

SLX-3804L ボトムサイドリーダー 「インストール」および「試運転」ガイド



2026 September 23

法律上の注意

本書に記載されているソフトウェアは、「現状のまま」かつ「利用可能な状態」で提供され、明示的または黙示的を問わず、商品性、特定目的への適合性、非侵害性に関する保証を含むがこれらに限定されない、いかなる種類の保証也没有。コグネックスコーポレーションおよびそのグローバル関連会社（総称してコグネックス）は、本ソフトウェアまたはお客様による本ソフトウェアの使用に起因または関連して生じる請求、損害、その他の責任について一切責任を負いません。

お客様による本ソフトウェアの使用には、コグネックスソフトウェアライセンス契約の全条項が適用されます。ライセンスの詳細および法的条件については、<https://www.cognex.com/terms-and-conditions>をご参照ください。

本文書の情報は予告なく変更される場合があります。コグネックスによるいかなる約束とも解釈されるべきではありません。コグネックスは本書または関連ソフトウェアに存在する可能性のある、いかなる誤りについても負わないものとします。

本書で例として使用される企業名、人名およびデータは、特に明記されていない限り、架空のものです。本文書のいかなる部分も、コグネックスコーポレーションの書面による許可なく、電子的または機械的に、いかなる形式または手段によっても、いかなる目的においても複製または送信したり、他の媒体または言語に転送したりすることはできません。

コグネックスが提供するハードウェアおよびソフトウェアの一部は、1つまたは複数の米国および外国の特許、ならびにコグネックスのウェブサイト(<https://cognex.com/patents>)に掲載されている米国および外国の出願中の特許によって保護されている場合があります。

本書の英語版とその他の言語版との間に矛盾がある場合は、英語版を優先するものとします。

Copyright © 2026. Cognex Corporation. All Rights Reserved.

以下はコグネックスコーポレーションの米国登録商標です。

2DMAX, 3D LIGHTBURST TECHNOLOGY, ADVANTAGE, ALIGNPLUS, ASSEMBLYPLUS, COGNEX, COGNEX VISION FOR INDUSTRY, CVL, DATAMAN, DVT, EASYBUILDER, EDGE INTELLIGENCE, HOTBARS, IDMAX, IN-SIGHT, LIGHTBURST, MX, OMNIVIEW, PATFIND, PATFLEX, PATINSPECT, PATMAX, PATMAX REDLINE, PATQUICK, POWERGRID, QUICKSORT, ULTRALIGHT, VISION SOLUTIONS, VISIONPRO, VISIONVIEW

以下はコグネックスコーポレーションの商標です。

1DMAX, 3D SYMBOLIC LIGHT, 3D-LOCATE, 3DMAX, ONEVISION, PINPOINT, RANGEMAX, SLX, VIDI, OCRMAX, INSPECTEDGE, VISION SOLUTIONS

一部著作権は© Microsoft Corporationに帰属します。無断複写・転載を禁じます。

一部著作権は© MadCap Software, Inc. に帰属します。

本書に記載のその他の製品および会社の商標は、それぞれの所有者の商標です。

Symbols

The following symbols indicate safety precautions and supplemental information:

 **WARNING:** This symbol indicates a hazard that could cause death, serious personal injury or electrical shock.

 **CAUTION:** This symbol indicates a hazard that could result in property damage.

 **Note:** This symbol indicates additional information about a subject.

 **Tip:** This symbol indicates suggestions and shortcuts that might not otherwise be apparent.

目次

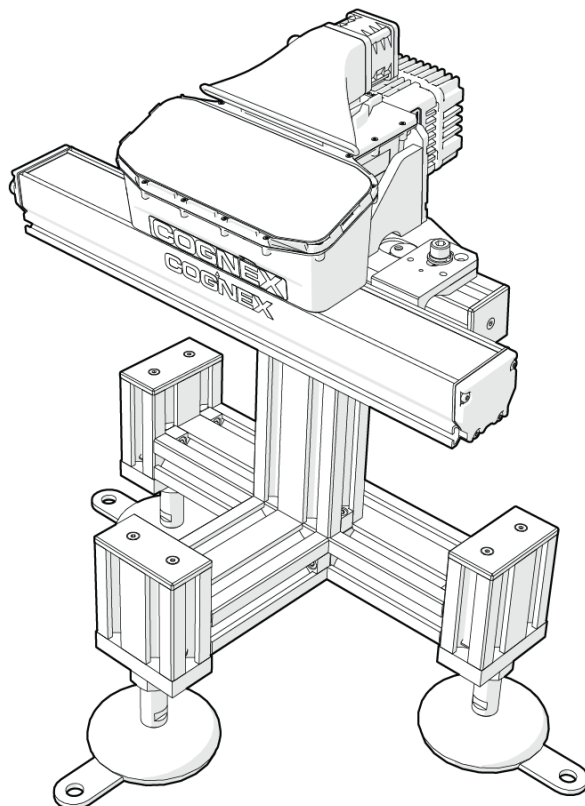
法律上の注意	2
Symbols	3
目次	4
はじめに	5
システム概要	6
コンポーネント	7
インストール	8
使用開始	8
必要なツール	8
インストール	9
ロボットユニットの開封	9
フレームアセンブリ	10
配線図	15
「ケーブルの配線」	17
「システムの電源投入」	18
「試運転」	19
キャリブレーションボード	19
WebUI	20
デバイス設定-アプリケーションの詳細	20
デバイス設定-アライメント	21
デバイス設定-確認	24
ツール設定 - 記号体系選択	25
通信 - プロトコル	25
通信-ファイル転送	26
通信-データ書式設定	27
ランタイム	28
診断	29
フレームの締め付け	31
固定キット	32
筐体をクリーニングする	33
レンズカバーの清掃	34
「フェイスプレート」の清掃	34
コンポーネントとアクセサリ	35
「キャリブレーションボード」	37

はじめに

このマニュアルの目的は、システムインストーラーにコグネックス ソリューションを導入するために必要な情報を提供することです。このソリューションは、コンベヤーの下に組み立てられた押出成形フレームに取り付けられたバーコードリーダーで構成されています。このシステムは、コンベヤー上のシステムを通過するパッケージに存在する有効なバーコードデータを収集し、この情報をシステムホストに送信するか、6面トンネルに組み込むように設計されています。

システム概要

このセクションでは、の物理的概要と、インストールキットのコンポーネントについて説明します。このシステムは、調整可能な Robotunits フレームに取り付けられたリーダーとライトで構成されています。このガイドでは、典型的なサンプル SLX-3804L システムで制御されています。システムによっては、押出成形サイズ、ライト、リーダーの数が異なる場合がありますが、組み立てとインストールの手順は似ています。



コンポーネント

この システムサブアセンブリには以下が含まれます。

- SLX-3804L
- Bar light
- ブロア (オプション)

完全なソリューションには、すべての接続ケーブルが含まれます。執筆時点でのファームウェアは**6.5.3_m66**です。

[目次に戻る](#)

インストール

キットを使ってシステムを組み立てることができます。SLX-3804L 付属のキットは、迅速な設置のために整理・分離されています。最小要件のミルサイズ、ベルト高さ、ベルト幅、ベルト速度によって若干の違いがあるかもしれませんが、すべてのバリエーションでインストール方法は似ています。

使用開始

仕事を始める前に：

- 高さと幅を含むコンベアの製品仕様を確認する
- 作業エリアが清潔で、異物がないことを確認します。
- 出荷箱を開けてシステムアセンブリを確認します(部品表(BOM)と照合します)
- すべてのツールと機器を集める
- インストール手順を確認する

Note: 設置に必要な部品が発送箱にない場合は、サイトのプロジェクトマネージャーまたはコントロールリード/エンジニアに連絡してください。

必要なツール

に必要なツール SLX-3804L「システムのインストール」：

- メトリックアレンレンチセット(2.5mm、4mm、5mm、6mmサイズはインストールに使用されます。ボールエンド付きTハンドルが推奨されます。)
- ソケットレンチセット
- スピリット/バブルレベル
- スクエア
- テープメジャー
- フラッシュマウントまたは対角カッター
- 十字穴付きねじ回しセット
- フラットヘッドねじ回しセット
- ノートパソコン
- ロボットユニットTナットインサーター
- Xコードオス-RJ45オスケーブル
- インストールサイトのステーションID(トンネル名)と、サイトのコントロールリード/エンジニアが提供するIPアドレス

インストール

システムの場所は サイトレイアウト図面に示されています。場所について質問がある場合は、プロジェクトマネージャーまたはコントローラーリード/エンジニアに相談してください。このガイドでは、DriveWorks図面 パッケージにある名前と図を使用します。プロジェクト固有のアセンブリについては、これらの図面を参照してください。

部品表 (BOM) をチェックして、正しい材料と正しい部品数があることを確認します。何か不足している場合は、プロジェクトマネージャー (PM) に連絡してください。

すべての同梱物をレイアウトして、明確なエリアに整理します。ロボットユニットのフレーミングを長さ別に整理し、ナットとネジを別々の袋に入れたままにします。作業を開始する前に、コンベアベルトをロックアウトしてください。

 **Tip:** 組織は、インストールの最も重要な部分です。

WARNING: 導電性のTナットとボルトを使用して、フレームを適切に接地してください。



ロボットユニットの開封

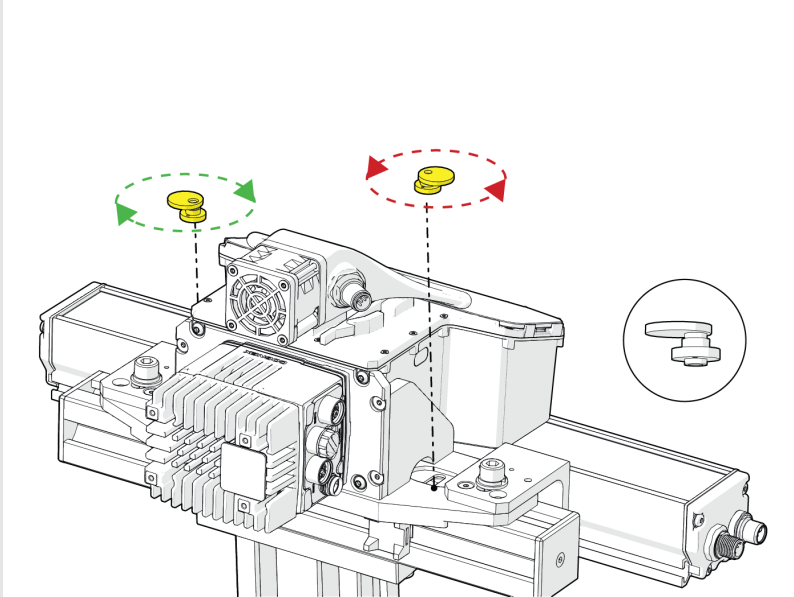
この システムはフレーミング、組み立て部品、ライト、電源キット用に別々の箱に入っています。フレーミング付きの箱は重いので、持ち運びや移動に注意してください。フレーミングにアクセスするには、木片を取り外すためにプラスドライバーが必要です。BOMと部品をチェックして、すべての品目が含まれていることを確認します。

プロジェクト図面を使用して、適切な配置と測定を行います。

[目次に戻る](#)

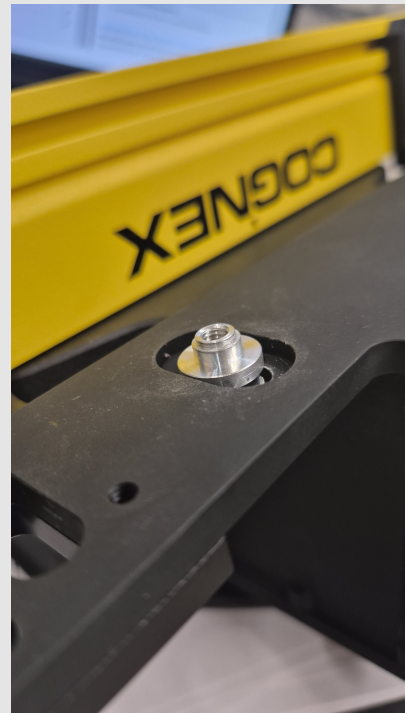
フレームアセンブリ

Note: 80/20の押出成形品の場合、リーダーブラケットの偏心ねじの下部を外し、ひっくり返して元に戻します。



ロボットユニット(デフォルト)

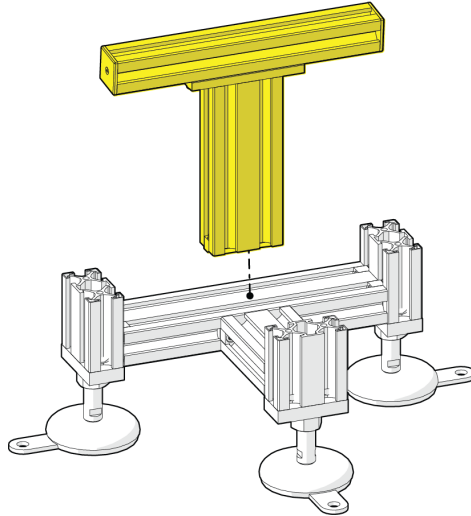
80/20



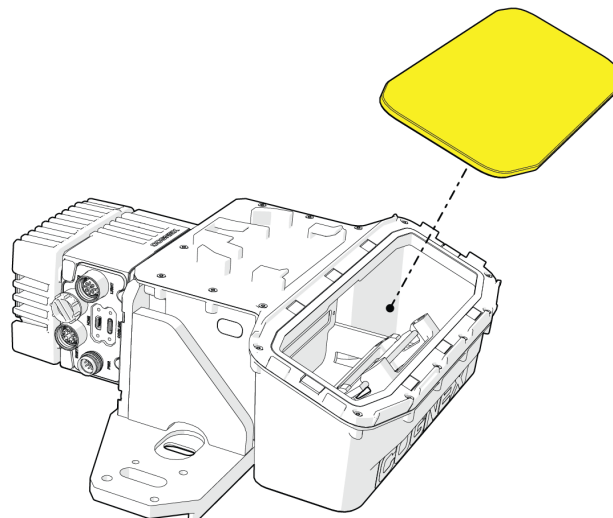
WARNING: 組み立て前にガラス板を取り外します。

1. 5mmの六角レンチを使ってリーダー押出成形品の下部からM6x18のねじとナットを取り外します。
2. リーダー押出成形品を押出成形ベースに取り付けます。

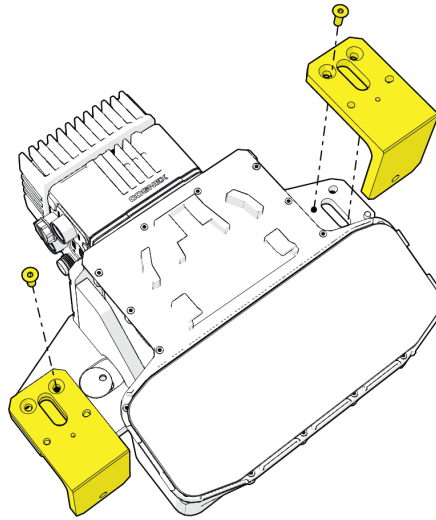
Note: 押出成形品のサイズは、プロジェクト、リーダー、コンベヤーの高さによって異なる場合があります。



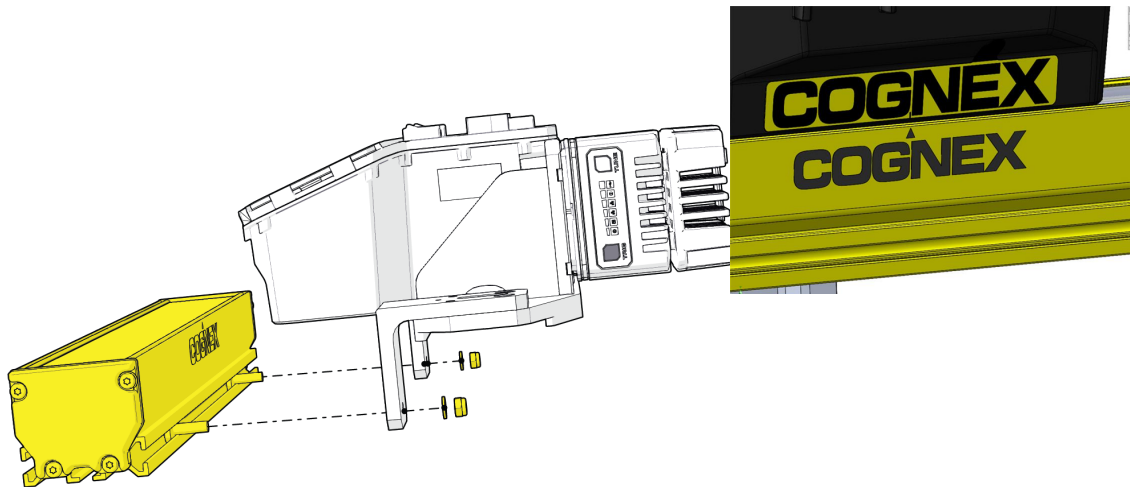
3. ガラス板をリーダーチャシスから取り外し、横に置いておきます。



4. 2.5mmの六角レンチを使って、M4x10のねじでライトブラケット(2)をリーダーチャシスに取り付けます。
M4x10のねじ、ライトブラケット、ライトブラケットのねじはライトに付属しています。



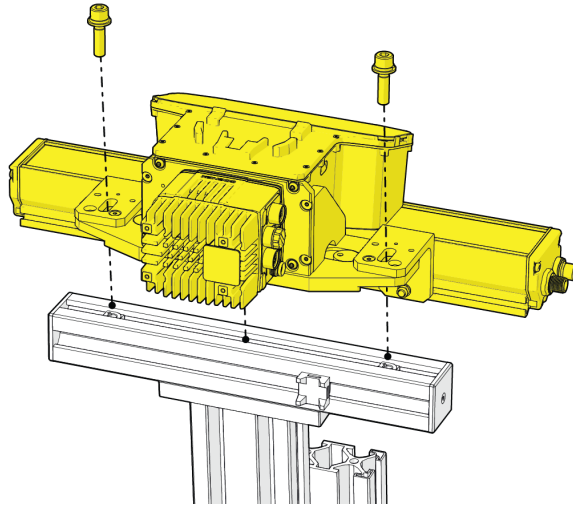
5. 付属のLightをLight BracketにLightに付属のボルト、ナット、ワッシャーで取り付けます。8mmソケットレンチで締め付けます。
a. Lightの矢印をReader Chassisのコグネックスロゴの破線と合わせます。



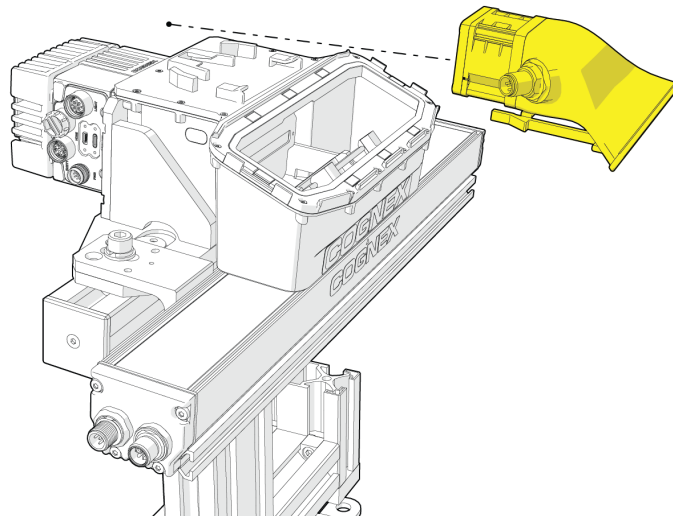
6. M8ドロップインナットを2つReader Extrusionに挿入します。

7. **Reader Chassis**と**Light**を**Reader Extrusion**に**Reader Chassis**に付属のM8x25キャプティブボルトで取り付けます。

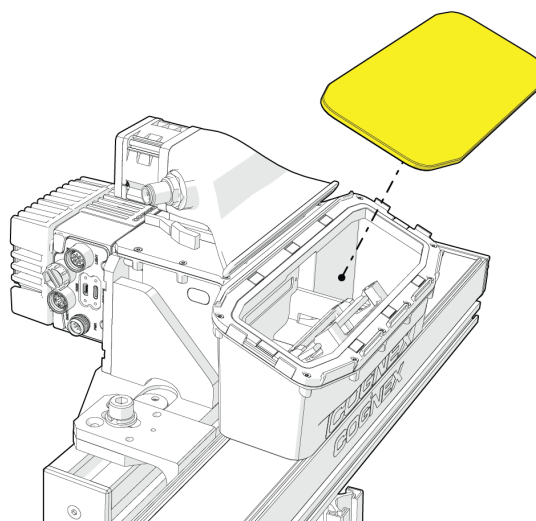
Note: M8x25キャプティブボルトは手締めのままにします。



8. 該当する場合は**Blower**を**Reader Chassis**に挿入します。



9. 鏡を覆うガラス板を再取り付けます。



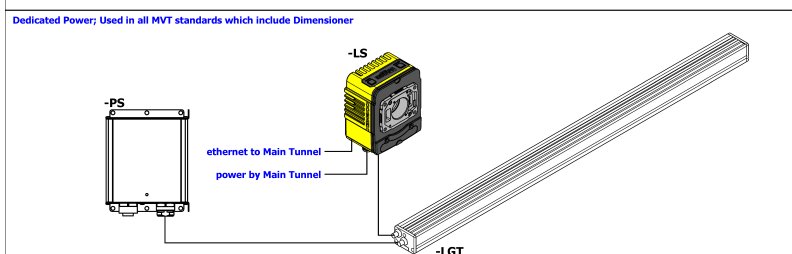
[目次に戻る](#)

Tunnel powered; Used in all MVT standards which do not include a Dimensioner

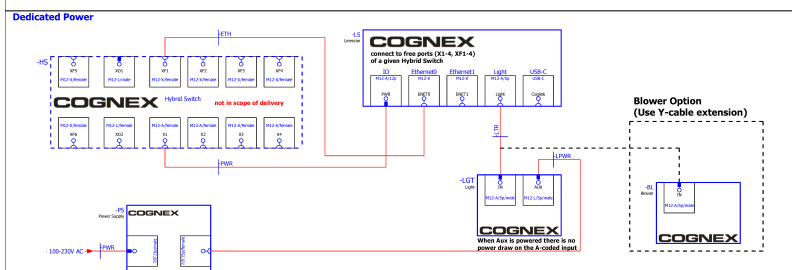
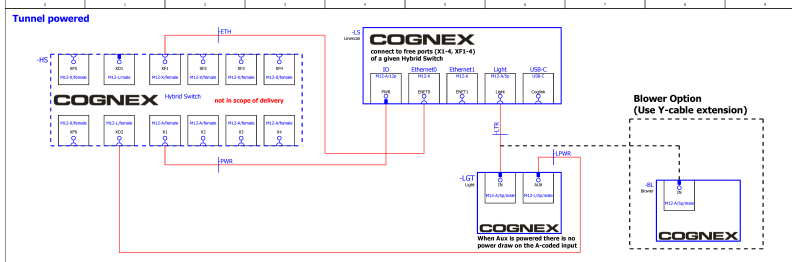
Requires a free L-coded output port and at least x Ampere.

Variant	X Ampere
XS	1.9
S	2.7
M	3.7
L	4.1

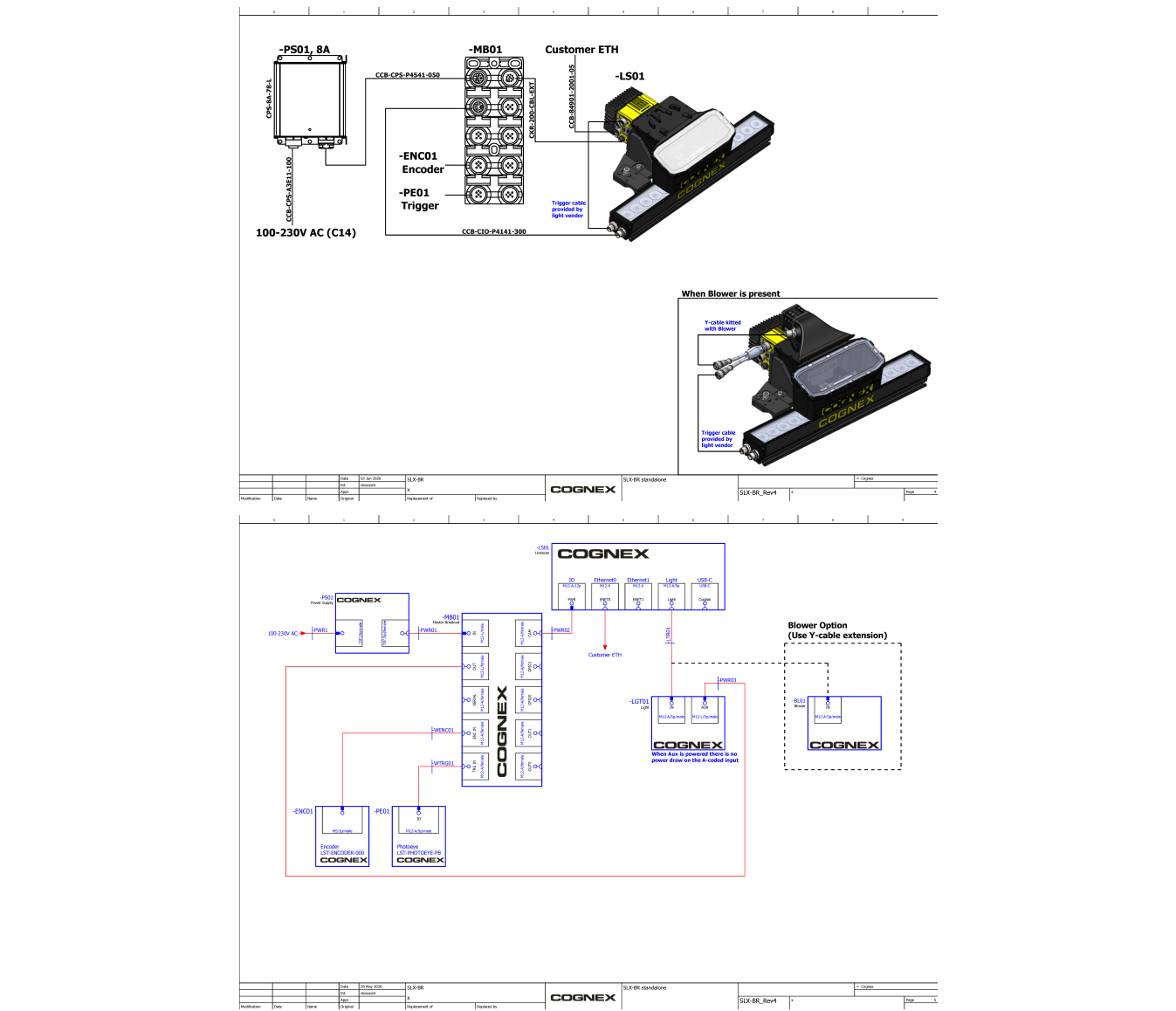
The diagram shows a yellow rectangular unit labeled 'LS' at the top. It has a circular lens in the center. Two cables are connected to the top of the unit: one labeled 'ethernet to Main Tunnel' and the other 'power by Main Tunnel'. A third cable, labeled 'Power by existing solution', is connected to the bottom of the unit. The unit is connected to a long, narrow, rectangular lighting fixture labeled '-LGT' at the bottom right. The fixture has multiple parallel lines representing light tubes.



		Date	24 Apr 2024	SUX-RR	COGNEX	SUX-RR Integrated			x Cognex	
		File	00000003							
		App.								
							SUX-RR_Rev3	x		Page



		Date	24 Apr 2028	SUX-BR	COGNEX	SUX-BR Integrated			= Copies
		File	Release	8					
		Appr.							
		By							
		Author					SUX-BR_Rev3		Page



[目次に戻る](#)

「ケーブルの配線」

1. 緩んだケーブルをすべて整理します。
2. 結束バンドを使用して、配線を整頓し、コンベヤーベルトの経路から外します。

i Note: 組み立てと配線が完了したら、DriveWorksの測定値に従って、トンネルをコンベアに直角にします。

「システムの電源投入」

1. すべての配線とケーブルが接続されたら、電源ケーブルを電源コンセントに差し込みます。
2. リーダは自動的に起動します。

[目次に戻る](#)

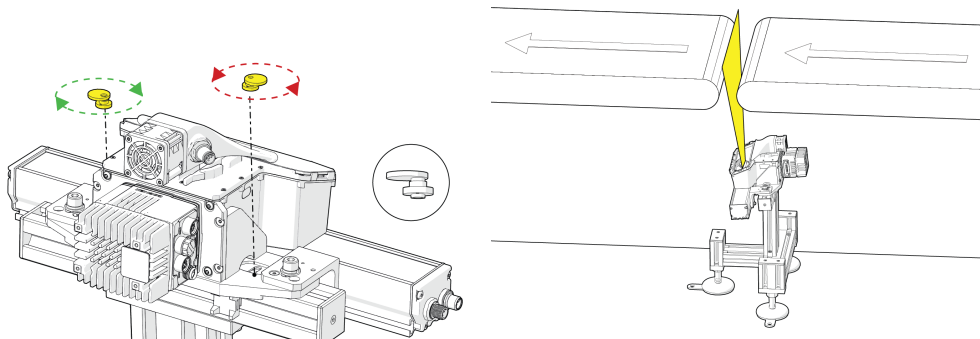
「試運転」

試運転を開始する前に、X/Yアライメント用にコンベヤーギャップのほぼ中央位置に全体のアセンブリを移動します。

Note: 測定は、コンベヤーベルトの上部からライトの上部（リーダーチャシスのすぐ下）まで計算されます。

微調整には、付属のM4六角レンチまたはTハンドルを使用して、必要に応じてリーダーを適切にアライメントするように調整します。

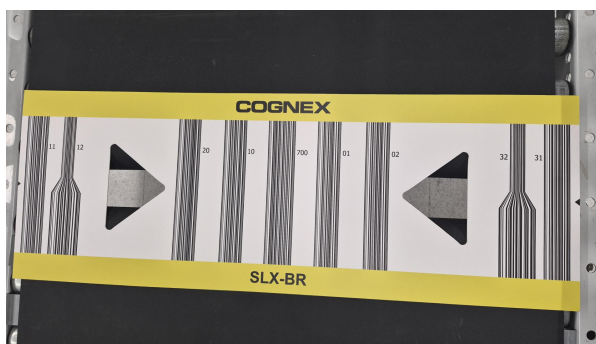
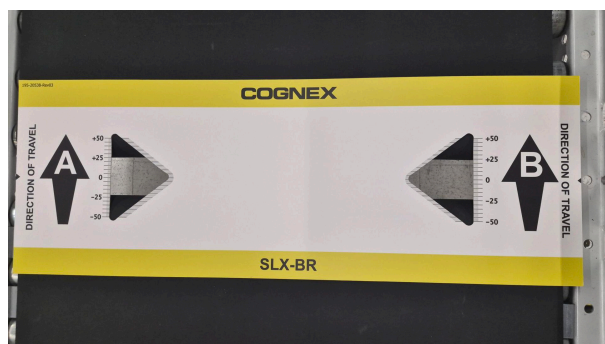
Note: これらのネジは時計回りに調整してください。反時計回りにするとネジが緩みます。



キャリブレーションボード

SLX-3804Lにはキャリブレーションボードが付属しています。このボードをコンベヤーギャップの中央に置きます。アライメントとキャリブレーションプロセスでは、このボードを使用してアプリケーションの設定を構成します。

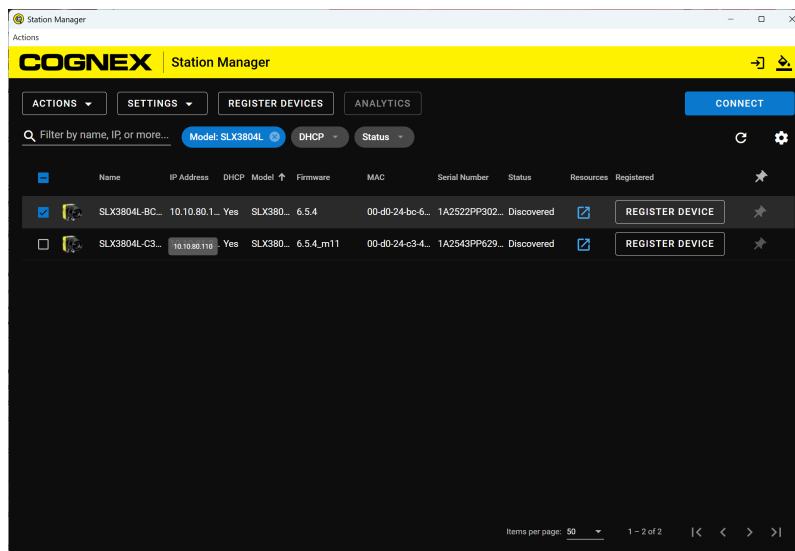
Note: のベルトを完全にカバーするには SLX-3804L、キャリブレーションボードをキャリブレーション中にコンベヤーの左端と右端の両方に配置してください。



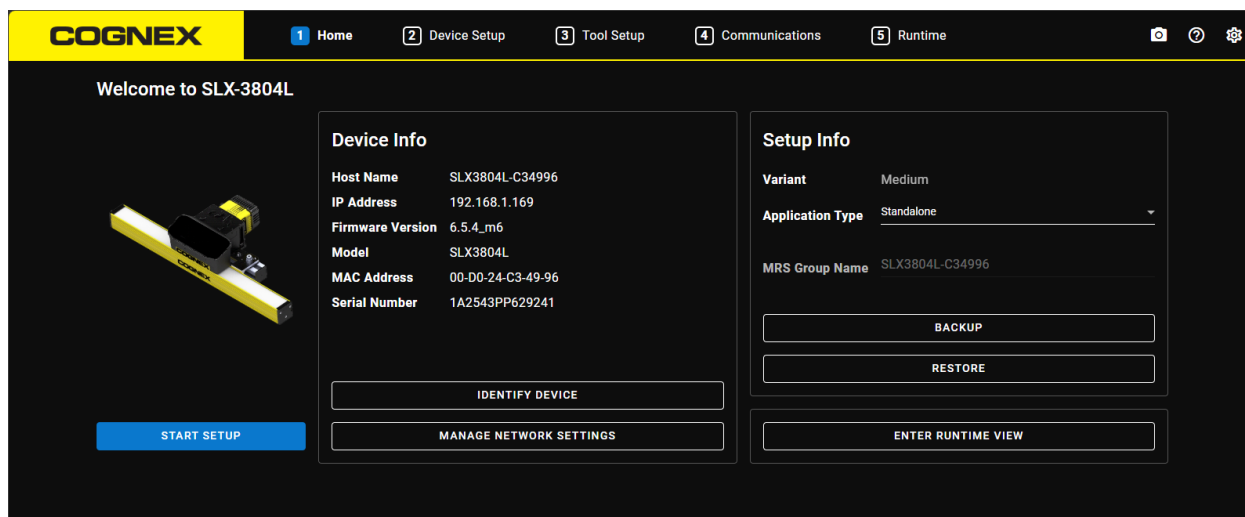
WebUI

システムのIPアドレスを入力してSLX-3804L WebUIの「ようこそ」ページを開きます。このページから、設定のバックアップや復元、特定のネットワーク設定の入力、デバイスの識別、アプリケーションタイプ(スタンドアロンまたはトンネル)の指定ができます。

IPアドレスは、[コグネックスステーションマネージャー](#)アプリで確認できます。

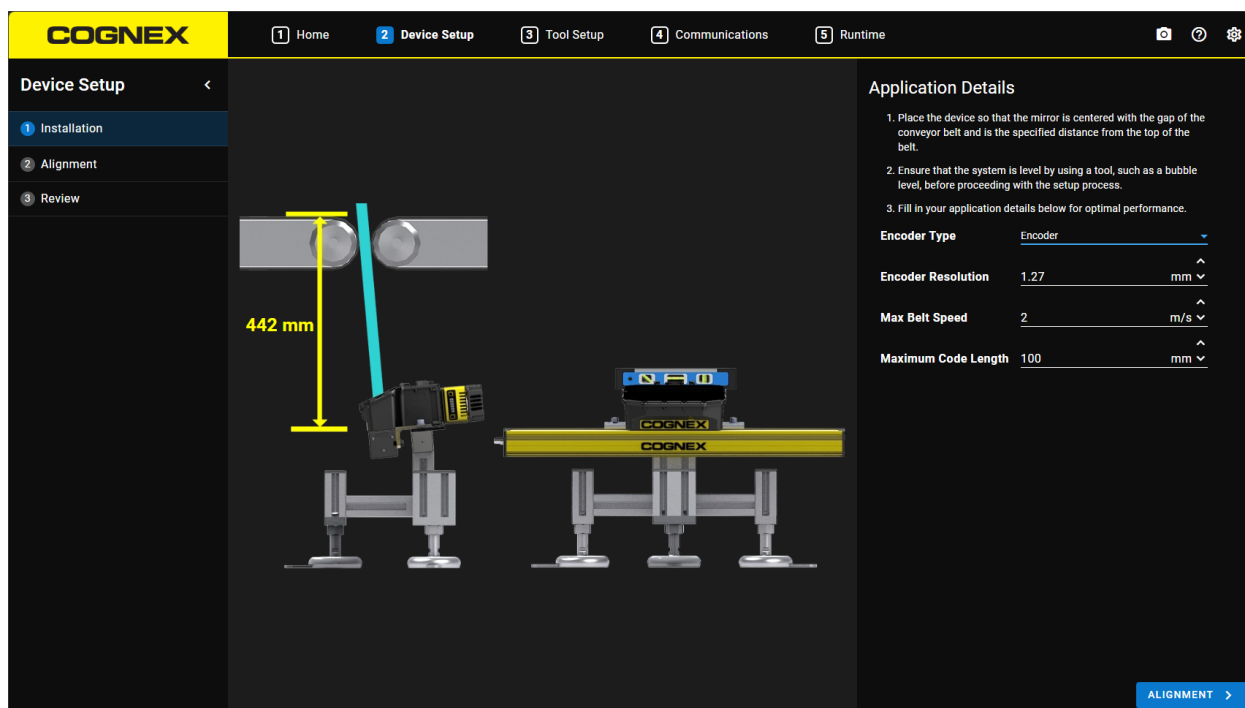


- まず、アプリケーションタイプを選択します。
 - スタンドアロン
 - トンネル
- 該当する場合は、MRSグループ名を入力します。
- 次に、セットアップの開始をクリックします。



デバイス設定-アプリケーションの詳細

アプリケーションのパフォーマンスを最適化するには、アプリケーションの詳細を入力します。



アプリケーションの詳細を入力します。

1. エンコーダタイプ:

- a. エンコーダーのアップスケーリング(推奨)-ユーザー定義のターゲット解像度に合わせるために、追加のティックを生成して、受信したエンコーダー信号の解像度を向上させます。
- b. 固定速度(推奨)-DMSTまたはDMCCを通じて単一の速度値を指定します。すべてのプライマリおよびセカンダリの DataMan デバイスは、この速度で動作します。新しい値が提供され、現在の設定が置き換わるまで、速度は一定のままです。

2. エンコーダー解像度

3. アップスケール解像度/固定ベルト速度-アライメント手順から自動的にプッシュされます。

4. 最大ベルト速度(m/s)-露光を決定します。

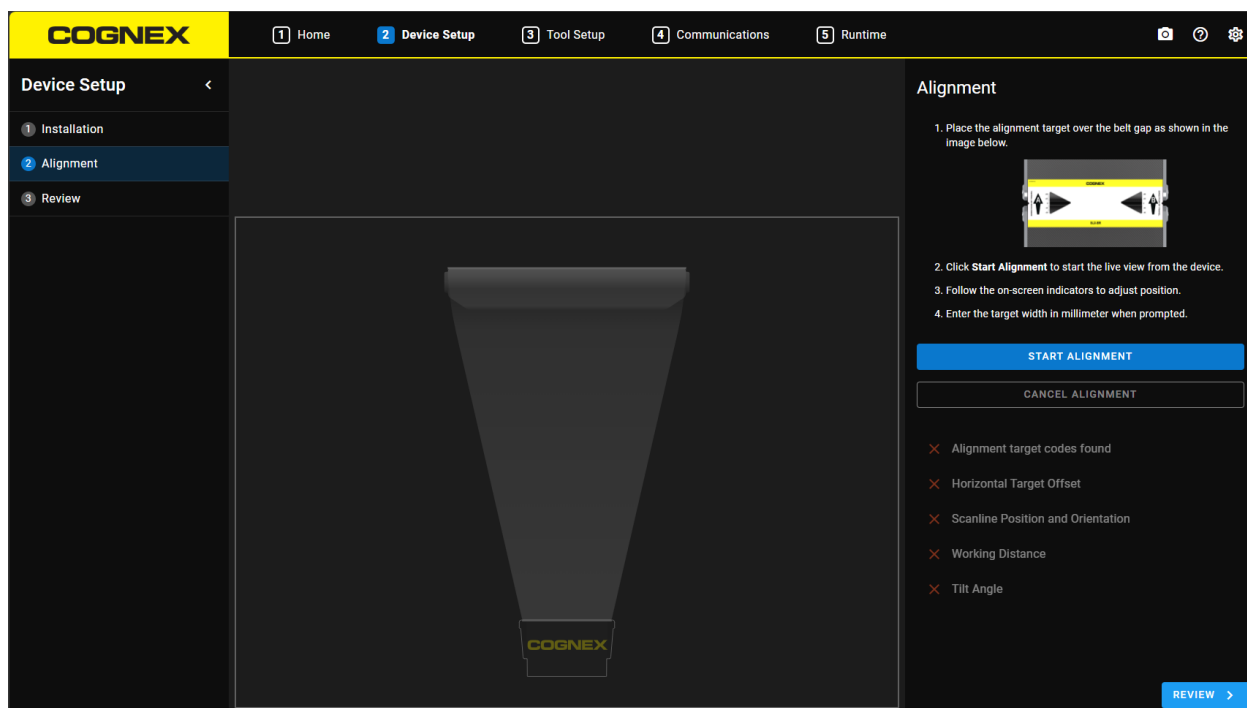
5. 最大コード長(mm)-コード間のオーバーラップを決定します。

進むにはアライメントをクリックします。

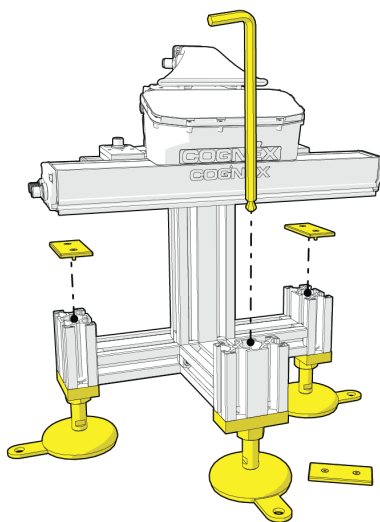
デバイス設定-アライメント

アライメント手順では、デバイスが正しい角度と距離にあることを確認します。

Note: システムはコンベヤーに対して水平である必要があり、必ずしも地面に対して水平である必要はありません。



1. システムの位置を調整するには、**アライメントを開始**をクリックして、ライブアライメントインジケータを使用します。
2. 水平にして高さを設定するには、水平調整用の足を調整します。付属の六角レンチを使用して上下に調整します。

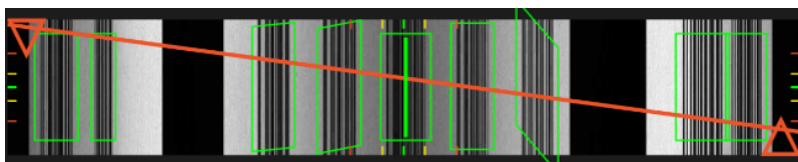


3. 矢印はシステムを移動する必要がある方向を示していることに注意してください。

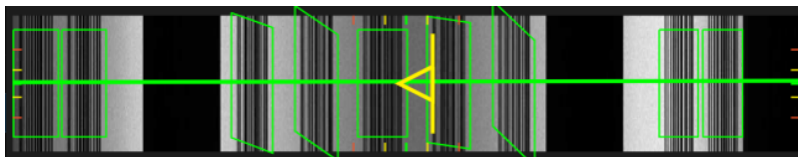
- グリーン: アライメントが良い
- イエロー: アライメントが近い
- レッド: アライメントがずれている



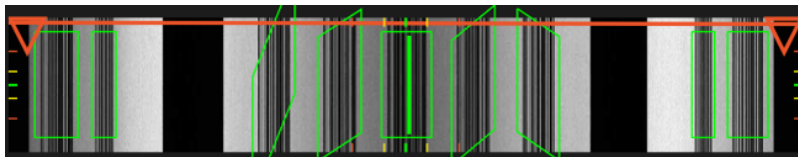
コンベヤの上にある赤い線は、視野がピント外れであることを示しています。この線がコンベヤの上部と揃い、グリーンに変わるまで調整します。
視野の赤い円錐は、システムの回転を示しています。この円錐がコンベヤの隙間と揃い、グリーンに変わるまで調整します。



左側は下に調整する必要があります。
右側は上に調整する必要があります。

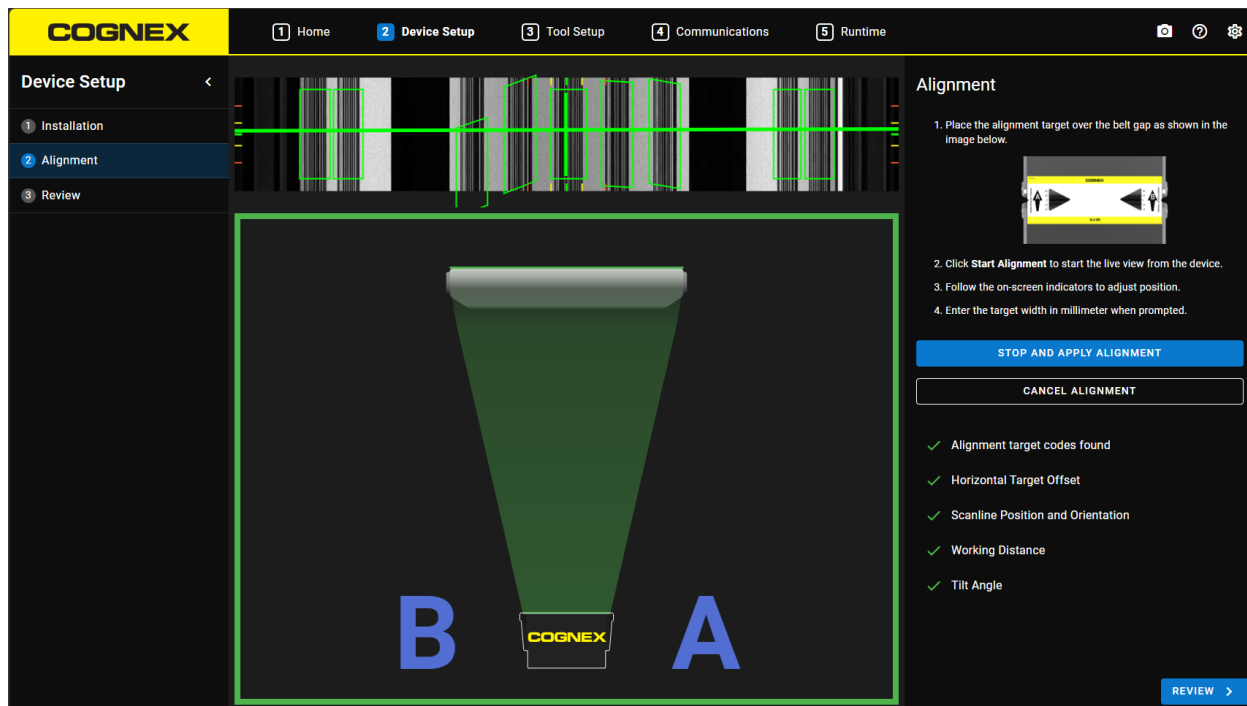


システムはコンベヤに対して垂直方向に左に移動する必要があります。



左側と右側を下に調整する必要があります。

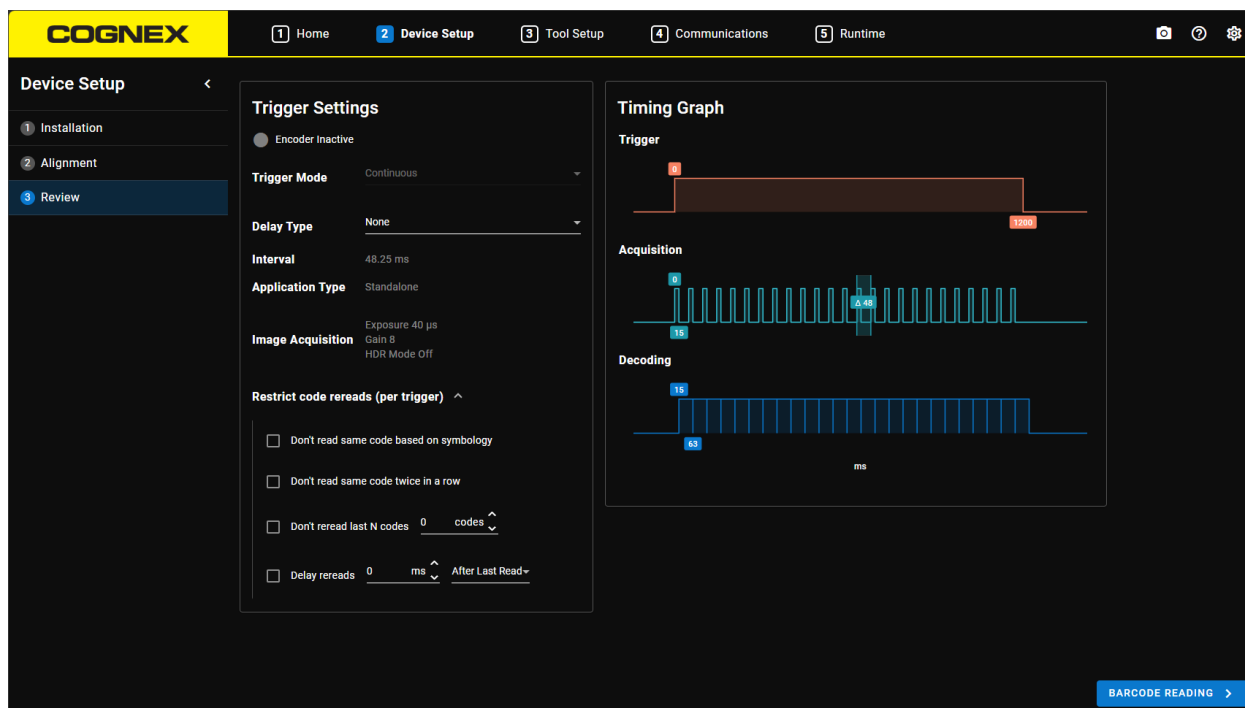
4. すべてのチェックが緑色になったら**停止してアライメントを適用**をクリックします。



進むには**確認**をクリックします。

デバイス設定-確認

トリガ設定 サブステップでは、ランタイム処理 とデコーダタイムアウトの設定を構成できます。このサブステップには、トリガ設定を反映するタイミンググラフが備わっており、現在のアプリケーション設定に関するフィードバックが得られます。



これらの設定は **アライメントステップ** で自動的に構成されます。タイミンググラフは遅延と間隔を視覚化するために自動的に更新されます。

1. 必要に応じて**遅延タイプ**を選択します。
 - a. 時間
 - b. 距離
2. 次の項目を入力します。
 - a. 開始遅延 (ms)
 - b. 終了遅延 (ms)
3. 必要に応じて、その他の制限を選択します。

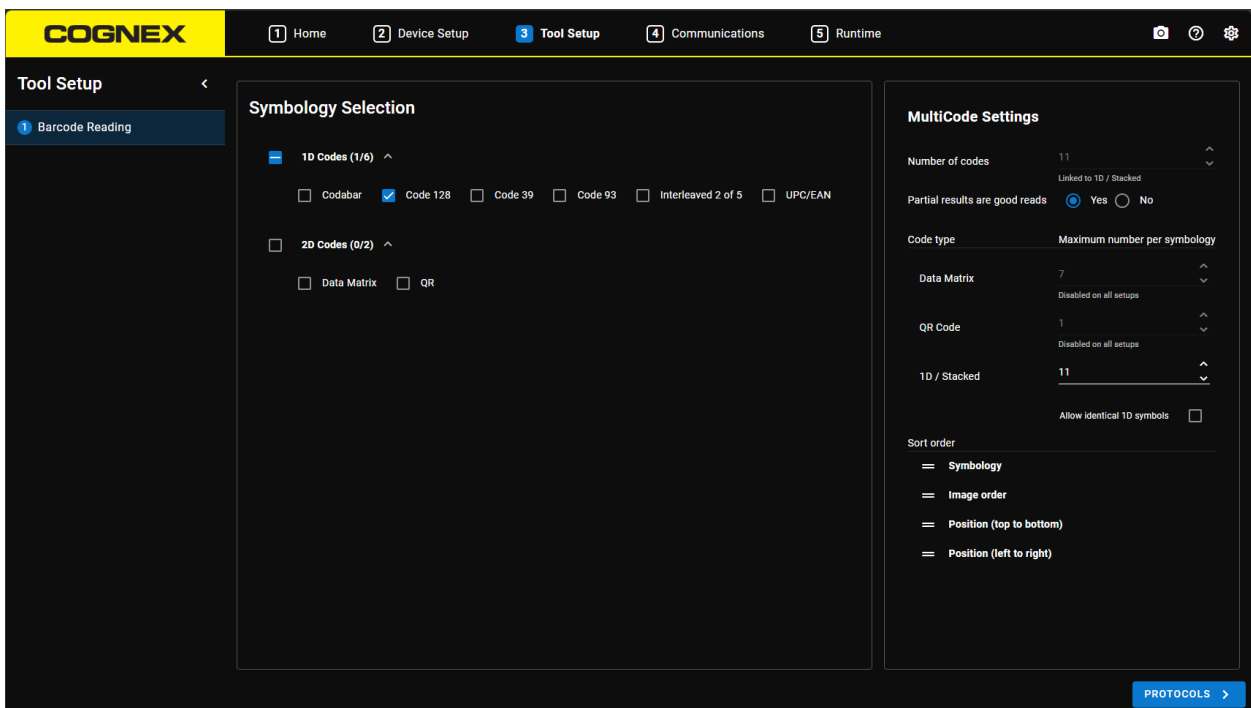
Note: このセクションで**最後のNコードを再読込しないの数**を設定できます。

先に進むには、**バーコード読み取り**をクリックします。

ツール設定 - 記号体系選択

適切な**記号体系**を選択し、マルチコード設定を入力し、アプリケーションのソート順を配置します。

Note: 記号体系が1つしか選択されていない場合、コードの数と**Data Matrix / QR Code / または 1D / スタックフィールド**がリンクされます。

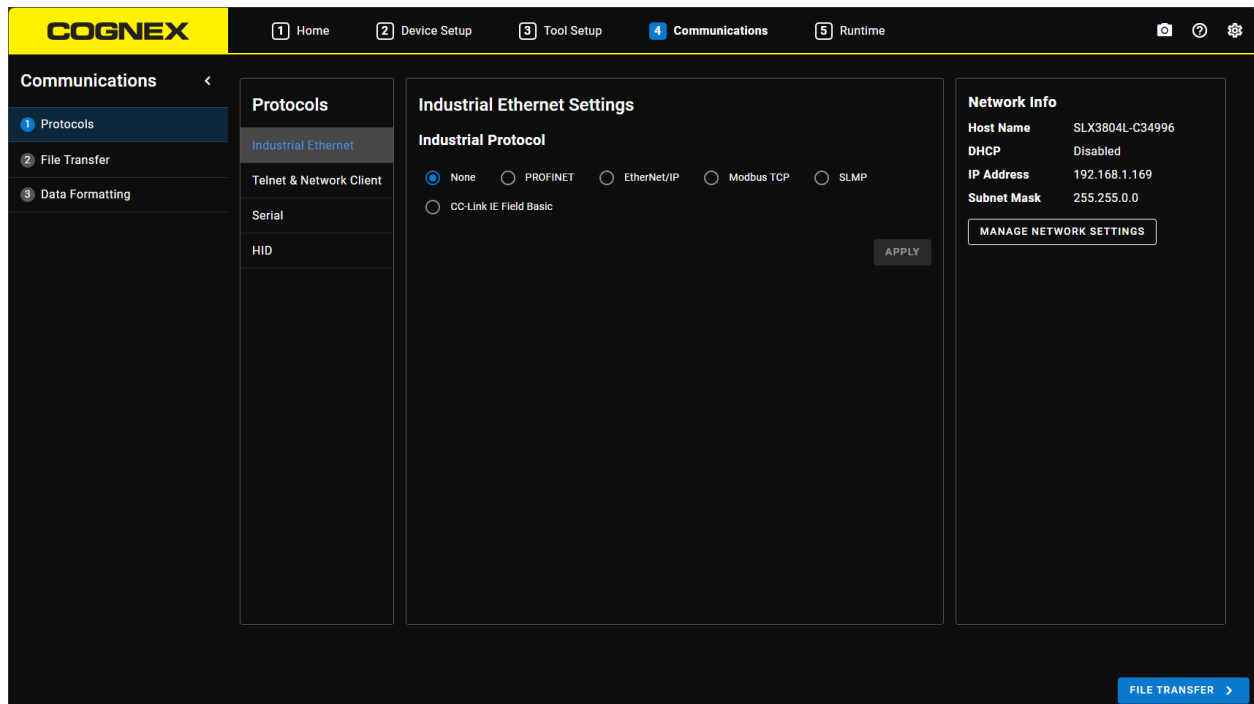


先に進むには、**プロトコル**をクリックします。

通信 - プロトコル

産業用プロトコルを使用すると、リーダーはPLCとI/Oデータ、アラーム、診断情報を交換できます。

Note: **ファイル転送**オプションのみがトンネルアプリケーションで使用できます。



使用する産業用プロトコルを設定します。

- PROFINET
- EtherNet/IP
- Modbus TCP
- SLMP
- CC-Link IE フィールド Basic

1. アプリケーションの**産業用プロトコル**を選択します。
2. 該当する設定を入力します。

Note: 画面のサイズと解像度によっては、すべての設定を確認するには下にスクロールする必要があります。

3. **適用**をクリックします。

プロトコルを無効にするには、**戻す**をクリックします。
これにより、設定が前の状態に戻ります。

Note: 産業用プロトコルの設定を変更する場合、変更を有効にするにはリーダーを再起動する必要があります。

詳細については、[産業用プロトコルマニュアルを参照してください](#)。

通信-ファイル転送

リーダーを設定して、メモリからネットワーク上の宛先にコード品質検証レポートを自動的に転送できます。ファイル転送のサブステップの設定では、次の方法を使用してファイル転送を設定できます。

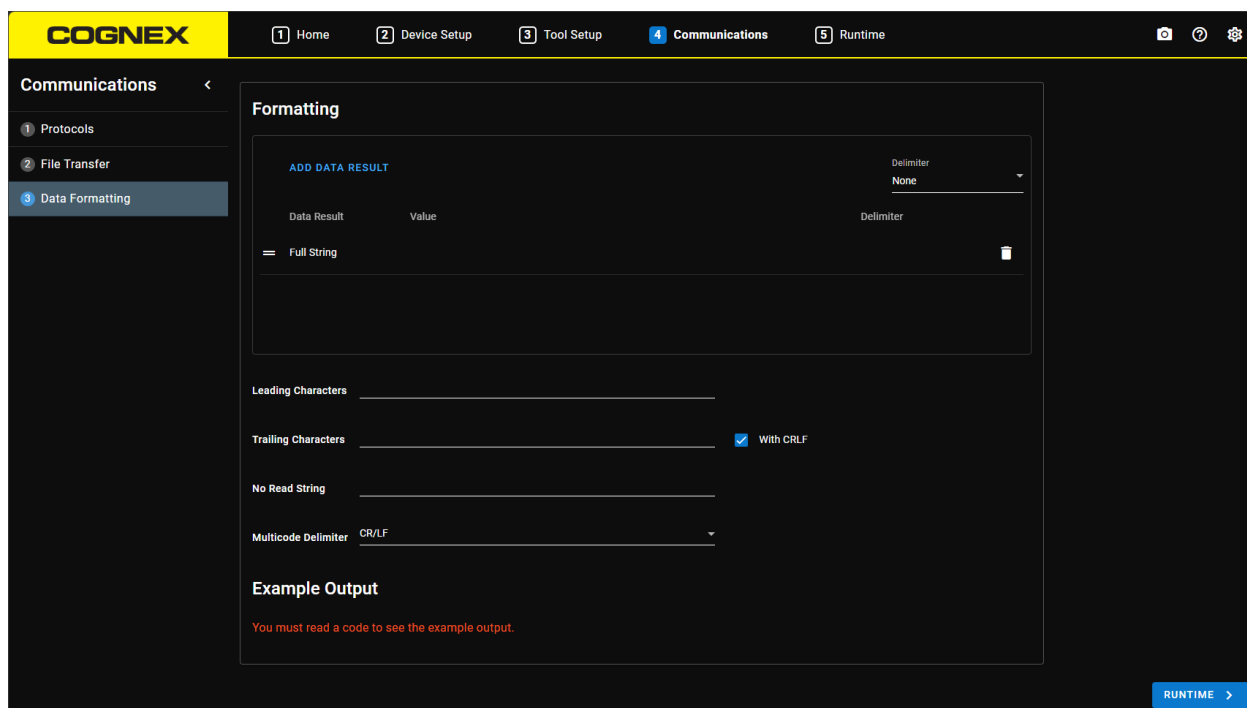
- **FTP**: リーダーは、ネットワークに設定したFTPサーバーにファイルを転送します。例えば、FileZillaを使用します。このオプションでは、安全でないHTTPを使用します。つまり、データは暗号化されません。
- FTPストレージオプションについては、設定 **画像形式** が利用可能です。このオプションを使用して、**単一画像オフロード** (デフォルト) または **個々の画像** を選択します。

次に進むには、**データ書式設定** をクリックします。

通信-データ書式設定

データ書式設定手順では、事前に定義された構成要素を使用してカスタマイズされた出力文字列を作成できます。次のステップに進む前に、出力をテストすることもできます。

Note: これは、**スタンドアロンアプリケーション**でのみ利用可能です。



出力文字列は、**先頭文字**フィールドに入力したテキストから始まります。追加した**データ結果**の順序は、定義した順序で続きます。各項目は**区切り文字**で区切られます。出力文字列は、**末尾文字**フィールドのテキストで終了します。

出力文字列を作成するには：

1. **データ結果の追加**をクリックして、データフォーマットに新しい項目を追加します。
2. アイテムを新しい位置にドラッグして、データの順序を変更します。
3. 出力文字列全体に適用されるデータ書式設定オプションを構成します。
4. **区切り記号**ドロップダウンを開き、使用する文字列区切り記号を選択します。
5. **文字列オプション**セクションで、先頭文字、末尾文字、および使用する**No Read**文字列を定義します。
6. 次の手順に進む前に、**例の出力**フィールドで最終出力を必ず確認してください。

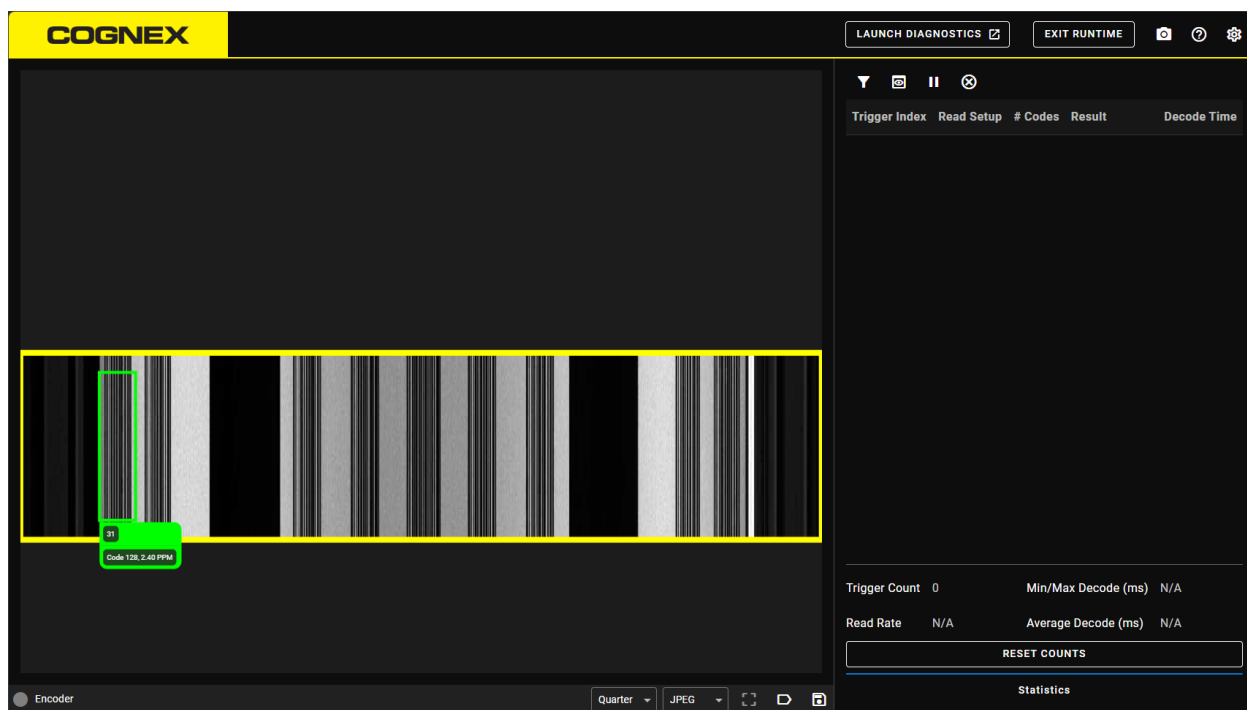
全体の出力文字列に影響を与えるオプションを設定できます。例えば、**リーディングキャラクター**や**トレイリングキャラクター**を指定できます。リーダーは、指定されたコードを読み取れない場合、**ノーリード文字列**を送信します。これにより、出力が表示されない理由がリーダーがデータを読み取らなかったためであることを確認できます。

出力文字列にタイムスタンプを追加するには、**SNTP**サーバーを設定する必要があります。

「ランタイム」をクリックして続行します。

ランタイム

「ランタイム」ステップでは、トリガーカウント、現在の読み取りレート、デコード時間の統計を示す概要表が提供されます。



結果テーブルに読み取りコードが一覧表示されます。結果表には、**フル結果文字列**を表示し、**統計**リーダーのパフォーマンスを提供できます。「ディスプレイ設定」をクリックして、個々の読み取りと全体の統計に表示されるデータをカスタマイズします。

受信結果データをフィルタリング、一時停止、クリアできます。

画像アイコンのある結果をクリックすると、画面に画像が表示されます。

画面には、リーダーの最後の画像、または選択した読み取りのために取得された画像が表示されます。画面内で画像を移動し、マウスホイールでズームできます。

より詳細なステータス情報を表示するには、**結果ステータスオプション**を**ディスプレイ設定**タブで有効にします。**ステータス列**には、次のアイコンが表示され、異なる読み取り結果を示します。

アイコン

意味



読み取り成功



検証失敗



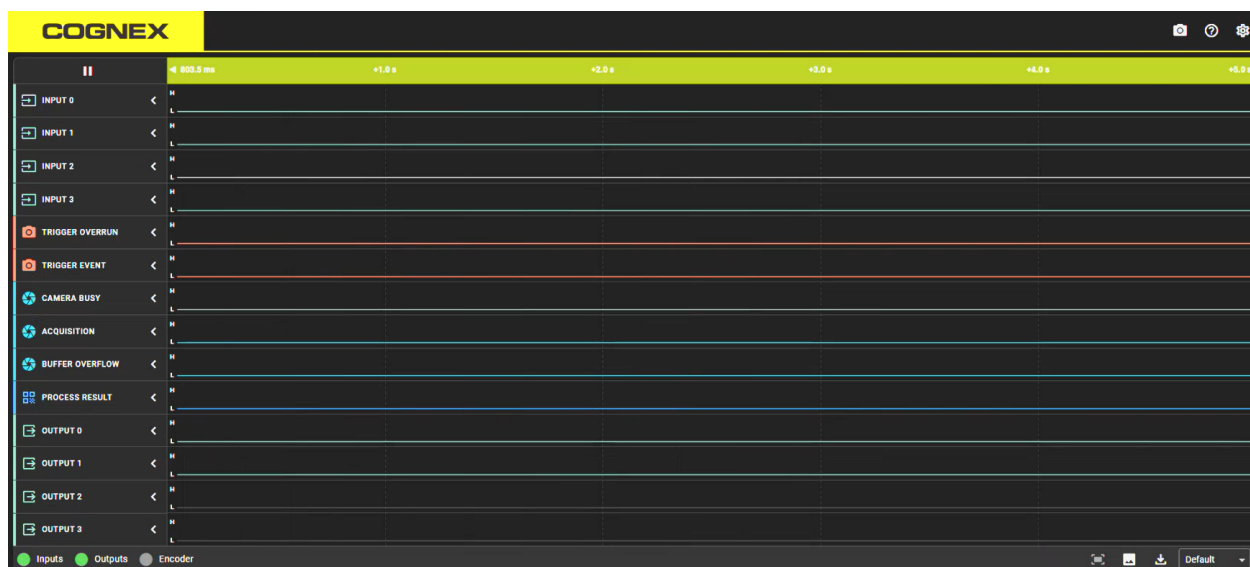
コードが見つかったが読み取ることができなかった



読み取りなし

診断

別ウィンドウで診断ページを開くには、**診断の開始**をクリックします。診断ページは、ソフトウェアベースの診断ツールで、DataManリーダーが送受信する入力信号と出力信号を表示できます。



画面下部のボタンを使用して、表示された画像を設定します。

- 画像の解像度と形式を選択します。
- 画像を画面に合わせてください。
- ラベルのオン/オフを切り替えます。
- 最新のイメージをフル解像度でダウンロードします。

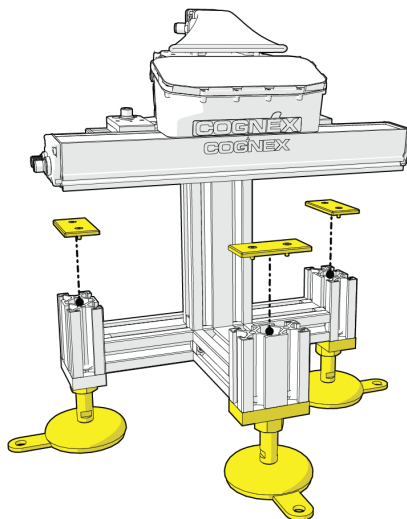
Note: 設定メニューからUIをパスワードで保護し、ホームとランタイムの手順のみをアクセス可能にすることができます。

[目次に戻る](#)

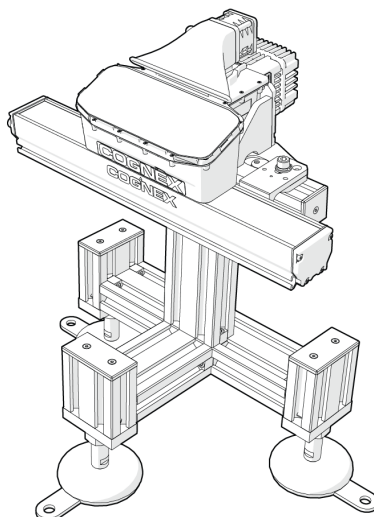
フレームの締め付け

試運転が完了したら:

1. エンドキャップをレベリングフット押出材に取り付けます。



2. すべてのネジを締めます。



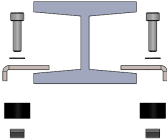
[目次に戻る](#)

固定キット

フレームを床に取り付けるには、推奨されるハードウェアが必要です。

⚠ CAUTION: 固定用ブラケットが所定の位置にあること、およびお客様がこれらのキットを取り付け/ドリルするための床上の領域にマークが付いていることを確認します。

ⓘ Note: フレーミングが完了したら、現場の作業員がATRシステムを床にボルトで固定します。異なるフロアタイプには4種類の固定キットがあります。

画像	パーツID	マウント先
	LGM-フレーム-FIX-CC	コンクリート
	LGM-フレーム-FIX-WD	ウッド
	LGM-フレーム-FIX-MG	グリッド
	LGM-フレーム-FIX-ID	Iビーム

[目次に戻る](#)

筐体をクリーニングする

To clean the outside of the device housing, use a small amount of mild detergent cleaner or isopropyl alcohol on a cleaning cloth. Do not pour the cleaner on the device housing.

 **CAUTION:** Do not attempt to clean any SLX product with harsh or corrosive solvents, including lye, methyl ethyl ketone (MEK) or gasoline.

レンズカバーの清掃

To remove dust from the lens cover, use a pressurized air duster. The air must be free of oil, moisture or other contaminants that could remain on the lens cover. To clean the plastic window of the lens cover, use a small amount of isopropyl alcohol on a cleaning cloth. Do not scratch the plastic window. Do not pour the alcohol on the plastic window.

「フェイスプレート」の清掃

リーダーの「フェイスプレート」は、磁石で取り外し、取り付けが可能です。清掃のため、週に一度「フェイスプレート」を取り外してください。

コンポーネントとアクセサリ

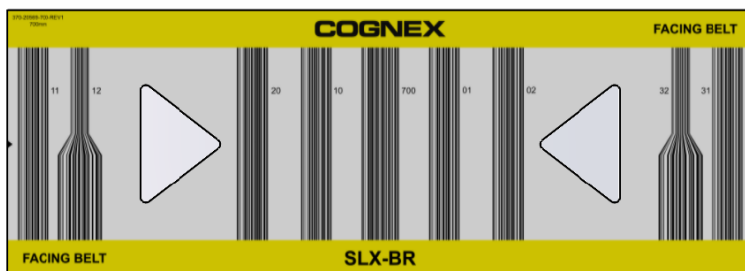
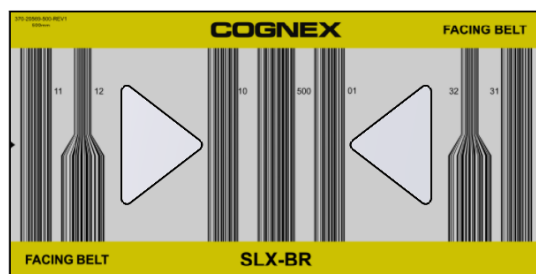
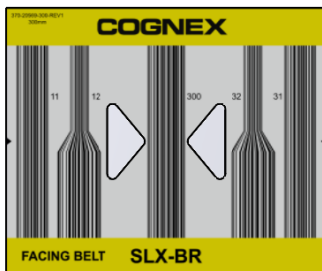
電源、I/O、および接続 コンポーネントとアクセサリ		
画像	製品ID	説明
	CPS-8A-78-L	Emparro電源 8A 7/8"- L
	CIO-MB-PNP-L	マスターブレイクアウトボードPNP-L
	CIO-PD-4	分電盤 (PDB)
	CIO-HS-4	ハイブリッドスイッチ (HS)
	CCB-CIO-P4141-XXX	Lコード電源チェーン
	CCB-CPS-A3E11-XXX	エンパロ入力7/8cmからC14ケーブル
	CCB-CPS-344533-XXX	2チャンネルエンパロ出力Lコードケーブル
	CCB-CIO-40021-XXX	外部/照明ケーブル
	CCB-CIO-53001-XXX	プライマリケーブル12ピン
	CCB-CIO-40507-XXX	シールドセカンダリケーブル4ピン
	DMA-PS-110VAC-24DC	シングルリーダーラップトップ電源、110VAC、米国
	DMA-PS-220VAC-XX	シングルリーダーラップトップ電源、220VAC; 「XX」は国オプションを示します: EU = 欧州連合、UK = イギリス、CN = 中国、AU = オーストラリア
	CCB-CIO-42751-000	Murr、M12 ケーブル T スプリッター
	CCB-CIO-FLEX-IN-3	入力用Wケーブル、シングルデバイス、3m
	CCB-CIO-51001-XXX	イーサネットチェーンXコード

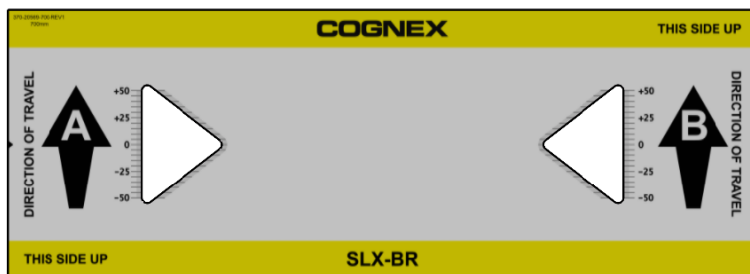
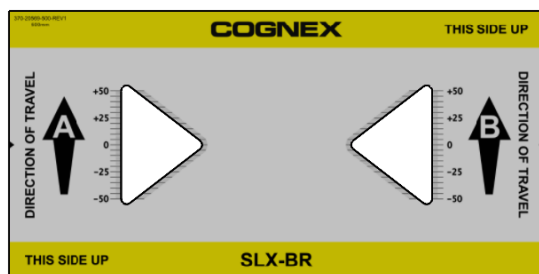
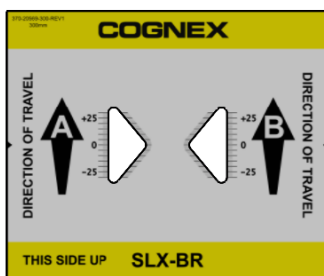
電源、I/O、および接続 コンポーネントとアクセサリ		
画像	製品ID	説明
	DMA-RTCBLE-IP65-XXX	USB-C to USB-A 角型 ケーブル
	CCB-84901-2001-XXX	X コードイーサネットケーブル

[目次に戻る](#)

「キャリブレーションボード」

Note: これらの画像は、印刷や設定用にスケールされていません。プロジェクトには付属のキャリブレーションボードを使用してください。





[目次に戻る](#)

