

SLX-3804L 하단측면 리더기 설치 및 시운전 가이드



2026 September 23

법적 고지

이 설명서에 설명된 소프트웨어는 상품성, 특정 목적에의 적합성 및 비침해에 대한 보증을 포함하되 이에 국한되지 않는 명시적 또는 묵시적인 어떠한 종류의 보증도 없이 "있는 그대로" 및 "사용 가능한 대로" 제공됩니다. "어떠한 경우에도 Cognex Corporation 및 그 글로벌 계열사("Cognex"로 통칭)는 소프트웨어 또는 귀하의 소프트웨어 사용으로 인해, 그로 인해 또는 이와 관련하여 발생하는 일체의 청구, 손해 또는 기타 책임에 대해 책임을 지지 않습니다."

"본 소프트웨어의 사용에는 Cognex 소프트웨어 라이선스 계약의 전체 계약조건이 적용됩니다." 라이선스에 대한 자세한 내용과 법적 조건은 <https://www.cognex.com/terms-and-conditions> 을 참조하십시오.

본 문서의 정보는 통지 없이 변경될 수 있으며 Cognex의 약속으로 해석되어서는 안 됩니다. Cognex는 본 문서 또는 관련 소프트웨어에 존재할 수 있는 오류에 대해 책임을 지지 않습니다.

이 문서의 예에서 사용된 회사, 이름 및 자료는 별도의 언급이 없는 경우 허구적인 것입니다. 본 문서의 어떤 부분도 어떠한 목적으로든 전자적 또는 기계적 형태의 또는 수단으로 복제 또는 전송될 수 없으며, Cognex Corporation의 서면 허가 없이 다른 매체 또는 언어로 전송될 수 없습니다.

Cognex가 제공하는 하드웨어 및 소프트웨어의 일부는 하나 이상의 미국 및 외국 특허뿐만 아니라 Cognex 웹 사이트 cognex.com/patents.html에 나열된 미국 및 외국 특허의 적용을 받을 수 있습니다.

본 문서의 영어 버전과 다른 언어 버전 간에 불일치가 있는 경우, 영어 버전이 우선합니다.

Copyright © 2026. Cognex Corporation. All Rights Reserved.

다음은 Cognex Corporation의 미국 등록 상표입니다.

2D MAX, 3D LIGHTBURST TECHNOLOGY, ADVANTAGE, ALIGNPLUS, ASSEMBLYPLUS, COGNEX, COGNEX 비전 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

다음은 Cognex Corporation의 상표입니다.

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

일부 copyright © Microsoft Corporation. 모든 법적 권리 보유.

일부 copyright © MadCap Software, Inc. All rights reserved.

본 안내서에서 언급된 기타 제품 및 회사 상표는 해당 소유자의 상표입니다.

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.

목차

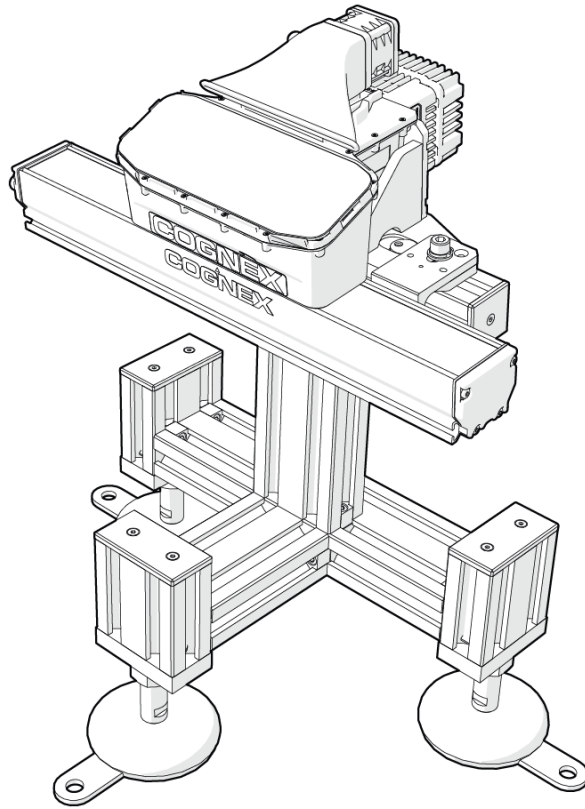
법적 고지	2
Symbols	3
목차	4
소개	5
시스템 개요	6
구성요소	7
설치	8
시작하기	8
필요한 도구	8
설치	9
로봇유닛스 언박싱	9
프레임 어셈블리	10
배선도	15
케이블 라우팅	17
시스템 전원 공급	18
가동	19
보정 보드	19
웹 UI	20
장치 설정 - 애플리케이션 세부 정보	20
장치 설정 - 정렬	21
장치 설정 - 검토	24
도구 설정 - 심볼 선택	25
통신 - 프로토콜	25
통신 - 파일 전송	26
통신 - 데이터 서식 지정	27
런타임	28
진단	29
프레임 조임	31
고정 키트	32
하우징 청소	33
렌즈 커버 청소	34
페이스 플레이트 청소하기	34
구성품 및 부속품	35
보정 보드	37

소개

이 매뉴얼의 목적은 시스템 설치자에게 Cognex 솔루션을 위임하는 데 필요한 정보를 제공하는 것입니다. 솔루션. OneVision 함수의 이 솔루션은 컨베이어 아래에 구축된 압출 프레임에 장착된 바코드 리더로 구성됩니다. 이 시스템은 컨베이어에서 시스템을 통과하는 패키지에 있는 유효한 바코드 데이터를 수집하고 이 정보를 시스템 호스트로 전송하거나 6면 터널에 통합하도록 설계되었습니다.

시스템 개요

이 섹션은 설치 키트의 구성 요소를 포함하여 의 물리적 개요를 제공합니다. OneVision 함수의 시스템은 조정 가능한 Robotunits 프레임에 장착된 리더 및 조명으로 구성됩니다. 이 가이드는 일반적인 샘플을 다룹니다 SLX-3804L 시스템으로 제어됩니다. 시스템의 압출 크기, 조명 또는 리더 수는 다를 수 있지만 조립 및 설치 과정은 유사합니다.



구성요소

OneVision 함수의 시스템 하위 어셈블리, 다음을 포함합니다:

- SLX-3804L
- Bar light
- 송풍기 (선택 사항)

완벽한 솔루션에는 모든 연결 케이블이 포함됩니다. 이 글을 쓰는 시점에서 펌웨어는 **6.5.3_m66**입니다.

[목차로 돌아가기](#)

설치

시스템을 포함된 키트로 조립할 수 있습니다. SLX-3804L 빠른 설치를 위해 구성되고 분리된 키트로 시스템을 조립할 수 있습니다. 최소 요구 사항에 따른 밀 사이즈, 벨트 높이, 벨트 폭, 벨트 속도에 따라 약간의 차이가 있을 수 있지만, 모든 변형 제품에 대한 설치 방법은 유사합니다.

시작하기

작업을 시작하기 전에:

- 높이 및 너비를 포함한 컨베이어 사양 확인
- 작업 구역이 깨끗하고 이물질이 없는지 확인합니다.
- 배송 상자를 열고 시스템 어셈블리를 식별합니다(자재 명세서(BOM)와 비교).
- 모든 도구와 장비 수집
- 설치 지침 검토

Note: 설치에 필요한 부품이 배송 상자에 누락된 경우 사이트 프로젝트 관리자 또는 제어 책임자/엔지니어에게 문의하십시오.

필요한 도구

시스템 설치에 필요한 도구: SLX-3804L 시스템 설치:

- 미터법 앨런 렌치 세트 (2.5 mm, 4 mm, 5 mm, 6 mm 크기는 설치에 사용됩니다. 공 모양의 끝이 달린 T 핸들은 권장됩니다.)
- 소켓 렌치 세트
- 스피릿/버블 레벨
- 광장
- 테이프 측정
- 플러시 마운트 또는 대각선 커터
- 십자 드라이버 세트
- 플랫헤드 스크류드라이버 세트
- 노트북 PC
- 로봇유닛 T-너트 삽입기
- X 코드 수-RJ45 수 케이블
- 사이트 제어 책임자/엔지니어가 제공한 설치 사이트 스테이션 ID(터널 이름) 및 IP 주소

설치

시스템의 위치는 사이트 레이아웃 도면에 표시되어 있습니다. 시스템의 위치는 사이트 레이아웃 도면에 표시되어 있습니다. 위치에 대한 질문이 있는 경우 프로젝트 관리자 또는 제어 책임자/엔지니어에게 문의하십시오. 이 가이드에서는 DriveWorks 도면 패키지에 있는 이름과 그림을 사용합니다. 프로젝트별 조립에 대해서는 해당 도면을 참조하십시오.

BOM(Bill of Materials)을 확인하여 올바른 재료와 올바른 부품 수를 확인하십시오. 누락된 것이 있으면 프로젝트 관리자(PM)에게 문의하십시오.

포함된 모든 품목을 정리된 공간에 놓고 정리합니다. Robotunits 프레임을 길이별로 구성하고 너트와 나사를 별도의 가방에 보관합니다. 작업을 시작하기 전에 컨베이어 벨트를 잠그십시오.

 **Tip:** 조직은 설치에서 가장 중요한 부분입니다.

WARNING: 전도성 T-너트와 볼트를 사용하여 프레임을 올바르게 접지하십시오.



로봇유닛스 언박싱

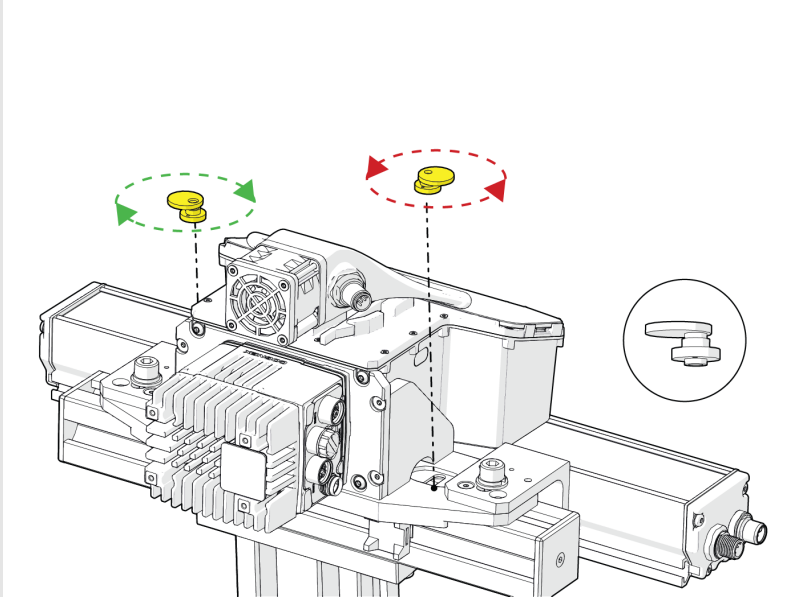
OneVision 함수의 시스템은 프레임, 조립 부품, 조명 및 전원 공급 키트를 위한 별도의 상자에 들어 있습니다. 프레임이 있는 상자는 무겁기 때문에 운반하고 옮길 때 주의하십시오. 프레임에 접근하기 위해 나무 조각을 제거하려면 필립스 헤드 드라이버가 필요합니다. BOM 및 부품을 점검하여 모든 품목이 포함되어 있는지 확인합니다.

적절한 배치 및 측정을 위해 프로젝트 도면을 사용합니다.

[목차로 돌아가기](#)

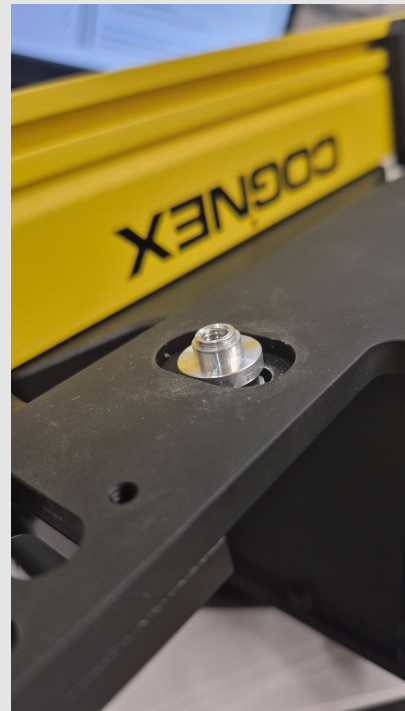
프레임 어셈블리

Note: 80/20 압출에 대해 리더 브래킷의 편심 나사를 풀고, 뒤집은 다음 다시 조입니다.



로봇 유닛(기본값)

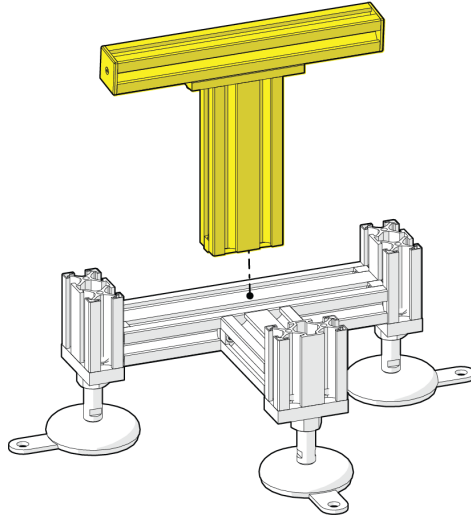
80/20



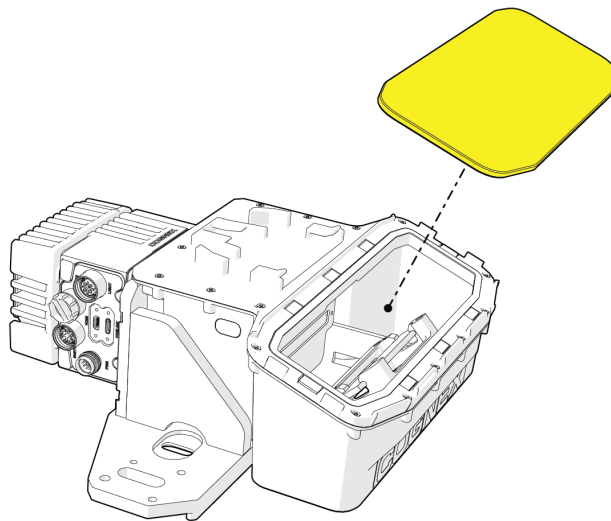
⚠ WARNING: 조립 전에 유리판을 제거하십시오.

1. 5mm 알렌 키로 리더 압출 하단의 M6x18 나사와 너트를 제거하십시오.
2. 리더 압출을 압출 기지에 부착하십시오.

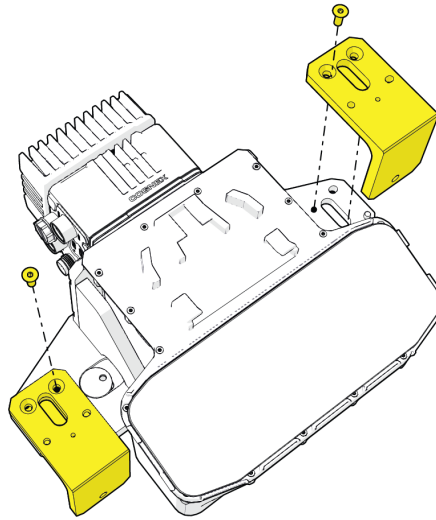
Note: 압출 크기는 프로젝트, 리더 및 컨베이어의 높이에 따라 달라질 수 있습니다.



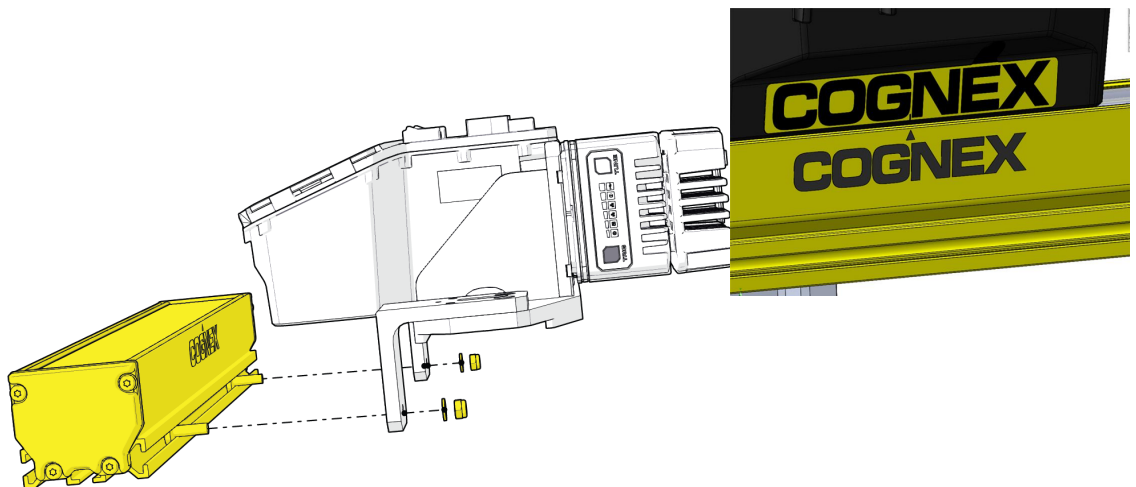
3. 유리판을 리더 새시에서 제거하고 옆에 놓습니다.



4. 2.5mm 알렌 키를 사용하여 M4x10 나사를 사용하여 **조명 브래킷(2개)**을 **리더 새시**에 부착합니다.
M4x10 나사, 라이트 브래킷 및 라이트 브래킷 나사는 라이트와 함께 제공됩니다.



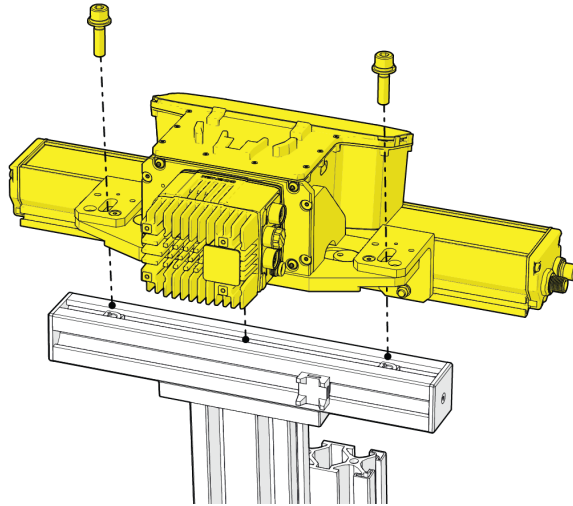
5. 제공된 스테드, 너트 및 와셔를 사용하여 **라이트**를 **라이트 브래킷**에 부착합니다. **라이트**. 8mm 소켓 렌치로 조입니다.
a. **라이트**의 화살표를 **리더 새시**의 Cognex 로고의 점선과 정렬하십시오.



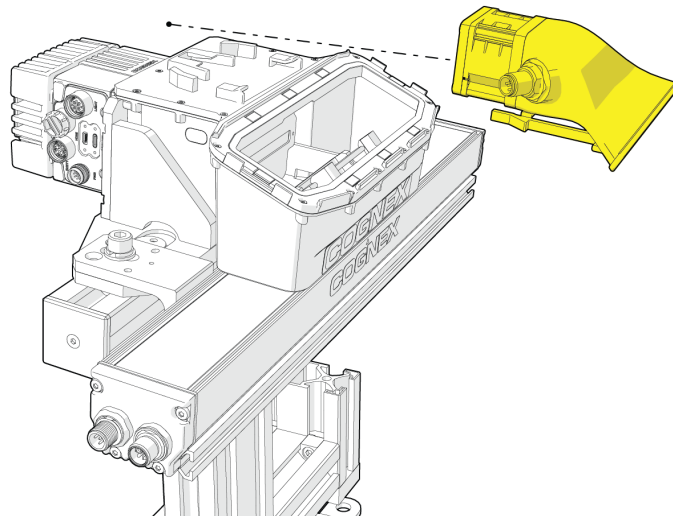
6. 두 개의 M8 드롭인 너트를 **리더 압출**에 삽입하십시오.

7. 리더 새시와 라이트를 리더 압출에 제공된 M8x25 캐피티브 볼트로 리더 새시에 부착하십시오.

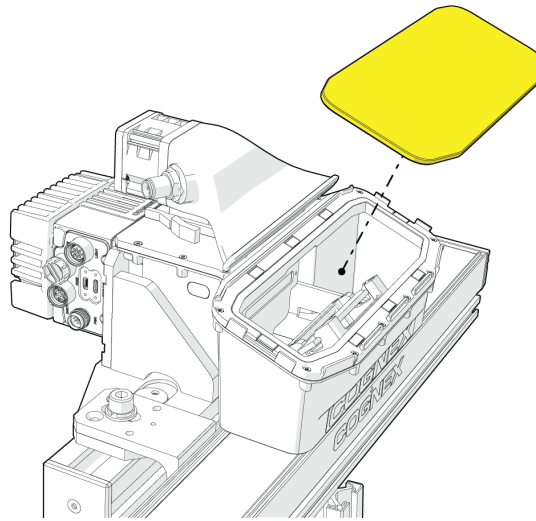
i Note: M8x25 캐피티브 볼트를 손가락으로 조이지 마십시오.



8. 송풍기를 리더 새시에 밀어 넣으십시오(해당되는 경우).



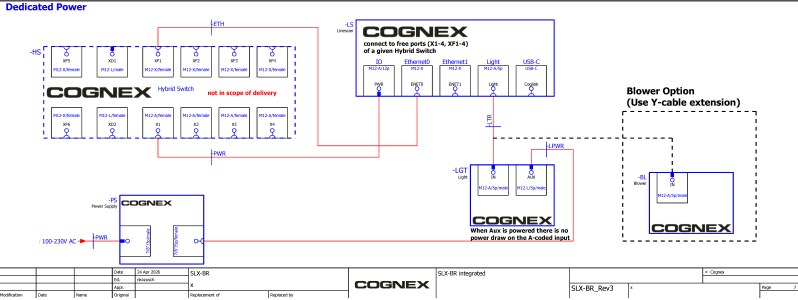
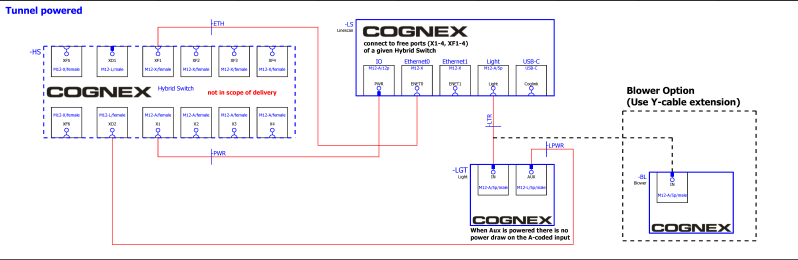
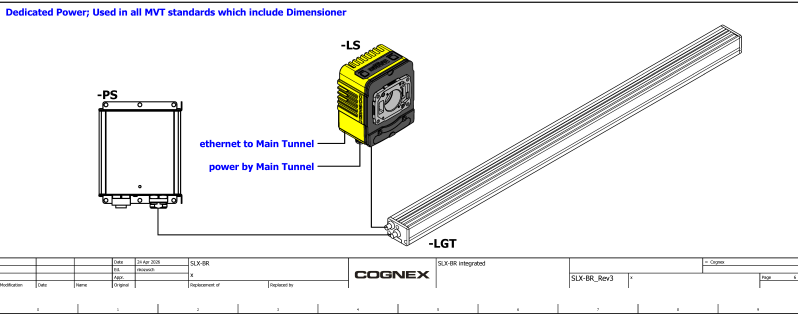
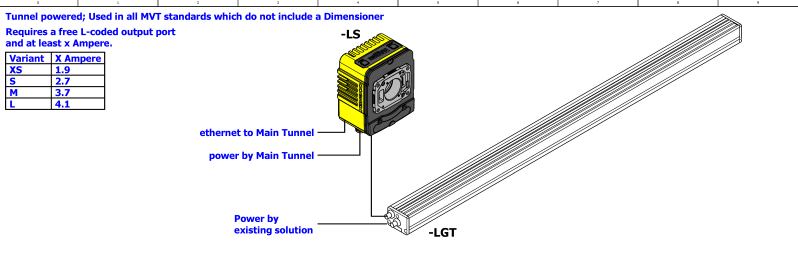
9. 거울을 덮기 위해 유리판을 다시 부착하십시오.



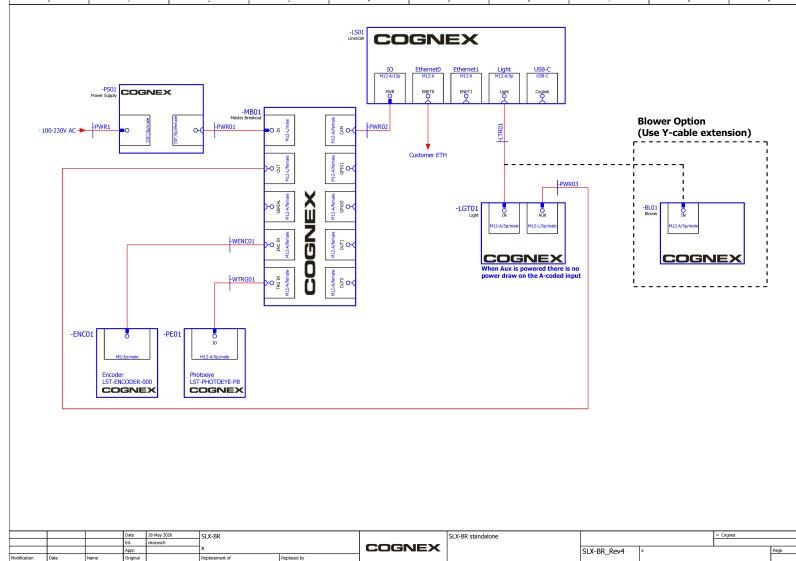
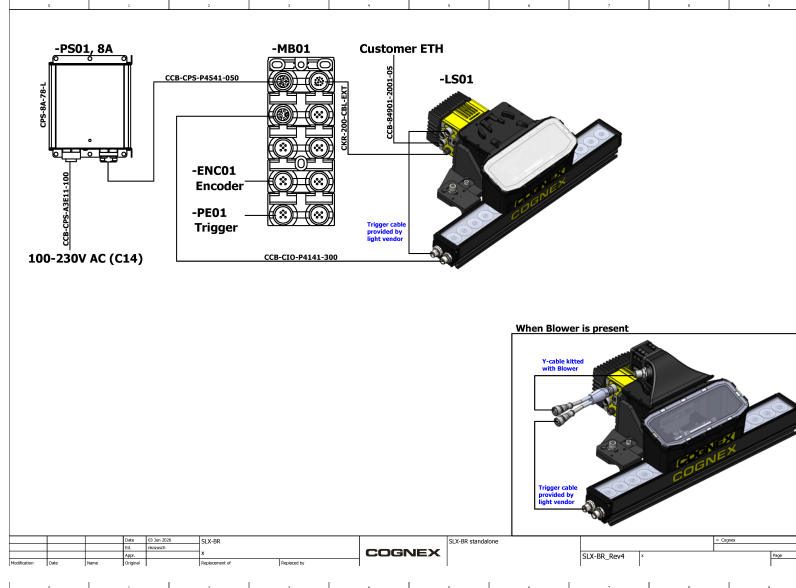
[목차로 돌아가기](#)

배선도

터널에 통합됨



독립형



[목차로 돌아가기](#)

케이블 라우팅

1. 느슨한 케이블을 모두 정리합니다.
2. 지퍼 타이를 사용하여 배선을 깔끔하게 유지하고 컨베이어 벨트의 경로에서 벗어나십시오.

Note: 조립 및 배선이 완료되면 DriveWorks 측정에 따라 터널을 컨베이어에 정사각형으로 맞춥니다.

시스템 전원 공급

1. 모든 배선과 케이블이 연결된 후, 전원 케이블을 전원 콘센트에 꽂습니다.
2. 리더기가 자동으로 부팅됩니다.

[목차로 돌아가기](#)

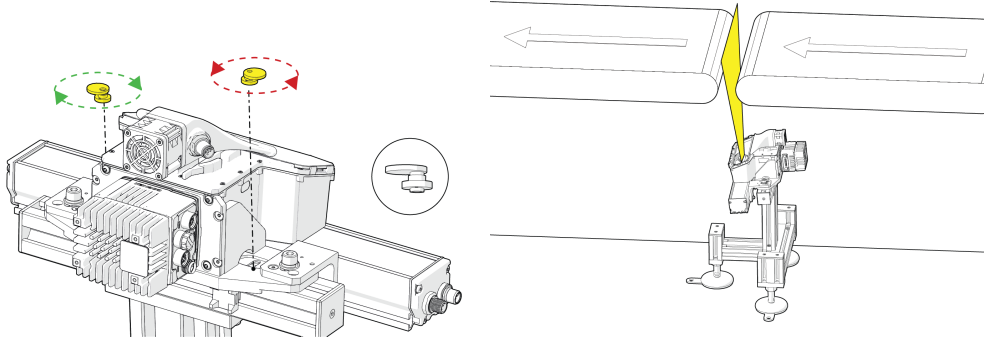
가동

가동을 시작하기 전에 전체 어셈블리를 컨베이어 간격 아래의 일반적으로 중심 위치로 이동하여 X/Y 정렬을 수행하십시오.

Note: 측정은 컨베이어 벨트 상단에서 라이트 상단(리더 샷시 바로 아래)까지 계산됩니다.

미세 조정을 위해서는 포함된 M4 알렌 키 또는 T 핸들을 사용하여 이심 나사를 조절하여 필요에 따라 리더를 적절한 정렬로 미세 조정합니다.

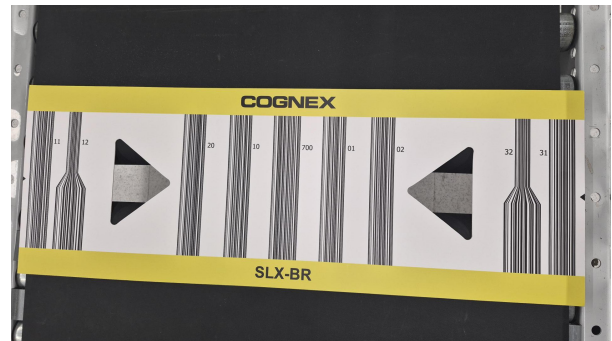
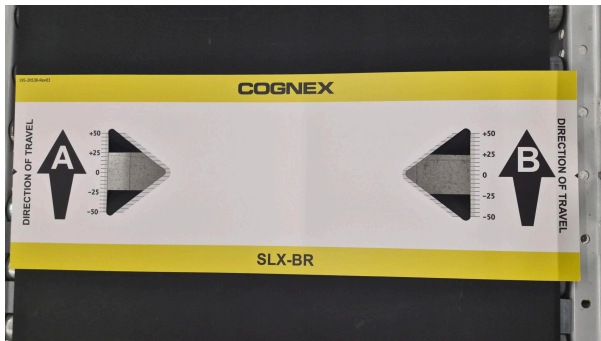
Note: 이 나사는 시계 방향으로만 조정하십시오. 반시계 방향으로 돌리면 나사를 풀 수 있습니다.



보정 보드

SLX-3804L에는 보정 보드가 포함되어 있습니다. 이 보드를 컨베이어 간격 중앙에 놓으십시오. 정렬 및 보정 과정에서 이 보드를 사용하여 응용 프로그램의 설정을 구성합니다.

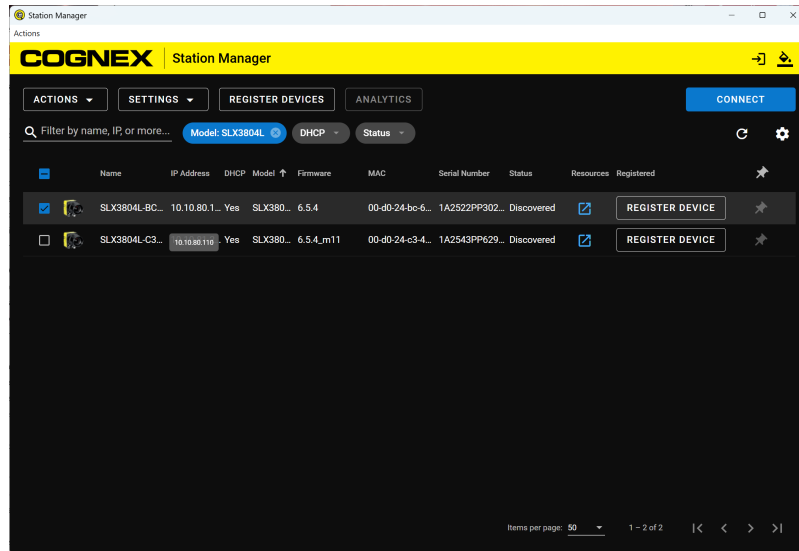
Note: 벨트 전체를 커버하기 위해 SLX-3804L, 캘리브레이션 보드를 캘리브레이션 중 컨베이어의 정당한 왼쪽과 정당한 오른쪽에 놓으십시오.



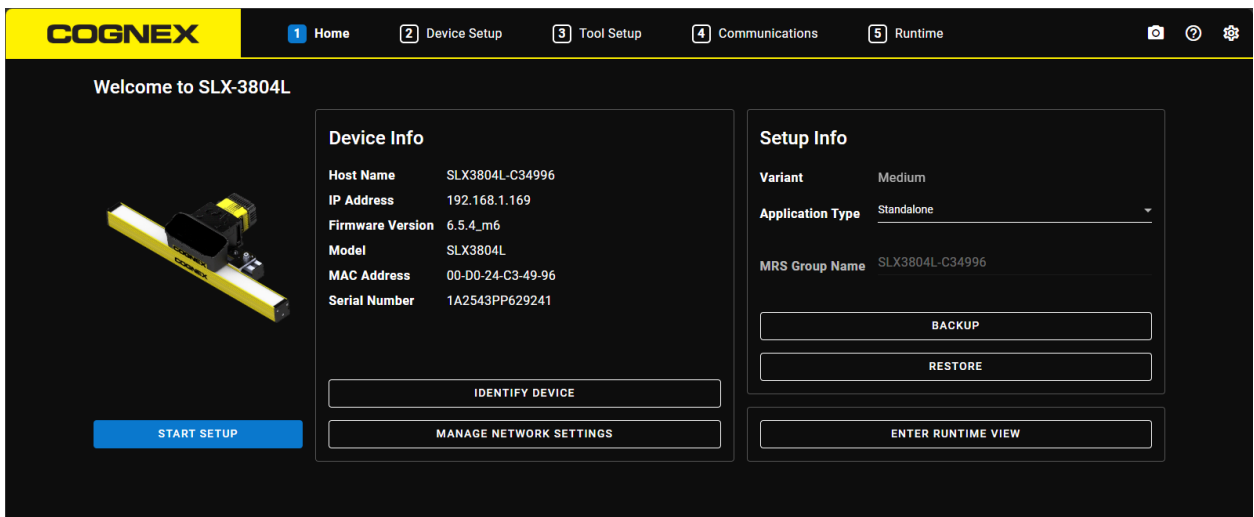
웹 UI

시스템의 IP 주소를 입력하여 SLX-3804L WebUI 환영 페이지를 엽니다. 이 페이지에서는 설정을 백업하거나 복원하고, 특정 네트워크 설정을 입력하고, 장치를 식별하고, 애플리케이션 유형(독립형 또는 터널)을 지정할 수 있습니다.

IP 주소는 [Cognex Station Manager](#) 앱에서 찾을 수 있습니다.

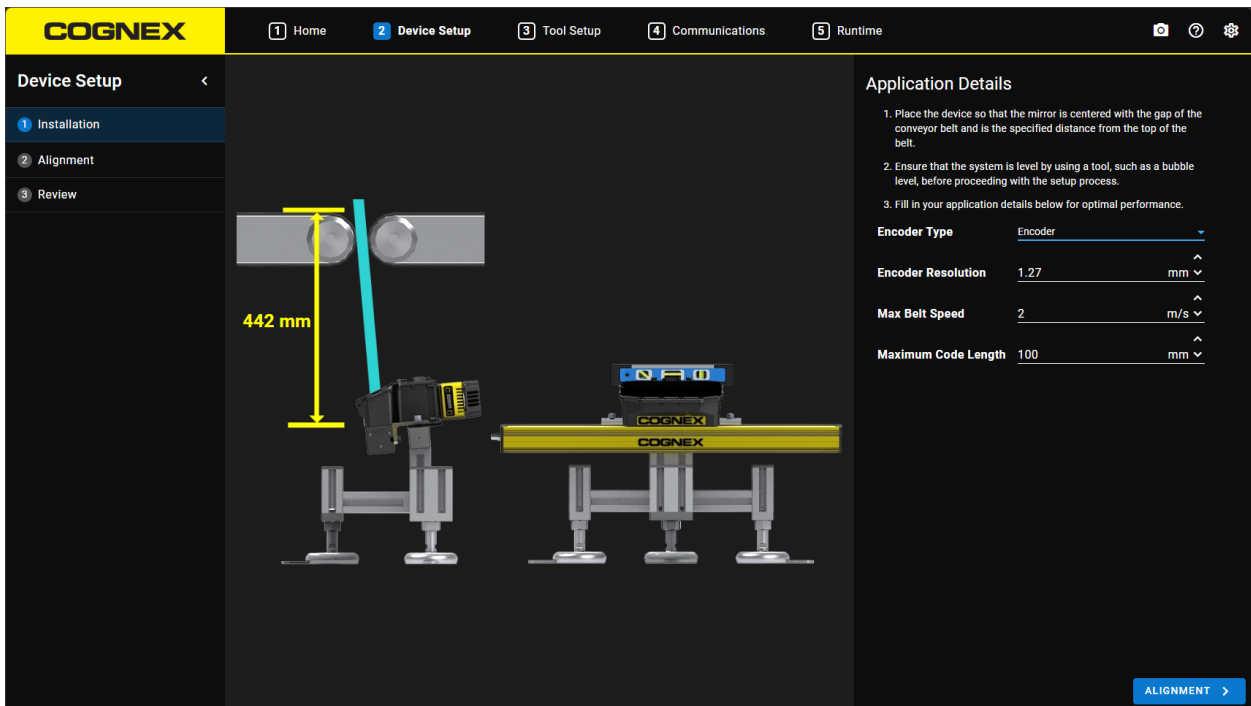


1. 시작하려면 애플리케이션 유형을(를) 선택하십시오.
 - a. 독립형
 - b. 터널
2. 해당되는 경우 MRS 그룹 이름을 입력합니다.
3. 그런 다음 설정 시작을 클릭합니다.



장치 설정 - 애플리케이션 세부 정보

애플리케이션 세부 정보를 입력하여 애플리케이션의 성능을 최적화합니다.



애플리케이션 세부 정보를 입력합니다:

1. 인코더 유형:

- a. 인코더 업스케일링 (권장) - 사용자 정의 대상 해상도와 일치하도록 추가 틱을 생성하여 들어오는 인코더 신호의 해상도를 높입니다.
- b. 고정 속도 (권장) - DMST 또는 DMCC를 통해 단일 속도 값을 지정합니다. 모든 기본 및 보조 DataMan 장치는 이 속도로 작동합니다. 새로운 값이 제공되어 현재 설정을 대체할 때까지 속도는 일정하게 유지됩니다.

2. 인코더 해상도

3. 해상도 확대/고정 벨트 속도 - 정렬 단계에서 자동으로 진행됩니다.

4. 최대 벨트 속도 (m/s) - 노출을 결정합니다.

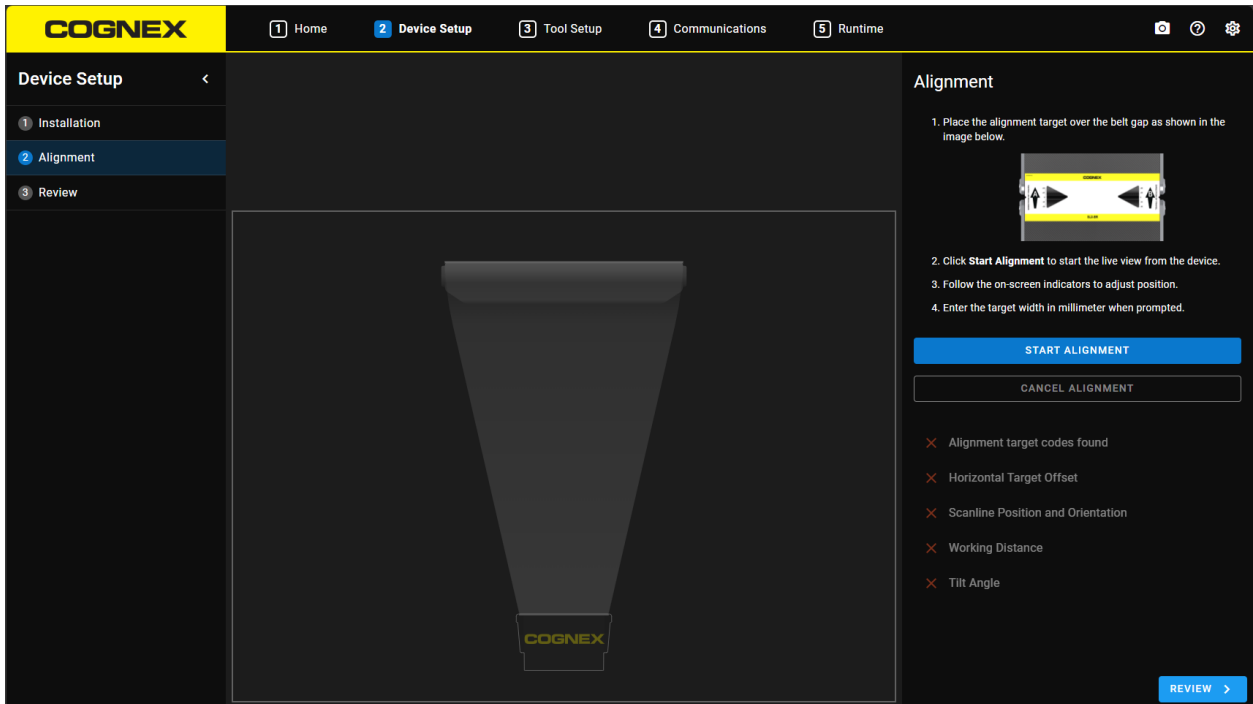
5. 최대 코드 길이 (mm) - 코드 간 겹침을 결정합니다.

클릭 정렬을 진행하십시오.

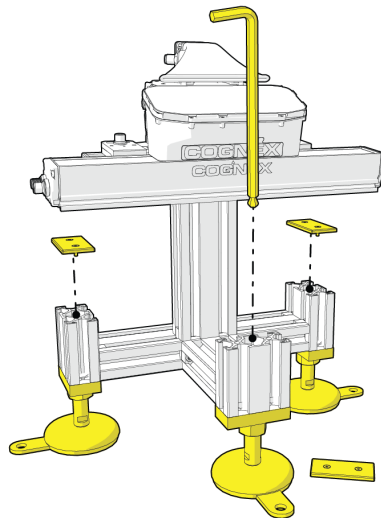
장치 설정 - 정렬

이 정렬 단계는 장치가 올바른 각도와 거리에 있는지 확인합니다.

Note: 시스템은 컨베이어와 수평이 되어야 하며 반드시 지면과 수평이 될 필요는 없습니다.



1. 실시간 정렬 표시기를 사용하여 시스템의 위치를 조정하려면 **정렬 시작**을 클릭하십시오.
2. 레벨링 피트를 조정하여 레벨을 맞추고 높이를 설정하십시오. 포함된 6각 키를 사용하여 위아래로 조정하십시오.



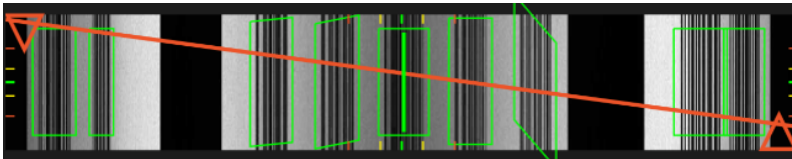
3. 화살표는 시스템을 이동해야 하는 방향을 나타냅니다.

- **녹색**: 정렬이 좋음
- **노랑**: 정렬 완료
- **빨강**: 정렬 오류

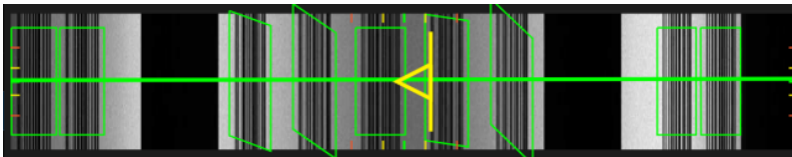


컨베이어 위의 빨간 선은 시야가 초점이 맞지 않음을 보여줍니다. 이 선이 컨베이어 상단과 일치하고 녹색으로 변할 때까지 조정합니다.

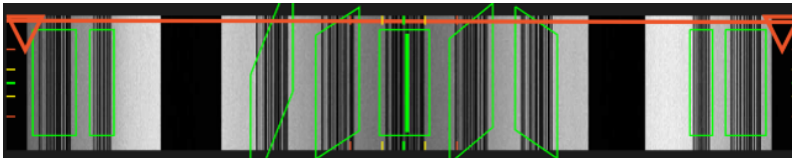
빨간색 시야 원뿔은 시스템의 회전을 나타냅니다. 이 원뿔이 컨베이어 간격과 일치하고 녹색으로 변할 때까지 조정합니다.



왼쪽 측면을 아래로 조정해야 합니다.
오른쪽 측면을 위로 조정해야 합니다.

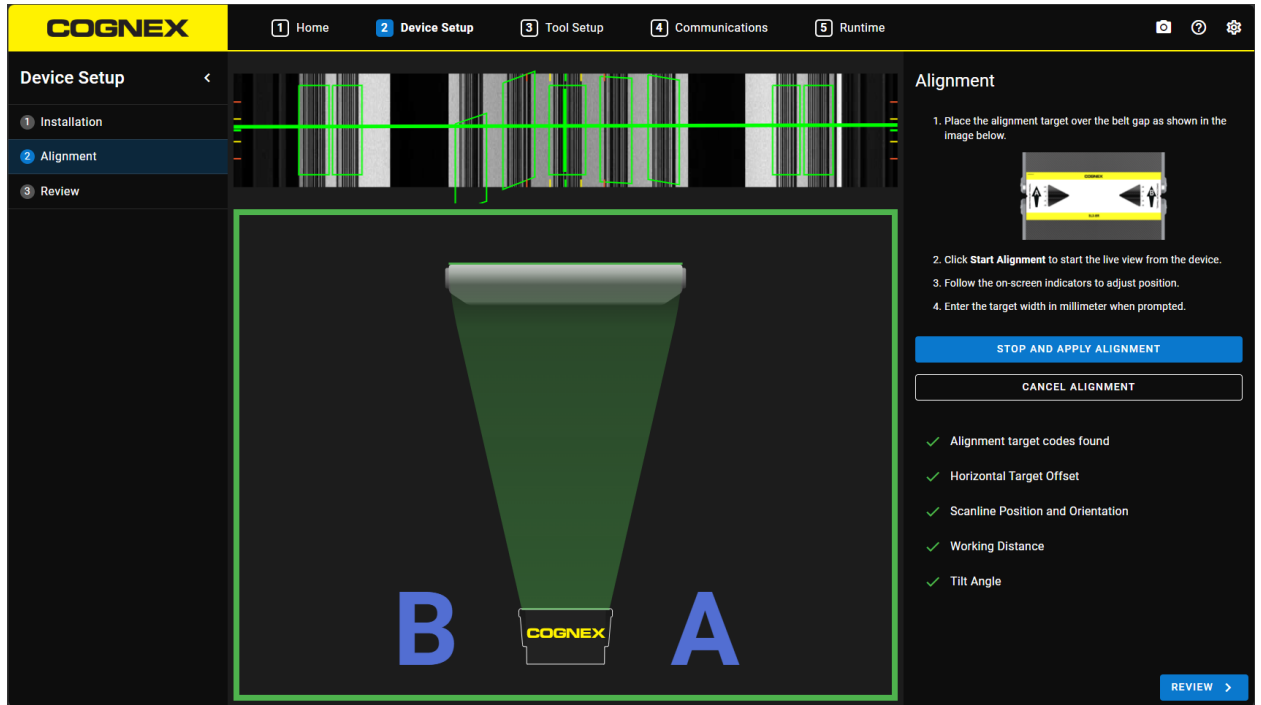


시스템을 컨베이어와 수직으로 왼쪽으로 이동해야 합니다.



왼쪽과 오른쪽을 아래로 조정해야 합니다.

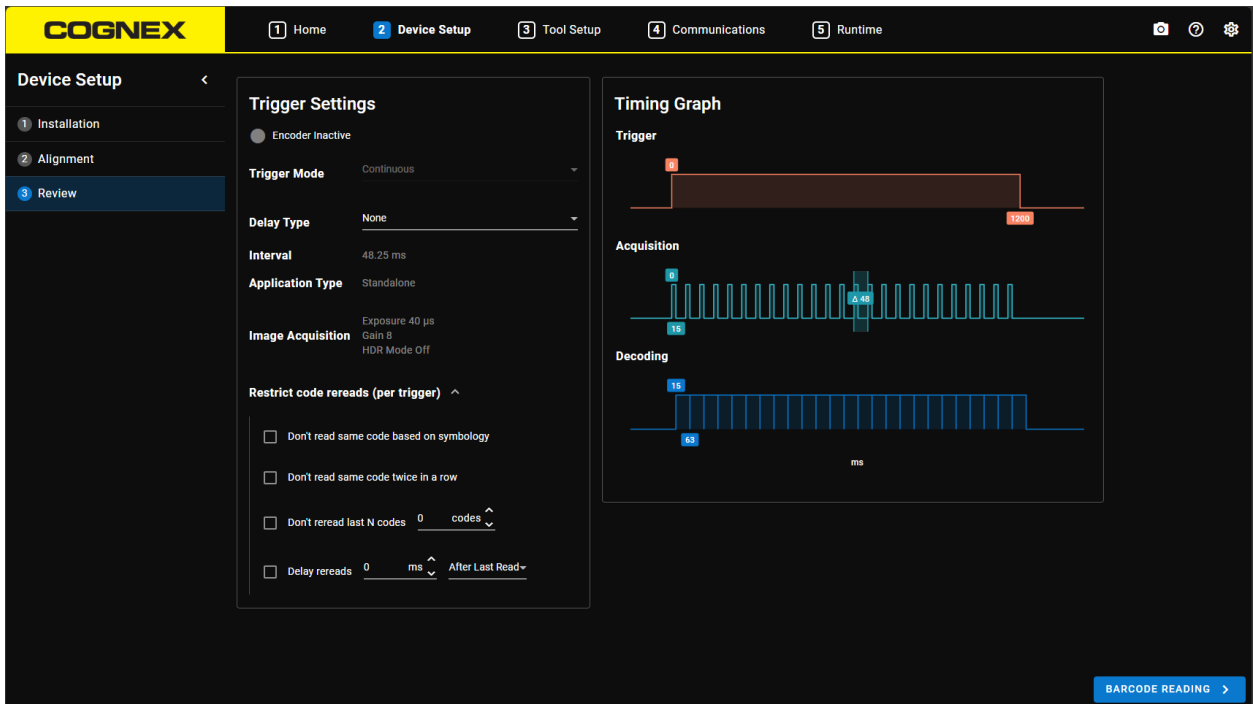
4. 모든 확인이 녹색이면 **정지 및 정렬 적용**을 클릭합니다.



진행하려면 **검토**를 클릭합니다.

장치 설정 - 검토

이 **트리거 설정** 하위 단계에서는 런타임 처리 및 디코더 시간 초과 설정을 구성할 수 있습니다. 이 하위 단계에는 트리거 설정을 반영하는 타이밍 그래프가 있어 현재 애플리케이션 설정에 대한 피드백을 제공합니다.



이 설정은 **정렬** 단계에서 자동으로 구성됩니다. 타이밍 그래프는 지연 및 간격을 시각화하기 위해 자동으로 업데이트됩니다.

1. 필요한 경우 **지연 유형**을 선택합니다.
 - a. 시간
 - b. 거리
2. 다음을 입력하세요:
 - a. 시작 지연 (ms)
 - b. 종료 지연 (ms)
3. 필요한 경우 추가 제한 사항을 선택합니다.

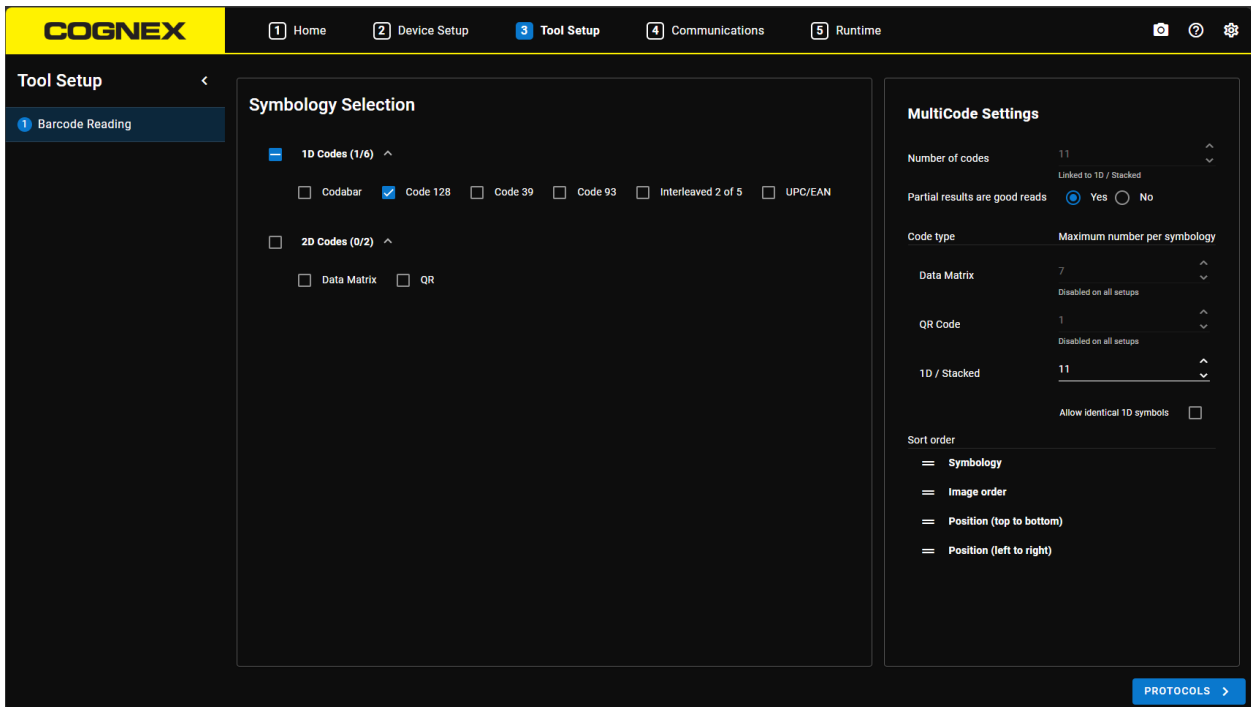
Note: 이 섹션에서 **마지막 N 코드**를 다시 읽지 **않음**의 수를 설정할 수 있습니다.

바코드 읽기를 클릭하여 진행합니다.

도구 설정 - 심볼 선택

적절한 심볼을 선택하고, 멀티코드 설정을 입력하고, 애플리케이션에 대한 정렬 순서를 정렬합니다.

Note: 한 개의 심볼만 선택된 경우, 코드 수와 데이터 매트릭스 / QR 코드 / 또는 1D / 스택킹 필드가 연결됩니다.

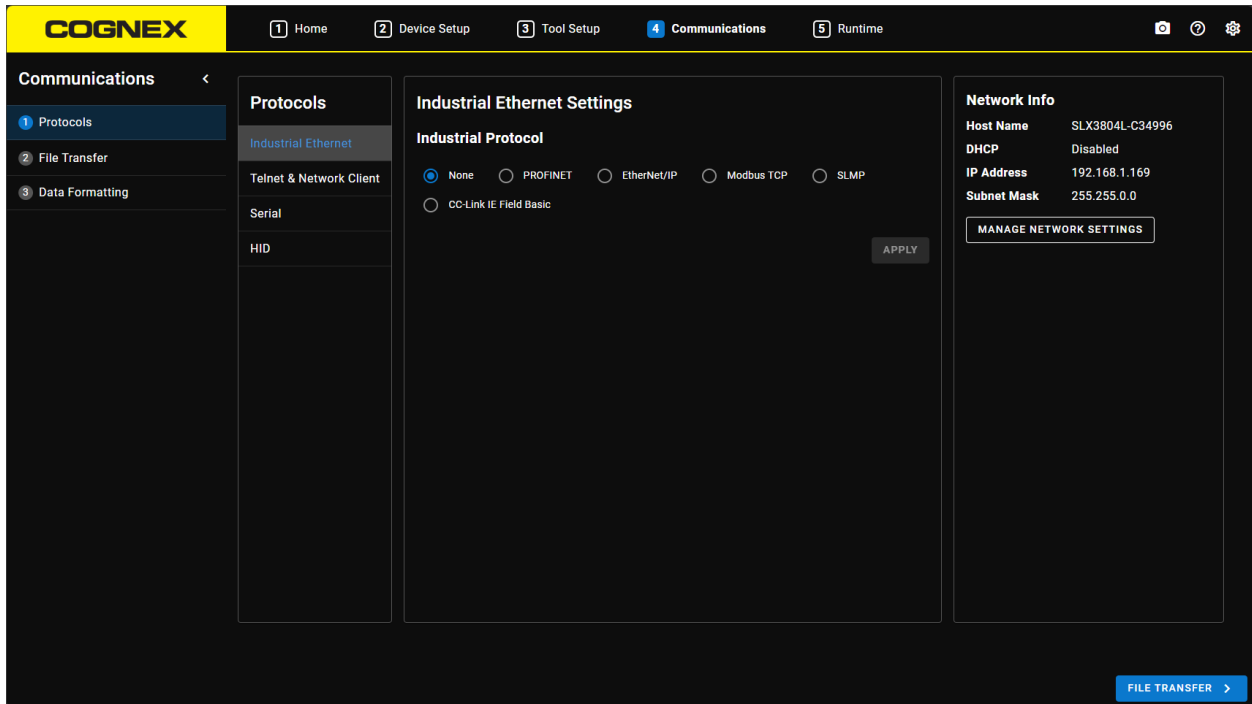


다음을 클릭하여 진행하십시오. **프로토콜**.

통신 - 프로토콜

산업용 프로토콜을 사용하면 리더가 PLC와 I/O 데이터, 알람 및 진단을 교환할 수 있습니다.

Note: 오직 파일 전송 옵션만 터널 애플리케이션에서 사용할 수 있습니다.



사용하려는 산업용 프로토콜을 구성합니다.

- PROFINET
- EtherNet/IP
- Modbus TCP
- SLMP
- CC-Link IE 필드 기본

1. 산업 프로토콜을 애플리케이션에 선택합니다.
2. 해당 설정을 입력합니다.

Note: 화면 크기와 해상도에 따라 모든 설정을 보려면 아래로 스크롤하십시오.

3. 적용을 클릭합니다.

프로토콜을 비활성화하려면 **되돌리기**를 클릭하십시오.
그러면 설정이 이전 상태로 되돌아갑니다.

Note: 산업용 프로토콜 설정을 변경할 때는 변경 사항을 적용하려면 리더를 다시 시작해야 합니다.

자세한 내용은 [산업용 프로토콜 설명서를 참조하십시오](#).

통신 - 파일 전송

리더기를 구성하여 메모리에서 네트워크의 대상으로 코드 품질 검증 보고서를 자동으로 전송할 수 있습니다. 파일 전송 하위 단계의 설정을 사용하면 다음 방법을 사용하여 파일 전송을 구성할 수 있습니다.

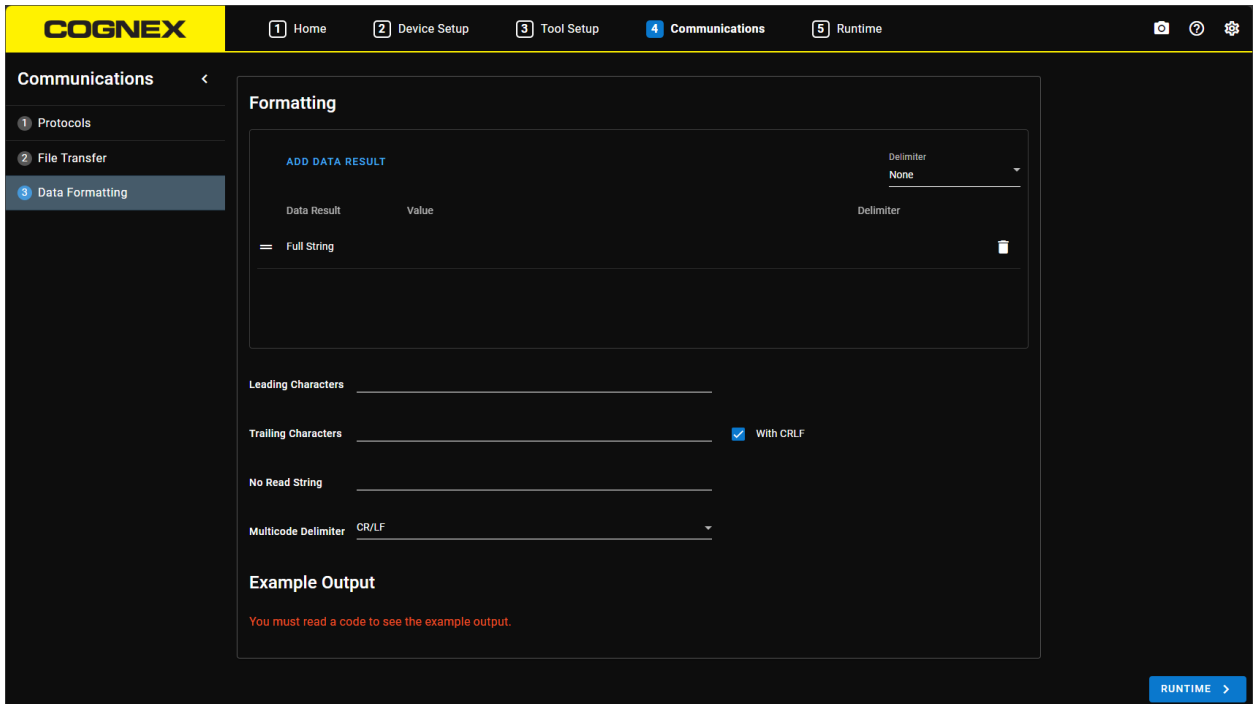
- **FTP**: 리더는 네트워크에 설정한 FTP 서버로 파일을 전송합니다. 예를 들어 FileZilla를 사용할 수 있습니다. 이 옵션은 안전하지 않은 HTTP를 사용하므로 데이터가 암호화되지 않습니다.
- FTP 저장 옵션의 경우 **이미지 형식** 설정이 사용 가능합니다. 이 옵션을 사용하여 **단일 이미지 오프로드** (기본 값) 또는 **개별 이미지**를 선택할 수 있습니다.

클릭 데이터 서식 지정을 진행하십시오.

통신 - 데이터 서식 지정

데이터 서식 지정 단계에서는 미리 정의된 빌딩 블록을 사용하여 사용자 정의 출력 문자열을 구성할 수 있습니다. 다음 단계로 진행하기 전에 출력을 테스트할 수도 있습니다.

Note: 이것은 독립 실행형 애플리케이션에만 사용할 수 있습니다.



출력 문자열은 **선행 문자** 필드에 입력한 텍스트로 시작됩니다. 추가한 **데이터 결과**가 사용자가 정의한 순서대로 계속됩니다. 각 항목은 **구분자**로 구분됩니다. 출력 문자열은 **후행 문자** 필드의 텍스트로 끝납니다.

출력 문자열을 구성하려면:

1. **데이터 결과 추가**를 클릭하여 데이터 서식에 새 항목을 추가합니다.
2. 항목을 새 위치로 끌어 데이터 순서를 변경합니다.
3. 전체 출력 문자열에 적용되는 데이터 형식 지정 옵션을 구성합니다.
4. **구분 기호** 드롭다운을 열고 사용할 문자열 구분 기호를 선택합니다.
5. **문자열 옵션** 섹션에서 사용할 선두 문자, 후행 문자 및 읽지 않음 문자열을 정의합니다.
6. 다음 단계로 진행하기 전에 **예제 출력** 필드에서 최종 출력을 확인하십시오.

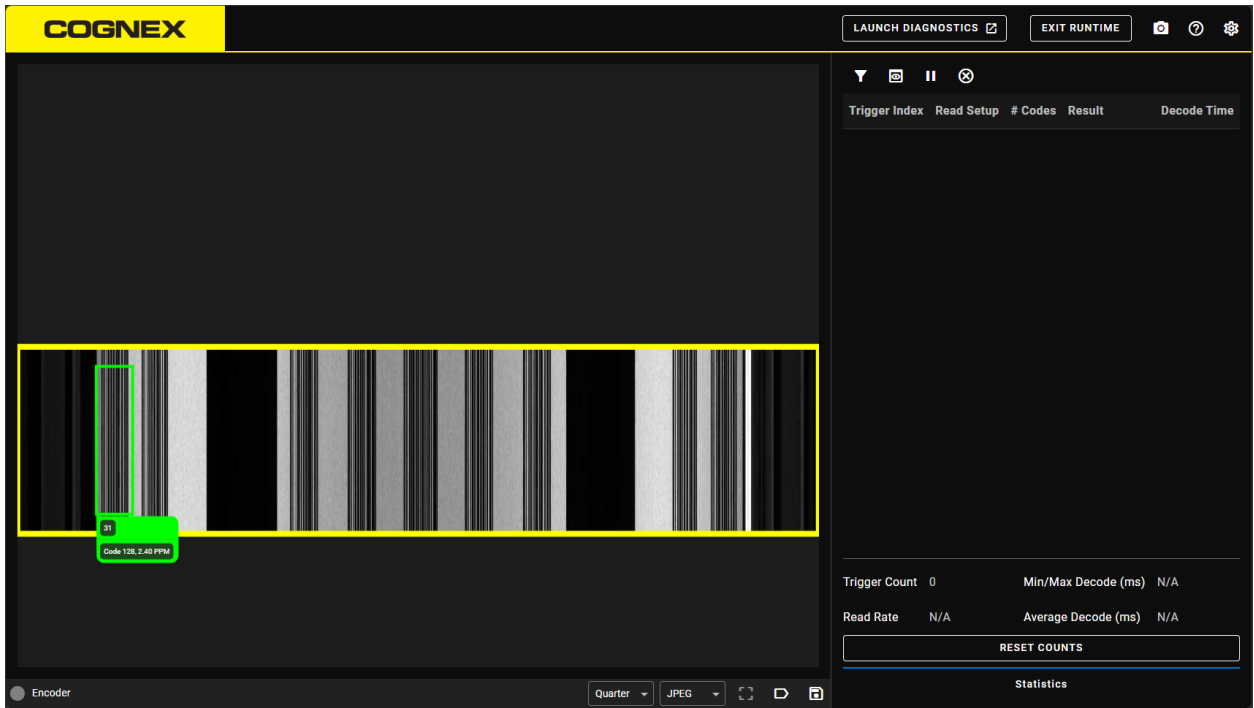
예를 들어 **선두 문자** 및 **미리 문자**를 지정하는 등 전체 출력 문자열에 영향을 미치는 옵션을 구성할 수 있습니다. 리더는 주어진 코드를 읽을 수 없는 경우 **읽기 실패 문자열**을 전송합니다. 출력이 보이지 않는 이유가 리더가 데이터를 읽지 않았기 때문임을 확인하는 데 유용할 수 있습니다.

출력 문자열에 타임스탬프를 추가하려면 **SNTP** 서버를 구성해야 합니다.

진행하려면 **런타임**(을) 클릭합니다.

런타임

The **Runtime** 단계는 트리거 횟수, 현재 읽기 속도 및 디코드 시간 통계를 보여주는 요약 테이블을 제공합니다.



결과 표에는 판독 코드가 나열되어 있습니다. 결과 테이블은 **Full Result** 문자열을 표시하고, **Statistics**에 대한 정보를 제공합니다. 개별 읽기 및 전반적인 통계에 대해 표시되는 데이터를 사용자 정의하려면 **Display Configuration**을 클릭하십시오.

들어오는 결과 데이터를 필터링, 일시 중지 또는 지울 수 있습니다.

이미지 아이콘이 있는 결과를 클릭하여 화면에 이미지를 표시합니다.

화면에는 리더의 마지막 이미지 또는 선택한 읽기 위해 획득한 이미지가 표시됩니다. 화면 내에서 이미지를 이동하고 마우스 휠로 확대/축소할 수 있습니다.

결과 상태 옵션을 **디스플레이 구성** 탭에서 활성화하여 더 자세한 상태 정보를 확인할 수 있습니다. **상태** 열은 다른 읽기 결과를 나타내는 다음 아이콘과 함께 나타납니다:

아이콘

의미



양호한 판독



검증 실패



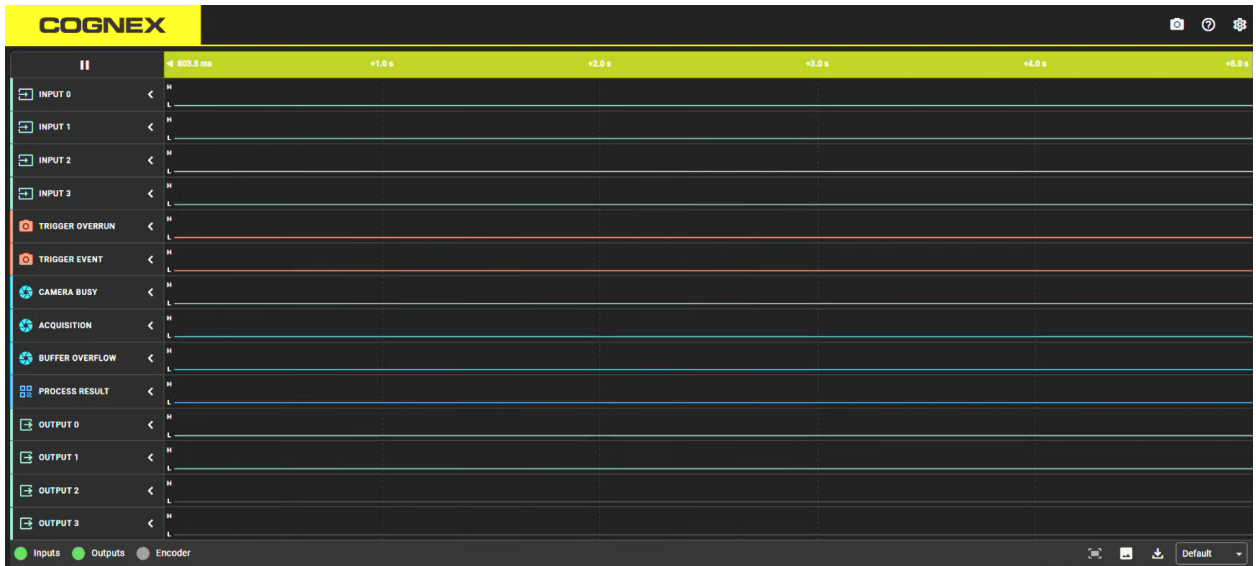
코드를 찾았지만 읽을 수 없습니다



비판독

진단

클릭 **진단 시작**을(를) 하여 별도의 창에서 진단 페이지를 엽니다. 진단 페이지는 DataMan 리더가 보내고 받는 입력 및 출력 신호를 볼 수 있는 소프트웨어 기반 진단 도구입니다.



화면 하단에 있는 버튼으로 표시된 이미지를 구성합니다.

- 이미지 해상도 및 형식을 선택합니다.
- 이미지를 화면에 맞추는.
- 레이블을 켜거나 끕니다.
- 최신 이미지를 전체 해상도로 다운로드합니다.

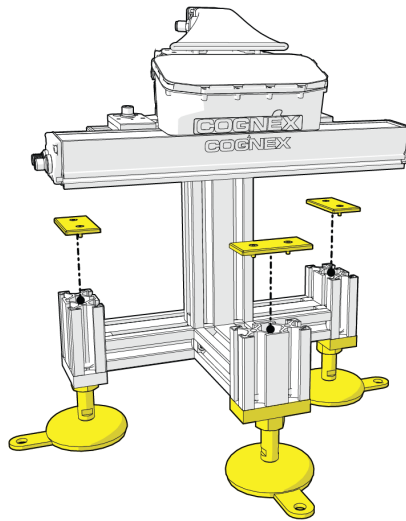
Note: 설정 메뉴를 통해 UI에 암호를 설정하여 홈 및 런타임 단계만 액세스할 수 있도록 할 수 있습니다.

[목차로 돌아가기](#)

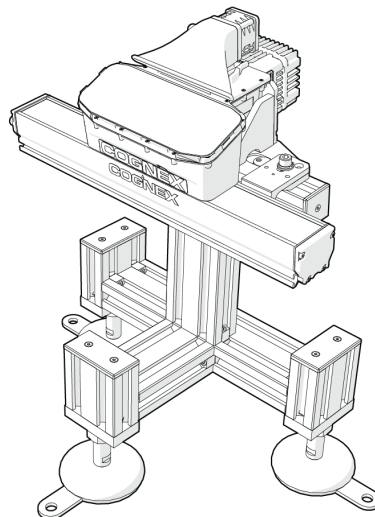
프레임 조임

커미셔닝이 완료되면:

1. **엔드 캡**을 레벨링 피트 압출재에 부착합니다.



2. 모든 나사를 조이십시오.



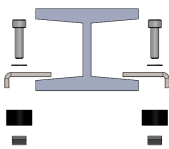
[목차로 돌아가기](#)

고정 키트

프레임을 바닥에 장착하려면 권장하는 하드웨어가 필요합니다.

⚠ CAUTION: 고정 브래킷이 제자리에 있고 고객이 이러한 키트를 설치/드릴 수 있도록 바닥에 해당 영역을 표시해야 합니다.

ⓘ Note: 구조 작업이 완료되면 현장 인력이 ATR 시스템을 바닥에 볼트로 고정해야 합니다. 바닥 유형에 따라 4가지 고정 키트 유형이 있습니다.

이미지	부품 ID	장착 대상
	LGM-프레임-픽스-CC	콘크리트
	LGM-프레임-픽스-WD	목재
	LGM-프레임-픽스-MG	Grid(그리드)
	LGM-프레임-픽스-ID	I-빔

[목차로 돌아가기](#)

하우징 청소

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.

렌즈 커버 청소

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.

페이스 플레이트 청소하기

리더의 페이스 플레이트는 자석으로 분리 및 재부착됩니다. 매주 청소를 위해 페이스 플레이트를 제거하십시오.

구성품 및 부속품

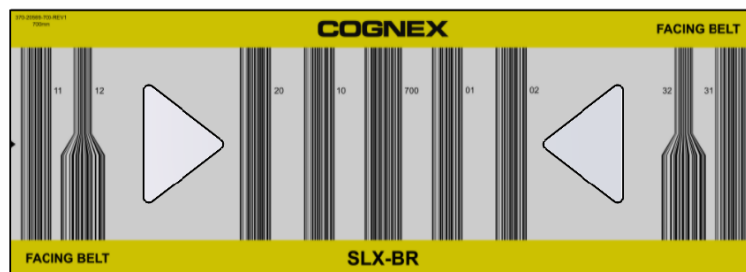
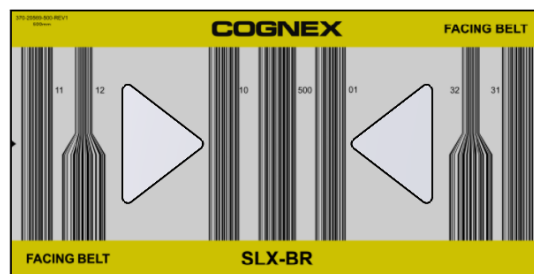
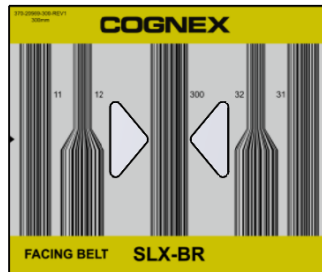
전원, I/O 및 연결 구성 요소 및 액세서리		
이미지	제품 ID	설명
	CPS-8A-78-L	Emparro Power Supply 8A 7/8" - L
	CIO-MB-PNP-L	마스터 브레이크아웃 보드 PNP-L
	CIO-PD-4	배전반(PDB)
	CIO-HS-4	하이브리드 스위치(HS)
	CCB-CIO-P4141-XXX	전원 체인 L-코드
	CCB-CPS-A3E11-XXX	Emparro 입력 7/8"에서 C14 케이블
	CCB-CPS-344533-XXX	2채널 Emparro 출력 L-코드 케이블
	CCB-CIO-40021-XXX	외부/라이트 케이블
	CCB-CIO-53001-XXX	1차 케이블 12핀
	CCB-CIO-40507-XXX	차폐된 2차 케이블 4핀
	DMA-PS-110VAC-24DC	싱글 리더 노트북 전원 공급 장치, 110 VAC, 미국
	DMA-PS-220VAC-XX	싱글 리더 노트북 전원 공급 장치, 220 VAC; "XX"는 국가 옵션을 나타냅니다: EU = 유럽 연합, UK = 영국, CN = 중국, AU = 호주
	CCB-CIO-42751-000	Murr, M12 케이블 T-스플리터
	CCB-CIO-FLEX-IN-3	입력 W 케이블, 단일 장치, 3 m
	CCB-CIO-51001-XXX	이더넷 체인 X 코드

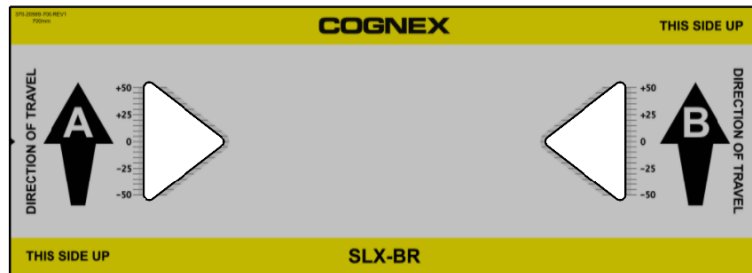
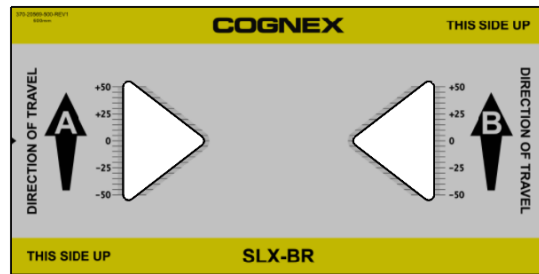
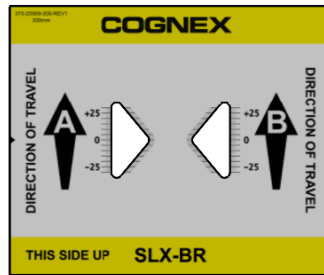
전원, I/O 및 연결 구성 요소 및 액세서리		
이미지	제품 ID	설명
	DMA-RTCBLE-IP65-XXX	USB-C to USB-A Angled Cable
	CCB-84901-2001-XXX	X 코드 이더넷 케이블

[목차로 돌아가기](#)

보정 보드

Note: 이 이미지는 인쇄 및 구성에 맞게 확대/축소되지 않았습니다. 프로젝트에 포함된 보정 보드를 사용하십시오.





[목차로 돌아가기](#)

