Human-Robot Collaboration

TCP/IP connection: UR10e - External PC

<

March 23, 2022

To use any of the features that have been published on my recent posts (UR10e external control, gripper external control, etc), it is required to have the cobot connected to my external computer.

For that an Ethernet cable is connected from the UR10e controller to my PC, using a TCP/IP communication protocol.

For enabling that communication,

On UR10e Teach Pendant:

- 1. Click on Menu (top right corner) + System + Network
- 2. Configure:

1. Network method: Static Address

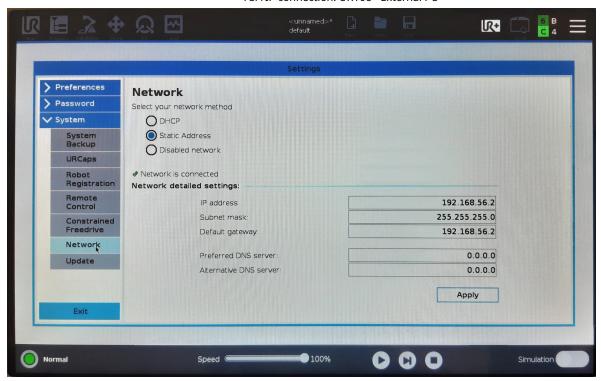
2. IP address: 192.168.56.2

3. Subnet mask: 255.255.25.0

4. Default gateway: 192.168.56.2

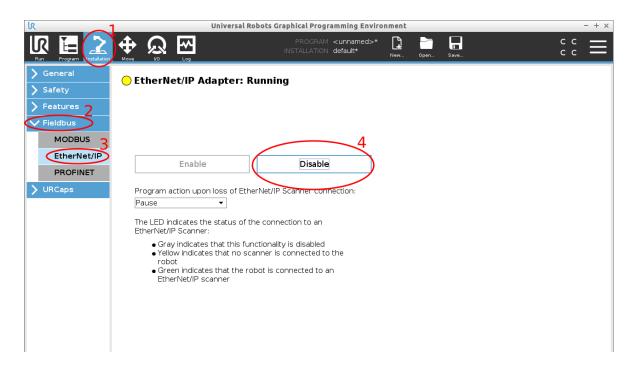
3. Click on Apply

Diese Website verwendet Cookies von Google, um Dienste anzubieten und Zugriffe zu analysieren. Deine IP-Adresse und dein User-Agent werden zusammen mit Messwerten zur Leistung und Sicherheit für Google freigegeben. So können Nutzungsstatistiken generiert, Missbrauchsfälle erkannt und behoben und die Qualität des Dienstes gewährleistet werden.



4. Disable EtherNet/IP fieldbus:

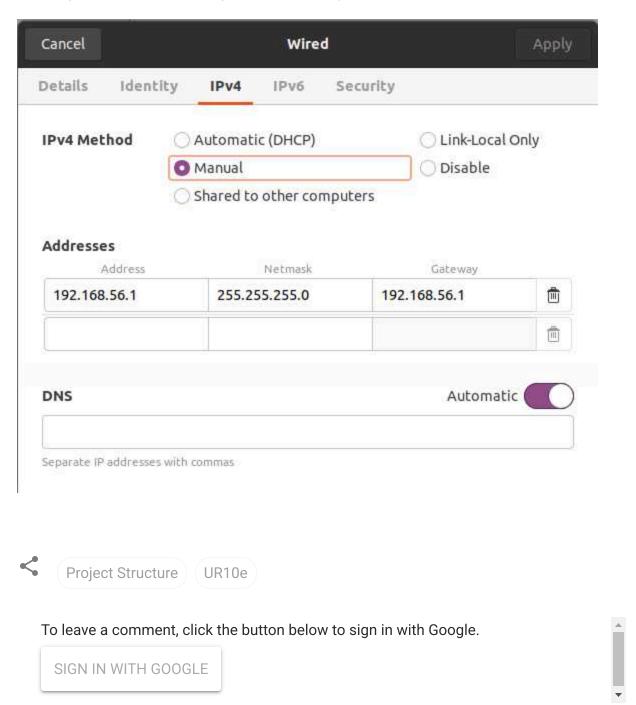
Installation > Fieldbus > EtherNet/IP > Disable



Diese Website verwendet Cookies von Google, um Dienste anzubieten und Zugriffe zu analysieren. Deine IP-Adresse und dein User-Agent werden zusammen mit Messwerten zur Leistung und Sicherheit für Google freigegeben. So können Nutzungsstatistiken generiert, Missbrauchsfälle erkannt und behoben und die Qualität des Dienstes gewährleistet werden.

WEITERE INFORMATIONEN OK

After you connect the cable, you need to configure the IPv4 like this:



Diese Website verwendet Cookies von Google, um Dienste anzubieten und Zugriffe zu analysieren. Deine IP-Adresse und dein User-Agent werden zusammen mit Messwerten zur Leistung und Sicherheit für Google freigegeben. So können Nutzungsstatistiken generiert, Missbrauchsfälle erkannt und behoben und die Qualität des Dienstes gewährleistet werden.

WEITERE INFORMATIONEN OK