

Versionshinweise zum URCaps-PlugIn GRIPLINK

1 Allgemeine Hinweise

Hinweise zur Kompatibilität mit Drittherstellern

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

Verwendete Ressourcen

Das URCaps-PlugIn GRIPLINK verwendet zur Kommunikation mit dem GRIPLINK-ET4 und angeschlossener Geräte die von der Robotersteuerung bereitgestellten Socket Messaging Funktionen. Hierzu benötigt das PlugIn den TCP/IP-Ports 10001/TCP der Robotersteuerung. Bitte stellen Sie sicher, dass dieser Port nicht von anderen PlugIns oder Roboterprogrammen belegt werden.

2 Versionshinweise

Release 1.0.0 – 14. März 2022

- 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)
- Erste Implementierung.