

Versionshinweise zum URCaps-PlugIn GRIPKIT-PRO

1 Allgemeine Hinweise

Hinweise zur Kompatibilität mit Drittherstellern

Das URCaps-PlugIn GRIPKIT-PRO wurde entwickelt, um höchsten Ansprüchen an Performance und Stabilität zu genügen. Sollten Sie neben dem GRIPKIT-PRO 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 unseren technischen Support.

Verwendete Ressourcen

Das URCaps-PlugIn GRIPKIT-PRO verwendet zur Kommunikation mit dem Greifmodul die von der Robotersteuerung bereit gestellten XML-RPC Funktionen. Hierzu benötigt das PlugIn die TCP/IP-Ports 44221/TCP sowie 44222/TCP der Robotersteuerung. Bitte stellen Sie sicher, dass diese Ports nicht von anderen PlugIns oder Roboterprogrammen belegt werden.

2 Versionshinweise

Version 2.2.4 vom 12.05.2021

- Systemvoraussetzungen:
 - Mindestens PolyScope 5.4 (e-Serie) bzw. PolyScope 3.10 (CB-Serie)
 - Getestet bis PolyScope 5.9 (e-Serie) und PolyScope 3.14 (CB-Serie)
- Beim Ausstecken der USB-Verbindung zwischen Robotersteuerung und DC-IOLINK konnte es zum Absturz des Hintergrund-Daemons kommen. Behoben.

Version 2.2.3 vom 02.02.2021

- Systemvoraussetzungen:
 - Mindestens PolyScope 5.4 (e-Serie) bzw. PolyScope 3.10 (CB-Serie)
 - Getestet bis PolyScope 5.9 (e-Serie) und PolyScope 3.14 (CB-Serie)
- Behebung eines weiteren Fehlers in der deutschsprachigen Übersetzung, der zu fehlerhaftem URScript-Programmcode führte.

Version 2.2.2 vom 26.01.2021

- Systemvoraussetzungen:
 - Mindestens PolyScope 5.4 (e-Serie) bzw. PolyScope 3.10 (CB-Serie)
 - Getestet bis PolyScope 5.9 (e-Serie) und PolyScope 3.14 (CB-Serie)
- Behebung eines Fehlers in der deutschsprachigen Übersetzung, der zu fehlerhaftem URScript-Programmcode führte.

Version 2.2.1 vom 09.10.2020

- Systemvoraussetzungen:
 - Mindestens PolyScope 5.4 (e-Serie) bzw. PolyScope 3.10 (CB-Serie)
 - Getestet bis PolyScope 5.9 (e-Serie) und PolyScope 3.14 (CB-Serie)
- Probleme bei der Erkennung von Greifmodulen wurden beseitigt
- Fehler in Visualization-Programmknotten beseitigt. Bei Verwendung mehrerer Greifer wurde der ausgewählte Greifer nicht gespeichert.

Version 2.2.0 vom 10.09.2020

- Systemvoraussetzungen:
 - Mindestens PolyScope 5.4 (e-Serie) bzw. PolyScope 3.10 (CB-Serie)
 - Getestet bis PolyScope 5.8 (e-Serie) und PolyScope 3.13 (CB-Serie)
- Mit dieser Version wurde die Unterstützung des Smartflansches (GRIPKIT-PLUS) zur Steuerung von Greifmodulen über E/A-Schaltssignale am Flansch des Roboters entfernt. Zu diesem Zweck steht ab sofort ein separates URCaps-PlugIn zur Verfügung
- Die neue Version enthält zahlreiche Verbesserungen, um die Stabilität im Betrieb zu erhöhen. Funktionale Änderungen sind nicht enthalten.