

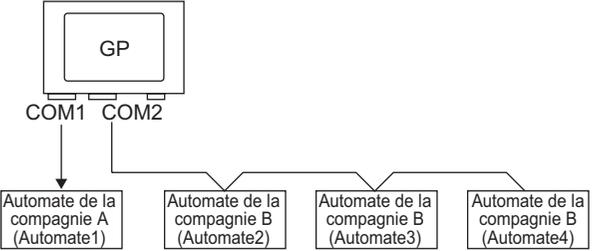
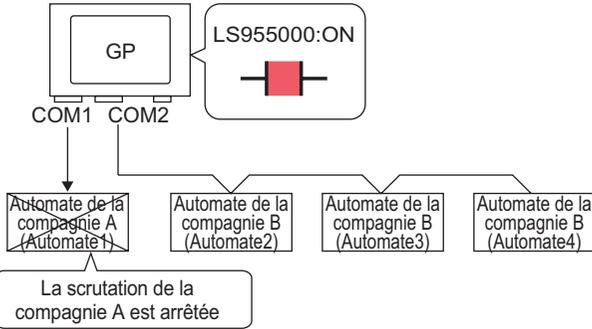
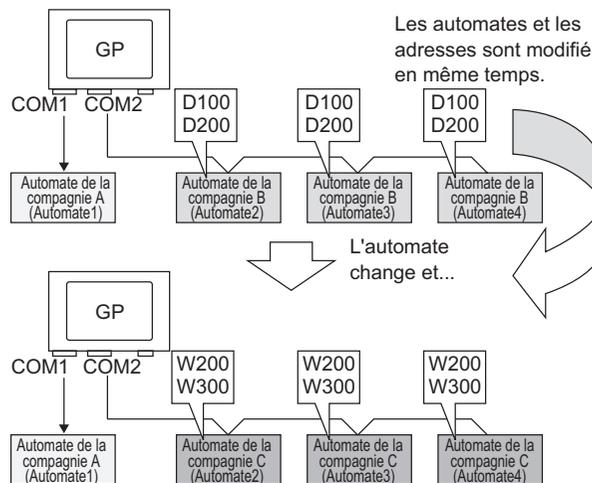
# 7 | Communication avec les périphériques/ automates

Ce chapitre décrit la façon d'utiliser l'afficheur pour communiquer avec plusieurs périphériques/automates. Les procédures pour arrêter la communication et modifier les périphériques/automates sont également fournies.

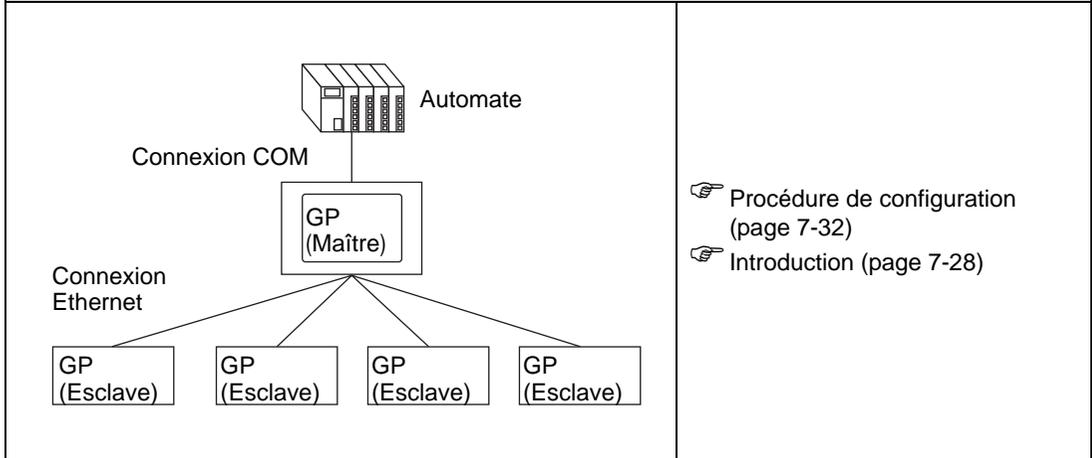
Lisez tout d'abord la section «7.1 Menu de configuration» (page 7-2), puis passez à la page correspondante.

7.1	Menu de configuration.....	7-2
7.2	Connexion à plusieurs périphériques/automates .....	7-4
7.3	Déconnecter plusieurs périphériques/automates connectés .....	7-12
7.4	Changement d'un périphérique/automate .....	7-18
7.5	Connexion de plusieurs GP sur un seul automate.....	7-28
7.6	Dans un environnement de GP multiples, n'en activer qu'un.....	7-34
7.7	Guide de configuration .....	7-39
7.8	Restrictions .....	7-48

## 7.1 Menu de configuration

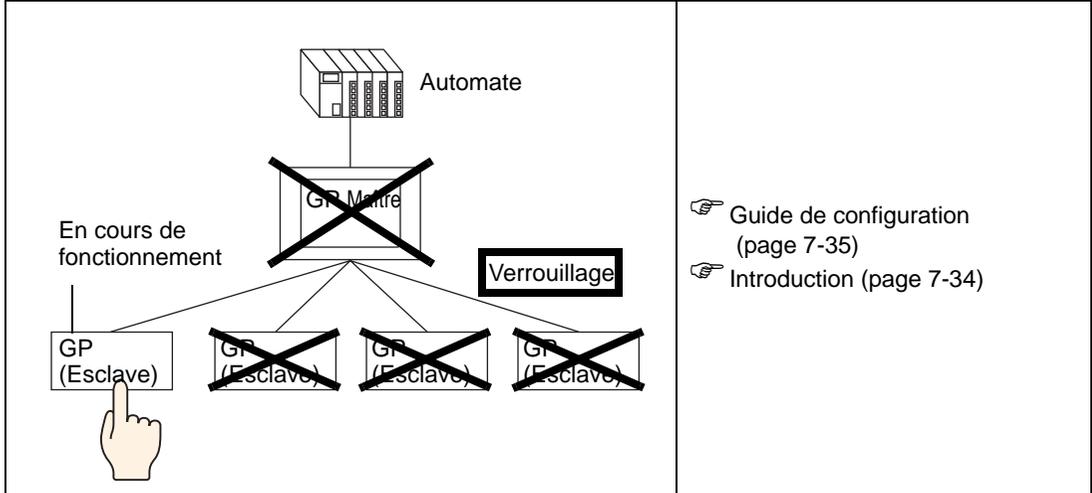
Connexion à plusieurs périphériques/automates	
 <p>GP</p> <p>COM1 COM2</p> <p>Automate de la compagnie A (Automate1)</p> <p>Automate de la compagnie B (Automate2)</p> <p>Automate de la compagnie B (Automate3)</p> <p>Automate de la compagnie B (Automate4)</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>☞ Procédure de configuration (page 7-5)</li> <li>☞ Introduction (page 7-4)</li> </ul>
Déconnecter plusieurs périphériques/automates connectés	
 <p>GP</p> <p>COM1 COM2</p> <p>LS955000:ON</p> <p>Automate de la compagnie A (Automate1)</p> <p>Automate de la compagnie B (Automate2)</p> <p>Automate de la compagnie B (Automate3)</p> <p>Automate de la compagnie B (Automate4)</p> <p>La scrutation de la compagnie A est arrêtée</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>☞ Procédure de configuration (page 7-12)</li> <li>☞ Introduction (page 7-12)</li> </ul>
<p>Pour arrêter la scrutation d'un périphérique/automate, configurez le bit de communication à OFF.</p>	
Changement d'un périphérique/automate	
 <p>GP</p> <p>COM1 COM2</p> <p>D100 D200</p> <p>D100 D200</p> <p>D100 D200</p> <p>Automate de la compagnie A (Automate1)</p> <p>Automate de la compagnie B (Automate2)</p> <p>Automate de la compagnie B (Automate3)</p> <p>Automate de la compagnie B (Automate4)</p> <p>Les automates et les adresses sont modifiés en même temps.</p> <p>L'automate change et...</p> <p>GP</p> <p>COM1 COM2</p> <p>W200 W300</p> <p>W200 W300</p> <p>W200 W300</p> <p>Automate de la compagnie A (Automate1)</p> <p>Automate de la compagnie C (Automate2)</p> <p>Automate de la compagnie C (Automate3)</p> <p>Automate de la compagnie C (Automate4)</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>☞ Procédure de configuration (page 7-19)</li> <li>☞ Introduction (page 7-18)</li> </ul>

**Connexion de plusieurs GP sur un seul automate**



- ☞ Procédure de configuration (page 7-32)
- ☞ Introduction (page 7-28)

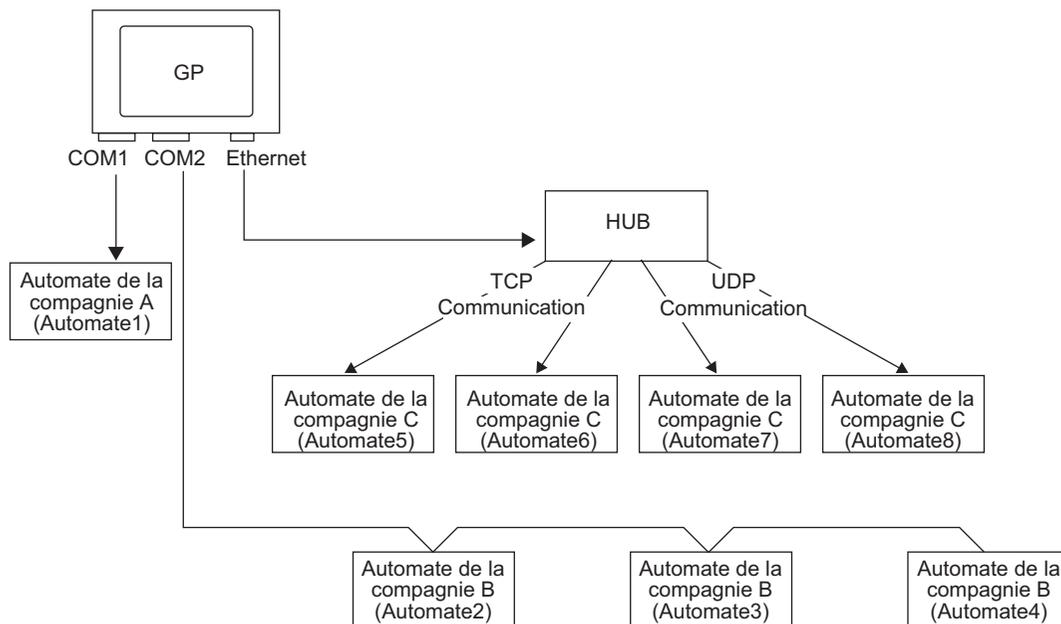
**Dans un environnement de GP multiples, n'en activer qu'un**



- ☞ Guide de configuration (page 7-35)
- ☞ Introduction (page 7-34)

## 7.2 Connexion à plusieurs périphériques/automates

### 7.2.1 Introduction



Plusieurs périphériques/automates peuvent être configurés simultanément sur un GP en utilisant quatre pilotes (COM1, COM2 et Ethernet (UDP/TCP)).

#### REMARQUE

- Il existe deux types de modèles : l'un des modèles peut avoir deux pilotes et l'autre peut avoir quatre pilotes.  
 ☞ «1.3 Fonctions prises en charge» (page 1-7)

## 7.2.2 Procédure de configuration

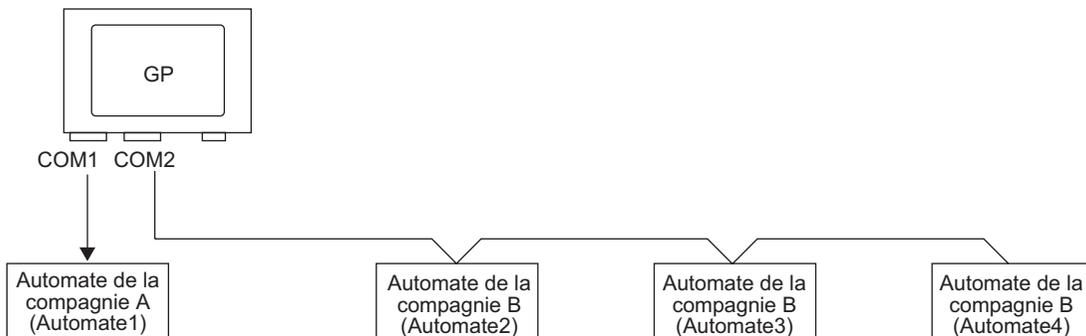
**REMARQUE**

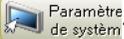
- Pour en savoir plus, reportez-vous au guide de configuration.  
 «5.17.2 Guide de configuration [Nouveau]» (page 5-103)

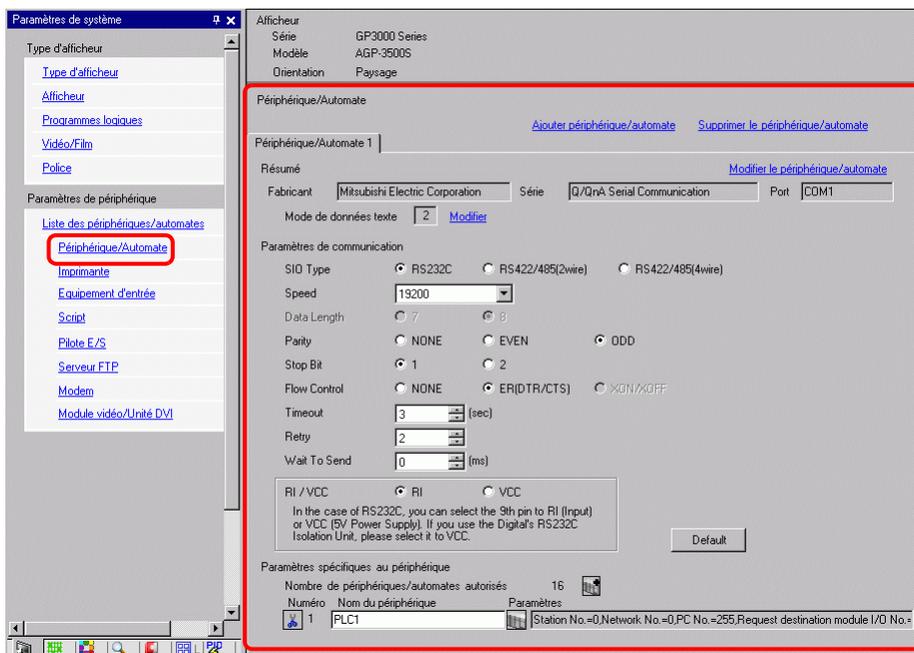
Par exemple :

COM1 : l'automate de la compagnie A, Automate1 (Omron, CS/CJ Series HOST Link)

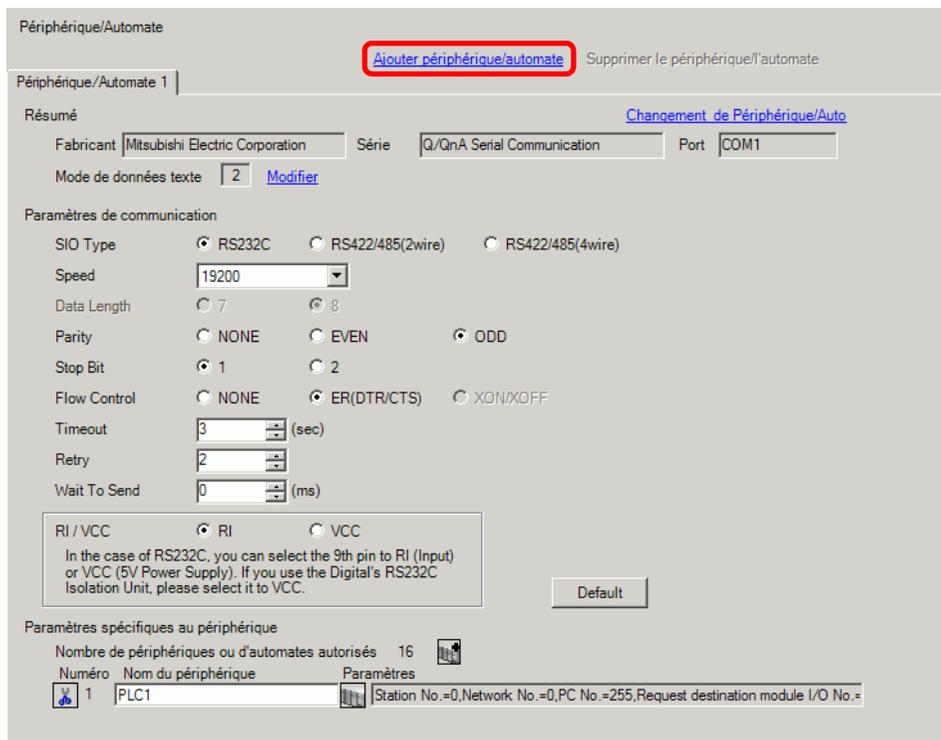
COM2 : les automates de la compagnie B, PLC2, PLC3, PLC4 (3 unités de Mitsubishi, A Series Computer Link). Configurez les paramètres pour ajouter ces automates.



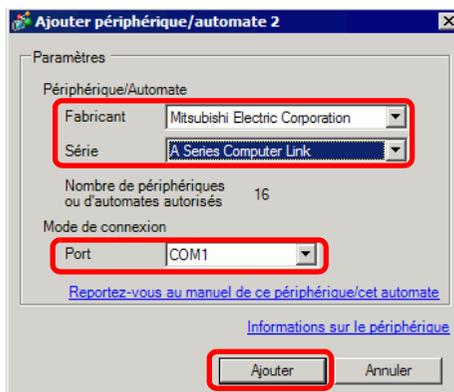
- 1 Dans le menu [Projet (F)], pointez sur [Paramètres système (C)] et sélectionnez [Périphérique/Automate] ou cliquez sur . L'écran [Périphérique/Automate] apparaît.



2 Cliquez sur [Ajouter périphérique/automate].



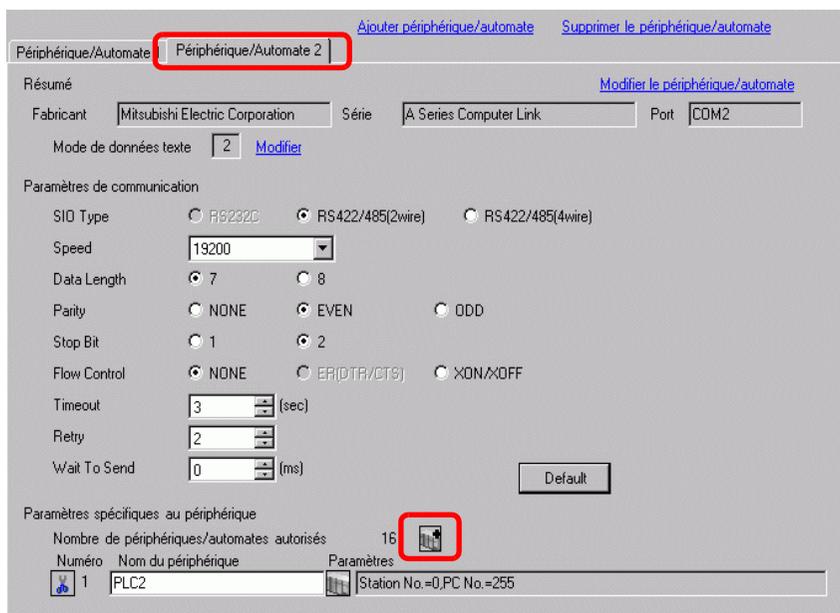
3 Lorsque la boîte de dialogue [Ajouter périphérique/automate] apparaît, sélectionnez des options dans [Fabricant], [Série] et [Port] et cliquez sur [Ajouter].



**REMARQUE**

- Assurez-vous de ne pas choisir un port qui est en cours d'utilisation par un autre automate. Si le port contient plusieurs automates,  apparaît à la droite de l'étiquette [Port] de l'écran [Périphérique/Automate]

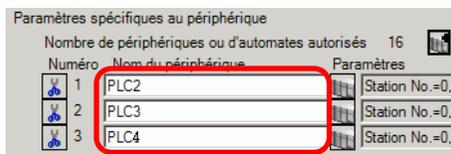
4 Lorsque l'onglet [Périphérique/Automate2] apparaît, cliquez sur [Ajouter périphérique] . Ajouter 2 automates.



**REMARQUE**

- Chaque fois que vous cliquez sur [Ajouter périphérique] , un automate est ajouté.

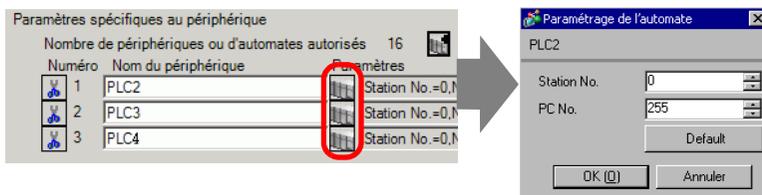
5 Définissez un nom comportant jusqu'à 20 caractères pour chaque automate ajouté.



**REMARQUE**

- Lorsque vous ajoutez le [Nom de périphérique] désiré, assurez-vous de ne pas utiliser un nom déjà utilisé.

6 Cliquez sur [Périphérique/Automate] . La boîte de dialogue [Périphérique individuel] apparaît. Configurez chaque automate correspondant. L'image suivante montre la boîte de dialogue [Périphérique individuel] utilisée pour le type Mitsubishi A Series Computer Link.



**REMARQUE**

- Les [Afficheurs individuels] diffèrent selon l'automate. Pour en savoir plus sur les paramètres du périphérique/automate, reportez-vous au «GP-Pro EX Device Connection Manual.»

7 Confirmez que plusieurs automates ont été ajoutés.

### 7.2.3 Structure

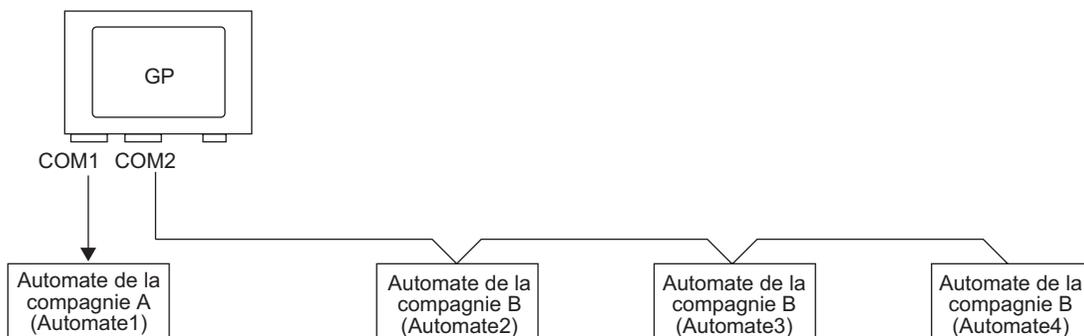
#### ■ Modes de connexion d'automate multiples

##### ◆ Méthode d'accès direct

- Plusieurs automates peuvent être connectés.

(1) Lors de l'utilisation des ports COM1 et COM2.

Par exemple, le pilote (communication série) de la compagnie A est configuré sur le port COM1, et le pilote de la compagnie B est configuré sur le port COM2 (communication série).

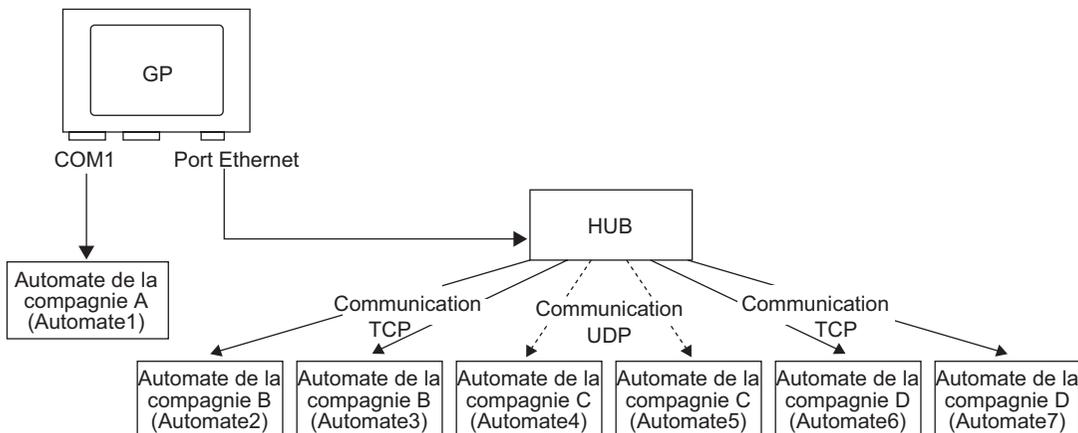


**REMARQUE**

- Un autre pilote peut être désigné pour chaque port COM. Toutefois, chaque port COM ne peut avoir qu'un seul pilote.
- Vous pouvez connecter plusieurs périphériques avec le même pilote à chaque port COM. Toutefois, le nombre de périphériques/automates autorisés varie selon le pilote. Reportez-vous au «GP-Pro EX Device/PLC Connection Manual» pour obtenir le nombre de périphériques ou d'automates autorisés.

(2) Lors de l'utilisation des ports COM1 et Ethernet (communication [UDP]/[TCP])

Par exemple, le pilote (communication série) de la compagnie A est configuré sur COM1, et les pilotes des compagnies B, C et D sont configurés sur le port Ethernet (communication Ethernet).



**REMARQUE**

- Les ports peuvent utiliser jusqu'à un maximum de quatre pilotes. Toutefois, un pilote peut être configuré sur chaque port COM et le reste peut être configuré sur le port Ethernet, ou bien tous les quatre peuvent être configurés sur le port Ethernet et pas les ports COM. Dans l'exemple ci-dessus, un pilote est configuré sur le port COM1 (automate de la compagnie A), donc le port Ethernet peut traiter jusqu'à trois types de pilotes supplémentaires (Compagnies B, C, et D).

**REMARQUE**

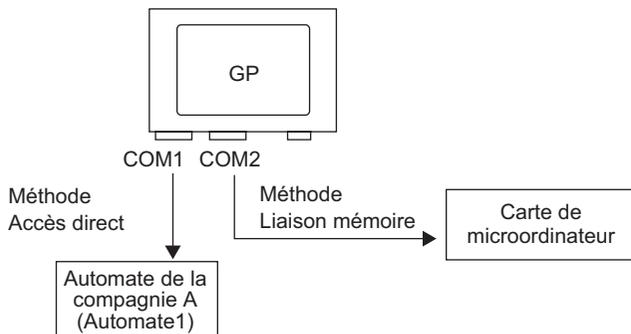
- Lorsque vous utilisez un pilote de communication Ethernet disposant de plusieurs connexions, on ne peut pas configurer [UDP] ou [TCP] sur le même pilote.  
Par exemple, si [Périphérique/Automate1] a été configuré au type MELSEC A Ethernet [UDP], le [Périphérique/Automate2] ne peut pas être configuré au type MELSEC A Ethernet [TCP].

### ◆ Méthode d'accès direct + Méthode de liaison mémoire

- Les périphériques/automates et les hôtes (ordinateurs, cartes de micro-ordinateur, etc.) peuvent être connectés en même temps.

(3) Lors de l'utilisation des méthodes d'accès direct et de liaison mémoire

Par exemple, l'automate de la compagnie A est connecté au port COM1 par la méthode d'accès direct, et la carte de micro-ordinateur est connectée au port COM2 par la méthode de liaison mémoire.



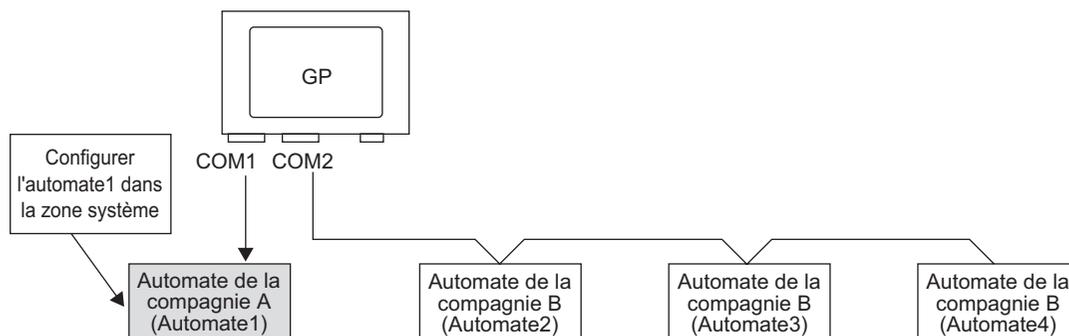
■ **Zone système/Zone LS à utiliser avec plusieurs périphériques/automates zone système**

Reportez-vous à la section «A.1.4.4 Procédure d'allocation de la zone système de périphérique/automate» (page A-28) ou au manuel «GP-Pro EX Device/PLC Manual» pour en savoir plus sur la zone système.

◆ **Méthode d'accès direct**

Si plusieurs automates sont connectés au GP, la zone système ne peut y avoir un automate connecté.

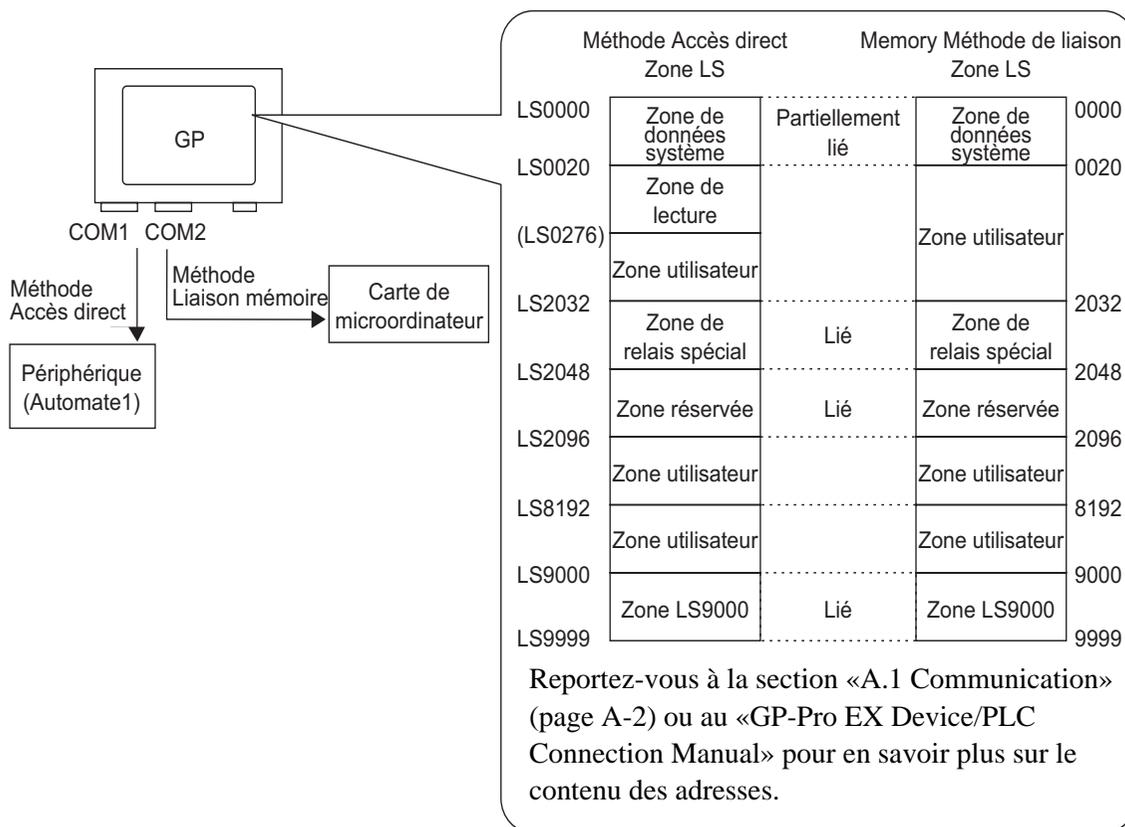
Par exemple, dans l'image suivante, lorsque quatre automates sont branchés au GP, vous ne pouvez en configurer qu'un seul pour la zone système.



◆ **Méthode d'accès direct + Méthode de liaison mémoire**

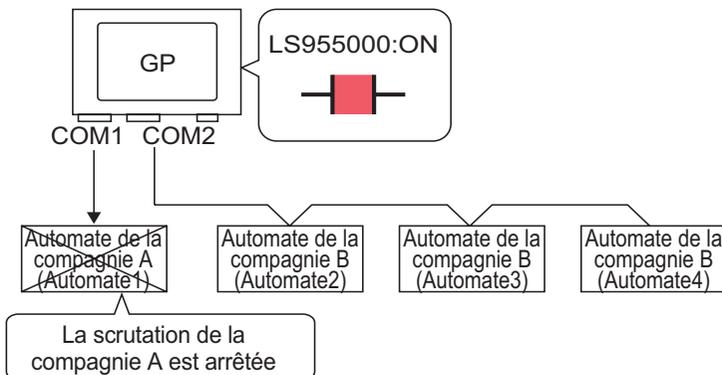
Lors de la communication par accès direct et par liaison mémoire, chaque méthode utilise une zone LS distincte. Toutefois, la zone système, la zone de relais spécial, et la zone LS9000 sont partagées.

Par exemple, dans l'image suivante, lorsqu'un automate et une carte de micro-ordinateur sont connectés au GP, le GP contient une zone LS de méthode d'accès direct et une zone LS de méthode de liaison mémoire.



## 7.3 Déconnecter plusieurs périphériques/automates connectés

### 7.3.1 Introduction

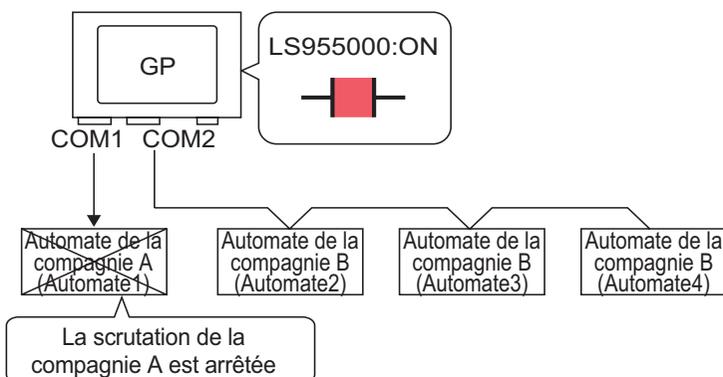


Pour arrêter la scrutation d'un périphérique/automate, configurez le bit de communication à OFF.

### 7.3.2 Procédure de configuration

#### REMARQUE

- Pour en savoir plus, reportez-vous au guide de configuration.
  - ☞ «10.15.1 Bouton Bit» (page 10-50)
  - ☞ «7.7 Guide de configuration» (page 7-39)
- Pour en savoir plus sur la méthode de placement d'objets et l'adresse, la forme, la couleur, et la méthode de configuration de l'étiquette, reportez-vous à la «Procédure d'édition d'objets».
  - ☞ «8.6.1 Edition d'objets» (page 8-46)

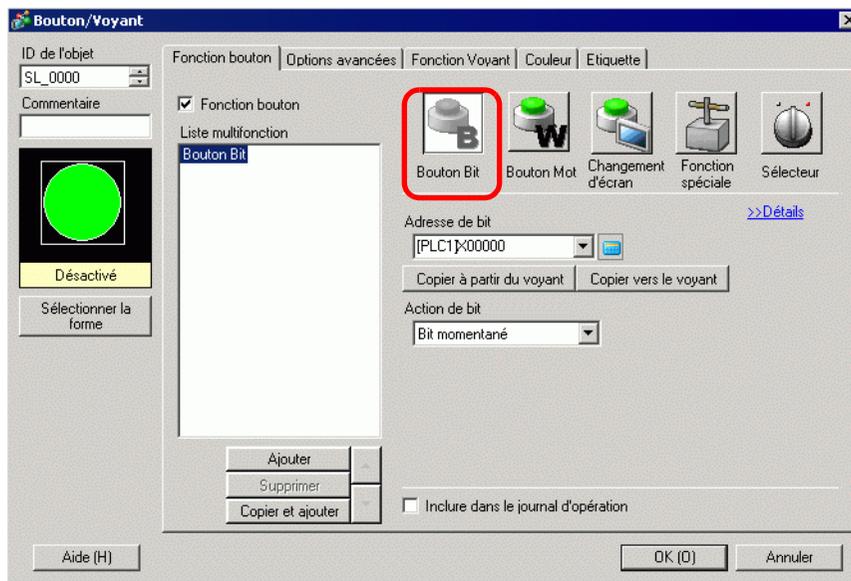


Pour arrêter la scrutation d'un périphérique/automate, configurez le bit de communication à OFF.

## ■ Arrêter la communication

Créez un bouton tactile pour inverser l'adresse de bit ON/OFF qui contrôle la scrutation de communication de chaque périphérique/automate.

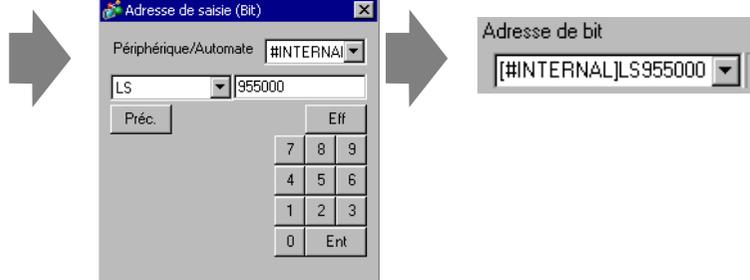
- 1 Dans le menu [Objets (P)], pointez sur [Bouton/Voyant], puis sélectionnez [Bouton Bit (B)], ou cliquez sur  pour placer un bouton dans l'écran.
- 2 Cliquez deux fois sur l'objet de bouton placé. La boîte de dialogue suivante apparaît.



- 3 Dans [Sélectionner la forme], sélectionnez la forme du bouton.
- 4 Configurez l'adresse (par exemple, LS955000) pour contrôler le démarrage/l'arrêt de la scrutation de communication dans l'[Adresse de bit].

Sélectionnez [#INTERNAL] pour le [Périphérique/Automate] et «LS» pour le périphérique, saisissez «955000» dans l'adresse, et appuyez sur la touche «Ent».

Cliquez sur  afin d'afficher un clavier de saisie d'adresse.



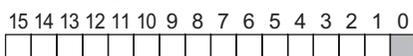
**REMARQUE**

- Utilisez les adresses de variables internes LS9550 - LS9557 pour contrôler le démarrage ou l'arrêt de la scrutation de communication.

Zone LS	
LS9550	Machine 1 à 16 du pilote 1
LS9551	Machine 1 à 16 du pilote 1
LS9552	Machine 2 à 16 du pilote 1
LS9553	Machine 2 à 16 du pilote 1
LS9554	Machine 3 à 16 du pilote 1
LS9555	Machine 3 à 16 du pilote 1
LS9556	Machine 4 à 16 du pilote 1
LS9557	Machine 4 à 16 du pilote 1
LS9558	Réservé
LS9559	Réservé

Par exemple, contrôlez jusqu'à 16 scrutations de communication pour Pilote1 à l'aide de LS9550.

[LS9550]



Bit 0 : Scrutation ON/OFF Pilote1 Automate1.

Activez le Bit 0 pour arrêter la scrutation du premier périphérique/automate contrôlé par le pilote 1. Désactivez le bit 0 pour reprendre la scrutation.

- Vous ne pouvez pas arrêter la scrutation de communication d'un périphérique précisé dans l'adresse de départ de la zone système. Toutefois, si vous n'utilisez pas la zone système, vous pouvez arrêter la scrutation de communication.
- ☞ «5.17.6 Guide de configuration [Paramètres système]» (page 5-175)
- Si vous désignez un périphérique 32 bits dans l'[Adresse de départ de la zone système], vous pouvez configurer 32 bits dans la zone LS. Toutefois, vous ne pouvez utiliser que les derniers 16 bits pour contrôler la scrutation de communication.
- Lorsque vous désactivez la scrutation de communication, les données du périphérique ou de l'automate affichés seront conservées. Toutefois, si vous changez l'écran, puis affichez l'écran de nouveau, les données du périphérique ou de l'automate ne seront pas affichées.

5 Dans [Action de bit], choisissez [Bit inverse].



6 Au besoin, configurez la couleur et le texte d'affichage dans les onglets [Couleur] et [Etiquette], puis cliquez sur [OK].

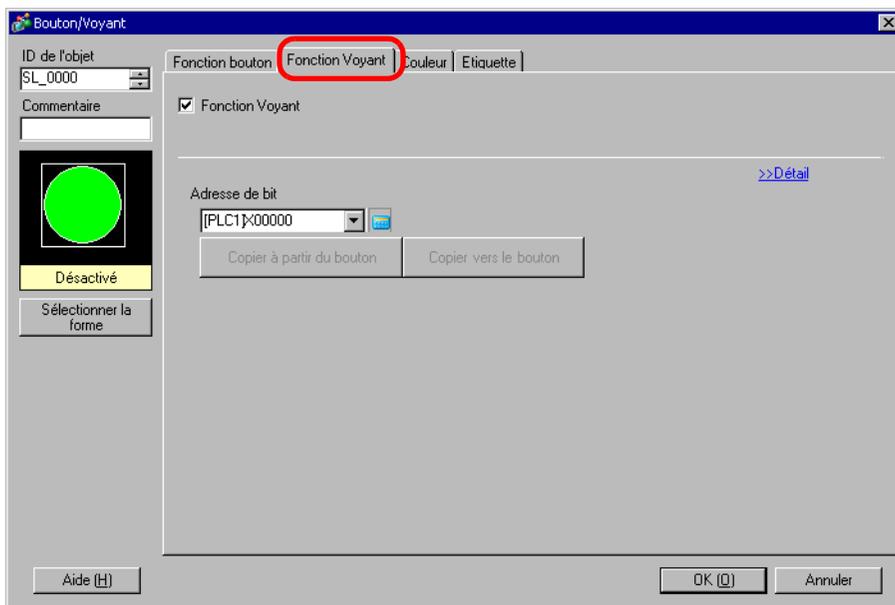
**REMARQUE**

- Selon la forme du bouton, il se peut que vous ne puissiez pas modifier la couleur.
- Sélectionnez le bouton et appuyez sur la touche [F2] pour modifier directement le texte sur l'étiquette.

## ■ Confirmation de l'état de communication

Créez un voyant pour acquitter l'exécution d'une scrutation de communication.

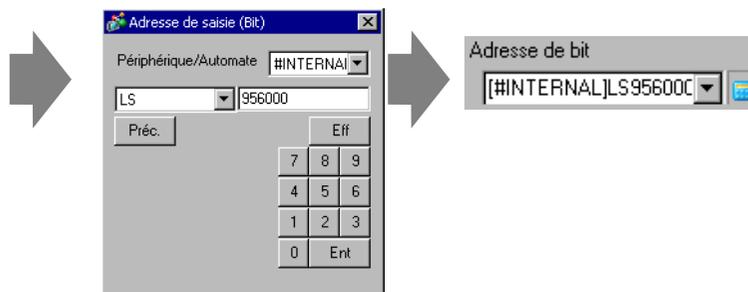
- 1 Dans le menu [Objets (P)], pointez sur [Bouton/Voyant (C)] et sélectionnez [Voyant (L)] ou cliquez sur  pour placer un voyant dans l'écran.
- 2 Cliquez deux fois sur le voyant placé. La boîte de dialogue Bouton/Voyant apparaît.



- 3 Utilisez l'option [Sélectionner la forme] pour définir le cadre du voyant.
- 4 Configurez l'adresse de bit pour acquitter l'état exclusif de la scrutation de communication dans [Adresse de bit] (par exemple, LS956000).

Sélectionnez [#INTERNAL] pour le [Périphérique/Automate] et «LS» pour le périphérique, saisissez «956000» dans l'adresse, et appuyez sur la touche «Ent».

Cliquez sur  afin d'afficher un clavier de saisie d'adresse.

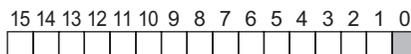


**REMARQUE**

- Utilisez les adresses de variables internes LS9560 à LS9567 pour contrôler l'exécution ou l'arrêt de la scrutation de communication.

Zone LS	
LS9560	Machine 1 à 16 du pilote 1
LS9561	Machine 1 à 16 du pilote 1
LS9562	Machine 2 à 16 du pilote 1
LS9563	Machine 2 à 16 du pilote 1
LS9564	Machine 3 à 16 du pilote 1
LS9565	Machine 3 à 16 du pilote 1
LS9566	Machine 4 à 16 du pilote 1
LS9567	Machine 4 à 16 du pilote 1
LS9568	Réservé
LS9569	Réservé

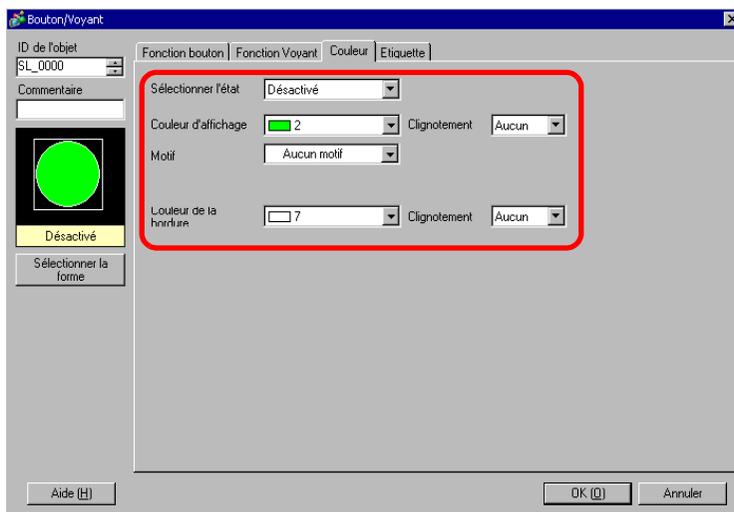
Par exemple, acquittez jusqu'à 16 scrutations de communication pour Pilote1 à l'aide de LS9560.  
[LS9560]



Bit 0 : OFF lorsque le premier Pilote E/S1 est en cours de scrutation. ON lorsque la scrutation est arrêtée.

- Si vous désignez un périphérique 32 bits dans l'[Adresse de départ de la zone système], vous pouvez configurer 32 bits dans la zone LS. Toutefois, vous ne pouvez utiliser que les derniers 16 bits pour acquitter l'exécution de la scrutation de communication.

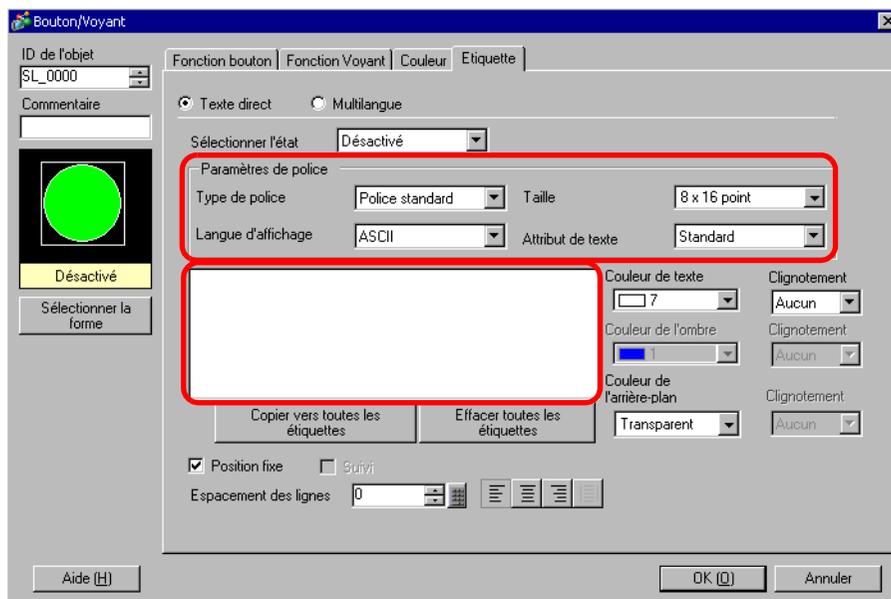
5 Cliquez sur l'onglet [Couleur] pour configurer les couleurs d'affichage du voyant. Configurez une [Couleur d'affichage], un [Motif] et une [Couleur de bordure] pour chaque cas où l'option [Sélectionner l'état] est ON ou OFF.



**REMARQUE**

- Selon la forme du bouton, il se peut que vous ne puissiez pas modifier la couleur ou le motif.

6 Cliquez sur l'onglet [Etiquette]. Définissez l'étiquette à afficher sur le voyant. Précisez le type et la taille de police, puis dans le champ rectangulaire, entrez le texte à afficher. Cliquez sur [OK].

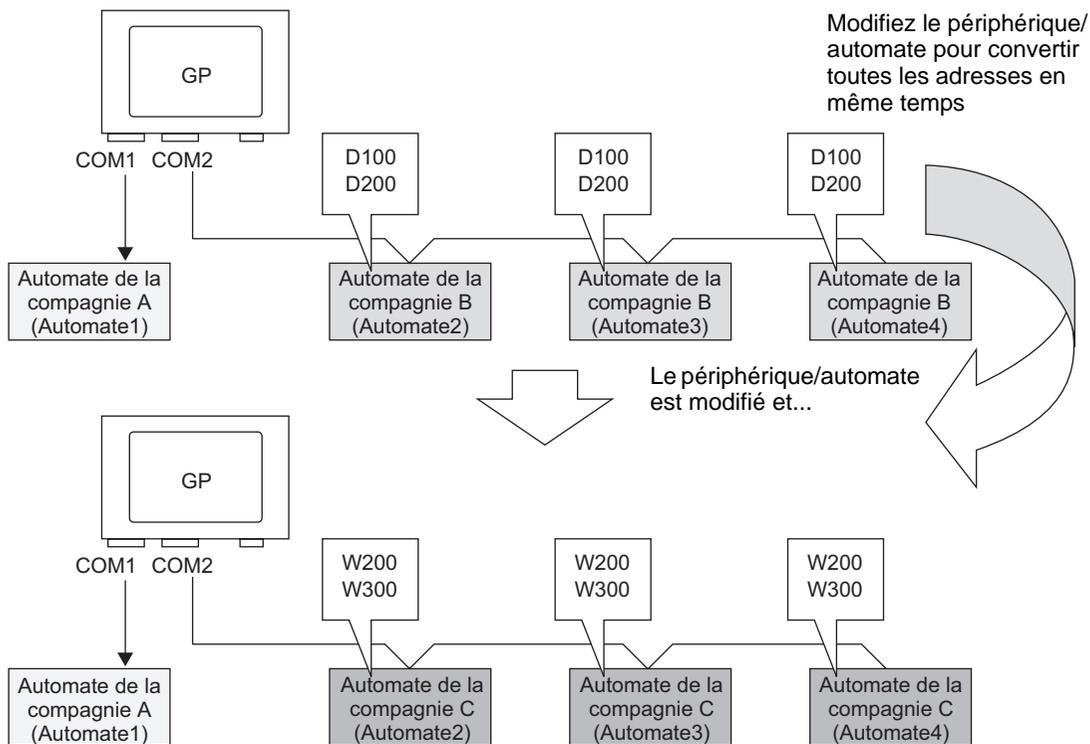


**REMARQUE**

- Sélectionnez le bouton et appuyez sur la touche [F2] pour modifier directement le texte sur l'étiquette.

## 7.4 Changement d'un périphérique/automate

### 7.4.1 Introduction



Lorsque vous modifiez le type d'automate, les adresses peuvent être modifiées pour plusieurs automates en même temps.

Il existe deux méthodes pour convertir des adresses lorsque vous modifiez un modèle de périphérique/automate : Convertir le type d'automate sans désigner une plage de conversion d'adresse ou convertir le type d'automate puis désigner une plage de conversion d'adresse.

## 7.4.2 Procédure de configuration

### ■ Conversion du type d'automate sans désigner une plage de conversion d'adresse

Modifiez le type de périphérique sans spécifier un motif de conversion d'adresse au moment de la conversion.

**REMARQUE**

- Pour en savoir plus, reportez-vous au guide de configuration.  
☞ «7.7.1 Guide de configuration de l'option [Changer le périphérique/automate]» (page 7-39)

Par exemple :

COM1 : L'automate de la compagnie A, Automate1 (par exemple, Omron, CS/CJ Series HOST Link)

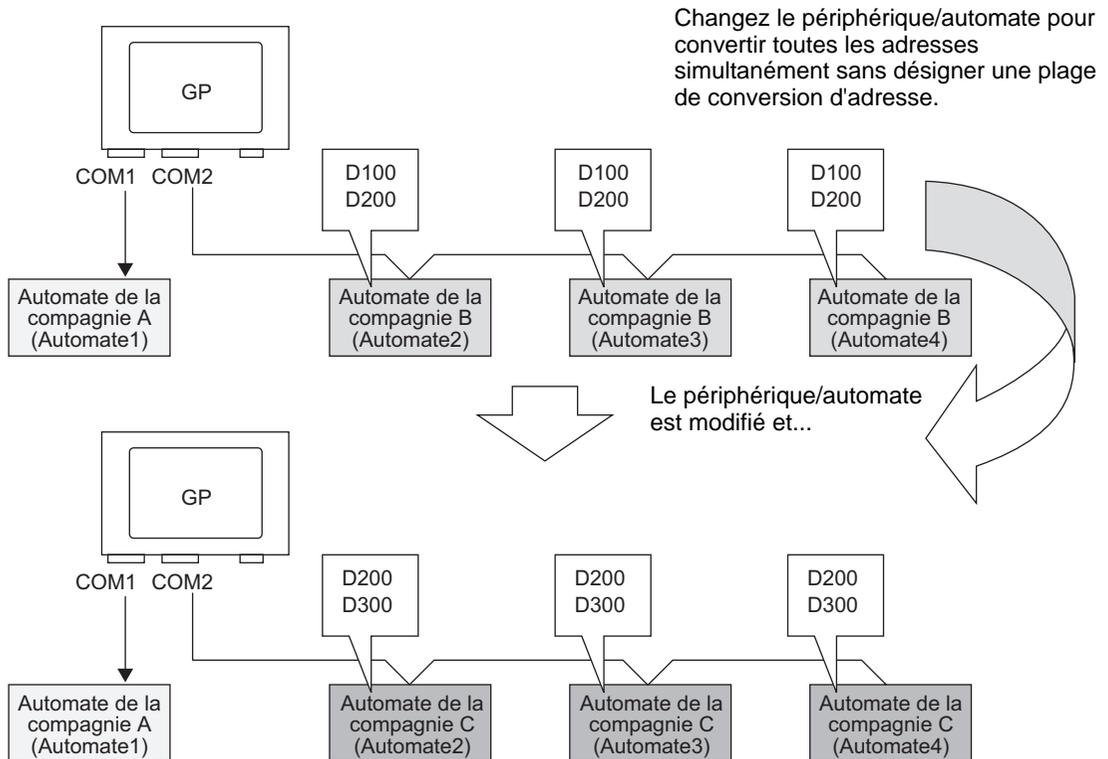
COM2 : Les automates de la compagnie B, PLC2, PLC3, PLC4 (par exemple, 3 unités de Mitsubishi, A Series Computer Link)

Conversion du  
périphérique



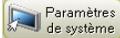
COM1 : L'automate de la compagnie A, Automate1 (par exemple, Omron, CS/CJ Series HOST Link)

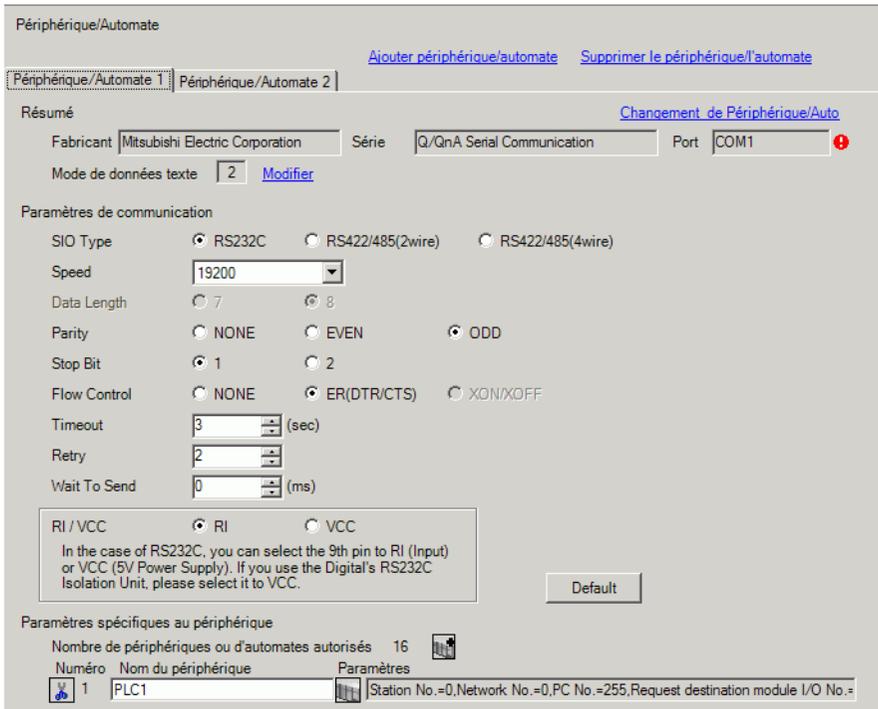
COM2 : Les automates de la compagnie C, (par exemple, 3 unités de Yokogawa Electric Corp., Computer Link SIO)



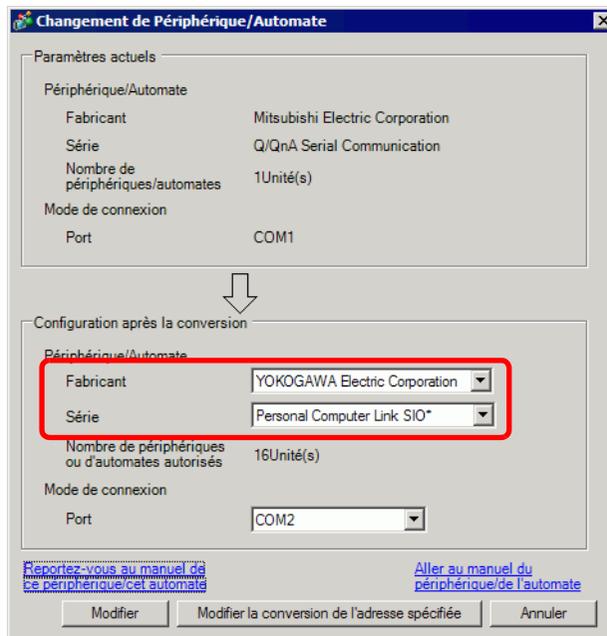
**REMARQUE**

- S'il n'existe aucun code de périphérique Convertir la cible, il se peut que l'adresse ne s'affiche pas correctement. Après avoir converti un périphérique/automate, confirmez toutes les adresses de périphérique utilisées dans le projet et corrigez les adresses pertinentes.

- 1 Dans le menu [Projet (F)], pointez sur [Paramètres système (C)] et sélectionnez [Périphérique/Automate] ou cliquez sur  . L'écran [Périphérique/Automate] apparaît.



- 2 Cliquez sur l'onglet [Périphérique/Automate 2], puis cliquez sur [Modifier le périphérique/automate].
- 3 Lorsque la boîte de dialogue [Changement de périphérique/d'automate] apparaît, configurez le [Fabricant] et la [Série] du périphérique ou de l'automate auquel vous souhaitez changer.



4 Cliquez sur [Modifier].

5 Le message suivant apparaît : Cliquez sur [OK (O)] pour terminer la configuration.



---

**REMARQUE**

- Si vous modifiez le périphérique/l'automate en cliquant sur le bouton [Modifier] dans la boîte de dialogue [Changement de périphérique/d'automate], il se peut que le motif de conversion d'adresse ne s'affiche pas correctement s'il n'y a pas de code de périphérique dans la cible. Confirmez toutes les adresses de périphérique utilisées dans le projet et corrigez les adresses pertinentes.
  - Après avoir converti un périphérique/automate, les adresses de périphérique des objets, des D-scripts et des alarmes doivent être configurées à nouveau. De plus, si un écran utilise un bouton [Changer l'écran], cet écran doit être enregistré à nouveau.
  - Si vous utilisez un pilote de communication Ethernet lorsque vous convertissez plusieurs périphériques/automates, [UDP] et [TCP] ne peuvent pas être configurés sur le même pilote. Par exemple, si [Périphérique/Automate1] a été configuré au type MELSEC A Ethernet [UDP], le [Périphérique/Automate2] ne peut pas être configuré au type MELSEC A Ethernet [TCP].
-

## ■ Changement du type de périphérique à l'aide du motif de conversion d'adresse

Modifiez le type de périphérique en précisant un motif de conversion d'adresse. Désignez la plage d'adresse précédente et la première adresse du périphérique ou de l'automate cible.

### REMARQUE

- Pour en savoir plus, reportez-vous au guide de configuration.
  - ☞ «7.7.1 Guide de configuration de l'option [Changer le périphérique/automate]» (page 7-39)
  - ☞ «7.7.2 Guide de configuration de l'option [Méthode de conversion d'adresse]» (page 7-40)

Par exemple :

COM1 : L'automate de la compagnie A, Automate1 (par exemple, Omron, CS/CJ Series HOST Link)

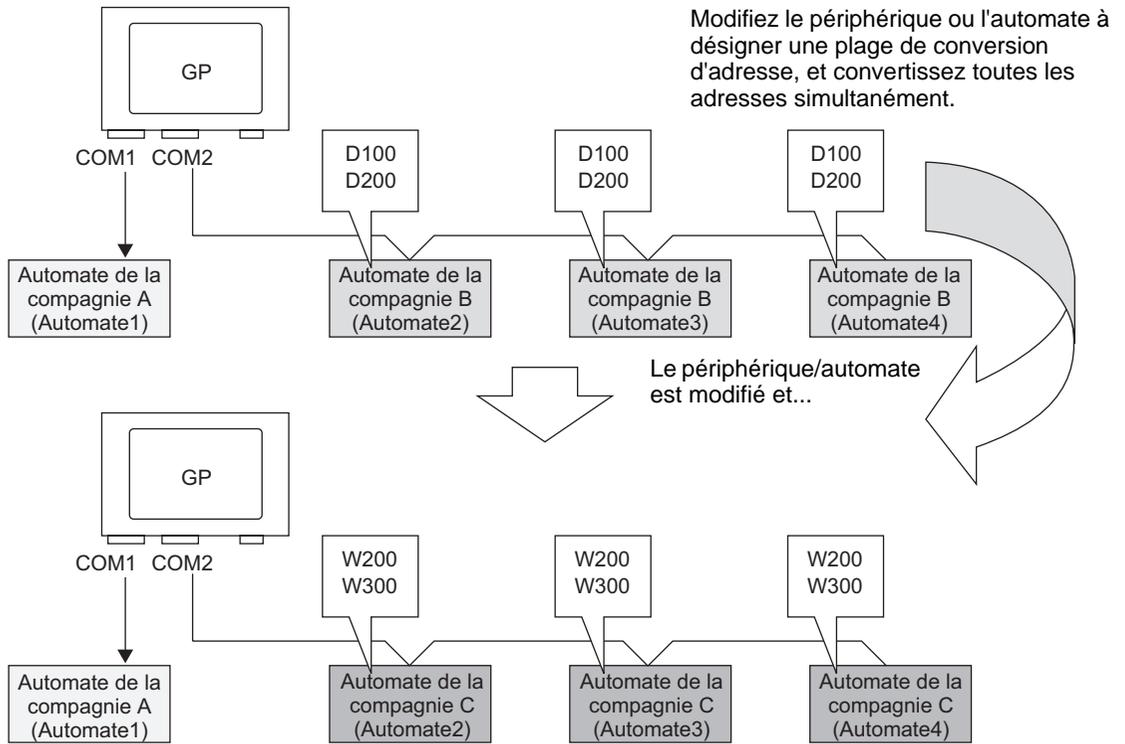
COM2 : Les automates de la compagnie B, PLC2, PLC3, PLC4 (par exemple, 3 unités de Mitsubishi, A Series Computer Link)

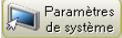
Conversion du  
périphérique

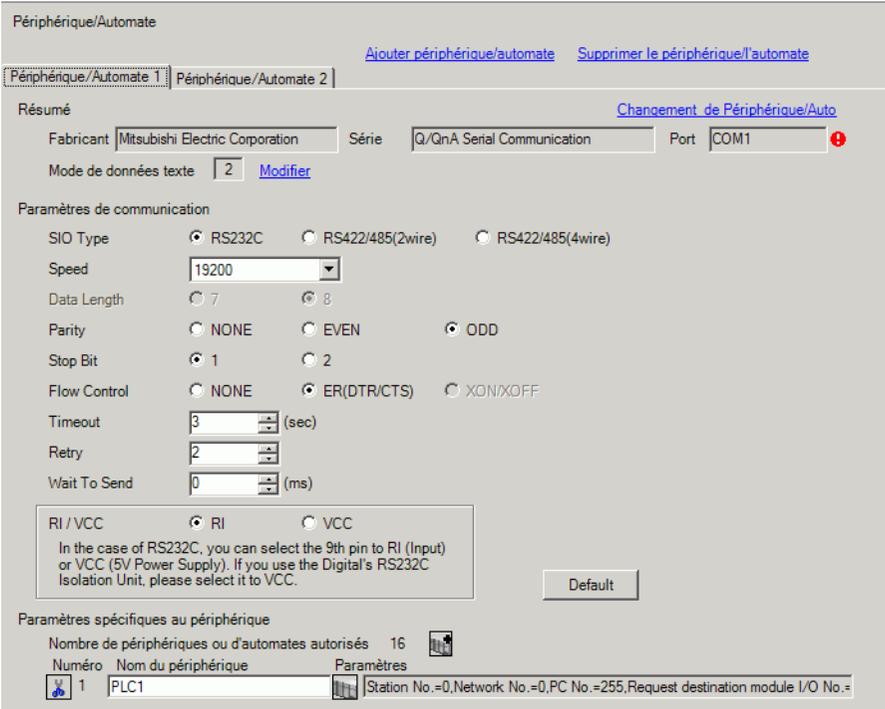


COM1 : L'automate de la compagnie A, Automate1 (par exemple, Omron, CS/CJ Series HOST Link)

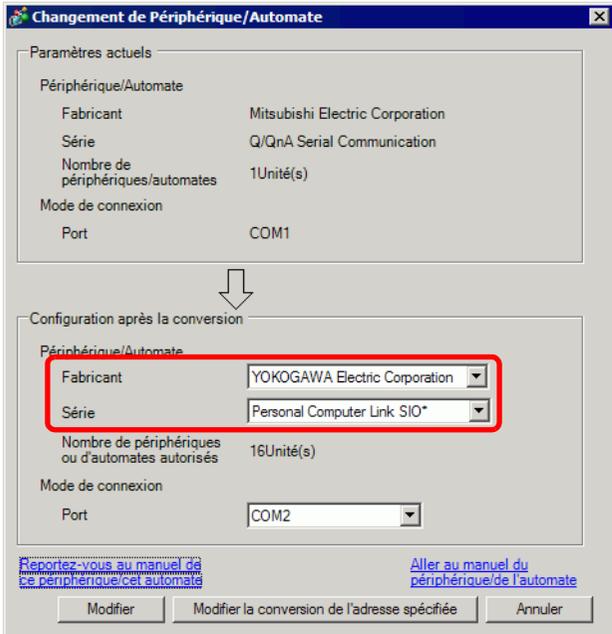
COM2 : Les automates de la compagnie C, (par exemple, 3 unités de Yokogawa Electric Corp., Computer Link SIO)



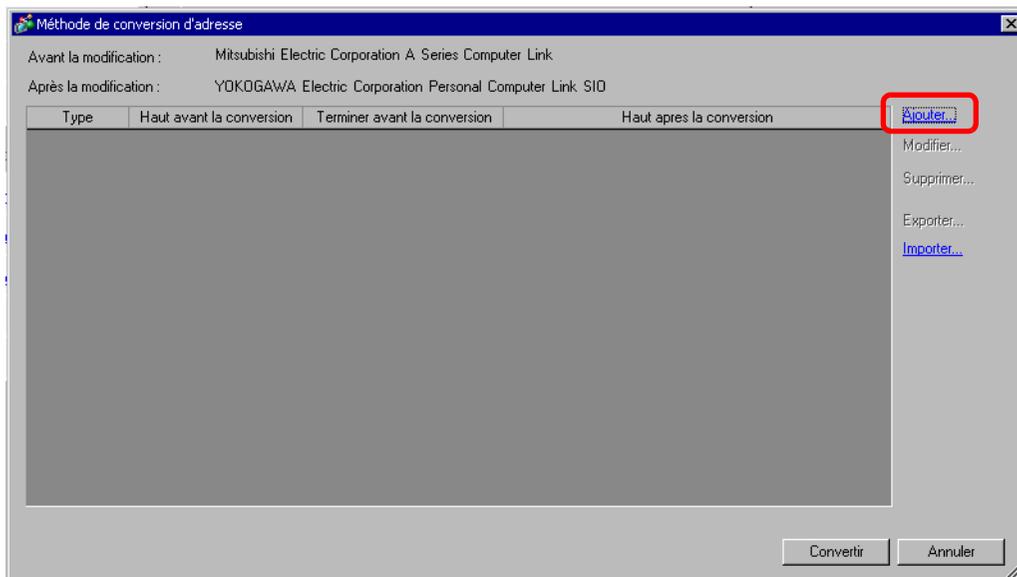
- 1 Dans le menu [Projet (F)], pointez sur [Paramètres système (C)] et sélectionnez [Périphérique/Automate] ou cliquez sur  . L'écran [Périphérique/Automate] apparaît.



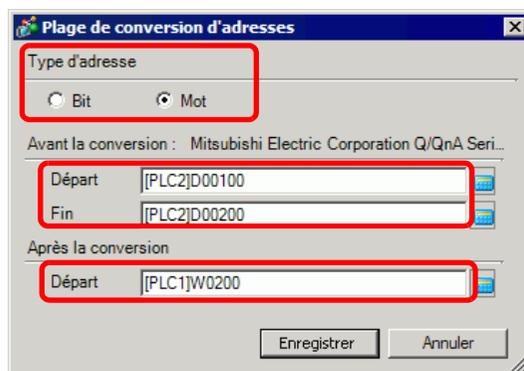
- 2 Cliquez sur l'onglet [Périphérique/Automate 2], puis cliquez sur [Modifier le périphérique/automate].
- 3 Lorsque la boîte de dialogue [Changement de périphérique/d'automate] apparaît, configurez le [Fabricant] et la [Série] du périphérique ou de l'automate auquel vous souhaitez changer.



- 4 Cliquez sur [Conversion de l'adresse spécifiée].
- 5 Lorsque la boîte de dialogue [Méthode de conversion d'adresse] apparaît, cliquez sur [Ajouter].

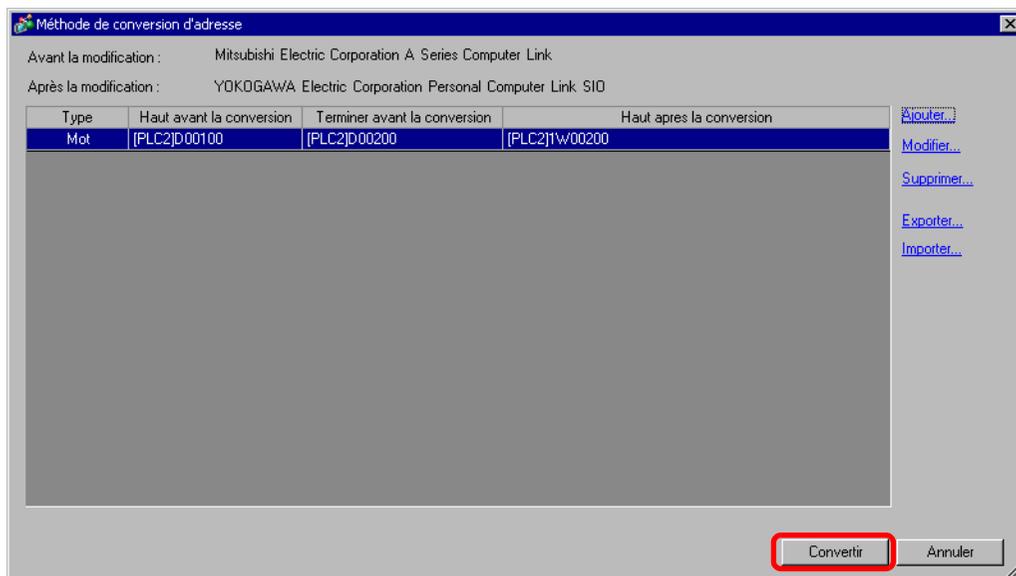


- 6 Lorsque la boîte de dialogue [Plage de conversion d'adresses] apparaît, configurez le [Type d'adresse], les adresses [Départ] et [Fin] avant la conversion, et l'adresse [Départ] après la conversion.



- 7 Cliquez sur [Enregistrer].

8 Lorsque la boîte de dialogue [Méthode de conversion d'adresse] apparaît et que le motif de conversion est ajouté, cliquez sur [Convertir].

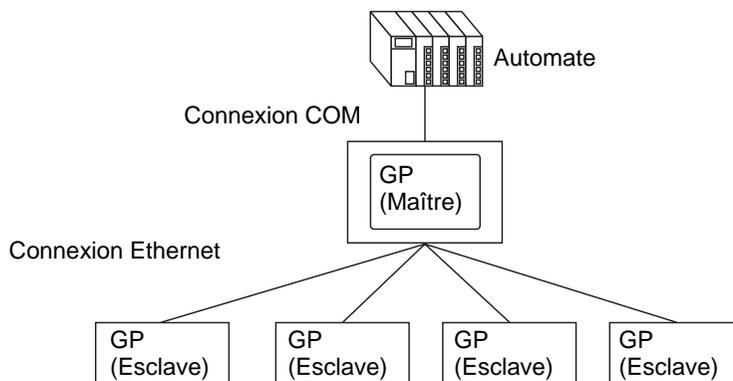


### REMARQUE

- Après avoir converti un périphérique/automate, les adresses de périphérique de tous les objets, D-scripts, et alarmes, etc. doivent être configurées à nouveau. De plus, enregistrez tout écran qui utilise un bouton spécial configuré à [Changement d'écran].
- Si vous utilisez un pilote de communication Ethernet lorsque vous convertissez plusieurs périphériques/automates, [UDP] et [TCP] ne peuvent pas être configurés sur le même pilote. Par exemple, si [Périphérique/Automate1] est défini sur MELSEC A Ethernet [UDP], vous ne pouvez pas définir le [Périphérique/Automate2] sur MELSEC A Ethernet [TCP].

## 7.5 Connexion de plusieurs GP sur un seul automate

### 7.5.1 Introduction



Vous pouvez connecter simultanément un GP Maître et 16 GP Esclave sur un automate. Seul le GP Maître communique avec l'automate. Les GP Esclaves communiquent avec le GP maître.

#### REMARQUE

- Vous ne pouvez connecter GP-Viewer EX que sur le maître. Reportez-vous aux informations suivantes sur GP-Viewer EX.  
 ☞ Chapitre 36 «Afficher ou exploiter un ordinateur depuis le GP», page 36-1
- Il est possible les objets ne fonctionnent pas correctement si vous utilisez la même adresse de périphérique de contrôle sur plusieurs unités GP. Par exemple, si vous configurez la même adresse sur l'adresse de mot de contrôle des graphiques d'affichage de bloc de données, même si l'action de mise à jour du graphique est lancée sur le GP Maître, il est possible que le graphique sur le GP Maître ne soit pas mis à jour, mais plutôt le graphique sur un GP Esclave. Si ce type d'erreur se produit, définissez une adresse unique pour chaque GP.
- Cochez la case [Révéler dans le périphérique/automate] à l'onglet [Affichage] de la page [Afficheur] dans la fenêtre [Paramètres système] pour utiliser la même adresse de départ de zone système pour le maître et les esclaves. Toutes les unités GP partageront ces valeurs. Par exemple, si le [Numéro d'écran actuel] est partagé, vous pouvez modifier simultanément tous les écrans sur le maître et les esclaves.

■ Modèles compatibles

Série	Modèle	Numéro de modèle	
GP-3000 Series	GP3200A	AGP3200-A1-D24	
	GP3200T	AGP3200-T1-D24	
	GP-3300HL	AGP3300H-L1-D24	
	GP-3300HS	AGP3300H-S1-D24	
	GP-3310HT	AGP3310H-T1-D24	
	GP3300L	AGP3300-L1-D24 rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-L1-D24-D81K rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-L1-D24-D81C rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-L1-D24-FN1M rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-L1-D24-CA1M rév. 4 ou plus récente	
	GP3300S	AGP3300-S1-D24 rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-S1-D24-D81K rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-S1-D24-D81C rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-S1-D24-CA1M rév. 4 ou plus récente	
	GP3300T	AGP3300-T1-D24 rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-T1-D24-D81K rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-T1-D24-D81C rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-T1-D24-FN1M rév. 4 ou plus récente	
		AGP3300-T1-D24-CA1M rév. 4 ou plus récente	
	GP3400S	AGP3400-S1-D24	
		AGP3400-S1-D24-D81K	
		AGP3400-S1-D24-D81C	
		AGP3400-S1-D24-CA1M	
	GP3400T	AGP3400-T1-D24	
		AGP3400-T1-D24-D81K	
		AGP3400-T1-D24-D81C	
		AGP3400-T1-D24-FN1M	
		AGP3400-T1-D24-CA1M	
	GP3450T	AGP3450-T1-D24	
	GP3500L	AGP3500-L1-D24	
		AGP3500-L1-D24-D81C	
	GP3500S	AGP3500-S1-D24	
		AGP3500-S1-D24-D81K	
		AGP3500-S1-D24-D81C	
		AGP3500-S1-AF	
		AGP3500-S1-AF-D81K	
		AGP3500-S1-AF-D81C	
		AGP3500-S1-D24-CA1M	
		AGP3500-S1-AF-CA1M	

Suite

Série	Modèle	Numéro de modèle
GP-3000 Series	GP3500T	AGP3500-T1-D24
		AGP3500-T1-D24-D81K
		AGP3500-T1-D24-D81C
		AGP3500-T1-D24-FN1M
		AGP3500-T1-AF
		AGP3500-T1-AF-D81K
		AGP3500-T1-AF-D81C
		AGP3500-T1-AF-FN1M
		AGP3500-T1-D24-CA1M
		AGP3500-T1-AF-CA1M
	GP3510T	AGP3500-T1-AF
		AGP3510-T1-AF-CA1M
	GP3550T	AGP3550-T1-AF
	GP3560T	AGP3560-T1-AF
	GP3600T	AGP3600-T1-AF
		AGP3600-T1-AF-D81K
		AGP3600-T1-AF-D81C
		AGP3600-T1-AF-FN1M
		AGP3600-T1-D24
		AGP3600-T1-D24-D81K
		AGP3600-T1-D24-D81C
		AGP3600-T1-D24-FN1M
		AGP3600-T1-D24-CA1M
		AGP3600-T1-AF-CA1M
	GP3650T	AGP3650-T1-AF
	GP3750T	AGP3750-T1-AF
		AGP3750-T1-D24

Suite

Série	Modèle	Numéro de modèle
Série IPC	PS-2000B	PS2000B-41
	PS-3450A	PS3450A-T41
		PS3450A-24V
	PS-3451A	PS3451A-T41-24V
	PS-3650A	PS3650A-T41
	PS-3651A	PS3651A-T41
	PS-3700A	PS3700A-T41-ASU-P41
	PS-3710A	PS3710A-T41
		PS3710A-T41-PA1
	PS-3711A	PS3711A-T41-24V
	APL-3*00	APL3000-BA
		APL3000-BD
		APL3600-TA
		APL3600-TD
		APL3600-KA
		APL3600-KD
		APL3700-TA
		APL3700-TD
		APL3700-KA
APL3700-KD		
APL3900-TA		
APL3900-TD		

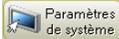
## 7.5.2 Procédure de configuration

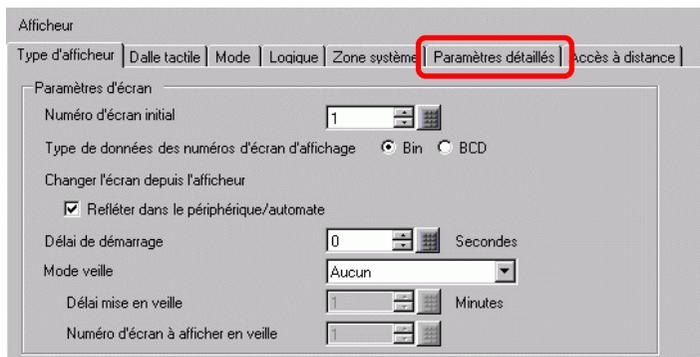
### IMPORTANT

- Si le total du trafic de communication du GP connecté dépasse la limite maximale de trafic de communication, l'esclave qui a tenté la connexion sera refusé. De plus, si la limite maximale n'est dépassée que par le GP Maître, les GP Esclaves ne peuvent pas être connectés.  
Créez des données de projet en tenant compte du trafic de données.  
Pour connaître la limite maximale du trafic de données et la façon de la calculer, reportez-vous à ce qui suit :  
☞ «7.5.3 Comment calculer le trafic de communication» (page 7-33)

### REMARQUE

- Préparez des projets à transférer pour les GP respectifs. Créez tous les projets dans la même version de GP-Pro EX, et utilisez les mêmes paramètres pour le périphérique/automate.
- Pour en savoir plus, reportez-vous au guide de configuration.  
☞ «7.7.3 Guide de configuration des paramètres système [Afficheur] - [Détails] - [Paramètres Ethernet Multilink]» (page 7-45)

- 1 Dans le menu [Projet (F)], sélectionnez [Paramètres système (S)] ou cliquez sur  pour cliquer sur [Afficheur] dans la fenêtre des paramètres système. L'écran [Afficheur] apparaît. Cliquez sur l'onglet [Paramètres détaillés].



- 2 Dans [Paramètres Ethernet Multilink], cochez la case [Activer Ethernet Multilink]. Dans [Mode d'action], sélectionnez GP Maître ou GP Esclave pour transférer ce projet, et entrez l'adresse IP du GP Maître dans [Adresse IP du maître].



### REMARQUE

- Lorsque vous souhaitez de ne connecter que les GP Esclaves disposant d'une adresse IP particulière, cliquez sur [Filtrage] pour ouvrir la boîte de dialogue [Paramètres de filtrage] dans laquelle vous configurerez cette option.  
☞ «7.7.3 Guide de configuration des paramètres système [Afficheur] - [Détails] - [Paramètres Ethernet Multilink]» (page 7-45)

- 3 Créez des données d'écran et transférez-les vers le GP.

### 7.5.3 Comment calculer le trafic de communication

**IMPORTANT**

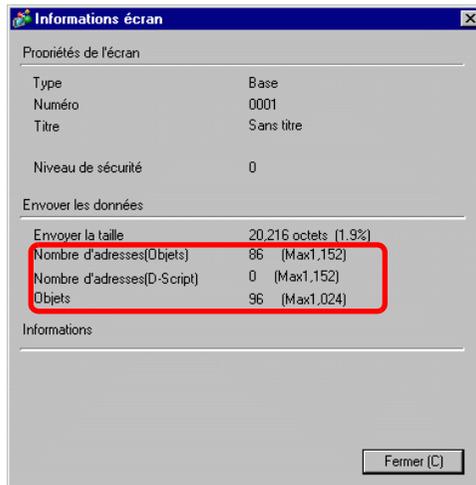
- Créez un écran (PRX) en vous assurant que le total du trafic de communication du GP Maître, de GP-Viewer EX et des GP Esclave ne dépasse pas 8090.  
Si celui-ci dépasse la limite maximale, l'esclave qui a tenté la connexion sera refusé. De plus, si la limite maximale n'est dépassée que par le GP Maître, les GP Esclaves ne peuvent pas être connectés.

1 Lorsque plusieurs GP sont connectés, vérifiez tout d'abord le nombre d'adresses définies pour les objets et le D-script.

Dans le menu [Ecran (S)], sélectionnez [Informations sur l'écran (I)] pour afficher le nombre d'adresses.

**IMPORTANT**

- Pour tous les écrans, assurez-vous que le nombre total d'adresses (objets et D-script) ne dépasse pas 475.



2 Calculez le trafic de communication pour chaque GP.

Trafic de communication de station =

- Nombre d'adresses (objets) +
- Nombre d'adresses (D-Script) +
- Trafic de communication de son +
- Trafic de communication d'alarme +
- Trafic de communication d'échantillonnage

**REMARQUE**

- Le trafic de communication du son, des alarmes, et de l'échantillonnage apparaîtra en bas de l'écran lorsque le projet est enregistré.

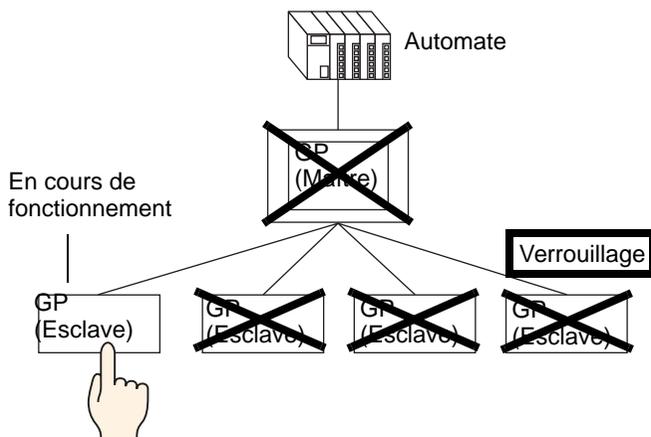
3 Total du trafic de communication de station pour chaque GP.

**REMARQUE**

- Si le trafic de communication de station dépasse la limite maximale et que la connexion échoue, réduisez les données de son, d'alarme ou d'échantillonnage avant d'effectuer le transfert, puis tentez de connecter à nouveau.

## 7.6 Dans un environnement de GP multiples, n'en activer qu'un

### 7.6.1 Introduction



Si plusieurs GP sont connectés à l'automate, vous pouvez configurer un verrouillage pour que lorsque l'opération tactile sur d'autres GP soit désactivée quand un GP est en cours de fonctionnement.

#### REMARQUE

- Pour plus d'informations sur les modèles compatibles, reportez-vous à ce qui suit :  
 ☞ «7.5.1 Introduction» (page 7-29)
- Avec la fonction de verrouillage, peu importe si vous sélectionnez le GP Maître, le GP Esclave ou GP-Viewer, le premier GP exploité est celui dans lequel la fonction de verrouillage est activée, et l'opération tactile dans les autres GP sera verrouillée.
- Pour connaître le moment où la fonction de verrouillage est activée dans GP-Viewer EX, reportez-vous à ce qui suit :  
 ☞ Chapitre 36 «Afficher ou exploiter un ordinateur depuis le GP», page 36-1
- Quand le verrouillage est activé, la fonction tactile ne fonctionne pas sur les GP autre que le GP dans lequel cette fonction est activée. Toutefois, le D-script, le déclenchement, le programme Ladder et le programme logique sont exécutés dans le GP Maître et les GP Esclaves.
- Selon le statut de communication et la configuration système, d'autres opérations tactiles peuvent être désactivées et la réceptivité peut être ralentie pendant que le verrouillage est récupéré/mis à jour à l'aide du bouton de fonctionnement tactile et/ou de verrouillage.
- Si le fonctionnement tactile est exécutée immédiatement après la connexion, ou immédiatement après avoir récupéré d'une déconnexion, il est possible qu'une erreur se produise.  
 Dans le cas d'un Ethernet Multilink, les valeurs ne sont pas écrites vers la station maître lorsqu'une erreur se produit. De même, lorsque la fonction de verrouillage est activée dans GP-Viewer EX, les valeurs ne sont pas écrites vers l'affichage non plus.
- La touche de fonction définie pour les GP de type Handy peut également être verrouillée.
- Vous pouvez vérifier le trafic de communication de station traité par un maître en vous référant à la variable système #H\_EtherLink\_ConstCommuniMemInfo).
- Les informations de verrouillage apparaissent dans l'écran GP en veille.  
 ☞ «7.6.3 Ecran GP lorsque le verrouillage est activé» (page 7-38)

## 7.6.2 Procédure de configuration

Il existe deux méthodes pour configurer un verrouillage :

- Appuyer sur l'écran pour définir un verrouillage
- Placer le [Bouton de verrouillage]

### ■ Appuyer sur l'écran pour définir un verrouillage

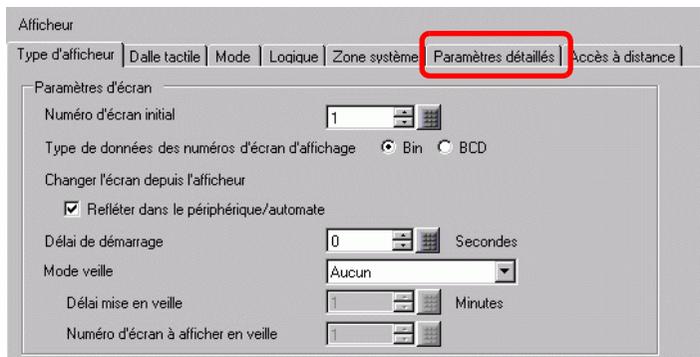
Lorsque vous appuyez sur l'écran de l'un des GP, l'opération tactile est désactivée sur les autres GP.

#### REMARQUE

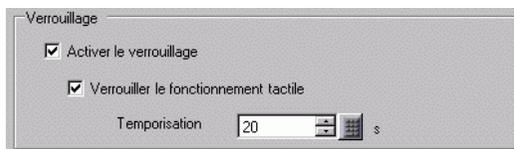
- Reportez-vous au guide de configuration pour consulter les paramètres détaillés.  
☞ «7.7.3 Guide de configuration des paramètres système [Afficheur] - [Détails] - [Paramètres Ethernet Multilink]» (page 7-45)

1 Dans le menu [Projet (F)], sélectionnez [Paramètres système (S)] ou cliquez sur  pour cliquer sur [Afficheur] dans la fenêtre des paramètres système. L'écran [Afficheur] apparaît.

Cliquez sur l'onglet [Paramètres détaillés].



2 Dans [Verrouillage], cochez les cases [Activer le verrouillage] et [Verrouiller le fonctionnement tactile].



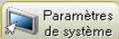
3 Dans [Temporisation], définissez le nombre de secondes qu'il faut attendre avant que le verrouillage soit automatiquement déverrouillé lorsque aucune nouvelle opération tactile n'existe dans le GP dans lequel le verrouillage est activé.

## ■ Placer un [Bouton de verrouillage]

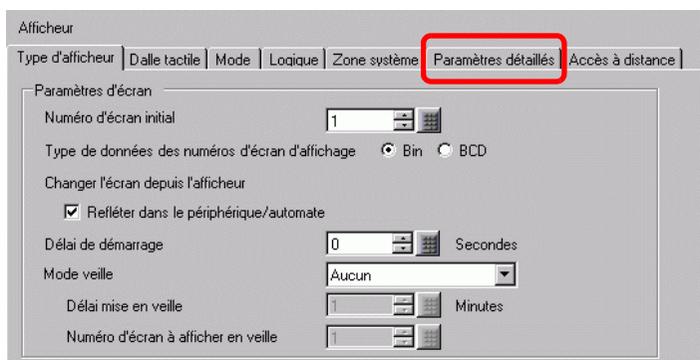
Définissez et déverrouillez un verrouillage en appuyant sur un bouton de verrouillage. Le GP dans lequel un bouton de verrouillage est appuyé pour exécuter la fonction de verrouillage est le GP principal de verrouillage. Pour déverrouiller le verrouillage, vous devez appuyer sur le bouton de déverrouillage dans le GP principal de verrouillage.

### REMARQUE

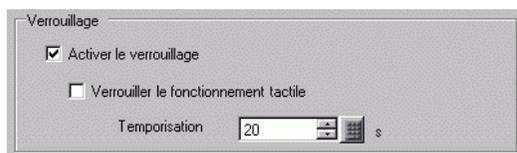
- Reportez-vous au guide de configuration pour consulter les paramètres détaillés.  
☞ «10.15.4 Bouton spécial» (page 10-69)
- Pour en savoir plus sur la méthode de placement d'objets et l'adresse, la forme, la couleur, et la méthode de configuration de l'étiquette, reportez-vous à la «Procédure d'édition d'objets».  
☞ «8.6.1 Edition d'objets» (page 8-46)

1 Dans le menu [Projet (F)], sélectionnez [Paramètres système (S)] ou cliquez sur  pour cliquer sur [Afficheur] dans la fenêtre des paramètres système. L'écran [Afficheur] apparaît.

Cliquez sur l'onglet [Paramètres détaillés].



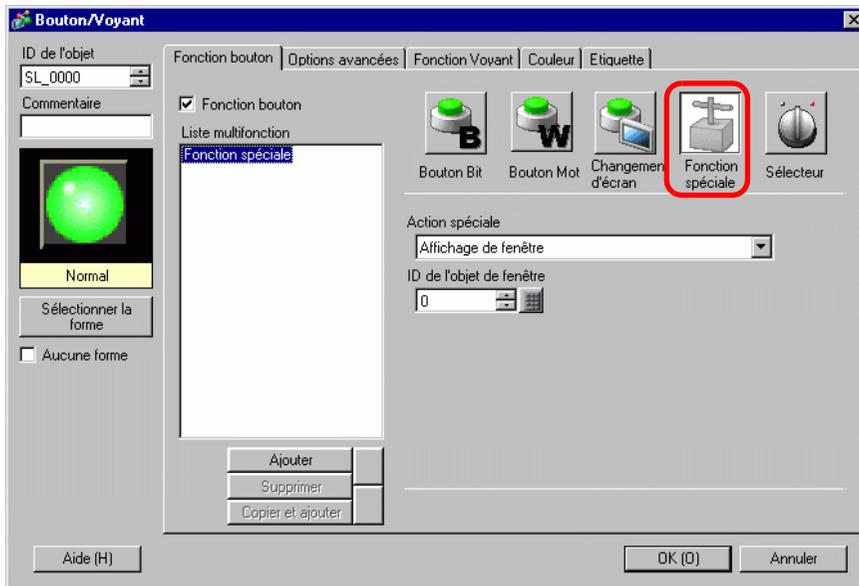
2 Dans [Verrouillage], cochez la case [Activer le verrouillage].



3 Dans [Temporisation], définissez le nombre de secondes qu'il faut attendre avant que le verrouillage soit automatiquement déverrouillé lorsque aucune nouvelle opération tactile n'existe dans le GP dans lequel le verrouillage est activé.

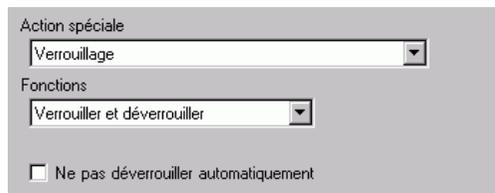
4 Dans le menu [Objets], pointez sur [Bouton/Voyant (C)], puis cliquez sur [Bouton spécial (P)] ou cliquez sur  placer le bouton.

5 Cliquez deux fois sur l'objet de bouton placé. La boîte de dialogue suivante apparaît.



6 Dans [Sélectionner la forme], sélectionnez la forme du bouton.

7 Dans [Action spéciale], sélectionnez [Verrouillage], puis dans [Action], sélectionnez le type de bouton que vous souhaitez définir.



**REMARQUE**

- Cochez la case [Ne pas déverrouiller automatiquement] pour ne pas déverrouiller le verrouillage même si le temps défini dans [Temporisation] s'est écoulé. Pour déverrouiller, définissez l'[Action] sur [Verrouiller et déverrouiller], ou placez un bouton spécial pour [Déverrouiller].

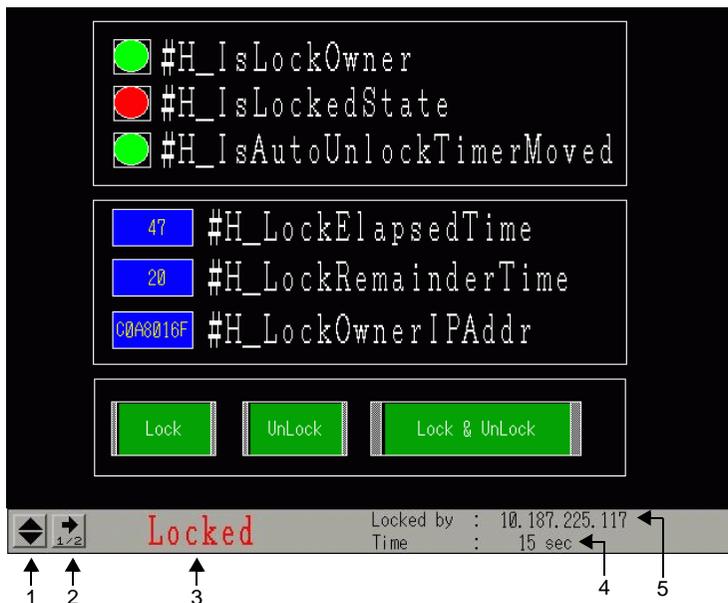
8 Au besoin, définissez la couleur du bouton et le texte à afficher dans les onglets [Couleur] et [Etiquette], puis cliquez sur [OK].

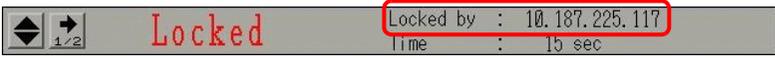
**REMARQUE**

- Selon la forme du bouton, il se peut que vous ne puissiez pas modifier la couleur.
- Sélectionnez le bouton et appuyez sur la touche [F2] pour modifier directement le texte sur l'étiquette.

### 7.6.3 Ecran GP lorsque le verrouillage est activé

Lorsqu'un verrouillage est activé, l'écran suivant apparaît sur les GP autres que le GP principal de verrouillage, et l'opération tactile est désactivée.



Afficher le contenu	
1	Modifie la position d'affichage de l'étiquette entre le haut et le bas de l'écran.
2	<p>Passes à la deuxième page de l'écran.</p>  <p>Sur la deuxième page d'écran, le nom de station du GP principal de verrouillage apparaît. Si le GP principal de verrouillage est GP-Viewer, rien n'apparaît.</p>
3	Indique que le verrouillage a été activé sur l'écran. Se clignote lors d'un verrouillage.
4	Affiche le temps qu'il faut attendre avant que le verrouillage soit automatiquement déverrouillé. Lorsque le temps restant est 0, le verrouillage est déverrouillé. A la deuxième page, le temps écoulé depuis l'activation du verrouillage apparaît.
5	Affiche l'adresse IP du GP principal de verrouillage.

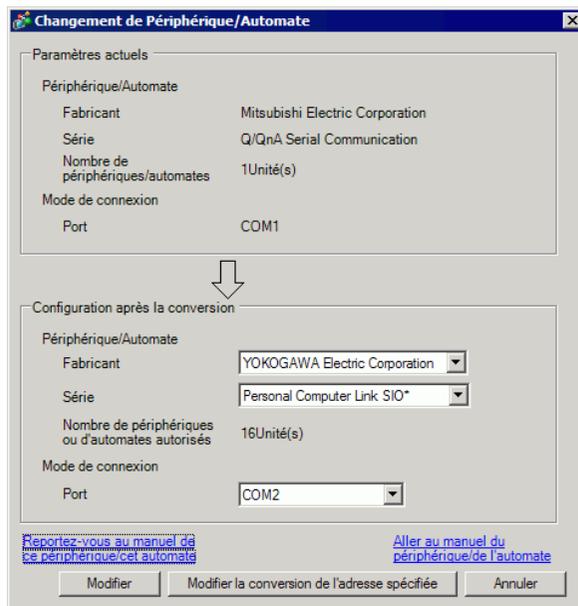
#### REMARQUE

- Puisque le statut de verrouillage ne s'affiche pas dans le GP principal de verrouillage, vous ne pouvez pas le vérifier depuis le GP même s'il est verrouillé par mégarde. Pour vérifier le statut dans le GP principal de verrouillage, ajoutez la fonction de voyant au bouton de verrouillage. Assignez la variable système «#H\_IsLockOwner» à la fonction de voyant pour définir un statut pour pouvoir basculer entre le verrouillage et le déverrouillage. Ensuite, vous pourrez vérifier le statut de verrouillage depuis le GP principal de verrouillage.
- Pour le nom de station, le texte que l'on peut afficher dépend de la taille d'écran.  
Affichage QVGA : jusqu'à 17 caractères  
Affichage VGA : jusqu'à 26 caractères

## 7.7 Guide de configuration

### 7.7.1 Guide de configuration de l'option [Changer le périphérique/ automate]

Dans la page [Périphérique/Automate], cliquez sur [Changer le périphérique ou l'automate] pour ouvrir la boîte de dialogue suivante. Sélectionnez le modèle de périphérique ou d'automate que vous souhaitez modifier.



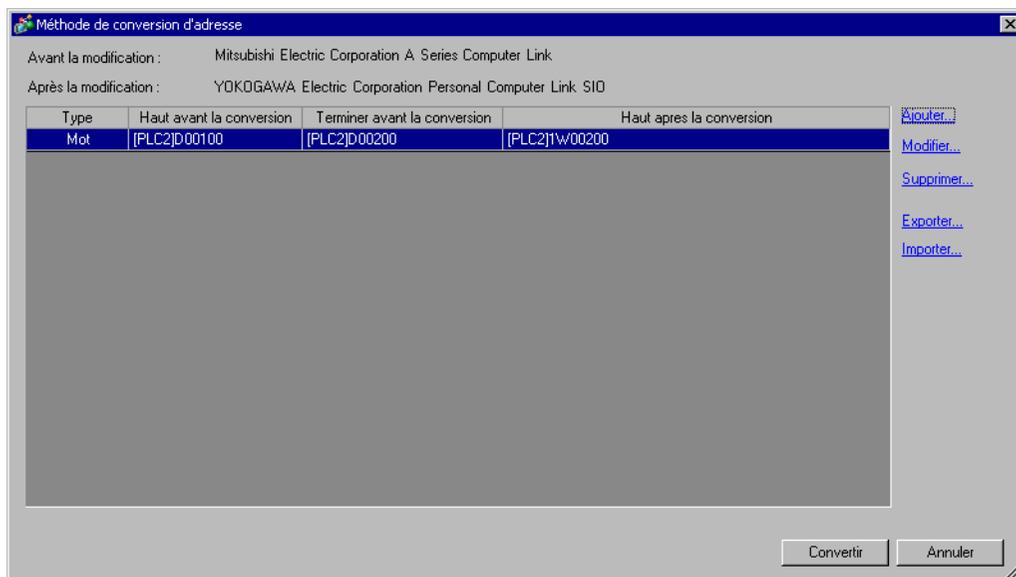
Paramètre		Description
Paramètres actuels	Fabricant	Affiche le fabricant du périphérique/automate actuellement configuré.
	Série	Affiche la série de l'automate actuellement spécifié.
	Nombre d'automates	Affiche le nombre de périphériques connectés pour l'automate actuellement configuré.
	Port	Affiche le port de connexion du périphérique/automate actuellement précisé.
Après la conversion	Fabricant	Configure le fabricant du nouvel automate.
	Série	Configure la série du nouvel automate.
	Nombre d'automates autorisés	Affiche le nombre de périphériques que vous pouvez connecter au nouvel automate.
	Port	Sélectionnez un port de connexion pour le nouvel automate, [COM1], [COM2], [Ethernet UDP] ou [Ethernet TCP].
Se reporter au manuel de cet automate	Affiche la page du périphérique/automate modifié dans le «GP-Pro EX Device/PLC Connection Manual».	
Aller au manuel de l'automate	Affiche la première page du «GP-Pro EX Device/PLC Connection Manual».	

Suite

Modifier	<p>Modifie le modèle d'un périphérique sans préciser un motif de conversion d'adresse.</p> <p><b>REMARQUE</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Puisque aucun motif de conversion d'adresse n'est précisé, s'il n'y a pas de code d'adresse cible, il se peut que l'adresse ne s'affiche pas correctement.</li> </ul>
Conversion de l'adresse spécifiée	Modifie le modèle d'un périphérique en précisant un motif de conversion d'adresse. Désignez la plage d'adresse précédente et la première adresse du périphérique ou de l'automate cible.
Annuler	Annule les paramètres du nouveau périphérique/nouvel automate.

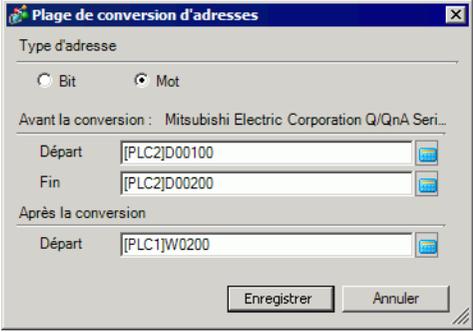
### 7.7.2 Guide de configuration de l'option [Méthode de conversion d'adresse]

Dans la boîte de dialogue [Changement de périphérique/automate], cliquez sur [Conversion de l'adresse spécifiée] pour afficher la boîte de dialogue suivante. Vous pouvez préciser une plage de conversion d'adresses lorsque vous modifiez le modèle de périphérique/automate.

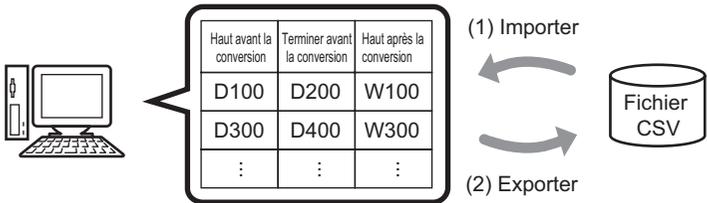
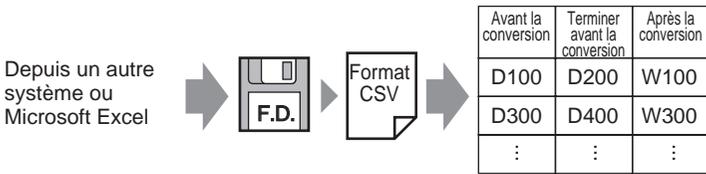
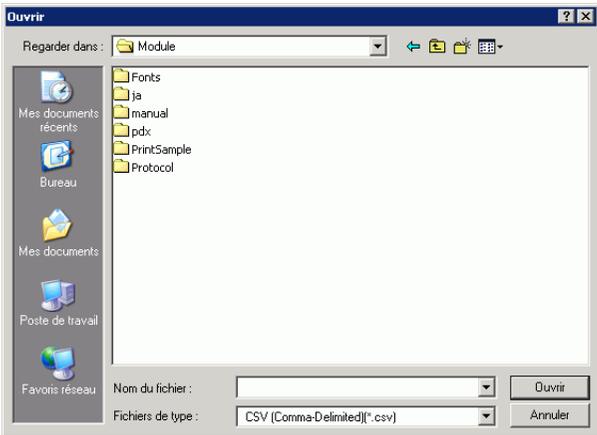


Paramètre	Description
Avant la modification	Affiche le fabricant et la série de l'ancien automate.
Après la modification	Affiche le fabricant et la série du nouvel automate.
Type	Affiche [Mot] ou [Bit], selon celui qui est le type d'adresse de conversion.
Lancement de la conversion	Affiche la valeur de départ de l'adresse de périphérique utilisée avant que l'adresse soit convertie.
Fin de la conversion	Affiche la valeur de fin de l'adresse de périphérique utilisée avant que l'adresse soit convertie.
Résultat de la conversion	Affiche la valeur de départ de l'adresse de périphérique utilisée après que l'adresse est convertie.

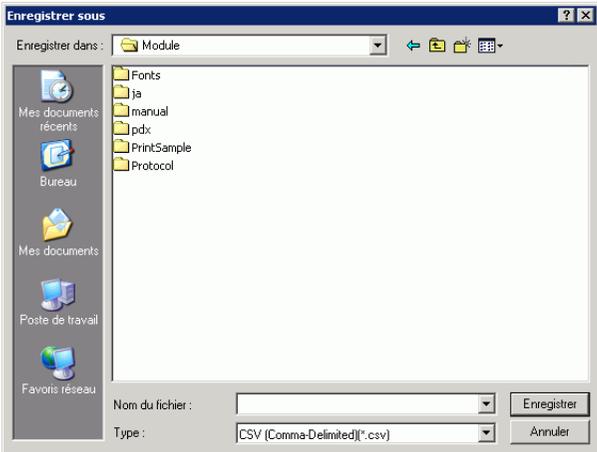
Suite

Paramètre	Description
Ajouter/Modifier	<p>Ajouter/Modifier les nouveaux paramètres d'un motif de conversion d'adresse. La boîte de dialogue suivante apparaît.</p> 
Type d'adresse	Choisissez le type d'adresse de conversion, [Bit] ou [Mot].
Avant la conversion	Affiche le fabricant et la série de l'ancien automate.
Départ	Configurez l'automate source et l'adresse de départ.
Fin	Configurez l'automate source et l'adresse de fin.
Après la conversion	Affiche le fabricant et la série du nouvel automate.
Départ	Configurez l'automate cible et l'adresse de départ.
Supprimer	Supprimez le motif de conversion d'adresse.

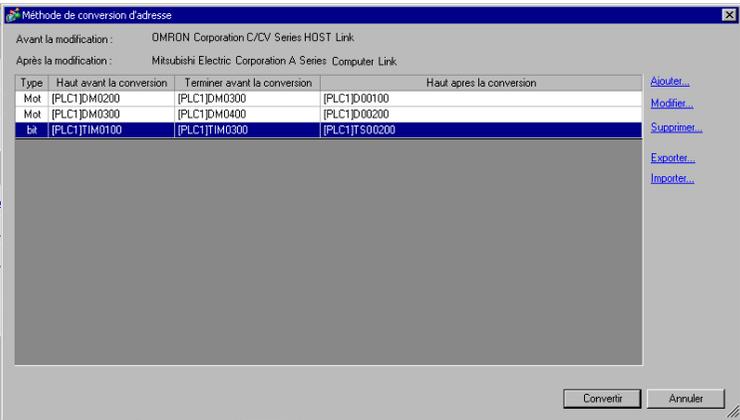
Suite

Paramètre	Description
<p>Exporter/Importer</p>	<p>Lisez (importez) ou produisez (exportez) le contenu d'un motif de conversion d'adresse.</p> <div style="text-align: center;">  </div> <p><b>Importer</b>            Vous pouvez utiliser un fichier enregistré en format CSV pour créer un fichier de motif de conversion d'adresse (voir (2)).            Les fichiers de motif de conversion d'adresse peuvent être utilisés dans un autre projet en les important.</p> <div style="text-align: center;">  </div> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Cliquez sur [Importer] pour afficher la boîte de dialogue [Ouvrir un fichier]. Sélectionnez l'emplacement et le nom de fichier, et cliquez sur [Ouvrir] pour importer le fichier.</li> </ul> <div style="text-align: center;">  </div> <p><b>REMARQUE</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Lorsque vous importez un fichier CSV, assurez-vous qu'il correspond au format du motif de conversion d'adresse. Si les formats ne correspondent pas, le fichier ne sera pas importé avec succès.</li> </ul>

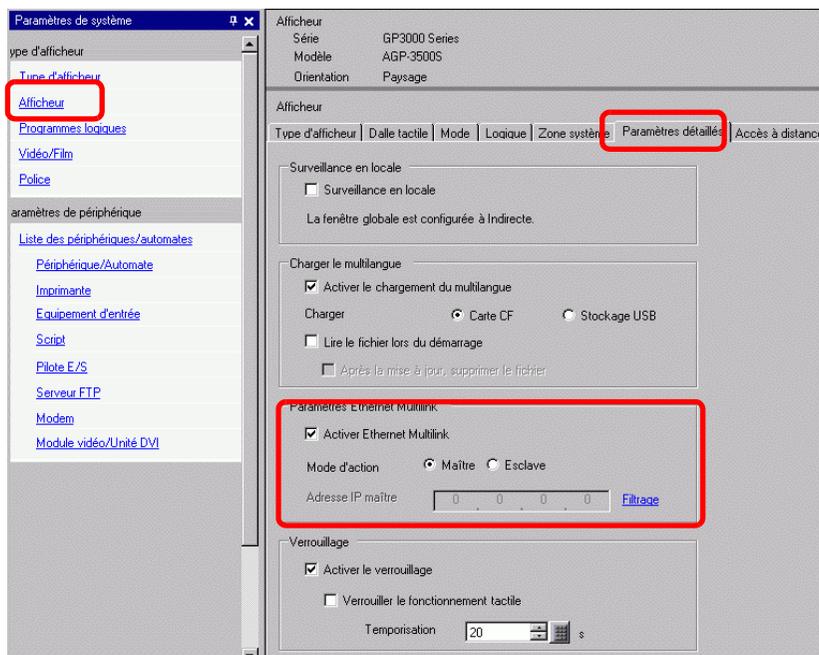
Suite

Paramètre	Description												
<p>Exporter/Importer</p>	<p><b>Exporter</b></p> <p>Vous pouvez exporter les motifs de conversion d'adresse enregistrés vers d'autres applications en les enregistrant en format CSV. Le fichier peut être ensuite modifié dans Microsoft Excel ou un autre tableur.</p> <div style="text-align: center;"> <table border="1" data-bbox="473 359 705 527"> <thead> <tr> <th>Avant la conversion</th> <th>Terminer avant la conversion</th> <th>Après la conversion</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>D100</td> <td>D200</td> <td>W100</td> </tr> <tr> <td>D300</td> <td>D400</td> <td>W300</td> </tr> <tr> <td>⋮</td> <td>⋮</td> <td>⋮</td> </tr> </tbody> </table>  </div> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Cliquez sur [Exporter] pour afficher la boîte de dialogue [Enregistrer sous]. Sélectionnez l'emplacement et le nom de fichier, et cliquez sur [Ouvrir] pour exporter le fichier.</li> </ul> <div style="text-align: center;">  </div> <p><b>REMARQUE</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Vous pouvez utiliser ce paramètre lorsqu'il existe plusieurs motifs de conversion d'adresse.</li> <li>• Le fichier CSV exporté peut être modifié dans un tableur comme Microsoft Excel.</li> </ul>	Avant la conversion	Terminer avant la conversion	Après la conversion	D100	D200	W100	D300	D400	W300	⋮	⋮	⋮
Avant la conversion	Terminer avant la conversion	Après la conversion											
D100	D200	W100											
D300	D400	W300											
⋮	⋮	⋮											

Suite

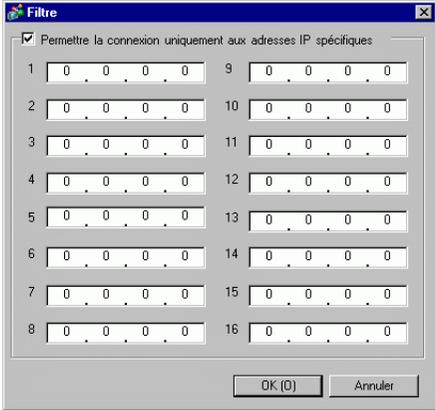
Paramètre	Description																														
Exporter/Importer	<ul style="list-style-type: none"> <li>Echantillonner la sortie vers un fichier CSV</li> </ul> <p>Le format CSV des données exportées s'affiche comme suit :</p> <p>Motifs de conversion d'adresse avant l'exportation</p>  <p>Le fichier CSV est créé en exportant le fichier ci-dessus</p> <p>Liste de motifs ..... Nom de touche<sup>*</sup></p> <p>OMR_CSIO ..... Pilote source</p> <p>MIT_ACPU ..... Pilote cible</p> <p>0,[PLC1]DM0200,[PLC1]DM0300,[PLC1]D0100.....</p> <p>[Type]<sup>*2</sup>, [Nom de périphérique/automate] Adresse de départ source, [Nom de périphérique/automate] Adresse de fin source, [Nom de périphérique/automate] Adresse de départ cible</p> <p>0,[PLC1]DM0300,[PLC1]DM0400,[PLC1]D0200.....</p> <p>[Type]<sup>*2</sup>, [Nom de périphérique/automate] Adresse de départ source, [Nom de périphérique/automate] Adresse de fin source, [Nom de périphérique/automate] Adresse de départ cible</p> <p>1,[PLC1]TIM0100,[PLC1]TIM0300,[PLC1]TS0200.....</p> <p>[Type]<sup>*2</sup>, [Nom de périphérique/automate] Adresse de départ source, [Nom de périphérique/automate] Adresse de fin source, [Nom de périphérique/automate] Adresse de départ cible</p> <p>Lorsque le fichier CSV ci-dessus est représenté en format tabulaire, il apparaît comme suit :</p> <table border="1" data-bbox="425 1406 1108 1599"> <tr> <td>Liste de motifs</td> <td>Pilote à convertir</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>OMR_CSIO</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>MIT_ACPU</td> <td>Pilote de conversion</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>[PLC1]DM0200</td> <td>[PLC1]DM0300</td> <td>[PLC1]D0100</td> </tr> <tr> <td></td> <td>0</td> <td>[PLC1]DM0300</td> <td>[PLC1]DM0400</td> <td>[PLC1]D0200</td> </tr> <tr> <td></td> <td>1</td> <td>[PLC1]TIM0100</td> <td>[PLC1]TIM0300</td> <td>[PLC1]TS0200</td> </tr> </table> <p>Type .....  Nom de l'automate .....  Adresse de départ de conversion .....  Adresse de fin à convertir .....  Première adresse de conversion .....</p> <p><sup>*</sup>1 Il s'agit d'un texte spécial utilisé afin de déterminer le fichier CSV du motif de conversion d'adresse.</p> <p><sup>*</sup>2 [Adresse de mot]:0, [Adresse de bit]:1</p>	Liste de motifs	Pilote à convertir				OMR_CSIO					MIT_ACPU	Pilote de conversion					0	[PLC1]DM0200	[PLC1]DM0300	[PLC1]D0100		0	[PLC1]DM0300	[PLC1]DM0400	[PLC1]D0200		1	[PLC1]TIM0100	[PLC1]TIM0300	[PLC1]TS0200
	Liste de motifs	Pilote à convertir																													
OMR_CSIO																															
MIT_ACPU	Pilote de conversion																														
	0	[PLC1]DM0200	[PLC1]DM0300	[PLC1]D0100																											
	0	[PLC1]DM0300	[PLC1]DM0400	[PLC1]D0200																											
	1	[PLC1]TIM0100	[PLC1]TIM0300	[PLC1]TS0200																											

### 7.7.3 Guide de configuration des paramètres système [Afficheur] - [Détails] - [Paramètres Ethernet Multilink]

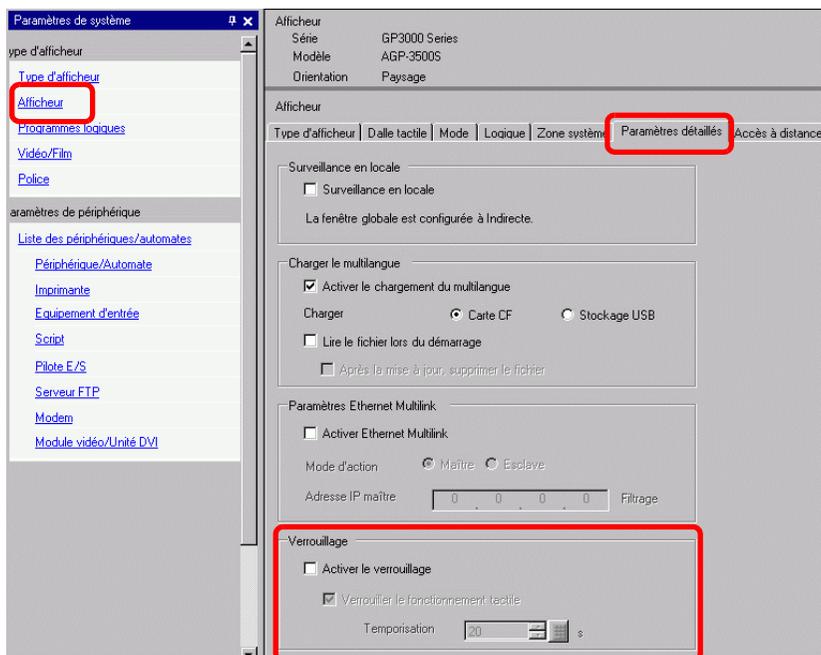


Paramètre	Description
Activer Ethernet Multilink	Cochez la case pour connecter plusieurs GP sur un seul automate.
Mode d'action	Définissez GP Maître ou GP Esclave comme GP vers lequel le projet créé doit être transféré. <b>REMARQUE</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Dans [Afficheur] - [Accès à distance] - [Accès à distance], si la case [Activer] est cochée, vous ne pouvez pas sélectionner [Esclave].</li> </ul>
Adresse IP du maître	Entrez l'adresse IP du GP maître. <b>REMARQUE</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Vous ne pouvez pas configurer cette option si [Maître] est sélectionné dans [Mode d'action].</li> </ul>

Suite

Paramètre	Description
<p>Filtrage</p>	<p>Cliquez pour afficher l'écran [Paramètres de filtrage].</p> <p><b>REMARQUE</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Vous ne pouvez pas configurer cette option si [Esclave] est sélectionné dans [Mode d'action].</li> </ul> 
<p>Connexion autorisée pour une adresse spécifique</p>	<p>Lorsque cette case est cochée, vous ne pouvez connecter que les esclaves disposant de l'adresse IP enregistrée dans la liste suivante.</p>

## 7.7.4 Guide de configuration des paramètres système [Afficheur] - [Détails] - [Verrouillage]



Paramètre	Description
Activer le verrouillage	<p>Lorsque cette case est cochée, l'opération tactile depuis les autres GP est verrouillée lors de l'exploitation de l'un d'eux.</p> <p><b>REMARQUE</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Vous ne pouvez pas configurer cette option si [Esclave] est sélectionné dans [Paramètres Ethernet Multilink] - [Mode d'action].</li> </ul>
Verrouiller avec fonctionnement tactile	<p>Si cette case est cochée, le fonctionnement tactile de l'un GP verrouille l'opération tactile des autres GP.</p>
Délai d'attente	<p>Définissez le nombre de secondes qu'il faut attendre avant que le verrouillage soit automatiquement déverrouillé lorsque aucune nouvelle opération tactile n'existe dans le GP dans lequel le verrouillage est activé.</p> <p><b>REMARQUE</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Vous ne pouvez pas configurer cette option si [Esclave] est sélectionné dans [Paramètres Ethernet Multilink] - [Mode d'action].</li> <li>Si un verrouillage est activé à l'aide d'un bouton de journal d'opération et lorsque la case [Ne pas automatiquement déverrouiller] est cochée, le verrouillage ne sera pas déverrouillé même si le temps défini s'est écoulé.</li> </ul> <p>☞ «7.6.2 Procédure de configuration» (page 7-36)</p>

## 7.8 Restrictions

### 7.8.1 Restrictions relatives à la connexion sur plusieurs périphériques/automates

- Après avoir converti un périphérique/automate, les adresses de périphérique de tous les objets, D-scripts, et alarmes, etc. doivent être configurées à nouveau. De plus, enregistrez tout écran qui utilise un bouton spécial configuré à [Changement d'écran].
- Si vous modifiez le périphérique/l'automate en cliquant sur le bouton [Modifier] dans la boîte de dialogue [Changement de périphérique/d'automate], il se peut que le motif de conversion d'adresse ne s'affiche pas correctement s'il n'y a pas de code de périphérique dans la cible. Confirmez toutes les adresses de périphérique utilisées dans le projet et corrigez les adresses pertinentes.
- Lorsque vous utilisez un pilote de communication Ethernet disposant de plusieurs connexions, vous ne pouvez pas sélectionner [UDP] ou [TCP] sur le même pilote. Par exemple, lorsque vous sélectionnez [Périphérique/Automate1] comme type [UDP] MELSEC A Ethernet [UDP], vous ne pouvez pas sélectionner [Périphérique/Automate2] comme type [TCP] MELSEC A Ethernet.
- Lorsque vous supprimez les paramètres de plusieurs automates connectés, les périphériques connectés pour lesquels les adresses sont déjà utilisées dans un projet ne peuvent pas être supprimés. Si vous ne pouvez pas supprimer les paramètres d'automate, cliquez sur [Projet] - [Utilitaire] et ouvrez la [Référence croisée]. Ensuite, vous pouvez vérifier les adresses en cours d'utilisation. Supprimez les paramètres d'automate après avoir remplacé l'adresse déjà utilisée ou supprimez l'adresse inutilisée.
- Vous ne pouvez pas arrêter la scrutation de communication d'un périphérique précisé dans l'adresse de départ de la zone système. Toutefois, si vous n'utilisez pas la zone système, vous pouvez arrêter la scrutation de communication.  
 «5.17.6 Guide de configuration [Paramètres système]» (page 5-175)

---

## 7.8.2 Restrictions relatives à la connexion de plusieurs GP

---

- Si le total du trafic de communication du GP connecté dépasse la limite maximale de trafic de communication, l'esclave qui a tenté la connexion sera refusé. De plus, si la limite maximale n'est dépassée que par le GP Maître, les GP Esclaves ne peuvent pas être connectés.

Créer une date de projet en tenant compte du trafic de données.

Pour connaître la limite maximale de trafic de données et la façon de la calculer, reportez-vous à ce qui suit :

☞ «7.5.3 Comment calculer le trafic de communication» (page 7-33)

- Créez un écran en vous assurant que le total du trafic de communication de tous les écrans ne dépasse pas 8090. Si celui-ci dépasse la limite maximale, l'esclave qui a tenté la connexion sera refusé. De plus, si la limite maximale n'est dépassée que par le GP Maître, les GP Esclaves ne peuvent pas être connectés.
- Assurez-vous que le nombre total d'adresses d'objets et d'adresses de périphériques ne dépasse pas 475. Le maître sera trop chargé, ce qui peut produire des erreurs et/ou un échec d'accès.
- Les automates suivants ne sont pas pris en charge :
  - Fuji Electric FA Components & Systems Co., Ltd : MICREX-SX Series SIO
  - Rockwell Automation, Inc. : EtherNet/IP ControlLogix/CompactLogix Series Native
- Vous ne pouvez pas utiliser les fonctions Passe-système, Surveillance en locale, Surveillance Ladder et Script étendu sur les GP Esclaves. Si vous souhaitez partager les valeurs obtenues à l'aide d'un script étendu sur un maître disposant d'esclaves, sélectionnez Liaison mémoire comme périphérique/automate et ajoutez une liaison mémoire au script étendu utilisé dans le GP Maître afin de la partager avec les GP Esclaves.
- Les projets réseau ne sont pas chargés sur les GP Esclaves. Donc, vous ne pouvez pas utiliser la fonction de distribution/collecte.  
De plus, vous ne pouvez pas lire les valeurs d'adresse de périphérique des automates à l'aide des fonctions Surveillance en locale, Surveillance de symbole et API de Pro-Server EX. Vous pouvez lire les valeurs d'adresse de périphérique des variables internes (USR, LS).
- Les esclaves peuvent lire les informations concernant la communication, telles que les variables système et les erreurs LS.
- Les unités GP Esclave n'exécutent pas le processus de relais de liaison mémoire. N'écrivez pas vers la zone de relais de liaison mémoire depuis les unités GP Esclave. Cela ne fonctionnera pas correctement.

