

Linux Plus-E DLL 사용 매뉴얼



1. 사용 환경

❖ 테스트 환경

- Ubuntu - 22.04.3
- Raspberry Pi OS - Bullseye (23.05.03 Release)
- Raspberry Pi OS - Bookworm (23.12.05 Release)

2. 다운로드 방법

1. Fastech 홈페이지 접속



FASTECH
Fast, Accurate, Smooth Motion

제품소개 회사소개 다운로드 온라인 전시회 웨비나 제품데모 고객지원

ENG f YouTube

검색어를 입력해주세요.

Ezi-IO CC-Link IE TSN
Input/Output Module DIO

NEW PRODUCT

CC-Link IE TSN 대응 디지털 입/출력 모듈

- CC-Link IE TSN 대응 디지털 입출력 모듈
- CC-Link IE TSN 대응 클래스 B 인증 취득
- 입력 필터 기능 탑재
- 간편한 배선

자세히 보기

제품소개 모터선택 다운로드 FAQ 온라인상담

20th ANNIVERSARY 2001-2021

2. 다운로드 방법

2. 상단 다운로드 탭 - 검색 다운로드 클릭

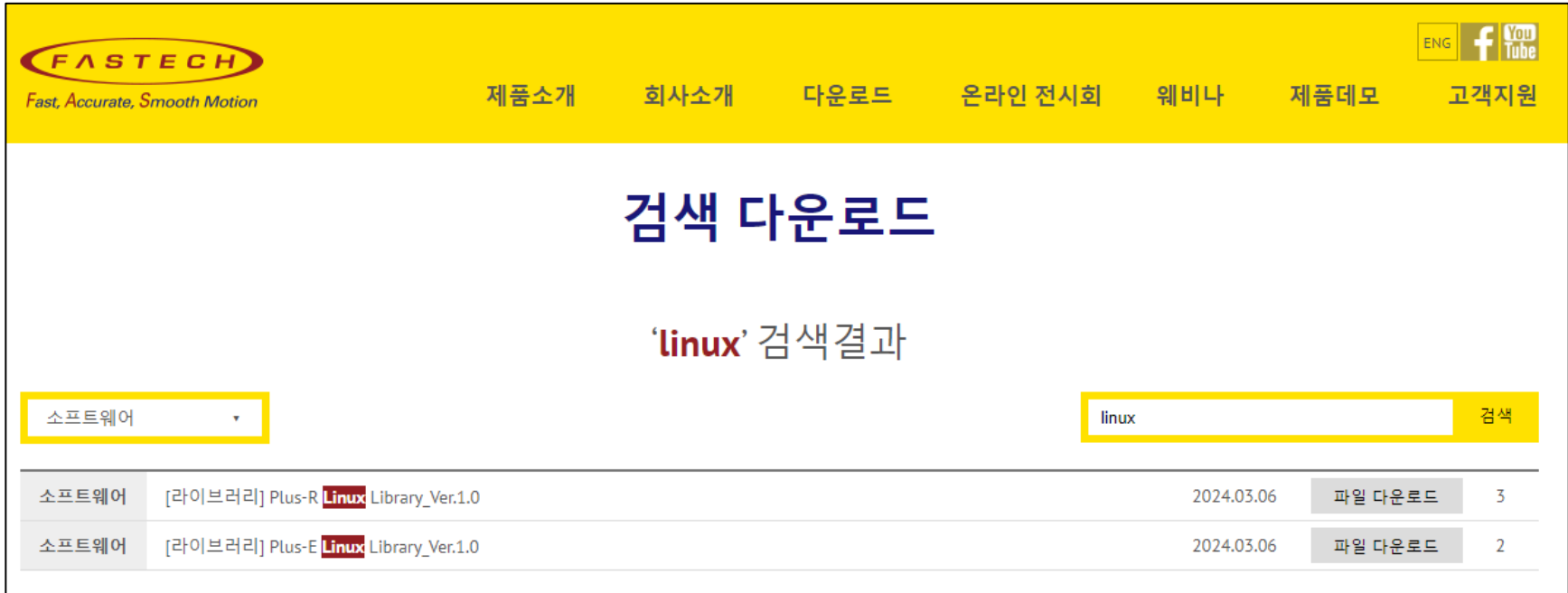


The screenshot shows the FASTECH website header and main navigation menu. The 'Downloads' tab is highlighted with a red box. Below it, the 'Search Downloads' option is also highlighted with a red box.

FASTECH Fast, Accurate, Smooth Motion		제품소개	회사소개	다운로드	온라인 전시회	웨비나	제품데모	고객지원
브랜드소개	파스텍 소개	간편 다운로드	온라인 전시회	웨비나 동영상	제품데모 동영상	Q & A		
Ezi-SERVO	기술력	검색 다운로드				FAQ		
S-SERVO II	인재채용					모터선택 가이드		
Ezi-STEP	오시는 길					카탈로그 신청		
Option						교육일정/신청		
Ezi-IO						뉴스레터		
Ezi-MOTIONLINK						회사 소식		
Ezi-MOTIONGATE								
Ezi-Robo								
Ezi-SPEED								
Ezi-LINEARSTEP								

2. 다운로드 방법

3. Linux 검색 후 Plus-E Linux Library 다운로드



The screenshot shows the FASTECH website's search results page. The header includes the FASTECH logo and navigation links. The main content area displays the search results for 'linux' in the software library.

FASTECH
Fast, Accurate, Smooth Motion

제품소개 회사소개 다운로드 온라인 전시회 웨비나 제품데모 고객지원

검색 다운로드

'linux' 검색결과

소프트웨어 ▾

linux 검색

소프트웨어	[라이브러리] Plus-R Linux Library_Ver.1.0	2024.03.06	파일 다운로드	3
소프트웨어	[라이브러리] Plus-E Linux Library_Ver.1.0	2024.03.06	파일 다운로드	2

3. 리눅스 시스템 설정 - 고정 IP 주소 설정

파스텍 제품과 통신하기 위한 Ethernet Port에 대해 파스텍 제품과 게이트웨이를 공유하는 고정 IP 주소 설정이 필요합니다.

1. 터미널에서 OS 네트워크 설정 파일을 엽니다.

> `sudo nano /etc/dhcpd.conf` 혹은 `sudo nano /etc/network/interfaces` (시스템에 따라 상이할 수 있습니다.)

2. 네트워크 설정 파일의 마지막 줄 이후에 다음과 같이 입력합니다. (시스템에 따라 내용이 상이할 수 있습니다.)

(파란 텍스트는 PC 설정에 맞게 수정해 주십시오)

`interface eth0` (파스텍 제품과 Ethernet 통신하는 랜카드)

`static ip_address=192.168.0.100` (충돌이 발생하지 않는 고정 IP 주소)

`static routers=192.168.0.1`

3. `Ctrl + S` > `Ctrl + X` 를 통해 파일 저장 및 종료 후, `sudo reboot` 명령어를 통해 시스템을 재부팅 합니다.

3. 리눅스 시스템 설정 - 라이브러리 복사

파스텍 라이브러리를 사용하기 위한 Include 폴더는 다음과 같이 구성되어 있습니다.

```

-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 14511 2월 23 12:08 FAS_EziMOTIONPlusE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 21975 2월 23 12:08 MOTION_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 12804 2월 23 12:08 MOTION_EziMotionLink2_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 12625 2월 23 12:08 MOTION_EziMotionLink_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 12508 2월 23 12:08 MOTION_EziSERVO2_86_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 12001 2월 23 12:08 MOTION_EziSERVO2_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 13015 2월 23 12:08 MOTION_EziSERVO2_TO_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 12854 2월 23 12:08 MOTION_EziSERVO_ADC_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 9224 2월 23 12:08 MOTION_EziSERVO_ALL_28_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 9342 2월 23 12:08 MOTION_EziSERVO_ALL_28_V2_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 13025 2월 23 12:08 MOTION_EziSERVO_ALL_ABS_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 12441 2월 23 12:08 MOTION_EziSERVO_ALL_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 11851 2월 23 12:08 MOTION_EziSERVO_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 12592 2월 23 12:08 MOTION_EziSERVO_mini_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 11740 2월 23 12:08 MOTION_EziSTEP2_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 12240 2월 23 12:08 MOTION_EziSTEP_ALL_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 11655 2월 23 12:08 MOTION_EziSTEP_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 12384 2월 23 12:08 MOTION_EziSTEP_mini_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 11971 2월 23 12:08 MOTION_SSERVO_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 8045 2월 23 12:08 PROTOCOL_FRAME_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 954 2월 23 12:08 PROTOCOL_V8_FRAME_DEFINE.h
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 808 2월 23 12:08 ReturnCodes_Define.h
lrwxrwxrwx 1 fastech fastech 24 2월 23 12:08 libEziMOTIONPlusE.so -> libEziMOTIONPlusE.so.1.0
lrwxrwxrwx 1 fastech fastech 24 2월 23 12:08 libEziMOTIONPlusE.so.1 -> libEziMOTIONPlusE.so.1.0
-rwxr-xr-x 1 fastech fastech 1264140 2월 23 12:08 libEziMOTIONPlusE.so.1.0

```

1. Include 폴더를 프로젝트 폴더로 복사합니다.

2. 파스텍의 공유 라이브러리 파일과 관련 심볼릭 링크를 리눅스 공유 라이브러리 폴더로 복사합니다.

```
sudo cp -df ./libEziMOTIONPlusE.so* /usr/local/lib
```

```
sudo ldconfig
```

4. Plus-E 라이브러리 사용 방법

1. Include 폴더의 FAS_EziMOTIONPlusE.h 를 참조한 후, 파스텍 API를 사용합니다.

```
#include <stdlib.h>
#include <iostream>
#include "../Include/FAS_EziMOTIONPlusE.h"

using namespace PE;

int main(void)
{
    int nRtn;

    nRtn = FAS_Connect(192, 168, 0, 2, 0);
    if( TRUE != nRtn )
    {
        printf("Connect Failed\n");
    }

    nRtn = FAS_ServoEnable(0, 1);
    if( FMM_OK != nRtn )
    {
        printf("Servon Enable Failed\n");
    }

    FAS_Close(0);
    return 0;
}
```

2. 프로그램 빌드 시 라이브러리를 참조하여 빌드합니다

```
fastech@fastech:~/Desktop/Linux_lib_Test $ g++ -o test test.cpp -IEziMOTIONPlusE
```




우리는 40년 스텝 모터의 역사를 바꾸는 주인공입니다!!