

# Armadillo-210 ソフトウェアマニュアル

A2100-D00  
A2100-C00  
A2100-C01

Version 1.2.2  
2011/10/21

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-210 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 © 2005-2011 Atmark Techno, Inc.

Version 1.2.2  
2011/10/21

---

# 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	7
1.4.1. フォント	7
1.4.2. コマンド入力例	7
1.4.3. アイコン	8
1.5. 謝辞	8
2. 注意事項	9
2.1. 安全に関する注意事項	9
2.2. 取扱い上の注意事項	10
2.3. Power over Ethernet 使用時の注意事項	10
2.4. ソフトウェア使用に関する注意事項	10
2.5. 電波障害について	11
2.6. 保証について	11
2.7. 輸出について	11
2.8. 商標について	11
3. 作業の前に	12
3.1. 準備するもの	12
3.2. 接続方法	12
3.3. ジャンパピンの設定について	13
4. 開発環境の準備	14
4.1. クロス開発環境パッケージのインストール	14
4.2. atmark-dist のビルドに必要なパッケージ	14
4.3. クロス開発用ライブラリパッケージの作成方法	15
5. 使用方法	16
5.1. シリアル通信ソフトウェアの設定	16
5.2. 起動	16
5.3. コンソールログイン時のユーザ名とパスワード	18
5.4. ディレクトリ構成	18
5.5. 終了	19
5.6. ネットワーク設定	19
5.6.1. 固定 IP アドレスで使用する場合	19
5.6.2. DNS サーバの設定	20
5.6.3. DHCP を使用する場合	20
5.6.4. ネットワーク接続の開始と終了	20
5.6.5. ネットワーク設定をフラッシュメモリに保存する	20
5.7. telnet ログイン	21
5.8. ファイル転送	21
5.9. Web サーバ	22
5.10. ssh ログイン	22
6. フラッシュメモリの書き換え方法	23
6.1. ダウンローダのインストール	23
6.1.1. 作業用 PC が Linux の場合	23
6.1.2. 作業用 PC が Windows の場合	24
6.2. フラッシュメモリの書き込み領域について	24
6.3. 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	24
6.3.1. 準備	25
6.3.2. 作業用 PC が Linux の場合	25

- 6.3.3. 作業用 PC が Windows の場合 ..... 25
- 6.4. netflash を使用してフラッシュメモリを書き換える ..... 26
- 6.5. ブートローダーを出荷状態に戻す ..... 27
  - 6.5.1. ブートローダーの種類 ..... 27
  - 6.5.2. 準備 ..... 28
  - 6.5.3. 作業用 PC が Linux の場合 ..... 28
  - 6.5.4. 作業用 PC が Windows の場合 ..... 29
- 6.6. ブートローダーのパラメータを出荷状態に戻す ..... 31
- 7. Linux ブートオプション ..... 33
  - 7.1. Hermit コマンドプロンプトの起動 ..... 34
  - 7.2. Linux ブートオプションの設定 ..... 34
  - 7.3. 設定されている Linux ブートオプションの確認 ..... 35
  - 7.4. Linux ブートオプションを初期化する ..... 35
  - 7.5. Linux ブートオプションの例 ..... 36
- 8. ビルド ..... 37
  - 8.1. カーネルイメージとユーザーランドイメージのビルド ..... 37
    - 8.1.1. ソースコードの準備 ..... 37
    - 8.1.2. コンフィグレーション ..... 37
    - 8.1.3. ビルド ..... 39
  - 8.2. ユーザーランドイメージをカスタマイズする ..... 39
  - 8.3. ブートローダーイメージのビルド ..... 40
    - 8.3.1. ソースコードの準備 ..... 40
    - 8.3.2. ビルド ..... 40
- 9. メモリマップについて ..... 42
- 10. デバイスドライバ仕様 ..... 43
  - 10.1. GPIO ポート ..... 43
  - 10.2. LED ..... 43
  - 10.3. オンボードフラッシュメモリ ..... 44
- A. Appendix ..... 45
  - A.1. 起動時の LED ステータス一覧 ..... 45

## 目次

3.1. Armadillo-210 接続例 .....	12
3.2. ジャンパの位置 .....	13
4.1. インストールコマンド .....	14
4.2. インストール情報表示コマンド .....	15
4.3. クロス開発用ライブラリパッケージの作成 .....	15
5.1. 起動ログ .....	16
5.2. ネットワーク設定例(固定 IP アドレス時) .....	19
5.3. ネットワーク設定例(ゲートウェイの無効化) .....	20
5.4. DNS サーバの設定 .....	20
5.5. ネットワーク設定例(DHCP 使用時) .....	20
5.6. ネットワーク接続の開始 .....	20
5.7. ネットワーク接続の終了 .....	20
5.8. /etc/inetd ファイル編集例 .....	21
5.9. ファイアウォールの設定コマンド入力例 .....	21
5.10. スーパーサーバ起動コマンド .....	21
6.1. ダウンローダのインストール (Linux) .....	23
6.2. ダウンロードコマンド .....	25
6.3. ダウンロードコマンド (ポート指定) .....	25
6.4. ダウンロードコマンド (アンプロテクト) [1] .....	25
6.5. Hermit-At : Download ウィンドウ .....	26
6.6. Hermit-At : download ダイアログ .....	26
6.7. netflash コマンド例 .....	27
6.8. shoehorn コマンド例 .....	28
6.9. ブートローダの書き込みコマンド例 .....	28
6.10. Hermit-At Win32 : Shoehorn ウィンドウ .....	29
6.11. Hermit-At Win32 : shoehorn ダイアログ .....	29
6.12. Hermit-At Win32 : Erase ウィンドウ .....	30
6.13. Hermit-At Win32 : Erase ダイアログ .....	30
6.14. Hermit-At Win32 : Download ウィンドウ(Erase 後) .....	31
6.15. Hermit-At Win32 : Download ダイアログ(bootloader) .....	31
6.16. Linux カーネルパラメータを初期設定に戻す .....	32
8.1. ソースコード準備 .....	37
8.2. ビルド .....	39
8.3. ユーザーランドイメージのカスタマイズ .....	39
8.4. ソースコード展開例 .....	40
8.5. ビルド例 1 .....	41
8.6. ビルド例 2 .....	41

# 表目次

- 1.1. 使用しているフォント ..... 7
- 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. ジャンパの設定とブート時の動作 ..... 13
- 4.1. 開発環境一覧 ..... 14
- 4.2. atmark-dist のビルドに必要なパッケージ一覧 ..... 15
- 5.1. シリアル通信設定 ..... 16
- 5.2. コンソールログイン時のユーザ名とパスワード ..... 18
- 5.3. ディレクトリ構成の一覧 ..... 18
- 5.4. ネットワーク設定例 ..... 19
- 5.5. telnet ログイン時のユーザ名とパスワード ..... 21
- 5.6. ftp のユーザ名とパスワード ..... 21
- 5.7. ssh ログイン時のユーザ名とパスワード ..... 22
- 6.1. ダウンローダー一覧 ..... 23
- 6.2. リージョン名と対応するイメージファイル ..... 24
- 6.3. リージョンとデバイスファイルの対応 ..... 27
- 6.4. ブートローダーのパラメータ ..... 31
- 7.1. シリアル通信設定 ..... 34
- 8.1. プロダクト名一覧 ..... 38
- 8.2. ビルドオプション一覧 ..... 40
- 9.1. メモリマップ(フラッシュメモリ) ..... 42
- 9.2. メモリマップ(RAM) ..... 42
- 10.1. GPIO ノード ..... 43
- 10.2. GPIO 操作コマンド ..... 43
- 10.3. LED ノード ..... 43
- 10.4. LED 操作コマンド ..... 44
- 10.5. MTD ノード ..... 44
- A.1. CPU の起動ステータス一覧【Rev.A, Rev.B】 ..... 45
- A.2. CPU の起動ステータス一覧【Rev.C 以降】 ..... 45
- A.3. ソフトウェアの起動ステータス一覧 ..... 45

# 1. はじめに

---

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。

- |         |  |
|---------|--|
| 本製品の改造  | 本製品について改造 <sup>[1]</sup> 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>[2]</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。  |
| 製品の固定方法 | 付属のケースを使用せず、ネジ穴にスペーサを使用して固定する場合、スペーサの種類によっては周辺部品に接触し故障の原因となります。ご注意ください。(推奨スペーサ：廣杉計器製ジュラコンスペーサ AS-308)  |

## 2.3. Power over Ethernet 使用時の注意事項

- |          |  |
|----------|--|
| 給電装置     | Type-B に対応した給電装置を使用してください。   |
| LAN ケーブル | 全結線されたケーブルを使用してください。   |
| 給電開始の遅延  | HUB の性能により、LAN コネクタを接続してから給電が開始されるまでに数秒遅延が発生する場合があります。これは、HUB が受電装置を検出するまで給電を開始しないためであり、本製品の故障ではありません。 |

## 2.4. 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。 |
|--------------------|---|

<sup>[1]</sup>コネクタ非搭載箇所へのコネクタ等の増設は除く。

<sup>[2]</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。

## 2.5. 電波障害について

この装置は、情報処理装置等電波障害自主規制協議会(VCCI)の基準に基づくクラス A 情報技術装置<sup>[3]</sup>です。この装置を家庭環境で使用すると電波妨害を引き起こすことがあります。この場合には使用者が適切な対策を講ずるよう要求されることがあります。



## 2.6. 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>

## 2.7. 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。

## 2.8. 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。



<sup>[3]</sup>本製品は、開発セット付属の AC アダプター(NP-12-1S1210)を使用した状態でクラス A をクリアしています。

## 3. 作業の前に

### 3.1. 準備するもの

Armadillo-210 を使用する前に、次のものを準備してください。

作業用 PC	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 です。
シリアルクロスケーブル 及び、RS232C レベル変換アダプター	D-Sub9 ピン (メス-メス) の「クロス接続用」ケーブルです。RS232C レベル変換アダプターの黄色または緑に着色されたケーブルを CON4 の 1 ピンに接続してください。
付属 CD-ROM (以降、付属 CD)	Armadillo-210 に関する各種マニュアルやソースコードが収納されています。
シリアルコンソールソフト	minicom や Tera Term などのシリアルコンソールソフトです。(Linux 用のソフトは付属 CD の「tool」ディレクトリにあります。) 作業用 PC にインストールしてください。

### 3.2. 接続方法

下の図を参照して、シリアルクロスケーブル、RS232C レベル変換アダプター、AC アダプター、そして LAN ケーブルを Armadillo-210 に接続してください。

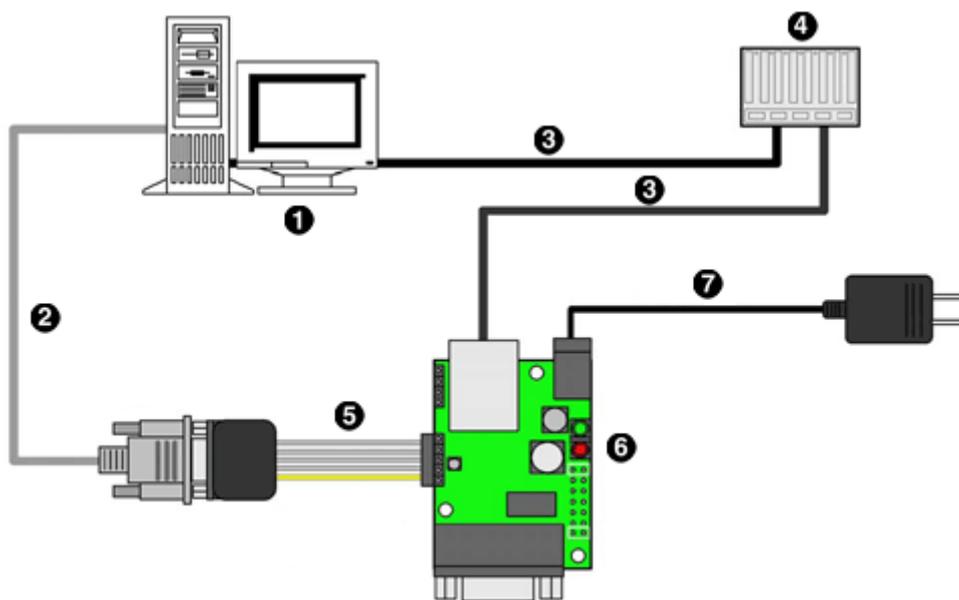


図 3.1 Armadillo-210 接続例

- ① PC
- ② シリアルクロスケーブル

- ③ LAN ケーブル
- ④ Hub
- ⑤ RS232C レベル変換アダプター
- ⑥ Armadillo-210
- ⑦ AC アダプター

### 3.3. ジャンパピンの設定について

Armadillo-210 ではジャンパの設定を変えることで、ブート時の動作を変更することができます。以下の表に設定と動作の関連を記載します。

表 3.1 ジャンパの設定とブート時の動作

JP1	JP2	ブート時の動作
オープン	オープン	Linux カーネルを起動
オープン	ショート	Hermit コマンドプロンプトを起動
ショート	-	CPU オンチップブート ROM を起動 <sup>[1]</sup>

[1]ブートローダーの復旧などに使用します。



## 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。

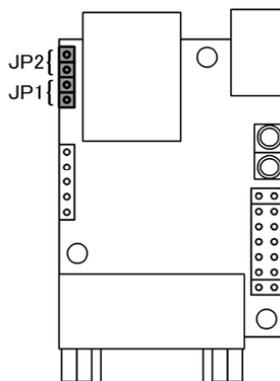


図 3.2 ジャンパの位置

## 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. 使用方法

この章では Armadillo の基本的な使用方法の説明を行います。

## 5.1. 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 5.1. 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 5.1 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

## 5.2. 起動

JP1、JP2 をオープンに設定して電源を接続すると、Linux が起動します。正常に起動した場合、シリアルインターフェース 2 に次のようなログが出力されます。

```

Uncompressing
kernel..... done.
Uncompressing
ramdisk..... done.
Doing console=ttyAM1,115200
Doing mtdparts=armadillo210-nor:0x10000(bootloader)ro,0x170000(kernel),0x270000(userland),-
(config)
Linux version 2.6.12.3-a9-2 (atmark@pc-nsx) (gcc version 3.4.4 20050314 (prerelease) (Debian
3.4.3-13)) #2 Wed Dec 14 14:57:48
JST 2005
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-210
ATAG_INITRD is deprecated; please update your bootloader.
Memory policy: ECC disabled, Data cache writeback
Built 1 zonelists
Kernel command line: console=ttyAM1,115200 mtdparts=armadillo210-nor:0x10000(bootloader)ro,
0x170000(kernel),0x270000
(userland),-(config)
PID hash table entries: 256 (order: 8, 4096 bytes)
    
```

```
Dentry cache hash table entries: 8192 (order: 3, 32768 bytes)
Inode-cache hash table entries: 4096 (order: 2, 16384 bytes)
Memory: 8MB 8MB 16MB = 32MB total
Memory: 23072KB available (2166K code, 429K data, 96K 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: 6592K
NET: Registered protocol family 16
NetWinder Floating Point Emulator V0.97 (double precision)
Initializing Cryptographic API
gpio: Armadillo-210 GPIO driver, (C) 2005 Atmark Techno, Inc.
led: Armadillo-210 LED driver, (C) 2005 Atmark Techno, Inc.
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) 2004-2005 Atmark Techno, Inc.
i2c-at24cxx: i2c at24cxx eeprom driver, (C) 2003-2005 Atmark Techno, Inc.
armadillo210-nor: Found 1 x16 devices at 0x0 in 16-bit bank
Amd/Fujitsu Extended Query Table at 0x0040
armadillo210-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 armadillo210-nor
parse_mtd_partitions:4
Creating 4 MTD partitions on "armadillo210-nor":
0x00000000-0x00010000 : "bootloader"
0x00010000-0x00180000 : "kernel"
0x00180000-0x003f0000 : "userland"
0x003f0000-0x00400000 : "config"
NET: Registered protocol family 2
IP: routing cache hash table of 512 buckets, 4Kbytes
TCP established hash table entries: 2048 (order: 2, 16384 bytes)
TCP bind hash table entries: 2048 (order: 1, 8192 bytes)
TCP: Hash tables configured (established 2048 bind 2048)
IPv4 over IPv4 tunneling driver
ip_tables: (C) 2000-2002 Netfilter core team
Initializing IPsec netlink socket
NET: Registered protocol family 1
NET: Registered protocol family 10
Disabled Privacy Extensions on device c025bab0(lo)
IPv6 over IPv4 tunneling driver
NET: Registered protocol family 17
NET: Registered protocol family 15
SCTP: Hash tables configured (established 1024 bind 2048)
RAMDISK: ext2 filesystem found at block 0
RAMDISK: Loading 6592KiB [1 disk] into ram disk... done.
VFS: Mounted root (ext2 filesystem).
Freeing init memory: 96K
init started: BusyBox v1.00 (2005.12.14-06:32+0000) multi-call binary
Starting fsck for root filesystem.
```

```

fscck 1.25 (20-Sep-2001)
ext2fs_check_if_mount: No such file or directory while determining whether /dev/ram0 is mounted.
/dev/ram0: clean, 556/1024 files, 4897/6592 blocks
Checking root filesystem: done
Remounting root rw: done
Mounting proc: done
Setting hostname: done
Cleaning up system: done
Running local start scripts.
Changing file permissions: done
Starting syslogd: done
Starting klogd: done
Starting basic firewall: done
Loading /etc/config: done
Configuring network interfaces: done
Starting inetd: done
Starting sshd: done
Starting thttpd: done

atmark-dist v1.4.0 (AtmarkTechno/Armadillo-210.Base)
Linux 2.6.12.3-a9-2 [armv4tl arch]

A210 login:

```

図 5.1 起動ログ

ベースイメージのユーザーランドでは、ログインプロンプトはシリアルインターフェース 1(CON2)とシリアルインターフェース 2(CON4)に表示されます。

## 5.3. コンソールログイン時のユーザ名とパスワード

ログインユーザは、次の 2 種類が用意されています。

表 5.2 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

## 5.4. ディレクトリ構成

ディレクトリ構成は次のようになっています。

表 5.3 ディレクトリ構成の一覧

ディレクトリ名	説明
/bin	アプリケーション用
/dev	デバイスノード用
/etc	システム設定用
/etc/network	ネットワーク設定用
/lib	共有ライブラリ用
/mnt	マウントポイント用
/proc	プロセス情報用
/root	root ホームディレクトリ
/sbin	システム管理コマンド用

ディレクトリ名	説明
/usr	ユーザ共有情報用
/home	ユーザホームディレクトリ
/home/ftp/pub	ftp データ送受信用
/tmp	テンポラリ保存用
/var	変更データ用

## 5.5. 終了

電源を切断することで Armadillo を終了させます。

ただし IDE ドライブやコンパクトフラッシュがマウントされている場合は、電源切断前にアンマウントするか、halt コマンドを実行してシステムを停止させてから電源を切断してください。これを行わない場合は、IDE ドライブやコンパクトフラッシュのデータが破損する恐れがあります。

## 5.6. ネットワーク設定

Armadillo の「/etc/config/interfaces」ファイルを編集することで、ネットワークの設定を変更することができます。Armadillo-230 はネットワークインターフェースを 2 つ搭載しているため、通常の eth0 に加え eth1 も存在します。USB のインターフェースを持つ Armadillo で USB 対応 LAN アダプターを使用する場合も同じです。eth1 側を設定する場合、以降 eth0 の個所を eth1 に読み替えてください。また詳しい interfaces の書き方については、interfaces のマニュアルを参照してください。

### 5.6.1. 固定 IP アドレスで使用する場合

固定 IP アドレスを指定する場合の設定例を次に示します。

表 5.4 ネットワーク設定例

項目	設定値
IP アドレス	192.168.10.10
ネットマスク	255.255.255.0
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

```
# /etc/config/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 5.2 ネットワーク設定例(固定 IP アドレス時)

ゲートウェイを使用しない場合、gateway に 0.0.0.0 を指定してください。

```
gateway 0.0.0.0
```

図 5.3 ネットワーク設定例(ゲートウェイの無効化)

### 5.6.2. DNS サーバの設定

DNS サーバを設定する場合、`/etc/config/resolv.conf` を変更します。

```
nameserver 192.168.10.1
```

図 5.4 DNS サーバの設定

変更は即座に適用されます。

### 5.6.3. DHCP を使用する場合

DHCP を利用して IP アドレスを取得する場合の設定例を次に示します。

```
# /etc/config/interfaces - configuration file for ifup(8), ifdown(8)
auto lo eth0
iface lo inet loopback
iface eth0 inet dhcp
```

図 5.5 ネットワーク設定例(DHCP 使用時)

### 5.6.4. ネットワーク接続の開始と終了

ネットワーク接続を開始するには `ifup` を、ネットワーク接続を終了するには `ifdown` というコマンドを使用します。コマンドには開始または終了させたいインターフェースを指定してください。

```
[armadillo /]# ifup eth0
```

図 5.6 ネットワーク接続の開始

```
[armadillo /]# ifdown eth0
```

図 5.7 ネットワーク接続の終了

### 5.6.5. ネットワーク設定をフラッシュメモリに保存する

ネットワーク設定に必要なファイルは、`/etc/config/`ディレクトリにあります。このディレクトリにあるファイルをフラッシュメモリに保存するには、`flatfsd` というコマンドを使います。オプション「`-s`」を指定し、Armadillo 上で `flatfsd` を実行してください。

```
[armadillo /etc/config]# flatfsd -s
```

これで書き換えたネットワーク設定がフラッシュメモリに書き込まれ、次回以降の起動時に反映されます。

## 5.7. telnet ログイン

次のユーザ名/パスワードで telnet ログインが可能です。root でのログインは行えません。root 権限が必要な作業を行う場合、guest でログイン後に「su」コマンドで root 権限を取得してください。

表 5.5 telnet 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
guest	(なし)

Armadillo-220/230/240 の Recover イメージ(出荷状態)の起動直後の状態では、telnet ログインをすることができません。telnet ログインをするには、/etc/inetd.conf を編集し、以下のコマンドを実行してください。

```
telnet stream tcp nowait root /usr/sbin/telnetd telnetd -l /bin/login
```

図 5.8 /etc/inetd ファイル編集例

```
[armadillo ~]# iptables --append INPUT --proto tcp --dport telnet --jump ACCEPT
```

図 5.9 ファイアウォールの設定コマンド入力例

```
[armadillo ~]# inetd
```

図 5.10 スーパーサーバ起動コマンド

## 5.8. ファイル転送

ftp によるファイル転送が可能です。次のユーザ/パスワードでログインしてください。ホームディレクトリは「/home/ftp」です。「/home/ftp/pub」ディレクトリに移動することでデータの書き込みが可能になります。

表 5.6 ftp のユーザ名とパスワード

ユーザ名	パスワード
ftp	(なし)

Armadillo-220/230/240 の Recover イメージ(出荷状態)の起動直後の状態では、ftp によるファイル転送をすることができません。ftp によるファイル転送をするには、「図 5.10. スーパーサーバ起動コマンド」を実行してください。

## 5.9. Web サーバ

tthttpd という小さな HTTP サーバが起動しており、Web ブラウザを使って Armadillo にアクセスすることができます。データディレクトリは「/home/www-data」です。URL は「http://(Armadillo-240 の IP アドレス)/」になります。(例 http://192.168.10.10/)

## 5.10. ssh ログイン

次のユーザ名/パスワードで ssh ログインが可能です。root でのログインは行えません。root 権限が必要な作業を行う場合、guest でログイン後に「su」コマンドで root 権限を取得してください。

表 5.7 ssh 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
guest	(なし)

## 6. フラッシュメモリの書き換え方法

フラッシュメモリの内容を書き換えることで、Armadillo の機能を変更することができます。この章ではフラッシュメモリの書き換え方法を説明します。



何らかの原因により「書き換えイメージの転送」に失敗した場合、Armadillo が正常に起動しなくなる場合があります。書き換えの際は次の点に注意してください。

- ・ Armadillo の電源を切らない
- ・ Armadillo と開発用 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

### 6.1. 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 6.1. ダウンローダー一覧」のようなものがあります。

表 6.1 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。

#### 6.1.1. 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 6.1 ダウンローダのインストール (Linux)

### 6.1.2. 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。

## 6.2. 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 6.2. 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 6.2 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。

### 6.3. 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。「6.1. 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。

### 6.3.1. 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。

### 6.3.2. 作業用 PC が Linux の場合

「図 6.2. 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 6.2 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 6.3. 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 6.3 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 6.4. 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 6.4 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「6.5. 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。

### 6.3.3. 作業用 PC が Windows の場合

hermit-at-win.exe を実行します。「図 6.5. 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。

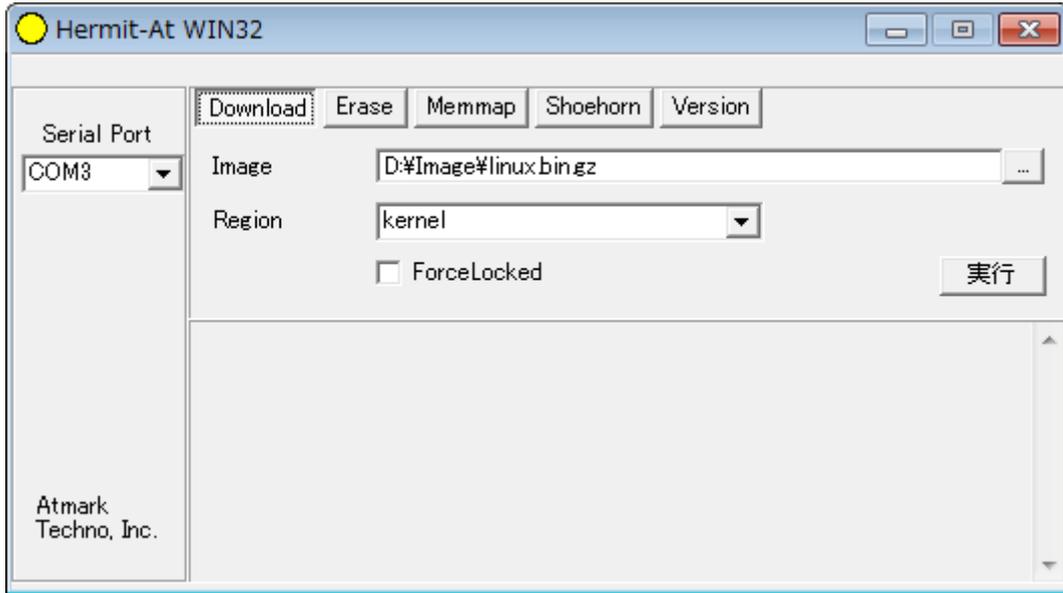


図 6.5 Hermit-At : Download ウィンドウ

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 6.6. Hermit-At : download ダイアログ」が表示されます。

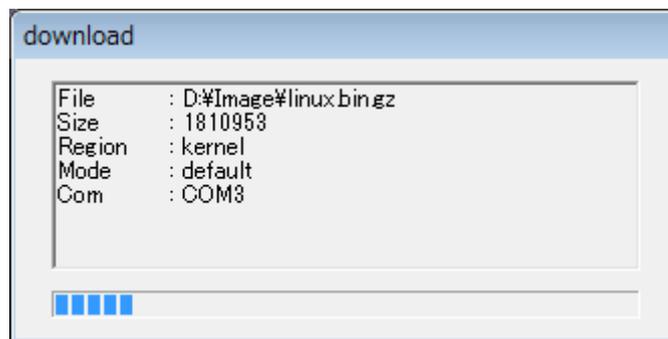


図 6.6 Hermit-At : download ダイアログ

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。

## 6.4. 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 6.7. 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 6.7 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 6.3. 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 で詳細を確認することができます。

**表 6.3 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
ユーザランド	/dev/flash/userland

## 6.5. ブートローダーを出荷状態に戻す

loader-armadillo-2x0-notty が書き込まれている Armadillo のブートローダーを書き換えるときや、不正なブートローダーを書き込んでしまい Armadillo がブートできなくなってしまう場合の対処方法について説明します。Armadillo-200 シリーズの CPU にはオンチップブート ROM が搭載されており、この ROM に格納されているソフトウェアを使用して、ブートローダーを出荷状態に戻すことができます。以下にその手順を説明します。

### 6.5.1. 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、「8.3. ブートローダーイメージのビルド」を参照してください。

## 6.5.2. 準備

Armadillo の電源が**切断**されていることを確認し、Armadillo のジャンパ JP1 をショート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。

## 6.5.3. 作業用 PC が Linux の場合

「[図 6.8. 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 の電源を入れてください。

```
[PC ~]$ shoehorn --boot --terminal --initrd /dev/null
--kernel /usr/lib/hermit/loader-armadillo2x0-boot.bin
--loader /usr/lib/shoehorn/shoehorn-armadillo2x0.bin
--initfile /usr/lib/shoehorn/shoehorn-armadillo2x0.init
--postfile /usr/lib/shoehorn/shoehorn-armadillo2x0.post
```

図 6.8 shoehorn コマンド例



上記は、作業用 PC のシリアルインターフェース "/dev/ttyS0" に Armadillo を接続した場合の例です。他のシリアルインターフェースに接続した場合は、shoehorn コマンドのオプションに

--port [シリアルインターフェース名]

を追加してください。

すぐにメッセージ表示が開始されます。正常に表示されない場合、Armadillo の電源を切断し、シリアルケーブルの接続や Armadillo のジャンパ設定を再度確認してください。

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-armadillo2x0-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。

Ctrl-C を押して shoehorn を終了してから、「[図 6.9. 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>[2]</sup>。

```
[PC ~]$ hermit erase --region bootloader download --input-file loader-armadillo2x0-[version].bin
--region bootloader --force-locked
```

図 6.9 ブートローダの書き込みコマンド例

<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。

### 6.5.4. 作業用 PC が Windows の場合

hermit.exe を実行し Shoehorn ボタンをクリックすると、「図 6.10. Hermit-At Win32 : Shoehorn ウィンドウ」が表示されます。

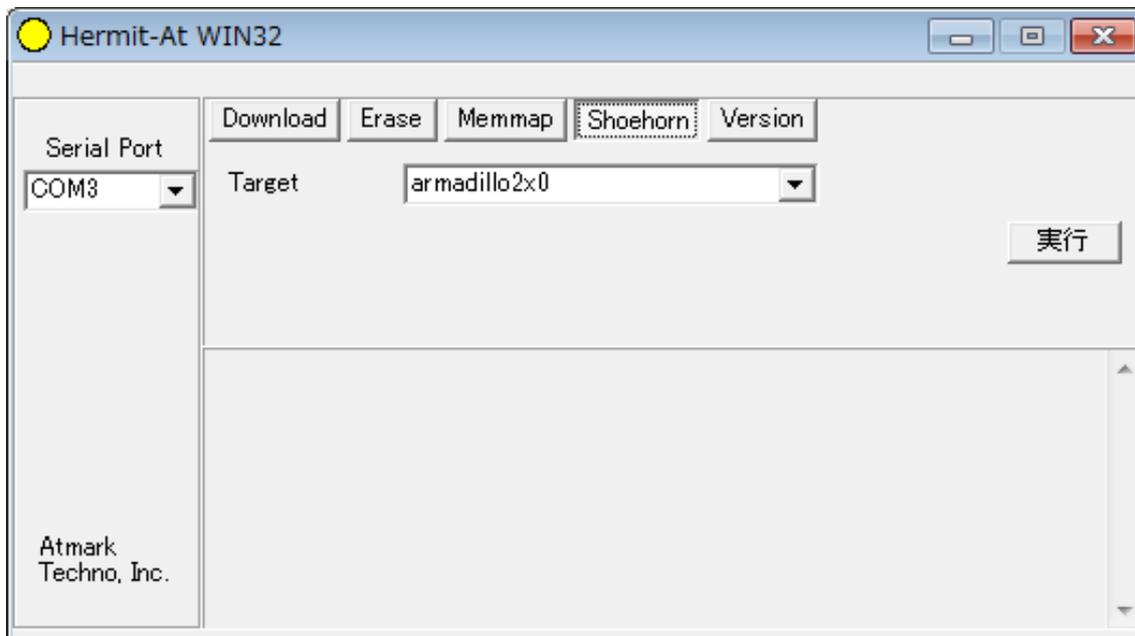


図 6.10 Hermit-At Win32 : Shoehorn ウィンドウ

Target に armadillo2x0 を選択して実行ボタンをクリックします。

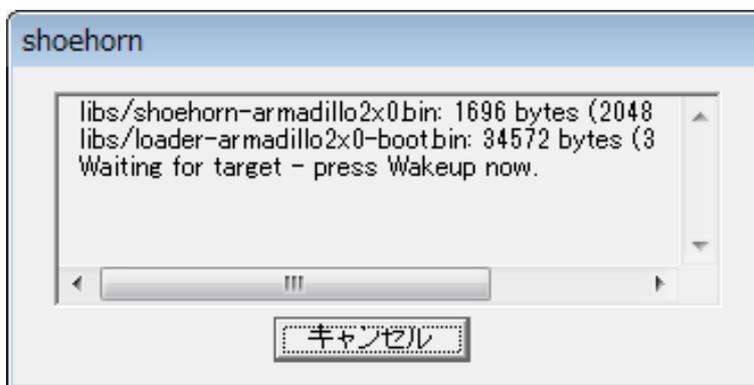


図 6.11 Hermit-At Win32 : shoehorn ダイアログ

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ダイアログはクローズされます。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 6.12. 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。

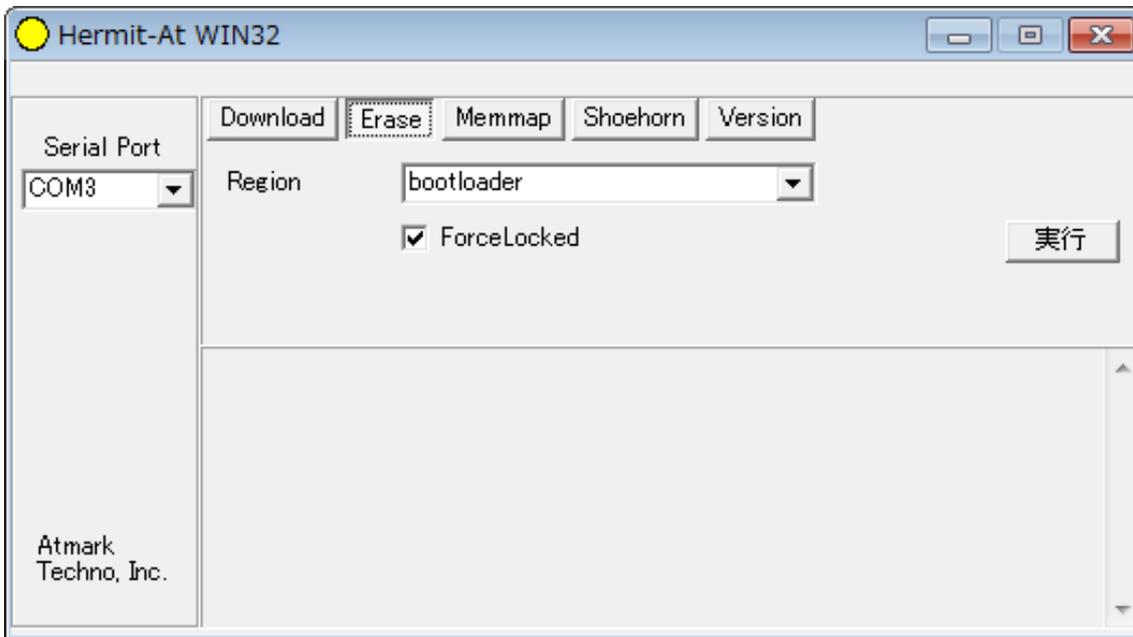


図 6.12 Hermit-At Win32 : Erase ウィンドウ

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 6.13. 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。

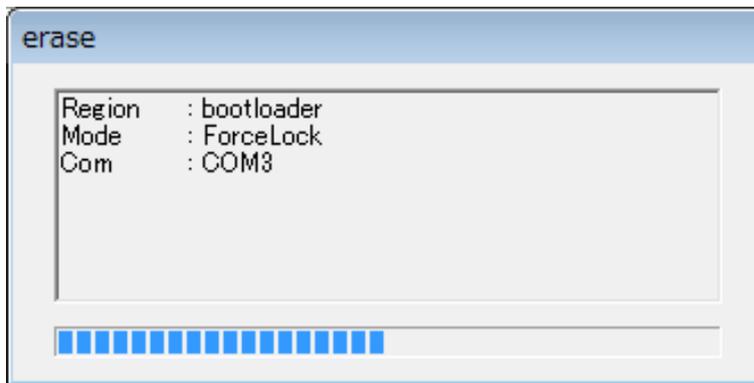


図 6.13 Hermit-At Win32 : Erase ダイアログ

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 6.14. Hermit-At Win32 : Download ウィンドウ(Erase 後)」が表示されます。

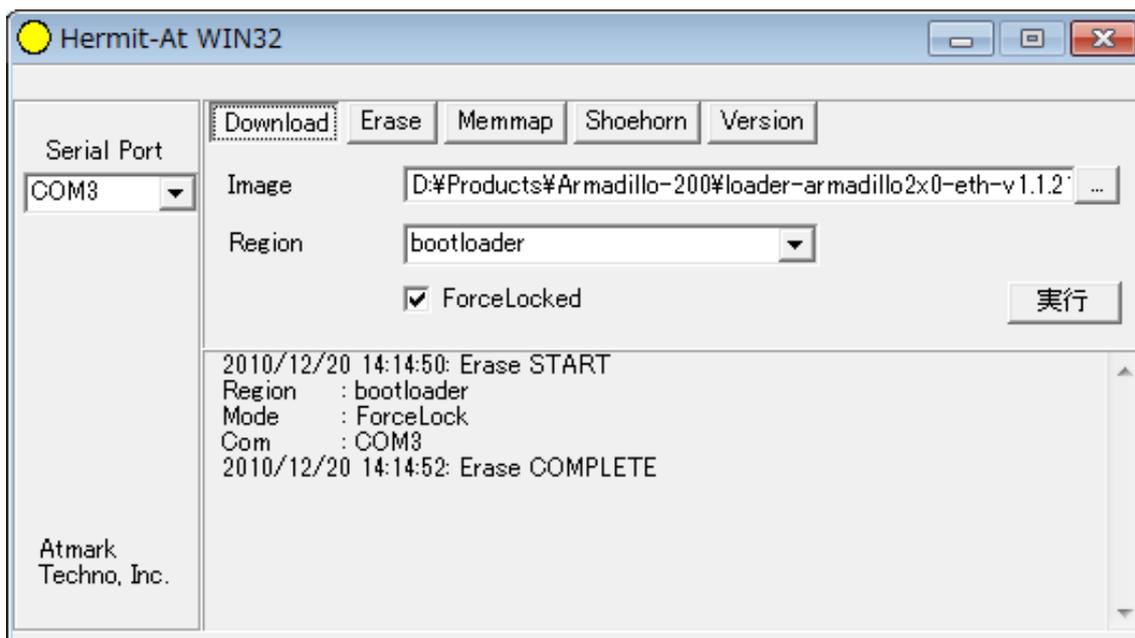


図 6.14 Hermit-At Win32 : Download ウィンドウ(Erase 後)

Image にはブートローダ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 6.15. 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。

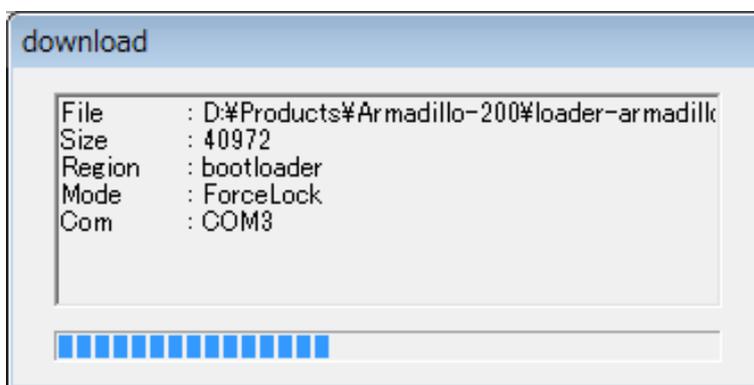


図 6.15 Hermit-At Win32 : Download ダイアログ(bootloader)

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。

## 6.6. 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 6.4. ブートローダーのパラメータ」に示します。

表 6.4 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 6.16. 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>[3]</sup>

```
hermit> clearenv
```

図 6.16 Linux カーネルパラメータを初期設定に戻す

<sup>[3]</sup> 「6.5. 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。

## 7. Linux ブートオプション

Armadillo-210 では、自動起動する Linux のブートオプションを設定することができます。設定はフラッシュメモリ上に保存され、次の Linux 起動時から使用されます。

Linux ブートオプションの設定は、Hermit コマンドプロンプトから行います。



設定する Linux ブートオプションを決定するためには、使用する Linux カーネルについての知識が必要です。オプションの内容と効果については、Linux カーネルについての文献や、ソースファイル付属ドキュメントを参照してください。



### 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
```

## 7.1. Hermit コマンドプロンプトの起動

### 1. シリアルコンソールソフトの起動

Armadillo-210 のシリアルインターフェース 1 と作業用 PC をシリアルケーブルで接続し、シリアルコンソールソフトを起動します。次のように通信設定を行ってください。

表 7.1 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

### 2. ジャンパピンの設定

Armadillo-210 に電源を投入する前に、ジャンパピンを次のように設定します。

- ・ JP1 : オープン
- ・ JP2 : ショート

詳しいジャンパピンの設定については、「3.3. ジャンパピンの設定について」を参照してください。

### 3. Armadillo-210 の起動

Armadillo-210 に電源を投入すると、Hermit コマンドプロンプトが表示されます。

```
Hermit-At v1.0.7 (Armadillo-210C/eth) compiled at 00:00:00, Jan 1 2005
hermit>
```

## 7.2. Linux ブートオプションの設定

Linux ブートオプションを設定するには、Hermit コマンドプロンプトから **setenv** コマンドを使用します。**setenv** に続けて、設定したい Linux ブートオプションを入力します。

```
hermit> setenv console=ttyAM1,115200
```



Linux ブートオプションが未設定(デフォルト)の場合、ブートローダーは Linux の起動時に自動的にオプション「console=ttyAM1,115200」を使用してシリアルインターフェース 2 (ttyAM1) をコンソールにしますが、setenv により任意のブートオプションを設定した場合は、このオプションは自動使用されません。

setenv した場合でもシリアルコンソールを使用する場合、オプションに「console=ttyAM1,115200」を含めてください。

設定したブートオプションを使用して Linux を起動するには、一旦 Armadillo-210 の電源を切断し、適切なジャンパ設定を行ってから再度電源を入れ直してください。

### 7.3. 設定されている Linux ブートオプションの確認

現在設定されている Linux ブートオプションを表示して確認するには、**setenv** コマンドをパラメータなしで入力します。

```
hermit> setenv
1: console=ttyAM1,115200
```

### 7.4. Linux ブートオプションを初期化する

現在設定されている Linux ブートオプションをクリアし、デフォルトの状態に初期化するには、**clearenv** コマンドを入力します。

```
hermit> clearenv
```



ブートローダーを書き換えた場合、Linux ブートオプションの領域が壊れてしまい正常に起動しない場合があります。この場合、一度 **clearenv** を実行し、Linux ブートオプション領域を初期化する必要があります。

## 7.5. Linux ブートオプションの例

Linux ブートオプションの設定例を紹介します。

シリアルコンソールを使用し、Linux 起動ログをシリアルインターフェース 1 (ttyAM0) に表示させる場合

```
hermit> setenv console=ttyAM0,115200
```

Linux 起動ログを表示させない場合

```
hermit> setenv console=null
```

## 8. 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。

### 8.1. 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。

#### 8.1.1. 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 8.1. 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 8.1 ソースコード準備

#### 8.1.2. 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。

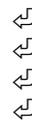
```
[PC ~/atmark-dist]$ make config
```

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 8.1. 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。

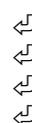
表 8.1 プロダクト名一覧

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。

### 8.1.3. ビルド

ビルドするには、atmark-dist ディレクトリで「図 8.2. 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 8.2 ビルド

## 8.2. 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、「8.1. 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 8.3 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。

## 8.3. ブートローダーイメージのビルド

### 8.3.1. 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 8.4. 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 8.4 ソースコード展開例

### 8.3.2. 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 8.2. 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 8.2 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 8.5. 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 8.5 ビルド例 1

同様に、Armadillo-500 FX の場合「図 8.6. 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 8.6 ビルド例 2

## 9. メモリマップについて

表 9.1 メモリマップ(フラッシュメモリ)

アドレス	リージョン	サイズ	説明
0x60000000 0x6000ffff	bootloader	64KB	Hermit ブートローダー 「loader-armadillo210.bin」のイメージ
0x60010000 0x6017ffff	kernel	約 1.44MB	Linux カーネル 「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)
0x60180000 0x603effff	userland	約 2.44MB	ユーザーランド 「romfs.img」のイメージ (非圧縮イメージ、gz 圧縮イメージに対応)
0x603f0000 0x603fffff	config	64KB	コンフィグ領域

表 9.2 メモリマップ(RAM)

アドレス	内容	ファイルシステム	説明
0xc0018000	kernel	-	linux 起動前に フラッシュメモリから展開・コピー
0xc0800000	userland	EXT2	linux の起動前に フラッシュメモリから展開・コピー

# 10. デバイスドライバ仕様

## 10.1. GPIO ポート

GPIO ポートに対応するデバイスノードのパラメータは、以下の通りです。

表 10.1 GPIO ノード

タイプ	メジャー 番号	マイナー 番号	ノード名 (/dev/xxx)
キャラクタ デバイス	10	185	gpio

ioctl を使用してアクセスすることにより、Armadillo-210 の GPIO を直接操作することができます。第 1 引数には、デバイスファイルのファイルディスクリプタを指定します。第 2 引数には、GPIO を操作するためのコマンドを指定します。

表 10.2 GPIO 操作コマンド

コマンド	説明	第 3 引数の Type
PARAM_SET	第 3 引数で指定する内容で GPIO の状態を設定します	struct gpio_param
PARAM_GET	第 3 引数で指定する内容で GPIO の状態を取得します	struct gpio_param
INTERRUPT_WAIT	第 3 引数で指定する内容で GPIO の割込みが発生するまで WAIT します	struct wait_param

第 3 引数には、(カーネルソース)/include/asm-arm/arch-ep93xx/armadillo2x0\_gpio.h に定義されている構造体「struct gpio\_param」と「struct wait\_param」を使用します。「struct gpio\_param」は単方向リストになっているので、複数の GPIO を一度に制御する場合は next メンバを使用してください。また、リストの最後の next メンバには"0(NULL)"を指定してください。

GPIO デバイスドライバの詳細な使用方法については、サンプルの GPIO 制御アプリケーション(atmark-dist/vendors/AtmarkTechno/Armadillo-210.Common/gpioctrl)のソースコードを参考にしてください。

## 10.2. LED

LED に対応するデバイスノードのパラメータは、以下の通りです。

表 10.3 LED ノード

タイプ	メジャー 番号	マイナー 番号	ノード名 (/dev/xxx)
キャラクタ デバイス	10	215	led

ioctl を使用してアクセスすることにより、Armadillo-210 の LED を直接操作することができます。

第 1 引数には、デバイスファイルのファイルディスクリプタを指定します。

第 2 引数には、LED を操作するためのコマンドを指定します。

表 10.4 LED 操作コマンド

コマンド	説明	第 3 引数の Type
LED_RED_ON	LED(赤)を点灯します	なし
LED_RED_OFF	LED(赤)を消灯します	なし
LED_RED_STATUS	LED(赤)の状態を取得します	状態を保存するバッファ(最小 1 バイト)
LED_GREEN_ON	LED(緑)を点灯します	なし
LED_GREEN_OFF	LED(緑)を消灯します	なし
LED_GREEN_STATUS	LED(緑)の状態を取得します	状態を保存するバッファ(最小 1 バイト)

LED デバイスドライバの詳細な使用方法については、サンプルの LED 制御アプリケーション(atmark-dist/vendors/AtmarkTechno/Armadillo-210.Common/ledctrl)のソースコードを参考にしてください。

### 10.3. オンボードフラッシュメモリ

オンボードフラッシュメモリは、Memory Technology Device(MTD)としてリージョン単位で扱われます。オンボードフラッシュメモリのリージョンについては、「9. メモリマップについて」を参照してください。

各リージョンに対応するデバイスノードのパラメータは、以下の通りです。

表 10.5 MTD ノード

タイプ	メジャー番号	マイナー番号	ノード名 (/dev/xxx)	デバイス名
キャラクタデバイス	90	0	mtd0	bootloader
		1	mtdr0	bootloader (read only)
		2	mtd1	kernel
		3	mtdr1	kernel (read only)
		4	mtd2	userland
		5	mtdr2	userland (read only)
		6	mtd3	config
		7	mtdr3	config (read only)
ブロックデバイス	31	0	mtdblock0	bootloader
		1	mtdblock1	kernel
		2	mtdblock2	userland
		3	mtdblock3	config

# 付録 A Appendix

## A.1. 起動時の LED ステータス一覧

Armadillo-210 の起動時の LED 点灯パターンにより、Armadillo-210 の状態を調べることができます。ステータスには、CPU の起動ステータスとソフトウェアの起動ステータスがあります。CPU の起動ステータスとは、Armadillo-210 のブートローダーが起動する前に表示されるステータスです。

表 A.1 CPU の起動ステータス一覧【Rev.A, Rev.B】

LED(緑)	LED(赤)	ステータス
消灯	点滅	フラッシュメモリにブート可能なイメージが書き込まれていない
点灯	点灯	リセット状態
消灯	点灯	CPU オンチップブート ROM によるブート

表 A.2 CPU の起動ステータス一覧【Rev.C 以降】

LED(緑)	LED(赤)	ステータス
点滅	-	フラッシュメモリにブート可能なイメージが書き込まれていない
点灯	-	リセット状態
点灯	-	CPU オンチップブート ROM によるブート

表 A.3 ソフトウェアの起動ステータス一覧

LED(緑)	LED(赤)	ステータス
点灯	点灯	Hermit 起動中、または Linux 起動中
点灯	消灯	Hermit コマンドプロンプトモード、または Linux 起動完了

## 改訂履歴

バージョン	年月日	改訂内容
1.0.0	2005/12/15	・ 初版発行
1.0.1	2006/3/7	・ シリアルインターフェースに関する表記を修正
1.0.2	2006/8/11	・ Rev.C 基板の対応の為「A.1. 起動時の LED ステータス一覧」を修正
1.0.3	2006/10/20	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 「1.5 注意事項」を「2.4. ソフトウェア使用に関しての注意事項」に変更</li> <li>・ 「1.5 保証に関する注意事項」を追加</li> <li>・ 「ユーザランド」を「ユーザーランド」に統一</li> </ul>
1.0.4	2007/7/20	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 初期不良の保証期間に関する記述修正</li> <li>・ 「Flash メモリ」を「フラッシュメモリ」に統一</li> <li>・ 「8.1.1. ソースコードの準備」のカーネルディレクトリへのシンボリックリンク作成に注意書きを追加</li> <li>・ 「4.1. クロス開発環境パッケージのインストール」へ rpm パッケージを使用した場合の注意点追記</li> <li>・ 「4.1. クロス開発環境パッケージのインストール」にパッケージの一括インストール方法を追加</li> <li>・ 「10.1. GPIO ポート」GPIO 制御アプリケーションの名称を変更</li> </ul>
1.0.5	2007/9/14	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 「表 1.2. 表示プロンプトと実行環境の関係」を追加</li> <li>・ 「1.5. 保証に関する注意事項」の製品の保証方法を修正</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> </ul>
1.0.6	2007/10/19	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 開発環境のバージョンアップに伴う記述の変更</li> <li>・ 「10.1. Windows 上に開発環境を構築する方法」を削除</li> </ul>
1.0.7	2007/12/14	・ 「8.1.2. コンフィグレーション」について、atmark-dist-20071112 で変更された内容にあわせて修正
1.0.8	2008/9/26	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ CD-ROM ディレクトリ構成変更に伴う修正</li> <li>・ タイトルを英語表記からカタカナ表記に</li> </ul>
1.1.0	2009/03/18	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 「1. はじめに」「4. 開発環境の準備」「5. 使用方法」「6. フラッシュメモリの書き換え方法」「7. Linux ブートオプション」「8. 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>・ 本文のレイアウト統一</li> <li>・ 表記ゆれを修正</li> <li>・ 「6. 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 8.1. 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)
1.1.3	2010/01/29	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 表のレイアウト統一</li> <li>・ guest ユーザパスワードの表記ゆれを修正</li> <li>・ ftp ユーザパスワードの表記ゆれを修正</li> <li>・ 表記ゆれを修正</li> </ul>
1.2.0	2010/12/24	<ul style="list-style-type: none"> <li>・ 表記ゆれを修正</li> <li>・ Hermit-At Win32 v1.3.0 に対応</li> <li>・ 「6.5. 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>・ 「2. 注意事項」を追記</li> <li>・ ジャンパ設定の説明を修正</li> </ul>

---

1.2.1	2011/03/04	<ul style="list-style-type: none"><li>・「7. Linux ブートオプション」に Hermit-AT のモードについて説明を追記</li><li>・「6.6. 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>
1.2.2	2011/10/21	<ul style="list-style-type: none"><li>・ Web サイトの名称を変更</li></ul>

---

Armadillo-210 ソフトウェアマニュアル  
Version 1.2.2  
2011/10/21

---

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

---