

# TruLifter Manual


für TruLifter URCap V2.4.1

## Inhaltsverzeichnis

1	TruLifter UR Kit - Montage und Installation	3
2	URCaps Installation und Einrichtung	9
2.1	Systemanforderungen	9
2.2	igus dryve Konfiguration	9
2.3	igus dryve IP-Adresse	9
2.4	igus dryve Konfiguration	9
2.5	igus dryve Firmware Version	10
2.6	Konfiguration für Linearachse	10
2.7	Igus dryve Rotatorische Bewegung bei Rotationsachse	11
2.8	igus dryve Konfiguration für Rotation	12
2.9	TruLifter Dongle	12
2.10	URCaps Installation	12
2.11	URCaps Einrichtung	13
2.12	URCaps Konfiguration für Rotation	16
2.13	Mehrere Achsen	16
2.14	Änderung der Anzahl der Achsen	16
2.15	Transfer Pose	16
2.16	Zurücksetzen eines Fehlerzustands	17
2.17	Wiederherstellen der Verbindung bei Verbindungsabbruch	17
3	Lifter Programmierung	18
3.1	TruLifter Programmknoten	18
3.2	Referenzierung im Programmknoten	19
3.3	Bewegungsbefehle	22
3.4	Absolute Bewegung mit Zielangabe in Millimetern	26
3.5	Absolute Bewegung mit Zielangabe in Prozent	26

## Sicherheitshinweise

Das Sicherheitsrelais der TruLifter-Motorsteuerung erreicht das Performance Level e gemäß EN ISO 13849. Bei der Motorsteuerung handelt es sich um eine unvollständige Maschine. Nach erfolgreicher Implementierung muss eine Risiko- und Sicherheitsanalyse für die Gesamtanlage aus Antrieb, Achse, Roboter mit Endeffektor, Umgebung, etc. gemäß Maschinenrichtlinie 2006/42/EG erfolgen. Die Haftung für die Gesamtanlage liegt beim Integrator. Ausgenommen sind Personenschäden aufgrund von Vorsatz oder grober Fahrlässigkeit. Arbeiten um oder an Linearachsen, die mit der TruLifter-Motorsteuerungen ausgerüstet worden sind, dürfen nur von geschultem Personal ausgeführt werden. Für sämtliche Arbeiten an der Linearachse oder der TruLifter-Motorsteuerung muss letztere stromlos geschaltet werden.

**TruLifter** 

### Konformitätserklärung

gemäß EMV Richtlinie 2014/30/EU

Hiermit erklärt der Hersteller,  
TruPhysics GmbH  
Seyfferstraße 34  
70197 Stuttgart

dass für das Produkt  
TruLifter-Kit

folgende grundlegende Anforderungen zur Anwendung kommen und eingehalten werden.

Es wurde folgende weitere EG-Richtlinie angewandt:  
2011/65/EU ROHS (inklusive Erweiterungen bis 2019/178)

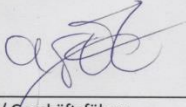
Folgende harmonisierte Normen (oder Teile hieraus) wurde angewandt:  
EN 61000-6-2 Störfestigkeit für Industriebereiche  
EN 61000-6-3 Störaussendung für Wohnbereiche, Geschäfts- und Gewerbebereiche, Kleinbetriebe

**Funktion**  
Das Produkt dient als Motorsteuerung für Schrittmotoren mit 48V Versorgungsspannung und metrischen Sensor-/Aktorleitungen

**Unterlagenübermittlung**  
Wir verpflichten uns einzelstaatlichen Stellen auf begründetes Verlangen die entsprechenden Unterlagen per Postweg zu übermitteln.

**Bevollmächtigter für technische Unterlagen:**  
Robert Buchelt  
Seyfferstraße 34  
70197 Stuttgart

Stuttgart, 15.12.2021

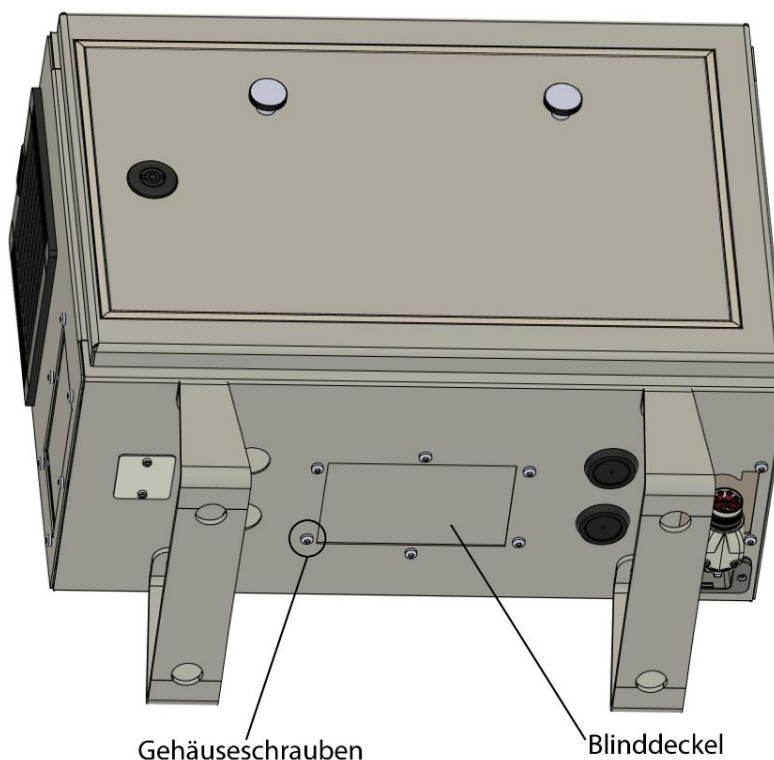
  
Albert Groz / Geschäftsführer

## 1 TRULIFTER UR KIT - MONTAGE UND INSTALLATION

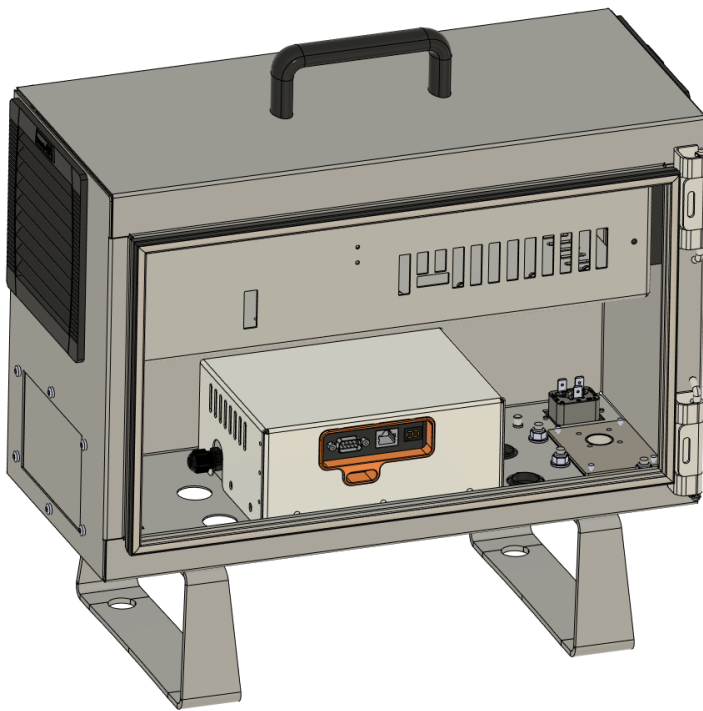
Für eine schnelle und einfache Inbetriebnahme bietet Truphysics ein komplettes Kit mit fertig installierter und vorkonfigurierter Dryve D1 Motorsteuerung, passendem Netzteil sowie einem entsprechenden Kabelsatz an.



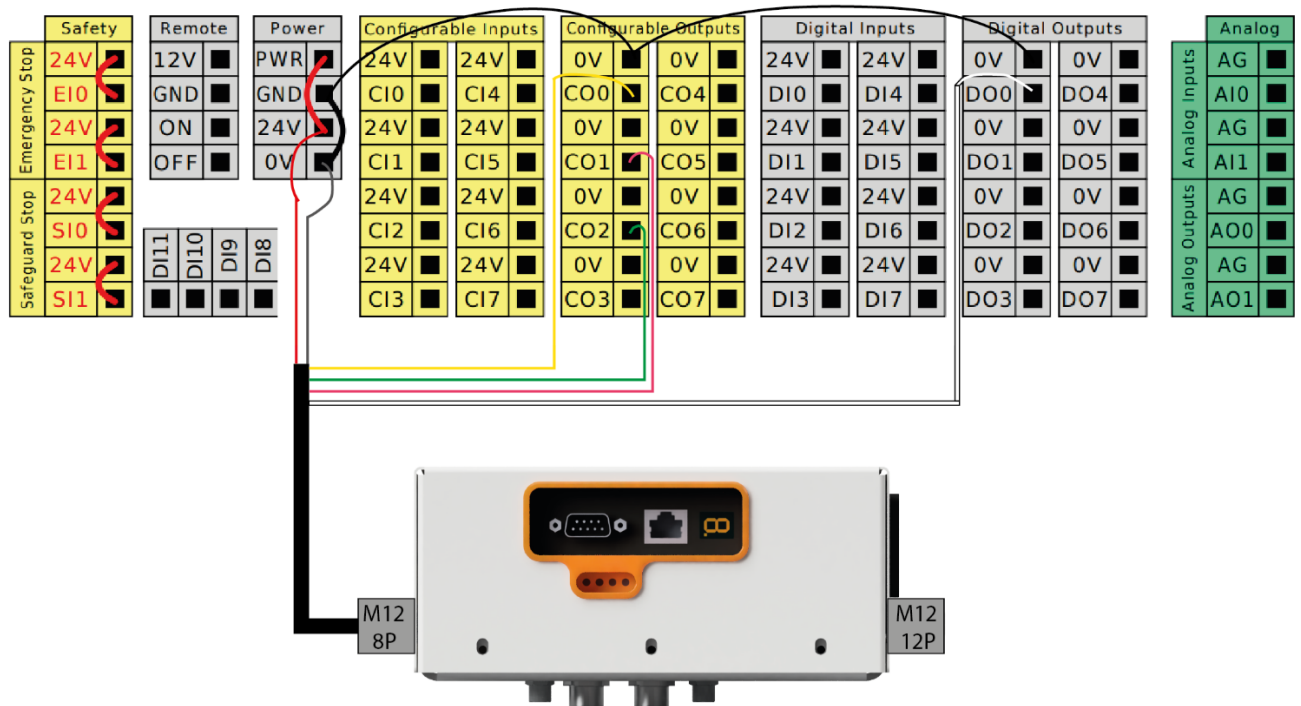
Auf der Unterseite des UR-Controllers befindet sich ein Blinddeckel, welcher mit 6 (e-series) bzw. 4 Schrauben (CB-series) montiert ist. Entfernen Sie die Schrauben und den Blinddeckel

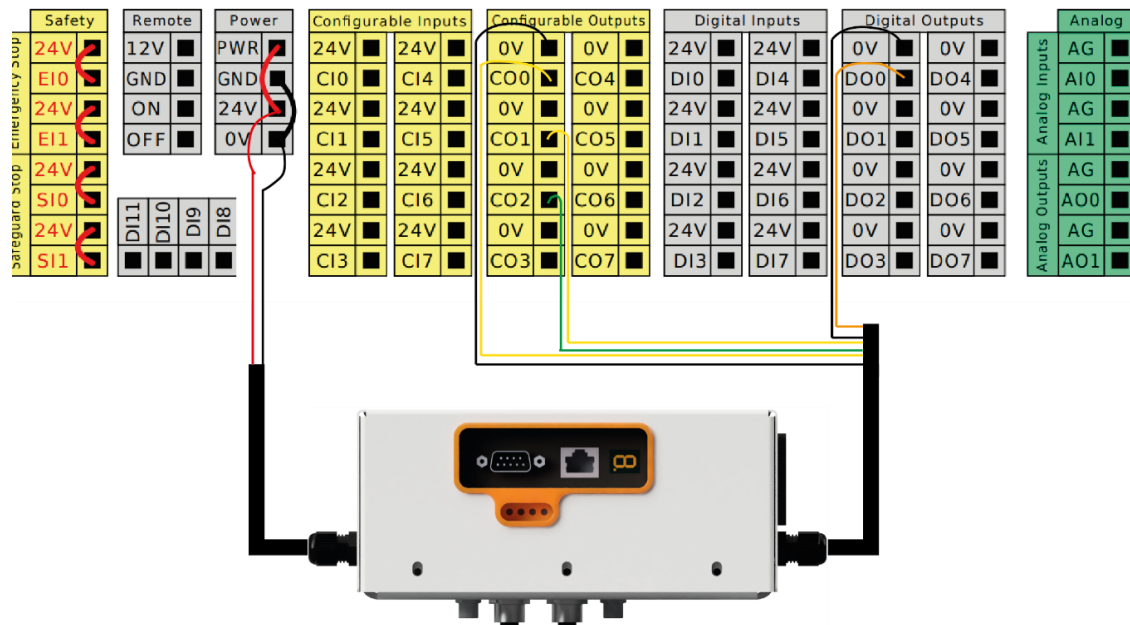


Führen Sie das Kit in den Controller ein und montieren Sie es in derselben Art wie der Blinddeckel mit den mitgelieferten Schrauben.



Seitlich am Kit befinden sich zwei M12-Buchsen. Für die Verbindung mit dem UR wird die mitgelieferte 8-polige Anschlussleitung auf der linken Seite eingesteckt und die Kabelverbindungen zum UR-Controller gemäß folgender Grafik hergestellt.





Kits der ersten Generation haben seitliche Zugentlastungen und eine andere Farbcodierung. Diese bitte entsprechend obenstehender Grafik anschließen.

## 1.1 IO-VERSION

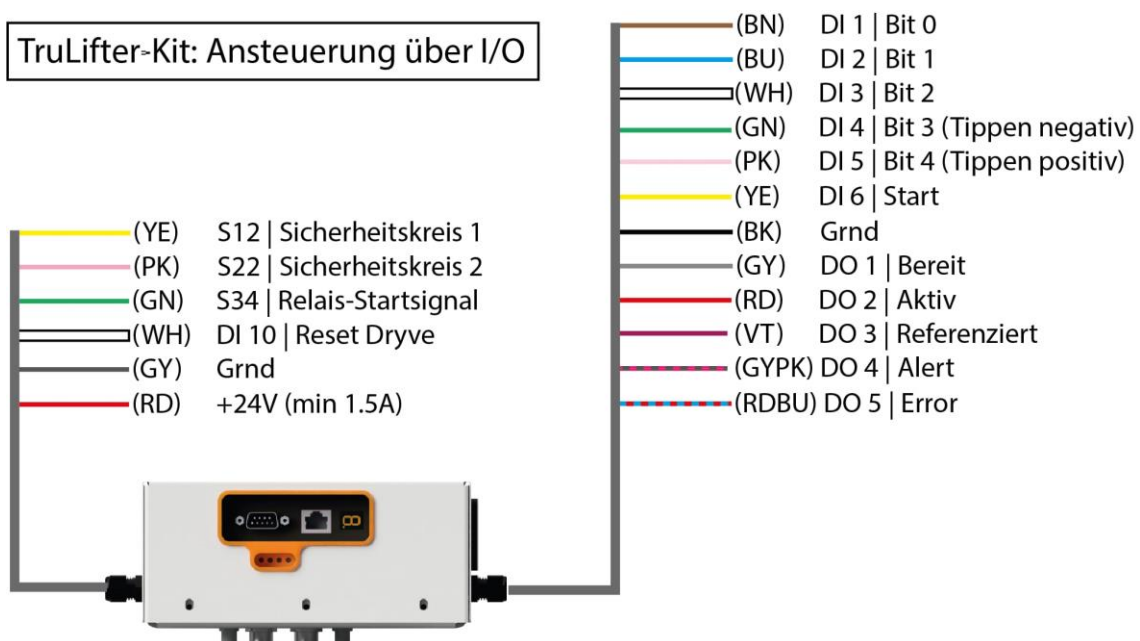
Für die Verwendung mit beliebigen Steuerungen wird diese Version rein über Ein- und Ausgangssignale angesteuert.

Um das Sicherheitsrelais einzuschalten müssen über einen Notaus oder eine übergeordneten Sicherheitssteuerung 24V an S12 und S22 anliegen und dann ein 24V Signalimpuls mit einer Dauer von 0,5s an S34 gesendet werden.

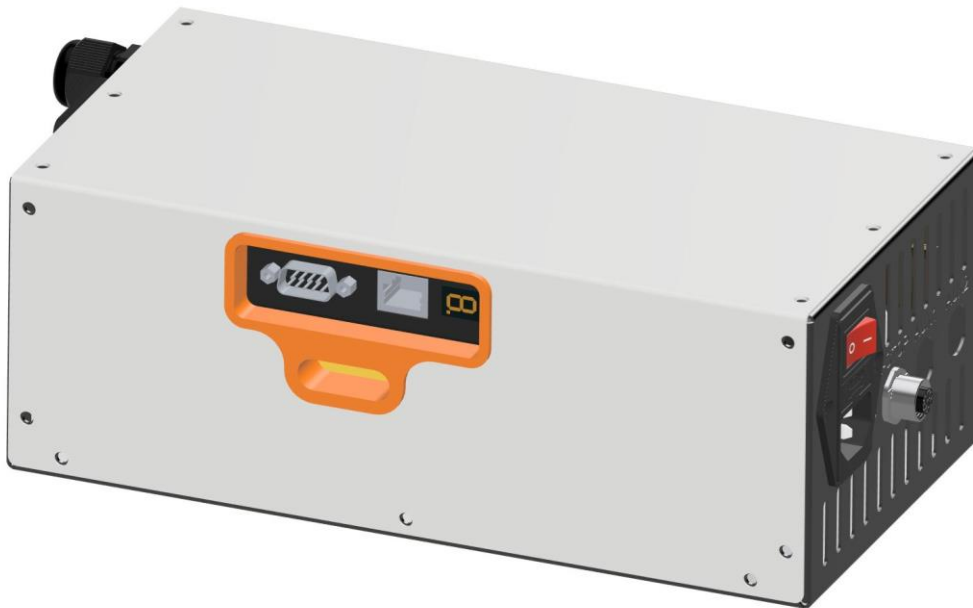
Steuerungstechnisch wird der Funktionsumfang der Igus Dryve D1 im Betriebsmodus „Binär“ abgebildet. Die Beschreibung ist im Kapitel 6.2 der Bedienungsanleitung, welche unter folgendem Link verfügbar ist:

<https://www.igus.de/product/D1?artnr=D1>

### TruLifter-Kit: Ansteuerung über I/O



## 1.2 BLDC-VERSION



Für eine erhöhte Leistung kann mit diesem Kit ein Nema34 BLDC-Motor betrieben werden.

An dieses Kit dürfen **ausschließlich** BLDC-Motoren angeschlossen werden.

**Der Anschluss eines Schrittmotors führt zu schwerwiegenden Schäden**

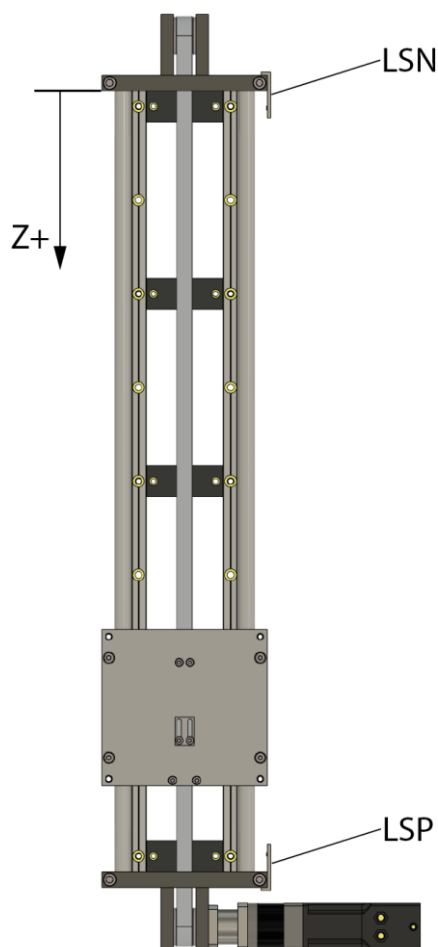
Bei diesem Kit ist das Netzteil integriert, welches mit dem Wippschalter im Anschlussterminal eingeschaltet wird.

Die Verbindung zum UR-Controller erfolgt analog zum Standardkit.

### 1.3 ANORDNUNG ENDLAGENSCHALTER

Die Verbindung zwischen dem Kit und der Linearachse erfolgt mit passend konfektionierten Verbindungsleitungen. Stecken Sie die Leitung in die entsprechende Buchse gemäß der Beschriftung und sichern Sie die Leitung durch Einschrauben der Rändelmuffe. Dieser Vorgang ist motorseitig identisch zu wiederholen. Achten Sie beim Einstecken des Netzteils auf die korrekte Orientierung des Steckverbinders. Der Stecker besitzt eine Sicherung gegen unbeabsichtigtes Lösen. Zum Ein- und Ausstecken muss das Steckergehäuse nach hinten gezogen werden.

Die Anordnung des Antriebmotors und der Endschalter an der Zahnriemenachse muss nachfolgender Abbildung (Draufsicht auf Flanschplatte) entsprechen.





## 2 URCAPS INSTALLATION UND EINRICHTUNG

---

***Hinweis:** Die folgenden Beschreibungen beziehen sich jeweils auf die englische Version der Benutzeroberfläche. Falls vorhanden, wird zu englischen Bezeichnungen jeweils die deutsche Übersetzung angegeben.*

**Für eine einfache Inbetriebnahme folgen Sie bitte dem Videotutorial:**

<https://www.youtube.com/watch?v=K5ZhehKOz7c>

### 2.1 SYSTEMANFORDERUNGEN

Die URcap kann auf allen UR-Robotern installiert werden, deren Polyscope-Version die Mindestanforderung erfüllt, abhängig davon ob es sich um einen e-Series oder einen CB-Series UR handelt:

- e-Series: **Polyscope V5.8.0** oder höher
- CB-Series: **Polyscope V3.13.0** oder höher

### 2.2 IGUS DRYVE KONFIGURATION

Vor der Einrichtung der URCaps muss die igus dryve Konfiguration auf die Linearachse abgestimmt werden, die mit dem Motor betrieben werden soll. Für eine vollständige Beschreibung der dryve Konfiguration lesen Sie bitte das Handbuch für die igus dryve Motorsteuerung.

Die für die TruLifter URCaps wichtigen Schritte der Konfiguration werden im Folgenden zusammengefasst.

### 2.3 IGUS DRYVE IP-ADRESSE

Um die igus dryve Motorsteuerung konfigurieren zu können, muss deren aktuelle IP-Adresse bekannt sein.

Um die IP-Adresse zu ermitteln, verbinden Sie die igus dryve Motorsteuerung mit einem Ethernet-Kabel mit einem PC, oder mit dem UR. Schalten Sie dann den UR ein. Sobald die igus dryve Motorsteuerung mit Strom versorgt wird (was gegen Ende des Bootvorgangs passiert), zeigt das Statusdisplay auf der Vorderseite der igus dryve erst die Buchstaben „IP“ an, gefolgt von der aktuellen IP-Adresse.

Falls die IP-Adresse ein weiteres Mal angezeigt werden soll, reicht es das Ethernet-Kabel kurz abzuziehen und wieder zu verbinden. Der UR muss dafür nicht aus- und wieder angeschaltet werden.

### 2.4 IGUS DRYVE KONFIGURATION

Verbinden Sie die igus dryve Motorsteuerung mit einem Ethernet-Kabel mit einem PC. Öffnen Sie ein Browserfenster (z.B. Firefox, Microsoft Edge oder Google Chrome) und geben Sie die IP-Adresse der igus dryve Motorsteuerung in die Adresszeile ein. Warten Sie, bis die dryve Konfiguration geladen ist.

## 2.5 IGUS DRYVE FIRMWARE VERSION

Die Firmware der igus dryve Motorsteuerung muss die Version **dryve-D1-1-20210510** (oder neuer) haben. Die installierte Firmware Version wird in der igus dryve Konfiguration im Menüpunkt „**Start**“ (Start) unter „Firmware“ angezeigt.

Die neueste dryve Firmware kann auf <http://www.igus.de/D1> unter „Downloads“ heruntergeladen werden. Alternativ kann in der dryve Konfiguration im Menüpunkt „**Start**“ (Start) unter „Firmware“ der Button „Search“ (Suchen) angeklickt werden. Entpacken Sie das heruntergeladene .zip-Archiv und folgen Sie der darin enthaltenen Anleitung von igus um das Update durchzuführen.

## 2.6 KONFIGURATION FÜR LINEARACHSE

Wählen Sie in der igus dryve Konfiguration auf der linken Seite den Menüpunkt „**Axis**“ (Achse) aus.

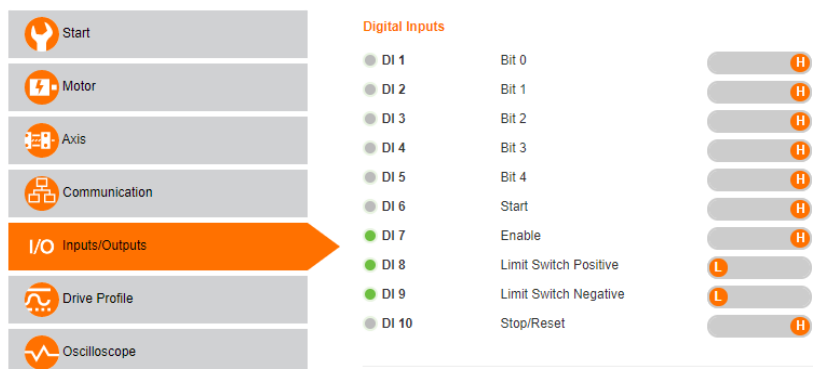
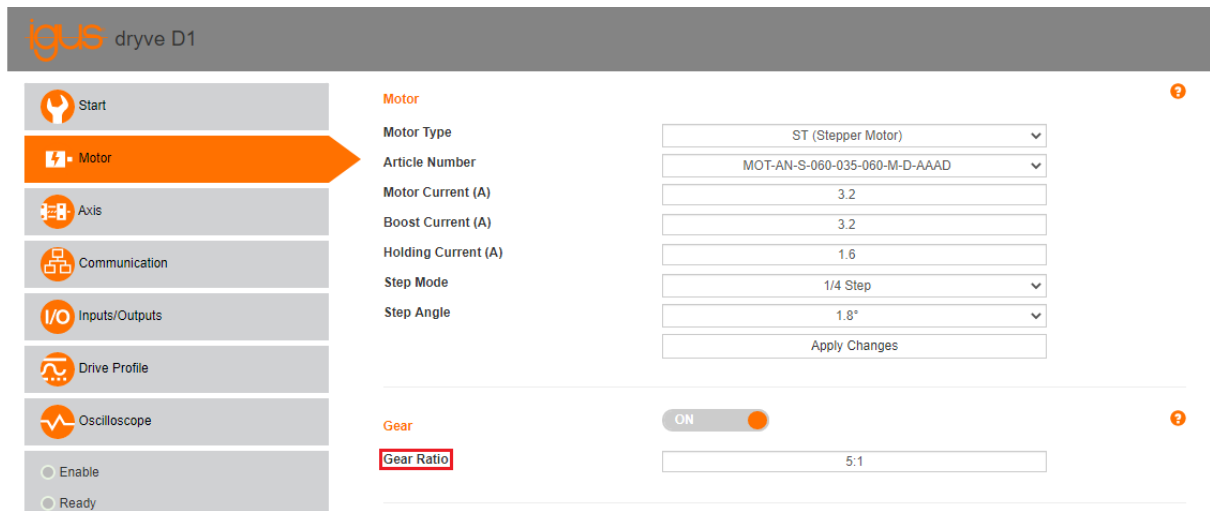
Navigation	Status	System Data
Start	Enable	Temperature dryve: 41.37 °C
Motor	Ready	Motor Current: 0.03 A
<b>Axis</b>	Goal Reached	Actual Position: 400.00 mm
Communication	Referenced	Goal Position: 400.00 mm
I/O Inputs/Outputs	Alert	
Drive Profile	Error	
Oscilloscope		

Section	Parameter	Value
Axis	Available Stroke (mm)	450
	Feed Rate (mm)	144
Motion Limits	Max. Velocity (mm/s)	100
	Jog Velocity (mm/s)	50
	Max. Acceleration (mm/s²)	200
	S-Curve (%)	0
	Quick-Stop (mm/s²)	500
	Following Error (mm)	30
	Positioning Window (mm)	0
	Positioning Time (ms)	0
Limit Switch	Position	Negative and Positive
	Reference	
Reference	Method	LSN (Limit Switch Negative)
	Offset (mm)	0

Im oberen Teil des Bildschirms gibt es nun zwei Eingabefelder für „**Available Stroke**“ (Verfügbarer Hub) und „**Feed Rate**“ (Vorschub). Konfigurieren Sie diese Werte entsprechend der verwendeten Kombination aus Achse-Getriebe-Motor gemäß dem Dryve D1 Handbuch. Für spätere Referenzierung über das Teach Pendant muss als Referenziermethode „LSN“ gewählt und der Offset auf „0“ gesetzt werden. Notieren Sie sich auch die eingetragenen Werte für **Available Stroke**, **Feed Rate**, **Max. Velocity** (Max. Geschwindigkeit) und **Max. Acceleration** (Max. Beschleunigung).

Wählen Sie nun auf der linken Seite den Menüpunkt „**Motor**“ aus. Die dort wichtige Option „**Gear Ratio**“ (Verhältnis) ist im nachstehenden Bild rot markiert. Notieren Sie sich die dort eingetragene Zahl die nicht 1 ist (Beispiel: „5:1“ ist 5, „125:1“ ist 125, etc.).



Im Menü „**Inputs/Outputs**“ (Ein/Ausgänge) setzen Sie die digitalen Eingänge entsprechend obiger Abbildung. Als nächstes wählen Sie im Menü „**Drive Profile**“ (Fahrprofile) in der Dropdown-Box „Modbus/TCP“. Zurück in Inputs/Outputs setzen Sie den Eingang „DI7 Enable“ (Freigabe) auf L und dann wieder zurück auf H.

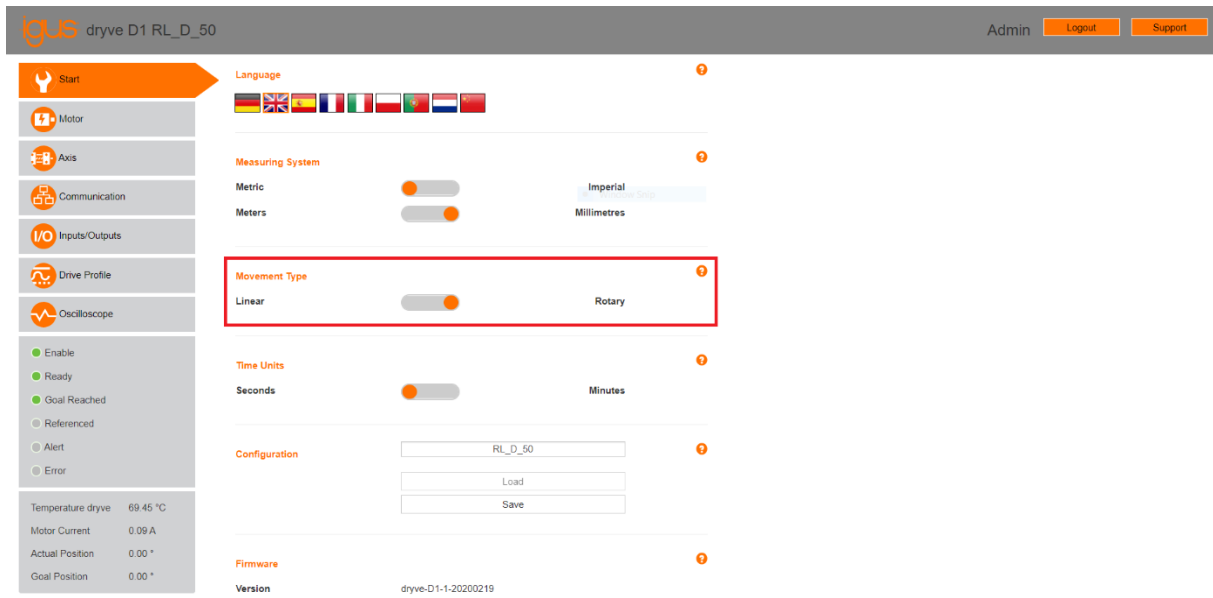
Abschließend setzen Sie im Menü „**Communication**“ (Kommunikation) den Schalter neben „Modbus TCP“ auf ON.

## 2.7 IGUS DRYVE ROTATORISCHE BEWEGUNG BEI ROTATIONSACHSE

In der Grundeinstellung unterstützt die TruLifter URCaps die Steuerung einer linearen Bewegung. Alternativ kann auch eine rotatorische Bewegung mit der TruLifter URCaps kontrolliert werden. Die hierfür nötige Konfiguration unterscheidet sich in wenigen Punkten von der Konfiguration einer linearen Bewegung.

## 2.8 IGUS DRYVE KONFIGURATION FÜR ROTATION

Die igus dryve Konfiguration muss an zwei Stellen geändert werden. Wählen Sie auf der linken Seite den Menüpunkt „**Start**“ aus. Der Schalter „**Movement Type**“ (Bewegungsart) muss von „Linear“ auf „Rotary“ (Rotierend) gesetzt werden (im nachstehenden Bild rot markiert).



Die Option **Available Stroke** unter dem Menüpunkt **Axis** (siehe Abschnitt „igus dryve Achsenkonfiguration“) muss anhand der maximal gewünschten Umdrehungen konfiguriert werden. Pro voller Umdrehung die möglich sein soll, muss die Zahl um 360 erhöht werden. Für z.B. eine Umdrehung tragen Sie 360 ein, für zwei Umdrehungen 720, für 10 Umdrehungen 3600, etc.

## 2.9 TRULIFTER DONGLE

Die TruLifter URCaps kann nur in vollem Umfang mit einem TruLifter Dongle verwendet werden. Ein TruLifter Dongle ist ein USB-Gerät, das aussieht wie ein sehr kleiner USB-Stick.

Solange der Dongle nicht in einem der USB-Anschlüsse des UR eingesteckt ist, stehen alle Funktionen bei denen der Motor bewegt wird (z.B. Referenzfahrt oder Programmausführung) nicht zur Verfügung. Die TruLifter URCap kann ohne Dongle aber konfiguriert werden, und es können Programme mit dem TruLifter-Programmknotten erstellt (aber nicht ausgeführt) werden.

Der TruLifter Dongle kann in jeden verfügbaren USB-Anschluss des UR eingesteckt werden, sowohl am Teaching Pendant, als auch direkt am Steuerungsrechner. Der Dongle kann jederzeit ein- und ausgesteckt werden, wobei beim Ausstecken des Dongles die Funktionalität der TruLifter URCaps wie oben beschrieben eingeschränkt wird.

## 2.10 URCAPS INSTALLATION

Die Installation der URCaps folgt dem normalen Installationsprozess einer URCaps, wie im UR-Polyscope Handbuch angegeben:

1. In der Header-Leiste: **Menu Icon** → **Settings**
2. **System** → **URCaps**

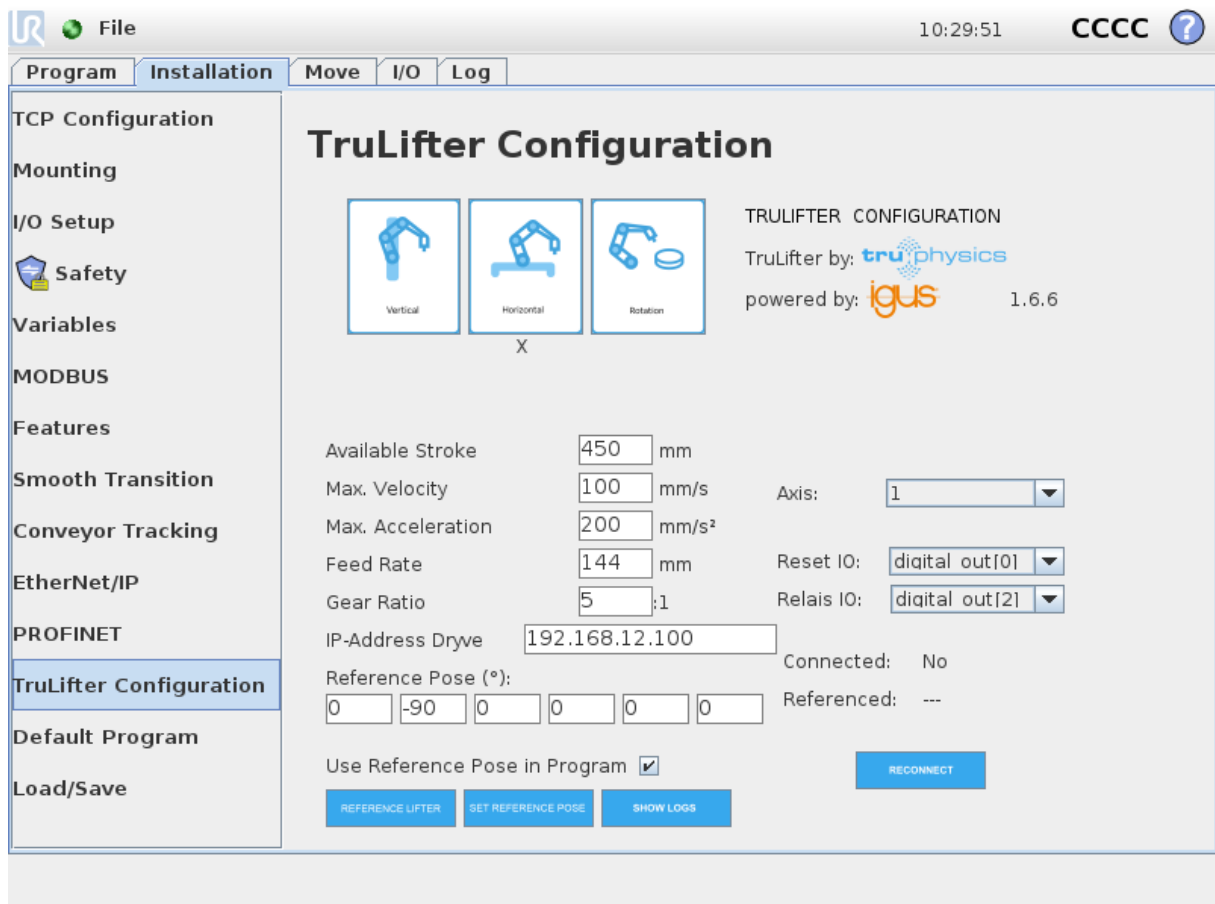
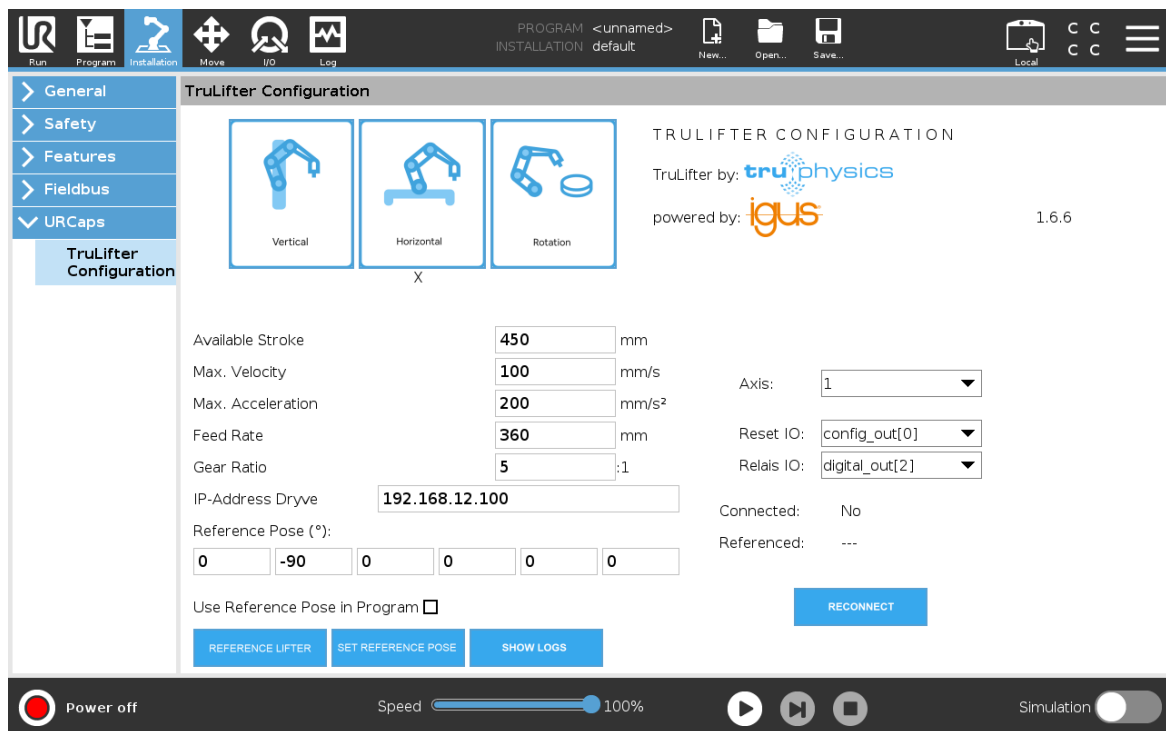
3. Falls noch nicht erfolgt, stecken Sie den TruLifter USB-Stick in den USB-Slot des Teaching Pendants.
4. Tippen Sie den **+ Button** an und wählen Sie das .urcap File auf dem TruLifter USB-Stick aus.
5. Tippen Sie den **Restart** Button an. Nachdem der Roboter neugestartet hat, ist die URCaps fertig installiert.

## **2.11 URCAPS EINRICHTUNG**

Nach der Installation muss die URCap eingerichtet werden.

1. Wählen Sie in der Header-Leiste den „**Installation**“ Reiter aus. Unter **URCaps**, wählen Sie „**TruLifter Configuration**“ aus.

## 2. Folgender Bildschirm erscheint:



3. Tragen Sie unter „**IP-Adress TruLifter**“ die IP-Adresse der igus dryve Motorsteuerung ein und speichern die Installation mit **Save... → Save Installation As...**

Beachten Sie: Standardmäßig ist die IP der igus dryve: 192.168.12.100. Der UR muss eine IP-Adresse im selben Subnetz wie die igus dryve Motorsteuerung haben, damit UR und TruLifter miteinander kommunizieren können. Wenn beispielsweise die dryve Motorsteuerung die IP 192.168.1.150 hat, dann muss der UR eine IP-Adresse der Form 192.168.1.X haben, wobei X nicht 150 sein darf.

Die Netzwerk-Konfiguration des UR wird im UR-Polyscope Handbuch beschrieben.

4. Wählen Sie in der mit „**Relais IO**“ beschrifteten Dropdown-Box den digitalen Ausgang des UR aus, der mit der **grünen** Leitung verbunden ist.
5. Wählen Sie in der mit „**Reset IO**“ beschrifteten Dropdown-Box den digitalen Ausgang des UR aus, der mit der **weißen** Leitung verbunden ist.
6. Konfigurieren Sie die folgenden Eingabefelder anhand der Werte, die Sie sich während der Dryve Konfiguration notiert haben (siehe Abschnitt „igus dryve Achsenkonfiguration“). Die Tabelle zeigt welcher Wert aus der Dryve Konfiguration in welches Eingabefeld in der URCaps eingetragen werden muss.

Wert in dryve Konfiguration		Muss in URCaps eingetragen werden in
<b>Available Stroke</b> (Verfügbarer Hub)	→	<b>Length</b> (Länge)
<b>Feed Rate</b> (Vorschub)	→	<b>Feed Rate</b> (Vorschub)
<b>Max. Velocity</b> (Max. Geschwindigkeit)	→	<b>Maximum Speed</b> (Maximale Geschwindigkeit)
<b>Max. Acceleration</b> (Max. Beschleunigung)	→	<b>Maximum Acceleration</b> (Maximale Beschleunigung)
<b>Gear Ratio</b> (Getriebeübersetzung)	→	<b>Gear Ratio</b> (Getriebeübersetzung)

Beachten Sie, dass für **Shaft Revolutions** nur die Zahl eingetragen wird, die in der Dryve Konfiguration nicht 1 ist. D.h. wenn **Gear Ratio** mit dem Wert X:1 konfiguriert ist, muss in **Shaft Revolutions** der Wert X stehen.

7. Falls nicht schon geschehen, stecken sie den TruLifter Dongle (siehe Abschnitt 2.9) in einen der USB-Anschlüsse des UR.

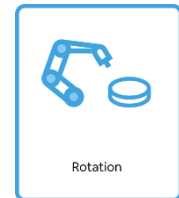
**VORSICHT:** Im nächsten Schritt bewegt sich der Lifter potentiell über die gesamte Länge der Achse. Stellen Sie sicher, dass der am Lifter befestigte Roboter dabei mit nichts kollidieren kann.

8. Tippen Sie den Button „**REFERENCE LIFTER**“ an. Der Lifter fährt daraufhin nach oben, bis er den oberen Endschalter **Limit Switch Positive** (Endlagenschalter Positiv) auslöst.

Der TruLifter ist nun einsatzbereit.

## 2.12 URCAPS KONFIGURATION FÜR ROTATION

Die TruLifter URCaps wird für rotatorische Bewegung konfiguriert, indem der Button mit der Beschriftung „Rotation“ angetippt wird (siehe das nebenstehende Bild). Für rotatorische Bewegungen muss die Einstellung Shaft Revolutions (Motorumdrehungen) nicht gesetzt werden, daher wird das entsprechende Eingabefeld bei der Auswahl einer rotatorischen Bewegung ausgeblendet. Der Rest der URCap Konfiguration unterscheidet sich nicht von der Konfiguration für lineare Bewegungen.



## 2.13 MEHRERE ACHSEN

Die TruLifter URCaps unterstützt die Kontrolle mehrerer Achsen mit demselben UR-Programm. Die Voraussetzung dafür ist ein entsprechender Lizenzcode. Sie müssen bei der Bestellung der Lizenz angeben, wie viele Achsen Sie mit der TruLifter URCaps steuern wollen, und durch die Eingabe des Lizenzcodes wird die URCap dann entsprechend konfiguriert.

Die Konfiguration mehrerer Achsen funktioniert genauso wie die Konfiguration einer einzelnen Achse. Welche der verfügbaren Achsen konfiguriert werden soll kann über die mit „**Axis**“ beschriftete Dropdown-Box in der rechten oberen Ecke ausgewählt werden.

## 2.14 ÄNDERUNG DER ANZAHL DER ACHSEN

Da die Anzahl der kontrollierbaren Achsen vom eingegebenen Lizenzcode abhängt, kann sie nur durch Eingabe eines neuen Lizenzcodes geändert werden. Dazu muss zuerst die aktuelle Lizenz entfernt werden.

Um die aktuelle Lizenz zu entfernen, tippen Sie den Button „**REMOVE LICENSE**“ an. Es wird eine Sicherheitsabfrage eingeblendet, die nachfragt ob die Lizenz wirklich entfernt werden soll. Nach der Bestätigung dieser Abfrage wird die Lizenz entfernt, und es kann ein neuer Lizenzcode eingegeben werden (Siehe Schritt 2 im Abschnitt „**URCaps Einrichtung**“).

## 2.15 TRANSFER POSE

In TruLifter kann eine sogenannte **Transfer Pose** (Transferstellung) konfiguriert werden. Die Transferstellung ist gegeben durch sechs Gelenkwinkel, die eine Pose definieren in der sich der Roboter befinden muss, bevor eine Referenzfahrt im Programmknoten (siehe unten) möglich ist. Die sechs Eingabefelder stehen dabei von links nach rechts für: Basis, Schulter, Ellbogen, Handgelenk 1, Handgelenk 2, Handgelenk 3.

- Ab V1.1.7 lässt sich die Transfer Pose deaktivieren, daher sollte beim Erstellen von Steuerungsprogramm besonders geachtet werden, dass der Roboter nicht in einer unerwünschten Position auf der Achse verfährt.



- Die Transfer Pose hat keinen Einfluss auf die Durchführung einer Referenzfahrt aus dem Installationsbildschirm, mit dem Button „**REFERENCE LIFTER**“. Sie bezieht sich ausschließlich auf die Referenzfahrt im Programmknoten.

## 2.16 ZURÜCKSETZEN EINES FEHLERZUSTANDS

In bestimmten Fällen setzt die igus dryve Motorsteuerung aus Sicherheitsgründen einen Fehlerzustand und nimmt keine Bewegungsbefehle mehr entgegen. Ein Beispiel ist das Auslösen eines der Limit Switches (Endlagenschalter). Eine Auflistung aller möglichen Fehlerzustände findet sich im Handbuch der igus dryve Motorsteuerung.

Wenn ein Fehlerzustand gesetzt ist, ist auch die TruLifter URCaps nicht mehr verwendbar, bis der Fehlerzustand aufgehoben wird. Daher wird in diesem Fall der Verbindungszustand als „ERROR“ (anstatt „Yes“ oder „No“) angezeigt.

Um die igus dryve Motorsteuerung und die TruLifter URCaps wieder in einen einsatzbereiten Zustand zu bringen, muss zuerst die Ursache des Fehlers behoben werden. Wenn dies erfolgt ist, muss der Fehlerzustand in der Motorsteuerung zurückgesetzt werden. Dazu gibt es zwei Möglichkeiten.

Zum einen kann in einem Browser die Konfiguration der Motorsteuerung aufgerufen werden (siehe Abschnitt „**igus dryve Konfiguration**“). Wenn ein Fehlerzustand gesetzt ist, zeigt die Konfiguration in der linken unteren Ecke des Bildschirms einen „Reset“ Button an. Durch Anklicken dieses Buttons wird der Fehlerzustand zurückgesetzt. Falls dieser Button keinen Effekt hat, besteht die Ursache des Fehlers weiterhin.

Es gibt auch die Möglichkeit, die TruLifter URCaps den Fehlerzustand automatisch zurücksetzen zu lassen. Hierzu muss einer der digitalen Ausgänge des UR mit dem digitalen Eingang 2X.10 der igus dryve Motorsteuerung verbunden werden (für Details, siehe die Handbücher von UR und Motorsteuerung). Wenn dies erfolgt ist, muss der entsprechende digitale Ausgang des UR in der mit „Reset IO“ beschrifteten Dropdown-Box ausgewählt werden.

## 2.17 WIEDERHERSTELLEN DER VERBINDUNG BEI VERBINDUNGSABBRUCH

Die TruLifter URCaps funktioniert nicht, wenn keine Verbindung zwischen UR und igus dryve Motorsteuerung hergestellt werden kann. Mögliche Gründe können ein loses Netzkabel zwischen TruLifter und UR oder eine fehlerhafte Netzwerkkonfiguration des URs sein (siehe Punkt 3 im Abschnitt „URCaps“).

Wenn ein Verbindungsproblem behoben wurde, verbindet sich die TruLifter URCaps in den meisten Fällen automatisch wieder mit der igus dryve Motorsteuerung. Manchmal ist es allerdings nötig eine Wiederherstellung der Verbindung manuell auszulösen. Tippen Sie dazu den Button „**RECONNECT**“ an.

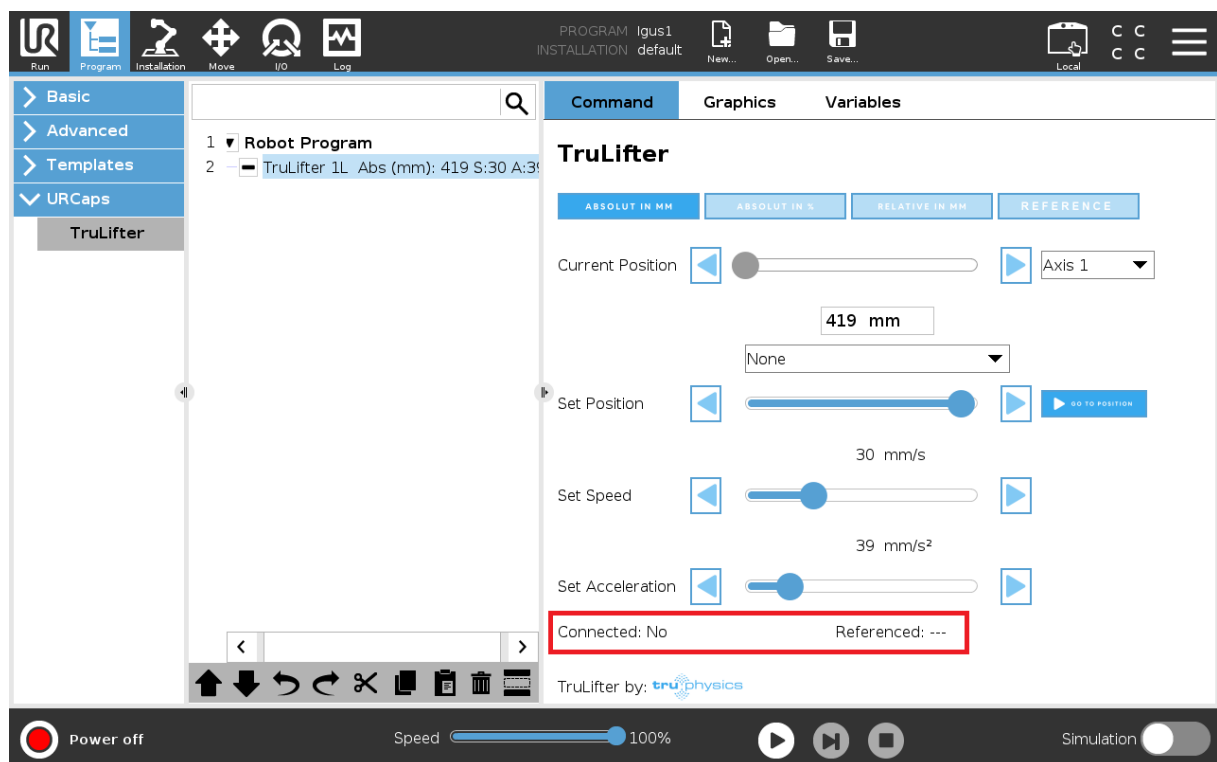
Falls weiterhin keine Verbindung hergestellt werden kann, starten Sie bitte den UR neu. Falls das Problem weiterhin besteht, wenden Sie sich bitte an den TruPhysics Support für Unterstützung.

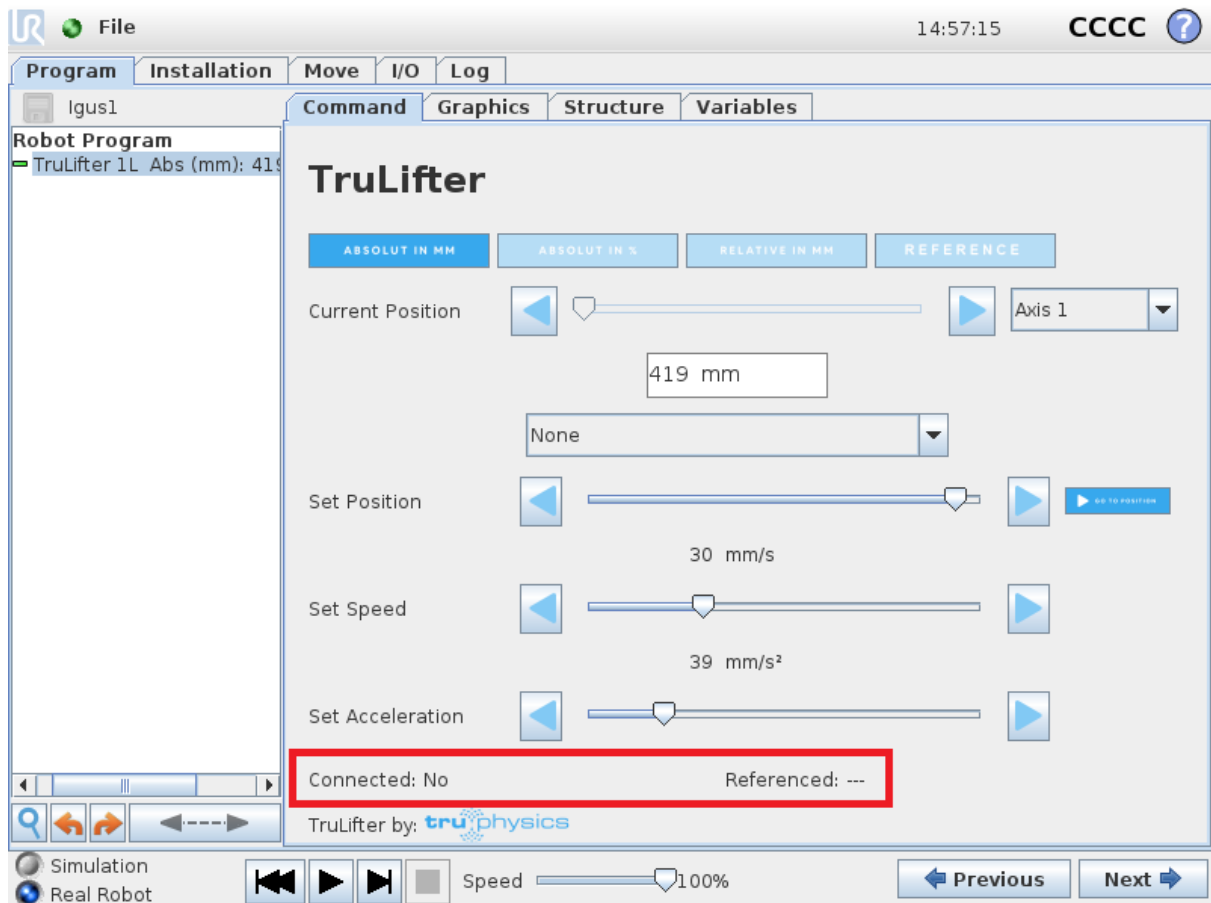
### 3 LIFTER PROGRAMMIERUNG

#### 3.1 TRULIFTER PROGRAMMKNOTEN

Der TruLifter Programmknoten kann wie jeder andere Polyscope Programmknoten in ein Steuerungsprogramm eingefügt werden. Er befindet sich unterhalb der Standard UR-Befehle im Menü „URCaps“.

Mit dem TruLifter Programmknoten können Bewegungsbefehle an den Lifter geschickt werden. Damit dies funktioniert, muss eine Verbindung zum Lifter bestehen und der Lifter muss referenziert sein. Der aktuelle Zustand dieser zwei Bedingungen wird im TruLifter Programmknoten in der untersten Zeile angegeben, auf dem folgenden Bild rot markiert:





Verbindungsaufbau und Referenzierung werden im Abschnitt URCap Einrichtung beschrieben.

### 3.2 REFERENZIERUNG IM PROGRAMMKNOTEN

Um Bewegungsbefehle ausführen zu können muss der TruLifter referenziert sein. Der Lifter wird durch die Durchführung einer **Referenzfahrt** referenziert. Dabei fährt der Lifter nach oben, bis er den oberen Endschalter **Limit Switch Positive** (Endlagenschalter Positiv) auslöst.

Eine Referenzfahrt kann auf zwei Wegen ausgelöst werden.

1. Durch antippen des „**REFERENCE LIFTER**“ Buttons im Installation Reiter des TruLifters.
2. Durch Einfügen eines Referenzknotens in ein Polyscope-Programm.

## Referenzknoten

The image displays two screenshots of the TruLifter software interface, illustrating the configuration of a Reference node.

**Top Screenshot:** The main window shows the 'Command' tab. The 'TruLifter' section has four buttons: 'ABSOLUT IN MM', 'ABSOLUT IN %', 'RELATIVE IN MM', and 'REFERENCE'. The 'REFERENCE' button is highlighted with a red box. Below these buttons, the 'Reference' checkbox is checked and also highlighted with a red box. The status 'Connected: No' and 'Referenced: ---' are displayed.

**Bottom Screenshot:** This screenshot shows the 'Program' tab. The 'Robot Program' tree on the left lists 'TruLifter 1 Reference'. The 'TruLifter' section in the main window is identical to the top screenshot, with the 'REFERENCE' button and 'Reference' checkbox highlighted with red boxes. The status 'Connected: No' and 'Referenced: ---' are also present.

Both screenshots show a bottom status bar with a 'Power off' button, a 'Speed' slider set to 100%, and a 'Simulation' toggle switch.

Ein Referenzknoten wird in ein Polyscope-Programm eingefügt, indem dem Programm ein TruLifter Programmknoten hinzugefügt wird. Dann muss der Reiter „**REFERENCE**“ ausgewählt und die Checkbox „**Reference**“ markiert werden. Der Reiter und die Checkbox sind im folgenden Bild rot markiert.

Wenn im Programmablauf ein Referenzknoten erreicht wird und der TruLifter nicht bereits referenziert ist, dann führt der TruLifter eine Referenzfahrt durch und fährt dann mit dem restlichen Programmablauf fort.

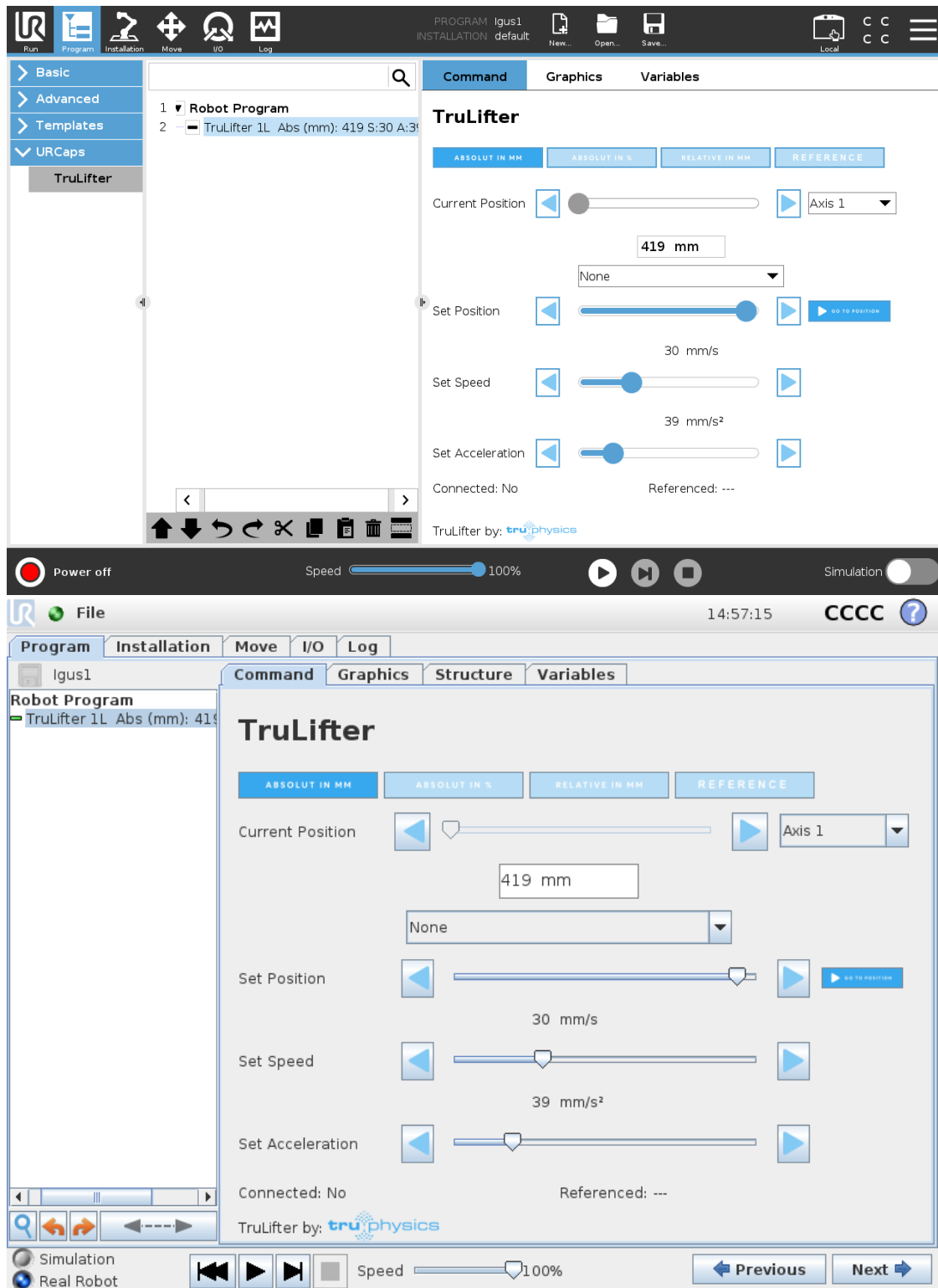
Beim Einfügen eines Referenzknotens muss beachtet werden, dass sich der Roboter für die Referenzfahrt in der „**Reference Pose**“ (Referenz Position) befinden muss, die im Installation Reiter konfiguriert ist (siehe Abschnitt „Sonstige Konfiguration“). Falls im Programmablauf ein Referenzknoten erreicht wird, und der Roboter befindet sich nicht in der Reference Pose, dann bricht der Programmablauf mit einer Fehlermeldung ab. Dies stellt sicher, dass sich der Lifter nie bewegt während sich der UR in einer undefinierten Position befindet.

Es bietet sich an, einen Referenzknoten direkt auf einen UR-Bewegungsbefehl folgen zu lassen, der den Roboter in die Reference Pose bringt.

### 3.3 BEWEGUNGSBEFEHLE

Der TruLifter Programmknoten bietet vier verschiedene Möglichkeiten den Lifter zu bewegen. Drei davon sind für Linearachsen geeignet, und die vierte für rotatorische Bewegungen. Die folgenden Bilder zeigen alle verfügbaren Bewegungsbefehle.

Absolute Bewegung mit Zielangabe in Millimetern (Linearachse):



Absolute Bewegung mit Zielangabe in Prozent (Linearachse):

The screenshot displays the TruLifter software interface, which is used for configuring and controlling a linear axis. The interface is divided into several sections:

- Top Bar:** Contains icons for Run, Program, Installation, Move, I/O, and Log. It also shows the current program (Igus1) and installation (default).
- Left Panel:** A tree view showing the program structure. The 'Robot Program' is expanded, and the 'TruLifter 1L Abs (%) : 70 S:30 A:39' is selected.
- Main Panel:** The 'Command' tab is active, showing the 'TruLifter' configuration. It includes:
  - Mode Selection:** Buttons for 'ABSOLUT IN MM', 'ABSOLUT IN %', 'RELATIVE IN MM', and 'REFERENCE'. 'ABSOLUT IN %' is selected.
  - Set Position in %:** A slider set to 70%.
  - Set Speed:** A slider set to 30 mm/s.
  - Set Acceleration:** A slider set to 39 mm/s².
  - Buttons:** 'GO TO POSITION' and 'Connected: No'.
  - Status:** 'Referenced: ---'.
- Bottom Bar:** Contains a 'Power off' button, a 'Speed' slider set to 100%, and a 'Simulation' toggle switch.
- Bottom Panel:** A detailed view of the 'TruLifter' configuration, including the same mode selection and sliders as the main panel. It also shows the 'Connected: No' status and the 'Referenced: ---' status.
- Footer:** Includes a 'Simulation' button, a 'Real Robot' button, and a 'Speed' slider set to 100%.

Bewegung relativ zur aktuellen Position (Linearachse):

The image displays two screenshots of the TruLifter software interface, showing the configuration for a relative move.

**Top Screenshot:**

- Menu:** Run, Program, Installation, Move, I/O, Log.
- Program List:**
  - Robot Program
  - TruLifter 1L Rel (mm): 240d S:30 A:
- Command Tab:**
  - Buttons:** ABSOLUTE IN MM, ABSOLUTE IN %, **RELATIVE IN MM**, REFERENCE.
  - Set Relative Move:** 24 (radio button selected).
  - Set Speed:** 30 mm/s (slider).
  - Set Acceleration:** 39 mm/s² (slider).
  - Buttons:** GO TO POSITION, Connected: No, Referenced: ---.
  - Footer:** TruLifter by: tru physics.
- Bottom Bar:** Power off, Speed 100%, Simulation (off), 10:34:42, CCCC.

**Bottom Screenshot:**

- Menu:** File, Program, Installation, Move, I/O, Log.
- Program List:**
  - Igus1
  - Robot Program
  - TruLifter 1L Rel (mm): 240d S:30 A:
- Command Tab:**
  - Buttons:** ABSOLUTE IN MM, ABSOLUTE IN %, **RELATIVE IN MM**, REFERENCE.
  - Set Relative Move:** 24 (radio button selected).
  - Set Speed:** 30 mm/s (slider).
  - Set Acceleration:** 39 mm/s² (slider).
  - Buttons:** GO TO POSITION, Connected: No, Referenced: ---.
  - Footer:** TruLifter by: tru physics.
- Bottom Bar:** Simulation, Real Robot, Speed 100%, Previous, Next.



Rotatorische Bewegung:

The image displays two screenshots of the TruLifter software interface, which is used for controlling a robotic arm.

**Top Screenshot:** This view shows the 'Basic' tab. On the left, a sidebar lists navigation options: Basic, Advanced, Templates, and URCaps. Below these is a 'TruLifter' button. The main area shows a list of programs: 1. Robot Program, 2. TruLifter 1R Abs (\*): 419 S:30 A:39. The right panel displays the 'TruLifter' control interface with tabs for 'Command', 'Graphics', and 'Variables'. The 'Command' tab is active, showing sliders for 'Current Position' (set to 419 °), 'Set Position' (set to None), 'Set Speed' (set to 30 %/s), and 'Set Acceleration' (set to 39 %/s²). A 'Go to Position' button is visible. The status bar at the bottom indicates 'Power off' and 'Speed 100%'. The bottom right corner shows the time '14:57:41' and the text 'CCCC'.

**Bottom Screenshot:** This view shows the 'Command' tab. The 'TruLifter' control interface is more detailed, showing 'Current Position' (419 °), 'Set Position' (None), 'Set Speed' (30 %/s), and 'Set Acceleration' (39 %/s²). The 'Go to Position' button is highlighted. The status bar at the bottom indicates 'Simulation' and 'Real Robot' modes, with a 'Speed 100%' indicator. The bottom right corner shows the time '14:57:41' and the text 'CCCC'.

Alle vier Befehle haben die Möglichkeit die Geschwindigkeit und Beschleunigung der TruLifter Bewegung zu konfigurieren, wobei die im Installation Reiter festgelegten Maxima berücksichtigt werden.

Alle vier Befehle haben zudem einen Button, der eine sofortige Ausführung des Befehls bewirkt, ohne dass ein Programm läuft, vorausgesetzt der Lifter ist referenziert.

Ansonsten gelten folgende Besonderheiten.

### 3.4 ABSOLUTE BEWEGUNG MIT ZIELANGABE IN MILLIMETERN

Dieser Befehl lässt den Lifter zu einer bestimmten Position fahren, angegeben in Millimetern. Die Position 0mm liegt dabei beim unteren Endschalter **Limit Switch Negative** (Endlagenschalter Negativ).

In der zweiten Zeile wird die Zielposition festgelegt, zu der der Lifter fährt, wenn im Programmablauf dieser Knoten erreicht wird.

Dieser Befehl hat eine Anzeige der aktuellen Lifter-Position in der obersten Zeile. Mit den Pfeilen links und rechts dieser Anzeige kann der Lifter direkt in die entsprechende Richtung bewegt werden, solange kein Programm läuft und der Lifter referenziert ist.

#### Mehrere Achsen

Falls die TruLifter URCaps für die Controller mehrerer Achsen konfiguriert ist, bezieht sich jeder Bewegungsbefehl immer auf genau eine spezifische Achse. Die Achse kann mit der **oberen Dropdown-Box** neben der Anzeige der aktuellen Position ausgewählt werden.

#### Direkte Angabe der Zielposition

Die Zielposition für einen Bewegungsbefehl kann mithilfe des „Set Position“-Sliders ausgewählt werden.

#### Zielposition aus Programmvariable

Alternativ zu dem „Set Position“-Slider kann die Zielposition auch aus einer Programmvariable ausgelesen werden. Die Variable muss dazu vor dem Bewegungsbefehl definiert werden und eine Ganzzahl enthalten.

Um die Zielposition aus einer Variablen auszulesen, muss der Name der Variablen in der **unteren Dropdown-Box** neben der Anzeige der aktuellen Position ausgewählt werden. Falls stattdessen die Angabe des „Set Position“-Sliders benutzt werden soll, muss in dieser Dropdown-Box der Eintrag „None“ ausgewählt werden.

### 3.5 ABSOLUTE BEWEGUNG MIT ZIELANGABE IN PROZENT

Dieser Befehl lässt den Lifter zu einer bestimmten Position fahren, angegeben in Prozent der Achsenlänge. Die Position 0% liegt dabei beim unteren Endschalter **Limit Switch Negative** (Endlagenschalter Negativ).

## **Bewegung relativ zur aktuellen Position**

Dieser Befehl bewegt den TruLifter eine bestimmte Distanz nach oben oder unten, relativ zur aktuellen Position.

## **Rotatorische Bewegung**

Dieser Bewegungsbefehl funktioniert wie der Befehl „Absolute Bewegung mit Zielangabe in Millimetern“, mit dem einzigen Unterschied das die Zielposition in Grad angegeben wird. Der Befehl bietet dieselben Einstellungen hinsichtlich mehrerer Achsen und Angabe der Zielposition.

## **Kontaktinformation für Support**

TruPhysics GmbH

Seyfferstraße 34, 70197 Stuttgart, Deutschland

Telefon: +49 711 40040510

E-Mail: [info@truphysics.com](mailto:info@truphysics.com)