

# Armadillo-9 スタートアップガイド

AN010

Version 1.1.5  
2011/03/26

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

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

---

# Armadillo-9 スタートアップガイド

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 © 2008-2011 Atmark Techno, Inc.

Version 1.1.5  
2011/03/26

---

# 目次

1. はじめに .....	7
1.1. 本書および関連ファイルのバージョンについて .....	7
1.2. 対象となる読者 .....	7
1.3. 本書の構成 .....	7
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 .....	8
1.4.3. アイコン .....	8
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 .....	12
3. 作業の前に .....	13
3.1. 見取り図 .....	13
3.2. 準備するもの .....	14
3.3. 接続方法 .....	14
3.4. ジャンパピンの設定について .....	14
3.5. シリアル通信ソフトウェアの設定 .....	15
4. 起動と終了 .....	16
4.1. 起動 .....	16
4.2. ログイン .....	18
4.3. 終了方法 .....	18
5. 起動モードとブートローダの機能 .....	20
5.1. 起動モードの選択 .....	20
5.2. Linux カーネル起動オプションの設定 .....	20
5.2.1. コンソールの設定 .....	21
5.2.2. ルートファイルシステムの設定 .....	21
5.2.3. その他の起動オプション .....	22
5.2.4. 起動オプションの設定例 .....	22
6. コンフィグ領域 – 設定ファイルの保存領域 .....	23
6.1. コンフィグ領域の読出し .....	23
6.2. コンフィグ領域の保存 .....	23
6.3. コンフィグ領域の初期化 .....	23
7. ネットワーク .....	25
7.1. ネットワークの設定 .....	25
7.1.1. 固定 IP アドレスに設定する .....	25
7.1.2. DHCP に設定する .....	26
7.1.3. DNS サーバを指定する .....	26
7.1.4. 接続を確認する .....	26
7.2. ファイアウォール .....	26
7.3. ネットワークアプリケーション .....	27
7.3.1. Telnet .....	27
7.3.2. FTP .....	27
7.3.3. Web サーバ .....	27
7.3.4. NTP クライアント .....	28
8. ストレージ .....	29

---

8.1. ストレージとして使用可能なデバイス .....	29
8.2. ストレージの初期化とマウント .....	29
8.2.1. ディスクの初期化 .....	29
8.2.2. ファイルシステムの構築 .....	30
9. ビデオ .....	32
9.1. カーネル起動ログをビデオに出力 .....	32
9.2. 解像度の変更 .....	32
9.2.1. VGA に設定する .....	32
9.2.2. SVGA に設定する .....	32
10. その他のデバイス .....	34
10.1. リアルタイムクロック .....	34
10.1.1. 日時を保存する .....	34
10.1.2. 日時を読み出す .....	34

## 目次

3.1. 見取り図 .....	13
3.2. 接続図 .....	14
4.1. 起動ログ .....	16
4.2. 終了方法 .....	19
5.1. Linux カーネル起動オプションのクリア .....	20
5.2. コンソールの指定 .....	21
5.3. ルートファイルシステムの指定 .....	21
5.4. 起動オプション設定例 1 .....	22
5.5. 起動オプション設定例 2 .....	22
5.6. 起動オプション設定例 3 .....	22
6.1. コンフィグ領域の読み出し方法 .....	23
6.2. コンフィグ領域の保存方法 .....	23
6.3. コンフィグ領域の初期化方法 .....	24
7.1. 固定 IP アドレス設定 .....	25
7.2. DHCP 設定 .....	26
7.3. DNS サーバの設定 .....	26
7.4. 設定を反映させる .....	26
7.5. PING 確認 .....	26
7.6. iptables .....	27
7.7. telnet .....	27
7.8. msntp .....	28
8.1. ディスク初期化方法 .....	30
8.2. ファイルシステムの構築 .....	31
8.3. マウント方法 .....	31
9.1. コンソール指定(ビデオ) .....	32
9.2. 解像度の指定方法(VGA) .....	32
9.3. 解像度の指定方法 (SVGA) .....	33
10.1. 日時を保存する .....	34
10.2. 日時を読み出す .....	34

## 表目次

1.1. 使用しているフォント .....	8
1.2. 表示プロンプトと実行環境の関係 .....	8
1.3. コマンド入力例での省略表記 .....	8
3.1. シリアル通信設定 .....	15
4.1. シリアルコンソールログイン時のユーザ名とパスワード .....	18
5.1. ジャンパの設定と起動モード .....	20
5.2. ルートファイルシステムデバイス .....	21
7.1. 固定 IP アドレス設定例 .....	25
7.2. telnet でログイン可能なユーザ .....	27
7.3. ftp でログイン可能なユーザ .....	27
8.1. ストレージデバイス .....	29
9.1. 対応解像度一覧 .....	32

# 1. はじめに

---

このたびは Armadillo-9 をお求めいただき、ありがとうございます。

Armadillo-9 は、多彩なインターフェースを搭載した超小型・高性能ネットワークコンピュータです。情報表示機器やマルチメディア機器などのメインボードとしてご利用頂くことが可能です。



Armadillo-9 は、標準 OS に Linux を採用していますので、Linux の豊富なソフトウェア資産を利用することができます。また、C などのプログラミング言語を使用し、オリジナルのプログラムを作成して動作させることも可能です。カスタマイズ方法については、「Armadillo-9 ソフトウェアマニュアル」等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 開発者サイト (<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

- ・ ハードウェアの動作確認をされる方
- ・ ソフトウェアの基本的な使用方法の確認をされる方

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

本書では、Armadillo の基本的な使用方法について記載されています。

以下に主な項目を挙げます。

- ・ 接続方法
- ・ 起動と終了
- ・ 各種設定方法
- ・ 各種アプリケーションの使用方法

## 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。







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。

- |        |  |
|--------|--|
| 本製品の改造 | 本製品について改造を行った場合は保証対象外となりますので十分ご注意ください。また、改造やコネクタ等の増設 <sup>[1]</sup> を行う場合は、作業前に必ず動作確認を行うようお願いいたします。  |
| 電源の投入  | 本製品や周辺回路に電源が入っている状態での汎用入出力コネクタの着脱は、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、帯電防止対策のされている、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、軍事利用その他軍事用途の目的、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。

<sup>[1]</sup>コネクタを増設する際にはマスキングを行い、周囲の部品に半田くず、半田ボール等付着しないよう十分にご注意ください。

## 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。

# 3. 作業の前に

## 3.1. 見取り図

Armadillo-9 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。

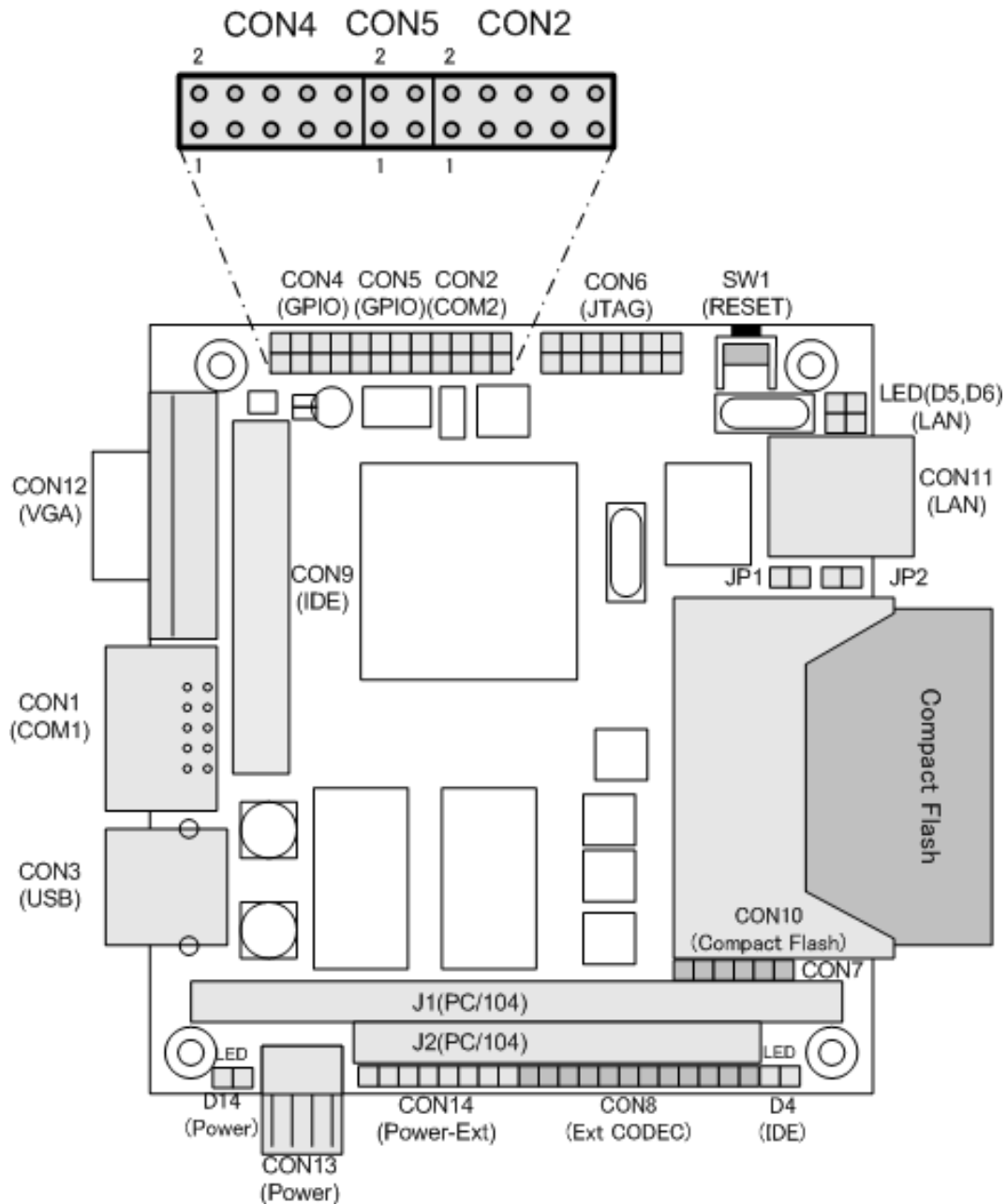


図 3.1 見取り図

## 3.2. 準備するもの

Armadillo-9 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 にはシリアル通信ソフトウェア <sup>[1]</sup> をインストールしてください。 |
| ネットワーク環境            | ターゲットボードと作業用 PC をネットワーク通信ができるようにしてください。  |
| ディスプレイと USB キーボード   | VGA 入力端子を持つ汎用的なディスプレイと USB ポートに接続するタイプのキーボードです。  |

## 3.3. 接続方法

Armadillo-9 の接続例です。

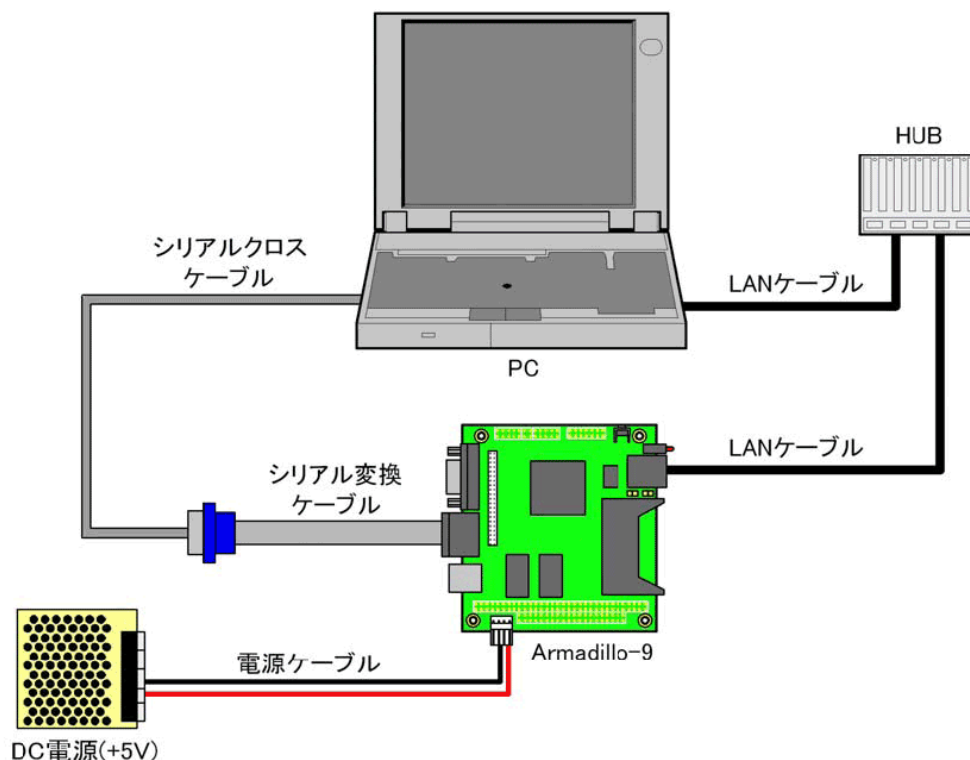



図 3.2 接続図


## 3.4. ジャンパピンの設定について

本書では、必要に応じてジャンパピンの切り替え指示があります。ここでは、JP1、及び JP2 をオープンに設定してください。


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



### 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。

また、詳しいジャンパピンの設定に関しては、「Armadillo-9 ソフトウェアマニュアル」又は、本書の「5.1. 起動モードの選択」を参照してください。

## 3.5. 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 3.1. 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 3.1 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

## 4. 起動と終了

### 4.1. 起動

Armadillo-9 の電源を投入してください。次のように起動ログがシリアル通信ソフトウェアに表示されます。

```
Hermit-At v1.1.13 (armadillo9/eth) compiled at 19:25:02, Dec 10 2007
hermit> b
Uncompressing kernel.....
.....done.
Uncompressing ramdisk.....
.....done.
Doing console=ttyAM0,115200
Doing mtdparts=armadillo9-nor:0x10000(bootloader)ro,0x170000(kernel),0x6700
00(userland),-(config)
Linux version 2.6.12.3-a9-13 (build@sv-build) (gcc version 4.1.2 20061115 (
prerelease) (Debian 4.1.1-21)) #1 Thu Dec 13 19:57:52 JST 2007
CPU: ARM920Tid(wb) [41129200] revision 0 (ARMv4T)
CPU0: D VIVT write-back cache
CPU0: I cache: 16384 bytes, associativity 64, 32 byte lines, 8 sets
CPU0: D cache: 16384 bytes, associativity 64, 32 byte lines, 8 sets
Machine: Armadillo-9
Memory policy: ECC disabled, Data cache writeback
Built 1 zonelists
Kernel command line: console=ttyAM0,115200 mtdparts=armadillo9-nor:0x10000(
bootloader)ro,0x170000(kernel),0x670000(userland),-(config)
PID hash table entries: 512 (order: 9, 8192 bytes)
Console: colour dummy device 80x30
Dentry cache hash table entries: 16384 (order: 4, 65536 bytes)
Inode-cache hash table entries: 8192 (order: 3, 32768 bytes)
Memory: 32MB 32MB = 64MB total
Memory: 55608KB available (2305K code, 573K data, 100K init)
Mount-cache hash table entries: 512
CPU: Testing write buffer coherency: ok
checking if image is initramfs...it isn't (bad gzip magic numbers); looks like
an initrd
Freeing initrd memory: 6144K
NET: Registered protocol family 16
SCSI subsystem initialized
usbcore: registered new driver usbfs
usbcore: registered new driver hub
NetWinder Floating Point Emulator V0.97 (double precision)
devfs: 2004-01-31 Richard Gooch (rgooch@atnf.csiro.au)
devfs: boot_options: 0x0
Console: switching to colour frame buffer device 80x30
fb0: EP93xx frame buffer at 640x480x16
ttyAM0 at MMIO 0x808c0000 (irq = 52) is a EP93XX
ttyAM1 at MMIO 0x808d0000 (irq = 54) is a EP93XX
ttyAM2 at MMIO 0x808e0000 (irq = 55) is a EP93XX
io scheduler noop registered
io scheduler anticipatory registered
```



```
io scheduler deadline registered
io scheduler cfq registered
RAMDISK driver initialized: 16 RAM disks of 16384K size 1024 blocksize
loop: loaded (max 8 devices)
i2c /dev entries driver
i2c-armadillo9: i2c Armadillo-9 driver, (C) 2004-2007 Atmark Techno, Inc.
i2c-at24cxx: i2c at24cxx eeprom driver, (C) 2003-2005 Atmark Techno, Inc.
i2c-s3531a: Device Type [S-353x0A]
i2c-s3531a: i2c S-3531A/S-353X0A driver, (C) 2001-2005 Atmark Techno, Inc.
Uniform Multi-Platform E-IDE driver Revision: 7.00alpha2
ide: Assuming 50MHz system bus speed for PIO modes; override with idebus=xx
No card in slot: PFDR=000000ff
armadillo9-nor: Found 1 x16 devices at 0x0 in 16-bit bank
  Amd/Fujitsu Extended Query Table at 0x0040
armadillo9-nor: CFI does not contain boot bank location. Assuming top.
number of CFI chips: 1
cfi_cmdset 0002: Disabling erase-suspend-program due to code brokenness.
4 cmdlinepart partitions found on MTD device armadillo9-nor
parse_mtd_partitions:4
Creating 4 MTD partitions on "armadillo9-nor":
0x00000000-0x00010000 : "bootloader"
0x00010000-0x00180000 : "kernel"
0x00180000-0x007f0000 : "userland"
0x007f0000-0x00800000 : "config"
ep93xxusb ep93xxusb.0: EP93xx OHCI
ep93xxusb ep93xxusb.0: new USB bus registered, assigned bus number 1
ep93xxusb ep93xxusb.0: irq 56, io base 0xff020000
hub 1-0:1.0: USB hub found
hub 1-0:1.0: 3 ports detected
usbcore: registered new driver audio
drivers/usb/class/audio.c: v1.0.0:USB Audio Class driver
Initializing USB Mass Storage driver...
usbcore: registered new driver usb-storage
USB Mass Storage support registered.
usbcore: registered new driver usbhid
drivers/usb/input/hid-core.c: v2.01:USB HID core driver
usbcore: registered new driver usbserial
drivers/usb/serial/usb-serial.c: USB Serial support registered for Generic
usbcore: registered new driver usbserial_generic
drivers/usb/serial/usb-serial.c: USB Serial Driver core v2.0
mice: PS/2 mouse device common for all mice
NET: Registered protocol family 2
IP: routing cache hash table of 512 buckets, 4Kbytes
TCP established hash table entries: 4096 (order: 3, 32768 bytes)
TCP bind hash table entries: 4096 (order: 2, 16384 bytes)
TCP: Hash tables configured (established 4096 bind 4096)
ip_tables: (C) 2000-2002 Netfilter core team
NET: Registered protocol family 1
NET: Registered protocol family 17
RAMDISK: ext2 filesystem found at block 0
RAMDISK: Loading 6144KiB [1 disk] into ram disk... done.
VFS: Mounted root (ext2 filesystem).
Freeing init memory: 100K
init started: BusyBox v1.00 (2007.12.13-14:51+0000) multi-call binary
Starting fsck for root filesystem.
fsck 1.25 (20-Sep-2001)
ext2fs_check_if_mount: No such file or directory while determining whether
/dev/ram0 is mounted.
```

```
/dev/ram0: clean, 678/1024 files, 4153/6144 blocks
Checking root filesystem:           done
Remounting root rw:                 done
Mounting proc:                      done
Mounting usbfs:                    done
Cleaning up system:                 done
Running local start scripts.
Changing file permissions:          done
Configure /home/ftp:                done
Starting syslogd:                   done
Starting klogd:                     done
Starting basic firewall:            done
Loading /etc/config:                done
Configuring network interfaces: info, udhcpc (v0.9.9-pre) started
debug, Sending discover...
debug, Sending select for 172.16.1.230...
info, Lease of 172.16.1.230 obtained, lease time 86400
done
Starting thttpd:                    done
Starting inetd:                     done
Setting hostname:                   done
done

atmark-dist v1.14.0 (AtmarkTechno/Armadillo-9)
Linux 2.6.12.3-a9-13 [armv4tl arch]

a9-0 login:
```

図 4.1 起動ログ

## 4.2. ログイン

起動が完了するとログインプロンプトが表示されます。「表 4.1. シリアルコンソールログイン時のユーザ名とパスワード」に示すユーザでログインすることができます。

表 4.1 シリアルコンソールログイン時のユーザ名とパスワード

ユーザ名	パスワード	権限
root	root	root ユーザ
guest	(なし)	一般ユーザ

## 4.3. 終了方法

安全に終了させる場合は、次のようにコマンドを実行し、「System halted.」と表示されたのを確認してから電源を切断します。

```
[armadillo ~]# halt
[armadillo ~]#
System is going down for system reboot now.

Starting local stop scripts.
Exiting Syslogd!
Syncing all filesystems:                done
Unmounting all filesystems:            done
The system is going down NOW !!
Sending SIGTERM to all processes.
The system is halted. Press Reset or turn off power
MXC Watchdog shutdown
System halted.
```

#### 図 4.2 終了方法

リムーバブルディスクを使用していない場合は、電源を切断し終了させることもできます。



リムーバブルディスクにデータを書き込んでいる途中で電源を切断した場合、ファイルシステム、及び、データが破損する恐れがあります。リムーバブルディスクをアンマウントしてから電源を切断するようご注意ください。

# 5. 起動モードとブートローダの機能

この章では、Armadillo-9 の起動モードと採用しているブートローダ「Hermit-At」の起動設定機能について説明します。

起動モードには、オートブートモード、保守モード等、システム起動時に最初に動作するソフトウェアを選択することができます。

Hermit-At では、Linux カーネルを起動させる時の起動オプションの設定、システム起動時の初期設定を行うことができます。

## 5.1. 起動モードの選択

Armadillo-9 では、ジャンパの設定を変えることで、起動モードを変更することができます。以下の表に設定と起動モードを記載します。

表 5.1 ジャンパの設定と起動モード

JP1	JP2	起動モード	
オープン	オープン	オートブートモード	オンボードフラッシュメモリ内の Linux カーネルを起動します。
オープン	ショート	IDE ブートモード	起動可能な IDE ドライブ、またはコンパクトフラッシュが接続されている場合、IDE ドライブまたはコンパクトフラッシュ内の Linux カーネルを起動します <sup>[1]</sup> 。起動可能な IDE ドライブ、またはコンパクトフラッシュを作成する場合は、「Armadillo-9 ソフトウェアマニュアル」を参照してください。
		保守モード	上記以外の場合に Hermit コマンドプロンプトを起動します。
ショート	-	EP93XX オンチップブートモード	EP93XX オンチップブート ROM を起動します <sup>[2]</sup> 。

<sup>[1]</sup>カーネルの検出は、IDE ドライブ → コンパクトフラッシュの順です。

<sup>[2]</sup>ブートローダの復旧などに使用します。

## 5.2. Linux カーネル起動オプションの設定

Linux カーネル起動オプションを変更することで、コンソールや、ルートファイルシステム等の様々な種類の設定を変更することができます。ここでは、Armadillo-9 に関係のある代表的なオプションについて説明します。

また、これらの設定は、Hermit-At の **setenv** コマンドを使用します。**setenv** で設定されたパラメータはフラッシュメモリに保存され再起動後にも設定が反映されます。

設定されたパラメータをクリアするには、**clearenv** コマンドを使用します。

```
hermit> clearenv
```

図 5.1 Linux カーネル起動オプションのクリア

## 5.2.1. コンソールの設定

Armadillo-9 の起動ログの出力コンソールを変更するには、下記のように `console` パラメータを使用して出力先のコンソールを指定します。

```
hermit> setenv console=ttyAM0
```

図 5.2 コンソールの指定

## 5.2.2. ルートファイルシステムの設定

ルートファイルシステムとしてマウントするファイルシステムイメージの場所や、マウントするファイルシステム等を設定します。各パラメータの意味は以下を参照してください。

`root`

使用するルートファイルシステムのパーティションを指定します。

`rootfs`

使用するルートファイルシステムのタイプを指定します。

`rootdelay`

ルートファイルシステムをマウントする前のディレイ時間を指定します。単位は秒です。

```
hermit> setenv root=/dev/hda1 rootfs=ext2 rootdelay=3
```

図 5.3 ルートファイルシステムの指定

### 5.2.2.1. ルートファイルシステムイメージの場所

ファイルシステムイメージの場所を設定する場合は、イメージが存在するパーティションを設定します。各デバイスのパーティションノードの例を、「表 5.2. ルートファイルシステムデバイス」に示します。指定がない場合（デフォルト）は、RAM ディスク（`/dev/ram0`）が指定されます。

表 5.2 ルートファイルシステムデバイス

デバイス名	デバイスノード	先頭パーティションノード
RAM ディスク	<code>/dev/ram</code>	<code>/dev/ram0</code>
ハードディスク	<code>/dev/hda</code>	<code>/dev/hda1</code>
コンパクトフラッシュディスク	<code>/dev/hdc</code>	<code>/dev/hdc1</code>

### 5.2.2.2. ルートファイルシステムタイプ

JFFS2 などの特異なファイルシステムを使用する場合は、ファイルシステムタイプを指定します。指定がない場合は、`ext2`、`ext3`、`msdos`、`vfat` のいずれかでマウントされます<sup>[1]</sup>。

[1] Linux カーネルが標準でサポートするファイルシステムの場合は、特に指定は必要ありません。

### 5.2.2.3. マウント前ディレイ

Linux カーネルは、指定するルートファイルシステムが存在するデバイスの認識が完了していなければ、ルートファイルシステムをマウントすることはできません。ドライバのロードタイミングやデバイスに依存する時間等、デバイスの認識時間は様々な要素で変動します。

ここで指定することができるマウント前ディレイは、ルートファイルシステムをマウントする前に、指定秒間待機するオプションとなります。指定がない場合（デフォルト）は、待機なしとなります。

### 5.2.3. その他の起動オプション

本書で紹介したオプション以外にも様々なオプションがあります。詳しくは、Linux の解説書や、Linux カーネルのソースコードに含まれるドキュメント（kernel-source/Documentation/kernel-parameters.txt）等を参照してください。

また、ビデオに関するオプションは「9. ビデオ」を参照してください。

### 5.2.4. 起動オプションの設定例

コンソールを CON2 にする場合

```
hermit> setenv console=ttyAM1
```

図 5.4 起動オプション設定例 1

コンソールを CON1、ルートファイルシステムをコンパクトフラッシュのパーティション 1 にする場合

```
hermit> setenv console=ttyAM0 root=/dev/hdc1 rootdelay=3
```

図 5.5 起動オプション設定例 2

コンソールをビデオに出力、ルートファイルシステムをハードディスクのパーティション 2 にする場合

```
hermit> setenv console=video root=/dev/hda2 rootdelay=1
```

図 5.6 起動オプション設定例 3

## 6. コンフィグ領域 – 設定ファイルの保存領域

コンフィグ領域は、設定ファイルなどを保存しハードウェアのリセット後にもデータを保持することができるフラッシュメモリ領域です。コンフィグ領域からのデータの読出し、またはコンフィグ領域への書込みは、flatfsd コマンドを使用します。

### 6.1. コンフィグ領域の読出し

コンフィグ領域を読み出すには以下のコマンドを実行します。読み出されたファイルは、「/etc/config」ディレクトリに作成されます。

```
[armadillo ~]# flatfsd -r
```

図 6.1 コンフィグ領域の読出し方法



デフォルトのソフトウェアでは、起動時に自動的にコンフィグ領域の読出しを行うように設定されています。コンフィグ領域の情報が壊れている場合、「/etc/default」ディレクトリの内容が反映されます。

### 6.2. コンフィグ領域の保存

コンフィグ領域を保存するには以下のコマンドを実行します。保存されるファイルは、「/etc/config」ディレクトリ以下のファイルです。

```
[armadillo ~]# flatfsd -s
```

図 6.2 コンフィグ領域の保存方法



コンフィグ領域の保存をおこなわない場合、「/etc/config」ディレクトリ以下のファイルへの変更は電源遮断時に失われます。

### 6.3. コンフィグ領域の初期化

コンフィグ領域を初期化するには以下のコマンドを実行します。初期化時には、「/etc/default」ディレクトリ以下のファイルがコンフィグ領域に保存され、且つ「/etc/config」ディレクトリにファイルが複製されます。

```
[armadillo ~]# flatfsd -w
```

図 6.3 コンフィグ領域の初期化方法



# 7. ネットワーク

この章では、ネットワークの設定方法やネットワークを使用するアプリケーションの使用方法について説明します。

## 7.1. ネットワークの設定

Armadillo 上の「/etc/config」以下にあるファイルを編集し、コンフィグ領域を保存することにより起動時のネットワーク設定を変更することができます。コンフィグ領域の保存については、「6. コンフィグ領域 – 設定ファイルの保存領域」を参照してください。

また、出荷時のネットワーク設定は、DHCP となっています。



ネットワーク接続に関する不明な点については、ネットワークの管理者へ相談してください。

### 7.1.1. 固定 IP アドレスに設定する

「表 7.1. 固定 IP アドレス設定例」に示す内容に設定変更するには、vi エディタで/etc/config/interfaces を、「図 7.1. 固定 IP アドレス設定」のように編集します。

表 7.1 固定 IP アドレス設定例

項目	設定
IP アドレス	192.168.10.10
ネットマスク	255.255.255.0
ネットワークアドレス	192.168.10.0
ブロードキャストアドレス	192.168.10.255
デフォルトゲートウェイ	192.168.10.1

```
[armadillo ~]# vi /etc/config/interfaces
# /etc/network/interfaces -- configuration file for ifup(8), ifdown(8)

auto lo eth0
iface lo inet loopback
iface eth0 inet static
    address 192.168.10.10
    netmask 255.255.255.0
    network 192.168.10.0
    broadcast 192.168.10.255
    gateway 192.168.10.1
```

図 7.1 固定 IP アドレス設定

## 7.1.2. DHCP に設定する

DHCP に設定するには、vi エディタで/etc/config/interfaces を、「[図 7.2. DHCP 設定](#)」のように編集します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/config/interfaces
# /etc/network/interfaces -- configuration file for ifup(8), ifdown(8)

auto lo eth0
iface lo inet loopback
iface eth0 inet dhcp
```

図 7.2 DHCP 設定

## 7.1.3. DNS サーバを指定する

DNS サーバを指定する場合は、vi エディタで/etc/config/resolv.conf を編集します。

```
[armadillo ~]# vi /etc/config/resolv.conf
nameserver 192.168.10.1
```

図 7.3 DNS サーバの設定

## 7.1.4. 接続を確認する

ここでは、変更した IP 設定で正常に通信が可能か確認します。

まず、設定を反映させます。設定後、コンフィグ領域を保存し再起動した場合は必要ありません。

```
[armadillo ~]# ifdown -a
[armadillo ~]# ifup -a
```

図 7.4 設定を反映させる

同じネットワーク内にある通信機器と PING 通信を行ってみます。

```
[armadillo ~]# ping 192.168.10.1
```

図 7.5 PING 確認

## 7.2. ファイアーウォール

Armadillo では、簡易ファイアーウォールが動作しています。設定されている内容を参照するには、「[図 7.6. iptables](#)」のようにコマンド実行してください。

```
[armadillo ~]# iptables --list
```

図 7.6 iptables

## 7.3. ネットワークアプリケーション

ここでは、デフォルトイメージでインストールされているソフトウェアのうちネットワークに関するアプリケーションの操作方法を説明します。

### 7.3.1. Telnet

#### 7.3.1.1. Telnet サーバ

他の PC からネットワーク経由でログインし、リモート操作が可能となります。「表 7.2. telnet でログイン可能なユーザ」に示すユーザでログインすることができます。

表 7.2 telnet でログイン可能なユーザ

ユーザ名	パスワード
guest	(なし)

#### 7.3.1.2. Telnet クライアント

telnet を使用して、他の PC にリモートログインすることができます。「図 7.7. telnet」のようにコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# telnet 192.168.10.1
```

図 7.7 telnet

### 7.3.2. FTP

#### 7.3.2.1. FTP サーバ

他の PC からネットワーク経由でファイルの転送ができます。「表 7.3. ftp でログイン可能なユーザ」に示すユーザでログインすることが可能です。

表 7.3 ftp でログイン可能なユーザ

ユーザ名	パスワード
ftp	(なし)

### 7.3.3. Web サーバ

Armadillo では、Web サーバが動作しています。PC などの Web ブラウザから Armadillo の URL ([http://\[ArmadilloのIPアドレス\]](http://[ArmadilloのIPアドレス]))<sup>[1]</sup>にアクセスすると、「/home/www-data」以下のディレクトリをブラウズすることが出来ます。

<sup>[1]</sup>Armadillo の IP アドレスが 192.168.10.10 の場合、<http://192.168.10.10/> となります。

## 7.3.4. NTP クライアント

Armadillo では、SNTP (Simple Network Time Protocol) クライアントが使用できます。SNTP に対応しているタイムサーバから時刻情報を取得することができます。

「図 7.8. msntp」のようにコマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# msntp -r 192.168.10.1
The time correction is 17180483.054 +/- 0.075+0.001 seconds
Do you want to correct the time anyway? y
```

図 7.8 msntp

## 8. ストレージ

---

### 8.1. ストレージとして使用可能なデバイス

Armadillo-9 では、「表 8.1. ストレージデバイス」に示すデバイスをストレージとして使用することができます。

表 8.1 ストレージデバイス

デバイス種類	ディスクデバイス	先頭パーティション
ハードディスク	/dev/hda	/dev/hda1
コンパクトフラッシュ	/dev/hdc	/dev/hdc1
USB メモリ	/dev/sd*	/dev/sda1

### 8.2. ストレージの初期化とマウント

ストレージの初期化とマウント方法について説明します。

#### 8.2.1. ディスクの初期化

ここでは、コンパクトフラッシュ(/dev/hdc)を例にとり、パーティションを 1 つ作ります。

```
[armadillo ~]# fdisk /dev/hdc
Command (m for help): d
Selected partition 1

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 (1-1011, default 1):
Using default value 1
Last cylinder or +size or +sizeM or +sizeK (1-1011, default 1011):
Using default value 1011

Command (m for help): t
Selected partition 1
Hex code (type L to list codes): 83

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

Calling ioctl() to re-read partition table.
hdc: hdc1
hdc: hdc1
Syncing disks.
```

図 8.1 ディスク初期化方法

## 8.2.2. ファイルシステムの構築

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構築します。ここでは、コンパクトフラッシュのパーティション 1(/dev/hdc1)に EXT2 を構築します。

```
[armadillo ~]# mke2fs -O none /dev/hdc1
mke2fs 1.25 (20-Sep-2001)
Filesystem label=
OS type: Linux
Block size=1024 (log=0)
Fragment size=1024 (log=0)
15680 inodes, 62651 blocks
3132 blocks (4%) reserved for the super user
First data block=1
8 block groups
8192 blocks per group, 8192 fragments per group
1960 inodes per group
Superblock backups stored on blocks:
    8193, 16385, 24577, 32769, 40961, 49153, 57345

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

This filesystem will be automatically checked every 32 mounts or
180.00 days, whichever comes first. Use tune2fs -c or -i to override.
```

図 8.2 ファイルシステムの構築

### 8.2.2.1. マウント

ファイルシステムを作成後、「図 8.3. マウント方法」のようにコマンドを実行する事で、ext2 ファイルシステムを使用して/dev/hdc1 を/mnt にマウントします。

```
[armadillo ~]# mount -t ext2 /dev/hdc1 /mnt
```

図 8.3 マウント方法

## 9. ビデオ

### 9.1. カーネル起動ログをビデオに出力

JP1 をオープン、JP2 をショートして起動モードを保守モードに設定し、再起動します。

「図 9.1. コンソール指定(ビデオ)」のように `setenv` コマンドでコンソールを変更します。

```
hermit> setenv console=video
```

図 9.1 コンソール指定(ビデオ)

設定した後に通常と同じように Linux を起動するとカーネル起動ログはビデオに出力されます。

### 9.2. 解像度の変更

対応している解像度は、「表 9.1. 対応解像度一覧」に示すとおりです。

表 9.1 対応解像度一覧

解像度	色深度(bpp)	指定子
640x480 60Hz	8/16/24/32	CRT-640x480
640x480 75Hz	8/16/24/32	CRT-640x480@75
800x600 60Hz	8/16/24/32	CRT-800x600
800x600 75Hz	8/16/24/32	CRT-800x600@75
1024x768 60Hz	8	CRT-1024x768
1024x768 75Hz	8	CRT-1024x768@75

#### 9.2.1. VGA に設定する

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ます。

「図 9.2. 解像度の指定方法(VGA)」のように `video=ep93xxfb:`の後に、設定する解像度に対応する指定子と色深度を、で区切ってコマンドを実行します。

```
hermit> setenv console=video video=ep93xxfb:CRT-640x480, 16bpp
```

図 9.2 解像度の指定方法(VGA)

設定した後に通常と同じように Linux を起動すると解像度を変更されます。

#### 9.2.2. SVGA に設定する

JP1 をオープン、JP2 をショートして起動モードを保守モードに設定し再起動します。

「図 9.3. 解像度の指定方法 (SVGA)」のようにコマンドを実行します。



```
hermit> setenv console=vid0 video=ep93xxfb:CRT-800x600,16bpp
```

### 図 9.3 解像度の指定方法 (SVGA)

設定した後に通常と同じように Linux を起動すると解像度を変更されます。

# 10. その他のデバイス

---

## 10.1. リアルタイムクロック

Armadillo-9 は、カレンダー時計 (Real Time Clock) が実装されているため、電源を OFF/ON した場合でも日付と時刻が正しく表示されます。詳細については、「Armadillo-9 ハードウェアマニュアル」の「カレンダー時計(Real Time Clock)」を参照してください。

### 10.1.1. 日時を保存する

リアルタイムクロックに日時を保存するには、システムクロックを変更後に「`hwclock --systohc`」コマンドを実行します。

システムクロックを変更するには `date` コマンドを使用します。また、`date` コマンドの引数で渡す時刻のフォーマットは `[MMDDhhmmCCYY.ss]` となります。以下の例では、2000 年 1 月 23 日 4 時 56 分 00 秒に設定しています。

```
[armadillo ~]# date 012304562000.00
[armadillo ~]# hwclock --systohc
```

図 10.1 日時を保存する

### 10.1.2. 日時を読み出す

リアルタイムクロックから日時を読み出し、システムクロックに反映させるには、「`hwclock`」コマンドを実行します。

```
[armadillo ~]# hwclock
```

図 10.2 日時を読み出す

## 改訂履歴

バージョン	年月日	改訂内容
1.0.0	2008/5/27	・ 初版発行
1.0.1	2008/6/4	・ 「図 3.2. 接続図」の電源部分を修正
1.0.2	2008/12/17	・ 「6. コンフィグ領域 – 設定ファイルの保存領域」を修正
1.1.0	2009/03/19	・ 「1. はじめに」、「3. 作業の前に」、「4. 起動と終了」、「7. ネットワーク」構成変更 ・ 誤記、表記ゆれ修正
1.1.1	2009/07/17	・ 「5. 起動モードとブートローダの機能」の表記を変更 ・ 「8. ストレージ」、「9. ビデオ」、「10. その他のデバイス」コマンド例の説明を追記 ・ 誤記、表記ゆれ修正
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)
1.1.3	2009/10/20	・ 表のレイアウト統一 ・ guest ユーザパスワードの誤記を修正 ・ ftp ユーザパスワードの表記ゆれを修正
1.1.4	2010/12/24	・ 注意事項を「2. 注意事項」に移動 ・ ジャンパ設定の説明を追記
1.1.5	2011/03/25	・ 会社住所変更

Armadillo-9 スタートアップガイド  
Version 1.1.5  
2011/03/26

---

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

---