

## **Versionshinweise zum URCaps-PlugIn GRIPKIT-EASY**

### **1 Allgemeine Hinweise**

#### **Hinweise zur Kompatibilität mit Drittherstellern**

Das URCaps-PlugIn GRIPKIT-EASY wurde entwickelt, um höchsten Ansprüchen an Performance und Stabilität zu genügen. Sollten Sie neben dem GRIPKIT-EASY PlugIn noch weitere URCaps-PlugIns auf Ihrem Robotersystem betreiben wollen, stellen Sie bitte sicher, dass die Leistung der Robotersteuerung ausreicht, um die gewünschten PlugIns nebeneinander zu betreiben. Aufgrund der Architektur der Robotersteuerung von Universal Robots können sich verschiedene URCaps-PlugIns gegenseitig beeinträchtigen, was zu unerwünschtem Verhalten führen kann. WEISS ROBOTICS hat keinen Einfluss auf das Verhalten der PlugIns von Drittherstellern und empfiehlt, vor der Integration frühzeitig geeignete Versuche durchzuführen.

Im Zweifel kontaktieren Sie bitte vor der Integration von GRIPKIT-EASY unseren technischen Support.

#### **Verwendete Ressourcen**

Das URCaps-PlugIn GRIPKIT-EASY benötigt exklusiven Zugriff auf die Werkzeug-E/A-Schnittstelle am Flansch des Roboters. Während der Verwendung von GRIPKIT-EASY können keine weiteren Werkzeuge über die Werkzeug-E/A-Schnittstelle des Roboters angesteuert werden.

### **2 Versionshinweise**

#### **Version 1.1.0 vom 23.10.2020**

- Systemvoraussetzungen:
  - Mindestens PolyScope 5.9 (e-Serie) bzw. PolyScope 3.14 (CB-Serie)
  - Getestet bis PolyScope 5.9.1 (e-Serie) und PolyScope 3.14.1 (CB-Serie)
- UR Gripper Driver hinzugefügt zur Unterstützung der eingebauten Greiferfunktionen der Robotersteuerung

#### **Version 1.0.0 vom 09.12.2019**

- Erstveröffentlichung
- Systemvoraussetzungen:
  - Mindestens PolyScope 5.5 (e-Serie) bzw. PolyScope 3.11 (CB-Serie)
  - Getestet bis PolyScope 5.5 (e-Serie) und PolyScope 3.11 (CB-Serie)