

如何设置 UR 机器人的 IP 地址

编辑：艾小明

机器人软件适用版本：Polyscope V3.0 以上

适用机器人：UR3、UR5、UR10

编辑时间：2015/5/29

UR 机器人在和其他的设备进行 TCP/IP 协议通讯之前，必须先设置 IP 地址。

1. 将 UR 的控制箱和需要通讯的设备用网线连接起来，2 台设备中间也可以使用集线器转接。



2. 机器人开机进入到 Polyscope 的选择设置机器人。



3. 在设置机器人界面中，选择设置网络。



4. 在设置网络中，选择你的网络方法为：静态地址，然后将 IP 地址设置为 192.168.1.XX (XX 为 0~255 间的整数)，子网掩码设置为 255.255.255.0，其他项目均不用设置。



5. 设置完成后，先点击应用，然后点击更新



6. 如果更新后，IP 地址变更为 0.0.0.0，说明 IP 地址设置不成功，需要做以下几点检查。
- I. 重新检查网线是否连接正确。
 - II. 另外的网络设备是否有开机，网络是否有准备好，网络灯是否正常。
 - III. UR 控制器内部的网络接口是否有松脱。
7. 注意，在同一局域网的设备之间需要进行 TCP/IP 通讯，IP 设置必须在同一网段。例如：UR 机器人的 IP 设置为 192.168.1.3，其他的网络设备的 IP 也必须设置为 192.168.1.XX（XX 为 0~255 之间，除 3 以外的整数），子网掩码必须为 255.255.255.0