



# UNIVERSAL ROBOTS

A Teradyne Robotics Company

Universal Robots A/S lehnt ausdrücklich die Haftung für jegliche Schäden oder Verletzungen ab, die dadurch entstehen, dass der Kunde den Roboter nicht in strikter Übereinstimmung mit dem Benutzerhandbuch und dem Servicehandbüchern installiert, betreibt und wartet, das Personal entsprechend in der Verwendung schult und die Empfehlungen in dieser Sicherheitsmitteilung befolgt und umsetzt.



## SICHERHEITSHINWEIS

Originalsprache: Englisch

**An:** Teradyne Robotics und Universal Robots Kunden mit UR Robot-Controllern (CB5 v5.X und CB5 OEM)  
**Von:** Globale technische Konformität  
**Datum:** 24. März 2026  
**Betreff:** **SICHERHEITSMITTEILUNG - Alle UR-Roboter mit der Softwareversion 5.17.0 ... 5.25.0**

Während interner Tests wurde ein Softwareproblem in Bezug auf Dienste entdeckt, welche selbst dann laufen, wenn sie in der Benutzeroberfläche (UI) als deaktiviert markiert sind. Standardmäßig sind Ports geschlossen, wenn ein UR-Roboter-Controller (CB5 v5.X und CB5 OEM) ausgeliefert wird; dies ist die Standardkonfiguration. Die Dienste sind Kommunikationsverbindungen, welche Ports zugeordnet sind. Während die Firewall selbst richtig funktioniert (die Ports wie erwartet öffnet und schließt), laufen die Dienste hinter diesen Ports, obwohl sie in der Benutzeroberfläche (UI) scheinbar deaktiviert sind. Eine gefährliche Situation entsteht, wenn ein Benutzer manuell Ports öffnet (siehe Link unter dem Software-Handbuch), wodurch die zugrundeliegenden Dienste aktiv und zugänglich werden. Der Benutzer kann jedoch annehmen, dass die Ports deaktiviert sind, weil die UI fälschlicherweise anzeigt, dass diese manuell geöffneten Ports geschlossen sind.

Zusätzlich können bestimmte Dienste, welche die Steuerung des Roboters erlauben, Remote-Befehle nicht ablehnen, wenn der Roboter lokal (in der Nähe) von einer Person mit einem Teach-Pendant verwendet. Das heißt, selbst wenn ein Roboter alle Remote-Befehle ablehnen sollte, akzeptiert er sie weiterhin. Falls dies geschehen sollte, während der Roboter über das Teach-Pendant gesteuert wird und sich eine Person in der Nähe des Roboters befindet, können unerwünschte und unerwartete Bewegungen auftreten, welche zu schweren Verletzungen führen können. Es liegen keine Berichte von Kunden oder aus der Praxis vor. Die Wahrscheinlichkeit, dass dieses unerwünschte Ereignis eintritt, ist gering. Die folgenden Bedingungen müssen erfüllt sein, damit diese Situation gefährlich wird:

- Ein Benutzer öffnet manuell Ports (welche in der standardmäßigen Konfiguration vom Werk aus geschlossen sind).
- Dienste hinter diesen Ports laufen, obwohl sie in der UI (Benutzeroberfläche) als deaktiviert angezeigt werden.
- Dienste (Kommunikationsverbindungen) lehnen Remote-Befehle nicht wie erwartet ab.
- Im manuellen Modus steuert ein Bediener die Bewegung über das Teach-Pendant und befindet sich dafür in Reichweite des Roboters.
- Eine externe Partei stellt eine Verbindung zum laufenden Dienst her und verursacht, dass sich der Roboter bewegt.

## **Aktualisieren Sie Ihre Software auf PolyScope Software Version 5.25.1 oder höher.**

Die betroffenen Roboter sind UR-Roboter, welche die Softwareversionen 5.17.0 bis 5.25.0 verwenden.

LTS (Long Term Support) Software und PolyScope X sind davon nicht betroffen.

**Beim Verwenden von Softwareversion 5.17.0 bis 5.25.0 kann es zu schweren Verletzungen und zum Tod kommen, falls jegliche Ports manuell konfiguriert wurden, offen zu sein, und eine externe Verbindung mit dem Roboter hergestellt wird.**



**Um diese gefährliche Situation zu verhindern:**

Überprüfen Sie Ihre Softwareversion:

<https://www.universal-robots.com/articles/ur/robot-care-maintenance/how-to-view-your-software-version/>

Aktualisieren Sie Ihre Software auf Version 5.25.1 oder höher:

<https://www.universal-robots.com/articles/ur/application-installation/how-to-update-your-software/>

**WARNUNG**

**Der Empfang dieser Sicherheitsmitteilung muss bestätigt werden.** Senden Sie diese an [SafetyNotice@Universal-Robots.com](mailto:SafetyNotice@Universal-Robots.com)

**Sollte die Software nicht mithilfe der Anleitung in dieser Sicherheitsmitteilung aktualisiert werden, ist Universal Robots von jeglicher Haftung für Schäden oder Verletzungen befreit, welche hierdurch entstanden sind.**

**Link zu dieser Sicherheitsmitteilung:** [www.universal-robots.com/articles/ur/safety/safety-notice-all-ur-robots-using-software-versions-5170-5250/](http://www.universal-robots.com/articles/ur/safety/safety-notice-all-ur-robots-using-software-versions-5170-5250/)

**Software-Handbuch:** [www.universal-robots.com/manuals/EN/HTML/SW5\\_25/Content/prod-usr-man/software/PolyScope/content/hamburger\\_menu\\_g5/Security\\_general\\_en.htm](http://www.universal-robots.com/manuals/EN/HTML/SW5_25/Content/prod-usr-man/software/PolyScope/content/hamburger_menu_g5/Security_general_en.htm)



Wenn Sie Fragen zu dieser Sicherheitsmitteilung haben, senden Sie eine E-Mail an:  
[SafetyNotice@Universal-Robots.com](mailto:SafetyNotice@Universal-Robots.com).

Diese Fragen werden gegebenenfalls an den regionalen Vertreter Ihrer Region geleitet. Sie können sich auch direkt an Ihren regionalen Vertreter von Universal Robots wenden: <https://www.universal-robots.com/about-universal-robots/contact-info>.