

Versionshinweise zum URCaps-PlugIn GRIPKIT-PLUS

1 Allgemeine Hinweise

Hinweise zur Kompatibilität mit Drittherstellern

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

Verwendete Ressourcen

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

2 Versionshinweise

Version 1.1.2 vom 28.06.2022

- 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)
- Problem mit Greifteilüberwachung korrigiert. Kontinuierliche Greifteilüberwachung war nur aktiv unter dem „Holding“-Zweig des Greifbefehls. Darüber hinaus, insbesondere nach dem Greifbefehl, wurde die Greifteilüberwachung unabhängig vom Greifzustand wieder deaktiviert. Mit der neuen Version bleibt die Greifteilüberwachung aktiv vom Zustandsübergang nach „Holding“ bis zum nächsten Freigabebefehl.

Version 1.1.1 vom 09.02.2021

- 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)

- Problem mit ungültigem URScript-Code beseitigt, der generiert wurde, wenn die Spracheinstellungen des Roboters auf deutsch gesetzt waren

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
- Problem beim Wechsel von Griff 1 zu Griff 0 beseitigt

Version 1.0.0 vom 26.08.2020

- Erstveröffentlichung
- Systemvoraussetzungen:
 - Mindestens PolyScope 5.8 (e-Serie) bzw. PolyScope 3.13 (CB-Serie)
 - Getestet bis PolyScope 5.8 (e-Serie) und PolyScope 3.13 (CB-Serie)