



UNIVERSAL ROBOTS

A Teradyne Robotics Company

對於使用者未能確切依照使用者手冊及服務手冊安裝、操作和維護機器人，或未根據應用需要培訓人員、遵循並執行安全提示之建議，而造成的任何及所有之損失或損害，Universal Robots 明確表示概不承擔任何責任。

原文：英文



安全須知

至： 使用 UR 機器人控制器 (CB5 v5.X 和 CB5 OEM) 的 Teradyne Robotics 和 Universal Robots 的客戶
從： 全球技術合規
日期： 2026 年 3 月 24 日
主題： **安全須知 - 所有使用 5.17.0 軟體版本的 UR 機器人... 5.25.0**

在進行內部測試期間，我們發現到一個與服務有關的軟體問題：即使在使用者介面 (UI) 中標為停用，這些服務仍會繼續執行。在預設情況下，當 UR 機器人控制器 (CB5 v5.X 和 CB5 OEM) 出貨時，連接埠是關閉的；這是開箱即用的配置。這些服務是與連接埠相關的通訊連線。雖然防火牆本身正常執行 (如預期般開啟和關閉連接埠)，但即使這些連接埠在使用者介面 (UI) 中顯示為已停用，其背後的服务仍在執行。如果使用者手動開啟連接埠 (請參閱下面的軟體手冊連結)，從而使底層服務啟動並可供存取，就會發生危險情形。但使用者可能認定這些連接埠已停用，這是由於 UI 錯誤地將這些手動開啟的連接埠顯示為已關閉。

此外，當有教導器的人員於本地 (附近) 使用機器人時，某些允許控制機器人的服務不會拒絕遠端命令。這代表，即使機器人應該拒絕所有遠端命令，它還是會繼續接受那些命令。如果在機器人受到教導器控制、且人員靠近機器人時發生這種情況，可能會出現意想不到的動作，造成嚴重傷害。目前還沒有來自客戶或現場的報告。這種不良事件發生的機率很低。具備下列條件時，這種情況才會變得危險：

- 使用者手動開啟連接埠 (連接埠在預設的開箱配置中是關閉的)。
- 即使在 UI (使用者介面) 中顯示為停用，這些連接埠後的服务仍在執行。
- 服務 (通訊連線) 未能依預期拒絕遠端命令。
- 當機器人處於手動模式時，操作員使用教導器來控制動作，而且該操作員位於機器人可觸及的範圍內。
- 外部連線到執行中的服務，並導致機器人產生動作。

將軟體更新至 PolyScope 軟體版本 5.25.1 或更高版本。

受影響的機器人為使用 5.17.0 至 5.25.0 軟體版本的 UR 機器人。

LTS (長期支援) 軟體和 PolyScope X 不受影響。



警告

使用 5.17.0 至 5.25.0 版本軟體時，如果手動將任何連接埠設為開啟，並與機器人建立外部連線，可能會導致嚴重的人員傷亡。

為防止這種危險情況發生：

驗證您的軟體版本：

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

將軟體更新至 5.25.1 或更高版本：

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

需確認收到本安全須知；請傳送至 SafetyNotice@Universal-Robots.com

如果未能遵守更新軟體和使用本安全須知中的指示，對於此造成的任何損害或傷害之責任，Universal Robots 公司概不承擔。

本安全須知的連結：www.universal-robots.com/articles/ur/safety/safety-notice-all-ur-robots-using-software-versions-5170-5250/

軟體手冊：www.universal-robots.com/manuals/EN/HTML/SW5_25/Content/prod-usr-man/software/PolyScope/content/hamburger_menu_g5/Security_general_en.htm



如果您對本安全須知有任何疑問，請寄電子郵件至：SafetyNotice@Universal-Robots.com。

如有需要，這些問題將轉至您所在地區的代表。您可以直接透過下列連結聯繫您所在地區的 Universal Robots 代表：<https://www.universal-robots.com/about-universal-robots/contact-info/>。