrôle de mouvement pour les contrôleurs M262M•5.

MqttHandling

- Bibliothèque ajoutée pour permettre au client MQTT d'échanger des données avec les autres équipements du réseau via un serveur de messages MQTT.
- Comprend une fonctionnalité permettant d'établir une connexion cryptée à un serveur TCP.

PackML

- Bibliothèque mise à jour pour prendre en charge les normes ANSI/ISA TR88.00.02-2015.
 - Deux nouveaux POU, `FC_SetWarning` et `FC_GetDateTimeAsArray`, sont fournis à cet effet.
 - Cinq nouvelles visualisations de cadres, `FR_StateDisabled`, `FR_AlarmSingleLine`, `FR_AlarmHistorySingleLine`, `FR_DateTimeDisplay` et `FR_Warning`, sont fournies à cette fin.
- La variable `GPL.Gc_uiNumberOfMaterials` a été retirée.
- La couleur d'arrière-plan du mode hors ligne dans les visualisations fournies correspond désormais à la couleur qui devient effective en mode en ligne.

- **FB_ModeManager** :
 - Si une erreur est détectée en cours d'exécution (`q_xError = TRUE`), la sortie `q_xError` est réinitialisée.
 - Les valeurs des entrées `i_diUnitMode` et `i_diStateCurrent` sont vérifiées uniquement sur un front montant de `i_xUnitModeChangeRequest`.
 - Un front montant des entrées `i_xUnitModeChangeRequest` et `i_xModeChangeDone` n'est détecté que si la sortie `q_xReady` a la valeur `TRUE`.
 - Sur un front descendant de l'entrée `i_xUnitModeChangeRequest`, une erreur détectée au cours de la dernière exécutée est réinitialisée. Il n'est plus nécessaire de redémarrer le bloc fonction.

PD_PacDriveLib

Les fonctions et blocs fonction Homing de PackDrive sont préparés pour être utilisés avec le MachineEncoder. Si le MachineEncoder est actif, la valeur EncoderPosition du MachineEncoder est utilisée pour le homing (prise d'origine).

PLCopen MC part 1

Bibliothèque ajoutée pour fournir un contrôle de mouvement conforme à PLCopen Motion Control Part 1 v2.0 (anciennement parts 1 et 2) pour le contrôleur M262M•5.

PreventaSupport

Bibliothèque ajoutée pour prendre en charge les tâches de diagnostic et de maintenance pour les modules liés à la sécurité Preventa.

Robotic

Bibliothèque ajoutée pour fournir une collection de POU en vue de contrôler la cinématique des robots.

La cinématique qui peut être contrôlée est la suivante :

- Robot delta triaxial – `IF_RobotConfiguration.Delta3Ax`
- Robot cartésien triaxial – `IF_RobotConfiguration.Cartesian3Ax`
- Robot cartésien biaxial – `IF_RobotConfiguration.Cartesian2Ax`
- Robot delta biaxial – `IF_RobotConfiguration.Delta2Ax`
- Robot articulé biaxial – `IF_RobotConfiguration.Articulated2Ax`
- Robot SCARA quadriaxial – `IF_RobotConfiguration.Scara4Ax`
- Robot défini par l'utilisateur triaxial (maximum) – `IF_RobotConfiguration.User3Ax`

Interpolation du mouvement en vue d'opérer un déplacement vers un point dans un espace tridimensionnel :

- Interpolation linéaire – `IF_RobotMotion.MoveL`
- Interpolation circulaire – `IF_RobotMotion.MoveC`

- Interpolation spline – `IF_RobotMotion.MoveS`
- Interpolation jointe – `IF_RobotMotion.MoveJ`

RoboticModule

Bibliothèque ajoutée contenant le module d'équipement pour les fonctions auxiliaires et le modèle PacDrive 3 par défaut. Elle comprend les fonctionnalités de la bibliothèque Robotic.

- Les interfaces du module d'équipement fourni permettent une intégration dans le modèle PacDrive 3 par défaut.
- RoboticModule fournit les modes de fonctionnement Auto, Homing, Manual et BrakeRelease.

SchneiderElectricRobotics

Bibliothèque ajoutée contenant des blocs fonction permettant de paramétrer un robot Schneider Electric.

SchneiderElectricRobotics Parameters

Bibliothèque ajoutée contenant les paramètres pour un robot Schneider Electric.

SchneiderElectricRobotics Toolbox

Bibliothèque ajoutée pour fournir des structures, des fonctions et des blocs fonction aux fins suivantes :

- Lire le protocole d'une caméra.
- Envoyer des données, par exemple, pour simuler le protocole d'une caméra.
- Générer des poses cartésiennes aléatoires.
- Paramétrer et générer une liste de cibles.

SercosDriveUtility

Bibliothèque ajoutée pour lire et écrire les configurations de variateurs en utilisant le réseau de bus de terrain Sercos III.

SercosMaster

Bibliothèque ajoutée pour fournir un accès de bas niveau au maître Sercos pour les contrôleurs M262M•5.

SlcRemoteController

- Ajout de la commande `ET_UserCommandSetSafeKeyPassword` pour le bloc fonction `FB_RemoteController` afin de permettre la définition ou la modification du mot de passe sur la clé `SafeKey`.
Exécutez cette commande pour définir un mot de passe avant de télécharger l'application à l'aide du bloc fonction `FB_DownloadApplication`.
- La bibliothèque est compatible avec M262 en remplaçant la dépendance `PacDriveLib` par le générique `AsyncManager`.

TcpUdpCommunication

- Correction d'une anomalie de gestion de la mémoire tampon lors de la réception de messages avec un niveau de remplissage supérieur à 65 535 octets.
- Comportement corrigé : en cas d'interruption de la connexion pendant l'envoi ou la réception de données, la propriété `State` indique `ShutDown` et la propriété `Result` indique `ClosedByPeer`.
- La propriété `IsReadable` est réinitialisée si la connexion est interrompue.
- Le bloc fonction `FB_TcpClient` fournit la propriété `SocketOpt_CustomPort` qui sert à spécifier le port utilisé par le client pour la connexion suivante.
- Le bloc fonction `FB_TcpServer` fournit la propriété `SocketOpt_LingerEnabled`. Cette propriété sert à activer ou désactiver l'option de socket `Linger` influençant le comportement à la fermeture d'une connexion.
- Le traitement des méthodes n'est plus influencé par la surveillance en ligne de certaines propriétés au même moment.
- La bibliothèque offre une fonctionnalité permettant d'établir des connexions TCP cryptées par TLS.

TeSys Island

- Bibliothèque ajoutée pour fournir des blocs fonction permettant de développer des applications pour l'îlot TeSys.
- Voici comment les blocs fonction gèrent l'objet fonctionnel numérique connu sous le nom de Avatar :
 - Contrôle des Avatars.
 - Lecture des informations de diagnostic provenant des Avatars.
 - Lecture des données d'énergie provenant des Avatars.
 - Lecture des données d'équipement de chaque module constituant l'îlot TeSys.

UserMotorTypePlate

Le bloc fonction `FB_InitMachineEncoder` est inclus pour initialiser le codeur physique avec une plaque signalétique (l'objet de codeur physique est disponible sur le Lexium 62 Advanced Plus).

Exemples

Nouveaux exemples de projets :

- Exemple de gestion de fichiers XML
- Exemple de gestion de fichiers CSV
- Exemple de gestion d'e-mail
- Exemple MQTT utilisant le format JSON
- Exemple de communication Machine Advisor

Exemples de projets mis à jour :

- Exemple PackML mis à jour en fonction de la mise à jour de la bibliothèque
- Exemple de fuseau horaire de l'horodateur (RTC) avec le client SNTP
- Exemple de contrôleur distant SLC

Nouveau modèle de fonction :

- Client HTTP

Anomalies résolues

Bibliothèques

ID	Description
OEM00052518	MTP.FB_MotorDataRead : message de diagnostic amélioré si aucune plaque signalétique n'est stockée dans le variateur.
OEM00071708	Bibliothèque PacDriveLib : après la désactivation des blocs fonction FB_HomeForce et FB_HomeTorque, toutes les sorties sont réinitialisées.
OEM00071904	Bibliothèque MultiBelt : le paramètre xLeaveStation de ST_Station est maintenant compatible avec les stations indexées.
OEM00075161	Bibliothèque SmartInfeed : après SI.FB_Infeed.i_xStart := FALSE, la machine à état se termine désormais correctement. Pour parvenir à cela, un nouveau paramètre GPL a été ajouté : Gc_lrMasterMotionActiveVelLimit Paramètre de limite de vitesse interne destiné à vérifier si, dans FB_Infeed, le maître de InfeedBelt est en mouvement.
OEM00060445	Bibliothèque TcpUdpCommunication : vous pouvez accéder aux propriétés du bloc fonction FB_TcpServer à partir de différentes tâches. Le message InputOutOfRange ne s'affiche plus.
OEM00069263	Bibliothèque EMailHandling : en attribuant à GVL.Gc_udiMaxNumberOfAttachmentPaths une valeur supérieure à un, le bloc fonction peut recevoir plusieurs e-mails.
OEM00064768	Bibliothèque GMC Independent Altivar et bibliothèque GMC Independent Lexium : vous pouvez désormais utiliser ET_DeviceType avec AxisRefBase pour identifier un type d'axe ajouté.
OEM00043940	Bibliothèque IoDrvModbusSerial : il est désormais possible d'écrire un registre unique et d'initialiser un esclave.
IECLIB-1708	Bibliothèque GMC Independent Altivar : les déplacements actifs des variateurs Altivar sont maintenant arrêtés si l'application est définie pour s'arrêter.

Anomalies de fonctionnement connus

Bibliothèques

ID	Description
OEM00056474	Bibliothèque AxisModule : la commande <code>ET_Cmd.StartTrigWaitInPos</code> est envoyée à <code>FB_AxisModule</code> pour effectuer un positionnement pendant que la commande est active, l'entrée <code>iq_diCmd</code> est remplacée par la valeur 0. Dans ce cas, <code>FB_AxisModule</code> déclenche le message de diagnostic <code>UnexpectedProgramBehavior</code> (<code>DiagExt = UnknownCase</code>). Solution : réactivez le bloc fonction pour quitter le message de diagnostic.
OEM00072319	Bibliothèque SmartInfeed : l'utilisation combinée de <code>ET_TargetGeneratorMode.External</code> et de <code>FB_VelocityRatioAlgorithm</code> et la définition d'une position cible non valide ont pour effet de déclencher une exception <code>page fault</code> .
OEM00073262	Bibliothèque MultiBelt : si la station de départ est définie comme station <code>PassBy</code> , le deuxième train reste à l'état d'arrivée prochaine (<code>ET_TrainState.Arriving</code>).
OEM00073263	Bibliothèque MultiBelt/MultiBeltModule : dans certaines conditions, après l'arrêt et le démarrage à chaud d'un module <code>MultiBelt</code> , le message <code>ET_DiagExt TrainMovesBackward</code> s'affiche.
OEM00074810	Bibliothèque Unwinder, déplacement de précontrôle par un maître externe (le rayon de bobinage change) : la valeur de <code>Setpos</code> pour ce déplacement est incorrecte si <code>DRV_WinderRight.Direction = left</code> .
OEM00075899	Bibliothèque MultiBelt/MultiBeltModule : le bit <code>q_xHomeOk</code> de tous les trains est défini sur <code>TRUE</code> en mode de référencement <code>HomeOnTp</code> , même si la procédure de référencement a été arrêtée du fait de l'absence de signaux <code>TouchProbe</code> .
OEM00076350	Bibliothèque Unwinder/UnwinderModule : une charge de base est nécessaire quand le dérouleur est vide. La valeur de charge de base est remplacée par la valeur calculée, mais celle-ci doit être ajoutée à la valeur de charge de base.
OEM00076417	Bibliothèque MultiBelt/MultiBeltModule : dans certaines conditions, un train commence à reculer après un démarrage à froid, mais est arrêté immédiatement. Un message d'erreur est affiché.
OEM00074744	Bibliothèque SystemInterface : l'appel de <code>FC_TPEdge</code> déclenche le message de diagnostic <code>8902 Software error (page fault)</code> dans la tâche de traitement en temps réel (RTP, Real Time Process), et le contrôleur affiche un message du chien de garde matériel.
OEM00077150	Bibliothèque <code>TcpUdpCommunication</code> : au premier démarrage consécutif à une mise à jour de micrologiciel, le magasin de certificats n'est pas prêt. Une application qui intègre la communication TLS a besoin d'un deuxième démarrage.

ID	Description
OEM00077914	Bibliothèque TcpUdpCommunication : si plusieurs serveurs TCP (Transport Layer Security) sécurisés sont actifs au même moment, un chien de garde système peut intervenir en raison d'une charge système supérieure. Par conséquent, une seule instance d'un serveur TCP (TLS) sécurisé doit être active.
MK-778	L'espace de noms a changé, passant de S3M à SLCD (contrairement à la description de l'éditeur). Les blocs fonction concernés sont les suivants : FB_ReadSlcBootState, FB_ReadOpenSafetyState, FB_ReadSafeOsState.

Chapitre 4

Informations sur les logiciels

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre contient les sujets suivants :

Sujet	Page
Informations sur les logiciels	50
Nouvelles fonctionnalités pour Machine Expert Installer (programme d'installation) et aide en ligne	51
Nouvelles fonctionnalités d'EcoStruxure Machine Expert	53
Nouvelles fonctionnalités pour EcoStruxure Machine Expert - Safety	56
Compatibilité d'EcoStruxure Machine Expert	57
Compatibilité d'EcoStruxure Machine Expert - Safety	65
Anomalies résolues	67
Anomalies de fonctionnement connues	80

Informations sur les logiciels

Identification des versions

Description	Version
Machine Expert Installer (programme d'installation)	11.19.16801
Diagnostics	18.0.10.0
Controller Assistant	18.0.10.0
Device Assistant	18.0.10.0
DiffViewer	18.0.10.0
Gateway	18.0.10.0
Launcher	18.0.10.0
OPCServer	3.5.12.70
SoftSPS	3.5.12.80
SVN	4.2.4.0
Logic Builder ⁽¹⁾	1.1
Vijeo-Designer	6.2.8.1016
CoDeSys	V3.5 SP12 Patch8 HF1
SQL Gateway	18.0.1.0
Motion Sizer	4.1.0.0
(1) Si vous utilisez une machine virtuelle, le téléchargement de l'aide en ligne ne fonctionne correctement que si l'option Accélérer les graphiques 3D est désactivée dans les paramètres de machine virtuelle.	

Nouvelles fonctionnalités pour Machine Expert Installer (programme d'installation) et aide en ligne

Machine Expert Installer (programme d'installation)

Machine Expert Installer (programme d'installation) propose une interface utilisateur intuitive permettant d'effectuer une installation en ligne. Pendant la phase d'installation, vous pouvez sélectionner les ensembles nécessaires qui seront téléchargés et installés automatiquement.

Vous pouvez également utiliser Machine Expert Installer (programme d'installation) pour personnaliser une installation existante du produit EcoStruxure Machine Expert.

Aide en ligne

Avec EcoStruxure Machine Expert, l'aide en ligne est publiée uniquement sous forme d'aide HTML5 sur un serveur Web. Vous pouvez télécharger une copie locale de l'aide en ligne à l'aide de Machine Expert Installer (programme d'installation).

Restrictions connues sur les différents navigateurs utilisés avec l'aide HTML5

Navigateur et version	Restriction	Solution
Internet Explorer V11	<p>Mauvaise qualité graphique et/ou d'affichage</p> <p>Si l'aide HTML5 réside sur un PC local, voici ce qu'il se passe :</p> <ul style="list-style-type: none"> • Les contenus sont bloqués. • Les pages d'aide ne s'ouvrent pas. <p>NOTE : Lorsque l'aide HTML5 réside sur le Web, ces restrictions n'existent pas.</p>	<p>–</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Ouvrez Internet Explorer et accédez à Outils -> Options Internet. 2. Cliquez sur l'onglet Avancé et faites défiler l'écran vers le bas jusqu'à la section Sécurité. 3. Cochez la case Autoriser l'exécution du contenu actif dans les fichiers de mon ordinateur.
Chrome V63	<p>Si l'aide HTML5 réside sur un PC local, voici ce qu'il se passe :</p> <ul style="list-style-type: none"> • L'impression de sous-rubriques n'est pas prise en charge. • La langue des rubriques ne peut pas être changée. <p>NOTE : Lorsque l'aide HTML5 réside sur le Web, ces restrictions n'existent pas.</p>	<p>–</p>

Navigateur et version	Restriction	Solution
Edge V40	<p>Si l'aide HTML5 réside sur un PC local, voici ce qu'il se passe :</p> <ul style="list-style-type: none">● L'aide contextuelle ouvre uniquement la rubrique individuelle, mais pas l'interface utilisateur graphique HTML5. <p>NOTE : Lorsque l'aide HTML5 réside sur le Web, ces restrictions n'existent pas.</p>	–

Nouvelles fonctionnalités d'EcoStruxure Machine Expert

Mise à jour de projet

- Les différentes catégories de mise à jour de projet sont séparées dans des pages uniques.
- La page de présentation récapitule les actions de mise à jour : suffisante dans la plupart des cas.
- Les détails de la mise à jour des différentes parties du système figurent dans des onglets distincts.
- Ajout de la mise à jour des styles de visualisation.
- Informations de mise à jour des bibliothèques plus détaillées avec la présentation de la liste des bibliothèques mises à jour.
- Ajout de l'affichage de l'état d'avancement.

NOTE : lorsque vous mettez à jour un projet SoMachine qui contient des bibliothèques de solutions (Pumping, Packaging, Hoisting) vers EcoStruxure Machine Expert, les bibliothèques de solutions ne sont pas mises à jour. Vous devez remplacer la bibliothèque Pumping manuellement par le bibliothèque Booster Pumping. Les bibliothèques Hoisting et Packaging ne sont pas prises en charge par EcoStruxure Machine Expert V1.1.

Vue fonctionnelle

- Une vue a été introduite pour regrouper les objets de projet par unités de machine logiques.
- Ces groupes peuvent être enregistrés et réutilisés dans d'autres projets.

Smart Template

Smart Template a été repensé sur le plan conceptuel pour ouvrir le cadre au-delà de la fonctionnalité Robotics

Les avantages de la version révisée de Smart Template sont les suivants :

- Vous pouvez commencer à programmer avec un projet par défaut et ajouter par la suite la fonctionnalité Smart Template. Les projets Robotics peuvent désormais être contrôlés par SVN et prendre en charge les structures de dossiers.
- Peut être utilisé pour plusieurs contrôleurs dans un projet. Des fonctions ou modules Smart Template peuvent être ajoutés à plusieurs contrôleurs dans un même projet.
- Prise en charge de la fonctionnalité SVN. Les modules Smart Template sont gérés dans SVN (validation, mise à jour, etc.) comme n'importe quel autre POU du système. Les sous-éléments (configuration, méthodes, etc.) sont considérés de façon appropriée.
- Smart Template est ouvert aux nouveaux cadres normatifs de la CEI. Les modules sont auto-descriptifs et ne sont plus limités à une infrastructure précise comme PacDrive Template. Pratiquement n'importe quel environnement CEI peut être utilisé de zéro au maximum.

Fonctionnalités prises en charge :

- Vue **Modules**
Des instances de module Smart Template peuvent être ajoutées dans une vue distincte appelée **Modules**.

- **Ajouter module / Ajouter objet**

Des modules peuvent être ajoutés via la boîte de dialogue **Ajouter module**, qui offre davantage d'informations et de souplesse en termes de gestion des versions, etc. Pour l'heure, voici les modules et les objets qui peuvent être utilisés :

- Module Caméra
- Configuration de la caméra
- Interface de module
- Méthode
- Action
- Transition
- Notes

- **Gestionnaire de modules**

- Élément clé pour gérer plusieurs modules, leur version et leurs bibliothèques référencées.
- Les modules peuvent être mis à jour aussi facilement que les bibliothèques.
- Le code utilisateur, la configuration utilisateur et la version de bibliothèque résolue servent à générer le code pour Smart Template.

- **Module Caméra**

- Prend en charge des fonctionnalités connues permettant de connecter des systèmes de vision (caméras génériques et spécifiques pour les caméras Cognex).
- Des vues en ligne permettent de voir l'état des caméras, la position des produits identifiés.

Stratégie de migration de Smart Template

L'ancienne infrastructure Robotics pour SmartTemplate n'étant plus prise en charge, le code et la configuration doivent être transférés dans un nouveau projet **Standard**.

1. Créez un projet vide dans EcoStruxure Machine Expert.
2. Copiez et collez le code source.
3. Ajoutez les modules au nouveau projet via **Ajouter module** et adaptez la configuration en fonction de l'ancien projet.

Code Analysis

Le module complémentaire d'analyse de code a été amélioré et stabilisé.

- Nouvelles métriques (complexité cyclomatique)
- Messages de compilation intégrés à la sortie des résultats de convention.
- L'analyse des bibliothèques (analyse de l'espace POU) est désormais prise en charge.
- Interface utilisateur et API de création de scripts pour la connexion de l'analyse de code de Machine Advisor en vue de charger des snapshots et des requêtes.

EEST

EEST améliore la facilité d'utilisation et la gestion de l'intégration dans les systèmes d'intégration continue, surtout dans le cadre de projets de test d'envergure et/ou de longue durée.

- Méthodes facultatives de scénarios de test
 - Les méthodes standard EEST (**Prepare**, **Execute**, **Finalize**, **CleanUp**) sont facultatives pour les scénarios et ressources de test.
- Durée de test
 - La vue des résultats de test indique la durée de chaque scénario de test exécuté.
 - Le fichier de résultats exporté contient l'heure de début, l'heure de fin et la durée de chaque scénario de test.
- Progression des tests :
 - Le résultat de chaque scénario de test est imprimé dans la console shell, dans le cas d'une exécution par script.
 - Vous savez toujours quels sont les tests qui ont déjà abouti dans une longue série de tests.

Diagnostics

- Diagnostics prend en charge Safe Logger pour les équipements liés à la sécurité.
- Prise en charge pour Lexium 62 Standard Plus et Advanced Plus.

Controller Assistant

Prise en charge pour Lexium 62 Standard Plus et Advanced Plus.

Device Assistant

Prise en charge pour Lexium 62 Standard Plus et Advanced Plus.

Nouvelles fonctionnalités pour EcoStruxure Machine Expert - Safety

Présentation

- Distribution/installation du composant EcoStruxure Machine Expert - Safety à l'aide de Machine Expert Installer (programme d'installation) avec les composants EcoStruxure Machine Expert (Installer un nouveau logiciel (en ligne) (*voir Machine Expert Installer (programme d'installation), Guide utilisateur*)).
- Licences flottantes : nouveau type de licence disponible pour EcoStruxure Machine Expert - Safety et la passerelle de sécurité BWU2984 AS-i.
- Intégration de la sécurité intégrée dans les architectures de contrôleur TM262M•. (E/S de sécurité TM5CSLCx00FS, TM5/TM7).
- Aide en ligne :
 - HTML 5
 - Aide en ligne (parties relatives à la sécurité et autres)
 - Aide hors ligne (sécurité)
- Prise en charge de l'aide contextuelle dans EcoStruxure Machine Expert - Safety.
- Intégration du contenu d'aide et de documentation le plus récent.
- Mise à jour par rapport aux évolutions du produit EcoStruxure Machine Expert.
- Correction de la documentation des versions précédentes.
- Le Lexium 62 avec sa nouvelle configuration matérielle est pris en charge (fonctionnalités de sécurité inchangées).
- Mise à jour du CLUF (Contrat de licence utilisateur final)

Compatibilité d'EcoStruxure Machine Expert

Présentation

EcoStruxure Machine Expert peut être installé en parallèle avec d'autres produits logiciels Schneider Electric, comme SoMachine et SoMachine Motion.

Pour obtenir des informations générales sur la compatibilité de EcoStruxure Machine Expert, consultez le Guide de compatibilité et de migration (*voir EcoStruxure Machine Expert - Compatibilité et migration, Guide utilisateur*).

Modifications du comportement dans EcoStruxure Machine Expert par rapport aux versions de SoMachine / SoMachine Motion

NOTE : pour obtenir la liste des versions de compilateur incluses dans les versions de EcoStruxure Machine Expert, SoMachine et SoMachine Motion indiquées dans le tableau suivant, consultez les annexes (*voir EcoStruxure Machine Expert - Compatibilité et migration, Guide utilisateur*) du Guide de compatibilité et de migration.

ID	Description
OEM00071037	Pare-feu : le nom de fichier Firewall est sensible à la casse Seul un fichier de pare-feu par défaut, nommé FirewallDefault.cmd , est reconnu.
OEM00071000	Mappage E/S : comportement modifié de Valeur par défaut . Si la version du compilateur est EcoStruxure Machine Expert V.11 ou ultérieure : vous pouvez modifier ce champ uniquement lors du mappage d'une entrée/sortie à une variable nouvellement créée. Lorsque vous mappez à une variable existante, la valeur d'initialisation de la variable sert de valeur par défaut. Si vous sélectionnez une version de compilateur antérieure à EcoStruxure Machine Expert V1.1, les valeurs par défaut peuvent également être modifiées et sont appliquées dans le cas d'un mappage à une variable existante ou à aucune variable. Lorsque vous importez des projets à partir de SoMachine / SoMachine Motion, les valeurs par défaut sont toujours importées pour les cas précédents, mais elles ne sont ni visibles ni appliquées, du moment que la version du compilateur est \geq à EcoStruxure Machine Expert V1.1. Voir aussi OEM00072811.
OEM00071094	Suivi : la sélection de plusieurs variables dans la partie Enregistrement de suivi de la boîte de dialogue Configuration de suivi n'est pas prise en charge.
OEM00071748	Déclaration tabulaire : le nombre de variables en mode en ligne est limité à 1 000.
OEM00071929	Changement en ligne : l'ajout d'une bibliothèque a pour effet d'ouvrir la boîte de dialogue Changement en ligne , même si rien n'a été utilisé de cette bibliothèque. Après confirmation de cette boîte de dialogue, le message Le code n'a pas changé. Pas de changement en ligne requis est généré.
OEM00072060	Déclarer une variable : l'utilisation d'une instruction comme <code>IF Var_0 OR Var_1 THEN</code> déclenche une proposition de déclaration automatique de INT au lieu de BOOL.

ID	Description
OEM00072474	SVN : dès lors qu'un projet est extrait de SVN puis fermé, une entrée est créée dans le menu Messages récents , même si le fichier correspondant n'a pas été enregistré. Le fait de sélectionner cette entrée fait échouer l'ouverture du projet et un message d'erreur s'affiche.
OEM00072745	Compilateur : Bool n'est pas pris en charge comme type de base dans les énumérations et fait apparaître un message d'erreur du compilateur. Seuls les types de données Integer sont pris en charge.
OEM00072811	Mappage E/S : Réinitialiser le mappage ne supprime pas les valeurs par défaut. Réinitialiser le mappage supprime les variables dans Mappage E/S . Si une valeur par défaut était associée à une variable supprimée, elle n'est plus affichée ni appliquée. Toutefois, si vous créez une nouvelle variable pour une même E/S, l'ancienne valeur par défaut réapparaît. Sachez que vous ne pouvez modifier la valeur par défaut qu'après avoir créé une nouvelle variable. Voir aussi OEM00071000.
OEM00073255	Rechercher : la commande Rechercher est associée au raccourci Ctrl+F. Ce raccourci ne fonctionne que lorsqu'une fenêtre d'éditeur est ouverte.
OEM00073314	FBD : si l'option FBD Relier les modules avec des lignes droites est sélectionnée, les lignes de connexion (liaisons) entre les blocs fonction peuvent se chevaucher.
OEM00074431	Déclarer une variable : l'utilisation d'une instruction comme <code>ptVar := ADR(var);</code> , où <code>ptVar</code> est déclaré en tant que <code>POINTER TO INT</code> , aboutit à une proposition de déclaration automatique de <code>POINTER TO INT</code> pour <code>var</code> , au lieu de <code>INT</code> .
OEM00074574	Déclarer une variable : l'utilisation d'une instruction comme <code>GVL.toto := bool_1;</code> , où <code>bool_1</code> est déclaré en tant que <code>BOOL</code> et où <code>GVL</code> est le nom d'un <code>GVL</code> , aboutit à une proposition de déclaration automatique de <code>INT</code> pour <code>toto</code> au lieu de <code>BOOL</code> .
OEM00074609	Réinitialisation à froid/Réinitialisation à chaud : les points d'arrêt qui étaient activés avant l'exécution des commandes sont toujours actifs après l'exécution. (Dans <code>SoMachine / SoMachine Motion</code> , ils étaient désactivés).
OEM00074647	Déclarer une variable : l'utilisation de l'option Déclarer une variable à partir d'un <code>POU</code> n'offre pas de <code>PersistentVars</code> existant comme objet, sauf si la sélection s'effectue dans l'ordre suivant : PERSISTENT et RETAIN suivi de VAR_GLOBAL comme portée.
OEM00074787	SysTimeRtc : le comportement effectif des fonctions <code>SysTimeRtcConvertHighResToLocal</code> , <code>SysTimeRtcConvertLocalToHighRes</code> , <code>SysTimeRtcConvertUtcToLocal</code> et <code>SysTimeRtcConvertLocalToUtc</code> est conforme à la définition de <code>TimezoneInformation</code> (structure) et à la définition du membre <code><iBias></code> (qui est lui-même basé sur la définition <code>Windows</code>), où <code>UTC</code> = heure locale + décalage. Par conséquent, le décalage pour la longitude est négatif et le décalage pour la longitude ouest est positif.

ID	Description
OEM00076496	<p>Comparaison de projets : nouvelle commande de menu Projet – Valider les modifications acceptées.</p> <p>La commande est également disponible sous forme de bouton dans la barre d'outils et permet de valider les différences déjà acceptées lors de la comparaison d'un projet au projet actuel. Ainsi, vous n'êtes plus limité à la validation des différences acceptées dans une vue comparative uniquement. Vous pouvez déterminer le temps et la portée de la validation.</p>
OEM00076869	<p>Projet Exporter/Importer : après avoir exporté des modules, les modules importés sont réorganisés par nom de module dans l'ordre alphabétique.</p>
OEM00071445	<p>ProfiNetIO-Controller (maître) : nouveaux paramètres de l'onglet Général : état du fournisseur/consommateur d'E/S.</p> <p>Paramètre Application stop > Substitute values : lorsque l'utilisateur arrête l'application, l'état du fournisseur est défini sur BAD. Les esclaves définissent ensuite les entrées et les sorties sur des valeurs de remplacement prédéfinies. Pour plus d'informations, consultez l'aide en ligne.</p>
OEM00074786	<p>SFC - Etape initiale : pour la version du compilateur de EcoStruxure Machine Expert V1.1 ou ultérieure, l'étape <code>Init</code> compte à partir du moment où le programme démarre (et non à partir du moment où le système démarre). De plus, le déclenchement de l'indicateur <code>SFCInit</code> ou <code>SFCReset</code> a pour effet de réinitialiser le temps de l'étape <code>Init</code> à zéro.</p>
SP12CDS-57549	<p>Compilateur, Mappage E/S : déploiement de tâche pour les blocs fonction utilisés dans les valeurs initiales.</p> <p>Pour la version du compilateur de EcoStruxure Machine Expert V1.1 ou ultérieure : ces tâches seront les seules à être utilisées comme tâche de mise à jour pour les instances de bloc fonction avec E/S, dans lesquelles un accès aux E/S peut être détecté ou dans lesquelles l'instance est appelée directement.</p> <p>Du fait de ce comportement, les mises à jour de sorties peuvent être moins nombreuses. Par exemple, si une instance de bloc fonction est déclarée dans un programme, mais que cette instance ne fait l'objet d'aucun appel direct, aucune mise à jour n'interviendra dans la tâche où le programme est appelé.</p> <p>Les appels directs étant effectués via l'interface, ils ne sont pas pris en compte.</p> <p>Vous pouvez modifier manuellement les tâches dans lesquelles les E/S doivent être mises à jour dans la configuration des E/S.</p>
SP12CDS-56915	<p>Compilateur : une variable Bool située à une adresse de bit affectée à une variable <code>REFERENCE TO BOOL</code> génère une erreur du compilateur.</p> <p>Pour la version du compilateur de EcoStruxure Machine Expert V1.1 ou ultérieure, une erreur de compilateur est générée lorsqu'une variable <code>BOOL</code> située dans une adresse de bits est affectée à une variable <code>REFERENCE TO BOOL</code>.</p> <p>Solution : affectez d'abord la variable localisée par des bits à une variable booléenne et affectez cette dernière à la variable <code>REFERENCE</code>.</p>

ID	Description
SP12CDS-59141	<p>Compilateur : changement en ligne inattendu lié à l'utilisation de l'objet <code>PersistentVars</code> avec des attributs.</p> <p>Pour la version du compilateur de EcoStruxure Machine Expert V1.1 ou ultérieure, l'ordre des attributs dans un objet de liste <code>PersistentVars</code> est toujours fixe (trié lexicalement).</p> <p>Ouvrir des projets sans mise à jour, qui contiennent une version de compilateur antérieure à EcoStruxure Machine Expert V1.1, et tenter de se connecter peut nécessiter un changement en ligne dans le cas mentionné plus haut.</p> <p>Archive de projet : l'envoi d'une archive de projet par e-mail directement à partir de la boîte de dialogue Enregistrer l'archive n'est pas pris en charge dans EcoStruxure Machine Expert V1.1 (64 bits) en raison des limitations de MAPI.</p>
SP11CDS-35119	<p>Suivi : affectation flexible de variables à des diagrammes.</p> <p>EcoStruxure Machine Expert prend en charge la configuration d'un ou plusieurs diagrammes dans le suivi et l'affichage d'une ou plusieurs variables, ce qui permet un agencement flexible de ces variables dans les diagrammes. Tous les diagrammes partagent le même axe temporel, mais la représentation comprenant l'axe Y peut être configurée séparément pour chaque diagramme.</p> <p>Le téléchargement et chargement de configurations de diagramme dans l'automate et l'enregistrement et chargement de configurations de diagramme au format de suivi .csv ne sont pas pris en charge.</p> <p>Lorsque des projets contenant des suivis à une ou plusieurs voies sont ouverts, ils s'affichent de façon similaire.</p> <p>L'ancienne commande de menu Multicanal (modifiant uniquement la vue) a été remplacée par deux nouvelles commandes Convertir en monocanal/Convertir en multicanal, qui modifient la configuration en conséquence.</p>
SP11CDS-52137	<p>Compilateur : message d'erreur du compilateur pour les bibliothèques dont l'espace de noms n'est pas valide.</p> <p>Pour la version du compilateur de EcoStruxure Machine Expert V1.1 ou ultérieure, une erreur de compilateur est générée pour les espaces de noms de bibliothèque qui ne sont pas des identificateurs valides selon IEC 61131-3.</p>
SP11CDS-47465	<p>Exécution : valeurs par défaut : STOP to STOP over Reset se comporte différemment de RUN to STOP over Reset.</p> <p>Les valeurs par défaut pour les sorties adressées directes sont définies, si l'application est à l'état Stop, et une réinitialisation est exécutée. Auparavant, les sorties adressées directes n'étaient pas réinitialisées dans ce scénario.</p>
SP10P10CDS-50882	<p>ScriptEngine : comportement d'IronPython en ce qui concerne la lecture des fichiers. Dans IronPython, les Byte Order Marks (BOM) au début des fichiers ne sont plus implicitement ignorés, ce qui peut occasionner un comportement différent des scripts analysant les fichiers, par exemple en utilisant le module ConfigParser. Ouvrez ces fichiers en utilisant <code>codecs.open()</code>.</p>

ID	Description
SP10CDS-43667	<p>Compilateur : (ordre d') initialisation des structures DUT</p> <p>Pour la version du compilateur de SoMachine Motion V4.4 ou ultérieure, ordre d'initialisation des tableaux de Data Unit Types.</p> <p>Exemple :</p> <pre>arr : ARRAY [0..1] OF DUT := [(a := 1), (a := 2)];") is: FOR i := 0 TO 1 DO arr[i].FB_Init; END_FOR arr[0].a := 1; arr[1].a := 2;</pre> <p>Où l'ordre de la version du compilateur < V4.4 Motion était :</p> <pre>arr[0].FB_Init(); arr[0].a := 1; arr[1].FB_Init(); arr[1].a := 2;</pre> <p>De plus, si une variable DUT est initialisée en affectant une autre variable, comme ici :</p> <pre>xx : DUT := yy;</pre> <p>avec la version du compilateur de SoMachine Motion V4.4 ou ultérieure, il y aura également un appel FB_Init dans ce cas.</p>
SP10CDS-47295	<p>Compilateur : C0405 Affectations multiples à des variables d'interface non autorisées.</p> <p>Pour les versions du compilateur de SoMachine Motion V4.4 ou ultérieures, une erreur de compilateur est générée pour les constructions de ce type :</p> <pre>itfVar1 := itfVar2 := 0;</pre>
SP10CDS-49943	<p>Configuration de symbole : propriétés ayant un type de surveillance variable.</p> <p>Pour la version du compilateur de SoMachine Motion V4.4 ou ultérieures, les propriétés ayant un type de surveillance variable sont exportées en lecture seule dans la Configuration de symbole.</p>
SP10CDS-49852	<p>Gestion des utilisateurs du projet : Paramètres : nouveau format de hachage pour les mots de passe.</p> <p>Les hachages de mots de passe utilisateur peuvent désormais être stockés dans un nouveau format, qui prend en charge le grain de sel (ou « salt ») et un nouvel algorithme de hachage, ce qui améliore la sécurité des mots passe et les protège contre les attaques par force brute les tentatives visant à les deviner. Le hachage du mot de passe d'un utilisateur est converti à la première connexion consécutive à la modification du paramètre.</p> <p>Le projet perd sa compatibilité descendante avec la conversion au profil des nouveaux hachages de mot de passe. Vous pouvez reconverter les nouveaux hachages de mot de passe en désactivant le paramètre et en reconnectant chaque utilisateur qui s'est connecté pendant que le paramètre était activé. Une autre option consiste à définir un nouveau de passe pour chaque utilisateur (qui s'est connecté pendant que le paramètre était activé).</p>
SP10CDS-49093	<p>Changement en ligne : système de programmation avec le .Net Framework 3.6.</p> <p>Dans les projets utilisant Webvisualisation, se connecter sans changement en ligne peut s'avérer impossible si le projet contient un objet Imagepool qui fait plusieurs fois référence à la même image.</p>

ID	Description
SP10CDS-25116	<p>Passerelle : nodeName limitation à 50 caractères :</p> <p>Le nodeName des contrôleurs (tel qu'il figure dans la boîte de dialogue Paramètres de communication) est maintenant limité à 50 caractères de type wide-char (terminaison NULL incluse).</p> <p>Si un contrôleur associé à un nom de nœud plus long est mis à jour vers une version SoMachine Motion V4.4 ou ultérieure, le nom de nœud est ramené à cette limite. Les clients comme PLCHandler ou Serveur OPC ne peuvent pas se connecter s'ils utilisent la version ancienne et plus longue du nodeName. Dans ce cas, vous devez mettre à jour les paramètres de connexion des clients concernés et/ou renommer votre contrôleur.</p>
SP9CDS-47453 / OEM00061201	<p>Changement en ligne : gestion des exceptions de mémoire insuffisante</p> <p>Pour les versions du compilateur de SoMachine Motion V4.4 ou ultérieure, en cas d'indisponibilité de mémoire lors d'un changement en ligne, une erreur de compilateur C0398 est générée.</p>
SP9CDS-46022	<p>Compilateur : déclaration AT dans VAR_TEMP, VAR_IN_OUT et VAR_CONSTANT.</p> <p>Pour les versions du compilateur de SoMachine Motion V4.4 ou ultérieures, une erreur de compilateur C0392 est générée si une déclaration AT est utilisée à l'intérieur d'un des blocs suivants : VAR_TEMP, VAR_IN_OUT et VAR_CONSTANT.</p>
SP9CDS-45977	<p>Compilateur : affectation de sorties de bloc fonction vers des interfaces.</p> <p>Pour les versions du compilateur de SoMachine Motion V4.4 ou ultérieures, l'affectation n'est pas prise en charge, une erreur de correspondance de type est signalée pour le cas suivant :</p> <pre>fbUser(fbOut => iMain);</pre>
SP9CDS-43812	<p>Compilateur : __ISVALIDREF renvoie TRUE pour une instance d'interface de valeur zéro.</p> <p>__ISVALIDREF est un opérateur spécial qui peut désormais être utilisé pour vérifier les références uniquement.</p> <p>Une erreur de compilateur est générée dans le cas où __ISVALIDREF est utilisé avec n'importe quel type différent de REFERENCE.</p> <p>Les interfaces et les pointeurs peuvent être vérifiés via <code>interf <> 0, pointer <> 0</code>.</p>
SP9CDS-44576	<p>Compilateur / Changement en ligne : déclarations AT</p> <p>Si une adresse est déplacée d'une variable vers une autre, aucun changement en ligne n'est possible ; une erreur de compilateur est générée.</p> <p>Exemple :</p> <pre>var1 : BYTE; -> var1 AT %MB0 : BYTE; var2 AT %MB0 : BYTE; var2 : BYTE;</pre>
SP9CDS-45776	<p>Compilateur : tableau de longueur 0.</p> <p>Pour les versions du compilateur de SoMachine Motion V4.4 ou ultérieures, une erreur de compilateur est générée pour les tableaux de ce type :</p> <pre>arr[0..unsigned_const-1], si unsigned_const a la valeur 0.</pre> <p>La limite supérieure est considérée comme une opération non signée et se traduirait par un nombre trop élevé pour une limite de tableau signée.</p> <p>A la place, utilisez une constante signée ou transtyppez la constante en type signé :</p> <pre>arr[0..TO_INT(unsigned_const)-1]</pre>

ID	Description
SP9CDS-45575	Compilateur : PRIVATE, PROTECTED non autorisé pour FB_Init, FB_Exit et FB_ReInit. Pour les versions du compilateur de SoMachine Motion V4.4, une erreur de compilateur est générée si une méthode FB_Init, FB_Exit ou FB_ReInit est déclarée comme étant PRIVATE ou PROTECTED.
SP9CDS-45684	Compilateur : écriture dans des variables d'entrée %I* . Pour les versions du compilateur de SoMachine Motion V4.4, une erreur de compilateur est générée en cas d'écriture dans des variables situées à des adresses %I* .
SP9CDS-383	Compilateur : FB_Exit est appelé pour détruire les instances locales. Pour les versions du compilateur de SoMachine Motion V4.4, FB_EXIT est désormais appelé pour les instances allouées sur la pile avant le renvoi de la portée dans laquelle le bloc fonction est déclaré. En pareil cas, un avertissement vous informe du changement sémantique. Pour supprimer l'avertissement, décochez le POU déclarant l'instance locale à l'aide de la macro de désactivation d'avertissement pour le code d'avertissement C0394 ({warning disable C0394}).

NOTE : si vous extrayez une archive de projet dans EcoStruxure Machine Expert qui a été créée avec SoMachine ou SoMachine Motion, et que **Options** est sélectionné dans la boîte de dialogue **Extraire l'archive de projet**, votre installation EcoStruxure Machine Expert est peut-être endommagée et les équipements peuvent sembler manquants.

ATTENTION

EQUIPEMENT INOPERANT

Lorsque vous extrayez une archive de projet qui a été créée avec un logiciel de programmation différent, décochez la case **Options** dans la boîte de dialogue **Extraire l'archive de projet**.

Le non-respect de ces instructions peut provoquer des blessures ou des dommages matériels.

Pour restaurer votre installation EcoStruxure Machine Expert, exécutez la commande **Outils** → **Options**, puis sélectionnez l'option **Répertoires (équipements, bibliothèques...)**. Dans la boîte de dialogue **Répertoires (équipements, bibliothèques...)**, cliquez sur le bouton **Réinitialiser les emplacements de référentiel** ; les équipements sont alors restaurés.

NOTE :

- Si un projet SoMachine ou SoMachine Motion avec IHM est chargé, il se peut que la mise à jour ait besoin de démarrer Vijeo-Designer. Dans ce cas, il se peut que Vijeo-Designer soit seulement démarré en arrière-plan.
Vijeo-Designer doit être ouvert manuellement pour poursuivre la mise à jour.
- Si un projet SoMachine ou SoMachine Motion avec IHM obsolètes est chargé, il se peut que Vijeo-Designer ait démarré et que vous soyez invité à entrer un numéro de référence.

Si le numéro de référence n'est pas disponible, cliquez sur **N°** ; l'équipement est alors automatiquement mis à jour vers un type préprogrammé.

- Si un projet SoMachine ou SoMachine Motion avec des IHM obsolètes (avec contrôle) est chargé, les IHM sont converties dans Vijeo-Designer en IHM prises en charge.

Compatibilité d'EcoStruxure Machine Expert - Safety

Présentation

Les anciennes versions de SoSafe Programmable ne peuvent pas être démarrées à partir de l'environnement EcoStruxure Machine Expert et ne peuvent être installées et utilisées que si la version associée de SoMachine Motion est installée.

Toutefois, les anciens projets SoSafe Programmable (à partir de V2.1) peuvent être importés, réutilisés et mis à jour dans EcoStruxure Machine Expert - Safety V1.1.

Dans presque tous les cas, la mise à jour n'a aucune incidence sur l'application de sécurité globale, la valeur de contrôle de redondance cyclique (CRC) de projet obtenue est inchangée et aucune nouvelle certification n'est nécessaire.

Toutefois, avec cette version, EcoStruxure Machine Expert - Safety ne peut pas réutiliser un projet créé à partir d'EcoStruxure Machine Expert - Safety sur un système LMCx01 dans EcoStruxure Machine Expert - Safety avec un système M262 ou vice versa.

Incompatibilités identifiées de mises à jour de projets

Le CRC du projet de sécurité créé avant SoSafe Programmable V2.21 change si l'ancien projet contient les équipements de sécurité suivants :

- TM5SAI4AFS
- TM5STI4ATCFS

Dans ce cas, le projet de sécurité doit être recompilé et téléchargé sur le TM5CSLCx00FS et la fonction de sécurité associée doit être validée et recertifiée.

Il est toujours possible d'installer les anciennes versions de SoSafe Programmable parallèlement à EcoStruxure Machine Expert - Safety du moment que le package SoMachine Motion compatible est disponible sur le PC. Par conséquent, vous pouvez conserver les anciens projets en utilisant les précédentes chaînes d'outils d'ingénierie compatibles.

Vue d'ensemble des logiciels de sécurité validés avec les micrologiciels de sécurité associés.

Equipement	Version du microprogramme lié à la sécurité en fonction de la version de SoSafe Programmable				
	1.0	2.0	2.1	2.2	2.21 ⁽¹⁾
TM5CSLC100FS	1.10	2.36	2.41	2.44	2.47
TM5CSLC200FS	1.10	2.36	2.41	2.44	2.47
TM5SAI4AFS	–	–	302	302	322
TM5SDC1FS	–	–	302	302	302
TM5SDI20DFS	–	–	301	305	305
TM5SDI2DFS	281	281	301	305	305

(1) EcoStruxure Machine Expert - Safety V1.1 est compatible avec les mêmes versions de composant que SoSafe Programmable V2.21.

Equipement	Version du microprogramme lié à la sécurité en fonction de la version de SoSafe Programmable				
	1.0	2.0	2.1	2.2	2.21 ⁽¹⁾
TM5SDI4DFS	281	281	301	305	305
TM5SDM4DTRFS	281	281	301	305	305
TM5SDM8TBFS	–	–	301	305	305
TM5SDO2DTRFS	–	–	300	300	300
TM5SDO2TAFS	280	280	280	280	280
TM5SDO2TFS	280	280	280	280	280
TM5SDO4TAFS	280	280	280	280	280
TM5SDO4TFS	280	280	280	280	280
TM5SDO6TBFS	–	295	295	295	295
TM5SPS10FS	–	–	320	320	320
TM5STI4ATCFS	–	–	–	–	322
TM7SDI8DFS	–	–	301	305	305
TM7SDM12DTFS	280	280	301	305	305
(1) EcoStruxure Machine Expert - Safety V1.1 est compatible avec les mêmes versions de composant que SoSafe Programmable V2.21.					

Anomalies résolues

Machine Expert Installer (programme d'installation)

ID	Description
OEM00073838	L'installation de SoMachine Motion sur la version turque d'un système Windows est opérationnelle.

Aide en ligne

ID	Description
OEM00060935	Informations manquantes sur les caractéristiques de sécurité du contrôleur Safe Logic Controller TM5CSLCx00FS et des modules de sécurité d'E/S TM5/TM7 ajoutées dans l'aide en ligne.
OEM00067912	Informations manquantes sur les paramètres de sécurité dans la fenêtre de configuration des variateurs de sécurité ajoutées dans l'aide en ligne.
OEM00069590	Dans la version allemande de l'aide en ligne, les liens des chapitres traitant de la <i>sécurité intégrée des variateurs simples/doubles Lexium 62</i> et du <i>module optionnel de sécurité Lexium 62 ILM</i> sont opérationnels.
OEM00069710	Dans l'aide en ligne, le liens vers le <i>guide d'installation et de planification du système de sécurité PacDrive TM5/TM7</i> est opérationnel.
OEM00070505 OEM00070510	Dans l'aide en ligne, la description de certains indicateurs LED du TM5CSLCx00FS est présente. Voici les points qui ont été améliorés : <ul style="list-style-type: none"> ● Détection de module manquant. ● Phase de démarrage. ● Etat de débogage (RUN, STOP, HALT)
OEM00070844	Dans l'aide en ligne, des informations sur les paramètres de résolution codeur des moteurs (<i>EncoderResolutionRotary</i>) sont présentes.
OEM00071262	Dans l'aide en ligne, la description du paramètre de durée de cycle du TM5CSLCx00FS fournit suffisamment d'informations.

EcoStruxure Machine Expert

ID	Description
OEM00055804	En mode simulation, vous pouvez affecter l'application au même nom de nœud que l'automate Soft PLC. Le système d' exécution de simulation Vijeo-Designer sur le même PC Windows se connectera à l'API simulé.
OEM00061672	Le message de diagnostic <code>Program name or function block instance expected instead of IoMgr...</code> ne s'affiche plus à la première connexion ou après la procédure Mettre à jour → Compiler → Créer code .

ID	Description
OEM00067034	Lors de la conversion d'un contrôleur M251 en contrôleur M241, les modules d'un esclave Ethernet OTB ne sont plus organisés dans l'ordre inverse.
OEM00067403	En mode en ligne, les paramètres des esclaves Modbus TCP ne peuvent plus être édités ou modifiés.
OEM00068030	Il est désormais possible d'installer des ponts Sercos III EtherCAT sans perdre les paramètres dans la description de ces équipements.
OEM00070178	L'analyse de sécurité McAfee ne déclare plus à tort les fichiers <i>Clean_all.exe</i> comme des chevaux de Troie.
OEM00071130	Dans la boîte de dialogue Ajouter l'équipement , iPC Series est désormais disponible.
OEM00071816	Le fichier <i>SiteManagerEmbedded.exe</i> (utilisé pour Vijeo-Designer) est disponible dans le dossier <i>Tools</i> .
OEM00062595	Motion Sizer : dans la boîte de dialogue Sélection de l'équipement , la colonne Rapport d'inertie peut être triée.
OEM00006868	Le codage intelligent n'affiche plus d'icônes incorrectes pour les POU ou les actions dans l'éditeur SFC (Sequential Function Chart).
OEM00010333	GlobalImagePool : après l'incorporation d'une image dans un projet, l'image devient partie intégrante du projet et le fichier référencé n'est plus nécessaire. L'image incorporée sans le fichier référencé ne s'affiche plus en rouge.
OEM00012125	Téléchargement source : si vous exécutez la commande Téléchargement source , votre projet ne s'enregistre plus automatiquement sans vous demander d'abord de confirmer.
OEM00016215	Déclaration de variables : la déclaration de variables dans l'éditeur de déclaration tabulaire n'ajoute plus automatiquement une paire supplémentaire de mots clés (<i>VAR</i> , <i>END_VAR</i>) à l'éditeur de déclaration textuel.
OEM00019426	Pour les éléments Visualisation , les couleurs définies par l'utilisateur sont conservées.
OEM00022360 OEM00033901	La taille des fichiers de projet n'augmente plus dans le temps à cause des fichiers de précompilation et auxiliaires des chaînes partagées.
OEM00025211	Lorsque le système de fichiers du contrôleur ne dispose pas d'espace mémoire, l'exécution de la commande d'application <i>Create boot application</i> ne peut pas aboutir, mais aucun message ne s'affiche pour en indiquer la raison. Solution : le message peut être créé par la fonction <i>CAL_SysFileWrite</i> avec la valeur renvoyée <i>ERR_DISK_FULL</i> .
OEM00026350	Comportement des sorties pour l'état <i>STOPPED</i> (de l'Addendum SoM V3.1) : Toutes les sorties adoptent dans un premier temps leur état configuré (Conserver les valeurs ou Ramener toutes les sorties à la valeur par défaut). Ensuite, l'état des sorties dépend de la valeur du paramètre Actualiser E/S en état Stop , de l'état dicté par le forçage des sorties, le cas échéant, et des commandes reçues d'équipements distants. NOTE : L'adoption initiale de l'état des sorties vaut pour l'équivalent d'un cycle de contrôleur. Après quoi, l'état suivant prend effet. Pour obtenir des informations détaillées, consultez le <i>Guide de programmation</i> propre à votre contrôleur, chapitre <i>Description des états de contrôleur</i> .

ID	Description
OEM00027910	L'ouverture de l'aperçu de la documentation de projet ne donne plus lieu à un débordement d'objets GDI (Graphics Device Interface).
OEM00028990	Quand la fonction <code>DirList</code> de la bibliothèque CAA File est utilisée pour lire les fichiers et dossiers du système de fichiers du contrôleur, le premier fichier/dossier n'est plus manquant.
OEM00030446	Quand la boîte de dialogue Outils → Options est fermée à l'aide du bouton X , les paramètres ne sont plus enregistrés (comme si le bouton OK était utilisé).
OEM00030618	Déclaration de variables : l'ordre des variables copiées d'une liste de variables globales vers une autre est correct.
OEM00031906	CANopen, DTM : si l'option CANopen Bloquer l'accès SDO, DTM et NMT tant que l'application s'exécute est définie, après que l'application a été exécutée puis arrêtée, le DTM (Device Type Manager) peut être synchronisé.
OEM00035324	Il est possible de renommer un POU en lui attribuant un nom sensible à la casse.
OEM00035704	En mode en ligne, vous ne pouvez plus ajouter un POU à la tâche MAST par glisser-déposer dans l' Editeur d'équipement .
OEM00035785	Gestionnaire de bibliothèques → Ajouter une bibliothèque → Espace réservé : les espaces réservés définis dans le profil de bibliothèque (comme pour la bibliothèque Standard**) figurent dans la liste des espaces réservés.
OEM00037183	Adressage de bits dans les variables : un message d'erreur de compilateur est maintenant généré pour indiquer que l'accès aux bits n'est possible que dans les variables de type entier.
OEM00038122	Une opération couper-coller est désormais possible pour un POU dans une application si un équipement de même nom existe déjà.
OEM00038656	Lorsqu'un POU est ajouté à la tâche MAST via le menu contextuel, le commentaire entré est maintenant pris en compte.
OEM00038866	Après avoir créé un <code>ARRAY OF BOOL</code> situé dans une adresse de bit, Compiler → Créer code ne génère plus de message d'erreur interne.
OEM00039266	L'ajout d'un bloc fonction (FB, Function Block) à un diagramme à contacts (LD, Ladder Diagram) n'engendre plus un FB non défini lorsque l'utilisateur clique en dehors de la boîte de modification de FB au lieu de confirmer le nom avec la touche Entrée .
OEM00041670	Le téléchargement d'un projet comprenant un suivi de visualisation pour lequel une variable <code>DWORD</code> est spécifiée dans la propriété Charger le suivi à partir d'un fichier → Nom du fichier ne provoque plus de problèmes de connexion.
OEM00041917	Si vous avez utilisé la bibliothèque 3S CanOpenStack dans votre projet, l'utilisation d'un POU nommé <code>START</code> ou <code>STOP</code> ne génère plus d'erreur de compilation.
OEM00042160	Si vous déconnectez un câble Ethernet d'un variateur pendant un court instant puis que vous le reconnectez, l'équipement est maintenant reconnu comme ayant été reconnecté.
OEM00042331	Les adresses <code>%I</code> et <code>%Q</code> d'un projet sont organisées pendant la génération de code. Gérer un grand nombre d'adresses <code>%I/%Q</code> existant dans un projet prend moins de temps lorsque l'option Toujours actualiser les variables est activée.

ID	Description
OEM00042591	Le message correct s'affiche désormais lors d'une tentative de connexion à un équipement doté d'une version de micrologiciel incompatible.
OEM00042732	Configuration de symbole : les symboles figurant dans Configuration de symbole peuvent maintenant être exportés vers Vijeo-Designer après une deuxième modification.
OEM00043711	Lorsque des valeurs par défaut sont configurées pour des sorties pilotées par une tâche externe qui n'a pas été exécutée au moins une fois, les valeurs par défaut ne sont maintenant pas appliquées quand le mode du contrôleur passe de RUN à STOP.
OEM00043954	Visualisation Web : la couleur d'arrière-plan configurée est désormais utilisée pour tout le site Web.
OEM00044255	Dans EcoStruxure Machine Expert Logic Builder , sous Projet → Paramètres du projet → Sécurité → Activer le cryptage du fichier projet → Mot de passe , vous n'êtes plus invité à indiquer le mot de passe actuel et le nouveau mot de passe si les paramètres de sécurité n'ont jamais été activés. Seul le nouveau mot de passe vous est demandé.
OEM00044349	Visualisation Web : le contrôleur ne passe plus en mode STOP lorsque vous ouvrez un onglet de Visualisation Web.
OEM00044785	Visualisation Web : le fait de se connecter à Visualisation Web avec une tablette ou un smartphone renvoie désormais systématiquement la page demandée.
OEM00044844	CAA_File.library : la fonction FILE.DirList fournit désormais des informations sur la taille et la date du fichier lorsque xDone=TRUE et que le répertoire est vide.
OEM00045192	Résolution d'un problème de communication DTM (Device Type Manager) permettant désormais l'enregistrement d'informations FDT (Field Device Tool).
OEM00045337	Bibliothèque SysDir : CreateFolderTransfer appelle maintenant CAL_SysDirClose lorsque le répertoire n'est pas valide.
OEM00045442	L'objet Configuration de symbole peut maintenant être utilisé/configuré pour une localisation turque.
OEM00045474	Les symboles créés avec l'éditeur Configuration de symbole peuvent à présent être partagés avec Vijeo-Designer après la mise à niveau du logiciel de programmation.
OEM00045495	Lorsque vous annulez la fermeture d'un projet, le message <code>Could not save project. Object reference not set to an instance of an object.</code> n'est plus présenté et vous pouvez vous connecter au contrôleur.
OEM00045521	Une exception non gérée ne se produit lorsque la commande Projet → Exporter est exécutée après une modification des catégories de message.
OEM00046210	Les variables des POU volumineux contenus dans un programme CFC peuvent désormais être surveillées en ligne.
OEM00046215	Si vous rattachez deux adresses à un contact/bobine, un message d'erreur de compilation s'affiche.
OEM00046286	Dans la liste des éléments de communication de la boîte de dialogue Ajouter l'équipement , une seule version s'affiche désormais pour les équipements Modbus.

ID	Description
OEM00046718	Le message <code>Assertion Failed</code> ne s'affiche plus pendant le processus de compilation lorsque vous utilisez une fonction de la bibliothèque <code>Conveying</code> ou de la bibliothèque <code>Conveying Templates</code> et que par la suite vous retirez les bibliothèques du projet.
OEM00046780	Le système d'exécution ne s'arrête plus en cours de fonctionnement lorsqu'un grand nombre d'adaptateurs réseau sont utilisés.
OEM00046838	La barre d'outils et la boîte à outils ne disparaissent plus lors d'un glisser-déposer d'éléments/opérateurs dans un éditeur POU non ancré.
OEM00047072	Les éléments d'un <code>ARRAY [x..y] OF STRUCT</code> peuvent maintenant être lus par <code>Vijeo-Designer</code> .
OEM00047248	Dans EcoStruxure Machine Expert Logic Builder , sous Outils → Options → Paramètres internationaux , l'option <code>English</code> n'apparaît qu'une seule fois dans la liste de sélection de la langue.
OEM00047320	En ligne avec une <code>Visualisation Web</code> étendue : vous pouvez maintenant exécuter une visualisation autonome supplémentaire en parallèle.
OEM00047399	Dans l'arborescence Outils et l'arborescence Applications , le bouton vert (+) est désormais visible lorsque l'arborescence Outils ou l'arborescence Applications sont réduites en largeur.
OEM00047586	Dans l'interface graphique utilisateur du logiciel de programmation, certaines traductions françaises ne sont plus manquantes et les caractères français s'affichent désormais correctement.
OEM00047786	Si vous réduisez la taille de la boîte de dialogue Gestionnaire de visualisation , les boutons sont bien proportionnés et désormais lisibles.
OEM00047962	Si vous supprimez un opérateur ou un bloc fonction de l'éditeur LD ou FBD et que vous essayez de glisser-déposer un autre élément d'un type différent, l'élément approprié s'affiche, et non l'élément qui a été supprimé.
OEM00048174	La boîte de dialogue <code>Voie Modbus</code> du scrutateur d'E/S Modbus est désormais traduite en italien.
OEM00048226	Le débranchement du câble de connexion CANopen d'un variateur Altivar (ATV61/ATV71) est désormais détecté.
OEM00048337	<code>SysSockGetRecvSizeUdp</code> renvoie à présent <code>ERR_FAILED</code> en cas d'expiration du délai d'attente.
OEM00048341	Dans la boîte de dialogue Projet → Paramètres du projet , certains mots italiens n'étaient pas traduits.
OEM00048342	La boîte de dialogue Outils → Référentiel de bibliothèques est maintenant traduite en italien.
OEM00048605	Lorsque vous cliquez sur le bouton Exporter les groupes pour les visualisations globales sous l'onglet Gestionnaire de visualisation → Gestion des utilisateurs → Groupes , le message d'erreur <code>Unhandled exception</code> ne s'affiche plus.
OEM00049190	Dans l'interface utilisateur graphique du logiciel de programmation, certaines traductions chinoises ne sont plus manquantes.

ID	Description
OEM00049405	En convertissant un contrôleur IHM XBTGC en contrôleur HMISCU, le message d'erreur de compilation <code>Out of code memory</code> ne s'affiche plus.
OEM00049576	Les modes de fonctionnement Circulaire et Arrêter une fois plein pour le fichier journal du gestionnaire de journaux de données fonctionne à présent correctement. Les entrées sont ajoutées au bon emplacement et le fichier journal n'est pas limité à une taille fixe.
OEM00050567	Lorsque vous ajoutez une Visualisation à un projet et que vous exécutez la commande Annuler et ensuite la commande Rétablir , les navigateurs (arborescence Equipements , arborescence Applications ,...) du logiciel de programmation continue maintenant de fonctionner correctement.
OEM00050997	Les boîtes de dialogue DTM affichent désormais les bonnes icônes.
OEM00051067	Les valeurs de variable d'index s'affichent désormais correctement lorsque la variable d'index est de type UINT.
OEM00051333	Visualisation Web : lorsque vous modifiez la propriété de Visualisation Web Taille optimale en la faisant passer de Utiliser la taille du client spécifiée à Taille optimale en mode en ligne , cette modification est maintenant prise en compte.
OEM00051955	Variateur Lexium 23 (LXM23) : il n'est plus nécessaire d'exécuter deux fois le bloc fonction <code>MC_Reset</code> pour faire passer l'état (PLCopen) de <code>ErrorStop</code> à <code>StandStill</code> lorsqu'un interrupteur de fin de course (AI14, AI15) est relâché.
OEM00052042	Visualisation Web : le contenu affiché est maintenant plus cohérent quels que soient le navigateur ou le smartphone utilisés.
OEM00052458	Les performances ont été améliorées lors de l'ouverture d'un projet qui comprend un réseau CANbus.
OEM00052907	Vous pouvez désormais fermer l'éditeur des DTM de variateurs qui contrôlent et exécutent un moteur ou passer en mode hors ligne avant l'arrêt du moteur.
OEM00053685	Liste de variables de réseau (NVL) : au moment de créer la liste de destinataires d'une liste NVL, il est maintenant possible d'ajouter les expéditeurs de la liste NVL aux listes de destinataires de la liste NVL.
OEM00053715	L'application cadre FDT (Field Device Tool) vérifie désormais si un DTM (Device Type Manager) est à l'état <code>Configured</code> avant d'exécuter des opérations d'importation/exportation et de copier/coller.
OEM00053859	Le temps d'exécution de la commande Compiler → Tout nettoyer est désormais plus constant entre les projets.
OEM00053917	Les bibliothèques non prises en charge ne figurent plus dans la Catégorie : Versions de test .
OEM00053925	Le temps nécessaire à l'ajout d'un premier contrôleur Logic Motion Controller (LMC078) à un projet a été amélioré.
OEM00054730	La configuration des touches d'accès rapide dans la fenêtre Gestionnaire de visualisation fonctionne désormais correctement.
OEM00055008	Il est maintenant possible d'importer un équipement sur un connecteur qui est configuré avec l'attribut <code>explicit=true</code> .

ID	Description
OEM00055516	Dans un projet qui contient la bibliothèque Lexium 32i et la bibliothèque Lexium 28, l'affichage structuré de l' Aide à la saisie présente le blocs fonction dans un ordre de tri adéquat.
OEM00055707	Vous pouvez désormais rattacher plusieurs Groupes à un même emplacement dans votre visualisation, sélectionner les groupes et les déplacer vers un nouvel emplacement sans qu'aucun message d'erreur ne s'affiche.
OEM00057166	L'utilisation de l' Aide à la saisie dans une visualisation n'occasionne plus l'arrêt du logiciel de programmation.
OEM00057461	Lorsqu'un contact ou une bobine est ajouté à un réseau LD et que vous tentez de rattacher une variable, l' Aide à la saisie propose désormais une valeur BOOL et non une valeur INT.
OEM00057572	Lorsque vous utilisez Projet → Comparer , le message d'exception de référence null ne s'affiche plus et la fonctionnalité de comparaison est opérationnelle.
OEM00057670	La tentative de modification de l'objet Application IHM d'un équipement Vijeo-Designer pendant que Références croisées est ouvert ne provoque plus l'arrêt du logiciel de programmation.
OEM00058078	Si vous sélectionnez plusieurs blocs fonction dans un diagramme à blocs fonction (FBD) et que vous les supprimez, ils sont désormais supprimés en intégralité.
OEM00058877	Pour un PGN (numéro de groupe de paramètres) inséré dans un équipement J1939_ECU (CANbus), toutes les valeurs de paramètres sont désormais envoyées.
OEM00059249	La tentative d'ouverture de Projet → Information de projet n'occasionne plus l'affichage intempestif du message <code>Object reference not set to an instance of an object.</code>
OEM00059361	Après l'importation d'un fichier EDS (description d'équipement), le Catalogue de matériels est désormais mis à jour et l'équipement ajouté est disponible.
OEM00059847	Visualisation Web : lorsque vous modifiez les paramètres de visualisation Web, les paramètres sont désormais pris en compte pour le téléchargement.
OEM00059965	Après la suppression du premier Signal TX d'un équipement J1939_ECU (CANbus), le mappage E/S du PGN (numéro de groupe de paramètres) associé est maintenant correct.
OEM00060184	SVN : les modifications apportées à un nœud CANopen dans la première instance d'un projet sont reconnues par SVN et désormais prises en compte également pour la deuxième instance du projet.
OEM00060617	Après l'enregistrement et la réouverture d'un projet, l'onglet Mappage E/S d'un équipement J1939_ECU affiche désormais la colonne Unité pour les signaux TX/RX.
OEM00060712	SVN : les horodatages désormais affichés par SVN indiquent l'heure locale de l'ordinateur exécutant le logiciel de programmation.
OEM00061003	Le remplacement d'un élément dans un réseau LD par glisser-déposer à partir des Outils fonctionne désormais correctement.

ID	Description
OEM00061075	Vous pouvez désormais ajouter, copier et coller, puis supprimer des équipements dans un projet sans faire apparaître un message d'erreur lorsque vous exécutez la commande Compiler .
OEM00061639	SVN : les modifications apportées à la première instance d'un projet sont désormais prises en compte par SVN pour la deuxième instance du projet.
OEM00062014	Après l'exécution de la commande Convertir l'équipement , une liste de variables globales (GVL) ne manque plus dans le projet.
OEM00062211	Lorsque Projet → Exporter est utilisé, l'invitation à remplacer le projet déjà existant s'affiche désormais une seule fois.
OEM00062593	Une tentative de connexion à un contrôleur ne fait plus apparaître un message d'erreur interne ni ne nécessite d'exécuter la commande Tout nettoyer pour se connecter.
OEM00063335	Après l'interruption de la connexion CANbus d'un équipement J1939_ECU , tous les appareils de l'arborescence Équipements affichent désormais la couleur appropriée et l'état de l'appareil J1939_ECU s'affiche correctement.
OEM00063354	Les voyants LED d'état (CAN_R , CAN_E) de l'équipement J1939_ECU ne s'éteignent plus dans tous les modes de fonctionnement.
OEM00063414	SVN : sous Paramètres du projet → Sécurité → Activer le cryptage du fichier projet → Mot de passe , vous pouvez ajouter un mot de passe à votre projet. Si vous archivez un projet dans SVN et que vous l'extrayez à nouveau, le mot de passe est désormais conservé.
OEM00063623	SVN : après qu'un projet a été extrait de SVN, enregistré puis rouvert, les objets sont désormais mis en évidence ou non, selon le cas.
OEM00063640	Dans un diagramme à contacts, l'insertion d'un bloc fonction dans une branche de contact parallèle est désormais possible.
OEM00063811	SVN : après l'extraction d'un projet de SVN, les horodatages sont désormais synchronisés avec la copie de travail.
OEM00065365	Lorsque l'Aide à la saisie est utilisée pour rattacher une variable globale de la bibliothèque TcpUdpCommunication à une application, l'espace de noms n'est désormais ajouté qu'une seule fois (TCPUDP.GVL.G_stDefault).
OEM00065836	Annuler le forçage et rétablir toutes les valeurs sélectionnées affecte désormais les sorties %Qx0.0.
OEM00065955	Les performances ont été améliorées lors du mappage de variables à des bits en utilisant des esclaves Modbus TCP.
OEM00066218	En mode connecté, l'info-bulle d'une variable avec mappage à %IX est désormais correcte.
OEM00066295	Le mappage d'adresse de variable peut désormais être supprimé de la vue tabulaire de la section de déclaration.
OEM00066930	IntelliSense fonctionne désormais pour les actions.
OEM00067143	SVN : performances améliorées lors du calcul de SVN_Version_INFO.

ID	Description
OEM00067152	Passerelle Sercos AS-i : lors d'une procédure de mise à jour, les sous-modules configurés non liés à la sécurité ne sont plus remplacés par les modules par défaut.
OEM00067216	Le fait de cliquer sur le bouton Ignorer pour le message d'erreur <code>Out of global data memory</code> ne provoque plus l'arrêt du logiciel de programmation lors d'une connexion à un contrôleur.
OEM00067283	Après avoir effectué plusieurs changements en ligne pour un projet avec un HMISCU Controller, la connexion au contrôleur n'est plus interrompue.
OEM00067382	Importation PLCopenXML : l'importation de fichiers (esclaves Sercos) exportés à partir de projets créés avec des versions logicielles antérieures est améliorée.
OEM00067384	Importation PLCopenXML : l'importation de fichiers (contrôleurs) exportés à partir de projets créés avec des versions logicielles antérieures est améliorée.
OEM00067452	Chaque fois qu'un Chargement de sources (après un chargement et téléchargement d' Utilisateurs et groupes) est exécuté, plus aucune ouverture de session utilisateur n'est affichée.
OEM00067621	Gestionnaire de visualisation → Gestion des utilisateurs : après la suppression d'une Visualisation cible distante ou d'une Visualisation Web , plus aucun message d'erreur de compilation ne s'affiche lors de l'activation des droits utilisateur.
OEM00067743	Une déclaration incorrecte de la valeur initiale d'une variable INT ne provoque plus l'arrêt du logiciel de programmation.
OEM00067888	L'utilisation de la commande Couper dans un diagramme à blocs fonction (FBD) ne provoque plus l'arrêt du logiciel de programmation.
OEM00067935	Les modifications dans le Gestionnaire de recettes sont désormais correctement gérées lors d'un Changement en ligne .
OEM00068130	SVN : chaque interrogation de serveur ne fait plus augmenter le nombre de mises à jour disponibles.
OEM00068211	SVN : l'interrogation de serveur met désormais à jour l'icône verrouillée par un autre utilisateur.
OEM00068219	Dans un diagramme à blocs fonction (FBD), il est maintenant possible de rechercher une variable utilisée dans un module Exécuter .
OEM00068229	Configuration de symbole : la modification des droits d'accès d'un objet dans l' Editeur de configuration de symbole ne provoque plus l'arrêt du logiciel de programmation.
OEM00068383	SVN : l'inclusion d'objets externes (<code>svn.include_external(URL)</code>) est maintenant compatible avec la création de scripts Python.
OEM00068449	OPC DA (Open Platform Communications Data Access) : la communication entre les clients OPC et le serveur OPC des contrôleurs n'est plus interrompue après qu'un des clients OPC envoie une demande pour une ou plusieurs variables d'une bibliothèque <Controller> PLCSystem.
OEM00068458	L'exécution d'un Enregistrement de tendance et le démarrage et l'arrêt de l'application n'occasionne plus une exception du chien de garde.
OEM00068537	Configuration de symbole : la liste de variables de l' Editeur de configuration de symbole est désormais correctement mise à jour.

ID	Description
OEM00068562	Diff Viewer n'affiche plus d'informations trompeuses sur les objets non modifiés.
OEM00068649	Dans Diff Viewer , il est désormais possible d'accepter les modifications détectées avec le bouton associé. La nouvelle commande Projet → Valider les modifications acceptées a été ajoutée. Cette commande est également disponible sous forme de bouton dans la barre d'outils.
OEM00068767	Déclarer une variable ne propose plus de Type sans espace de noms.
OEM00068847	Il est désormais possible d'effectuer une simulation de programme lorsqu'un POU contient des variables ARRAY et qu'une variable et un opérateur arithmétique sont utilisés pour adresser l'ARRAY (exemple : <code>slider[sli_index+1]:=55</code>).
OEM00068853	Création de scripts Python : la définition d'une nouvelle valeur via <code>IScriptDriverInfo.always_update_variables</code> fonctionne désormais correctement.
OEM00068954	Importation PLCopenXML : certains objets, comme <code>SoftMotion General Axis Pool</code> , peuvent désormais être importés.
OEM00068970	PLCopenXMLImportation : certains objets, comme <code>PowerDistribution</code> , <code>DM72F0</code> , <code>DM72F1</code> et <code>TM5_Manager</code> , peuvent désormais être importés.
OEM00069258	SVN : un équipement CANbus n'est plus signalé de façon erronée comme étant modifié.
OEM00069291	SVN : chaque instance de l'application met désormais à jour les valeurs de paramètres de façon indépendante sans devoir préalablement être fermée.
OEM00069359	Dans un diagramme à contacts (LD, Ladder Diagram), l'insertion d'un bloc fonction dans une branche de contact ne génère plus un diagramme incorrect.
OEM00069424	La fermeture d'un projet pendant que Afficher → Catalogue de matériels → Equipements & modules est ouvert ne prend plus beaucoup de temps.
OEM00069603	Mise à jour du logiciel de programmation vers la dernière version : pendant la mise à jour, les tâches implicites (liées aux modules) ne sont plus ajoutées à l'application lorsqu'elles sont déjà disponibles dans l'application.
OEM00069634	Importation PLCopenXML : tous les objets importables peuvent désormais être importés.
OEM00069976	Les tables dans les objets de Visualisation sont désormais plus stables.
OEM00070615	Lorsqu'un paquet UDB de taille 0 est envoyé vers le port de destination 1740, la communication avec le contrôleur n'est plus interrompue.
OEM00071356	Importation PLCopenXML : après une importation et une exportation, il ne manque plus de sortie de <code>SR_Main</code> .
OEM00071386	Les Références croisées (emplacements où sont utilisées les variables dans un projet) fonctionnent désormais sans générer de messages d'erreur infondés.
OEM00071389	L'utilisation de Déclarer une variable pour les commandes dans un réseau FBD ne génère plus une exception non gérée.
OEM00071445	Les E/S PROFINET sont maintenant mises à jour quand le programme d'application est arrêté.

ID	Description
OEM00071842	Les recettes créées dynamiquement sont maintenant chargées pendant le téléchargement.
OEM00071886	Il est maintenant possible de modifier des listes de paramètres de bibliothèques dans le Gestionnaire de bibliothèques de l'arborescence des POU .
OEM00072172	Si une détection de front est utilisée à la sortie d'un objet dans un FBD, cette même détection est désormais conservée après l'exportation PLCopenXML et l'importation PLCopenXML du POU.
OEM00072392	L'utilisation de Déclarer une variable pour un module Exécuter dans un réseau FBD n'occasionne plus d'exception non gérée.
OEM00072417	L'utilisation de Refactorisation → Renommer (renommer des objets et des variables à l'échelle d'un projet) ne fait plus apparaître le message : <code>Index was outside the bounds of the array.</code>
OEM00072810	Si vous sélectionnez un style de visualisation différent du style par défaut, le logiciel de programmation ne demande plus de changement en ligne au moment de la connexion après que ce même logiciel a été fermé et rouvert.
OEM00073327	Copier et coller des variables dans une configuration de suivi n'occasionne plus d'exception non gérée.
OEM00073465	SVN : le temps de mise à jour d'un bloc fonction vers la dernière révision de SVN a été amélioré.
OEM00073690	La résolution par défaut des espaces réservés suivants est maintenant correcte : <code>SysSocket2</code> , <code>CmpTls</code> et <code>CmpX509Cert</code> .
OEM00074493	Sachant que le processus de compilation consomme une grande quantité de mémoire, le téléchargement ou le changement en ligne se produisent désormais à l'issue du processus de compilation.
OEM00074646	Une opération Tout nettoyer occasionnait un pic d'utilisation de mémoire et empêchait la fonctionnalité de gestion automatique de la mémoire de récupérer la mémoire.
OEM00074872	L'accès au système de fichiers n'a plus d'influence négative sur le comportement en temps réel du système.
OEM00075100	La comparaison de différentes versions d'un projet est désormais améliorée.
OEM00075449	Importation PLCopenXML : après une exportation suivie d'une importation PLCopenXML, plus aucune autre sortie (<code>Out1</code>) n'est ajoutée à une action.
OEM00075456	Importation PLCopenXML : si une fonction (FC) exportée contient une affectation mais pas de variable, l'affectation n'est plus perdue après l'importation.
OEM00075518	Commande Atteindre la définition : la commande fonctionne maintenant correctement pour les énumérations dans la vue en ligne.
OEM00075789	Le fait de sélectionner une variable dans la boîte de dialogue Configuration de suivi ne fige plus l'application.
OEM00075950	Création de scripts Python : <code>ScriptDriverInfo.driver_info</code> fonctionne maintenant correctement pour les équipements de bus de terrain.

ID	Description
OEM00069264	SVN : l'annulation des modifications apportées à un projet sur un contrôleur aboutit maintenant correctement.
OEM00075591	A l'ouverture d'un projet SoMachine Motion V4.41 avec EcoStruxure Machine Expert, le bon profil de visualisation est maintenant utilisé.
OEM00070437	L'exportation des messages SafeLogger vers un support de stockage (par exemple, un support USB) qui n'offre pas suffisamment d'espace mémoire n'occasionne plus l'arrêt du logiciel de programmation.
OEM00070681	Dans la Vue de dépendance du Gestionnaire d'analyse de code , la traduction allemande de certains objets a été corrigée.
OEM00071201	Les localisations française et allemande de la boîte de dialogue Gestion des utilisateurs (Gestionnaire de visualisation) ont été adaptées à la version anglaise.
OEM00072358	Vijeo-Designer ne s'arrête plus avec la commande Mode de connexion → Adresse IP (Fast TCP) de l'IHM.
OEM00072397	Controller Assistant charge désormais le micrologiciel des variateurs. Par conséquent, il se peut que le remplacement rapide d'équipement (FDR) ne fonctionne pas pour les variateurs.
OEM00073151	SVN : il existe désormais une option qui permet de rétablir une révision spécifique d'un projet complet.
OEM00073371	Mise à jour de microprogramme avec Controller Assistant : la boîte de dialogue Version du micrologiciel de l'équipement SERVOS a été améliorée. Désormais, les fichiers Sercos utilisés sont ceux de la version sélectionnée du micrologiciel.
OEM00073417	Le logiciel de programmation ne s'arrête plus après plusieurs ouvertures et fermetures d'un projet.
OEM00075268	Le fait de copier et coller une variable à l'intérieur de la configuration de suivi n'occasionne plus une exception non générée.
OEM00075412	Les éléments graphiques ajoutés à la Visualisation Web dans le logiciel de programmation s'affichent désormais dans le navigateur Web.
OEM00075624	CheckLRangeSigned et CheckLRangeUnsigned (CheckLibs = POU pour vérifications implicites) déclenchent désormais une réaction sur le contrôleur PacDrive.
OEM00074309	Si vous modifiez les paramètres du contrôleur Logic Motion Controller ou les paramètres de l'équipement de bus de terrain, le bus de terrain reste maintenant opérationnel après le téléchargement d'un programme.
OEM00075265	La communication CanL2 est désormais opérationnelle, même après plusieurs téléchargements de projets.
OEM00070192	Le service NetManager Server n'occasionne plus de problèmes de trafic de communication. Le comportement d'actualisation automatique a été modifié.
OEM00076105	En utilisant la commande Projet → Convertir l'équipement afin de convertir l'équipement Magelis GTUX HMIG3X en équipement HMIG2U, la résolution d'écran s'adapte désormais correctement
OEM00074658	DTM - TM5/TM7 : l'utilisation d'un fichier *.eds pour un îlot TM5/TM7 sans avoir activé la case à cocher Créer tous les SDO n'occasionne plus un mappage E/S incorrect.

EcoStruxure Machine Expert - Safety

ID	Description
OEM00063913	Les applications associées à un contrôleur LMC Pro2 et à un grand nombre d'équipements liés à la sécurité ne sont plus à l'origine du signalement de valeurs de référence incorrectes de la part des axes de sécurité, ce qui occasionnait des problèmes Sercos et un arrêt du système.
OEM00070603	Une préparation de phase de Sercos avec l'application de sécurité la plus volumineuse possible et une séquence d'équipement spécifique est désormais possible.
OEM00068174	STO (Safe Torque Off) est stabilisé et plus aucune erreur de communication n'est détectée.
OEM00069176	Une installation Web d'EcoStruxure Machine Expert - Safety est désormais disponible.
OEM00071263	Dans l'aide en ligne, la description de la durée de cycle du TM5CSLCX00FS a été améliorée et offre des informations plus détaillées.
OEM00072267	Dans SafeLogger, aucun message lié à la sécurité ne s'affiche si le TM5CSLCx00FS n'est pas dans un état opérationnel en raison d'une résolution de codeur incorrecte.

Anomalies de fonctionnement connues

Limitations pour la version publiée de TM262M••

- La désactivation des tranches de sécurité n'est pas prise en charge.
- La fonctionnalité de simulation des équipements impose des restrictions dans certains cas d'utilisation pour les options de machine.
- Le contrôleur Safety Logic Controller passe à l'état SafeOS SAFERUN dans le cas où l'état NRT de Sercos est actif. Il s'agit d'un comportement normal qui sert à déboguer l'application Safety Logic Controller dans le cas où aucun TM262M n'est connecté.
- Aucune validation de nom de fichier n'est effectuée lorsqu'un nouveau fichier d'application est enregistré dans le répertoire local : si un fichier de même nom se trouve dans un dossier et que l'utilisateur en confirme l'enregistrement dans la boîte de dialogue, le fichier existant est remplacé sans aucune autre notification à l'utilisateur.

Limitations pour la version publiée de TM262••

La version minimale exigée du micrologiciel est la version 5.0.2.1. Si la version du micrologiciel du produit est antérieure, sa mise à jour est obligatoire. La mise à jour peut être exécutée via une carte SD ou Controller Assistant.

Limitations concernant la version publiée des contrôleurs PacDrive

Aucune validation de nom de fichier n'est effectuée lorsqu'un nouveau fichier d'application est enregistré dans le répertoire local : si un fichier de même nom se trouve dans un dossier et que l'utilisateur en confirme l'enregistrement dans la boîte de dialogue, le fichier existant est remplacé sans aucune autre notification à l'utilisateur.

Adressage immédiat

EcoStruxure Machine Expert vous permet de programmer des instructions directement ou indirectement à l'aide de paramètres. La méthode directe, ou adressage immédiat, utilise l'adresse directe d'un paramètre, par exemple %IWx ou %QWx. La méthode indirecte, ou Adressage symbolique, consiste à définir des symboles pour ces paramètres, puis à utiliser ces symboles conjointement avec vos instructions de programme.

Ces deux méthodes sont valides et acceptables, mais l'adressage symbolique offre certains avantages, notamment en cas de modification ultérieure de la configuration. Lorsque vous configurez les E/S et d'autres équipements pour votre application, EcoStruxure Machine Expert attribue automatiquement les adresses immédiates. Ensuite, si vous ajoutez ou supprimez des E/S ou d'autres équipements, EcoStruxure Machine Expert intègre ces modifications dans la configuration en réattribuant les adresses immédiates. Cette opération modifie les affectations par rapport à ce qu'elles étaient au moment des modifications de la configuration.

Si vous avez déjà créé tout ou partie de votre programme à l'aide d'adresses immédiates, vous devez tenir compte de cette modification dans vos instructions, vos blocs fonction, etc., en changeant toutes les adresses immédiates réattribuées. En revanche, si vous utilisez des symboles à la place d'adresses immédiates dans votre programme, cette opération n'est pas nécessaire. Les symboles sont mis à jour automatiquement en fonction des nouvelles adresses immédiates, dans la mesure où ils sont associés à l'adresse dans la boîte de dialogue Mappage des E/S de l'éditeur d'équipement correspondant, et non simplement à une déclaration AT dans le programme lui-même.

AVERTISSEMENT

FONCTIONNEMENT INATTENDU DE L'EQUIPEMENT

Vérifiez et modifiez au besoin toutes les adresses d'E/S immédiates utilisées dans l'application en cas de modification de la configuration.

Le non-respect de ces instructions peut provoquer la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.

NOTE : Utilisez systématiquement des symboles lors de la programmation, afin d'éviter les importantes modifications du programme et de limiter l'introduction d'anomalies de programmation en cas de modification de la configuration d'un programme par ajout ou suppression d'E/S ou d'autres équipements.

EcoStruxure Machine Expert

ID	Description
OEM00064709	Motion Builder : la courbe couple/vitesse du SH205/30360 avec un ventilateur externe est calculée de manière incorrecte.
OEM00067341	Motion Sizer : pour les projets volumineux, la saisie de noms d'axes et de descriptions dans Motion Sizer fait preuve de lenteurs (actualisation).
OEM00072759	Motion Sizer : il n'est pas possible d'ajouter des variateurs Lexium 62 ILM de tailles différentes à un même module de connexion. L'opération d'arrondi pour la durée du cycle ne donne pas des valeurs convenables.
OEM00069953	Pour afficher différents commentaires pour les bibliothèques, vous pouvez entrer la clé LibDocContent. L'utilisation de LibDocContent avec DocsOnly ou CommentsAndDocs affiche les mêmes résultats.
OEM00073945	L'accès à un nom de variable du mappage E/S du module TM5 n'est pas possible en utilisant ARRAY dans la création de scripts Python.
OEM00075351	Vous vous connectez à un projet (code FBD) et placez le focus sur un réseau (qui n'est pas le dernier) dans une action ou un programme. Si vous vous déconnectez et vous reconnectez, le focus est placé sur le dernier réseau de l'action/programme. Le même comportement prévaut si vous basculez entre deux actions.

ID	Description
OEM00075726	Une tâche de commutation de came déclenche le message de diagnostic 8317 <i>Program cycle time overrun</i> de façon sporadique, même si la tâche de commutation de came est configurée avec une priorité plus élevée que le cycle RTP (processus en temps réel).
OEM00063214	La communication de socket TCP est retardée sporadiquement lorsque le logiciel de programmation est connecté au contrôleur.
OEM00075185	Lorsque vous tentez de charger un DTM Harmony ZBRN1 s'exécutant sous Modbus TCP IO Scanner , EcoStruxure Machine Expert n'est plus opérationnel (APPCRASH).
OEM00077196	Vijeo-Designer : la communication entre un contrôleur M262 et l'IHM Vijeo-Designer est interrompue après plusieurs jours. Solution : redémarrer l'IHM. La communication est de nouveau établie.
SI-3439	Après avoir choisi Mettre à jour le projet , vous pouvez être invité à supprimer les données internes de listes de variables persistantes pendant la conversion d'un équipement. Selon le nombre d'équipements à convertir, cette question peut apparaître plusieurs fois. Si vous confirmez, elle ne se représentera pas pour les équipements du même contrôleur.
SI-3971	Lorsque vous convertissez un contrôleur, par exemple un M262L20 en M262M35, la configuration de module de l'interface TM5/TM7 n'est pas convertie et n'est plus disponible après la conversion.
SI-3727	Pour ATV-DTM avec le panneau de contrôle activé, la commande Déconnecter n'a aucun effet lorsque le moteur accélère (ACC), fonctionne à régime constant (RUN) ou décélère (DEC). Pour arrêter le moteur, appuyez sur le bouton Stop . Néanmoins, le panneau de contrôle n'est pas mis à jour et affiche toujours l'état qui était actif auparavant. Vous pouvez exécuter la commande En ligne → Déconnexion , mais cela peut entraîner la fermeture d'EcoStruxure Machine Expert.
-	L'aide contextuelle (F1) n'est pas disponible pour les POU déclarés avec un espace de noms.
-	Si vous utilisez une machine virtuelle, vous devez désactiver l'option Accélérer les graphiques 3D dans les paramètres de la machine virtuelle avant de télécharger l'aide en ligne.
SI-4244	ATV340 : le DTM n'est pas disponible.

EcoStruxure Machine Expert - Safety

ID	Description
OEM00060343	Dans SafeLogger, vous pouvez voir que l'état d'une entrée/sortie de module lié à la sécurité a changé. Des informations détaillées sur la raison peuvent être décodées à partir des informations supplémentaires <code>info0</code> et <code>info1</code> . (Consultez SafeLogger, Guide utilisateur).
OEM00060774	L'état de communication entre le contrôleur Safe Logic Controller TM5CSLCx00FS et un variateur n'est pas indiqué par un message dans SafeLogger : dans certaines conditions, un variateur est considéré comme inopérant, mais cela n'est pas reconnu par SafeLogger ou par le variateur. Vous devez redémarrer le contrôleur Safe Logic Controller TM5CSLCx00FS à récupérer.
OEM00067842	La configuration d'un IDN (numéro d'identification) Sercos supplémentaire ne fonctionne pas pour les variateurs liés à la sécurité dans le cas où le contrôleur Safety Logic Controller (SLC) n'est pas affecté à la dernière adresse topologique.
OEM00068735	Si vous définissez les paramètres <code>MaxDataTransportTime</code> et <code>CommunicationWatchdog</code> avec des valeurs bien plus élevées que celles proposées par le calculateur (par exemple, 6 500 ms), le système peut devenir instable, car ces paramètres ont un impact sur les délais d'attente et le moment où le système lié à la sécurité démarre. Dans ce cas, l'état <code>ModuleOK</code> est inaccessible ou instable pour certains modules liés à la sécurité. Utilisez les valeurs calculées par Response Time Calculator . Vous pouvez augmenter la valeur des paramètres sans toutefois dépasser le facteur deux.
OEM00068980	Si vous attribuez à <code>MinDataTransportTime</code> une valeur inférieure à la valeur calculée par Response Time Calculator , une erreur de compilation peut s'afficher. Le paramètre <code>MinDataTransportTime</code> doit être défini sur la valeur calculée.
OEM00069079	Limitation du système relative au nombre de variateurs avec le paramètre de temps Sercos de 1 ms : avec la version 2.47 et antérieure du micrologiciel de TM5CSLCx00FS, le paramètre de temps Sercos de 1 ms peut gérer jusqu'à 22 variateurs liés à la sécurité. Le nombre maximal d'esclaves dépend de différents facteurs, à savoir : <ul style="list-style-type: none"> ● Nombre d'équipements physiques connectés. ● Autres paramètres en temps réel configurés. ● Données échangées entre LMC et TM5CSLCx00FS. ● Nombre d'appareils liés à la sécurité supplémentaires (modules d'E/S, passerelles liées à la sécurité, etc.). <p>Solution : lorsque le message d'erreur <code>C1D 0x010A</code> s'affiche, la limite du système est atteinte. Dans ce cas, le système doit être optimisé par rapport aux facteurs influents. L'autre solution pour accroître le nombre de variateurs liés à la sécurité pris en charge consiste à scinder la machine en plusieurs modules, avec pour chacun un TM5CSLCx00FS et un LMC intégrés.</p>

ID	Description
OEM00069082	<p>TM5CSLCx00FS affiche le message d'erreur interne BF86 : cela se produit lorsque le paramètre <code>SafeModuleOK</code> n'est pas utilisé dans tous les modules liés à la sécurité du système.</p> <p>Solution : utilisez le paramètre <code>SafeModuleOK</code> dans tous les modules liés à la sécurité.</p>
OEM00070294	<p>Le canal d'un module lié à la sécurité prend la valeur FALSE si la durée de cycle configurée n'est pas appropriée : la valeur de <code>CycleTime</code> doit être supérieure au temps de traitement pour l'application liée à la sécurité. Si la valeur du paramètre <code>CycleTime</code> est inférieure ou trop proche du temps de traitement, une violation de la durée de cycle peut se produire.</p> <p>La durée de cycle configurée pour TM5CSLCx00FS doit être un entier multiple de la durée de cycle Sercos.</p> <p>Vous devez configurer une durée de cycle TM5CSLCx00FS appropriée :</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Définissez une durée de cycle supérieure pour le TM5CSLCx00FS. ● Téléchargez et exécutez l'application liée à la sécurité. ● Ouvrez la boîte de dialogue de contrôle SafePLC et cliquez sur le bouton d'information : le temps de traitement présent s'affiche. ● Définissez la durée de cycle TM5CSLCx00FS sur une valeur \geq temps de traitement + 1 ms.
OEM00070390	<p>Aucune information n'a pu être trouvée pour l'entrée SafeLogger 0x9406.</p> <p>Cette entrée indique un problème de communication transversale dans le moteur de traitement du réseau.</p>
OEM00070466	<p>Lorsque la valeur définie de <code>MaxDataTransportTime</code> est trop petite, le TM5CSLCx00FS ne fait pas passer son état à RUN.</p> <p>Solution : utilisez la valeur de Response Time Calculator. Si cette valeur ne convient pas, augmentez progressivement la valeur de <code>MaxDataTransportTime/CommunicationWatchdog</code> sans dépasser deux fois la valeur calculée.</p>
OEM00070475	<p>TM5CSLCx00FS ne fait pas passer son état à RUN et reste en mode <code>PreOp</code>. Raisons possibles :</p> <ul style="list-style-type: none"> ● Pour un ou plusieurs variateurs, les paramètres liés à la sécurité ne sont pas valides. ● La valeur <code>OutputActiveSet</code> est manquante. ● <code>AutoRun</code> n'est pas activé. ● Les paramètres relatifs au temps de réponse de sécurité ne sont pas définis avec des valeurs appropriées.
OEM00070493	<p>De façon sporadique, les modules liés à la sécurité ne passent pas à l'état opérationnel : après le redémarrage d'un contrôleur LMC (Logic Motion Controller), le TM5CSLCx00FS passe à l'état opérationnel, mais les modules liés à la sécurité restent à l'état pré-opérationnel.</p> <p>Solution : redémarrez l'ensemble du système.</p>

ID	Description
OEM00071897	<p>Dans SafeLogger, certains problèmes sont signalés sous forme de messages non liés à la sécurité, alors que ces messages devraient l'être.</p> <p>Problèmes connus :</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 0x9414 Cross communication error ● 0x960B Internal error cross communication ● 0xD126 Execution differences processes ● 0x8609 Supply voltage error <p>Utilisez les dernières versions de micrologiciel pour les composants liés à la sécurité de votre système.</p>
OEM00077282	<p>Dans une configuration système spéciale ayant fait l'objet de tests avec une durée de cycle Sercos de 1 ms, l'état du paramètre <code>SafeModulOK</code> d'un module lié à la sécurité passe de TRUE à FALSE. Cela ne se produit pas avec une durée de cycle Sercos de 2 ms et 4 ms dans la même configuration.</p> <p>Solution : utilisez une durée de cycle Sercos de 2 ou 4 ms si cela convient à votre application ou ajustez légèrement les paramètres de temps liés à la sécurité (par exemple, <code>maxDataTransportTime</code>).</p>
OEM00052480	<p>Prise en charge des caractères spéciaux (tréma allemand) dans les noms de variables en ST : une erreur est détectée si un caractère spécial est entré dans un nom de variable dans EcoStruxure Machine Expert - Safety. Il n'est pas possible d'ignorer ou d'annuler cette exception. Le programme doit être terminé par le Gestionnaire des tâches Windows. Une fois EcoStruxure Machine Expert - Safety redémarré, le caractère spécial peut être supprimé.</p> <p>Solution : n'utilisez pas de caractères spéciaux dans les noms de variables.</p>
OEM00073379	<p>TM5CSLCx00FS reste à l'état de démarrage après la confirmation MXCHG pour des variateurs : TM5CSLCx00FS indique MXCHG après le remplacement du variateur. Pour confirmer le remplacement du lecteur, MXCHG demande confirmation à deux reprises. Après la deuxième confirmation MXCHG, TM5CSLCx00FS redémarre automatiquement et reste en phase d'amorçage (voyants FIL allumés) tant qu'il n'est pas redémarré physiquement.</p> <p>Solution : coupez et rétablissez la tension de contrôle.</p>
OEM00070117	<p>Le nombre possible d'axes liés à la sécurité varie selon que la topologie est en anneau ou en ligne.</p>
OEM00077251	<p>Les modules TM5 passent de l'état <code>SafeChannelOK</code> à FALSE lors d'une rupture d'anneau Sercos.</p>

Chapitre 5

Informations complémentaires

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre contient les sujets suivants :

Sujet	Page
Anomalies résolues	88
Anomalies de fonctionnement connues	89

Anomalies résolues

Documentation

ID	Description
OEM00061702	Dans la version allemande de l'aide en ligne, les en-têtes de section de certains modules liés à la sécurité TM5/TM7 sont maintenant traduits.
OEM00061925	Certaines informations sur l'utilisation d'une alimentation SELV/PELV pour les modules liés à la sécurité TM5 dans l'aide en ligne ne font plus défaut dans l'aide en ligne.
OEM00062559	Dans l'aide en ligne, les icônes SVN sont maintenant documentées.
OEM00063454	Dans l'aide en ligne, les paramètres <code>ErrorState_2</code> et <code>ModuleOK</code> du module TM5SDM8DTS sont désormais décrits.
OEM00065214	Téléchargement multiple : des informations ont été ajoutées à l'aide en ligne pour inviter l'utilisateur à désélectionner l'option Démarrer toutes les applications après le téléchargement afin d'éviter que les contrôleurs ciblés ne redémarrent à l'état <code>RUNNING</code> .
OEM00072124	Charges d'accrochage et de traction (<i>Variateur Lexium 52 – Manuel produit</i>) : une référence trompeuse aux variantes E/F Lexium 62 a été supprimée.

Anomalies de fonctionnement connues

Documentation

ID	Description
OEM00032469	Besoin d'informations détaillées sur le chien de garde (WD, Watchdog) du contrôleur Logic Motion Controller LMC *01. La documentation doit être améliorée.
OEM00045026	Certaines valeurs de dimension indiquées dans les guides de matériel et les fichiers CAD de la page d'accueil Schneider Electric sont légèrement différentes pour les variateurs LXM 52, les variateurs LXM 62 et les contrôleurs Motion Controller LMC Eco. La documentation doit être améliorée.
OEM00058892	Dans l'aide en ligne, le chapitre <i>Système TM5/TM7 – Coupure en charge (Système TM5/TM7 – Guide d'installation et de planification)</i> doit être amélioré.
OEM00071212	Dans l'aide en ligne du module TM5SEAISG (<i>Modicon TM5, Configuration des modules d'extension, Guide de programmation</i>), les pages indiquées pour le registre d'entrée analogique étaient incorrectes.
OEM00076210	Les informations sur le module d'alimentation du TM5SPS1 doivent être améliorées dans l'aide en ligne.
OEM00077834	Lexium 62 Plus : la fréquence de sortie du codeur est limitée à 1 MHz, le facteur d'interpolation défini est de 16 cycles d'incrémentations par période Sinus/Cosinus du codeur analogique.
—	<p>PLCopen MC partie 1 : le texte et l'avertissement ci-dessous doivent être ajoutés à la documentation de la bibliothèque.</p> <p>Si la valeur de positionnement du maître quitte la plage de positionnement de la came, la came signale que la fin du profil de came a été atteinte. Cela implique qu'un travail en tampon est activé, quelle que soit la direction dans laquelle le maître a quitté la plage de positionnement, positive ou négative. Le maître peut également quitter la plage de positionnement pour cause de gigue si le maître est immobile à une position suffisamment proche de la limite positive ou négative de la plage de positionnement de la came.</p> <p>Consultez les informations importantes sur la sécurité à la fin de ce tableau.</p>
—	<p>PLCopen MC part 1 : un message de signalement de risque doit être ajouté à la documentation de la bibliothèque.</p> <p>Consultez les informations importantes sur la sécurité à la fin de ce tableau.</p>

AVERTISSEMENT

FONCTIONNEMENT INATTENDU DE L'EQUIPEMENT

Prenez toutes les mesures nécessaires pour faire en sorte qu'un travail ne soit mis en mémoire tampon que si une distance suffisante entre la valeur de positionnement et la fin de la plage de positionnement de la came peut être respectée.

Le non-respect de ces instructions peut provoquer la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.

AVERTISSEMENT

FONCTIONNEMENT INATTENDU DE L'EQUIPEMENT

Mettez en place un filtre pour la vitesse et l'accélération du maître si vous avez un axe qui suit un axe maître de retour.

Le non-respect de ces instructions peut provoquer la mort, des blessures graves ou des dommages matériels.