

Software Agent User Manual

EzFamaily Series
EzSoftware UC

제품 정보

당사 제품에 대한 전체 정보는 아래 웹사이트를 방문하여 확인하실 수 있습니다.

Home Page : www.ajinextek.com

E-mail : support@ajinextek.com

연락처 정보

경인사무소(군포)

Tel : 031-360-2182 Fax: 031-360-2183

남부사무소(본사)

Tel : 053-593-3700~2 Fax: 053-593-3703

중부사무소(천안)

Tel : 041-555-9771 Fax: 041-555-9773



AJINEXTEK's sales team is always available to assist you in making your decision the final choice of boards or systems is solely and wholly the responsibility of the buyer. AJINEXTEK's entire liability in respect of the board or systems is as set out in AJINEXTEK's standard terms and conditions of sale

Contents

1. EzSoftare 환경.....	4
1.1 EzSoftware UC 개요.....	4
1.2 EzSoftware UC 사용환경.....	4
1.3 EzSoftware UC 버전 정보.....	5
1.4 EzSoftware UC 구성정보.....	5
1.5 설치 기본 순서.....	7
2. EzSoftare UC 설치.....	7
2.1 EzSoftware UC 설치하기.....	7
2.2 EzSoftware UC 제거하기.....	12
2.3 디바이스 드라이브 수동 등록하기.....	14
3. EzSoftare UC 시작하기.....	20
3.1 EzSoftware UC 시작하기.....	20
3.2 EzSoftware UC 종료하기.....	32
4. 설치된 파일 살펴보기.....	33
4.1 전체 폴더.....	33
4.2 AXL(Library)폴더.....	33
4.3 Catalogue 폴더.....	33
4.4 Dimension 폴더.....	33
4.5 Examples 폴더.....	34
4.6 EzSoftware 폴더.....	34
4.7 INF(Driver) 폴더.....	34
4.8 Example 폴더.....	34
4.9 Wire Drawing 폴더.....	35

1. EzSoftware 환경

1.1 EzSoftware UC 개요

EzSoftware UC(United Controller)는 (주)아진엑스텍의 보드타입 모션제어기 및 모듈타입 입출력 제품, 네트워크 타입 모션 제어기 등을 편리하고 안전하게 최고의 성능으로 활용할 수 있도록 제공되는 6계층으로 구성된 통합 프로그램 패키지입니다.

ISA, PCI, CPCI 버스 규격을 기반으로 AnyMotion, AnyDIO, AnyAIO로 구성된 하드웨어 계층, Windows 커널을 제공하는 Device Driver 계층, 버스 방식 별로 구분되어 적용되는 디바이스 드라이브를 통합하는 EzBasic 계층, Library 계층, 하드웨어 구성과 점검하고 초기 설정을 지원하는 EzConfig 계층, Wizard 형식으로 입출력 장치의 사용환경을 설정하고 실행해 볼 수 있는 Agent 프로그램과 사용자 프로그램을 지원하는 응용 계층으로 구성되어 있습니다.

이 매뉴얼은 사용자가 (주)아진엑스텍 제품의 EzSoftware 및 제품 설치, 설치 내용의 활용 및 문제점 해결을 위한 전반적인 내용을 포함합니다. 기타 자세한 내용을 참조하시려면 해당 하드웨어 및 라이브러리 매뉴얼을 참고하시면 됩니다.

1.2 EzSoftware 사용 환경

EzSoftware UC 시스템 요구 사항은 다음과 같으며, 각 시스템에는 반드시 인터넷 익스플로러 6.0이상이 인스톨되어 있어야 합니다. 시스템 : 일반적으로 IBM 호환 기종 컴퓨터와 산업용 컴퓨터인 IPC, cPCI에서 운용할 수 있습니다.

CPU : Pentium IV 1GHz 이상에서 사용 가능하지만 권장 사양은 Core2Duo 1.6GHz 이상이면 안정적으로 작동됩니다. Memory : 최소 512MB 이상이면 사용 가능하고 권장 사양은 1GB 이상입니다. OS : Microsoft사 계열인 Windows 98 이상이면 운용 가능하지만 시스템 안정성을 위해서는 Windows XP(SP3) 이상을 권장합니다.

OS	세부 내역
Windows 98	사용자 환경에 따라 지원 가능
Windows 2000	SP4 이상
Windows XP(32bit)	SP3 이상
Windows XP(32bit) + RTX kernel	Windows XP(SP3 이상), RTX(7.0 이상)
Windows XP(64bit)	지원
Windows 7(32, 64bit)	Professional 이상

1.3 EzSoftware UC 버전 정보

EzSoftware UC V2.0.0.4026

AJINEXTEK Software Package	Package Version	Library Version
Support Hardwares (Default : On-Board Type Solution) U : United C : Controller		

1.4 EzSoftware UC 구성 정보

1.4.1 EzSoftware

EzConfig : 시스템 전체에 장착된 모든 제품과 네트워크 마스터에 연결된 슬레이브 노드들의 구성정보를 자동 검색하여 Agent 동작의 기초 정보를 생성하는 상위 Configuration Tool로써 보드, 모듈 및 슬레이브 노드의 추가/삭제와 같은 하드웨어 장치의 ID와 유무를 사용자에게 전달 합니다.

EzMotion: 모션 기능 제품을 테스트하고 제어하는 Agent S/W 입니다. 모션에 관련된 모든 라이브러리 기능을 테스트하고 시험해 볼 수 있습니다.

EzDIO : 디지털 입력 출력 기능 제품을 테스트하고 제어하는 Agent S/W 입니다. 디지털 입력 출력에 관련된 모든 라이브러리 기능을 테스트하고 시험해 볼 수 있습니다.

EzAI : 아날로그 입력 기능 제품을 테스트하고 제어하는 Agent S/W 입니다. 아날로그 입력에 관련된 모든 라이브러리 기능을 테스트하고 시험할 수 있습니다.

EzAO : 아날로그 출력 기능 제품을 테스트하고 제어하는 Agent S/W 입니다. 아날로그 출력에 관련된 모든 라이브러리 기능을 테스트하고 시험할 수 있습니다.

EzSpy : EzSoftware RM에서 제공하는 라이브러리의 사용 내역에 관련된 모든 메시지를 캡쳐하고, 설정된 필터링을 거쳐서 원하는 메시지를 확인할 수 있는 기능을 제공합니다.

EzTerm : RTEX(Real-Time EXpress) 네트워크 마스터 보드(PCI-R1604)에 연결된 A4N 서보 드라이브와 MLII(Mechatrolink-II) 네트워크 마스트 보드(PCI-R1604-MLII)에 연결된 SGDV(MLII type) 서보 드라이브의 파라미터를 원격으로 관리하는 기능을 제공합니다.

EzUpdater : RTEX(Real-Time EXpress) 네트워크 마스터 보드(PCI-R1604) 및 MLII(Mechatrolink-II) 네트워크 마스트 보드(PCI-R1604-MLII)의 Firmware를 업데이트하는 기능을 제공합니다.

EzCounter : 엔코더 카운터 및 트리거 기능을 테스트하고 제어하는 Agent S/W입니다. 주기/절대 위치 트리거, 엔코더 카운트와 관련된 모든 라이브러리 기능을 테스트하고 시험해 볼 수 있습니다.

1.4.2 AXL Library

EzSoftware UC에서 지원하는 모든 하드웨어를 제어하기 위한 Library입니다. 각 언어별로 해당 프로그램의 Include 헤더 파일이 포함되어 있습니다.

1.4.3 Example

각 제품별 Library를 사용하여 만든 Example Source Program입니다. 이 예제를 이용하면 보다 쉽게 프로그래밍을 할 수 있습니다.

1.4.4 Manual

Hardware, Library, EzSoftware, Motion Chip 들을 사용하기 쉽게 설명한 메뉴얼들입니다. 보드 및 각종 모듈에 관한 설명들을 자세히 볼 수 있습니다.

1.4.5 INF

PC 시스템에 장착되는 제품을 위한 MS Windows OS 용 장치 드라이버 파일이 들어있습니다. 장치관리자에서 해당 디렉토리를 설정하여 등록합니다.

1.4.6 Catalogue

모든 제품의 카다로그를 확인할 수 있으며, 시스템 구성에 필요한 제품 구입에 참조 할 수 있습니다.

1.4.7 Dimension

단자대 및 기구물에 대한 CAD 파일을 제공하여 시스템 설계시 사용할 수 있습니다.

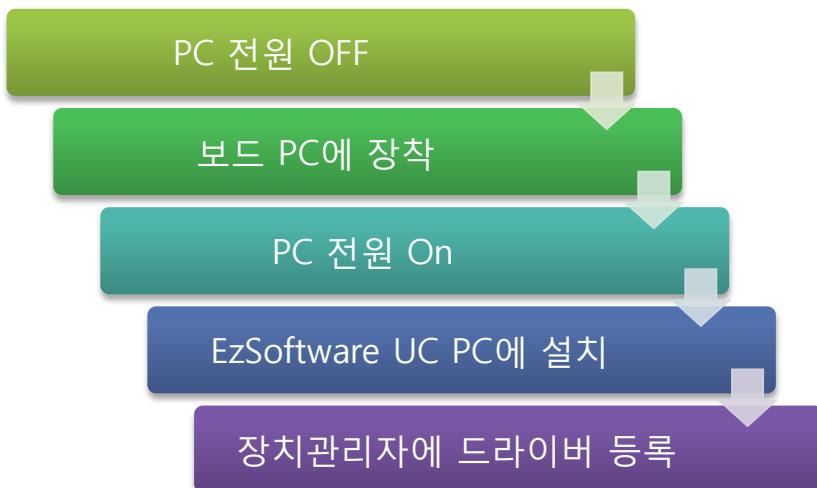
1.4.8 Wire Drawing

결선에 관계된 정보를 포함하고 있으며, 시스템 조립시 사용할 수 있습니다.

1.4.9 ReDist

EzSoftware UC는 .NET based 프로그램으로 실행을 위해서는 필수 구성 요소를 설치하여야 하는데, 각 OS 환경에 맞는 필수 구성요소를 위한 설치 파일을 제공합니다.

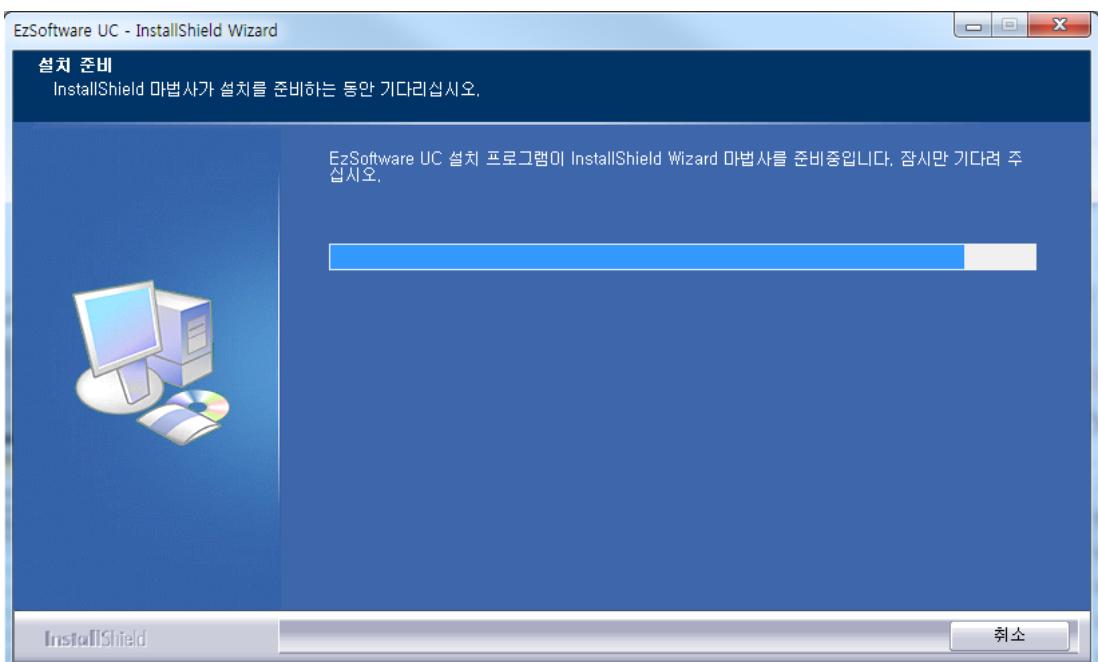
1.5 설치 기본 순서



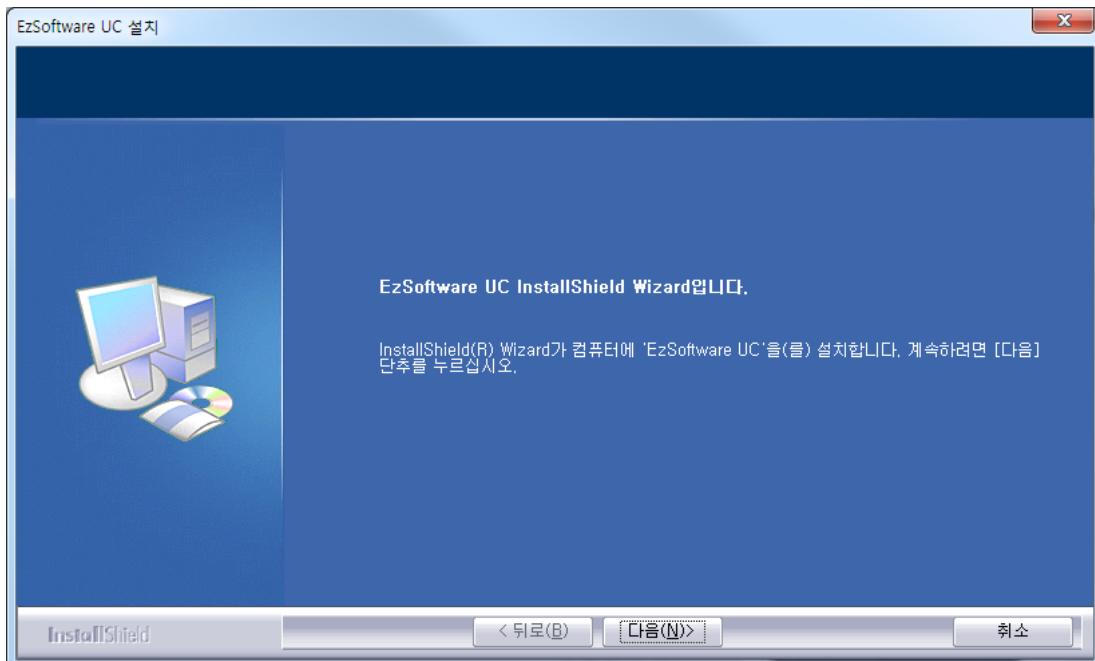
2. EzSoftware UC 설치

2.1 EzSoftware UC 설치

- 1 EzSoftware UC CD를 CD-ROM 드라이버에 삽입하면 자동으로 설치 프로그램이 실행되지만 설치 프로그램이 실행되지 않으면 Root에 있는 Setup.exe를 실행하여 EzSoftware UC 설치를 시작합니다.



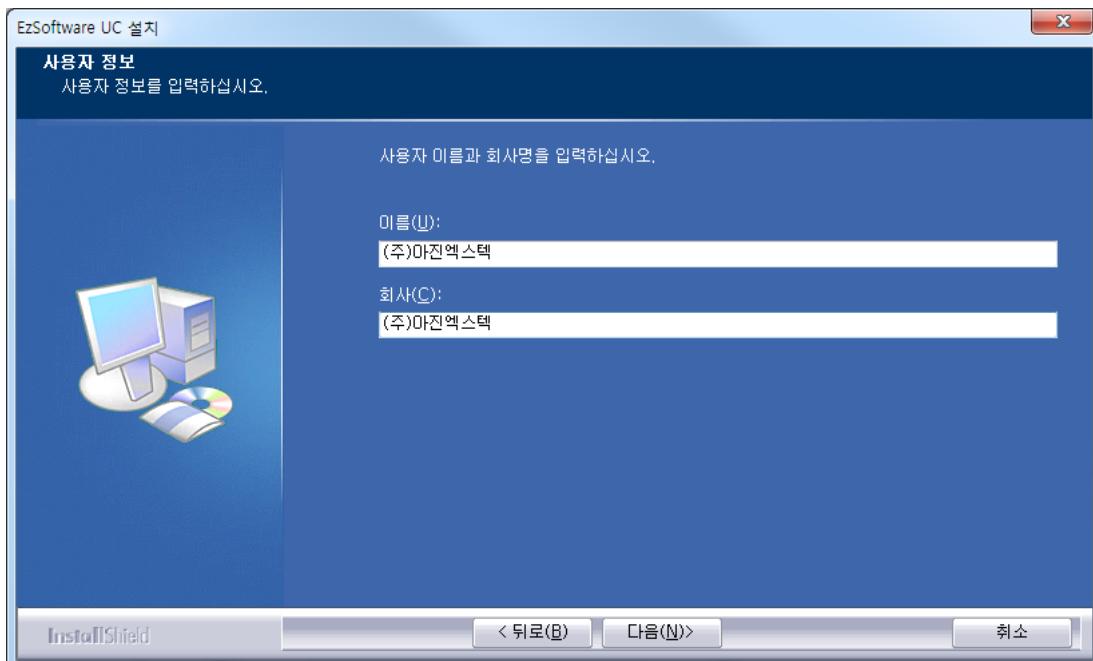
2 아래 화면과 같이 EzSoftware UC 설치 여부 창이 발생하고 설치를 취소하려면 취소 버튼을 클릭하고, 계속 진행하려면 다음(N)을 클릭하면 됩니다.



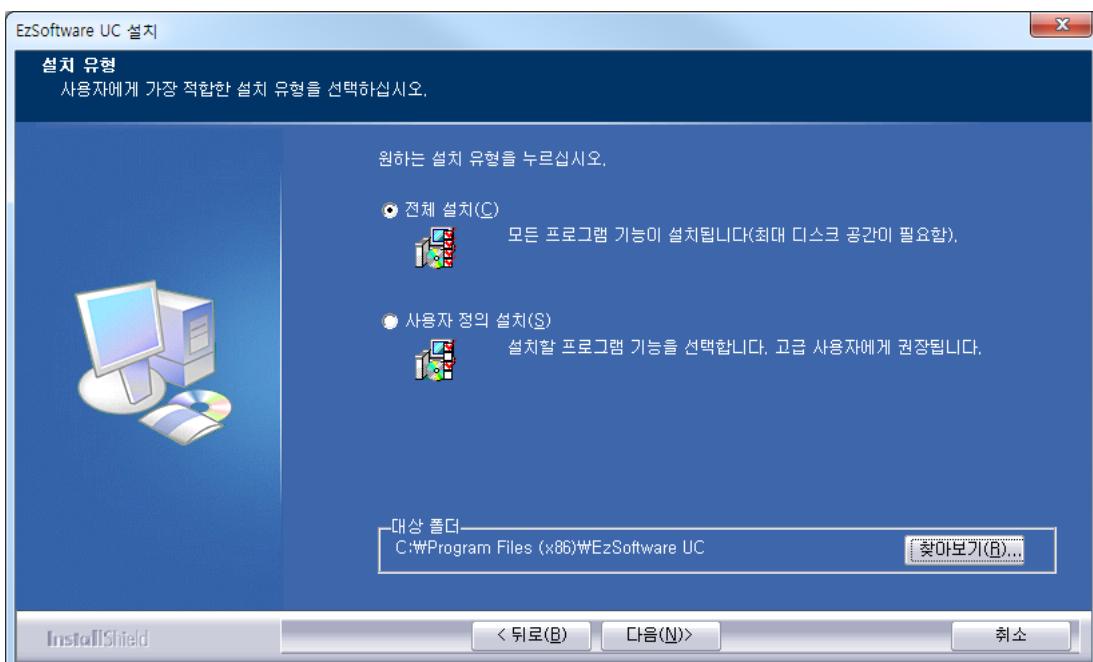
3 아래 화면은 EzSoftware UC 사용권 계약 내용입니다. 계약 내용의 모든 조건을 동의하여야 계속 진행할 수 있습니다. 동의한다면 예(Y)를 클릭합니다.



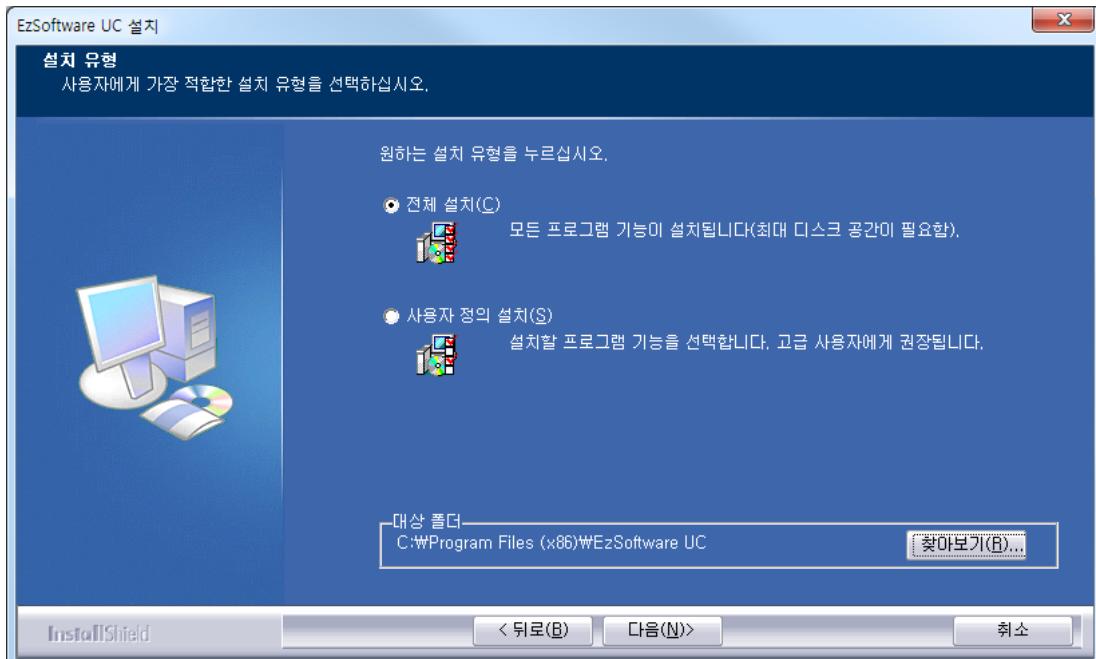
- 4 사용자 정보를 입력받는 항목입니다. 처음 기본값은 최초 윈도우를 설치했을 때 이름과 회사명이 자동으로 입력됩니다. 수정을 원하시면 해당란을 클릭하여 수정하시고, 특별히 변경할 상황이 없다면 다음(N)으로 넘어갑니다.



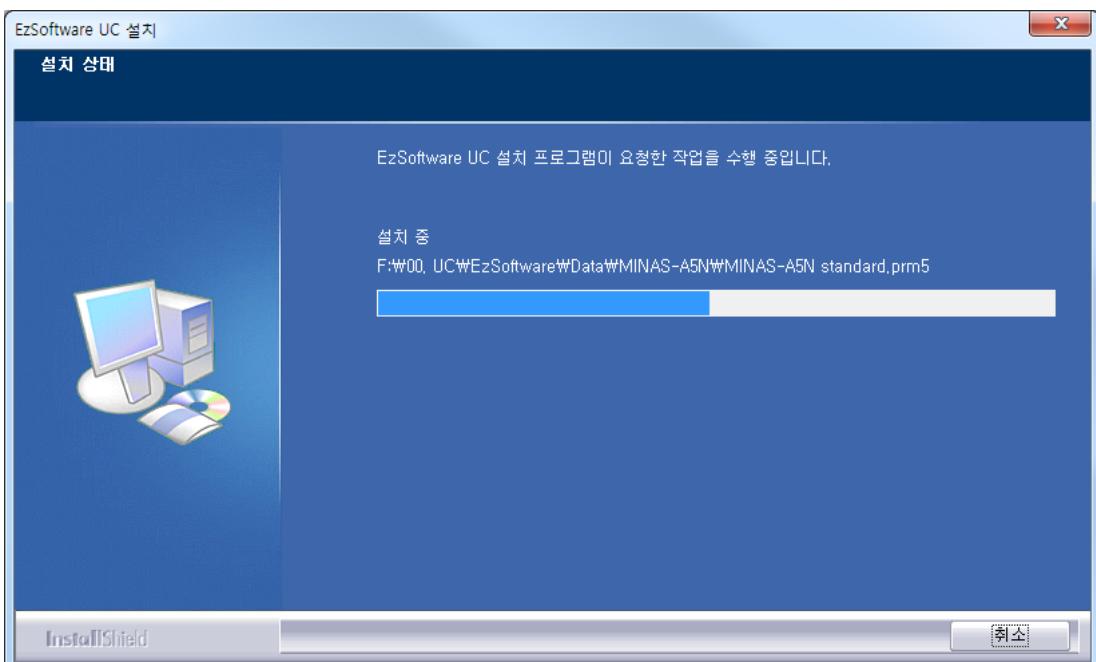
- 5 프로그램을 설치할 대상 위치를 선택합니다. 임의로 위치를 변경할 때는 찾아보기(R)를 클릭하여 해당위치를 재지정하면 됩니다.



- 6 설치 유형을 선택합니다. 전체 설치(C), 사용자 정의 설치(S) 두 가지 옵션이 있는데 특별히 선택해서 설치해야 될 사항이 아니라면, 전체 설치(C)를 선택하여 다음(N)으로 넘어갑니다.

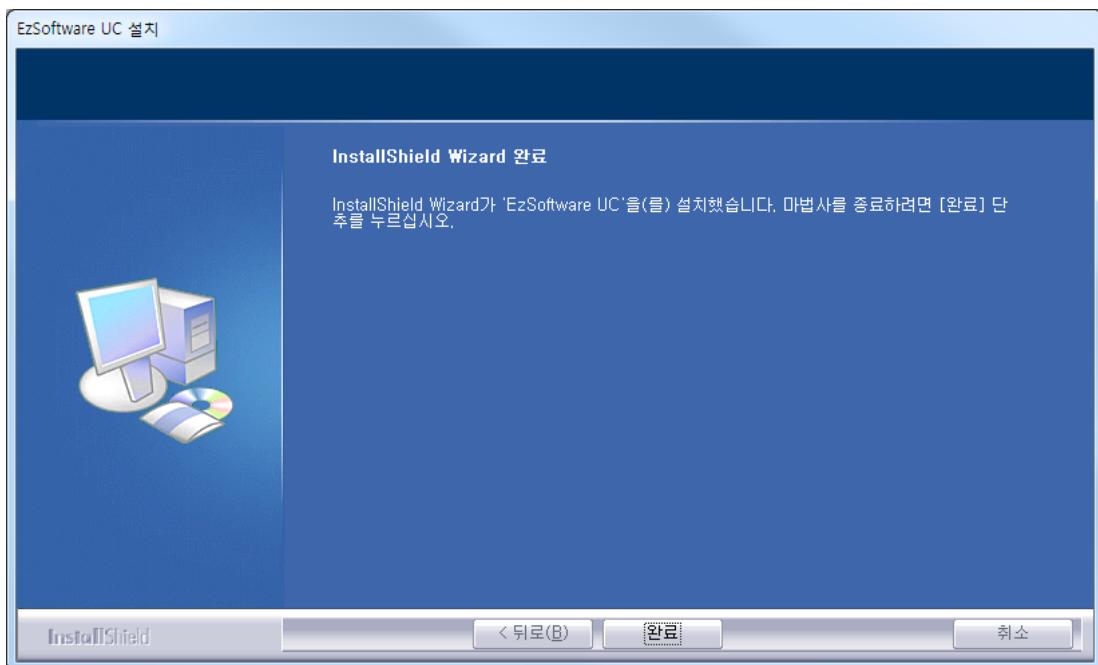


- 7 아래와 같이 시스템에 프로그램이 설치되는 과정이 나옵니다. 만약 설치하는 과정 중 시스템이 멈춰있거나 응답이 없을 경우 취소를 클릭하여 설치를 중단합니다.



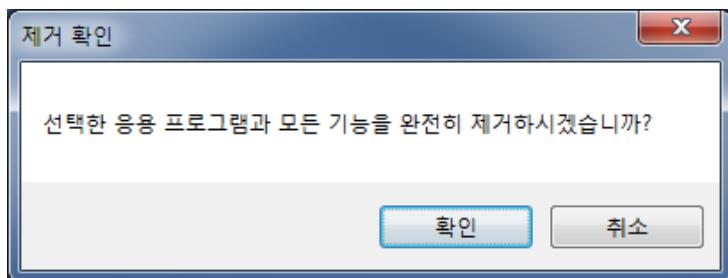
8

정상적으로 설치가 완료 되었으면 다음 화면과 같이 설치 완료 화면이 나옵니다.
다른 응용프로그램이 실행 중(저장해야 되는) 이라면 나중에 다시 시작을,
아니면 지금 다시 시작을 선택하면 됩니다. 설치를 마치려면 완료 버튼을
클릭하면 됩니다.

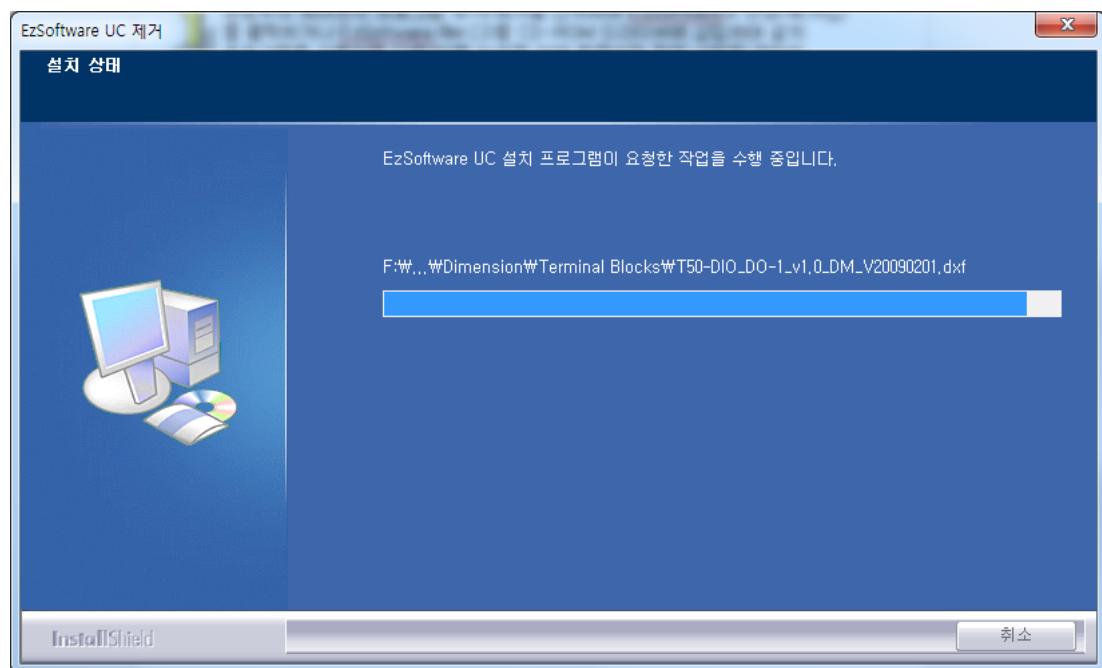


2.2 EzSoftware UC 제거하기

- 1 원도우의 제어판의 프로그램 추가/제거를 선택하여 EzSoftware의 변경/제거(C)를 클릭하거나 EzSoftware RM CD를 CD-ROM 드라이버에 삽입하여 설치 프로그램을 실행하면 다음(N)을 누르면 아래 화면처럼 정말 삭제할 것인지 물어봅니다.



- 2 확인을 클릭하면 설치되었던 EzSoftware UC를 제거하는 다음 화면이 나타납니다.



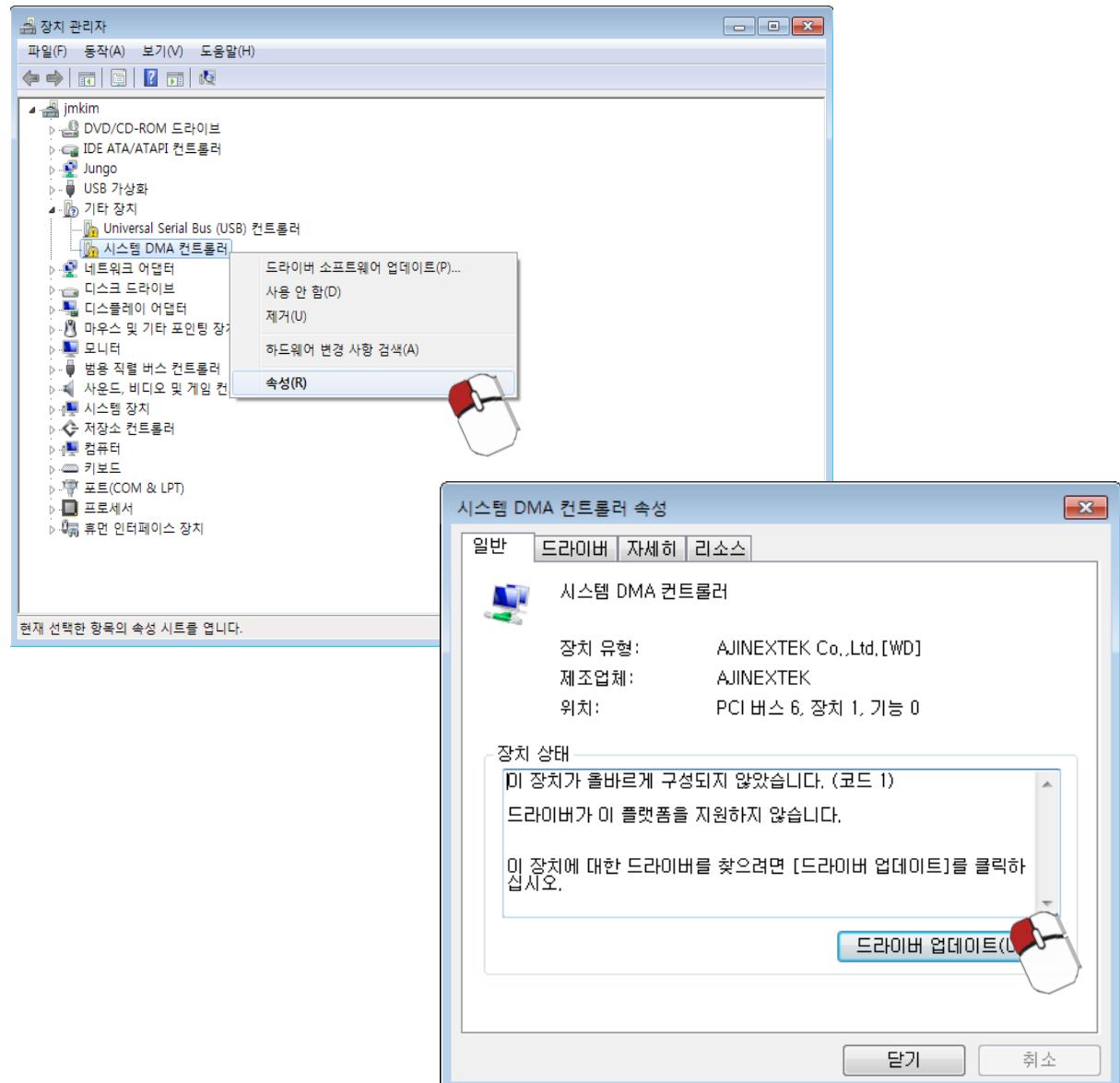
3

정상적으로 삭제가 완료 되었으면 다음 화면의 완료 버튼을 클릭하면 됩니다.



2.3 디바이스 드라이브 수동 등록하기

- 디바이스 드라이브가 자동으로 등록되지 않을 시 수동으로 등록하는 방법입니다.



2

드라이버 소프트웨어는 어떻게 검색합니까?

→ 업데이트된 드라이버 소프트웨어 자동으로 검색(S)

컴퓨터와 인터넷에서 장치에 대한 최신 드라이버 소프트웨어를 검색합니다. 이렇게 하지 않으려면 장치 설치 설정에서 이 기능을 사용하지 않도록 설정해야 합니다.

→ 컴퓨터에서 드라이버 소프트웨어 찾아보기(R)

수동으로 드라이버 소프트웨어를 찾아 설치하십시오.



컴퓨터에서 드라이버 소프트웨어를 찾아봅니다.

다음 위치에서 드라이버 소프트웨어 검색:

C:\Program Files (x86)\EzSoftware RM\INF(Driver)

찾아보기(R)...

하위 폴더 포함(I)

→ 컴퓨터의 장치 드라이버 목록에서 직접 선택(L)

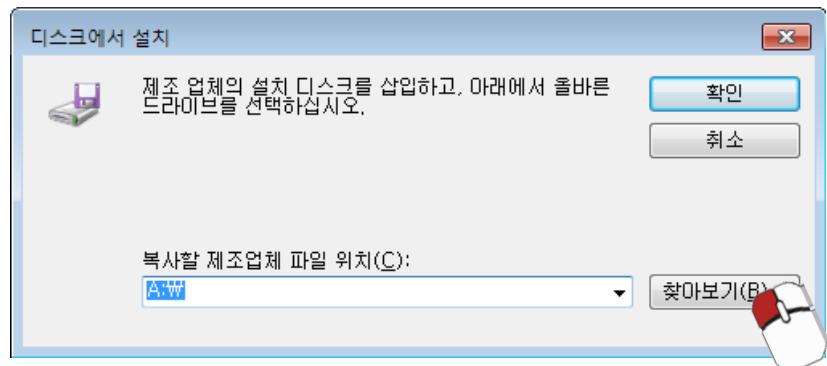
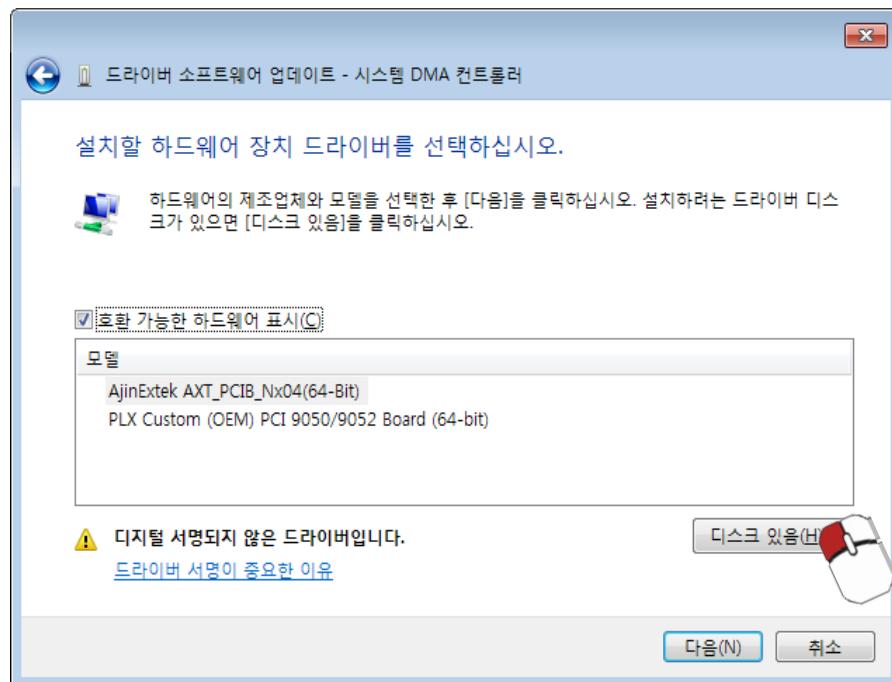
이 목록에는 장치와 호환되는 설치 드라이버 소프트웨어 및 동일한 범주에서 모든 드라이버 소프트웨어를 표시합니다.



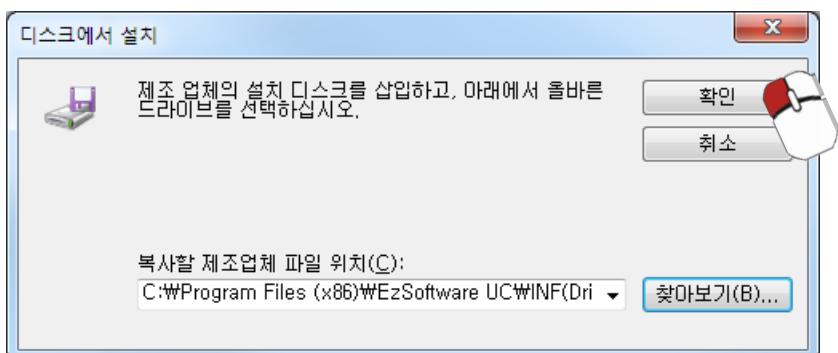
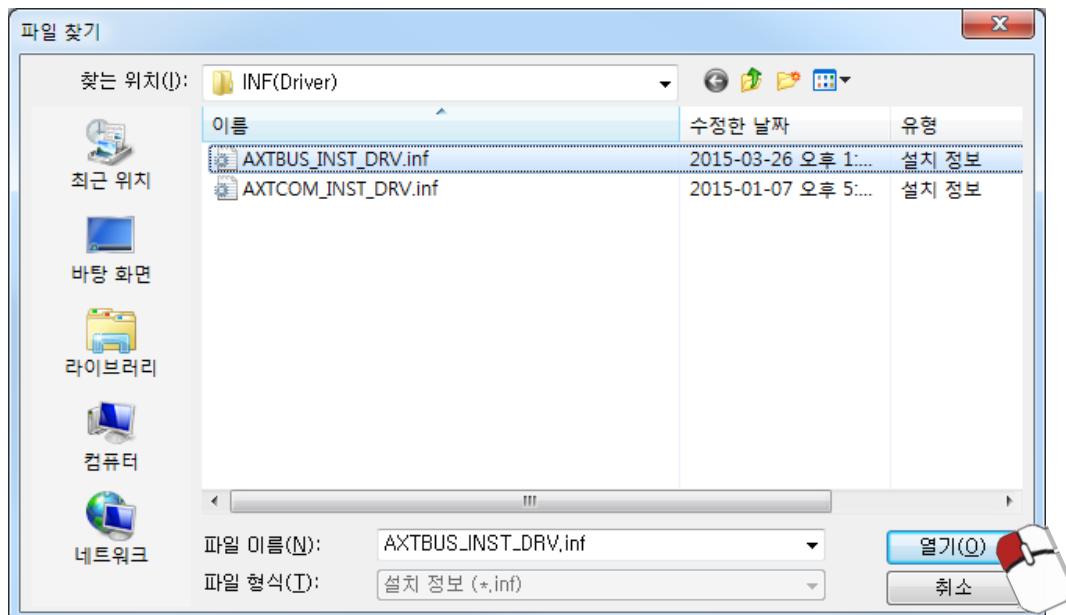
다음(N)

취소

3

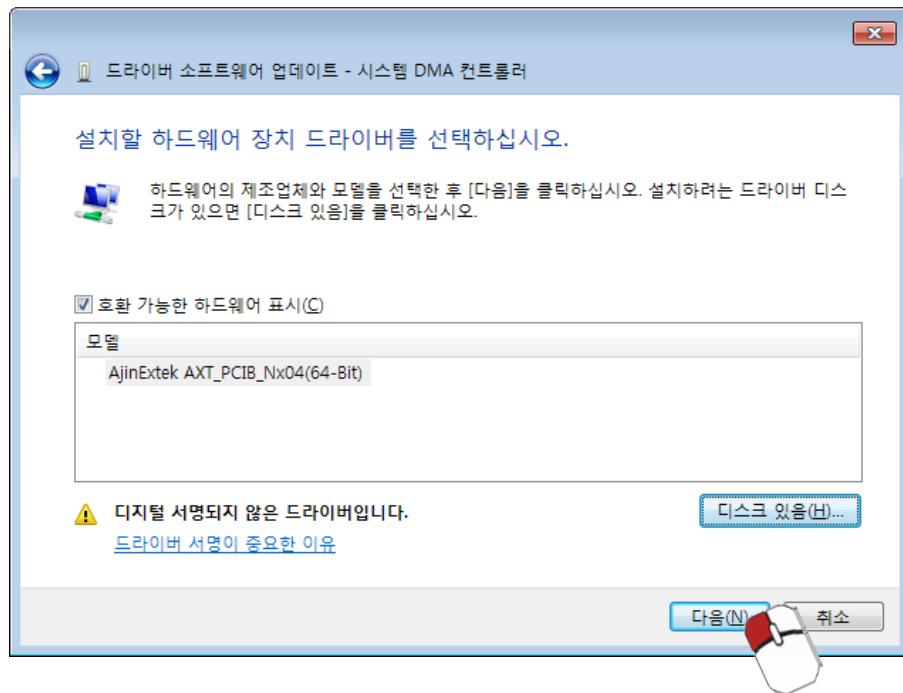


4

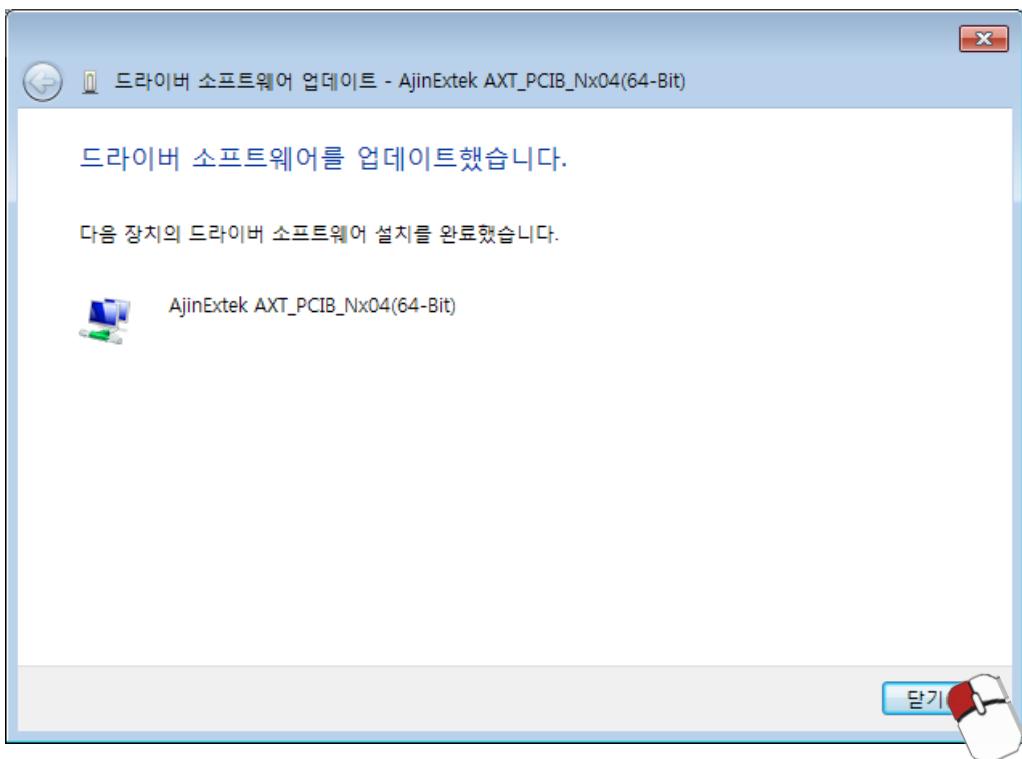


- **File Directory :** C:\Program Files (x86)\EZSoftware UC\INF(Driver)

5



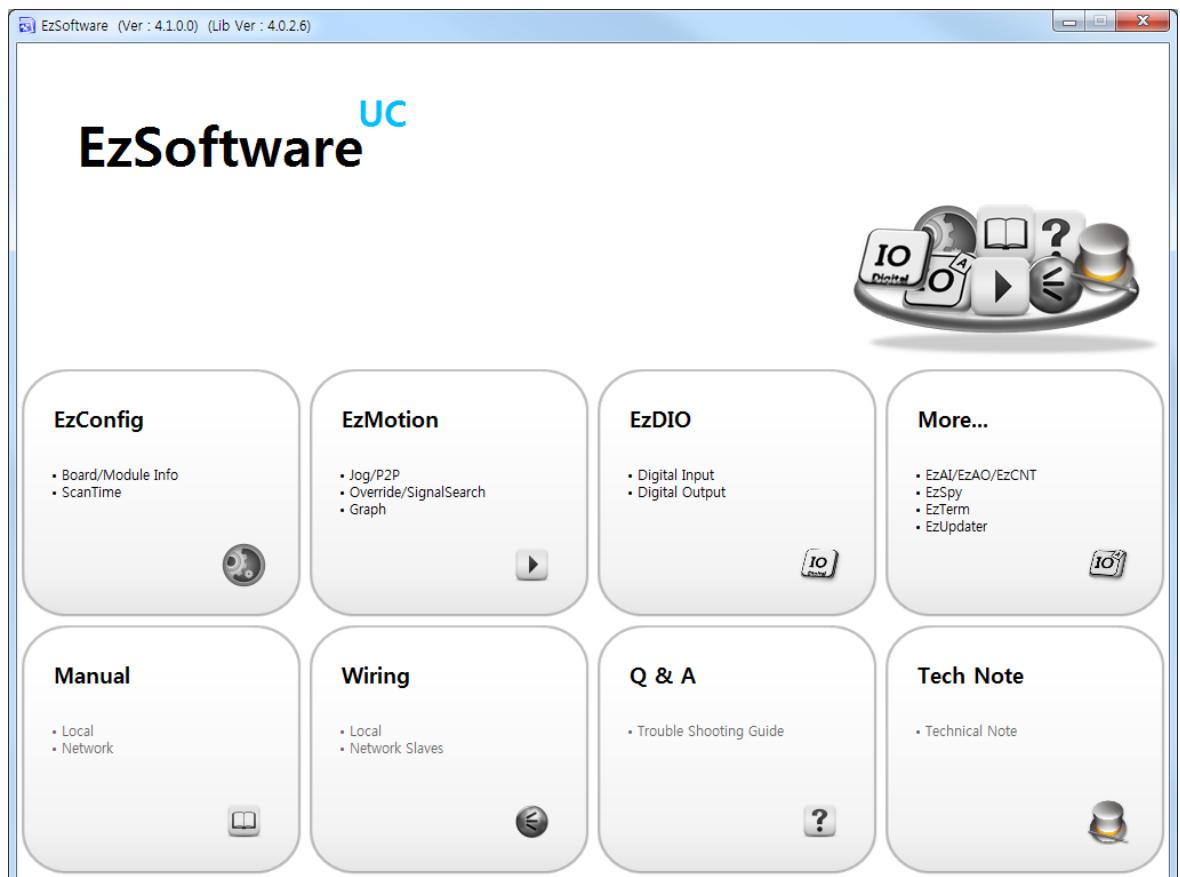
6



3. EzSoftware UC 시작하기

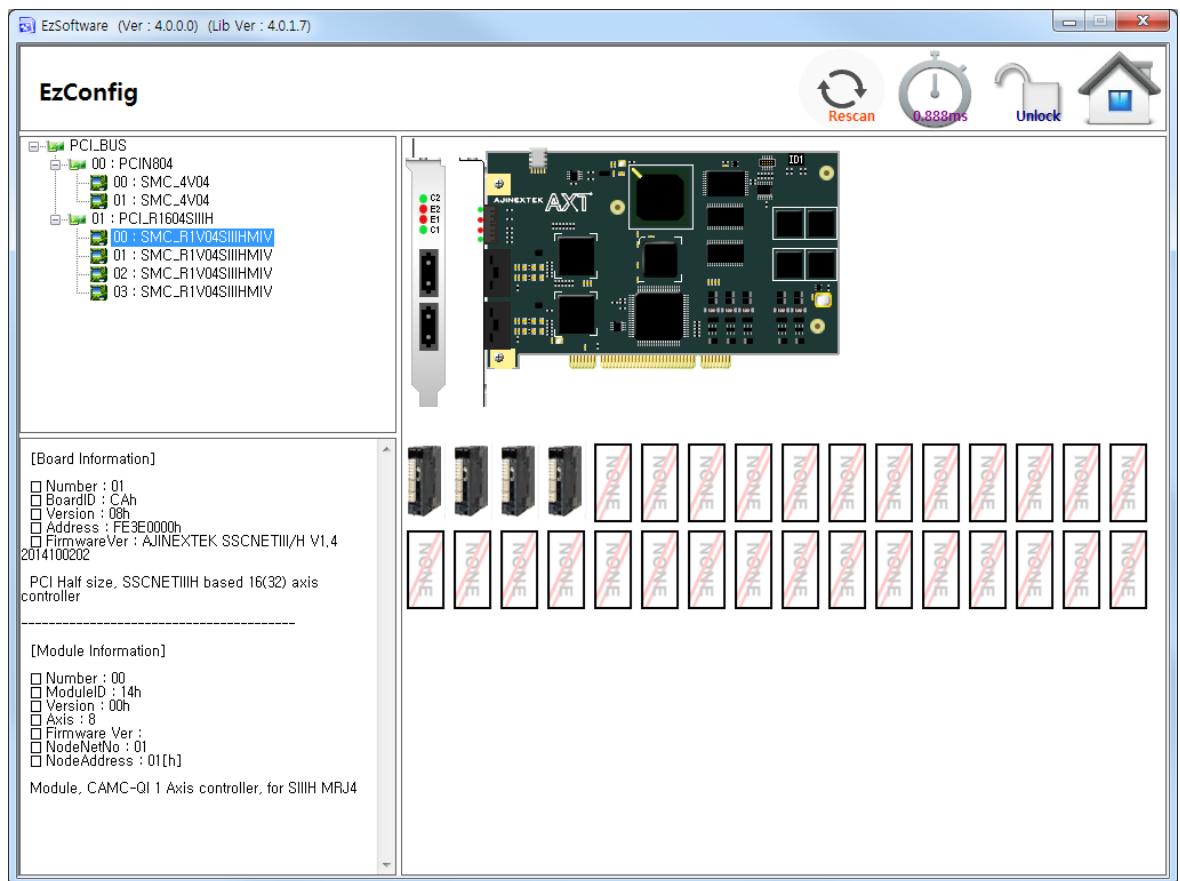
3.1 EzSoftware UC 시작하기

메인화면에서 사용자가 원하는 기능 Agent 및 문서를 실행할 수 있습니다.
EzConfig, EzMotion, EzDIO, EzAI, EzAO, EzCounter, EzSpy, EzUpdater,
EzTerm, EzTermMR 등 기능 Agent를 실행하거나, Manual, Wiring, Trouble
Shooting Guide, Technical Note 등 문서를 실행할 수 있습니다.

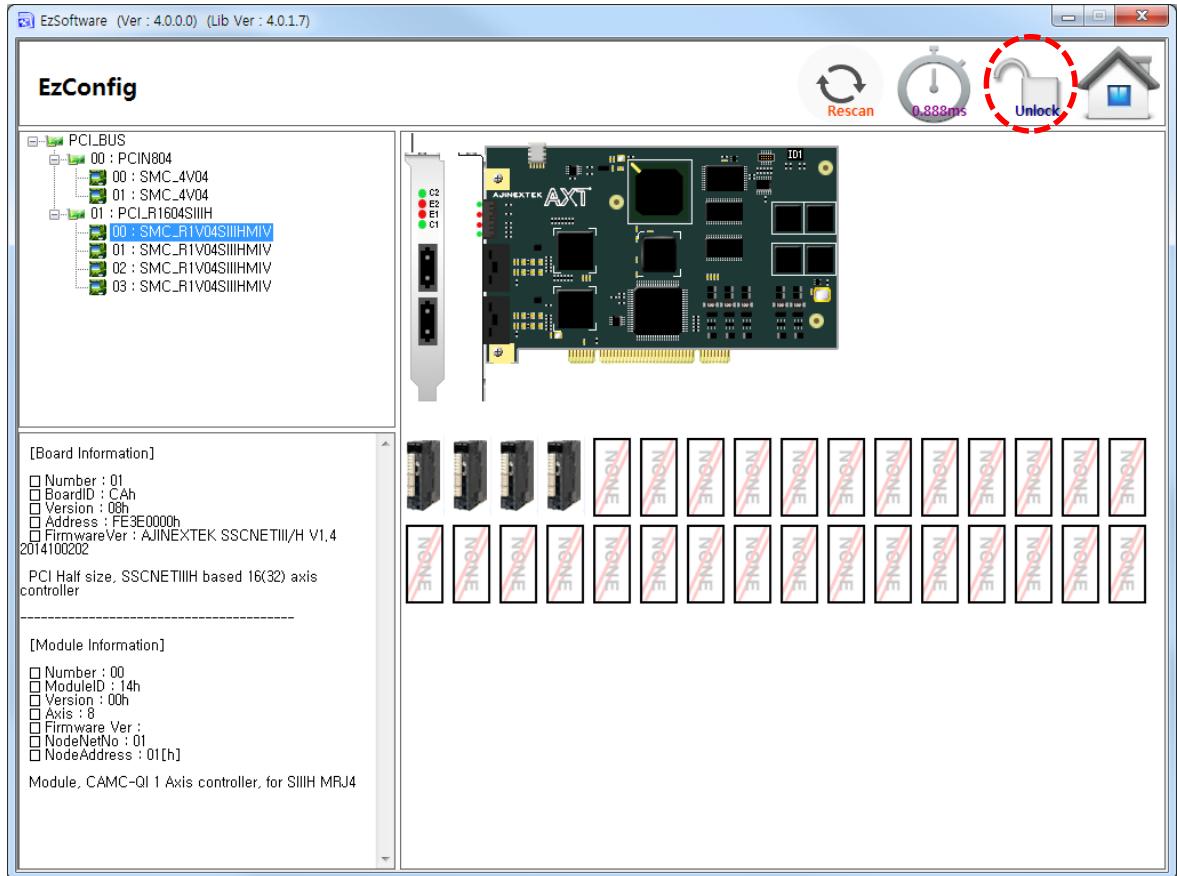


3.1.1 EzConfig

EzConfig 실행 시 다음 화면과 같이 시스템에 장착되어 있는 보드 및 모듈, 네트워크 슬레이브 노드들이 트리 형식으로 나타납니다. 시스템 내에 보드 및 모듈 장착 개수, 네트워크 슬레이브 노드 구성에 따라 달리 출력될 수 있습니다. 만약, 보드가 장착되어 있는데도 제품 리스트가 나오지 않는다면 장치관리자에 보드가 정상적으로 인식되었는지 확인하고 장치 드라이브가 정상적으로 설치되었는지 확인하여야 합니다.



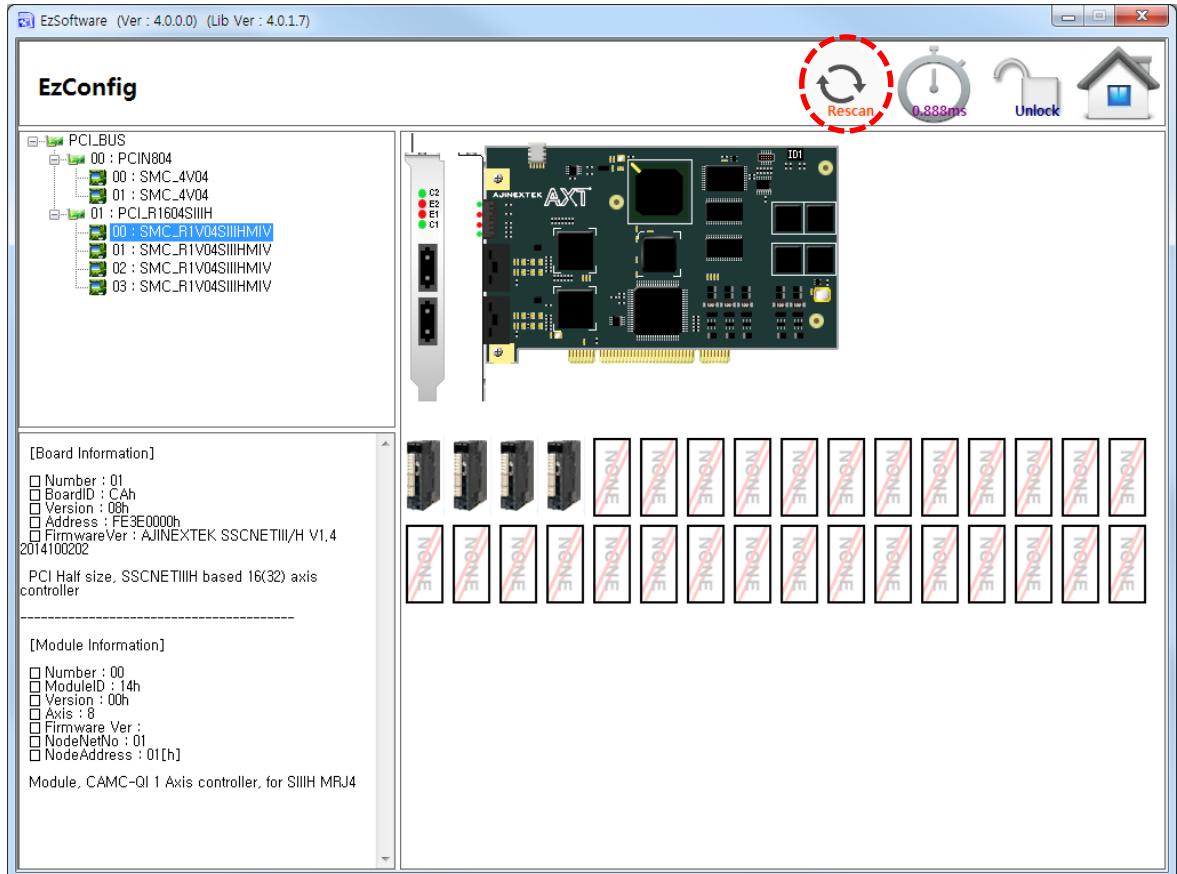
Config에서는 네트워크 방식의 제어 제품에 대하여 Configuration Lock/Unlock 기능을 제공합니다.



참조) Configuration Lock/Unlock 기능

네트워크를 통해 분산된 제어 요소는 통신 선로 및 Slave 자체의 문제 등으로 인하여 언제든지 통신 상태에 문제가 발생 할 수 있습니다. 이때 일부분의 Slave에서 발생된 문제로 인하여 사용자가 사용하는 축 번호 및 접점 번호가 정상 상태와 다르게 재 배치되어, 사용자가 제작한 프로그램에서 의도하지 않은 모터 및 접점 출력을 구동하는 심각한 문제가 발생할 수 있습니다. 따라서 정상 상태일 때 네트워크 제어요소에 대한 정보를 저장하고 사용자가 사용하는 제어 인자의 위치를 고정할 필요가 있습니다.

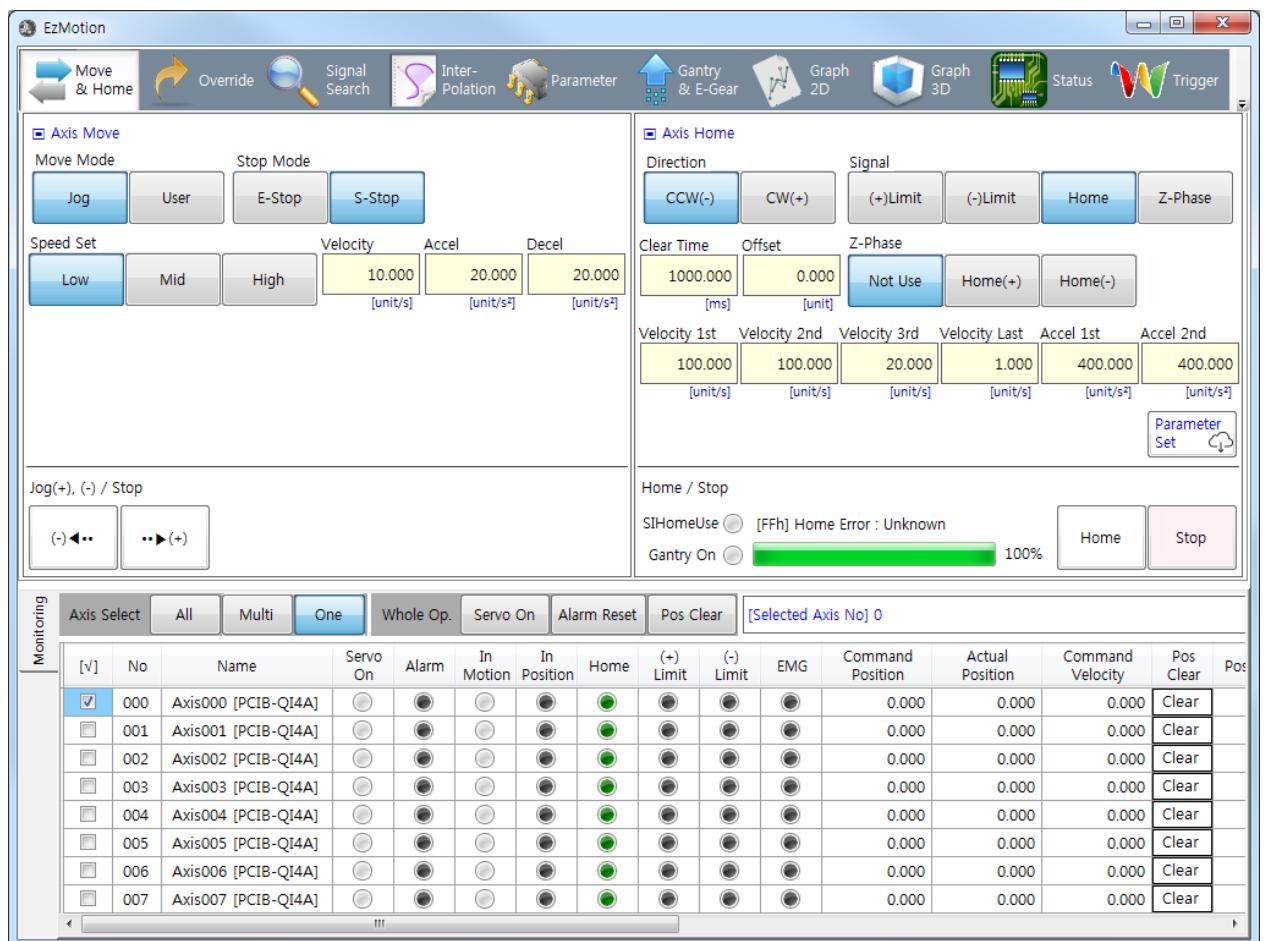
PCI-R1604-MLII는 위와 같은 문제를 없애기 위해 정상 상태에서 EzConfig의 "Configuration Lock" 기능을 사용하여 제어 요소에 대한 정보를 내부 비 휘발성 메모리에 저장 할 수 있으며, "Configuration Lock" 기능 적용 후에는 네트워크 통신 이상 및 Slave 자체 이상과는 상관없이 저장된 정보를 사용하여 고정된 제어 인자(축 번호, 접점 번호)로 자동으로 관리됩니다.



Slave 노드와의 네트워크가 끊어질 경우 재검색 기능을 이용하여 네트워크를 다시 연결할 수 있습니다. Slave 노드의 변경사항이 발생하였을 경우에는 반드시 재검색 기능을 실행하여야 합니다.

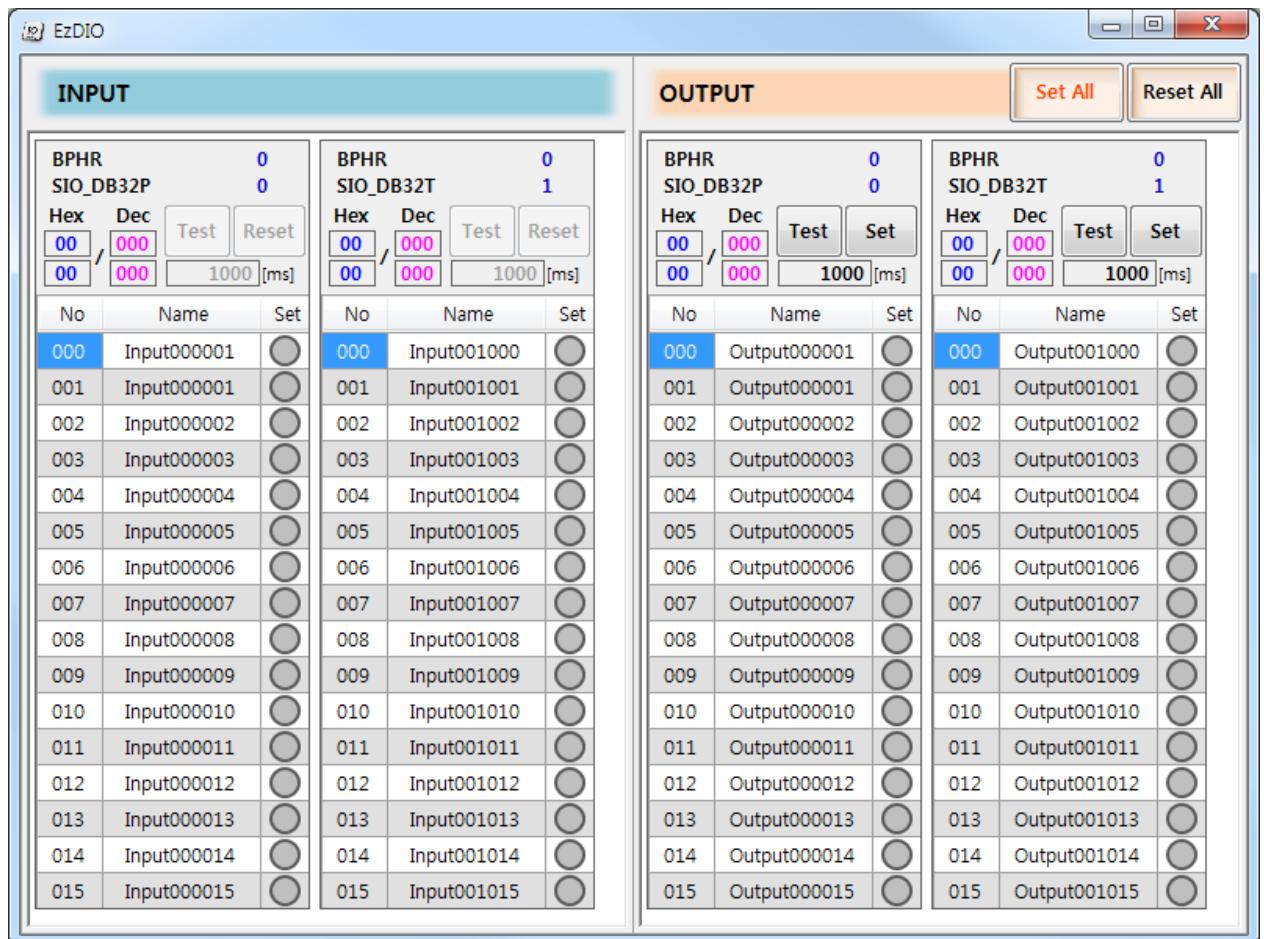
3.1.2 EzMotion

EzMotion 실행 시 다음 화면과 같이 시스템에 장착되어 있는 모션보드 및 모듈, 슬레이브 노드를 테스트할 수 있습니다. 각 모듈 별 테스트 프로그램은 기능상 약간씩 다를 수 있습니다. 자세한 사용방법은 EzMotion 메뉴얼을 참조하시기 바랍니다.



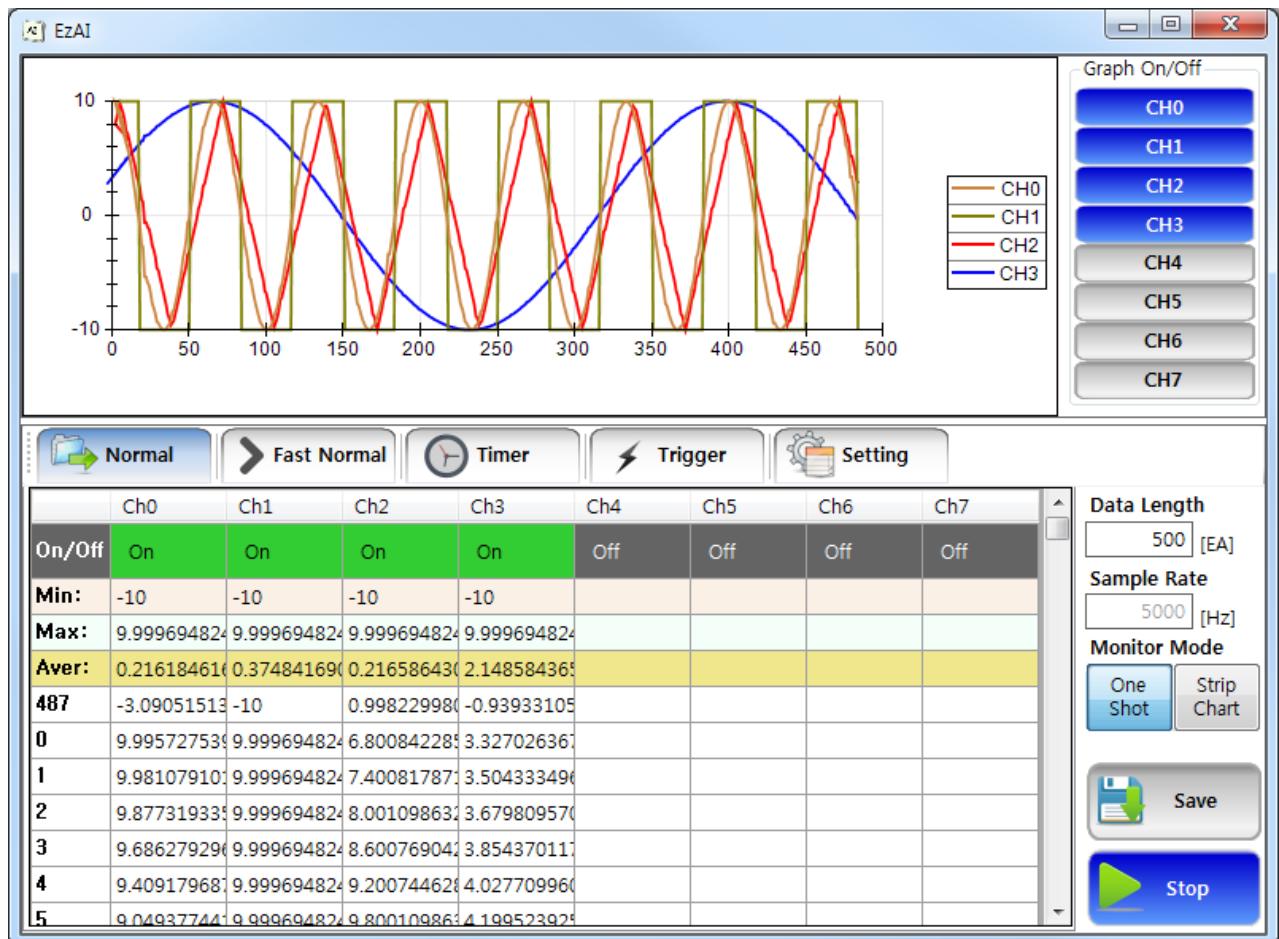
3.1.3 EzDIO

EzDIO 실행 시 다음 화면과 같이 시스템에 장착되어 있는 Digital In/Out 보드 및 모듈, 슬레이브 노드를 테스트할 수 있습니다. 자세한 사용방법은 EzDIO 메뉴얼을 참조하시기 바랍니다.



3.1.4 EzAI

EzAI 실행 시 다음 화면과 같이 시스템에 장착되어 있는 Analog Input 보드 및 모듈, 슬레이브 노드를 테스트할 수 있습니다. 자세한 사용방법은 EzAI 메뉴얼을 참조하시기 바랍니다.



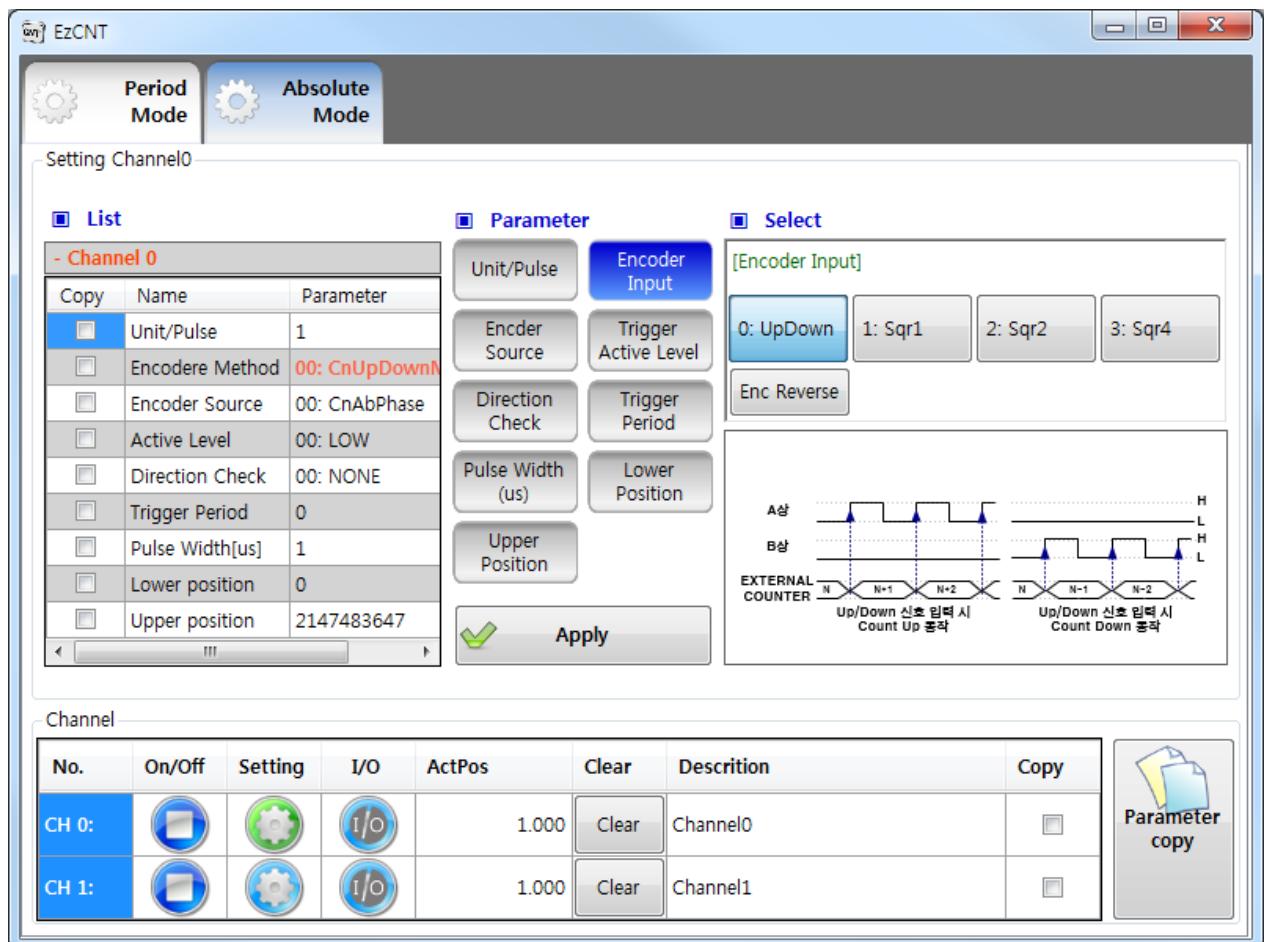
3.1.5 EzAO

EzAO 실행 시 다음 화면과 같이 시스템에 장착되어 있는 Analog Output 보드 및 모듈, 슬레이브 노드를 테스트할 수 있습니다. 자세한 사용방법은 EzAO 메뉴얼을 참조하시기 바랍니다.



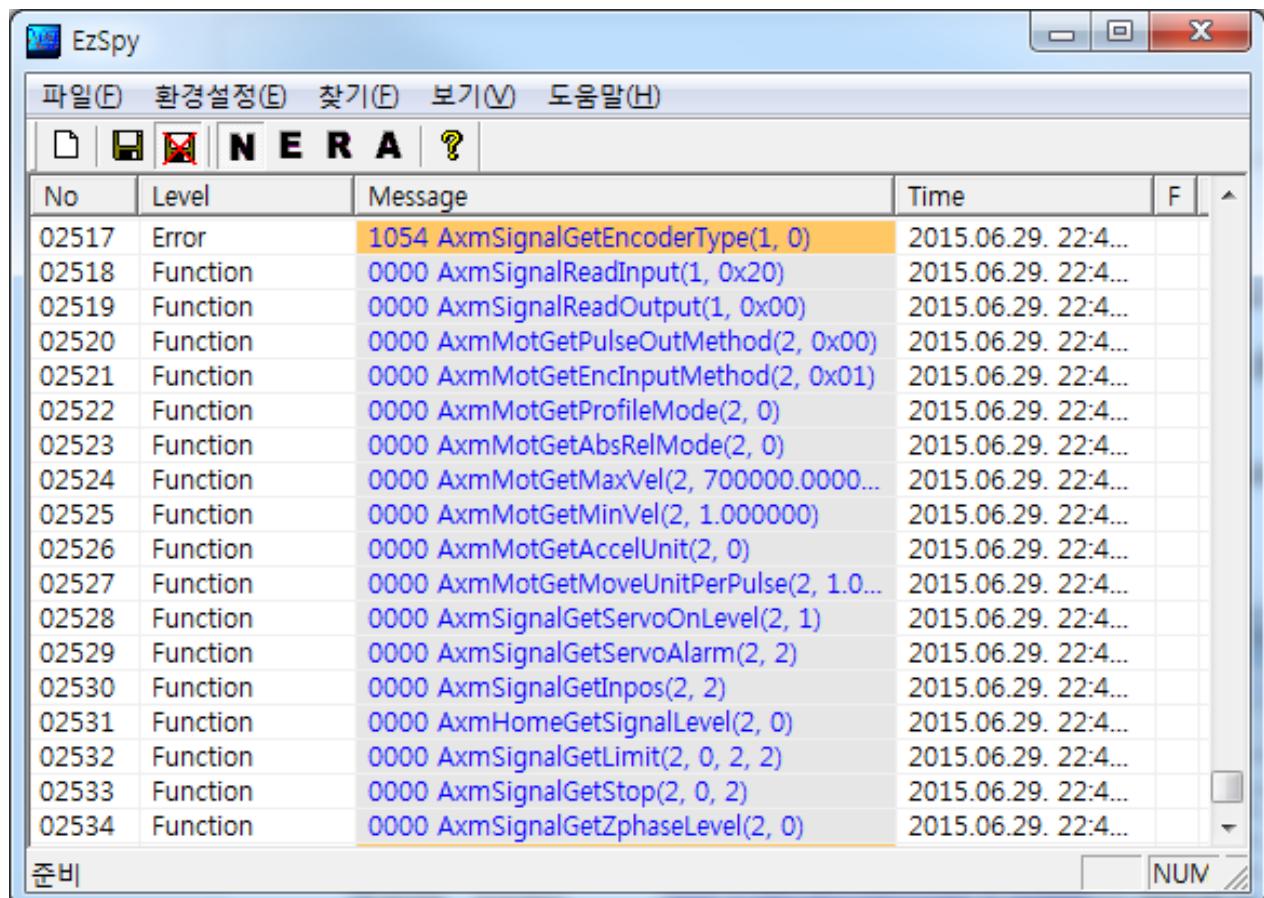
3.1.6 EzCounter

EzCounter 실행 시 다음 화면과 같이 시스템에 장착되어 있는 Counter 모듈, 슬레이브 노드를 테스트할 수 있습니다. 자세한 사용방법은 EzCounter 메뉴얼을 참조하시기 바랍니다.



3.1.7 EzSpy

EzSpy실행 시 다음 화면과 같이 당사 라이브러리 함수 호출을 감시할 수 있습니다. 프로그램 디버깅 시 별도의 로그프로그램없이도 함수로그를 확인할 수 있습니다. 자세한 사용방법은 EzSpy 메뉴얼을 참조하시기 바랍니다.



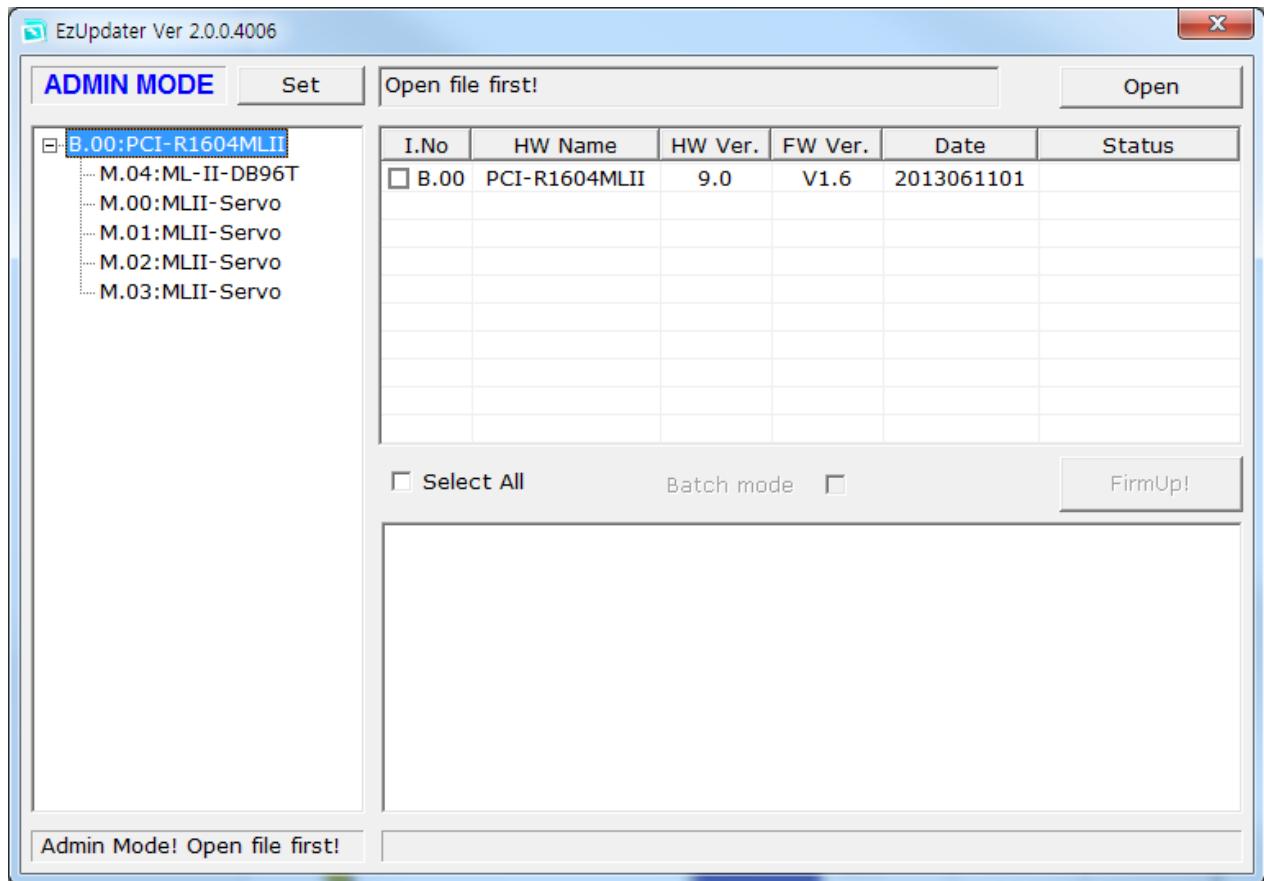
The screenshot shows the EzSpy application window with the title bar "EzSpy". The menu bar includes "파일(F)", "환경설정(E)", "찾기(F)", "보기(V)", and "도움말(H)". Below the menu is a toolbar with icons for file operations: New, Open, Save, Print, Find, Copy, Paste, and Help. The main area is a table log showing function calls:

No	Level	Message	Time
02517	Error	1054 AxmSignalGetEncoderType(1, 0)	2015.06.29. 22:4...
02518	Function	0000 AxmSignalReadInput(1, 0x20)	2015.06.29. 22:4...
02519	Function	0000 AxmSignalReadOutput(1, 0x00)	2015.06.29. 22:4...
02520	Function	0000 AxmMotGetPulseOutMethod(2, 0x00)	2015.06.29. 22:4...
02521	Function	0000 AxmMotGetEncInputMethod(2, 0x01)	2015.06.29. 22:4...
02522	Function	0000 AxmMotGetProfileMode(2, 0)	2015.06.29. 22:4...
02523	Function	0000 AxmMotGetAbsRelMode(2, 0)	2015.06.29. 22:4...
02524	Function	0000 AxmMotGetMaxVel(2, 700000.0000...)	2015.06.29. 22:4...
02525	Function	0000 AxmMotGetMinVel(2, 1.000000)	2015.06.29. 22:4...
02526	Function	0000 AxmMotGetAccelUnit(2, 0)	2015.06.29. 22:4...
02527	Function	0000 AxmMotGetMoveUnitPerPulse(2, 1.0...	2015.06.29. 22:4...
02528	Function	0000 AxmSignalGetServoOnLevel(2, 1)	2015.06.29. 22:4...
02529	Function	0000 AxmSignalGetServoAlarm(2, 2)	2015.06.29. 22:4...
02530	Function	0000 AxmSignalGetInpos(2, 2)	2015.06.29. 22:4...
02531	Function	0000 AxmHomeGetSignalLevel(2, 0)	2015.06.29. 22:4...
02532	Function	0000 AxmSignalGetLimit(2, 0, 2, 2)	2015.06.29. 22:4...
02533	Function	0000 AxmSignalGetStop(2, 0, 2)	2015.06.29. 22:4...
02534	Function	0000 AxmSignalGetZphaseLevel(2, 0)	2015.06.29. 22:4...

At the bottom left is a status bar with the text "준비" (Ready). At the bottom right are buttons for "NUM" and "NUM LOCK".

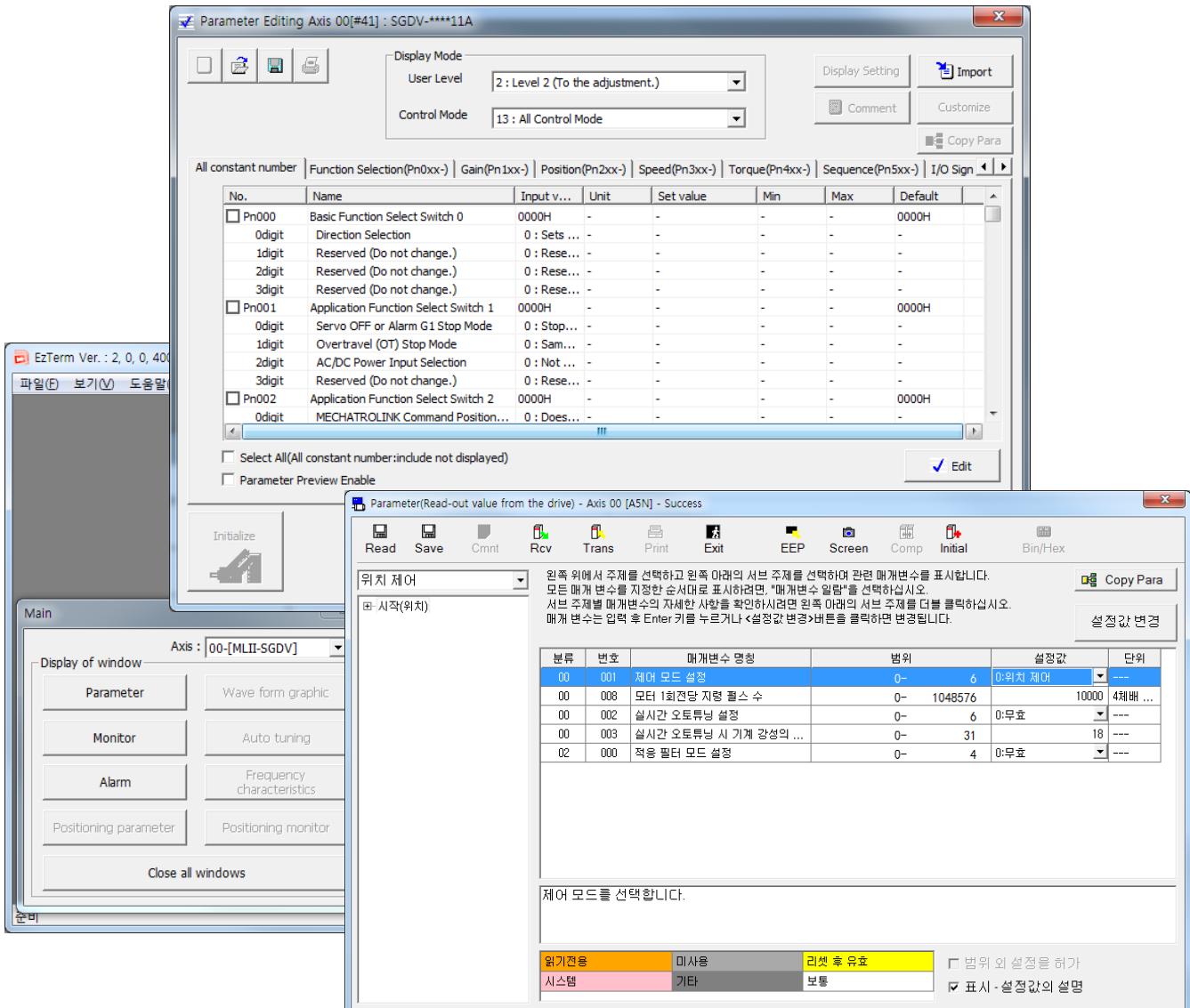
3.1.8 EzUpdater

EzUpdater 실행 시 다음 화면과 같이 시스템에 장착되어 있는 네트워크 보드의 Firmware를 업데이트할 수 있습니다. 자세한 사용방법은 EzUpdater 메뉴얼을 참조하시기 바랍니다.



3.1.9 EzTerm

EzTerm 실행 시 다음 화면과 같이 네트워크 서보드라이브의 파라미터를 관리 및 I/O를 감시할 수 있습니다. 자세한 사용방법은 EzTerm 메뉴얼을 참조하시기 바랍니다.



3.2 EzSoftware UC 종료하기

종료버튼(X)을 누르면 종료메시지가 발생합니다. EzSoftware UC 종료를 원하시면 예(Y)를 누르시고, 종료를 원하지 않으시면 아니요(N)을 누르면 됩니다.



4. 설치된 파일 살펴보기

4.1 전체 폴더

아래의 폴더가 EzSoftware UC를 설치하시면 자동으로 설치됩니다.

폴더명	포함된 내용
AXL/Library)	다양한 개발언어에 따른 라이브러리, 헤더파일
Catalogue	제품 카다로그, 관련제품 선택시 참조문서
Dimension	기구물과 관계된 제품의 CAD 도면 원보
Examples	제품별, 개발언어별 예제 원본
EzSoftware	EzSoftware 관련 S/W 실행파일
INF(Driver)	장치드라이브
Manual	H/W 및 S/W 설명서
Wire Drawing	제어기와 서보/스텝 드라이브 결선도, 입출력 단자대 결선도
ReadMe_Kor.txt	EzSoftware UC의 상세 설치 정보

4.2 AXL/Library) 폴더

이 폴더에는 각 언어별로 해당 프로그램의 Include헤더 파일이 포함되어 있습니다. 사용언어에 따라 폴더를 링크하거나 파일을 복사하거나 링크하여 사용하시면 됩니다.

4.3 Catalogue 폴더

이 폴더에는 EzSoftware UC에서 지원하는 모든 제품에 대한 간단한 카다로그가 포함되어 있습니다. 시스템 구성 시 필요한 제어 요소를 선택할 때 참고할 수 있습니다.

4.4 Dimension 폴더

이 폴더에는 제어 시스템을 구성할 때 필요한 기구 도면을 포함하고 있으며 전장 구성 및 설계 시 참고할 수 있습니다.

4.5 Examples 폴더

이 폴더에는 각 언어별로 제품별 테스트 프로그램 원본이 포함되어 있습니다. 이 예제들 중 사용하는 언어의 해당 예제를 작업디렉터리에서 프로젝트를 열기 하여 컴파일하게 되면 Library와 Header 파일의 링크가 설치된 환경에 맞추어 자동으로 이루어지며, 결과파일은 예제 프로젝트의 상위 디렉터리에 있는 'Executable 폴더'에 생성된다.

4.6 EzSoftware 폴더

이 폴더에는 모든 Hardware를 검색 및 테스트하는 EzSoftware가 들어있습니다. 여기에 있는 파일들을 지우거나 파일명을 변경하면 EzSoftware가 정상적으로 동작하지 않으므로 각별히 주의 해주십시오.

각 모듈을 제어하는 Test Agent들은 단독 실행 될 수 있으며, 같은 프로그램이 2번 이상 실행될 경우 에러메시지를 발생시킵니다.

4.7 INF(Driver) 폴더

이 폴더에는 제어 보드들에 대한 장치관리자 설치 파일들이 들어 있습니다. 처음으로 보드를 장착하게되면 새로운 Hardware 발견이라는ダイ얼로그가 표시되는데, 이때 이 폴더에 있는 ~.INF파일을 선택해주면 Windows OS의 장치관리자에 등록하여 사용할 수 있게 됩니다.

장치관리자에 정상적으로 등록되지 않으면, Windows OS에서는 H/W 접근을 할 수 없으며, EzConfig 및 Agent 사용도 불가능합니다. 따라서 보드 장작 후 장치 드라이브를 설치 하여야 하며, 32Bit/64Bit OS의 구분은 .INF 파일로 자동 관리됩니다.

4.8 Manual 폴더

이 폴더에는 매뉴얼에 대한 내용이 들어 있습니다. Chip - 자체 개발한 모션 칩에 대한 매뉴얼이 포함되어 있습니다. 대부분의 모션제어 제품이 CAMC-QI를 사용하기 때문에, CAMC-Q(4축)에 대한 자세한 기능들을 확인하고 참고하면 다양한 모션제어를 구현할 수 있습니다. Hardware - 모든 Hardware 메뉴얼이 포함되어 있습니다. Hardware의 정확한 사양이나 단자대 결선법등이 자세하게 설명되어 있으므로 참고하십시오.

Library – 모든 Library매뉴얼이 포함되어 있습니다. 각 기능 별로(Motion, DIO, AIO, ...)매뉴얼이 제공되며 각 매뉴얼에는 해당모듈제어에 활용한 함수에 대한 설명, 사용법, 예제등이 포함되어 있습니다. 또한 기본적인 라이브러리 사용법에 대한 내용을 포함한 기초 라이브러리(AXL) 매뉴얼도 포함되어 있습니다.

Software - 각종 Test Agent들의 사용자 매뉴얼이 들어 있습니다. 각 Agent에는 해당 모듈을 테스트 및 제어할 수 있는 여러가지 유용한 기능들이 있습니다. 이 기능들을 적절히 활용하기 위해서는 이 매뉴얼을 참조하십시오.

4.9 Wire Drawing 폴더

이 폴더에는 각 회사 별로 Servo Driver, Step Driver 결선도, (주)아진엑스텍이 제공하는 36/68Pin 단자대의 Pin Map이 PDF 파일 형식으로 들어 있습니다.
결선도 구성을 알기 위해서는 이 메뉴얼을 참조하십시오.



이 설명서의 내용은 예고 없이 변경될 수 있습니다. 용례에 사용된 회사, 기관, 제품, 인물 및 사건 등은 실제 데이터가 아닙니다. 어떠한 실제 회사, 기관, 제품, 인물 또는 사건과도 연관시킬 의도가 없으며 그렇게 유추해서도 안됩니다. 해당 저작권법을 준수하는 것은 사용자의 책임입니다. 저작권에서의 권리와는 별도로, 이 설명서의 어떠한 부분도 (주)아진엑스텍의 명시적인 서면 승인 없이는 어떠한 형식이나 수단(전기적, 기계적, 복사기에 의한 복사, 디스크 복사 또는 다른 방법) 또는 다른 목적으로도 복제되거나, 검색 시스템에 저장 또는 도입되거나, 전송될 수 없습니다.

(주)아진엑스텍은 이 설명서 본안에 관련된 특허권, 상표권, 저작권 또는 기타 지적 소유권 등을 보유할 수 있습니다. 서면 사용권 계약에 따라 (주)아진엑스텍으로부터 귀하에게 명시적으로 제공된 권리 이외에, 이 설명서의 제공은 귀하에게 이러한 특허권, 저작권 또는 기타 지적 소유권 등에 대한 어떠한 사용권도 허용하지 않습니다.