Informationen für verbundenen Dienst nach Art. 3 Abs. 3 Daten-VO

YASKAWA Europe GmbH – Robotics Division · Robot Control Service

Stand: 06.10.2026

Diese Informationen dienen der Erfüllung der Informationspflichten für verbundene Dienste aus Art. 3 Abs. 3 Daten-VO.

"Daten-VO" bedeutet die Verordnung (EU) 2023/2854 des Europäischen Parlaments und des Rates vom 13. Dezember 2023 über harmonisierte Vorschriften für einen fairen Datenzugang und eine faire Datennutzung sowie zur Änderung der Verordnung (EU) 2017/2394 und der Richtlinie (EU) 2020/1828 (Datenverordnung).

"Produktdaten" sind Daten, die durch die Nutzung eines vernetzten Produkts generiert werden und die der Hersteller so konzipiert hat, dass sie über einen elektronischen Kommunikationsdienst, eine physische Verbindung oder einen geräteinternen Zugang von einem Nutzer, Dateninhaber oder Dritten abgerufen werden können.

"Verbundene Dienstdaten" sind Daten, die die Digitalisierung von Nutzerhandlungen oder Vorgängen im Zusammenhang mit dem vernetzten Produkt darstellen und vom Nutzer absichtlich aufgezeichnet oder als Nebenprodukt der Handlung des Nutzers während der Bereitstellung eines verbundenen Dienstes durch den Anbieter generiert werden.

"Ohne Weiteres verfügbare Daten" sind Produktdaten und verbundene Dienstdaten, die ein Dateninhaber ohne unverhältnismäßigen Aufwand rechtmäßig von dem vernetzten Produkt oder verbundenen Dienst erhält oder erhalten kann, wobei über eine einfache Bearbeitung hinausgegangen wird.

Grunddaten

Name verbundener Dienst: Robot Control Service

Name vernetztes Produkt: Yaskawa Industrieroboter der Motoman-Baureihe mit Controller YNX1000, von YASKAWA Europe GmbH, Robotics Division, Yaskawastr. 1, 85391 Allershausen, Deutschland

Potenzieller Dateninhaber: YASKAWA Europe GmbH, Robotics Division, Yaskawastr. 1, 85391 Allershausen, Deutschland

Kontaktmöglichkeit potenzieller Dateninhaber: robotics@yaskawa.eu, Tel. +49 8166-90-0

Produktdaten

Was ist die Art, der geschätzte Umfang und die Häufigkeit der Erhebung der Produktdaten, die der potenzielle Dateninhaber voraussichtlich erhält?

Art der Produktdaten:

- Produkt- oder Servicestatusdaten, z. B. Betriebszustand, Betriebsart, Systemstatus der Steuerung, Fehlermeldungen, Wartungs- und Diagnosedaten, Achspositionen, TCP-Daten, Robotergeschwindigkeit, Achsgeschwindigkeit, Beschleunigungen, Trajektorien, Zustände digitaler Ein- und Ausgänge, Zustände analoger Ein- und Ausgänge, Registerwerte, Variablenwerte, Programme, Systemparameter, Kalibrierdaten sowie Systemkonfiguration
- Kundennutzungsdaten, z. B. Programmlaufzeiten, Anzahl ausgeführter Zyklen, Bedienhandlungen

Die Kategorien und Beispiele sind dem Informationsblatt für das vernetzte Produkt „Robotersteuerung YNX1000“ entnommen; dort sind alle Arten von Produktdaten vollständig aufgeführt.

Geschätzter Umfang der generierten Produktdaten:

- Zustands-, Bewegungs-, Ein-/Ausgangs- und Konfigurationsdaten der Robotersteuerung (Robot Control Service): je Abruf bzw. Datensatz wenige Byte bis einige Kilobyte; bei kontinuierlicher Aufzeichnung je nach Abtastrate und Anzahl der Werte Kilobyte bis mehrere Megabyte pro Stunde.
- Dateibasierte Produktdaten (Programme, Projekte, Parameter-, Konfigurations-, Protokoll- und Sicherungsdateien): je Datei wenige Kilobyte bis vollständige Sicherungen mehrere Megabyte.
- Status-, Diagnose- und Protokolldaten der Robotersteuerung und der auf der ACU ausgeführten Dienste: Kilobyte bis Megabyte pro Stunde.

Häufigkeit der Erhebung der Produktdaten:

Kontinuierlich während des Roboterbetriebs (Echtzeitdaten), ereignisbasiert bei Programmausführung, Fehlern oder Zustandsänderungen sowie zyklisch bei Monitoring- und Diagnosefunktionen.

Wie kann der Nutzer auf die Produktdaten zugreifen und diese abrufen?

Der Nutzer kann auf die Produktdaten zugreifen und diese abrufen über:

- die Bedienoberfläche (Teach Pendant / HMI)
- Verwendung von Engineering- und Service-Tools des Herstellers
- industrielle Kommunikationsschnittstellen (z.Bsp. Ethernet-basierte Feldbusse)
- direkten Zugriff auf Steuerungsvariablen, Programme und Log-Dateien

Wie und wie lange werden die Produktdaten gespeichert und aufbewahrt?

Die Robotersteuerung (ACU) speichert Produktdaten ausschließlich auf dem Gerät; eine Speicherung auf einem entfernten Server von YASKAWA findet nicht statt. Im Einzelnen:

- Programme, Projekte, Variablen-, Parameter-, Kalibrier- und Konfigurationsdaten werden im nichtflüchtigen Speicher der ACU vorgehalten, bis der Nutzer sie ändert, löscht oder überschreibt.
- Alarm-, Ereignis- und Protokolldaten werden in einem Speicher begrenzter Größe abgelegt; ältere Einträge werden durch neuere überschrieben.
- Trajektorien und Planungsergebnisse, Ergebnis- und Entscheidungsdaten sowie Bild- und Konfigurationsdaten werden nur dauerhaft gespeichert, soweit der Nutzer sie in Programmen, Projekten oder Protokollen ablegt.
- Bilddaten und hochfrequente Kraft- und Momentrohdaten werden in der Regel nur temporär gehalten, nach der Verarbeitung verworfen oder in aggregierter Form abgelegt, sofern der Nutzer keine dauerhafte Aufzeichnung konfiguriert.
- Zustands-, Bewegungs- und Ein-/Ausgangsdaten sowie temporäre Berechnungsdaten sind flüchtige Daten und werden nicht dauerhaft gespeichert.

Der Nutzer kann Produktdaten auf externe Datenträger oder angebundene Systeme (z. B. Industrie-PC, Server, SPS) übertragen oder automatisiert übertragen lassen; dort bestimmt er Speicherort und Speicherdauer selbst.

Verbundene Dienstdaten

Was ist die Art und der geschätzte Umfang der zu generierenden verbundenen Dienstdaten?

Art der verbundenen Dienstdaten:

- Dienst- oder Servicestatusdaten (z.Bsp. Status des Robot Control Service, interne Zustände, Diagnosemeldungen)
- Kundennutzungsdaten (z.Bsp. gestartete Programme, Programmänderungen, Bedienaktionen, Zugriff auf Steuerungsfunktionen)
- Interaktionsdaten zwischen Nutzer und Steuerungssystem (z.Bsp. Parameteränderungen, Jobverwaltung, manuelle Steuerbefehle)

Umfang der verbundenen Dienstdaten:

Im Bereich von wenigen Kilobyte bis Megabyte. Die Dateigröße hängt stark von Nutzung, Konfiguration, Betriebsdauer und Umfang des Loggings ab.

Wie kann der Nutzer auf die verbundenen Dienstdaten zugreifen und diese abrufen?

Der Nutzer kann auf die verbundenen Dienstdaten zugreifen und diese abrufen über:

- Nutzung der Bedienoberfläche der Steuerung
- Verwendung der Engineering- und Diagnosewerkzeuge
- Export von Protokollen und Verlaufsdaten

Wie und wie lange werden die verbundenen Dienstdaten gespeichert und aufbewahrt?

Die verbundenen Dienstdaten werden auf dem Gerät (ACU / Controller) gespeichert für die Dauer der Nutzung oder entsprechend der Konfiguration (z.Bsp. Projektdateien, Programme, Logdaten).

Nutzung ohne Weiteres verfügbarer Daten und Weitergabe an Dritte

Erwartet der potenzielle Dateninhaber, ohne Weiteres verfügbare Daten selbst zu verwenden? Wenn ja: zu welchen Zwecken sollen diese Daten verwendet werden? Beabsichtigt der potenzielle Dateninhaber, Dritten zu gestatten, Daten zu mit dem Nutzer vereinbarten Zwecken zu verwenden?

Der potenzielle Dateninhaber erwartet nach derzeitigem Stand nicht, ohne Weiteres verfügbare Daten aus Robot Control Service selbst zu verwenden, da diese Daten im Regelbetrieb ausschließlich lokal zwischen dem Rechner des Nutzers und dem Controller im Netzwerk des Nutzers ausgetauscht und nicht an YASKAWA übermittelt werden.

Der potenzielle Dateninhaber beabsichtigt nicht, Dritten zu gestatten, diese Daten zu mit dem Nutzer vereinbarten Zwecken zu verwenden, da ihm im Regelbetrieb keine entsprechenden Daten zugänglich werden.

Wie kann der Nutzer darum ersuchen, dass die Daten an einen Dritten weitergegeben werden, und wie kann der Nutzer die Weitergabe beenden?

Im Regelbetrieb werden dem potenziellen Dateninhaber (YASKAWA) keine Daten aus Robot Control Service zugänglich. Faktischer Dateninhaber ist insoweit der Nutzer selbst, in dessen Netzwerk die Daten verbleiben. Ein gesondertes Verfahren für ein Weitergabeersuchen an YASKAWA ist daher nicht vorgesehen. Die Steuerung einer Weitergabe an Dritte liegt beim Nutzer.

Beschwerderecht

Hat der Nutzer ein Beschwerderecht bei Verstoß gegen Kapitel II der Daten-VO?

Unbeschadet anderer verwaltungsrechtlicher oder gerichtlicher Rechtsbehelfe kann der Nutzer bei der jeweils zuständigen Behörde im Sinne des Art. 37 Daten-VO des Mitgliedstaats, in dem er seinen gewöhnlichen Aufenthalt, seinen Arbeitsplatz oder seine Niederlassung hat, eine Beschwerde einreichen, wenn er der Ansicht ist, dass seine Rechte aus Kapitel II der Daten-VO verletzt wurden.

Jeder Mitgliedstaat hat eine oder mehrere zuständige Behörden benannt.

In der Bundesrepublik Deutschland ist die zuständige Behörde im Sinne des Art. 37 Daten-VO voraussichtlich die Bundesnetzagentur (BNetzA). Aktuelle Kontaktinformationen finden sich unter https://www.bundesnetzagentur.de.

Geschäftsgeheimnisse

Ist der potenzielle Dateninhaber Inhaber von Geschäftsgeheimnissen, die in den Daten enthalten sind, die über das vernetzte Produkt zugänglich sind oder die bei der Erbringung eines verbundenen Dienstes generiert werden?

Nach derzeitigem Stand sind in den über Robot Control Service zugänglichen bzw. generierten Daten keine Geschäftsgeheimnisse des potenziellen Dateninhabers enthalten.

Ist ein Dritter Inhaber von solchen Geschäftsgeheimnissen und wenn ja, wer?

In Betracht kommen Maschinenhersteller oder Integratoren, deren Applikations- und Prozess-Know-how (z. B. Bahnen, Zykluslogik, applikationsspezifische Parameter) in den Daten enthalten sein kann. Deren Offenlegung an Dritte

unterliegt den Schutzmaßnahmen nach Art. 5 Abs. 9–11 Daten-VO. Ob im konkreten Fall solche Geschäftsgeheimnisse Dritter betroffen sind, wird im Zusammenhang mit dem jeweiligen Datenzugangsersuchen festgestellt.

Vertragsdauer und Kündigung

Wie ist die Dauer des Vertrags zwischen dem Nutzer und dem potenziellen Dateninhaber und wie kann der Vertrag vorzeitig beendet werden?

Die Dauer des Vertrags für die Erbringung des verbundenen Dienstes ergibt sich aus dem Kauf- oder Service-Vertrag bzw. den jeweils geltenden Lizenz- und Nutzungsbedingungen für Robot Control Service. Der Vertrag kann insbesondere durch Ausübung eines gesetzlichen oder ggf. vertraglichen Kündigungsrechts sowie durch Deinstallation der Software und Beendigung der zugehörigen Lizenz beendet werden.