

インストールマニュアル

**EtherCAT コントロールボード
開発基本ソフト
Linux 版**

目 次

第1章 インストール

1-1 動作環境	1-1
1-2 ディスク構成	1-1
1-3 インストール方法	1-2
1-4 ディレクトリ構成	1-3

第 1 章 インストール

アルゴ EtherCAT コントロールボード 開発基本ソフトのインストール方法について説明します。

1-1 動作環境

対応 OS

Ubuntu 64 ビット 日本語版

1-2 ディスク構成

アルゴ EtherCAT コントロールボード 開発基本ソフトは、弊社ホームページよりセットアップファイルをダウンロードすることで提供しております。

これらをインストールする事により以下のものがインストールされます。

libIMM.so

開発環境ファイル

1-3 インストール方法

以下の手順で、インストールして下さい。

libIMM.tar.gz を開発環境にコピーします。
ここではユーザ : asdusr の例を示します。

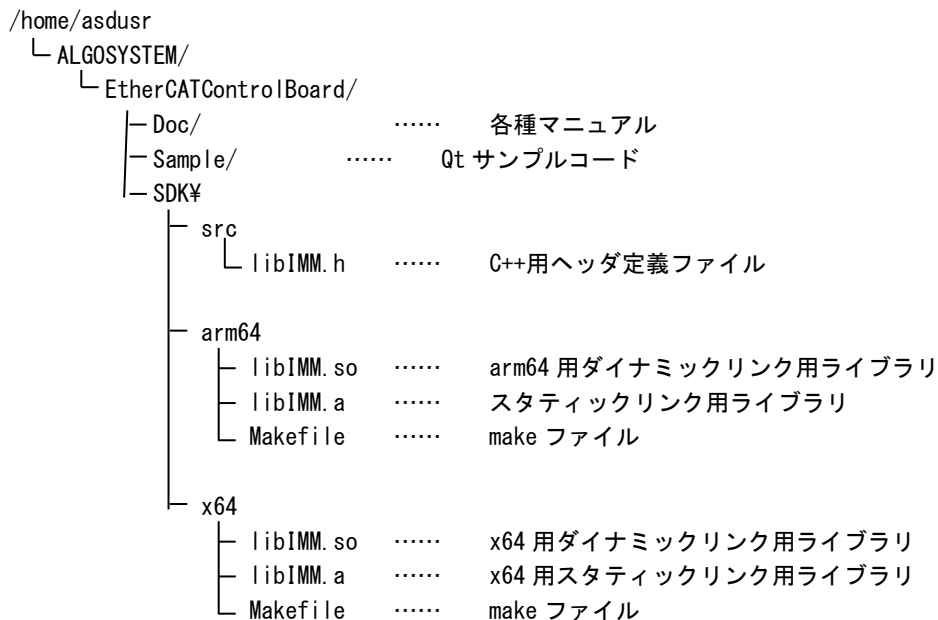
/home/asdusr/に libIMM.tar.gz をコピーします。

コピーしたファイルを展開します。

```
$ tar zxvf libIMM.tar.gz
```

1-4 ディレクトリ構成

インストールしてできる、ディレクトリとファイル構成について説明します。



このインストールマニュアルについて

- (1) 本書の内容の一部又は全部を当社からの事前の承諾を得ることなく、無断で複写、複製、掲載することは固くお断りします。
- (2) 本書の内容に関しては、製品改良のためお断りなく、仕様などを変更することがありますのでご了承下さい。
- (3) 本書の内容に関しては万全を期しておりますが、万一ご不審な点や誤りなどお気づきのことがございましたらお手数ですが巻末記載の弊社もしくは、営業所までご連絡下さい。その際、巻末記載の書籍番号も併せてお知らせ下さい。

78A820002B
78A820002A

2021年 9月 第2版
2021年 1月 初版

 **株式会社アルゴシステム**

本社
〒587-0021 大阪府堺市美原区小平尾656番地

TEL (072) 362-5067
FAX (072) 362-4856

ホームページ <http://www.algosystem.co.jp/>