

Lector de lado inferior SLX-3804L

Guía de instalación y puesta en marcha



2026 September 23

Avisos legales

El software descrito en esta documentación se proporciona "tal cual" y "según disponibilidad", sin garantía de ningún tipo, expresa o implícita, incluidas, entre otras, las garantías de comerciabilidad, idoneidad para un fin particular y ausencia de infracción. En ningún caso Cognex Corporation y sus filiales globales (colectivamente, "Cognex") serán responsables de ninguna reclamación, daño u otra responsabilidad que surja de, o en relación con el software o su uso del software.

Su uso de este software se rige por los términos y condiciones completos del Contrato de licencia de software de Cognex. Para obtener los detalles completos de la licencia y los términos legales, visite <https://www.cognex.com/terms-and-conditions>.

La información contenida en este documento está sujeta a cambios sin previo aviso y no debe interpretarse como un compromiso de Cognex. Cognex no es responsable de ningún error que pueda estar presente en este documento o en el software asociado.

Tanto los nombres de empresas, productos y personas como los datos utilizados en los ejemplos presentados en este documento son ficticios a menos que se indique lo contrario. Queda prohibida la reproducción o transmisión, total o parcial, de este documento en cualquier forma y por cualquier medio, ya sea electrónico o mecánico, sea cual sea el propósito, así como su transferencia a cualquier otro medio, soporte o idioma sin permiso previo y escrito de Cognex Corporation.

Algunas partes del hardware y el software proporcionados por Cognex pueden estar cubiertas por una o más patentes estadounidenses y extranjeras, así como por patentes estadounidenses y extranjeras pendientes enumeradas en el sitio web de Cognex en: [cognex.com/patents](https://www.cognex.com/patents).

En caso de cualquier incoherencia entre la versión en inglés de esta documentación y cualquier otra versión en otro idioma, prevalecerá la versión en inglés.

Copyright © 2026. Cognex Corporation. All Rights Reserved.

Las siguientes son marcas comerciales registradas en EE. UU. de Cognex Corporation:

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

Las siguientes son marcas comerciales de Cognex Corporation:

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

Partes son Copyright © Microsoft Corporation. Todos los derechos reservados.

Partes son Copyright © MadCap Software, Inc. Todos los derechos reservados.

Las demás marcas comerciales de productos y empresas mencionadas en este documento son marcas comerciales de sus respectivos propietarios.

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.

Índice

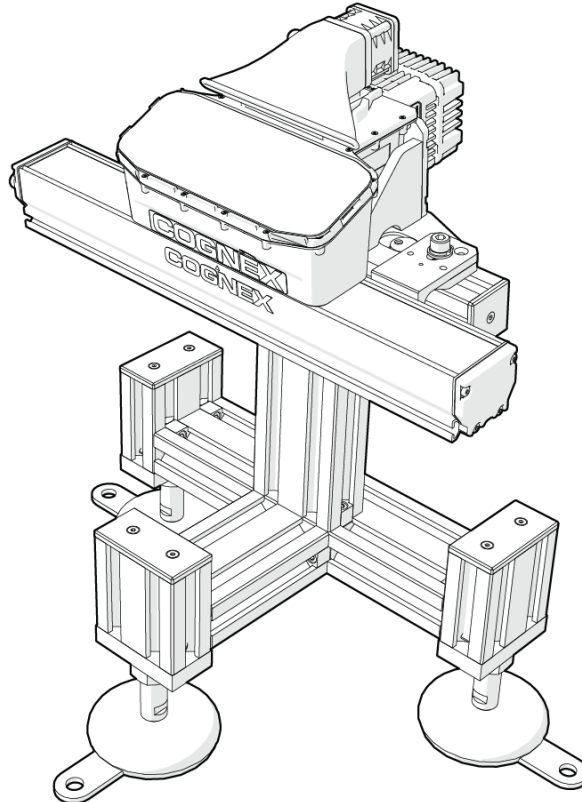
Avisos legales	2
Symbols	3
Índice	4
Introducción	5
Descripción general del sistema	6
Componentes	7
Instalación	8
Primeros pasos	8
Herramientas necesarias	8
Instalación	9
Desempaquetado de Robotunits	9
Conjunto del bastidor	10
Diagramas de cableado	15
Enrutamiento de los cables	17
Alimentación del sistema	18
Puesta en marcha	19
Placa de calibración	19
Interfaz de usuario web	20
Configuración del dispositivo - Detalles de la aplicación	20
Configuración del dispositivo - Alineación	21
Configuración del dispositivo - Revisar	24
Configuración de la herramienta – Selección de simbología	25
Comunicaciones – Protocolos	25
Comunicaciones – Transferencia de archivos	26
Comunicaciones – Formato de datos	27
Ejecución	28
Diagnostics	30
Ajustando el marco	31
Kit de fijación	32
Limpiar la caja	33
Limpieza de la cubierta del lente	34
Limpieza de la placa frontal	34
Componentes y accesorios	35
Tableros de calibración	37

Introducción

El propósito de este manual es proporcionar a los instaladores del sistema la información necesaria para poner en marcha la solución de Cognex solución. La solución consiste en un lector de códigos de barras montado en un marco de extrusión construido debajo de una cinta transportadora. El sistema está diseñado para recopilar datos de código de barras válidos presentes en los paquetes que pasan por el sistema en la cinta transportadora y para transmitir esta información al host del sistema, o incorporarla en un túnel de seis lados.

Descripción general del sistema

Esta sección proporciona una visión general física del , incluyendo los componentes del kit de instalación. El sistema consta de un lector(es) y una luz montada en un marco ajustable de Robotunits. Esta guía cubre una muestra típica SLX-3804L sistema. Su sistema puede variar en tamaños de extrusión, luces o cantidad de lectores, pero el proceso de ensamblaje e instalación es similar.



Componentes

El subconjunto del sistema, incluye:

- SLX-3804L
- Bar light
- Soplador (opcional)

La solución completa incluye todos los cables de conexión. El firmware hasta la fecha de redacción es **6.5.3_m66**.

[Volver al índice](#)

Instalación

Puede ensamblar el SLX-3804L sistema con los kits incluidos, organizados y separados para una instalación rápida. Aunque puede haber ligeras variaciones basadas en los tamaños mínimos requeridos, la altura de la correa, el ancho de la correa y la velocidad de la correa, la instalación es similar en todas las variantes.

Primeros pasos

Antes de comenzar a trabajar:

- Verificar las especificaciones del transportador, incluyendo altura y ancho
- Asegúrese de que su área de trabajo esté limpia y libre de residuos
- Abra las cajas de envío e identifique los ensamblajes del sistema (compare con la Lista de Materiales (BOM))
- Reúna todas las herramientas y equipos
- Revise las instrucciones de instalación

Note: Si faltan piezas en sus cajas de envío que son necesarias para la instalación, póngase en contacto con el gerente de proyecto o el ingeniero de control de su sitio.

Herramientas necesarias

Herramientas necesarias para la SLX-3804L instalación del sistema:

- Conjuntos de llaves Allen métricas (se utilizan tamaños de 2.5 mm, 4 mm, 5 mm y 6 mm para la instalación. Se recomiendan mangos en T con extremo esférico.)
- Conjunto de llaves allen
- Nivel de burbuja/espíritu
- Cuadrado
- Cinta métrica
- Cortadoras diagonales o de montaje empotrado
- Conjunto de destornilladores Phillips
- Juego de destornilladores plana
- Un ordenador portátil
- Robotunits Inserdor de tuercas T
- Cable macho a RJ45 macho con codificación X
- ID de estación del sitio de instalación (nombres de túnel) y direcciones IP proporcionadas por el jefe/ingeniero de control del sitio

Instalación

La ubicación del sistema se indica en los planos de distribución del sitio. Si tiene alguna pregunta sobre la ubicación, consulte al gerente de proyectos o al jefe/ingeniero de control. Esta guía utiliza nombres y figuras que se encuentran en el paquete de dibujos de DriveWorks. Consulte los dibujos para el montaje específico de su proyecto.

Compruebe la lista de materiales (BOM) para asegurarse de que tiene los materiales correctos y el número correcto de piezas. Si falta algo, póngase en contacto con su Gerente de Proyecto (PM).

Disponga y organice todos los elementos incluidos en un área clara. Organice el encuadre de las unidades del robot por longitud y mantenga las tuercas y los tornillos en sus propias bolsas separadas. Bloquee la cinta transportadora antes de comenzar a trabajar.

 **Tip:** La organización es la parte más importante de la instalación.

WARNING: Asegúrese de utilizar las tuercas en T conductoras y los pernos para conectar a tierra correctamente el marco.



Desempaquetado de Robotunits

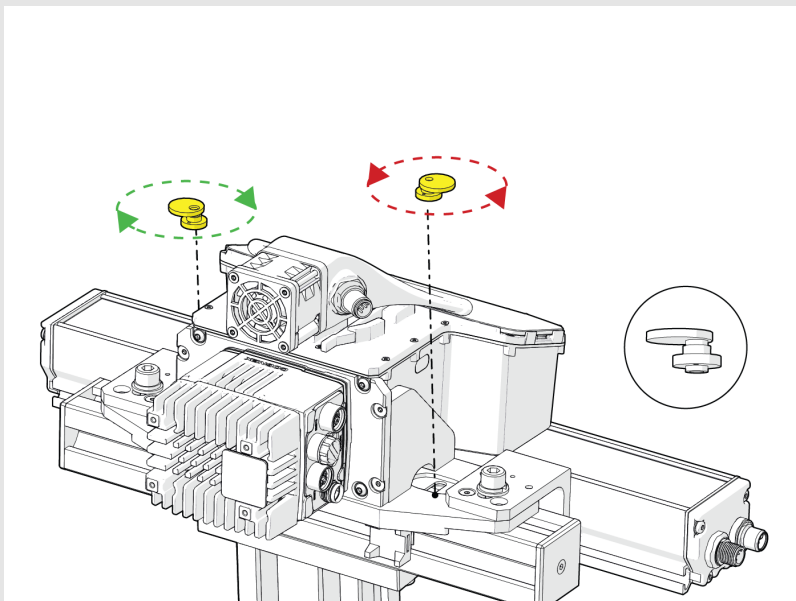
El sistema viene en cajas separadas para el marco, las piezas de montaje, la luz y el kit de alimentación eléctrica. La caja con el marco es pesada, así que tenga cuidado al transportarla y moverla. Necesitará un destornillador de cabeza Philips para retirar las piezas de madera y acceder al marco. Compruebe la lista de materiales y las piezas para asegurarse de que se incluyen todos los artículos.

Utilice los planos del proyecto para una colocación y mediciones adecuadas.

[Volver al índice](#)

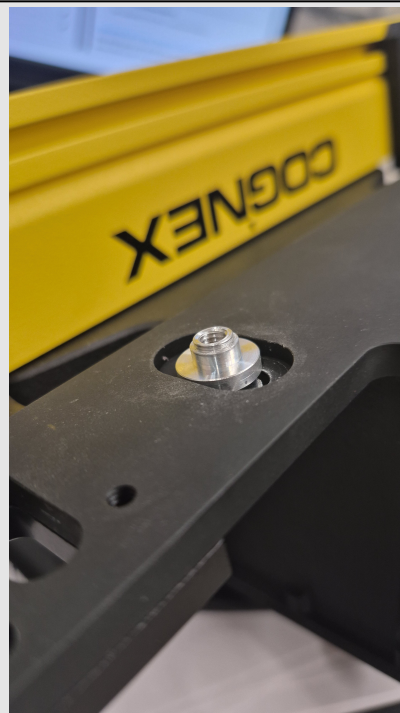
Conjunto del bastidor

Note: Para extrusiones 80/20, desenrosque la parte inferior del tornillo excéntrico en el **Reader Bracket**, gírelo y vuelva a enroscarlo.



Unidades de robot (Predeterminado)

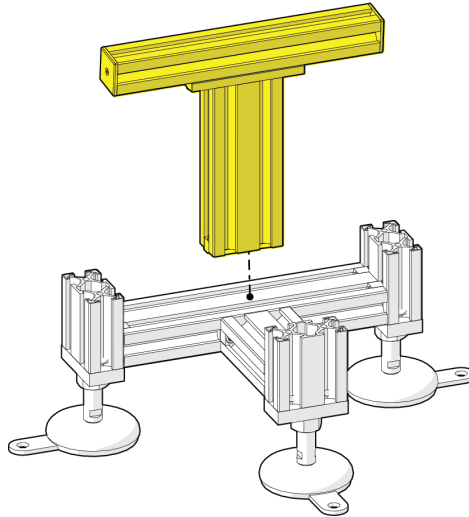
80/20



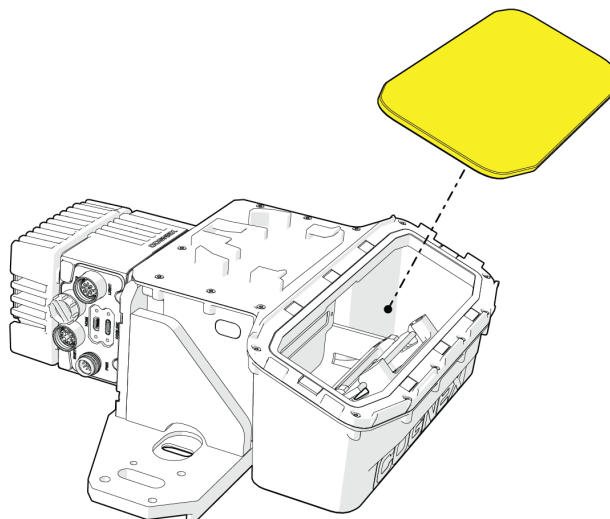
WARNING: Retire la placa de vidrio antes del ensamblaje.

1. Retire los tornillos M6x18 y la tuerca de la **Reader Extrusion** inferior con una llave Allen de 5 mm.
2. Asegure la **Reader Extrusion** a la **Extrusion Base**.

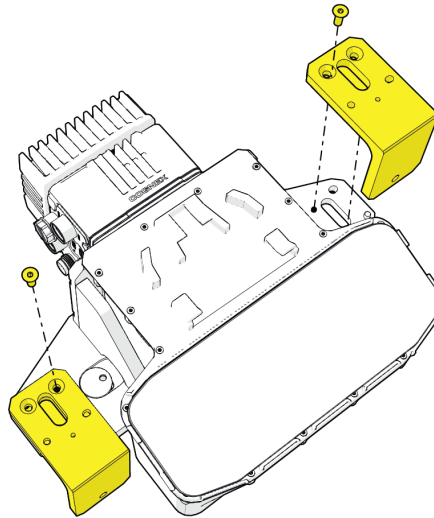
Note: Los tamaños de extrusión pueden variar, dependiendo de su proyecto, el lector y la altura de su transportador.



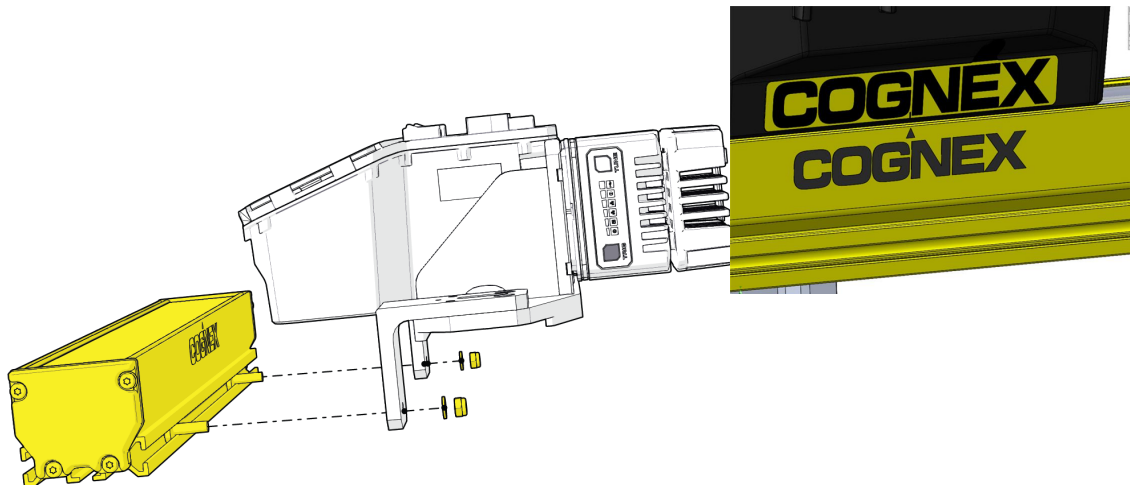
3. Retire la **Glass Plate** del **Reader Chassis** y colóquela a un lado.



4. Asegure los **Light Brackets** (2) al **CReader Chassis** con tornillos M4x10, utilizando una llave Allen de 2.5 mm.
El tornillo M4x10, el soporte de luz y el tornillo del soporte de luz se proporcionan con la luz.



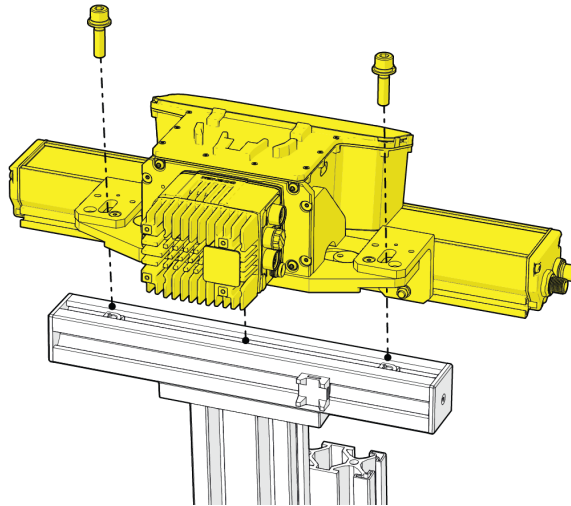
5. Asegure la **Light** al **Light Bracket** con los remaches, tuercas y arandelas proporcionados con la **Light**. Apretar con una llave de vaso de 8 mm.
 - a. Alinee la flecha en el **Light** con la línea de puntos en el logotipo de Cognex en el **Reader Chassis**.



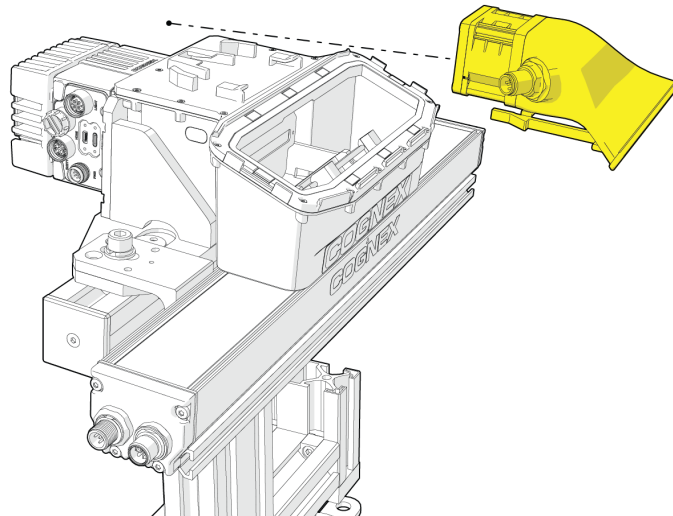
6. Inserte dos tuercas de inserción M8 en la **Reader Extrusion**.

7. Asegure el **Reader Chassis** y la **Light** a la **Reader Extrusion** con los tornillos cautivos M8x25 proporcionados con el **Reader Chassis**.

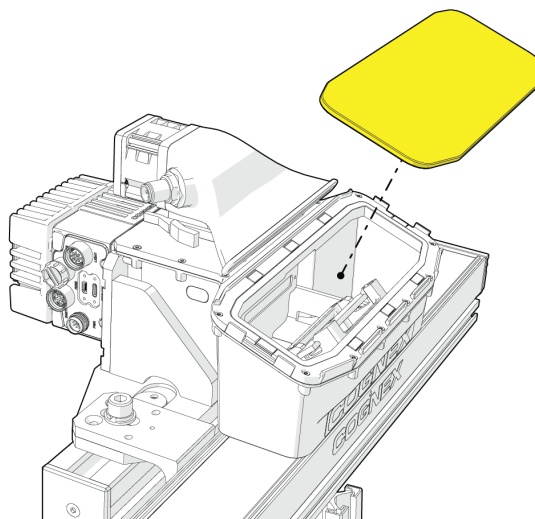
Note: Deje los pernos cautivos M8x25 ajustados con los dedos.



8. Deslice el **Blower** en el **Reader Chassis**, si es aplicable.



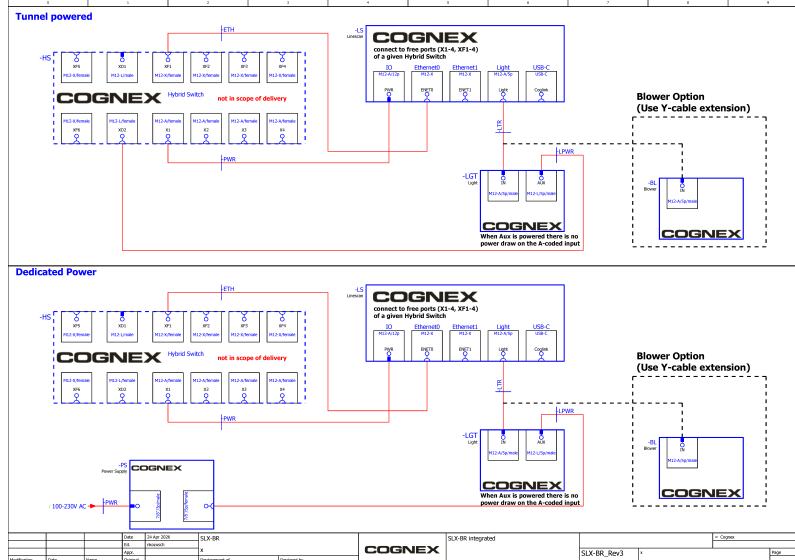
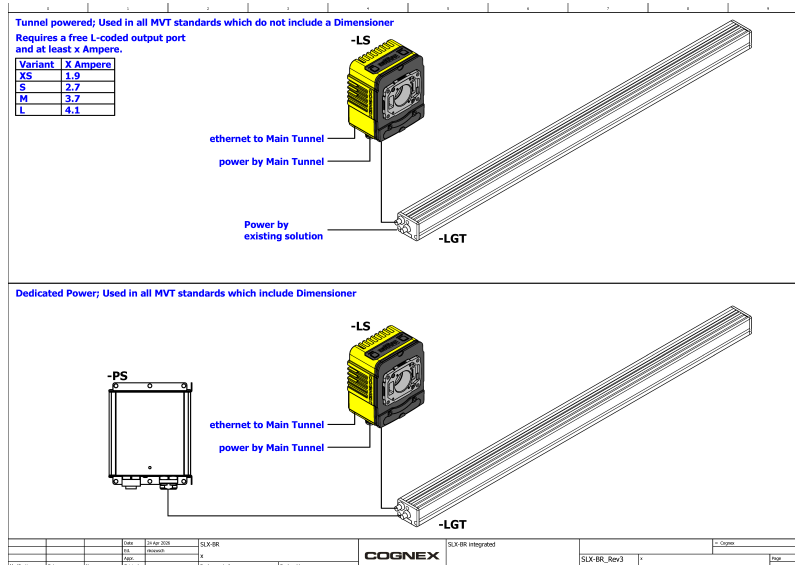
9. Vuelva a colocar la placa de vidrio para cubrir el espejo.



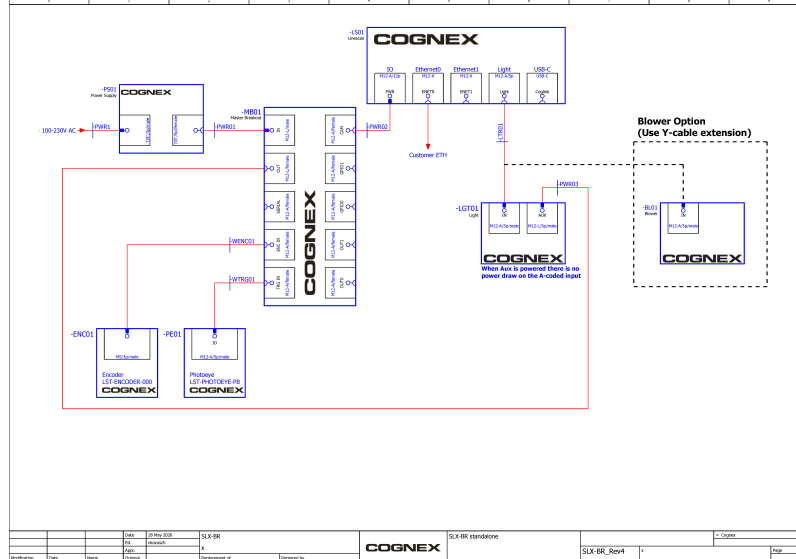
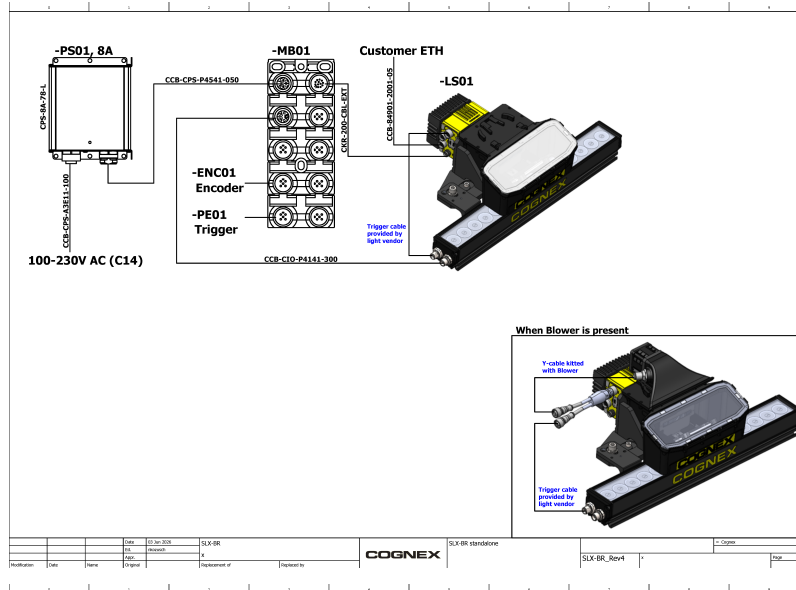
[Volver al índice](#)

Diagramas de cableado

Integrado en el túnel



Autónomo



[Volver al índice](#)

Enrutamiento de los cables

1. Ordene todos los cables sueltos.
2. Utilice bridas para mantener el cableado ordenado y fuera de la trayectoria de la cinta transportadora.

 **Note:** Una vez completado el montaje y el cableado, acerque el túnel al transportador, de acuerdo con las mediciones de DriveWorks.

Alimentación del sistema

1. Después de conectar todos los cables y conexiones, enchufe el cable de alimentación a una toma de corriente.
2. El lector se iniciará automáticamente.

[Volver al índice](#)

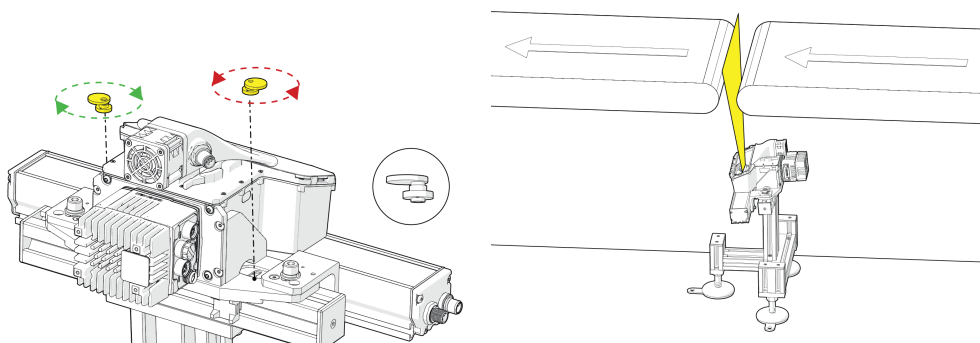
Puesta en marcha

Antes de comenzar la puesta en marcha, mueva todo el conjunto a la posición generalmente centrada debajo del espacio del transportador para la alineación X/Y.

Note: Las mediciones se calculan desde la parte superior de la cinta transportadora hasta la parte superior de la luz (justo debajo del chasis del lector).

Para un ajuste fino, use la llave Allen M4 incluida o el mango en T en los tornillos excéntricos para ajustar el lector a la alineación correcta, según sea necesario.

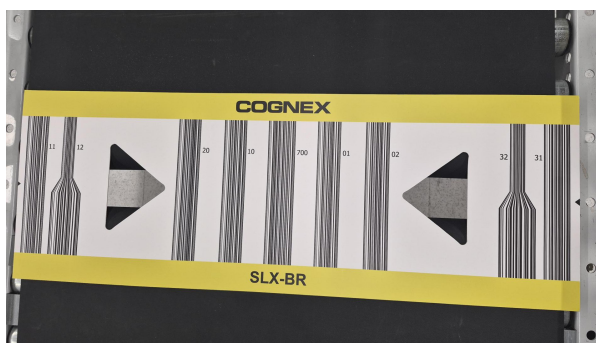
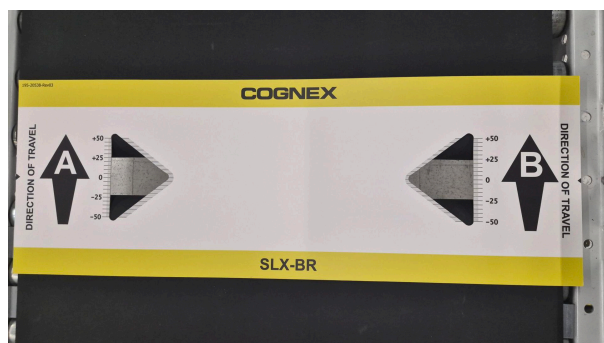
Note: Solo ajuste estos tornillos en sentido horario. Girar en sentido contrario a las agujas del reloj aflojará los tornillos.



Placa de calibración

Se incluye una placa de calibración con el SLX-3804L. Coloque esta placa centrada sobre la brecha del transportador. El proceso de alineación y calibración utilizará esta placa para configurar los ajustes de la aplicación.

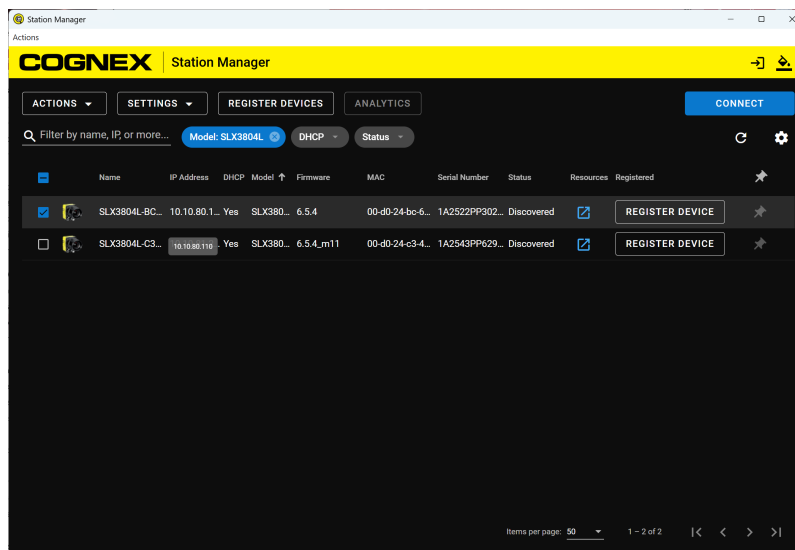
Note: Para garantizar una cobertura completa de la correa para el SLX-3804L, coloque la placa de calibración en ambos lados justificados a la izquierda y a la derecha del transportador durante la calibración.



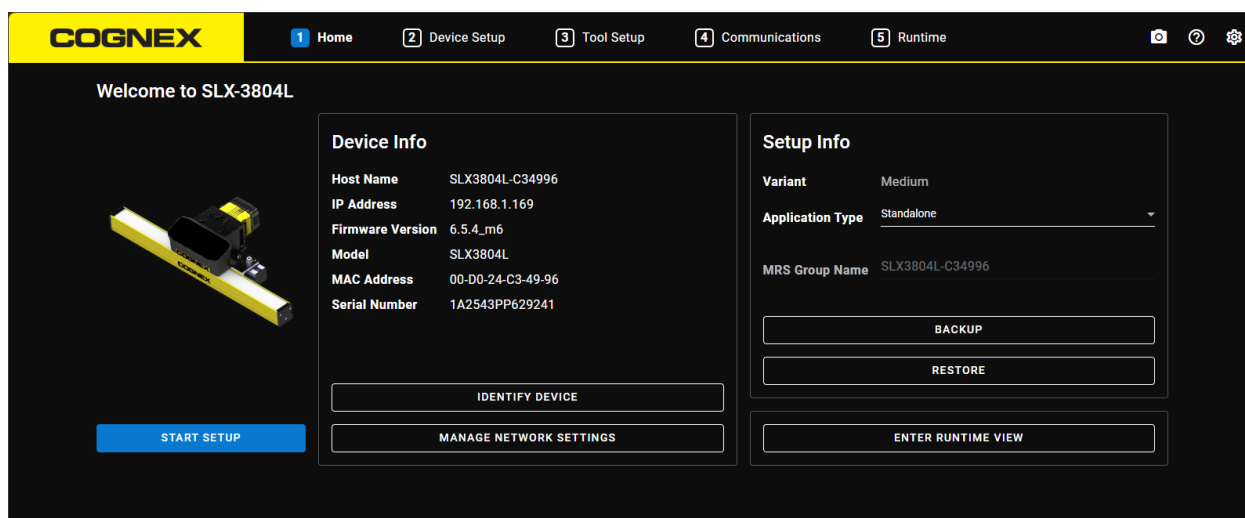
Interfaz de usuario web

Introduzca la dirección IP de su sistema para abrir la SLX-3804L página de bienvenida de WebUI. Desde esta página, puede hacer una copia de seguridad o restaurar la configuración, introducir configuraciones de red específicas, identificar su dispositivo y especificar el tipo de aplicación (autónoma o túnel).

Puede encontrar su dirección IP en la aplicación [Cognex Station Manager](#).

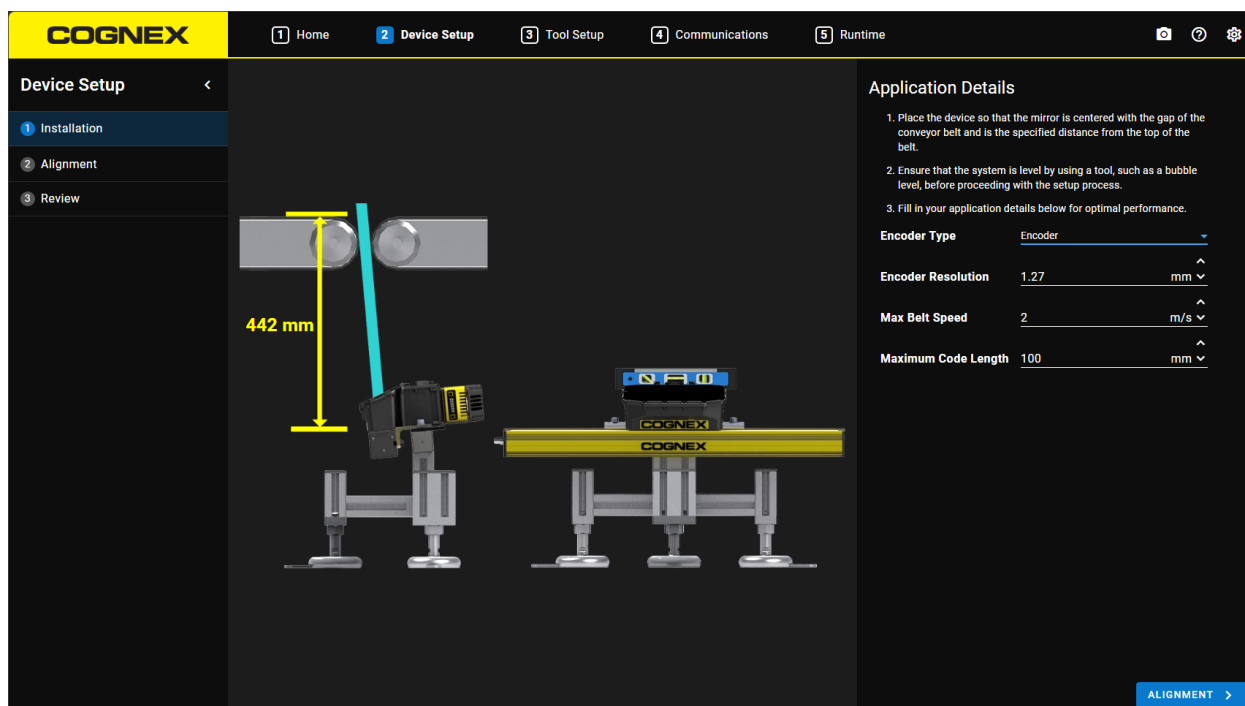


- Para comenzar, seleccione el **Application Type**
 - Independiente**
 - Túnel**
- Introduzca el nombre del grupo MRS, si es aplicable.
- Luego haga clic en **Start Setup**.



Configuración del dispositivo - Detalles de la aplicación

Ingresa los **Application Details** para optimizar el rendimiento de su aplicación.



Introduzca los **Application Details**:

1. **Encoder Type:**

- a. **Encoder Upscaling** (Recomendado) – Aumenta la resolución de una señal de codificador entrante generando ticks adicionales para coincidir con una resolución objetivo definida por el usuario.
- b. **Fixed Speed** (Recomendado) – Especifique un único valor de velocidad a través de DMST o DMCC. Todos los dispositivos DataMan primarios y secundarios operan a esta velocidad. La velocidad permanece constante hasta que se proporciona un nuevo valor y reemplaza la configuración actual.

2. **Resolución del codificador**

3. **Upscaled Resolution/Fixed Belt Speed** – Se envía automáticamente desde el paso de alineación.

4. **Max Belt Speed** (m/s) – Determina la exposición.

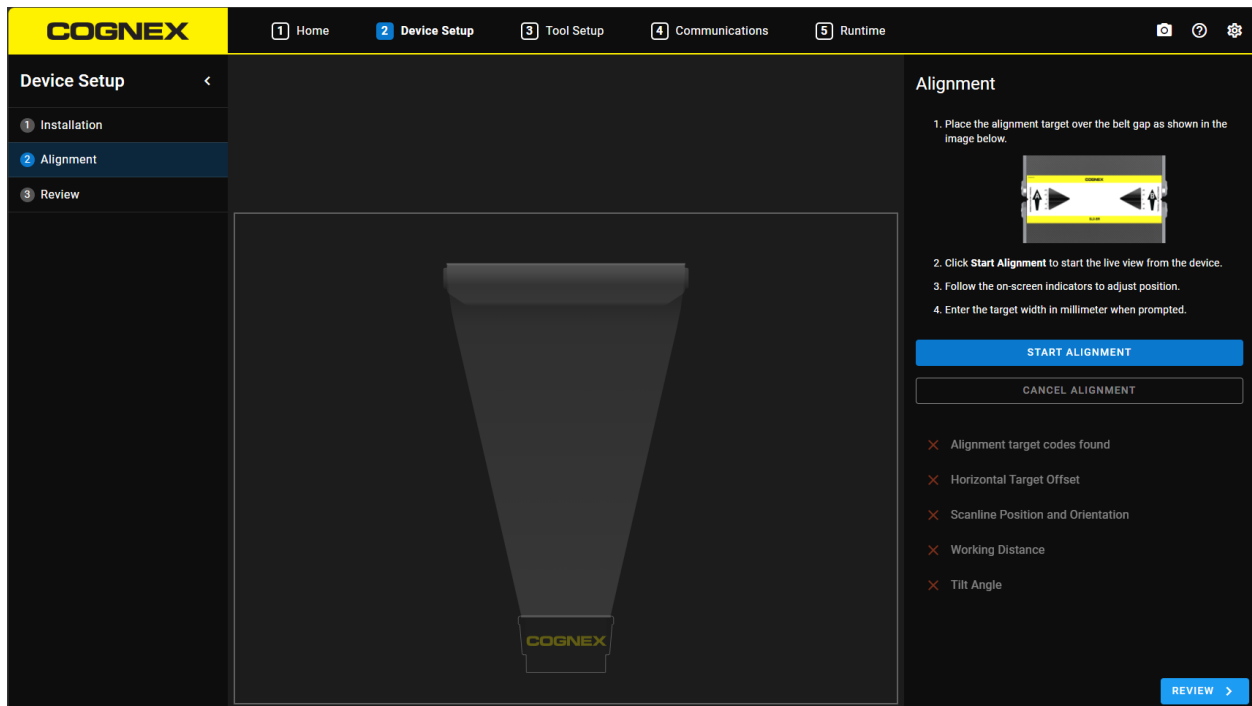
5. **Max Belt Speed** (mm) – Determina cuál es el solapamiento entre códigos.

Haga clic en **Alignment** para continuar.

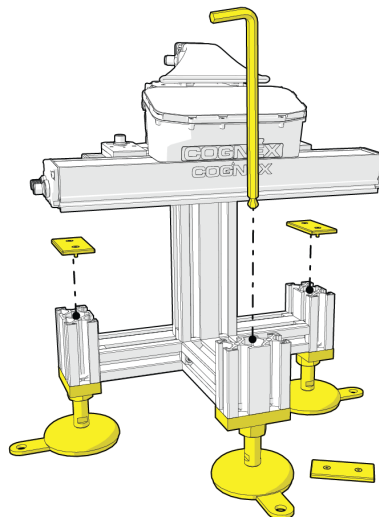
Configuración del dispositivo - Alineación

El paso de **Alignment** asegura que el dispositivo esté en el ángulo y la distancia correctos.

Note: El sistema debe estar nivelado con el transportador y no necesariamente nivelado con el suelo.

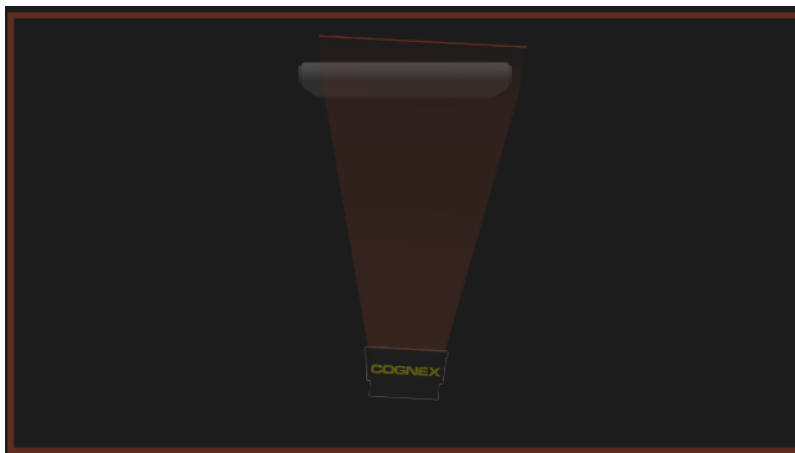


1. Haga clic en **Start Alignment** para usar los indicadores de Alineación en vivo para ajustar la posición del sistema.
2. Nivelar y ajustar la altura mediante el ajuste de los pies niveladores. Utilice la llave hexagonal incluida para ajustar hacia arriba y hacia abajo.



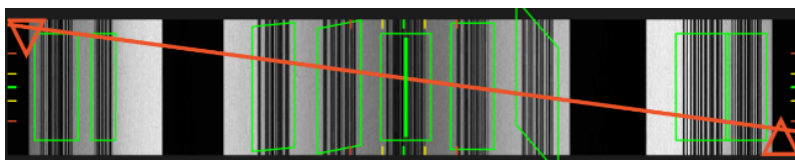
3. Tenga en cuenta que las flechas señalan en la dirección en la que necesita mover el sistema.

- **Green:** Good alignment
- **Yellow:** Close alignment
- **Red:** Misaligned



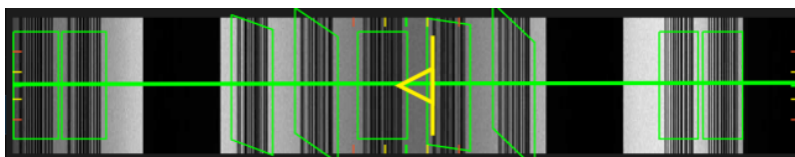
La línea roja sobre la cinta transportadora muestra que el campo de visión está fuera de foco. Ajuste hasta que esta línea esté alineada con la parte superior de la cinta transportadora y se vuelva verde.

El cono rojo del campo de visión muestra la rotación del sistema. Ajuste hasta que este cono esté alineado con la brecha del transportador y se vuelva verde.

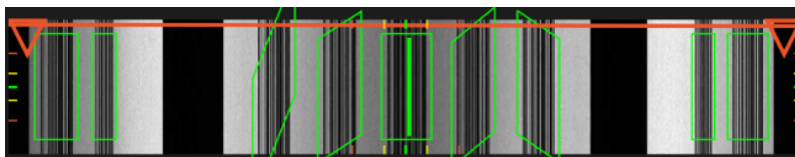


El lado izquierdo debe ajustarse hacia abajo.

El lado derecho debe ajustarse hacia arriba.

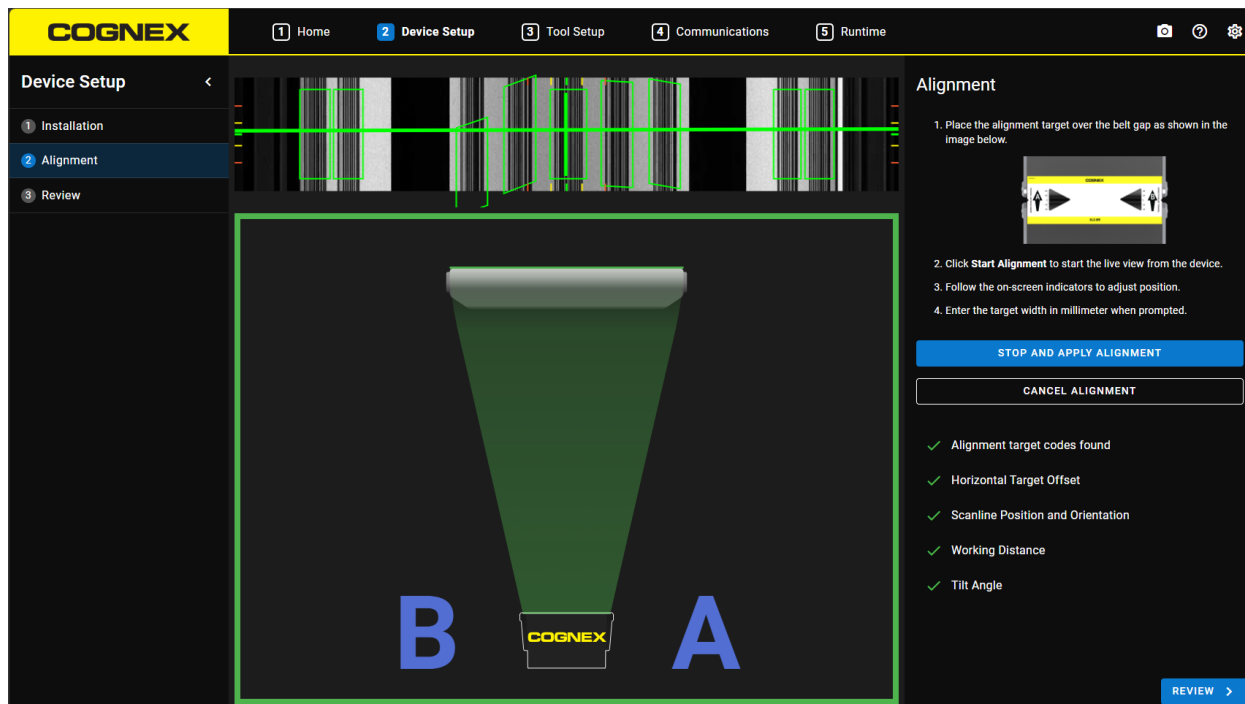


El sistema debe moverse hacia la izquierda, perpendicular a la cinta transportadora.



Los lados izquierdo y derecho deben ajustarse hacia abajo.

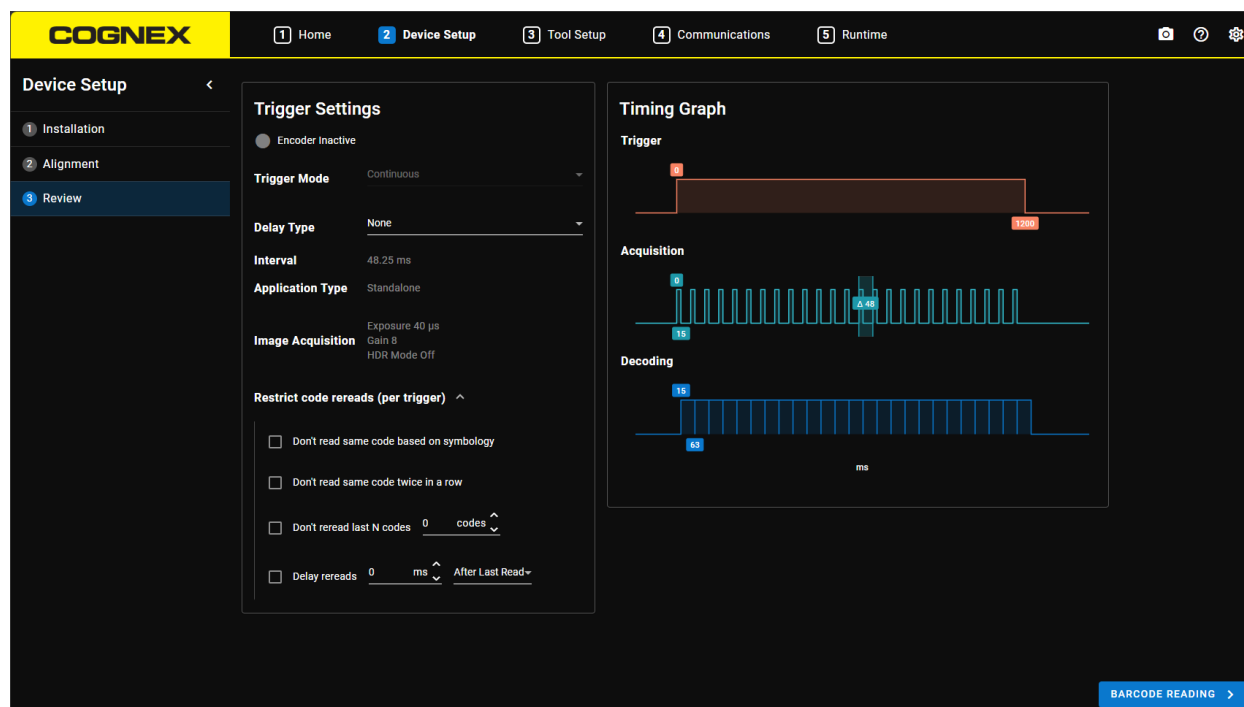
4. Haga clic en **Stop and Apply Alignment** cuando todas las comprobaciones sean verdes.



Haga clic en **Review** para continuar.

Configuración del dispositivo - Revisar

El subpaso **Trigger Settings** le permite configurar la configuración de procesamiento en tiempo de ejecución y el tiempo de espera del decodificador. Este subpaso presenta un gráfico de temporización que refleja la configuración del disparador para dar retroalimentación sobre la configuración actual de la aplicación.



Estas configuraciones se configuran automáticamente en el paso **Alignment**. El gráfico de temporización se actualizará automáticamente para visualizar los retrasos e intervalos.

1. Seleccione el **Delay Type**, si es necesario:
 - a. **Hora**
 - b. **Distance**
2. Introduzca el:
 - a. **Start Delay** (ms)
 - b. **End Delay** (ms)
3. Seleccione cualquier restricción adicional, según sea necesario.

Note: Puede establecer el número de **Don't reread last N codes** en esta sección.

Haga clic en **Barcode Reading** para continuar.

Configuración de la herramienta – Selección de simbología

Seleccione las **Symbologies** apropiadas, ingrese la configuración de multicode y organice el orden de clasificación para la aplicación.

Note: Si solo se selecciona una simbología, los campos **Number of codes** y **Data Matrix / QR Code / or 1D / Stacked** estarán vinculados.

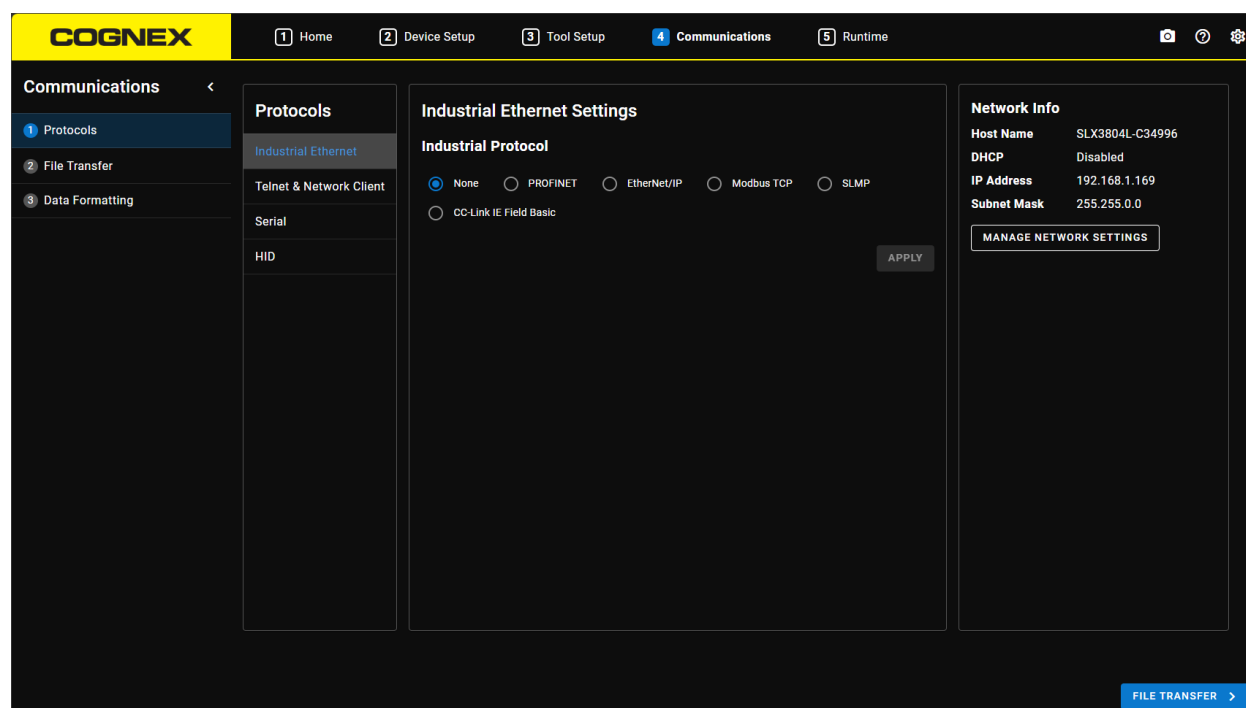
The screenshot shows the COGNEX software interface in the 'Tool Setup' stage. The 'Barcode Reading' tab is selected. The 'Symbology Selection' panel on the left shows '1D Codes (1/6)' with 'Code 128' selected. The 'MultiCode Settings' panel on the right shows 'Number of codes' set to 11, 'Partial results are good reads' set to 'Yes', and 'Sort order' set to 'Symbology'. A 'PROTOCOLS' button is visible at the bottom right.

Haga clic en **Protocols** para continuar.

Comunicaciones – Protocolos

Los protocolos industriales permiten al lector intercambiar datos de E/S, alarmas y diagnósticos con un PLC.

Note: Solo las opciones de **File Transfer** están disponibles en una aplicación **Tunnel**.



Configure el protocolo industrial que desea utilizar:

- **PROFINET**
- **EtherNet/IP**
- **ModBus TCP**
- **SLMP**
- **CC-Link IE Field Basic**

1. Seleccione el **Industrial Protocol** para la aplicación.
2. Introduzca la configuración aplicable.

Note: En función del tamaño y la resolución de la pantalla, desplácese hacia abajo para ver todos los ajustes.

3. Haga clic en **Apply**.

Para desactivar un protocolo, haga clic en **Revert**.
De este modo, los ajustes vuelven al estado anterior.

Note: Al cambiar la configuración del protocolo industrial, debe reiniciar el lector para que los cambios surtan efecto.

Para obtener más información, consulte el [Industrial Protocols Manual](#).

Comunicaciones – Transferencia de archivos

Puede configurar el lector para transferir automáticamente informes de verificación de calidad de código desde su memoria a un destino en su red. Los ajustes en la subetapa de transferencia de archivos le permiten configurar la transferencia de archivos utilizando los siguientes métodos:

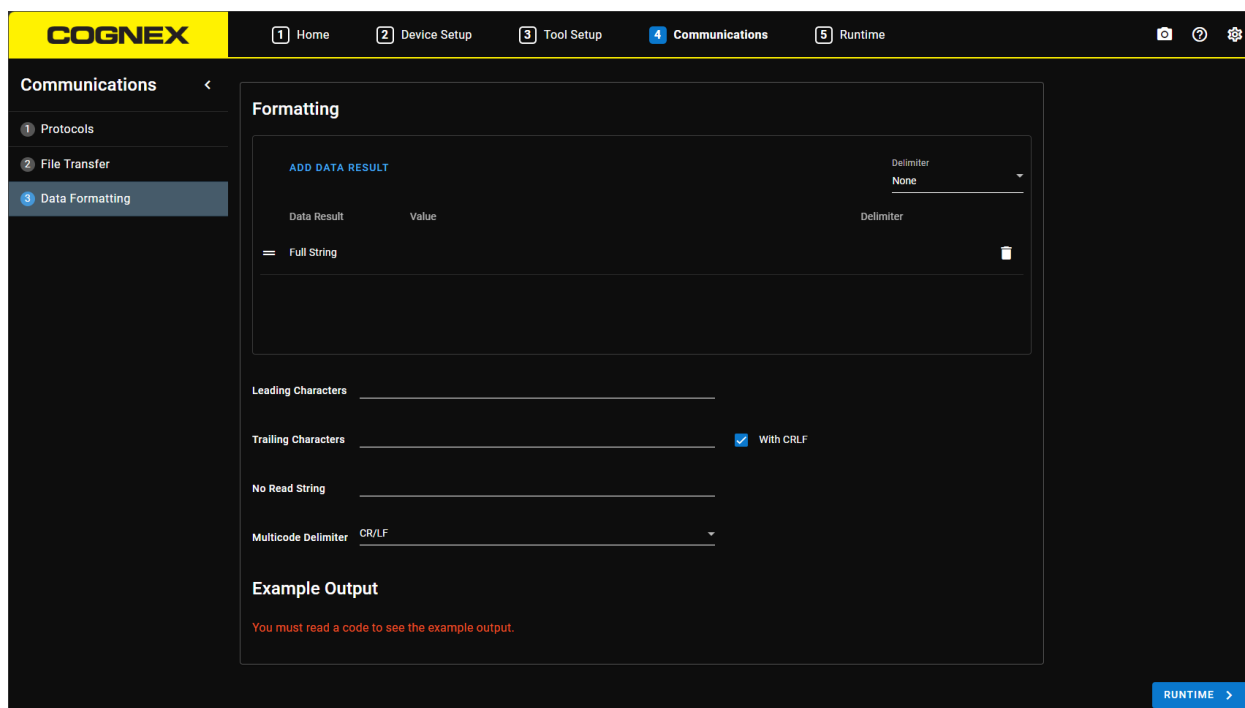
- **FTP:** El lector transfiere archivos a un servidor FTP que ha configurado en su red, por ejemplo, utilizando FileZilla. Esta opción utiliza HTTP inseguro, lo que significa que los datos no están cifrados.
 - Para las opciones de almacenamiento FTP, está disponible la configuración **Image Formatn**. Utilice esta opción para seleccionar **Single Image Offload** (Predeterminado) o **Individual Images**.

Haga clic en **Data Formatting** para continuar.

Comunicaciones – Formato de datos

En el paso de Formato de datos, puede construir una cadena de salida personalizada utilizando bloques de construcción predefinidos. También puede probar su salida antes de continuar con el siguiente paso.

Note: Esto solo está disponible para **Standalone** aplicaciones.



La cadena de salida comienza con el texto que introduzca en el campo **Leading Character**. Continúa con los **Data Results** que agregas, en el orden que defines. Cada elemento está separado por el **Delimiter**. La cadena de salida termina con el texto en el campo **Trailing Character**.

Para construir la cadena de salida:

1. Haga clic en **Add Data Result** de datos para agregar un nuevo elemento al formato de datos.
2. Vuelva a ordenar sus datos arrastrando los elementos a su nueva posición.
3. Configure las opciones de formato de datos que se aplican a toda la cadena de salida.
4. Abre el menú desplegable **Delimiter** y selecciona el delimitador de cadena que desees usar.
5. En la sección **String Options**, define los caracteres iniciales, los caracteres finales y la cadena No Leer que desees usar.
6. Asegúrese de revisar su salida final en el campo **Example Output** antes de pasar al siguiente paso.

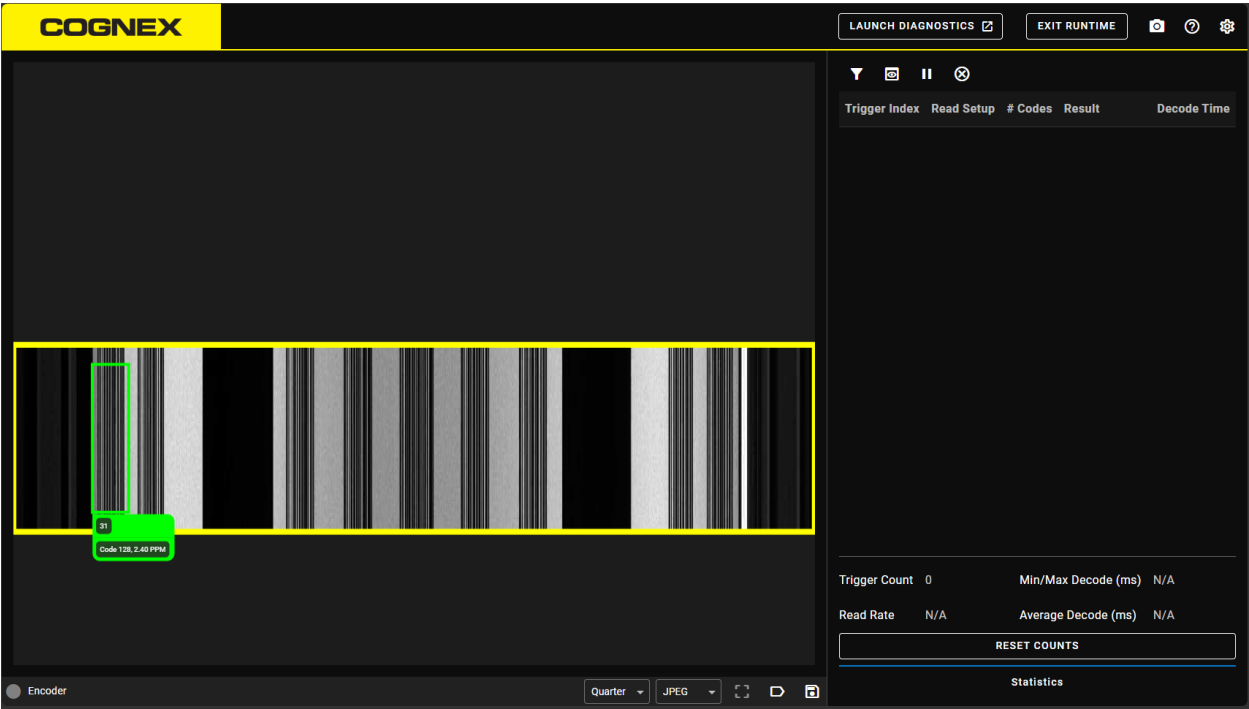
Puede configurar opciones que afectan a la cadena de salida general, como especificar el **Leading Character** y el **Trailing Character**. El lector transmite la **No Read String** si no puede leer un código determinado. Esto puede ser útil para verificar que la razón por la que no ve ninguna salida es porque el lector no leyó datos.

Debe configurar un servidor SNTP para agregar marcas de tiempo a la cadena de salida.

Haga clic en **Runtime** para continuar.

Ejecución

El paso **Runtime** proporciona una tabla de resumen que muestra los recuentos de desencadenadores, las tasas de lectura actuales y las estadísticas de tiempo de decodificación.



La tabla de resultados muestra los códigos leídos. La tabla de resultados puede mostrar la cadena **Full Result**, proporcionar **Statistics** sobre el rendimiento del lector. Haga clic en **Display Configuration** para personalizar los datos mostrados para lecturas individuales y estadísticas generales.

Puede filtrar, pausar o borrar los datos de resultados entrantes.

Haga clic en un resultado con el icono de imagen para mostrar la imagen en la pantalla.

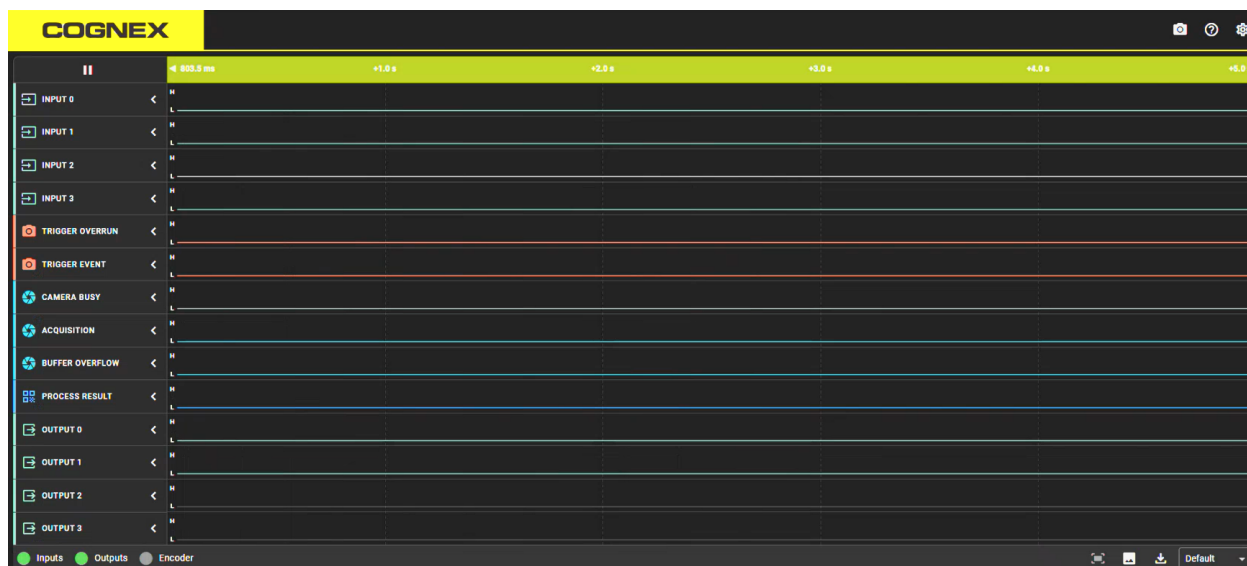
La pantalla muestra la última imagen del lector, o la imagen adquirida para la lectura seleccionada. Puede mover la imagen dentro de la pantalla y hacer zoom con la rueda del ratón.

Active la opción **Result Status** en la pestaña **Display Configuration** para obtener información de estado más detallada. La columna **Status** aparece con los siguientes iconos para indicar diferentes resultados de lectura:

Icono	Significado
	Buena lectura
	Error de validación
	Código encontrado pero no se pudo leer
	Sin lectura

Diagnostics

Haga clic en **Launch Diagnostics** para abrir la página de Diagnósticos en una ventana separada. La página de Diagnósticos es una herramienta de diagnóstico basada en software que le permite ver las señales de entrada y salida que su lector DataMan envía y recibe.



Configure la imagen mostrada con los botones de la parte inferior de la pantalla:

- Elija la resolución y el formato de la imagen.
- Ajuste la imagen a la pantalla.
- Active o desactive las etiquetas.
- Descarga la imagen más reciente en resolución completa.

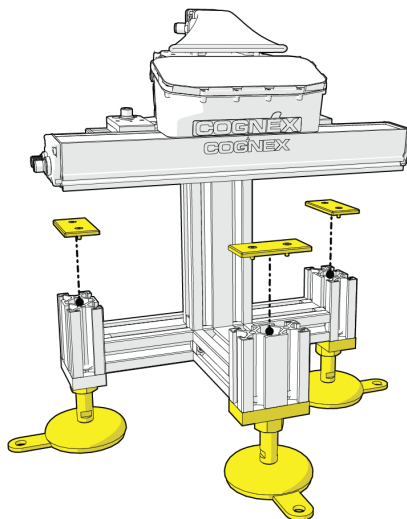
Note: Puede proteger la interfaz de usuario con contraseña a través del menú Configuración para que solo los pasos Inicio y Ejecución sean accesibles.

[Volver al índice](#)

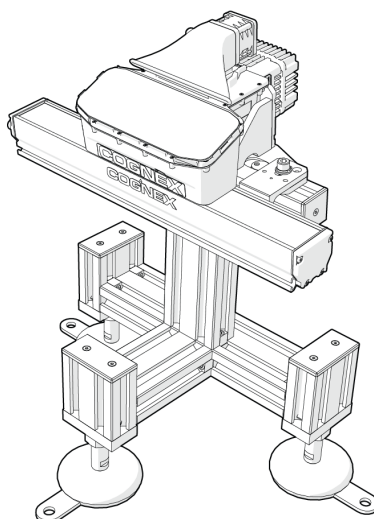
Ajustando el marco

Una vez completada la puesta en servicio:

1. Adjunte las **Tapas de extremo** en las extrusiones de los pies niveladores.



2. Apriete todos los tornillos.



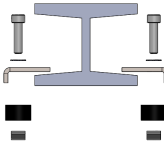
[Volver al índice](#)

Kit de fijación

Para montar el marco en el suelo, necesitará el hardware recomendado.

CAUTION: Asegúrese de que el soporte de fijación esté en su lugar y de marcar el área en el suelo para que el Cliente instale/perfore estos kits.

Note: Después de completar el enmarcado, el personal del sitio es responsable de atornillar el sistema ATR al suelo. Hay cuatro variantes de kit de fijación para diferentes tipos de suelo.

Imagen	ID de pieza	Montado en
	LGM-FRAME-FIX-CC	Concreto
	LGM-FRAME-FIX-WD	Madera
	LGM-FRAME-FIX-MG	Cuadrícula
	LGM-FRAME-FIX-ID	Vigas en I

[Volver al índice](#)

Limpiar la caja

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.

Limpieza de la cubierta del lente

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.

Limpieza de la placa frontal

La placa frontal del lector se desmonta y se vuelve a montar con imanes. Retire la placa frontal para limpiarla semanalmente.

Componentes y accesorios

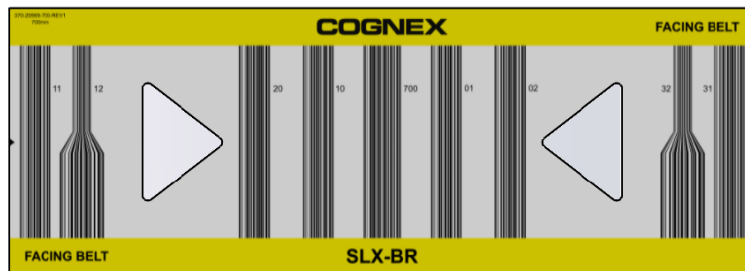
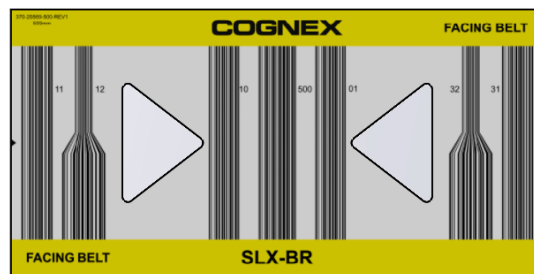
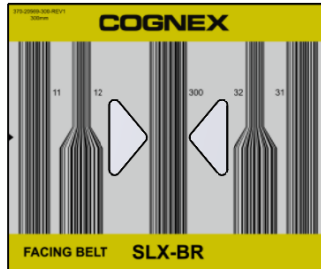
Componentes y accesorios de alimentación, E/S y conectividad		
Imagen	ID del producto	Descripción
	CPS-8A-78-L	Fuente de alimentación Emparro 8A 7/8" - L
	CIO-MB-PNP-L	Placa de salida maestra PNP-L
	CIO-PD-4	Placa de distribución de energía (PDB)
	CIO-HS-4	Interruptor híbrido (HS)
	CCB-CIO-P4141-XXX	Cadena de alimentación con código L
	CCB-CPS-A3E11-XXX	Entrada Emparro 7/8" a cable C14
	CCB-CPS-344533-XXX	Cable de salida Emparro de dos canales con codificación L
	CCB-CIO-40021-XXX	Cable externo/luz
	CCB-CIO-53001-XXX	Cable primario de 12 pines
	CCB-CIO-40507-XXX	Cable secundario blindado de 4 pines
	DMA-PS-110VAC-24DC	Fuente de alimentación para portátil de un solo lector, 110 VAC, Estados Unidos
	DMA-PS-220VAC-XX	Fuente de alimentación para portátil de un solo lector, 220 VAC; "XX" indica la opción del país: EU = Unión Europea, UK = Reino Unido, CN = China, AU = Australia
	CCB-CIO-42751-000	Murr, divisor en T de cable M12
	CCB-CIO-FLEX-IN-3	Entrada con cable, dispositivo único, 3 m

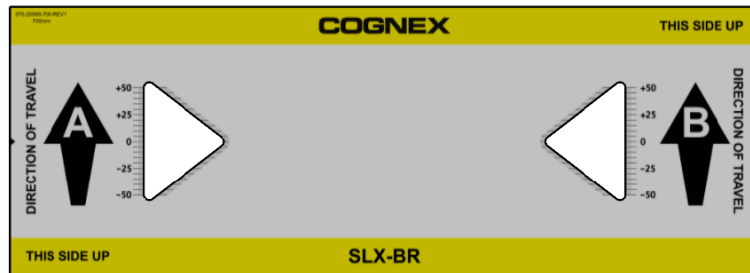
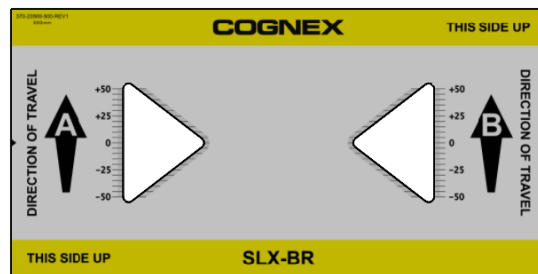
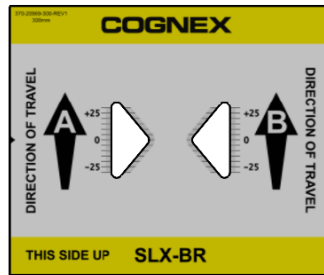
Componentes y accesorios de alimentación, E/S y conectividad		
Imagen	ID del producto	Descripción
	CCB-CIO-51001-XXX	Cadena Ethernet codificada X
	DMA-RTCBLE-IP65-XXX	Cable USB-C a USB-A en ángulo
	CCB-84901-2001-XXX	Cable Ethernet con código X

[Volver al índice](#)

Tableros de calibración

Note: Estas imágenes no están escaladas para impresión y configuración. Utilice la placa de calibración incluida para su proyecto.





[Volver al índice](#)

