

# Armadillo-500 開発ボード ソフトウェアマニュアル

A5501/A5527/A5567

Version 1.3.2  
2011/10/24

株式会社アットマークテクノ [<http://www.atmark-techno.com>]

Armadillo サイト [<http://armadillo.atmark-techno.com>]

---

# Armadillo-500 開発ボードソフトウェアマニュアル

株式会社アットマークテクノ

060-0035 札幌市中央区北 5 条東 2 丁目 AFT ビル  
TEL 011-207-6550 FAX 011-207-6570

製作著作 © 2007-2011 Atmark Techno, Inc.

Version 1.3.2  
2011/10/24

---

# 目次

1. はじめに .....	8
1.1. 本書および関連ファイルのバージョンについて .....	8
1.2. 対象となる読者 .....	8
1.3. 本書の構成 .....	8
1.4. 表記について .....	8
1.4.1. フォント .....	8
1.4.2. コマンド入力例 .....	9
1.4.3. アイコン .....	9
1.5. 謝辞 .....	9
2. 注意事項 .....	10
2.1. 安全に関する注意事項 .....	10
2.2. 取扱い上の注意事項 .....	11
2.3. ソフトウェア使用に関する注意事項 .....	11
2.4. 保証について .....	11
2.5. 輸出について .....	11
2.6. 商標について .....	11
3. 作業の前に .....	13
3.1. 見取り図 .....	13
3.2. 準備するもの .....	13
3.3. ジャンパピンの設定について .....	14
3.3.1. CPU 起動モード設定 .....	14
3.3.2. オンボードフラッシュメモリブート .....	14
3.3.3. UART ブートモード .....	14
3.3.4. CPU モジュール設定 .....	15
3.4. シリアル通信ソフトウェアの設定 .....	15
3.5. メモリマップ .....	15
4. 開発環境の準備 .....	17
4.1. クロス開発環境パッケージのインストール .....	17
4.2. atmark-dist のビルドに必要なパッケージ .....	17
4.3. クロス開発用ライブラリパッケージの作成方法 .....	18
5. フラッシュメモリの書き換え方法 .....	19
5.1. ダウンローダのインストール .....	19
5.1.1. 作業用 PC が Linux の場合 .....	19
5.1.2. 作業用 PC が Windows の場合 .....	20
5.2. フラッシュメモリの書き込み領域について .....	20
5.3. Hermit-At ダウンローダを使用してフラッシュメモリを書き換える .....	20
5.3.1. 準備 .....	21
5.3.2. 作業用 PC が Linux の場合 .....	21
5.3.3. 作業用 PC が Windows の場合 .....	21
5.4. tftpdfl を使用してフラッシュメモリを書き換える .....	22
5.5. netflash を使用してフラッシュメモリを書き換える .....	23
5.6. ブートローダを出荷状態に戻す .....	24
5.6.1. 準備 .....	24
5.6.2. 作業用 PC が Linux の場合 .....	24
5.6.3. 作業用 PC が Windows の場合 .....	25
5.7. ブートローダのパラメータを出荷状態に戻す .....	28
5.8. ブートローダの種類 .....	29
6. ビルド .....	30
6.1. カーネルイメージとユーザーランドイメージのビルド .....	30
6.1.1. ソースコードの準備 .....	30

- 6.1.2. コンフィグレーション ..... 30
- 6.1.3. ビルド ..... 32
- 6.2. ユーザーランドイメージをカスタマイズする ..... 32
- 6.3. ブートローダーイメージのビルド ..... 33
  - 6.3.1. ソースコードの準備 ..... 33
  - 6.3.2. ビルド ..... 33
- 7. コンパクトフラッシュシステム構築 ..... 35
  - 7.1. コンパクトフラッシュシステム例 ..... 35
  - 7.2. コンパクトフラッシュの初期化 ..... 35
    - 7.2.1. ディスクフォーマット ..... 35
    - 7.2.2. ファイルシステムの作成 ..... 36
  - 7.3. カーネルイメージを配置する ..... 38
  - 7.4. ルートファイルシステムの構築 ..... 38
    - 7.4.1. Debian GNU/Linux を構築する ..... 38
    - 7.4.2. atmark-dist イメージから構築する ..... 39
  - 7.5. コンパクトフラッシュシステムの起動 ..... 40
  - 7.6. システム設定例 ..... 40
    - 7.6.1. Debian システム ..... 40
    - 7.6.2. atmark-dist システム ..... 41
- 8. JTAG ..... 42
  - 8.1. ターゲットボードの初期化について ..... 42
  - 8.2. Linux をデバッグする場合 ..... 42
    - 8.2.1. 設定例 ..... 42
- A. Hermit-At について ..... 43
  - A.1. setenv と clearenv ..... 43
    - A.1.1. setenv/clearenv 使用例 ..... 44
    - A.1.2. Linux 起動オプション ..... 44
  - A.2. frob ..... 44
  - A.3. memmap ..... 44
    - A.3.1. 使用例 ..... 45
  - A.4. erase ..... 45
    - A.4.1. 使用例 ..... 45
  - A.5. tftpd ..... 45
    - A.5.1. 使用例 ..... 46
  - A.6. setclock ..... 46
    - A.6.1. 使用例 ..... 47

## 目次

3.1. 見取り図 .....	13
4.1. インストールコマンド .....	17
4.2. インストール情報表示コマンド .....	18
4.3. クロス開発用ライブラリパッケージの作成 .....	18
5.1. ダウンローダのインストール (Linux) .....	19
5.2. ダウンロードコマンド .....	21
5.3. ダウンロードコマンド (ポート指定) .....	21
5.4. ダウンロードコマンド (アンプロテクト) <sup>[1]</sup> .....	21
5.5. Hermit-At : Download ウィンドウ .....	22
5.6. Hermit-At : download ダイアログ .....	22
5.7. tftpdli コマンド例 .....	23
5.8. tftpdli ログ .....	23
5.9. netflash コマンド例 .....	23
5.10. shoehorn コマンド例 .....	24
5.11. shoehorn ログ .....	25
5.12. ブートローダの書き込みコマンド例 .....	25
5.13. Hermit-At : Shoehorn ウィンドウ .....	26
5.14. Hermit-At : shoehorn ダイアログ .....	26
5.15. Hermit-At Win32 : Erase ウィンドウ .....	27
5.16. Hermit-At Win32 : Erase ダイアログ .....	27
5.17. Hermit-At Win32 : Download ウィンドウ(Erase 後) .....	28
5.18. Hermit-At Win32 : Download ダイアログ(bootloader) .....	28
5.19. Linux カーネルパラメータを初期設定に戻す .....	29
5.20. ブートデバイスを初期設定に戻す .....	29
6.1. ソースコード準備 .....	30
6.2. ビルド .....	32
6.3. ユーザーランドイメージのカスタマイズ .....	32
6.4. ソースコード展開例 .....	33
6.5. ビルド例 1 .....	34
6.6. ビルド例 2 .....	34
7.1. ディスク初期化方法 .....	36
7.2. ファイルシステムの構築 .....	37
7.3. カーネルイメージの配置 .....	38
7.4. Debian アーカイブの構築例 .....	39
7.5. romfs.img.gz からの作成例 .....	40
7.6. 起動デバイスの指定 .....	40
7.7. ルートファイルシステム指定例 .....	40
7.8. WARNING : modules.dep .....	40
7.9. 解決方法 : modules.dep .....	41
7.10. WARNING : fstab .....	41
7.11. 解決方法 : fstab .....	41
8.1. JTAG モード指定 .....	42
8.2. JTAG モード指定例 .....	42
A.1. setenv と clearenv .....	44
A.2. setenv と clearenv の使用例 .....	44
A.3. memmap .....	44
A.4. memmap の使用例 .....	45
A.5. erase .....	45
A.6. erase の使用例 .....	45
A.7. tftpdli .....	45

---

A.8. tftpdI の使用例 .....	46
A.9. setclock .....	46
A.10. seclock の使用例 .....	47

## 表目次

1.1. 使用しているフォント .....	9
1.2. 表示プロンプトと実行環境の関係 .....	9
1.3. コマンド入力例での省略表記 .....	9
3.1. ジャンパピンの割り当て .....	14
3.2. CPU 起動モード .....	14
3.3. フラッシュメモリブートモード .....	14
3.4. UART ブートモードジャンパー設定 .....	15
3.5. CPU モジュール設定 .....	15
3.6. シリアル通信設定 .....	15
3.7. メモリマップ(フラッシュメモリ) .....	16
4.1. 開発環境一覧 .....	17
4.2. atmark-dist のビルドに必要なパッケージ一覧 .....	18
5.1. ダウンローダー一覧 .....	19
5.2. リージョン名と対応するイメージファイル .....	20
5.3. リージョンとデバイスファイルの対応 .....	23
5.4. ブートローダーのパラメータ .....	28
6.1. プロダクト名一覧 .....	31
6.2. ビルドオプション一覧 .....	33
7.1. コンパクトフラッシュシステム例 .....	35
7.2. コンパクトフラッシュ初期化時のジャンパピン設定 .....	35
7.3. カーネルイメージのダウンロード先 URL .....	38
7.4. debian アーカイブのダウンロード先 URL .....	39
7.5. atmark-dist イメージのダウンロード先 URL .....	39
8.1. JTAG モード .....	42
A.1. よく使用される Linux 起動オプション .....	44
A.2. frob コマンド .....	44
A.3. tftpdli オプション .....	45

# 1. はじめに

---

このたびは Armadillo-500 開発セットをお求めいただき、ありがとうございます。

Armadillo-500 は、CPU Core に ARM1136JF-S を搭載した超小型・高性能 CPU モジュールです。情報表示機器やマルチメディア機器などのメインプロセッサとしてご利用頂くことが可能です。

Armadillo-500 開発ボード（以降、開発ボードと表記）は、Armadillo-500 と Armadillo-500 に搭載された機能を効率的に使用することができるように各種コントローラ及び、コネクタを実装した開発用ベースボード（以降、ベースボードと表記）の構成となります。

本書は Armadillo-500 開発ボードをカスタマイズするための手順書となります。出荷状態のソフトウェアの仕様に関しては「Armadillo-500 開発ボード スタートアップガイド」を参照してください。また、atmark-dist の詳細については、「atmark-dist 開発者ガイド」を参照してください。

以降、本書では他の Armadillo シリーズにも共通する記述については、製品名を Armadillo と表記します。

## 1.1. 本書および関連ファイルのバージョンについて

本書を含めた関連マニュアル、ソースファイルやイメージファイルなどの関連ファイルは最新版を使用することをおすすめいたします。本書を読み進める前に、Armadillo サイト(<http://armadillo.atmark-techno.com>)から最新版の情報をご確認ください。

## 1.2. 対象となる読者

- ・ Armadillo のソフトウェアをカスタマイズされる方
- ・ 外部ストレージにシステム構築される方

上記以外の方でも、本書を有効に利用していただけたら幸いです。

## 1.3. 本書の構成

本書は、Armadillo のソフトウェアをカスタマイズする上で必要となる情報について記載しています。

- ・ 開発環境の構築方法
- ・ フラッシュメモリの書き換え方法
- ・ ビルド方法

## 1.4. 表記について

### 1.4.1. フォント

本書では以下のような意味でフォントを使いわけています。



表 1.1 使用しているフォント

フォント例	説明
本文中のフォント	本文
[PC ~]\$ ls	プロンプトとユーザ入力文字列
text	編集する文字列や出力される文字列。またはコメント

## 1.4.2. コマンド入力例

本書に記載されているコマンドの入力例は、表示されているプロンプトによって、それぞれに対応した実行環境を想定して書かれています。「/」の部分はカレントディレクトリによって異なります。各ユーザのホームディレクトリは「~」で表わします。

表 1.2 表示プロンプトと実行環境の関係

プロンプト	コマンドの実行環境
[PC /]#	作業用 PC 上の root ユーザで実行
[PC /]\$	作業用 PC 上の一般ユーザで実行
[armadillo /]#	Armadillo 上の root ユーザで実行
[armadillo /]\$	Armadillo 上の一般ユーザで実行
hermit>	Armadillo 上の保守モードで実行

コマンド中で、変更の可能性のあるものや、環境により異なるものに関しては以下のように表記します。適時読み替えて入力してください。

表 1.3 コマンド入力例での省略表記


表記	説明
[version]	ファイルのバージョン番号

## 1.4.3. アイコン

本書では以下のようにアイコンを使用しています。



注意事項を記載します。



役に立つ情報を記載します。

## 1.5. 謝辞

Armadillo で使用しているソフトウェアは Free Software / Open Source Software で構成されています。Free Software / Open Source Software は世界中の多くの開発者の成果によってなっています。この場を借りて感謝の意を表します。

## 2. 注意事項

### 2.1. 安全に関する注意事項

本製品を安全にご使用いただくために、特に以下の点にご注意ください。



- ・ ご使用の前に必ず製品マニュアルおよび関連資料をお読みにになり、使用上の注意を守って正しく安全にお使いください。
- ・ マニュアルに記載されていない操作・拡張などを行う場合は、弊社 Web サイトに掲載されている資料やその他技術情報を十分に理解した上で、お客様自身の責任で安全にお使いください。
- ・ 水・湿気・ほこり・油煙等の多い場所に設置しないでください。火災、故障、感電などの原因になる場合があります。
- ・ 本製品に搭載されている部品の一部は、発熱により高温になる場合があります。周囲温度や取扱いによってはやけどの原因となる恐れがあります。本体の電源が入っている間、または電源切断後本体の温度が下がるまでの間は、基板上の電子部品、及びその周辺部分には触れないでください。
- ・ 本製品を使用して、お客様の仕様による機器・システムを開発される場合は、製品マニュアルおよび関連資料、弊社 Web サイトで提供している技術情報のほか、関連するデバイスのデータシート等を熟読し、十分に理解した上で設計・開発を行ってください。また、信頼性および安全性を確保・維持するため、事前に十分な試験を実施してください。
- ・ 本製品は、機能・精度において極めて高い信頼性・安全性が必要とされる用途(医療機器、交通関連機器、燃焼制御、安全装置等)での使用を意図しておりません。これらの設備や機器またはシステム等に使用された場合において、人身事故、火災、損害等が発生した場合、当社はいかなる責任も負いかねます。
- ・ 本製品には、一般電子機器用(OA 機器・通信機器・計測機器・工作機械等)に製造された半導体部品を使用しています。外来ノイズやサージ等により誤作動や故障が発生する可能性があります。万一誤作動または故障などが発生した場合に備え、生命・身体・財産等が侵害されることのないよう、装置としての安全設計(リミットスイッチやヒューズ・ブレーカー等の保護回路の設置、装置の多重化等)に万全を期し、信頼性および安全性維持のための十分な措置を講じた上でお使いください。
- ・ 無線 LAN 機能を搭載した製品は、心臓ペースメーカーや補聴器などの医療機器、火災報知器や自動ドアなどの自動制御器、電子レンジ、高度な電子機器やテレビ・ラジオに近接する場所、移動体識別用の構

内無線局および特定小電力無線局の近くで使用しないでください。製品が発生する電波によりこれらの機器の誤作動を招く恐れがあります。

## 2.2. 取扱い上の注意事項

本製品に恒久的なダメージをあたえないよう、取扱い時には以下のような点にご注意ください。

- |              |  |
|--------------|--|
| 電源投入時のコネクタ着脱 | 本製品や周辺回路に電源が入っている状態で、活線挿抜対応インターフェース(LAN, USB, SD/MMC, コンパクトフラッシュ, オーディオ)以外へのコネクタ着脱は、絶対に行わないでください。  |
| 静電気          | 本製品には CMOS デバイスを使用していますので、ご使用になる時までは、帯電防止対策された出荷時のパッケージ等にて保管してください。  |
| ラッチアップ       | 電源および入出力からの過大なノイズやサージ、電源電圧の急激な変動等により、使用している CMOS デバイスがラッチアップを起こす可能性があります。いったんラッチアップ状態となると、電源を切断しないかぎりこの状態が維持されるため、デバイスの破損につながる可能性があります。ノイズの影響を受けやすい入出力ラインには、保護回路を入れることや、ノイズ源となる装置と共通の電源を使用しない等の対策をとることをお勧めします。 |
| 衝撃           | 落下や衝撃などの強い振動を与えないでください。  |

## 2.3. ソフトウェア使用に関する注意事項

- |                    |   |
|--------------------|---|
| 本製品に含まれるソフトウェアについて | 本製品に含まれるソフトウェア(付属のドキュメント等も含みます)は、現状有姿(AS IS)にて提供いたします。お客様ご自身の責任において、使用用途・目的の適合について、事前に十分な検討と試験を実施した上でお使いください。当社は、当該ソフトウェアが特定の目的に適合すること、ソフトウェアの信頼性および正確性、ソフトウェアを含む本製品の使用による結果について、お客様に対しなんら保証も行うものではありません。 |
|--------------------|---|

## 2.4. 保証について

本製品の本体基板は、製品に添付もしくは弊社 Web サイトに記載している「製品保証規定」に従い、ご購入から 1 年間の交換保証を行っています。添付品およびソフトウェアは保証対象外となりますのでご注意ください。

製品保証規定 <http://www.atmark-techno.com/support/warranty-policy>

## 2.5. 輸出について

本製品の開発・製造は、原則として日本国内での使用を想定して実施しています。本製品を輸出する際は、輸出者の責任において、輸出関連法令等を遵守し、必要な手続きを行ってください。海外の法令および規則への適合については当社はなんらの保証を行うものではありません。本製品および関連技術は、大量破壊兵器の開発目的、軍事利用その他軍用途の目的、その他国内外の法令および規則により製造・使用・販売・調達が禁止されている機器には使用することができません。

## 2.6. 商標について

- Armadillo は株式会社アットマークテクノの登録商標です。その他の記載の商品名および会社名は、各社・各団体の商標または登録商標です。™、®マークは省略しています。

- ・ SD、SDHC、microSD、microSDHC、SDIO ロゴは SD-3C、LLC の商標です。



# 3. 作業の前に

## 3.1. 見取り図

開発ボードの見取り図です。各インターフェースの配置場所等を確認してください。

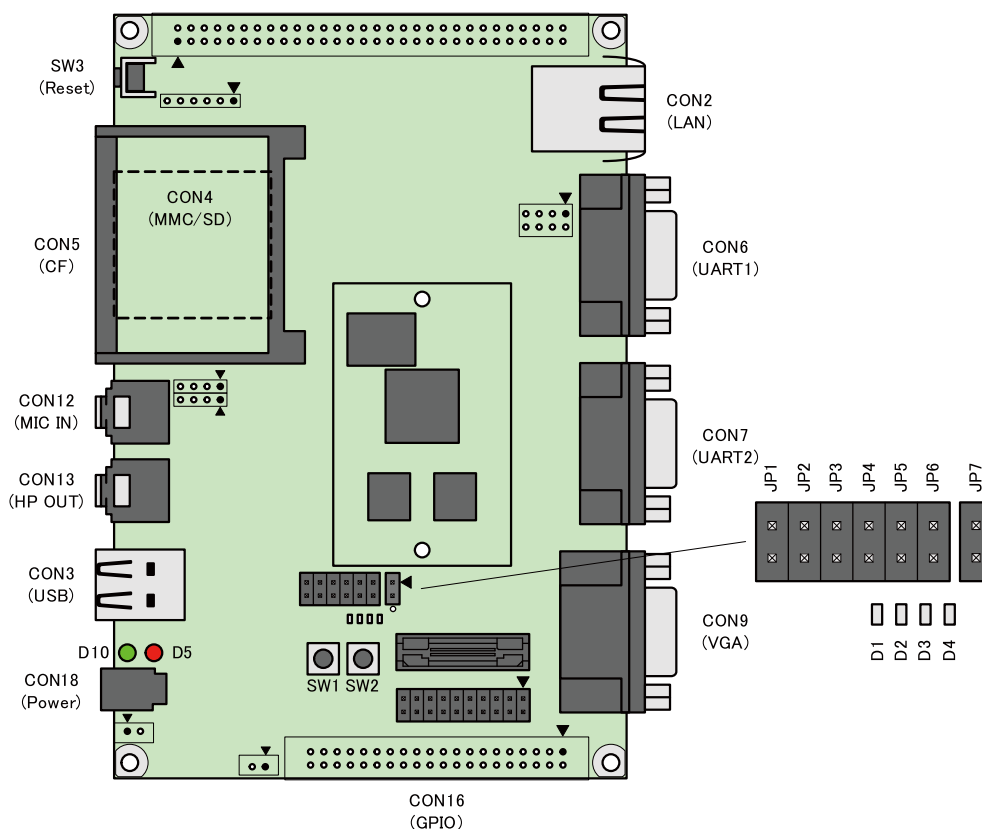


図 3.1 見取り図

## 3.2. 準備するもの

開発ボードを使用する前に、次のものを準備してください。

作業用 PC とシリアルクロスケーブル

Linux もしくは Windows が動作し、1 ポート以上のシリアルインターフェースを持つ PC と D-Sub9 ピン（メス - メス）のクロス接続用ケーブルです。作業用 PC には debian 系 Linux OS が動作する環境が必要です。

シリアル通信ソフトウェア<sup>[1]</sup>

開発ボードを制御するために使用します。作業用 PC にインストールしてください。（Linux 用のソフトウェアは、付属 CD の tool ディレクトリに収録されています。）

<sup>[1]</sup>Linux では「minicom」、Windows では「Tera Term Pro」などです。

### 3.3. ジャンパピンの設定について

開発ボードのジャンパピンは、「表 3.1. ジャンパピンの割り当て」のように割り当てられています。

表 3.1 ジャンパピンの割り当て


ジャンパ	割り当て	デフォルトソフトウェアでの使用状況
JP1	ユーザ設定	ブートローダのモード設定に使用
JP2	ユーザ設定	未使用
JP3	CPU 起動モード設定	-
JP4	CPU 起動モード設定	-
JP5	CPU 起動モード設定	-
JP6	CPU 起動モード設定	-
JP7	CPU モジュール設定	CPU モジュールの型番識別に使用

#### 3.3.1. CPU 起動モード設定


JP3-6 の設定により、CPU 起動モードを切り替えることができます。起動モードには、フラッシュメモリブートモードと UART ブートモードがあります。

表 3.2 CPU 起動モード


JP3	JP4	JP5	JP6	モード
オープン	オープン	オープン	オープン	オンボードフラッシュメモリブート
ショート	ショート	オープン	ショート	UART ブート



### ジャンパのオープン、ショートとは



「オープン」とはジャンパピンにジャンパソケットを接続していない状態です。



「ショート」とはジャンパピンにジャンパソケットを接続している状態です。

#### 3.3.2. オンボードフラッシュメモリブート

このモードでは、リセット時にオンボードフラッシュメモリ内のブートローダが最初に起動します。ブートローダは起動後 JP1 の設定によって、「表 3.3. フラッシュメモリブートモード」に示すモードへ移行します。

表 3.3 フラッシュメモリブートモード

JP1	モード	説明
オープン	オートブート	電源投入後、カーネルを自動的に起動します。
ショート	保守	起動後、保守モードプロンプトが表示されます。

#### 3.3.3. UART ブートモード

このモードでは、CPU の Internal ROM 機能の UART ブートが使用できます。

有効にするには、ジャンパを「表 3.4. UART ブートモードジャンパー設定」のように設定してください。

表 3.4 UART ブートモードジャンパー設定

ジャンパ	設定
JP3	ショート
JP4	ショート
JP5	オープン
JP6	ショート

UART ブート機能は、フラッシュメモリのブートローダーが壊れた場合など、システム復旧のために使用します。詳しくは、「5.6. ブートローダーを出荷状態に戻す」を参照してください。

### 3.3.4. CPU モジュール設定

モジュールの型番によって、JP7 を下記のように設定してください。

あやまった設定をすると、正常に動作しないことがあります。

表 3.5 CPU モジュール設定

CPU モジュール型番	JP7 の状態
A5001-U00-B	ショート
A5001-U00-B 以外	オープン

## 3.4. シリアル通信ソフトウェアの設定

シリアル通信ソフトウェアを起動し、シリアルの通信設定を、「表 3.6. シリアル通信設定」のように設定してください。



Armadillo-240 では、RS232C レベル変換アダプターを経由させる必要があります。

表 3.6 シリアル通信設定

項目	設定
転送レート	115,200bps
データ長	8bit
ストップビット	1bit
パリティ	なし
フロー制御	なし

## 3.5. メモリマップ

デフォルトのフラッシュメモリのメモリマップを、「表 3.7. メモリマップ(フラッシュメモリ)」に示します。

表 3.7 メモリマップ(フラッシュメモリ)

物理アドレス	リージョン名	サイズ	説明
0xa0000000   0xa0ffffff	all	16MB	フラッシュメモリ全領域
0xa0000000   0xa001ffff	bootloader	128KB	ブートローダ領域 「loader-a5x0.bin」のイメージ
0xa0020000   0xa021ffff	kernel	2MB	カーネル領域 「linux.bin(.gz)」のイメージ (非圧縮イメージ、gz 圧縮イメージに対応)
0xa0220000   0xa0fdffff	userland	13.75MB	ユーザランド領域 「romfs.img(.gz)」のイメージ (非圧縮イメージ、gz 圧縮イメージに対応)
0xa0fe0000   0xa0ffffff	config	128KB	コンフィグ領域 flatfsd が使用する領域



## 4. 開発環境の準備

Armadillo のソフトウェア開発には、Debian/GNU Linux 系の OS 環境<sup>[1]</sup>(Debian etch を標準とします) が必要です。作業用 PC が Windows の場合、仮想的な Linux 環境を構築する必要があります。

Windows 上に Linux 環境を構築する方法として、「VMware」を推奨しています。VMware を使用する場合は、開発に必要なソフトウェアがインストールされた状態の OS イメージ「ATDE (Atmark Techno Development Environment)」<sup>[2]</sup>を提供しています。

Windows 上に Linux 環境を構築する手順についてのドキュメントは以下のとおりです。詳しくは、こちらを参照してください。

- ・ ATDE Install Guide
- ・ coLinux Guide

ATDE をお使いになる場合は、本章で新たにインストールする必要はありません。

### 4.1. クロス開発環境パッケージのインストール

付属 CD の cross-dev/deb ディレクトリにクロス開発環境パッケージが用意されています。サポートしている開発環境は、「表 4.1. 開発環境一覧」のとおりです。通常は、arm クロス開発環境をインストールしてください。cross-dev/deb/クロスターゲットディレクトリ以下のパッケージをすべてインストールしてください。インストールは必ず root ユーザで行ってください。「図 4.1. インストールコマンド」のようにコマンドを実行します。

表 4.1 開発環境一覧

クロスターゲット	説明
arm	通常の ARM クロス開発環境です。

```
[PC ~]# dpkg --install *.deb
```

図 4.1 インストールコマンド



ご使用の開発環境に既に同一のターゲット用クロス開発環境がインストールされている場合、新しいクロス開発環境をインストールする前に必ずアンインストールするようにしてください。

### 4.2. atmark-dist のビルドに必要なパッケージ

atmark-dist をビルドするためには、「表 4.2. atmark-dist のビルドに必要なパッケージ一覧」に示すパッケージを作業用 PC にインストールされている必要があります。作業用 PC の環境に合わせて適切にインストールしてください。

<sup>[1]</sup>debian 系以外の Linux でも開発はできますが、本書記載事項すべてが全く同じように動作するわけではありません。各作業はお使いの Linux 環境に合わせた形で自己責任のもと行ってください。

<sup>[2]</sup>Armadillo の開発環境としては、ATDE v2.0 以降を推奨しています。

表 4.2 atmark-dist のビルドに必要なパッケージ一覧

パッケージ名	バージョン	備考
genext2fs	1.3-7.1-cvs20050225	付属 CD の cross-dev ディレクトリに収録されています
file	4.12-1 以降	
sed	4.1.2-8 以降	
perl	5.8.4-8 以降	
bison	1.875d 以降	
flex	2.5.31 以降	
libncurses5-dev	5.4-4 以降	

現在インストールされているバージョンを表示するには、「図 4.2. インストール情報表示コマンド」のようにパッケージ名を指定して実行してください。

--list はパッケージ情報を表示する **dpkg** のオプションです。file にはバージョンを表示したいパッケージ名を指定します。

```
[PC ~]# dpkg --list file
```

図 4.2 インストール情報表示コマンド

### 4.3. クロス開発用ライブラリパッケージの作成方法

アプリケーション開発を行う際に、付属 CD には収録されていないライブラリパッケージが必要になることがあります。ここでは、ARM のクロス開発用ライブラリパッケージの作成方法を紹介します。

まず、作成したいクロス開発用パッケージの元となるライブラリパッケージを取得します。元となるパッケージは、ARM 用のパッケージです。例えば、**libjpeg6b** の場合「libjpeg6b\_[version]\_arm.deb」というパッケージになります。

次のコマンドで、取得したライブラリパッケージをクロス開発用に変換します。

```
[PC ~]$ dpkg-cross --build --arch arm libjpeg6b_[version]_arm.deb
[PC ~]$ ls
libjpeg6b-arm-cross_[version]_all.deb libjpeg6b_[version]_arm.deb
```

図 4.3 クロス開発用ライブラリパッケージの作成



Debian etch 以外の Linux 環境で dpkg-cross を行った場合、インストール可能なパッケージを生成できない場合があります。

## 5. フラッシュメモリの書き換え方法

Armadillo のオンボードフラッシュメモリを書き換えることで、ソフトウェアの機能を変更することができます。



何らかの原因により「フラッシュメモリの書き換え」に失敗した場合、ソフトウェアが正常に起動しなくなる場合があります。書き換え中は以下の点に注意してください。

- ・ Armadillo の電源を切断しない
- ・ Armadillo と作業用 PC を接続しているシリアルケーブルと LAN ケーブルを外さない

### 5.1. ダウンローダのインストール

作業用 PC にダウンローダをインストールします。

ダウンローダの種類には、「表 5.1. ダウンローダー一覧」のようなものがあります。

表 5.1 ダウンローダー一覧

ダウンローダ	OS タイプ	説明
hermit-at	Linux	Linux 用の CUI アプリケーションです。
shoehorn-at	Linux	Linux 用の CUI アプリケーションです。
hermit-at-win	Windows	Windows 用の GUI アプリケーションです。



ATDE(Atmark Techno Development Environment)を利用する場合、ダウンローダパッケージはすでにインストールされているので、インストールする必要はありません。

#### 5.1.1. 作業用 PC が Linux の場合

付属 CD の downloader/deb ディレクトリよりパッケージファイルを用意し、インストールします。必ず **root ユーザ**で行ってください。

```
[PC ~]# dpkg --install hermit-at_[version]_i386.deb
[PC ~]# dpkg --install shoehorn-at_[version]_i386.deb
```

図 5.1 ダウンローダのインストール (Linux)

### 5.1.2. 作業用 PC が Windows の場合

付属 CD の downloader/win32/hermit-at-win\_*[version]*.zip を任意のフォルダに展開します。

## 5.2. フラッシュメモリの書き込み領域について

フラッシュメモリの書き込み先頭アドレスは、領域（リージョン）名で指定することができます。書き込み領域毎に指定するイメージファイルは、「表 5.2. リージョン名と対応するイメージファイル」のようになります。

表 5.2 リージョン名と対応するイメージファイル

製品	領域名	ファイル名
Armadillo-210	bootloader	loader-armadillo2x0- <i>[version]</i> .bin
	kernel	linux-a210- <i>[version]</i> .bin.gz
	userland	romfs-a210-recover- <i>[version]</i> .img.gz romfs-a210-base- <i>[version]</i> .img.gz
Armadillo-220/230/240	bootloader	loader-armadillo2x0-eth- <i>[version]</i> .bin
	kernel	linux-a2x0- <i>[version]</i> .bin.gz
	userland	romfs-a2x0-recover- <i>[version]</i> .img.gz romfs-a2x0-base- <i>[version]</i> .img.gz
Armadillo-9	bootloader	loader-armadillo9- <i>[version]</i> .bin
	kernel	linux- <i>[version]</i> .bin.gz
	userland	romfs- <i>[version]</i> .img.gz
Armadillo-300	ipl	ipl-a300.bin(※書き換え不可)
	bootloader	loader-armadillo-3x0- <i>[version]</i> .bin
	kernel	linux-a300- <i>[version]</i> .bin.gz
	userland	romfs-a300- <i>[version]</i> .img.gz
Armadillo-500	bootloader	loader-armadillo5x0- <i>[version]</i> .bin
	kernel	linux-a500- <i>[version]</i> .bin.gz
	userland	romfs-a500- <i>[version]</i> .img.gz
Armadillo-500 FX	bootloader	loader-armadillo5x0-fx- <i>[version]</i> .bin
	kernel	linux-a500-fx- <i>[version]</i> .bin.gz
	userland	romfs-a500-fx- <i>[version]</i> .img.gz



一部製品のユーザーランドには、Recover と Base という 2 種類のイメージファイルが用意されています。Recover イメージは、出荷状態でオンボードフラッシュメモリに書き込まれていて、各製品の特徴や性能を利用するアプリケーションが含まれています。Base イメージは、開発のベースとなるように、基本的なアプリケーションやツールのみが含まれています。

### 5.3. Hermit-At ダウンローダを使用してフラッシュメモリを書き換える

ここでは、Hermit-At ダウンローダを使用してフラッシュメモリを書き換える手順について説明します。「5.1. ダウンローダのインストール」でインストールした Hermit-At ダウンローダを使用します。これは、Armadillo のブートローダーと協調動作を行い、作業用 PC から Armadillo のフラッシュメモリを書き換えることができます。

### 5.3.1. 準備

「3.3. ジャンパピンの設定について」を参照し、Hermit-At を起動してください。

Armadillo と接続している作業用 PC のシリアルインターフェースが他のアプリケーションで使用されていないことを確認します。使用されている場合は、該当アプリケーションを終了するなどしてシリアルインターフェースを開放してください。

### 5.3.2. 作業用 PC が Linux の場合

「図 5.2. ダウンロードコマンド」のようにコマンドを実行します。

download は hermit のサブコマンドの一つです。--input-file で指定されたファイルをターゲットボードに書き込む時に使用します。--region は書き込み対象の領域を指定するオプションです。下記の例では、「kernel 領域に linux.bin.gz を書き込む」という命令になります。

```
[PC ~]$ hermit download --input-file linux.bin.gz --region kernel
```

図 5.2 ダウンロードコマンド

シリアルインターフェースが ttyS0 以外の場合は、「図 5.3. ダウンロードコマンド（ポート指定）」のように--port オプションを使用してポートを指定してください。

```
[PC ~]$ hermit download --input-file linux.bin.gz --region kernel --port ttyS1
```

図 5.3 ダウンロードコマンド（ポート指定）<sup>[1]</sup>

bootloader リージョンは、誤って書き換えることがないように簡易プロテクトされています。書き換える場合は、「図 5.4. ダウンロードコマンド（アンプロテクト）」<sup>[1]</sup>のように--force-locked オプションを使用して、プロテクトの解除をしてください。

```
[PC ~]$ hermit download --input-file loader.bin --region bootloader --force-locked
```

図 5.4 ダウンロードコマンド（アンプロテクト）<sup>[1]</sup>



bootloader リージョンに誤ったイメージを書き込んでしまった場合、オンボードフラッシュメモリからの起動ができなくなります。この場合は「5.6. ブートローダーを出荷状態に戻す」を参照してブートローダーを復旧してください。

### 5.3.3. 作業用 PC が Windows の場合

hermit-at-win.exe を実行します。「図 5.5. Hermit-At : Download ウィンドウ」が表示されます。

<sup>[1]</sup>コマンドは 1 行で入力します。

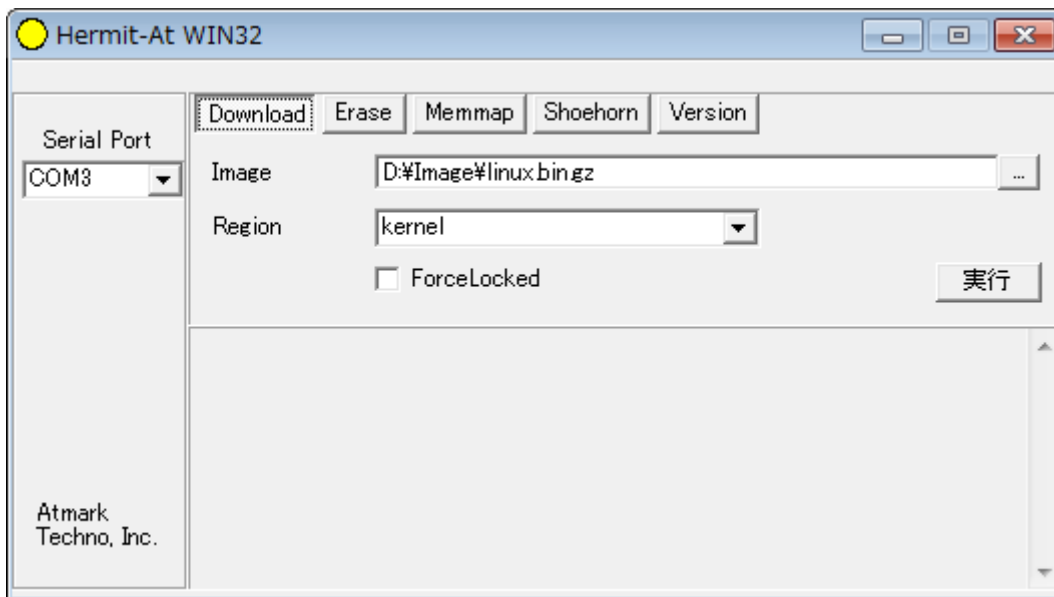


図 5.5 Hermit-At : Download ウィンドウ

Armadillo と接続されているシリアルインターフェースを「Serial Port」に指定してください。ドロップダウンリストに表示されない場合は、直接ポートを入力してください。

Image には書き込むファイルを指定してください。Region には書き込み対象のリージョンを指定してください。all や bootloader リージョンを指定する場合は、Force Locked をチェックしてください。

すべて設定してから実行ボタンをクリックします。「図 5.6. Hermit-At : download ダイアログ」が表示されます。

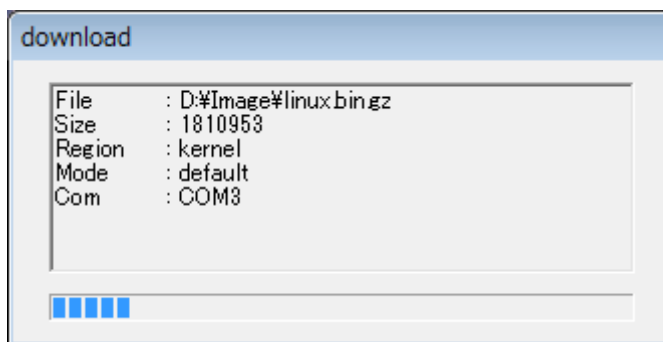


図 5.6 Hermit-At : download ダイアログ

ダウンロードの設定と進捗状況が表示されます。ダウンロードが完了するとダイアログはクローズされます。

## 5.4. tftpd1 を使用してフラッシュメモリを書き換える

Armadillo のブートローダー機能の tftpd1 を使用してフラッシュメモリを書き換えることができます。この機能は、所属するネットワークにある TFTP サーバーが公開しているファイルをダウンロードしてフラッシュメモリを書き換えることができます。

「3.3.2. オンボードフラッシュメモリブート」を参照して、Armadillo の起動モードを保守モードに変更し再起動してください。

作業用 PC のシリアル通信ソフトウェアを使用して、コマンドを入力します。「図 5.7. tftpd command 例」は、Armadillo の IP アドレスを 192.168.10.10 に設定し、IP アドレスが 192.168.10.1 の tftp サーバー上にある、linux.bin.gz を kernel リージョンに書き込む例です。

```
hermit> tftpd 192.168.10.10 192.168.10.1 --kernel=linux.bin.gz
```

図 5.7 tftpd コマンド例

実行すると、「図 5.8. tftpd ログ」のようにログが出力されます。「completed!!」と表示されたら書き換えが終了します。

```
hermit> tftpd 192.168.10.10 192.168.10.1 --kernel=linux.bin.gz

Client: 192.168.10.10
Server: 192.168.10.1
Region(kernel): linux.bin.gz

initializing net-device...OK
Filename : linux.bin.gz
.....
.....
.....
Filesize : 1841551

programing: kernel
#####

completed!!
```

図 5.8 tftpd ログ

## 5.5. netflash を使用してフラッシュメモリを書き換える

Linux アプリケーションの netflash を使用してフラッシュメモリを書き換えることができます。netflash は、所属するネットワークにある HTTP サーバーや FTP サーバーが公開しているファイルをダウンロードしてフラッシュメモリを書き換えることができます。

Armadillo にログインし、「図 5.9. netflash コマンド例」のようにコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# netflash -k -n -u -r /dev/flash/kernel [URL]
```

図 5.9 netflash コマンド例

オプションの"-r [デバイスファイル名]"で書き込み対象のリージョンを指定しています。「表 5.3. リージョンとデバイスファイルの対応」を参照してください。その他のオプションについては、netflash -h で詳細を確認する事ができます。

表 5.3 リージョンとデバイスファイルの対応

リージョン	デバイスファイル
カーネル	/dev/flash/kernel

リージョン	デバイスファイル
ユーザランド	/dev/flash/userland

## 5.6. ブートローダーを出荷状態に戻す

CPU の Internal ROM 機能の UART ブートモードを使用して、ブートローダーを出荷状態に戻すことができます。

### 5.6.1. 準備

Armadillo のジャンパを、「表 3.4. UART ブートモードジャンパー設定」のように設定してください。

Armadillo と接続している作業用 PC のシリアルインターフェースが他のアプリケーションで使用されていないことを確認します。使用されている場合は、該当アプリケーションを終了するなどしてシリアルインターフェースを開放してください。

### 5.6.2. 作業用 PC が Linux の場合

「図 5.10. shoehorn コマンド例」のようにコマンド<sup>[2]</sup>を実行してから、Armadillo に電源を投入し、起動させてください。

```
[PC ~]$ shoehorn --boot --target armadillo5x0
--initrd /dev/null
--kernel /usr/lib/hermit/loader-armadillo5x0-boot.bin
--loader /usr/lib/shoehorn/shoehorn-armadillo5x0.bin
--initfile /usr/lib/shoehorn/shoehorn-armadillo5x0.init
--postfile /usr/lib/shoehorn/shoehorn-armadillo5x0.post
```

図 5.10 shoehorn コマンド例

実行すると、「図 5.11. shoehorn ログ」のようにログが表示されます。

<sup>[2]</sup>書面の都合上折り返して表記しています。通常は 1 行のコマンドとなります。



```

/usr/lib/shoehorn/shoehorn-armadillo5x0.bin: 1996 bytes (2048 bytes buffer)
/usr/lib/hermit/loader-armadillo5x0-boot.bin: 39772 bytes (39772 bytes buffer)
/dev/null: 0 bytes (0 bytes buffer)
Waiting for target - press Wakeup now.
Initializing target...
Writing SRAM loader...
Pinging loader
Initialising hardware:
- flushing cache/TLB
- Switching to 115200 baud
- Setting up DDR
Pinging loader
Detecting DRAM
- 32 bits wide
- start: 0x80000000 size: 0x04000000 last: 0x83ffffff
Total DRAM: 65536kB
Loading /usr/lib/hermit/loader-armadillo5x0-boot.bin:
- start: 0x83000000 size: 0x00009b5c last: 0x83009b5b
initrd_start is c0400000
Moving initrd_start to c0400000
Loading /dev/null:
- start: 0xc0400000 size: 0x00000000
Writing parameter area
- nr_pages (all banks): 4096
- rootdev: (RAMDISK MAJOR, 0)
- pages_in_bank[0]: 2048
- pages_in_bank[1]: 2048
- initrd_start: 0xc0400000
- initrd_size: 0x0
- ramdisk_size: 0x0
- start: 0x80020000 size: 0x00000900 last: 0x800208ff
Pinging loader
Starting kernel at 0x83000000

```

図 5.11 shoehorn ログ

**shoehorn** コマンドが成功すると、ターゲットの Armadillo 上で Hermit At ブートローダーの UART ブートモード版 (loader-armadillo5x0-boot-*[version]*.bin) が動作している状態になります。以降の手順は、ジャンパの設定変更や電源の切断をせずにおこなう必要があります。

「図 5.12. ブートローダの書き込みコマンド例」のようにブートローダの書き込みを行ってください<sup>[3]</sup>。

```

[PC ~]$ hermit erase --region bootloader download --input-file loader.bin
--region bootloader --force-locked

```

図 5.12 ブートローダの書き込みコマンド例

### 5.6.3. 作業用 PC が Windows の場合

hermit-at-win.exe を実行し Shoehorn ボタンをクリックすると、「図 5.13. Hermit-At : Shoehorn ウィンドウ」が表示されます。

<sup>[3]</sup>書面の都合上折り返して表記しています。実際にはコマンドは 1 行で入力します。

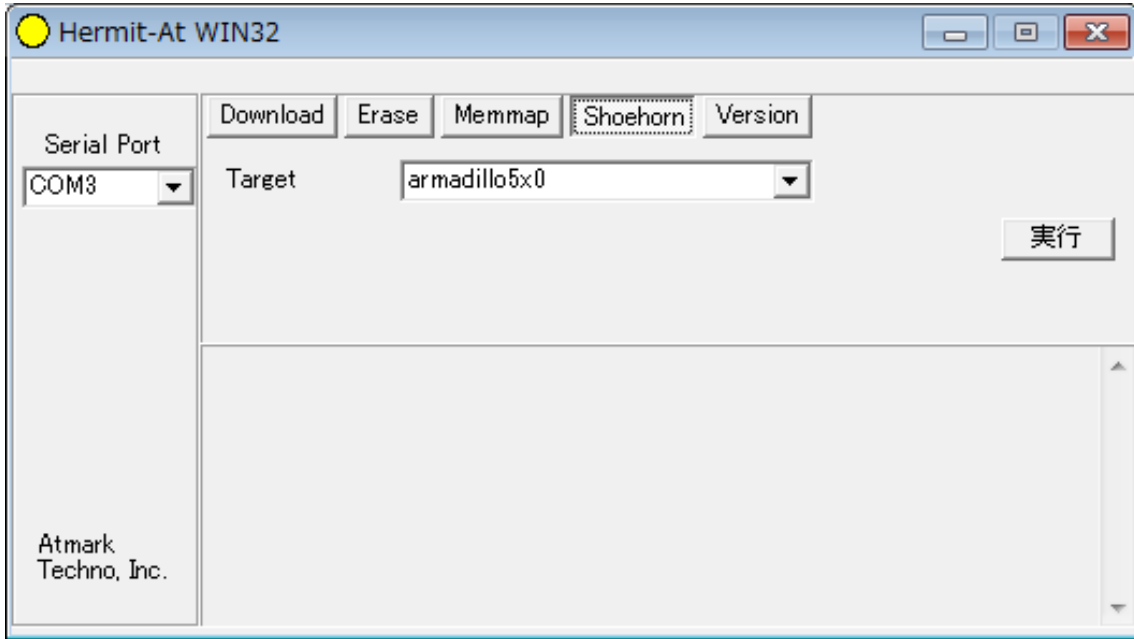


図 5.13 Hermit-At : Shoehorn ウィンドウ

Target に armadillo5x0 を選択して実行ボタンをクリックします。

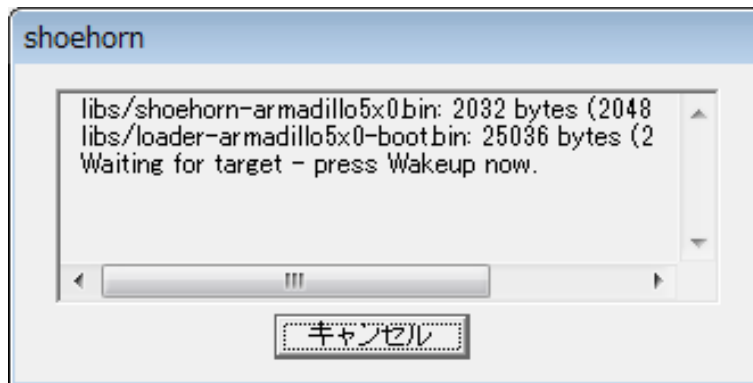



図 5.14 Hermit-At : shoehorn ダイアログ

ダイアログが表示されます。Armadillo に電源を投入して起動してください。ダウンロードするための準備が完了すると自動的にクローズされます。以降の手順は、ジャンパの設定変更や電源の切断をせずにおこなう必要があります。

ダウンロードをおこなう前に、一旦ブートローダリージョンを削除します。Erase ボタンをクリックすると、「図 5.15. Hermit-At Win32 : Erase ウィンドウ」が表示されます。



Erase を実行するためには、Hermit-At Win32 v1.3.0 以降が必要です。Hermit-At Win32 v1.2.0 以前ではこの手順は適用できません。Erase を実行しない場合でもダウンロードは可能ですが、setenv サブコマンドなどでフラッシュメモリに保存されたパラメータが削除されません。

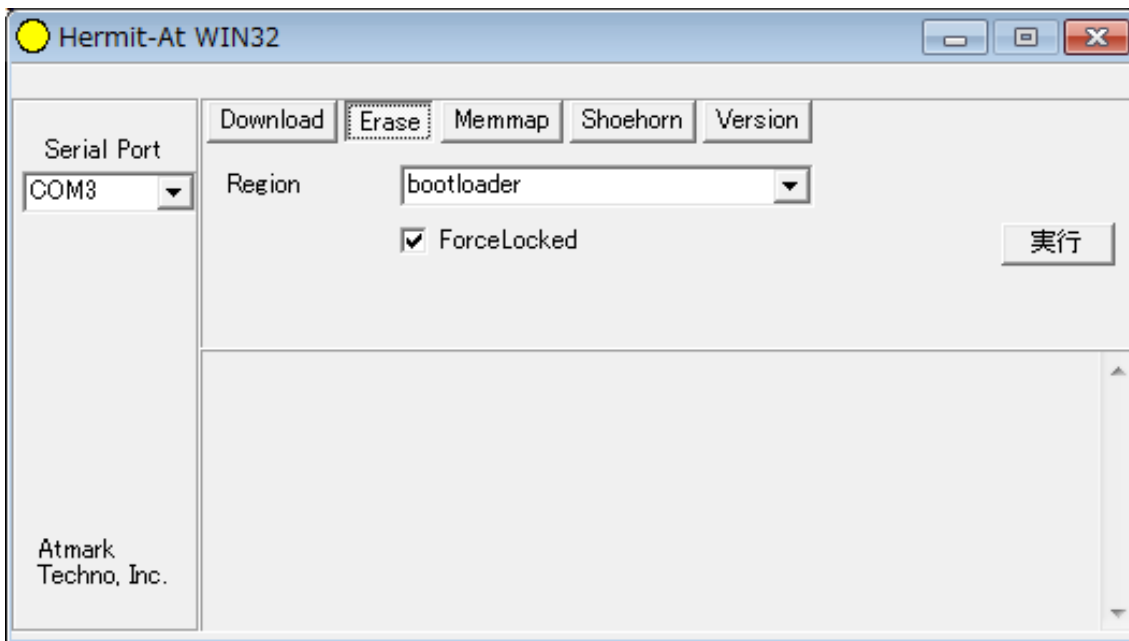


図 5.15 Hermit-At Win32 : Erase ウィンドウ

Region に bootloader リージョンを選択し、Force Locked をチェックして実行ボタンをクリックします。ブートローダリージョンの削除中は、「図 5.16. Hermit-At Win32 : Erase ダイアログ」が表示され、削除の設定と進捗状況を確認することができます。

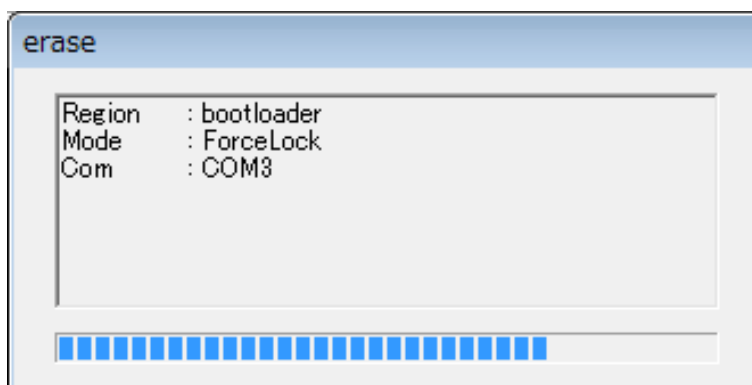


図 5.16 Hermit-At Win32 : Erase ダイアログ

ブートローダリージョンの削除が完了すると、ダイアログはクローズされます。次にダウンロードをおこないます。Download ボタンをクリックすると、「図 5.17. Hermit-At Win32 : Download ウィンドウ(Erase 後)」が表示されます。

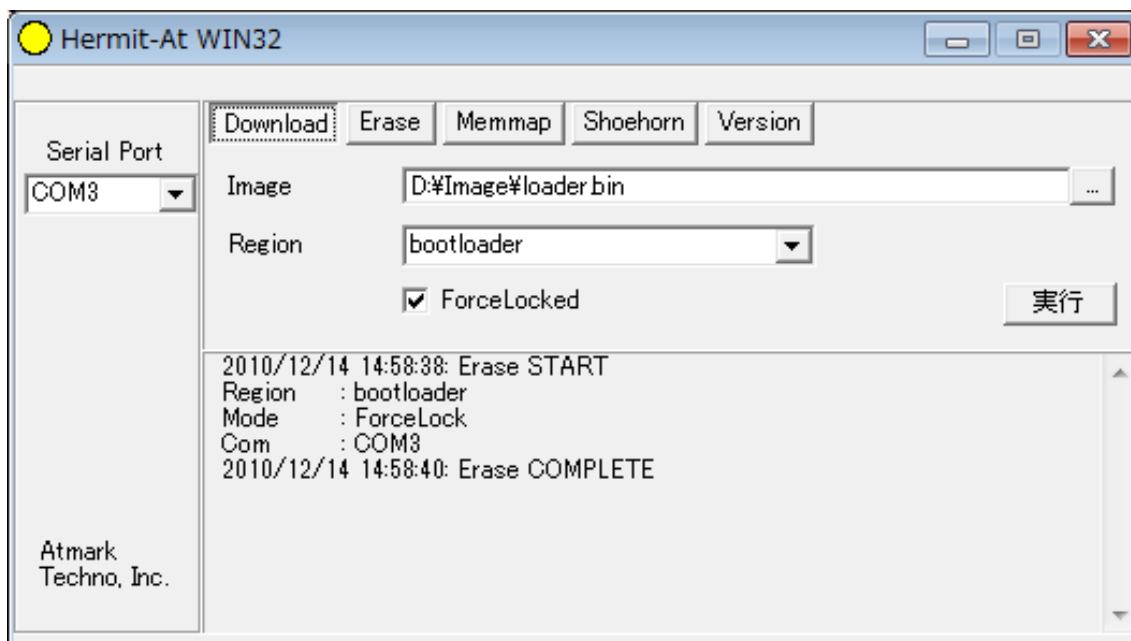


図 5.17 Hermit-At Win32 : Download ウィンドウ(Erase 後)

Image にはブートローダーイメージファイルを、Region には bootloader を指定し、Force Locked をチェックして実行ボタンをクリックします。ダウンロード中は、「図 5.18. Hermit-At Win32 : Download ダイアログ(bootloader)」が表示され、ダウンロードの設定と進捗状況を確認することができます。

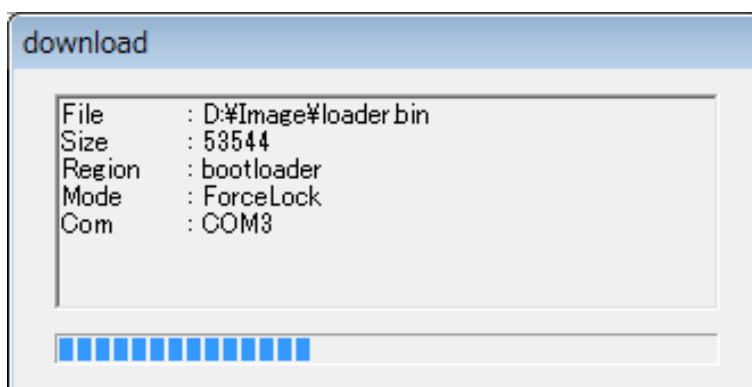


図 5.18 Hermit-At Win32 : Download ダイアログ(bootloader)

ダウンロードが完了すると、ダイアログはクローズされます。

## 5.7. ブートローダーのパラメータを出荷状態に戻す

フラッシュメモリの bootloader リージョンには、ブートローダーイメージの他にブートローダーのパラメータが保存されています。これは、Armadillo の再起動後も設定を有効にするためです。パラメータと初期設定の対応を、「表 5.4. ブートローダーのパラメータ」に示します。

表 5.4 ブートローダーのパラメータ

パラメータ	初期設定	説明
Linux カーネルパラメータ	無し	Linux カーネル起動時にカーネルに渡すパラメータ
ブートデバイス	フラッシュメモリ	Linux カーネルを格納しているデバイスを指定する

ブートローダーのパラメータを出荷状態に戻すには、ターゲットとなる Armadillo のジャンパを設定し、保守モードで起動してください。

作業用 PC のシリアル通信ソフトウェアを使用して、コマンドを入力します。Linux カーネルパラメータを初期設定に戻すには、「図 5.19. Linux カーネルパラメータを初期設定に戻す」のようにコマンドを実行してください。<sup>[4]</sup>

```
hermit> clearenv
```

図 5.19 Linux カーネルパラメータを初期設定に戻す

ブートデバイスを初期設定のフラッシュメモリに戻すには、「図 5.20. ブートデバイスを初期設定に戻す」のようにコマンドを入力してください。<sup>[4]</sup>

```
hermit> setbootdevice flash
```

図 5.20 ブートデバイスを初期設定に戻す

## 5.8. ブートローダーの種類

Armadillo には複数のブートローダーが用意されています。ブートローダーの一覧は、「6.3. ブートローダーイメージのビルド」を参照してください。

<sup>[4]</sup> 「5.6. ブートローダーを出荷状態に戻す」の手順を実行すると、パラメータが初期化されますので、この手順は必要ありません。但し、Hermit-AT Win32 v1.2.0 以前のバージョンを使用した場合、自動ではパラメータが初期化されないため、本手順を実行する必要があります。

## 6. ビルド

この章では、ソースコードからデフォルトイメージを作成する手順を説明します。以下の例では、作業ディレクトリとしてホームディレクトリ（~/）を使用していきます。



開発作業では、基本ライブラリ・アプリケーションやシステム設定ファイルの作成・配置を行います。各ファイルは作業ディレクトリ配下で作成・配置作業を行いますが、作業ミスにより誤って作業用 PC 自体の OS を破壊しないために、すべての作業は root ユーザではなく**一般ユーザ**で行ってください。

### 6.1. カーネルイメージとユーザーランドイメージのビルド

ここでは、付属 CD に収録されているデフォルトイメージを作成してみます。開発環境を構築していない場合は、「4. 開発環境の準備」を参照して作業用 PC に開発環境を構築してください。

#### 6.1.1. ソースコードの準備

付属 CD の source/dist にある atmark-dist.tar.gz と source/kernel にある linux.tar.gz を作業ディレクトリに展開します。展開後、atmark-dist にカーネルソースを登録します。「図 6.1. ソースコード準備」のように作業してください。

```
[PC ~]$ tar zxvf atmark-dist-[version].tar.gz
[PC ~]$ tar zxvf linux-[version].tar.gz
[PC ~]$ ls
atmark-dist-[version].tar.gz  atmark-dist-[version]
linux-[version].tar.gz      linux-[version]
[PC ~]$ ln -s ../linux-[version] atmark-dist-[version]/linux-2.6.x
```

図 6.1 ソースコード準備

#### 6.1.2. コンフィグレーション

ターゲットボード用の dist をコンフィグレーションします。以下の例のようにコマンドを入力し、コンフィグレーションを開始します。

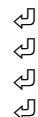
```
[PC ~/atmark-dist]$ make config
```

続いて、使用するボードのベンダー名を聞かれます。「AtmarkTechno」と入力してください。

```
[PC ~/atmark-dist]$ make config
config/mkconfig > config.in
#
# No defaults found
#
```

```

*
* Vendor/Product Selection
*
*
* Select the Vendor you wish to target
*
Vendor (3com, ADI, Akizuki, Apple, Arcturus, Arnewsh, AtmarkTechno, Atmel, Avnet, Cirrus, Cogent,
Conexant, Cwlinux, CyberGuard, Cytek, Exys, Feith, Future, GDB, Hitachi, Imt, Insight, Intel,
KendinMicrel, LEOX, Mecel, Midas, Motorola, NEC, NetSilicon, Netburner, Nintendo, OPENcores,
Promise, SNEHA, SSV, SWARM, Samsung, SecureEdge, Signal, SnapGear, Soekris, Sony, StrawberryLinux,
TI, TeleIP, Triscend, Via, Weiss, Xilinx, senTec) [SnapGear] (NEW) AtmarkTechno
    
```



次にプロダクト名を聞かれます。「表 6.1. プロダクト名一覧」から、使用する製品に対応するプロダクト名を入力してください。

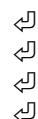
表 6.1 プロダクト名一覧

製品	プロダクト名	備考
Armadillo-210	Armadillo-210.Base	
	Armadillo-210.Recover	出荷時イメージ
Armadillo-220	Armadillo-220.Base	
	Armadillo-220.Recover	出荷時イメージ
Armadillo-230	Armadillo-230.Base	
	Armadillo-230.Recover	出荷時イメージ
Armadillo-240	Armadillo-240.Base	
	Armadillo-240.Recover	出荷時イメージ
Armadillo-9	Armadillo-9	出荷時イメージ
	Armadillo-9.PCMCIA	
Armadillo-300	Armadillo-300	出荷時イメージ
Armadillo-500	Armadillo-500	出荷時イメージ
Armadillo-500 FX	Armadillo-500-FX.dev	出荷時イメージ

以下は、Armadillo-210.Base の例です。

```

*
* Select the Product you wish to target
*
AtmarkTechno Products (Armadillo-210.Base, Armadillo-210.Recover, Armadillo-220.Base,
Armadillo-220.Recover, Armadillo-230.Base, Armadillo-230.Recover, Armadillo-240.Base,
Armadillo-240.Recover, Armadillo-300, Armadillo-500, Armadillo-500-FX.dev, Armadillo-9,
Armadillo-9.PCMCIA, SUZAKU-V.SZ310, SUZAKU-V.SZ310-SIL, SUZAKU-V.SZ410, SUZAKU-V.SZ410-SIL)
[Armadillo-210.Base] (NEW) Armadillo-210.Base
    
```



ビルドする開発環境を聞かれます。「default」と入力してください。

```

*
* Kernel/Library/Defaults Selection
*
*
* Kernel is linux-2.6.x
*
Cross-dev (default, arm-vfp, arm, armmommu, common, h8300, host, i386, i960, m68knommu, microblaze,
mips, powerpc, sh) [default] (NEW) default
    
```



使用する C ライブラリを指定します。「None」を選択してください。

```
Libc Version (None, glibc, uC-libc, uClibc) [uClibc] (NEW) None
```

デフォルトの設定にするかどうか質問されます。「y」(Yes)を選択してください。

```
Default all settings (lose changes) (CONFIG_DEFAULTS_OVERRIDE) [N/y/?] (NEW) y
```

最後の3つの質問は「n」(No)と答えてください。

```
Customize Kernel Settings (CONFIG_DEFAULTS_KERNEL) [N/y/?] n
Customize Vendor/User Settings (CONFIG_DEFAULTS_VENDOR) [N/y/?] n
Update Default Vendor Settings (CONFIG_DEFAULTS_VENDOR_UPDATE) [N/y/?] n
```

質問事項が終わるとビルドシステムの設定を行います。すべての設定が終わるとプロンプトに戻ります。

### 6.1.3. ビルド

ビルドするには、atmark-dist ディレクトリで「図 6.2. ビルド」のようにコマンドを実行します。ビルドが完了すると、atmark-dist/images ディレクトリに linux.bin.gz と romfs.img.gz が作成されます。

```
[PC ~/atmark-dist]$ make
:
:
[PC ~/atmark-dist]$ ls images
linux.bin linux.bin.gz romfs.img romfs.img.gz
```

図 6.2 ビルド

## 6.2. ユーザーランドイメージをカスタマイズする

自作のアプリケーションを/bin に追加したユーザーランドイメージの作成方法について説明します。ここでは、「6.1. カーネルイメージとユーザーランドイメージのビルド」が完了している前提で説明します。

自作アプリケーションは、~/sample/hello にある仮定とします。

```
[PC ~/atmark-dist]$ cp ~/sample/hello romfs/bin/
[PC ~/atmark-dist]$ make image
:
:
[PC ~/atmark-dist]$ ls images
linux.bin linux.bin.gz romfs.img romfs.img.gz
```

図 6.3 ユーザーランドイメージのカスタマイズ

できた romfs.img 及び romfs.img.gz の/bin には、hello がインストールされています。



## 6.3. ブートローダーイメージのビルド

### 6.3.1. ソースコードの準備

付属 CD の source/bootloader にある hermit-at-[version]-source.tar.gz を作業ディレクトリに展開します。「図 6.4. ソースコード展開例」のように作業してください。

```
[PC ~]$ tar zxvf hermit-at-[version]-source.tar.gz
```

図 6.4 ソースコード展開例

### 6.3.2. ビルド

ビルドオプションに TARGET と PROFILE を指定します。製品毎にパラメータが異なりますので、「表 6.2. ビルドオプション一覧」を参照してください。

また、生成されるイメージファイル名は loader-[TARGET]-[PROFILE].bin (PROFILE が未指定の場合は loader-[TARGET].bin) になります。

表 6.2 ビルドオプション一覧

製品	TARGET	PROFILE	説明
Armadillo-210 Armadillo-220 Armadillo-230 Armadillo-240	armadillo2x0	指定なし	hermit コンソールにシリアルインターフェース 1 を使用。
		eth	出荷時イメージ。 hermit コンソールにシリアルインターフェース 1 を使用。 tftp によるフラッシュメモリ書き換えが可能。
		ttyAM1	hermit コンソールにシリアルインターフェース 2 を使用。
		notty	hermit コンソールにシリアルインターフェースを使用しない。
		boot	Shoehorn-At で使用。
		boot-eth	Shoehorn-At で使用。 LAN 経由でのフラッシュメモリ書き換えが可能。
Armadillo-9	armadillo9	指定なし	出荷時イメージ。 hermit コンソールにシリアルインターフェース 1 を使用。
		eth	hermit コンソールにシリアルインターフェース 1 を使用。 tftp によるフラッシュメモリ書き換えが可能。
		ttyAM1	hermit コンソールにシリアルインターフェース 2 を使用。
		notty	hermit コンソールにシリアルインターフェースを使用しない。
		boot	Shoehorn-At で使用。
		boot-eth	Shoehorn-At で使用。 LAN 経由でのフラッシュメモリ書き換えが可能。
Armadillo-300	armadillo3x0	指定なし	hermit コンソールにシリアルインターフェース 2 を使用。
		eth	出荷時イメージ。 hermit コンソールにシリアルインターフェース 2 を使用。 tftp によるフラッシュメモリ書き換えが可能。
		ttyAM1	hermit コンソールにシリアルインターフェース 1 を使用。
		notty	hermit コンソールにシリアルインターフェースを使用しない。
		boot	Shoehorn-At で使用。
		boot-eth	Shoehorn-At で使用。 LAN 経由でのフラッシュメモリ書き換えが可能。

製品	TARGET	PROFILE	説明
Armadillo-500 Armadillo-500 FX	armadillo5x0	指定なし <sup>[1]</sup>	Armadillo-500 開発ボード用のイメージ。
		400mhz <sup>[2]</sup>	Armadillo-500 開発ボード用のイメージ。 CPU コアクロックのデフォルト値を 400MHz に設定。
		fx <sup>[1]</sup>	Armadillo-500 FX 液晶モデル用のイメージ。
		fx-400mhz <sup>[2]</sup>	Armadillo-500 FX 液晶モデル用のイメージ。 CPU コアクロックのデフォルト値を 400MHz に設定。
		boot <sup>[1]</sup>	Shoehorn-At で使用。
		zero <sup>[1]</sup>	Armadillo-500 CPU モジュール単体用のイメージ。

<sup>[1]</sup>CPU コアクロックのデフォルト値は最高値に設定されます。CPU コアクロックの最高値は Armadillo-500 CPU モジュールに搭載されている Freescale 社製 i.MX31/i.MX31L のシリコンリビジョンによって異なります。詳しくは「Armadillo-500 ハードウェアマニュアル」を参照してください。

<sup>[2]</sup>hermit-at v1.1.22 以降で指定可能。

例えば、Armadillo-210(PROFILE=指定なし)の場合「図 6.5. ビルド例 1」のように実行します。

```
[PC ~]$ cd hermit-at-[version]
[PC ~/hermit-at]$ make TARGET=armadillo2x0
:
:
[PC ~/hermit-at]$ ls src/target/armadillo2x0/*.bin
loader-armadillo2x0.bin
```

図 6.5 ビルド例 1

同様に、Armadillo-500 FX の場合「図 6.6. ビルド例 2」のように実行します。


```
[PC ~]$ cd hermit-at-[version]
[PC ~/hermit-at]$ make TARGET=armadillo5x0 PROFILE=fx
:
:
[PC ~/hermit-at]$ ls src/target/armadillo5x0/*.bin
loader-armadillo5x0-fx.bin
```

図 6.6 ビルド例 2

# 7. コンパクトフラッシュシステム構築

## 7.1. コンパクトフラッシュシステム例

Armadillo では、コンパクトフラッシュに Linux システムを構築することができます。この章では、起動可能なコンパクトフラッシュシステムの構築手順について説明します。



ブートローダがカーネルイメージを読み込むことができるファイルシステムは、EXT2 ファイルシステムとなっています。

この章では、「表 7.1. コンパクトフラッシュシステム例」のようなコンパクトフラッシュシステムを例に、構築手順を説明します。

表 7.1 コンパクトフラッシュシステム例

パーティション <sup>[1]</sup>	タイプ	容量	説明
/dev/hda1	ext2	32MB	起動パーティション。 カーネルイメージを配置する領域です。
/dev/hda2	ext3	-	ルートファイルシステムを配置する領域です。

<sup>[1]</sup>Armadillo-9 の場合、パーティション名は/dev/hdc1./dev/hdc2 となります。以降、適宜読み替えてください。

## 7.2. コンパクトフラッシュの初期化

ここでは、コンパクトフラッシュをフォーマットし、パーティション 1 に EXT2 ファイルシステムを、パーティション 2 に EXT3 ファイルシステムを作成するところまでの手順を説明します。

作業の前に、ジャンパピンを以下のように設定してください。

表 7.2 コンパクトフラッシュ初期化時のジャンパピン設定

製品	ジャンパピン設定
Armadillo-9	JP1:オープン JP2:オープン
Armadillo-300	JP1:1-2

### 7.2.1. ディスクフォーマット

「図 7.1. ディスク初期化方法」のように、ディスクをフォーマットします。

```
[armadillo ~]# fdisk /dev/hda
The number of cylinders for this disk is set to 1324.
There is nothing wrong with that, but this is larger than 1024,
and could in certain setups cause problems with:
 1) software that runs at boot time (e.g., old versions of LIL0)
 2) booting and partitioning software from other OSs
   (e.g., DOS FDISK, OS/2 FDISK)

Command (m for help): d
No partition is defined yet!

Command (m for help): n
Command action
  e   extended
  p   primary partition (1-4)
p
Partition number (1-4): 1
First cylinder (1-1324, default 1):
Using default value 1
Last cylinder or +size or +sizeM or +sizeK (1-1324, default 1324): +32M

Command (m for help): n
Command action
  e   extended
  p   primary partition (1-4)
p
Partition number (1-4): 2
First cylinder (85-1324, default 85):
Using default value 85
Last cylinder or +size or +sizeM or +sizeK (85-1324, default 1324):
Using default value 1324

Command (m for help): p

Disk /dev/hda: 512 MB, 512483328 bytes
12 heads, 63 sectors/track, 1324 cylinders
Units = cylinders of 756 * 512 = 387072 bytes

   Device Boot      Start         End      Blocks   Id  System
/dev/hda1            1           84        31720+   83  Linux
/dev/hda2            85        1324        468720   83  Linux

Command (m for help): w
The partition table has been altered!

Calling ioctl() to re-read partition table.
hda: hda1 hda2
hda: hda1 hda2
Syncing disks.
```

図 7.1 ディスク初期化方法

## 7.2.2. ファイルシステムの作成

「図 7.2. ファイルシステムの構築」のように初期化したディスクのパーティションにファイルシステムを作成します。



mke2fs で起動パーティション（カーネルイメージを配置するパーティション）に EXT2 ファイルシステムを作成する場合は、必ず「-0 none」オプションを指定する必要があります。

```
[armadillo ~]# mke2fs -0 none /dev/hda1
mke2fs 1.25 (20-Sep-2001)
Filesystem label=
OS type: Linux
Block size=1024 (log=0)
Fragment size=1024 (log=0)
7936 inodes, 31720 blocks
1586 blocks (5%) reserved for the super user
First data block=1
4 block groups
8192 blocks per group, 8192 fragments per group
1984 inodes per group
Superblock backups stored on blocks:
    8193, 16385, 24577

Writing inode tables: done
Writing superblocks and filesystem accounting information: done

This filesystem will be automatically checked every 36 mounts or
180.00 days, whichever comes first. Use tune2fs -c or -i to override.
[armadillo ~]# mke2fs -j /dev/hda2
mke2fs 1.25 (20-Sep-2001)
Filesystem label=
OS type: Linux
Block size=1024 (log=0)
Fragment size=1024 (log=0)
117392 inodes, 468720 blocks
23436 blocks (5%) reserved for the super user
First data block=1
58 block groups
8192 blocks per group, 8192 fragments per group
2024 inodes per group
Superblock backups stored on blocks:
    8193, 24577, 40961, 57345, 73729, 204801, 221185, 401409

Writing inode tables: done
Creating journal (8192 blocks): done
Writing superblocks and filesystem accounting information: done

This filesystem will be automatically checked every 24 mounts or
180.00 days, whichever comes first. Use tune2fs -c or -i to override.
```

図 7.2 ファイルシステムの構築

## 7.3. カーネルイメージを配置する

コンパクトフラッシュシステムから起動する場合は、起動パーティションの/boot ディレクトリにカーネルイメージを配置する必要があります。対応しているカーネルイメージは、非圧縮カーネルイメージ (Image linux.bin) または、圧縮イメージ (Image.gz linux.bin.gz) のどちらかになります。

ここで説明する例では、カーネルイメージの取得に wget コマンドを使用します。wget コマンドで指定する URL は製品によって異なりますので、以下の表を参照し適宜読み替えてください。

表 7.3 カーネルイメージのダウンロード先 URL

製品	URL
Armadillo-9	http://download.atmark-techno.com/armadillo-9/image/linux-[version].bin.gz
Armadillo-300	http://download.atmark-techno.com/armadillo-300/image/linux-a300-[version].bin.gz
Armadillo-500	http://download.atmark-techno.com/armadillo-500/image/linux-a500-[version].bin.gz

以下に Armadillo-500 での配置例を示します。

```
[armadillo ~]# mount /dev/hda1 /mnt
[armadillo ~]# mkdir /mnt/boot
[armadillo ~]# cd /mnt/boot
[armadillo ~]# wget http://download.atmark-techno.com/armadillo-500/image/linux-a500-
[version].bin.gz
Connecting to download.atmark-techno.com [210.191.215.172]:80
linux-a500-[version].bin.gz 100% |*****| **** KB 00:00 ETA
[armadillo ~]# mv linux-a500-[version].bin.gz /mnt/boot/Image.gz
[armadillo ~]# sync
[armadillo ~]# umount /mnt
```

図 7.3 カーネルイメージの配置

## 7.4. ルートファイルシステムの構築

ここでは、コンパクトフラッシュにルートファイルシステムを構築する手順について説明します。

### 7.4.1. Debian GNU/Linux を構築する

Debian を構築する場合、付属 CD の debian ディレクトリ以下のアーカイブを使用するか、弊社ダウンロードサイトからアーカイブを取得します。これは、純粋な Debian でインストールされるファイルを分割してアーカイブ化したものとなります。これらをファイルシステム上に展開することでルートファイルシステムを構築することができます。



ルートファイルシステムに Debian を構築する場合は、パーティションの空き容量が最低でも 256MB 必要です。

ここで説明する例では、debian アーカイブの取得に wget コマンドを使用します。wget コマンドで指定する URL は製品によって異なりますので、以下の表を参照し適宜読み替えてください。

表 7.4 debian アーカイブのダウンロード先 URL

製品	URL
Armadillo-9	http://download.atmark-techno.com/armadillo-9/debian/debian-etch-a9-#.tgz
Armadillo-300	http://download.atmark-techno.com/armadillo-300/debian/debian-etch-a300-#.tgz
Armadillo-500	http://download.atmark-techno.com/armadillo-500/debian/debian-etch-arm#.tgz

以下に Armadillo-500 での構築例を示します。

```
[armadillo ~]# mount /dev/hda2 /mnt
[armadillo ~]# mount -t ramfs ramfs /tmp
[armadillo ~]# cd /tmp

[L00P]: debian-etch-arm#.tgz の#の部分で 1~5 まで繰り返します。

[armadillo /tmp]# wget http://download.atmark-techno.com/armadillo-500/debian/debian-etch-arm#.tgz
Connecting to download.atmark-techno.com [210.191.215.172]:80
debian-etch-#.tgz 100% |*****| **** KB 00:00 ETA
[armadillo /tmp]# gzip -cd debian-etch-arm#.tgz | (cd /mnt; tar xf -)
[armadillo /tmp]# sync
[armadillo /tmp]# rm -f debian-etch-arm#.tgz

[L00P] に戻る

[armadillo /tmp]# umount /mnt
```

図 7.4 Debian アーカイブの構築例

### 7.4.2. atmark-dist イメージから構築する

atmark-dist で作成されるシステムイメージをコンパクトフラッシュのルートファイルシステムとして構築する方法を説明します。Debian を構築する場合に比べ、ディスク容量の少ないコンパクトフラッシュシステムを構築することができます。

ここで説明する例では、atmark-dist イメージの取得に wget コマンドを使用します。wget コマンドで指定する URL は製品によって異なりますので、以下の表を参照し適宜読み替えてください。

表 7.5 atmark-dist イメージのダウンロード先 URL

製品	URL
Armadillo-9	http://download.atmark-techno.com/armadillo-9/image/romfs-[version].img.gz
Armadillo-300	http://download.atmark-techno.com/armadillo-300/image/romfs-a300-[version].img.gz
Armadillo-500	http://download.atmark-techno.com/armadillo-500/image/romfs-a500-[version].img.gz

以下に Armadillo-500 での構築例を示します。

```
[armadillo ~]# mount -t ramfs ramfs /tmp
[armadillo ~]# cd /tmp
[armadillo /tmp]# wget http://download.atmark-techno.com/armadillo-500/image/romfs-a500-
[version].img.gz
Connecting to download.atmark-techno.com [210.191.215.172]:80
romfs-a500-1.00.img.gz 100% |*****| **** KB 00:00 ETA
[armadillo /tmp]# gzip -dc romfs-a500-[version].img.gz > romfs.img
[armadillo /tmp]# mount /dev/hda2 /mnt
[armadillo /tmp]# mkdir romfs
[armadillo /tmp]# mount -o loop romfs.img romfs
[armadillo /tmp]# (cd romfs/; tar cf - *) | (cd /mnt; tar xf -)
[armadillo /tmp]# sync
[armadillo /tmp]# umount romfs
[armadillo /tmp]# umount /mnt
```

↩

図 7.5 romfs.img.gz からの作成例

## 7.5. コンパクトフラッシュシステムの起動

ジャンパにより起動モードを保守モードに設定し、再起動してください。

保守モードで立ち上げ、コンパクトフラッシュのカーネルイメージで起動するためには、「図 7.6. 起動デバイスの指定」を実行してください。ルートファイルシステムの設定については、「図 7.7. ルートファイルシステム指定例」を実行してください。

```
hermit> setbootdevice hda1
```

図 7.6 起動デバイスの指定

```
hermit> setenv console=ttymxc0 root=/dev/hda2 rootdelay=3 noinitrd
```

図 7.7 ルートファイルシステム指定例

## 7.6. システム設定例

新しくシステムを構築した場合、システム起動時に ERROR または WARNING が表示される場合があります。それらを解決する方法を説明します。

### 7.6.1. Debian システム

#### 7.6.1.1. modules ディレクトリの更新

WARNING

```
modprobe: FATAL: Could not load /lib/modules/[version]/modules.dep: No such file or directory
```

図 7.8 WARNING : modules.dep

解決方法



システムにログインし、「図 7.9. 解決方法：modules.dep」のようにコマンドを実行します。

```
[debian ~]# mkdir -p /lib/modules/`uname -r`
[debian ~]# depmod
```

図 7.9 解決方法：modules.dep

## 7.6.2. atmark-dist システム

### 7.6.2.1. fstab の更新

WARNING

```
fsck.ext2: Bad magic number in super-block while trying to open /dev/ram0
(null):
The superblock could not be read or does not describe a correct ext2
filesystem. If the device is valid and it really contains an ext2
filesystem (and not swap or ufs or something else), then the superblock
is corrupt, and you might try running e2fsck with an alternate superblock:
    e2fsck -b 8193 <device>
```

```
WARNING: Error while checking root filesystem.
You can login as root now, the system will reboot after logout.
```

```
Give root password for system maintenance
(or type Control-D for normal startup):
```

図 7.10 WARNING：fstab

解決方法

Control-D を押下した後システムにログイン<sup>[1]</sup>し、/etc/fstab を「図 7.11. 解決方法：fstab」のように変更します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/fstab

/dev/hda2      /                ext3    defaults    0 1
proc          /proc           proc    defaults    0 0
usbfs        /proc/bus/usb  usbfs   defaults    0 0
sysfs        /sys            sysfs   defaults    0 0
```

図 7.11 解決方法：fstab

<sup>[1]</sup> 「図 7.10. WARNING：fstab」の状態では root ユーザパスワードを入力してログインすると、ルートファイルシステムは書き込み不可能状態でマウントされています。そのため、ファイルの編集を行うためには書き込み可能状態に再マウントする必要があります。

## 8. JTAG

この章では、JTAG デバッガを使用する際の注意点などを説明します。

### 8.1. ターゲットボードの初期化について

ETM を接続してデバッグする場合は、ETM で使用するポートをコンフィグレーションしなければなりません。「Armadillo-500 開発ボード ハードウェアマニュアル」を参照して適切に設定してください。

### 8.2. Linux をデバッグする場合

JTAG を使用して Linux をデバッグする場合は、Linux 起動オプションを適切に設定しなければなりません。「図 8.1. JTAG モード指定」のように jtag パラメータを on に設定します。

```
hermit> setenv jtag=on
```

図 8.1 JTAG モード指定

表 8.1 JTAG モード

JTAG モード	説明
on	JTAG でデバッグ可能にします。
etm8	ETM の TRACE 機能 (8bit) を有効にします。 GPIO ポートはアクセスできなくなります。
etm16	ETM の TRACE 機能 (16bit) を有効にします。 GPIO ポートと USB Host2 はアクセスできなくなります。

#### 8.2.1. 設定例

```
hermit> setenv console=ttyMXC0 jtag=on
```

図 8.2 JTAG モード指定例

# 付録 A Hermit-At について

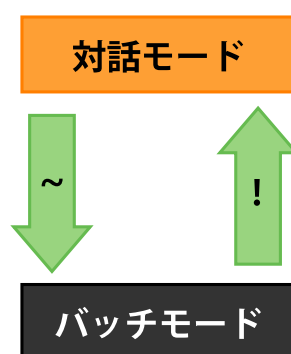
Hermit-At とは、Atmark Techno 製品のブートローダーに採用している高機能ダウンローダー/ブートローダーです。フラッシュメモリの書き換えや、Linux カーネル起動オプションの設定等、様々な機能があります。ここでは、代表的な機能について説明します。



## Hermit-AT のモード

Hermit-AT には、2つのモードがあります。コマンドプロンプトを表示して対話的に動作する「対話モード」と、Hermit-AT ダウンローダと通信するための「バッチモード」です。バッチモードではコマンドプロンプトの表示や入力した文字の表示を行いませんが、コマンドの実行は可能です。

起動直後の Hermit-AT は必ず対話モードになっています。対話モードからバッチモードに移行するにはチルダ「~」を、バッチモードから対話モードに移行するにはエクスクラメーションマーク「!」を入力します。



Hermit-AT ダウンローダと通信を行った場合は、バッチモードに移行します。これは通信を確立するために Hermit-AT ダウンローダがチルダを送信するためです。

対話モードからバッチモードに移行したり、バッチモード中に入力したコマンドが成功した場合などは以下のように表示されます。

```
+OK
```

## A.1. setenv と clearenv

Linux カーネル起動オプションを設定するコマンドです。setenv で設定されたパラメータは、Linux カーネル起動時に渡されます。clearenv を実行すると、設定がクリアされます。このパラメータは、フラッシュメモリに保存され再起動後も設定は有効となります。

構文：setenv [起動オプション]...  
 説明：カーネル起動オプションを設定します。オプションを指定せずに実行すると、現在の設定を表示します。

構文：clearenv  
 説明：設定されているオプションをクリアします。

図 A.1 setenv と clearenv

### A.1.1. setenv/clearenv 使用例

```
hermit> setenv console=ttymxc0
hermit> setenv
1: console=ttymxc0

hermit> clearenv
```

図 A.2 setenv と clearenv の使用例

### A.1.2. Linux 起動オプション

表 A.1 よく使用される Linux 起動オプション

オプション	説明
console	シリアルコンソールが使用するデバイスを指示します。
root	ルートファイルシステム関連の設定を指示します。
rootdelay	ルートファイルシステムをマウントする前に指定秒間待機します。
rootwait	ルートファイルシステムがアクセス可能になるまで待機します。
noinitrd	カーネルが起動した後に initrd データがどうなるのかを指示します。
nfsroot	NFS を使用する場合に、ルートファイルシステムの場所や NFS オプションを指示します。

## A.2. frob

指定したアドレスのデータを読み込む、または、変更することができるモードに移行するコマンドです。

表 A.2 frob コマンド

frob コマンド	説明
peek [addr]	指定されたアドレスから 32bit のデータを読み出します。
peek8 [addr]	指定されたアドレスから 8bit のデータを読み出します。
peek16 [addr]	指定されたアドレスから 16bit のデータを読み出します。
poke [addr] [value]	指定されたアドレスに 32bit のデータを書き込みます。
poke8 [addr] [value]	指定されたアドレスに 8bit のデータを書き込みます。
poke16 [addr] [value]	指定されたアドレスに 16bit のデータを書き込みます。

## A.3. memmap

フラッシュメモリのリージョン情報を表示するコマンドです。

構文：memmap

図 A.3 memmap

### A.3.1. 使用例

```
hermit> memmap
0xa0000000:0xa0ffffff FLA all bf:8K bl:4x32K/L,127x128K/L
0xa0000000:0xa001ffff FLA bootloader bf:8K bl:4x32K/L
0xa0020000:0xa021ffff FLA kernel bf:8K bl:16x128K
0xa0220000:0xa0fdffff FLA userland bf:8K bl:110x128K
0xa0fe0000:0xa0ffffff FLA config bf:8K bl:1x128K
0x80000000:0x83ffffff RAM dram-1
```

図 A.4 memmap の使用例

## A.4. erase

フラッシュメモリの消去を行うコマンドです。

構文：erase [アドレス]

図 A.5 erase

### A.4.1. 使用例

```
hermit> erase 0xa0fe0000
```

図 A.6 erase の使用例

## A.5. tftpd

TFTP プロトコルを使用して TFTP サーバーからファイルをダウンロードし、フラッシュメモリの書き換えを行うコマンドです。

構文：tftpd [クライアント IP アドレス] [サーバー IP アドレス] [オプション]...  
 説明：指定された内容に基づき TFTP ダウンロードを行い、フラッシュメモリに書き込みます。

図 A.7 tftpd

表 A.3 tftpd オプション

オプション	説明
--region=filepath	region に書き込むファイルを filepath で指定します。
--fake	実際にフラッシュメモリの書き込みを行わないモードになります。

### A.5.1. 使用例

```

hermit> tftpd 192.168.10.10 192.168.10.1 --kernel=linux.bin.gz

Client: 192.168.10.10
Server: 192.168.10.1
Region(kernel): linux.bin.gz

initializing net-device...OK
Filename : linux.bin.gz
.....
.....
.....
Filesize : 1841551


programing: kernel
#####

completed!!
    
```

図 A.8 tftpd の使用例

## A.6. setclock

CPU コアクロックを設定するコマンドです。hermit-at v1.1.20 以降をベースに生成したブートローダイメージで使用可能です。この設定はフラッシュメモリに保存され、再起動後も設定は有効になります。



Armadillo-500 CPU モジュールに搭載しているプロセッサのリビジョンにより、CPU コアクロックの最高値が異なります。setclock コマンドで CPU コアクロックの最高値を越える設定を行わないようご注意ください。

CPU モジュール型番	CPU コアクロック	プロセッサ	
		名称	シリコンリビジョン
A5001-U00-B	最高 400MHz	Freescale i.MX31L	Rev.1.2
A5001-U00-C A5001-U00Z-C			Rev.2.0
A5027-U00-C A5027-U00Z-C		Freescale i.MX31	
A5067-U00Z-D	最高 532MHz		Rev.2.0.1

```

構文 : setclock 400
説明 : CPU コアクロックを 400MHz に設定します。

構文 : setclock 532
説明 : CPU コアクロックを 532MHz に設定します。

構文 : setclock
説明 : 現在の CPU コアクロックを表示します。
    
```

図 A.9 setclock

## A.6.1. 使用例

```
hermit> setclock 400
hermit> setclock
clock: 400
```

図 A.10 seclock の使用例



hermit-at v1.1.22 以降をベースに生成したブートローダイメージを使用している場合は、ブートローダの起動時にも CPU コアクロックの最大値と現在の CPU コアクロックを表示します。

```
Hermit-At v1.1.22 (Armadillo-500 400MHz) compiled at 18:38:05, Feb 1 2010
```

説明：A5027-U00-C を使用し、setclock コマンドで CPU コアクロックを設定していない場合の表示。

```
Hermit-At v1.1.22 (Armadillo-500 400@532MHz) compiled at 18:38:05, Feb 1 2010
```

説明：A5067-U00Z-D を使用し、setclock コマンドで CPU コアクロックを 400MHz に設定している場合の表示。



## 改訂履歴

バージョン	年月日	改訂内容
1.0.0	2007/7/27	・ 初版発行
1.0.1	2007/9/14	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 「表 1.3. コマンド入力例での省略表記」を追加</li> <li>・ コマンド入力例で、バージョン番号などの省略の表記方法を修正</li> <li>・ 「表 4.2. atmark-dist のビルドに必要なパッケージ一覧」に libncurses5-dev を追加</li> <li>・ 「図 7.4. Debian アーカイブの構築例」のアーカイブファイル名を変更</li> </ul>
1.0.2	2007/10/19	・ 「4.1. クロス開発環境パッケージのインストール」を修正
1.0.3	2008/3/27	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 「図 3.1. 見取り図」に JP7 の情報追加</li> <li>・ 「表 3.1. ジャンピンの割り当て」に JP7 の情報を追加</li> <li>・ 「3.3.4. CPU モジュール設定」に JP7 の情報を追加</li> </ul>
1.0.4	2008/10/02	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 「図 7.3. カーネルイメージの配置」の URL 誤記を修正</li> <li>・ タイトルを英語表記からカタカナ表記に</li> <li>・ 「表 3.5. CPU モジュール設定」JP7 に関する注意事項を追記</li> </ul>
1.0.5	2008/12/03	・ 「Development board」を「開発ボード」という表記に統一
1.0.6	2008/12/25	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 「図 3.1. 見取り図」画像形式を SVG に変更</li> <li>・ 「図 7.3. カーネルイメージの配置」誤記修正</li> </ul>
1.1.0	2009/03/18	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 「1. はじめに」、「3. 作業の前に」、「4. 開発環境の準備」、「5. フラッシュメモリの書き換え方法」、「6. ビルド」構成変更</li> <li>・ 誤記、表記ゆれを修正</li> </ul>
1.1.1	2009/07/17	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 「8. JTAG」の表記を変更</li> <li>・ 本文のレイアウト統一</li> <li>・ 表記ゆれを修正</li> <li>・ 「5. フラッシュメモリの書き換え方法」にコマンド例の説明を追記</li> <li>・ 「図 6.1. ソースコード準備」の誤記を修正</li> </ul>
1.1.2	2009/07/29	・ 製品保証に関する記載を <a href="http://www.atmark-techno.com/support/warranty-policy">http://www.atmark-techno.com/support/warranty-policy</a> に移動(2009/08/03 適用)
1.2.0	2010/01/29	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 表のレイアウト統一</li> <li>・ A5567 に対応</li> </ul>
1.3.0	2010/12/24	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 誤記、表記ゆれを修正</li> <li>・ Hermit-At Win32 v1.3.0 に対応</li> <li>・ 「5.6. ブートローダーを出荷状態に戻す」をパラメータの削除に対応</li> <li>・ 注意事項を「2. 注意事項」に移動</li> <li>・ ジャンパ設定の説明を追記</li> </ul>
1.3.1	2011/03/25	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 付録 A Hermit-At について Hermit-AT のモードについて説明を追記</li> <li>・ 「A.6. setclock」を追記</li> <li>・ 「表 6.2. ビルドオプション一覧」に CPU コアクロックのデフォルト値を 400MHz に設定できる PROFILE を追加。</li> <li>・ 「5.7. ブートローダーのパラメータを出荷状態に戻す」を追記</li> <li>・ 会社住所変更</li> </ul>
1.3.2	2011/10/21	・ Web サイトの名称を変更



Armadillo-500 開発ボードソフトウェアマニュアル  
Version 1.3.2  
2011/10/24

---

株式会社アットマークテクノ

060-0035 札幌市中央区北 5 条東 2 丁目 AFT ビル TEL 011-207-6550 FAX 011-207-6570

---