



UNIVERSAL ROBOTS

A Teradyne Robotics Company

Universal Robots décline expressément toute responsabilité pour tout dommage ou blessure résultant du fait que le client n'a pas installé, utilisé et entretenu le robot en stricte conformité avec le manuel de l'utilisateur et le manuel de service, n'a pas formé le personnel conformément à l'application ou n'a pas suivi et mis en œuvre les recommandations de l'avis de sécurité.



Langue originale : anglais

AVIS DE SÉCURITÉ

À : Clients de Teradyne Robotics et d'Universal Robots équipés de contrôleurs de robots UR (CB5 v5.X et CB5 OEM)
De : Conformité technique globale
Date : 24 mars 2026
Objet : **AVIS DE SÉCURITÉ - Tous les robots UR utilisant les versions 5.17.0 du logiciel... 5.25.0**

Lors de tests internes, un problème logiciel a été découvert concernant des services qui s'exécutent même s'ils sont marqués comme désactivés dans l'interface utilisateur (IU). Les ports sont fermés par défaut lorsqu'un contrôleur de robot UR (CB5 v5.X et CB5 OEM) est livré ; il s'agit de la configuration prête à l'emploi. Les services sont des connexions de communication associées à des ports. Bien que le pare-feu lui-même fonctionne correctement (ouverture et fermeture des ports comme prévu), les services derrière ces ports s'exécutent même s'ils apparaissent comme étant désactivés dans l'interface utilisateur (IU). Une situation dangereuse se présente si un utilisateur ouvre manuellement des ports (voir le lien ci-dessous vers le manuel du logiciel), ce qui rend les services sous-jacents actifs et accessibles. Mais l'utilisateur peut supposer que les ports sont désactivés car l'IU affiche ces ports ouverts manuellement comme étant fermés par erreur.

En outre, certains services permettant de contrôler le robot ne rejettent pas les commandes à distance lorsque le robot est utilisé à proximité (local) d'une personne munie d'un terminal de programmation. Cela signifie que même lorsque le robot devrait rejeter toutes les commandes à distance, il continue à les accepter. Si cela devait se produire lorsque le robot est sous le contrôle d'un terminal de programmation et qu'une personne se trouve à proximité du robot, des mouvements non désirés et inattendus pourraient se produire, ce qui pourrait entraîner des blessures graves. Il n'y a eu aucun rapport de la part des clients ou du terrain. La probabilité que cet événement indésirable se produise est faible. Les conditions suivantes sont requises pour que cette situation devienne dangereuse :

- Un utilisateur ouvre manuellement des ports (qui sont fermés dans la configuration par défaut).
- Les services derrière ces ports sont en cours d'exécution bien qu'ils soient désactivés dans l'IU (interface utilisateur).
- Les services (connexions de communication) ne rejettent pas les commandes distantes comme prévu.
- Lorsque le robot est en mode manuel, un opérateur utilise le terminal de programmation pour contrôler le mouvement et cet opérateur se trouve à portée du robot.
- Une partie externe se connecte au service en cours d'exécution et provoque le mouvement du robot.

Mettez à jour votre logiciel avec la version 5.25.1 du logiciel PolyScope ou une version plus récente.

Les robots concernés sont les robots UR utilisant les versions 5.17.0 à 5.25.0 du logiciel.

Les logiciels LTS (Long Term Support) et le PolyScope X ne sont pas concernés.



L'utilisation des logiciels 5.17.0 à 5.25.0 peut entraîner des blessures graves, voire mortelles, si l'un des ports est configuré manuellement pour être ouvert et qu'une connexion externe est établie avec le robot.

Pour éviter cette situation dangereuse:

Vérifiez la version de votre logiciel :

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

Mettez à jour votre logiciel à la version 5.25.1 ou supérieure :

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

AVERTISSEMENT

Un accusé de réception de cet avis de sécurité est nécessaire ; veuillez l'envoyer à : SafetyNotice@Universal-Robots.com

Le non-respect de la mise à jour du logiciel et de l'utilisation des instructions contenues dans le présent avis de sécurité dégagea Universal Robots de toute responsabilité en cas de dommages ou de blessures causés par les présentes.

Lien vers cet avis de sécurité : www.universal-robots.com/articles/ur/safety/safety-notice-all-ur-robots-using-software-versions-5170-5250/

Manuel du logiciel : www.universal-robots.com/manuals/EN/HTML/SW5_25/Content/prod-usr-man/software/PolyScope/content/hamburger_menu_g5/Security_general_en.htm



Si vous avez des questions concernant cet avis de sécurité, envoyez un courriel à :
SafetyNotice@Universal-Robots.com.

Le cas échéant, ces questions seront adressées à votre représentant régional. Vous pouvez contacter votre représentant régional Universal Robots directement à l'adresse www.universal-robots.com/about-universal-robots/contact-info/.