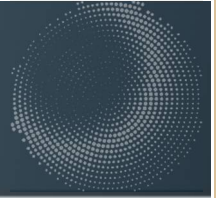


Release Note

22.2.7



Version de mise à jour

Correction du passage au mode sans prisme pour les appareils robotiques Trimble.

Correction de la non prise en compte sur le premier point des opérateurs si le nœud de l'objet est lié à un autre objet. (opérateur = lors de la prise de ce premier point).