



JetSym

Versionsupdate von V. 5.6.4 auf V. 5.7.0

We automate your success

Jetter AG
Gräterstrasse 2
71642 Ludwigsburg,

Telefon:
Zentrale +49 7141 2550-0
Vertrieb +49 7141 2550-531
Technische Hotline +49 7141 2550-444

E-mail:
Hotline hotline@jetter
Vertrieb sales@jetter

Version 1.00.1

2022-05-11

Dieses Dokument wurde von der Jetter AG mit der gebotenen Sorgfalt und basierend auf dem ihr bekannten Stand der Technik erstellt. Änderungen und technische Weiterentwicklungen an unseren Produkten werden nicht automatisch in einem überarbeiteten Dokument zur Verfügung gestellt. Die Jetter AG übernimmt keine Haftung und Verantwortung für inhaltliche oder formale Fehler, fehlende Aktualisierungen sowie daraus eventuell entstehende Schäden oder Nachteile.

Inhaltsverzeichnis

1	Erweiterungen.....	1
1.1	Allgemein.....	1
1.1.1	Aktualisierung Packaging-Library.....	1
1.1.2	Verteilter Gleichlauf	1
1.2	Motion-Setup	1
1.2.1	Zykluszeit Motion-Control	1
1.3	Hardware-Manager.....	1
1.3.1	Synchronmodus JX3-BN-EC.....	1
1.3.2	Fehlerregister für JX3-COM-PND und JX3-COM-EIPA.....	1
1.4	Motion-API.....	1
1.4.1	Erweiterung MCAxisModes Motion-API 1.2.0.1	1
2	Beseitigte Software-Bugs.....	2
2.1	Allgemein.....	2
2.1.1	Hinzufügen von STX-Bibliotheksdateien (.lb*).....	2
2.1.2	Falscher Kommunikationsport bei individueller Einstellung der Portnummer.....	2
2.1.3	Absturz in ST-Projekten beim Suchen nach Verweisen	2
2.1.4	Wechsel der aktiven Konfiguration während Build- oder Downloadvorgang.....	2
2.2	Compiler	2
2.2.1	Stacküberlauf durch Konstruktoraufruf.....	2
2.2.2	Keine Fehlermeldung bei Stackgröße > 256kBytes.....	2
2.3	Setup und Monitor	3
2.3.1	Flasche Wertanzeige von Bitvariablen in Setup und Monitor.....	3
2.3.2	Wertespalte im Setup wurde nicht geleert.....	3
2.3.3	Inhalt der Spalte "Name" wurde nicht gelöscht.....	3
2.3.4	Falscher Kommunikationsport bei individueller Einstellung der Portnummer.....	3
2.3.5	Falsch Wertanzeige von Konstanten-Arrays im Setup	3
2.4	Motion-Setup	3
2.4.1	Schaltflächen funktionierten nicht	3
2.5	Motion-API.....	3
2.5.1	Motion API 1.x UserPositionReset	3
2.5.2	Motion API 1.x: DefineSegment wieder mit allen Enum-Optionen	3
2.6	Oszilloskop	4
2.6.1	Absturz während Aufzeichnung beseitigt	4
2.6.2	Keine Aufzeichnung von nicht lokalisierten Bit-Variablen	4
2.6.3	Erzwungener Typ stellt sich nach Start zurück.....	4
2.7	Tooltip.....	4
2.7.1	Parametertooltip bei einer Funktion	4
2.7.2	Falsche Anzeige im Tooltip.....	4
2.8	Debugger.....	4

2.8.1	Debugger-Symboleiste war ausgegraut.....	4
3	Wichtige Hinweise	5
3.1	Installation von JetSym	5
3.1.1	.NET-Framework 4.7.2	5

1 Erweiterungen

Nachfolgend sind alle bei dieser Version hinzugekommenen Features sowie Erweiterungen aufgelistet.

1.1 Allgemein

1.1.1 Aktualisierung Packaging-Library

Ab dieser Version wird die Packaging-Library in der Version 1.1.0.0 mit ausgeliefert.

1.1.2 Verteilter Gleichlauf

Ein verteilter Gleichlauf ist ein taktsynchroner Gleichlauf von Achsen mehrerer Steuerungen. Eine Steuerung (Sendersteuerung) hat eine Senderachse, die Positionsdaten an eine andere Steuerung (Empfängersteuerung) verschickt. Die Steuerung, die die Positionsdaten empfängt (Empfängersteuerung), muss eine Empfängerachse haben. Die Empfängerachse muss Leitachse in einem Technologieverbund sein und läuft dann taktsynchron.

1.2 Motion-Setup

1.2.1 Zykluszeit Motion-Control

Bei der Steuerung JC-975MC wurde die Einstellmöglichkeit der Zykluszeit, auf der Motion-Setup-Seite **MC-Global**, um die Optionen **1 ms** und **0,5 ms** erweitert.

1.3 Hardware-Manager

1.3.1 Synchronmodus JX3-BN-EC

Der Synchronmodus ist der Standardmodus beim JX3-BN-EC. Der Synchronmodus kann bis zu einer Ether-CAT-Buszyklus von 1ms aktiviert sein. Werden schnellere Buszykluszeiten eingestellt, z. B. 500 µs bei JC-975 MC, dann muss der Synchronmodus deaktiviert werden.

1.3.2 Fehlerregister für JX3-COM-PND und JX3-COM-EIPA

Beim Datenaustausch über Publisher und Subscriber können nun beim JX3-COM-PND und JX3-COM-EIPA auch Fehler- und Statusregister übertragen werden.

1.4 Motion-API

1.4.1 Erweiterung MCAxisModes Motion-API 1.2.0.1

Für den verteilten Gleichlauf wurde der enum MCAxisModes um die beiden Werte **Sender** und **Receiver** erweitert.

2 Beseitigte Software-Bugs

Dieses Kapitel beschreibt die in der neuen Softwareversion beseitigten Bugs. Bitte beachten Sie auch die Seite **offene Punkte** in der Online-Hilfe.

2.1 Allgemein

2.1.1 Hinzufügen von STX-Bibliotheksdateien (.lb*)

Das Hinzufügen von STX-Bibliotheksdateien (.lb*) über das Kontextmenü des Bibliothek-Ordners war nicht möglich.

2.1.2 Falscher Kommunikationsport bei individueller Einstellung der Portnummer

Wurden für die Portnummern keine Default-Einstellungen verwendet, dann verwendete die PCOM-Kommunikation die Portnummer der XCOM-Kommunikation. Dies konnte zu Verzögerungen beim Verbindungsaufbau führen.

2.1.3 Absturz in ST-Projekten beim Suchen nach Verweisen

Die Suche nach Verweisen konnte einen Absturz in ST-Projekten verursachen, wenn Timer-Variablen im Source-Code benutzt wurden, die keine Register sind.

2.1.4 Wechsel der aktiven Konfiguration während Build- oder Downloadvorgang

Während eines Build- oder Downloadvorgangs kann der Wechsel einer Hardwarekonfiguration nun erst erfolgen, nachdem der Build- oder Downloadvorgang abgebrochen oder beendet wurde. Wird versucht, während eines Build- oder Downloadvorgangs die Konfiguration zu wechseln, dann erscheint ein Dialog.

2.2 Compiler

2.2.1 Stacküberlauf durch Konstruktoraufruf

In seltenen Fällen bei %VL-Registerübergabe an Objekt-Konstruktoren kann es vorkommen, dass für den Startup-Code der Applikation ein Stack-Frame benötigt wird. In diesem Fall wurde bisher kein Platz auf dem Stack reserviert und es konnte zu einem Überlauf kommen. Nun reserviert der Compiler den benötigten Platz auf dem Stack automatisch. Der Compiler erzeugt auch eine Fehlermeldung, wenn die für den Startup-Tasks vorgegebene Stack-Größe von 8KBytes überschritten wird.

2.2.2 Keine Fehlermeldung bei Stackgröße > 256kBytes

Bisher gab es keine Fehlermeldung, wenn die maximale Stackgröße überschritten wurde. Wenn nun versucht wird, einen Stack > 256kB zu deklarieren, erzeugt der Compiler folgende Fehlermeldung:

Maximum supported stack size is 262144 bytes.

Beispiel:

```
task t_init stack 300000, autorun
end_task;
```

2.2.3 STX-Compiler generierte falschen Bytecode

In bestimmten Fällen generierte der STX-Compiler falschen Bytecode, wenn Array-Konstanten in Ausdrücken benutzt wurden.

2.3 Setup und Monitor

2.3.1 Flasche Wertanzeige von Bitvariablen in Setup und Monitor

Der Wert von Bitvariablen, die in einer Klasse deklariert waren, wurden falsch angezeigt.

2.3.2 Wertespalte im Setup wurde nicht geleert

Wenn mehrere Zeilen in einem aktiven Setup markiert und durch die Entfernen-Taste gelöscht wurden, blieb der Inhalt in der Wert-Zeile stehen.

2.3.3 Inhalt der Spalte "Name" wurde nicht gelöscht

Wenn im Setup mit **Strg+A** alles markiert und dann mit der **Entfernen-Taste** gelöscht wurde, so blieben die Einträge in der Spalte **Name** erhalten.

2.3.4 Falscher Kommunikationsport bei individueller Einstellung der Portnummer

Wurden für die Portnummern keine Default-Einstellungen verwendet, dann verwendete die PCOM-Kommunikation die Portnummer der XCOM-Kommunikation. Dies konnte zu Verzögerungen beim Verbindungsaufbau führen.

2.3.5 Falsch Wertanzeige von Konstanten-Arrays im Setup

Die Wertanzeige von Konstanten-Arrays im Setup konnte beim Datentyp float falsch sein. Bei Steuerungen, die Daten in Little Endian im Speicher ablegen, gab es falsche Anzeigen.

2.4 Motion-Setup

2.4.1 Schaltflächen funktionierten nicht

Wurde die IP-Adresse im CPU-Fenster geändert, funktionierte z. B. die Schaltfläche **Freigeben** nicht mehr. Dann mussten geöffnete Motion-Setup-Fenster geschlossen und neu geöffnet werden, damit die Kommunikation mit der Steuerung wieder möglich war.

2.5 Motion-API

2.5.1 Motion API 1.x UserPositionReset

Die Motion API 1.x wurde um die Funktion `MCAxisStateTransitions.UserPositionReset()` erweitert.

2.5.2 Motion API 1.x: DefineSegment wieder mit allen Enum-Optionen

Aus Kompatibilitätsgründen wurden die kürzlich aus dem enum **MCTechnoCamSegmentTypes** entfernten Optionen für Auto-Polynome wieder hinzugefügt.

2.6 Oszilloskop

2.6.1 Absturz während Aufzeichnung beseitigt

Es wurde ein Absturz beseitigt, der während der Oszi-Aufzeichnung auftreten konnte. Auch für Setup-Dokumente und den Monitor konnte es Auswirkungen geben.

2.6.2 Keine Aufzeichnung von nicht lokalisierten Bit-Variablen

Im Live-Modus des Oszilloskops konnten als **Bit**-deklarierte, nicht lokalisierte Variablen nicht aufgezeichnet werden.

2.6.3 Erzwungener Typ stellt sich nach Start zurück

Im Live-Modus des Oszilloskops wurde bei direkter Angabe eines Registers (keine Variable) und erzwungenem Typ, z. B. **float**, der Typ nach Start des Oszilloskops wieder auf **auto** geändert.

2.7 Tooltip

2.7.1 Parametertooltip bei einer Funktion

Der Tooltip bei einem Parameter erschien nicht bei einer Funktion, die hinter einem Schlüsselwort wie bspw. **if** eingegeben wurde.

2.7.2 Falsche Anzeige im Tooltip

Im Tooltip einer Programmdatei wurde eine bits-Variable als enum-Variable dargestellt.

2.8 Debugger

2.8.1 Debugger-Symbolleiste war ausgegraut

Wenn bei laufender Oszilloskop-Aufzeichnung der Debugger gestartet wurde und der Programmablauf an einem Haltepunkt zum Stoppen kam, waren einzelne Buttons der zugehörigen Werkzeugleiste ausgegraut. Dadurch konnten keine weiteren Debug-Schritte ausgeführt werden.

3 Wichtige Hinweise

3.1 Installation von JetSym

Das Installationsprogramm von JetSym muss mit Admin-Rechten gestartet werden, um eine Lizenzierung von JetSym während des Installationsvorgangs durchzuführen.

3.1.1 .NET-Framework 4.7.2

Für diese JetSym-Version wird .NET-Framework 4.7.2 benötigt.